

MOKASHPREET

SINGH SAHI

Étudiant BTS CIEL IR ·
Cybersécurité

CONTACT

- +33 6 52 36 85 24
- mokashpreets@gmail.com
- Noisy-le-Sec (93), IDF
- Portfolio Site: mokashsahi.dev
- LinkedIn: /in/mokashsahi
- GitHub: /MokashSahi

COMPÉTENCES

Personnelles

- Rigueur
- Autonomie
- Esprit d'analyse
- Communication
- Travail en équipe

Techniques

- Linux, Windows (bases)
- Réseaux: TCP/IP, DNS/DHCP
- VLAN (notions)
- Sécurité: durcissement, droits
- Python (automation)
- C/C++ & SQL (bases)
- HTML/CSS/JS (bases)
- Git/GitHub

LANGUES

- Punjabi: langue maternelle
- Français: intermédiaire
- Anglais: B2
- Hindi: B2

INTÉRÊTS

- Football, Échecs
- Robotique / Embarqué
- Manga / Anime

PROFIL

Étudiant en BTS CIEL IR (cybersécurité, systèmes et réseaux), je recherche une alternance pour évoluer en SOC/SecOps et sécurité des infrastructures. À l'aise en Linux, réseau et scripting Python, avec une approche rigoureuse (diagnostic, documentation, automatisation).

FORMATION

BTS CIEL - IR | 2024 – 2026

Diplôme technique en cybersécurité, informatique et réseaux

Lycée Henri Bergson Jacquard, Paris 75019

Bac STI2D | 2022 – 2024

Sciences et technologies de l'industrie et du développement durable

Lycée Jean Rostand, Villepinte 93420

Seconde | 2021 – 2022

Lycée Marcelin Berthelot, Pantin 93500

Brevet des collèges | 2020 – 2021

Tara Convent School, Inde (Pendjab)

EXPÉRIENCE PROFESSIONNELLE

Stagiaire IT / Cybersécurité – Powerlab, Paris 75012 | 05/2025 – 06/2025

- Support utilisateurs, diagnostic, résolution d'incidents
- Participation à des tâches liées à la gestion IT et à la sécurité (niveau stage)
- Documentation et suivi des interventions

PROJET

COVACIEL – Véhicule RC autonome (Python, LIDAR, caméra) |

- Contrôleur autonome via PWM throttle/steering
- Visualisation LIDAR temps réel, détection couleur caméra (rouge/vert) + validation direction
- Fallback manuel via Raspberry Pi
- Découpage LIDAR par secteurs (gauche/droite/avant) avec seuils adaptatifs de vitesse
- Logique de lissage + dead zone pour un steering stable
- Comportement de recul anti-collision au déboucle
- Arrêt sécurisé : PWM neutre puis stop

Roadmap: Migration vers Jetson Orin Nano Super pour déployer un agent IA PPO (Proximal Policy Optimization).