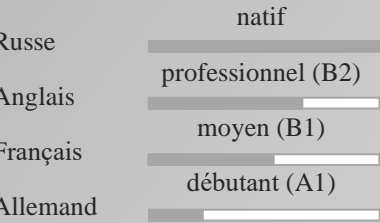




Contact:

Site personnel: <https://b.gorelkin.me/>  
Phone: +33 7 68 91 98 72  
E-mail: [bogdan@gorelkin.me](mailto:bogdan@gorelkin.me)

Compétences linguistiques:



Compétences techniques

- C / C++
- Python
- Matlab
- Html / CSS
- BIP<sup>[1]</sup>
- VisibleSim<sup>[2]</sup>
- Hardware/Firmware engineering
- Machine Learning
- Data analysis
- Git & Markdown
- LaTeX & MS Office

Intéressé à

- Systèmes embarqués
- Technologies sans fil
- Sécurité de l'information
- Robotique
- Claytronics
- Science des données

# Bogdan Gorelkin

Spécialiste diplômée de IdO, prête à mettre mes compétences au service du monde de l'entreprise. Ouvert aux postes de recherche. Inspiré par la construction d'appareils et l'automatisation des processus.

J'apprends vite, désireux d'explorer des sujets plus avancés et d'approfondir des questions spécifiques. J'ai une expérience pratique en ingénierie et en programmation ainsi que des compétences en recherche théorique. Capable de combiner le travail avec mon esprit et mes mains.

## EDUCATION

2021 2020	Programme de maîtrise	Internet des objets <i>UTBM, Montbéliard (France)</i>
2020 2019	Programme de double maîtrise	Technologies sans fil embarquées <i>Polytech de Nantes, Nantes (France)</i>
2019 2018		Technologies de l'infocommunication et systèmes de communication <i>TUSUR, Tomsk (Russie)</i>
2018 2014	Programme de bachelor	Technologie audiovisuelle <i>TUSUR, Tomsk (Russie)</i>

## EXPÉRIENCE

Présent 2021/09	Assistant technique (à temps partiel)	▪ Modernisation des locaux et mise en place de solutions intelligentes créatives <i>Lasphère (Paris)</i>
2021/09 2021/03	Développeur et concepteur de robots modulaires à configurations dynamiques (stagiaire)	▪ Création de règles pour le comportement des modules et leur interaction avec les voisins (automates fini déterministe). ▪ Programmation de modules dans un langage conçu pour les systèmes à composants. <i>Inria (Lille)</i>
2021/12 2021/10	Programmeur chercheur en systèmes robotiques auto-reconfigurables (étudiant chercheur)	▪ Renforcement du protocole de synchronisation horaire pour les robots modulaires. <i>Femto-ST (Montbéliard)</i>
2020/07 2020/01	Développeur chercheur en sécurité des dispositifs embarqués (stagiaire)	▪ Investigation des vulnérabilités du crypto-algorithme RSA via des canaux secondaires lorsqu'il est implémenté sur un microcontrôleur STM32. <i>IETR (Nantes)</i>
2020/07 2020/01	Professeur de mathématiques à l'école du dimanche pour les bilingues (à temps partiel)	▪ Création de programmes et enseignement des cours. ▪ Organisation d'événements internationaux. <i>Russies étonNantes (Nantes)</i>



1. BIP - le paradigme de programmation pour les systèmes à base de composants  
2. VisibleSim - est un cadre pour la création de simulateurs comportementaux pour les systèmes robotiques modulaires à base de réseaux distribués