

François Homps



francois.homps.fr [↗](#)
francois@homps.fr [↗](#)
github.com/fhomps [↗](#)
92130 Issy-les-Moulineaux

LANGUES

Français langue maternelle
Anglais bilingue (C2)
Espagnol conversationnel (B1)

COMPÉTENCES

Travail et gestion d'équipe
◦ Tuteur technique expérimenté
◦ Pratique des principes Agile

Informatique
◦ 10+ ans de pratique du C++
◦ Projets à grande échelle en C++20, C, C#, Python
◦ Passionné contagieux de Rust et habitué du Paris Rust Meetup
◦ Bonne maîtrise de GNU/Linux
◦ Administrateur système de mes serveurs personnels

Robotique
◦ Développeur de 5 robots autonomes

CENTRES D'INTÉRÊT

Saxophone
◦ Adeptes de jazz et swing en scène ouverte

Cuisine
◦ Spécialiste en fusion franco-japonaise

Jeux de rôle
◦ Maître de jeu expérimenté
◦ Développeur de mon propre système de jeu [↗](#)

Ingénieur Firmware

EXPÉRIENCE PROFESSIONNELLE

2024 - actuel Eviden - Les Clayes-sous-Bois
Architecte Firmware de la gamme Advanced Computing, incluant les serveurs HPC

- Rédaction des exigences firmware pour BIOS, BMC et FPGA (Polarion)
- Référent technique pour l'implémentation de technologies modernes de gestion de matériel (Redfish / MCTP / PLDM / SPDM...)
- Initiateur et tuteur d'un stage pour la contribution open-source au standard et à l'implémentation des profils d'interopérabilité Redfish

2023 - 2024 EDF - Montrouge
Product Owner et **Architecte Système** de trois suites logicielles de programmation des automates de contrôle commande de centrales nucléaires

- Mise en accord de la réponse aux besoins de quatre équipes clientes avec les normes de qualité et de sûreté du nucléaire

2021 - 2023 Kickmaker (sous-traitant sur site pour Eviden) - Paris 15ème
Ingénieur Firmware dans l'équipe BMC de la R&D en supercalculateurs d'Eviden

- Développement de la distribution OpenBMC (Yocto / C / C++ / shell / python)
- Responsable d'équipe pour l'implémentation kernel et userspace du standard de gestion hardware open-source PLDM

2019 LIRIS - publié à la conférence internationale IEEE VR 2020 [↗](#)
Stage de recherche : architecte et co-auteur de ReVIVD [↗](#), un visualisateur interactif de données de trajectoires 3D en réalité virtuelle

PROJETS

2019 - 2021
Projet de Master : ADViSE [↗](#), logiciel d'estimation de la viabilité d'atterrissage de reliefs martiens à base de machine learning

- Co-projet : moteur GPGPU de rendus de reliefs réalistes [↗](#)

2017 - 2018
Chef de projet et programmeur principal d'une équipe de 14 étudiants, représentant Centrale Lyon pour la Coupe de France de Robotique

2017 - 2018
Responsable hardware d'ÉCLAIR, l'association d'informatique de Centrale Lyon
◦ Administrateur système des serveurs physiques du campus (réseau et applicatif)

2016 - 2017
Projet d'études en CPGE : reconversion d'un roomba en robot cartographe autonome

FORMATION

2019 - 2021 Space Robotics Group - Université de Keio - Japon
Double diplôme : Master en Sciences de l'Ingénieur

- Cours spécialisé en informatique de basse abstraction et optimisation

2017 - 2021 École Centrale de Lyon - France
Diplôme d'ingénieur généraliste