



Raphaël GALLAIS-POU

Né le 07 avril 1997, à Angers

Possession du Permis B

@ raphael.gallaispou@reseau.eseo.fr

06 47 59 33 90

59 Route de la Chansonnière
49125 BRIOLLAY, France

COMPÉTENCES

Langages : Java | C | Rust | Tests | Python

Logiciels : Altium | Office | Eclipse

OS : Windows | Linux | Android

Autre : Modélisation UML |

Spécification | Conception | Gestion de projet

 Langue maternelle
Certification Voltaire : 848/1000

 Certification DELE B2

 Certification TOEIC : 875/990

CENTRES D'INTÉRÊT

Modélisme | Aviation | Escalade | Guitare | Piano | Théâtre

Élève ingénieur Systèmes Embarqués en 5^{ème} année En recherche de CDI

FORMATIONS

Diplôme d'ingénieur généraliste en électronique et informatique
Spécialité Systèmes Embarqués
ESEO Angers, France
2017 – 2020

Classes préparatoires intégrées
ESEO Angers, France
2015 – 2017

Baccalauréat général série scientifique, mention Bien
Lycée Saint Aubin La Salle, Saint Sylvain d'Anjou, France
2015

EXPÉRIENCE PROFESSIONNELLE

Stage de fin d'études | STMicroelectronics, Le Mans
Conception, implémentation et validation d'une solution de débogage pour Linux embarqué en utilisant des outils communautaires.
Mars 2020 – Août 2020

Stage technique en recherche | Polytechnique Montréal, Canada
Analyse d'erreurs et mise en place de cas de tests sur systèmes IoT hybrides software/hardware
Septembre 2018 – Décembre 2018

Responsable de qualité | SEIO Junior-Entreprise, Angers
Audits administratifs et financiers, mise en place de processus organisationnels et indicateurs de performance
Avril 2018 – Mai 2019 : Responsable qualité
Janvier 2017 – Avril 2018 : Chargé qualité

Ouvrier manutentionnaire et d'entretien | Igreca, Seiches/Loir
Manutentionnaire dans une chaîne de production alimentaire
Juillet 2017 – Août 2018

Stage d'observation en laboratoire | Laboratoire LISA, Angers
Montage et amélioration d'une chaîne de construction de robots
Décembre 2012

PROJETS

Lévitiation acoustique par ondes ultrasonores
Portage sur STM32, implémentation en C
Conception et réalisation hardware et software

Indoor Positioning Robot (STMicroelectronics)
Spécification du produit et conception software C, Android
Mesure d'erreur de positionnement du robot
Cycle en V itératif

Suivi d'aéronefs temps réel en rallye (ENSAM)
Conception hardware Radio et software en C, NodeJS, SQLite
Méthode Agile