



JOSÉ COLOMBINI

🌐 Brésilien/Italien
📞 +33 07 63 47 34 12
✉ jose.colombini
@eleves.ec-nantes.fr



COMPÉTENCES

Python C/C++ Linux Matlab
Simulink ROS/Gazebo Xtext
Métamodèle MongoDB VHDL
SQL LabView GitHub LaTeX
Assembly SiemensNX Agile
OpenCV Scrum Kanban
Direction Travaux en équipe
Documentation Génie Logiciel

FORMATION

2021 - 2023

Double Diplôme d'Ingénieur - Spécialité Robotique
Option Professionnelle R&D
École Centrale Nantes 📍France

2018 - 2023

Ingénierie Électrique - spécialité: informatique
Escola Politécnica da USP
📍Brésil

LANGUES

Portugais Anglais Français

Élevé **Ingénieur Double Diplôme à Centrale Nantes**,
spécialisation **Robotique** avec expérience en **Informatique, électronique et systèmes embarqués**.
recherche **stage 6 mois**
Expérience en **Projet et R&D**

EXPÉRIENCE

Accenture Labs - Digital Experience

Fev 2022 - Aug 2022

Groupe de recherche et développement de systèmes XR et interaction homme-machine dans le contexte de metaverse

Ingénieur R&D

Recherche et Développement

- Développement d'une plateforme de télopération de robots (missions autonomes)
- Robots: Boston Dynamics Spot, Franka Emika Panda
- L'utilisation: ROS, Moveit, GraphNav, OpenCV, PointCloud, Unity, ReactJS

Skyrats

Avr 2018 - Jul 2021

Projet étudiant: **recherche et développe** des **drones intelligentes** dans le département de Électronique de la Poli-USP

Chef de Projet de Hardware

6 mois

Organisation et Gestion

- Implémenter et enseigner le **Scrum** pour les nouvelles membres;

Assistant de Professeur de Systèmes-Embarqués

6 mois

Enseignement et Documentation

- Réalisation de supporte pédagogique et enseigner le **ROS** et simulation avec **Gazebo**;
- Créer un VM environnement

Assistant d'Ingénieur de Systèmes Embarqués

2 ans

Recherche et Développement

- Développer software **ROS** (mavLink, Mavros) en **Python** et **C/C++** et simuler dans le **Gazebo** utilisent les **méthodes agiles**;
- Utilisent **vision par ordinateur** et autres capteurs par navigation;
- Système avec deux ordinateurs: un Linux et un PX4 autopilot;
- *Responsable* pour le **projet** de Hardware;

Réalisations:

- 5e sur 12 en la **International Micro Air Vehicle Conference and Competition (IMAV) 2019 - Madrid** outdoor compétition;

PCS-EPUSP | FAPESP

Oct 2019 - Oct 2020

Suite a présentation au comité scientifique obtenu d'une subvention pour développer un projet de recherche

Assistant de chercheur

Recherche et Développement

- Améliorer la représentation d'**Exigence Fonctionnelles (cas d'usage)** dans les processus de **Génie de Software**
- **L'Ingénierie Dirigée par les Modèles (IDM)** et implémenté le **méta-modèle** a l'aide de **Xtext**
- Projet *open source* sur GitHub

Réalisations:

- Publiés **A Proposal for a Concrete Syntax for Use Case**