David Bensoussan

david.bensoussan.job@gmail.com

(+33) 6 59 97 10 70

Paris, France

Filderstadt, Allemagne

Ingénieur Systèmes Embarqués

Bientôt diplomé, je suis capable de developper des solutions embarques. J'aime la conception optimisée, le travail intelligent et efficace. Mes projets sont axés sur la programmation des systèmes embarqués pour des robots et l'Internet des objets. Je suis actuellement en stage chez Synapticon en Allemagne jusqu'à Septembre et cherche un CDI pour la suite.

Formation

ESTEA

2010 - 2015

GRANDE ÉCOLE D'INGÉNIEURS

Spécialisation systèmes embarqués, 3 ans dans l'association de robotique (dont un an de présidence), organisation de cours et concours de robotique.

Expériences

SYNAPTICON

Mars 2015 - Septembre 2015 Stage

MAINTOOL

Avril - Juillet 2014 Stage

GANYMÈDE

Octobre 2014 Hackhaton 24h

OUADRICOPTÈRE

Octobre 2013 - Mars 2014 **Projet**

CONCEPTION D'OS AVEC YOCTO ET DÉVELOPPEMENT ROS

Conception d'OS embarqué optimisé avec Yocto sur Raspberry Pi et développement avec ROS (odométrie, cartopgraphie, navigation).

♥ CONCEPTION DE CAPTEUR CARDIAQUE

Fabrication du capteur principal pour un bracelet connecté, basé sur des LEDs et une photodiode.

▼ GAGNANT DU INTEL'S IOT ROADSHOW (1500\$)

Développement d'un dispositif ayant pour but de **protéger** les populations en affichant la qualité de l'air localement.

🏶 FABRICATION D'UN QUADRICOPÈRE À PARTIR DE ZÉRO

Spécification, conception et réalisation d'un quadricoptère contrôlable à distance.

Compétences

Association robotique étudiante

♥ SYSTÈMESME

RTOS

>_ LANGAGES

C, C++, Python, shell

A CARTES

I APEROBO

Linux, Interfaces embarquées, Kernel, Organisation d'une rencontre de 150 roboticiens amateurs et professionnels et une compétition entre écoles d'ingénieurs.

□ NUIT DU HACK (2011 - 2014)

Animation d'ateliers de hack électronique, d'Arduino et MSP430.

FORMATIONS

Raspberry Pi, Altera, Edison, Arduino Cours, formations et conseil en robotique aux étudiants de l'école.

Sotfware

Interfaces	★★★★☆
Linux	★★★★☆
Capteurs	★★★☆☆
FPGA	★★☆☆☆

ROS

Odométrie Cartographie ★★☆☆☆ **★★☆☆☆ Navigation**

Algorithmique Git

★★☆☆☆ **Optimisations GCC**

Centres d'intérêt









