

□ (+33) 640-074-309 | was babaammi.salim@gmail.com | was babaammi

# Stages et Expériences professionnelles \_\_\_\_\_

DEO Électronique. Alger, Algérie

INGÉNIEUR LOGICIEL EMBARQUÉ

Jan. 2018 - Sep 2018

- Développement de firmware d'un système de surveillance et de contrôle à distance.
- Développement et réalisation des tests HW/SW nécessaires .

### Centre de développement des technologies avancées

Alger, Algérie

Fev. 2017 - Mai 217

- Étude pratique et théorique des systèmes de localisation et cartographie simultanées visuels .
- Implémentation d'un algorithme de SLAM à vision monoculaire sous le framework ROS.

Club d'étudiant ELAB Oran, Algérie

MONITEUR

- Oct. 2015 Avr 2017
- Réalisation de différents mini projets.
- · Animation des formations, évènements, ateliers dans les domaines d'électronique et de robotique

## **Education**

### Faculté des Sciences et Technologies — Université de Lorraine

MASTER EN INGÉNIERIE ELECTRIQUE, ELECTRONIQUE ET INFORMATIQUE INDUSTRIELLE

Nancy, France

Sept. 2018 - Août. 2019

#### École Nationale Polytechnique d'Oran -Maurice Audin

Oran, Algérie

INGÉNIEUR EN ÉLECTRONIQUE ET SYSTÈMES EMBARQUÉS

Oct. 2012 - Août. 2017

# Compétences \_\_\_\_\_

Langues préférées: C/C++, Assembly, Python, VHDL.

Plate-forme: Cortex-M4(TM4C12x, STM32F4), Cortex-M3 (STM32F1), PIC(18F, PIC32MZ), Atmel AVR(Atmega32).

Outils: Git, Doxygen, Unity Test, Ceedling, uncrustify, Make, Cmake.

IDEs: MPLAB X, Visual Studio, Eclipse, Atmel Studio.

RTOSs: FreeRTOS.

Framework: Harmony(Microchip), ROS, OpenCV, SystemC. Méthodologie de gestion de projet: Agile/scrum(Trello).

Logiciel: Eagle (Autodesk), Photoshop.

# Projets\_

## IMPLEMENTATION D'UN SLAM DANS UN ROBOT DIFFÉRENTIEL

• Implémention d'un algorithme de localisation et de cartographie simultanées à vision monoculaire dans un robot mobile différentiel avec un régulateur PID associé contrôlé à distance, sous le framework ROS.

#### RECONNAISSANCE DE CHARGES À L'AIDE D'UN SOM

• Reconnaissance de charges dans un réseau électrique domestique : l'analyse fréquentielle associée à un réseau de neurones du type SOM (Self-Organizing Maps).