



AUDRIC ROLLAND

29 ans permis B véhicule

Développeur software embarqué



COORDONNEES

- 69006 Lyon
- Rolland.audric@gmail.com
- 07 78 82 23 28
- www.github.com/aurollan
www.linkedin.com/in/audricrolland



COMPETENCES



RESUME

En formation à l'école 42 Lyon depuis 2017, je réalise des projets système et algorithmie dans le but de travailler dans l'embarqué (IOT, robotique, véhicules autonomes). Actuellement je réalise un "tutoriel" pour travailler sur STM32 Cortex M1/3/4 sans IDE.

Distinctions :

- Organisateur Start up Weekend
- Gagnant concours Start up est dans le pré



LOISIRS

Modélisme (automobile)
Programmation véhicule autonome (PiCar)



EXPERIENCE/PROJETS PERSONNELS

11/2019 – Aujourd’hui : Développeur software embarqué

Projet

Projet personnel : réalisation d'un Drone piloté par ordinateur à partir d'un microcontrôleur STM32 Cortex-M4 *from scratch* (Bare-Metal/OSless) :

- Développement (en C) et tests
 - DMA, Bluetooth, UART pour la communication PC-DRONE
 - I2C et SPI pour récupérer les données du gyroscope et de l'accéléromètre
- Sélection du hardware selon les contraintes suivantes :
 - Cohérence hélices-moteurs-ESCs-batterie
 - Taille et poids du drone

Environnement technique : langage C, Vim, Git, CMSIS librairie, OpenOCD, ARM-GCC, Makefile

09/2018 – 05/2019 : Développeur logiciel

Savoye

Environnement entreprise : Industrie, logiciel WMS LMxt, international

- Conduite de réunion avec le consultant en charge de l'offre
- Traduction technique de l'offre
- Réalisation des développements en C, SQL et Power Builder
- Réalisation des tests
- Livraison au client (sur son environnement de test et production)
- Suivi de l'offre livrée et gestion des incidents

Environnement technique : Visual Studio, Oracle, Subversion, langage C

Projets réalisés :

- Validation des marchandises via la radio opérateur (embarqué)
- Calcule des hauteurs palette par la quantité et dimension des articles



PROJETS PEDAGOGIQUE

MOD1 : simulation terrain 3D à partir de points de références
OpenGL moderne (> 4.0)

C++

Algorithmes de création de la surface :

- Surface de Bézier (courbe de Bézier en 3D)
- Inverse Distance Weighting

KRPSim : Optimisation d'un graphe de processus

Python

Algorithme d'optimisation utilisé :

- Algorithme génétique



FORMATION

2017 – 2020 : Architecte du numérique

42 Lyon

Spécialisation : Système et algorithme

2013 – 2014 : Master 2 Accompagnement Entrepreneurial Université Montpellier - AES



LANGUE

Anglais TOIEC 825, technique