

# BRIAN BIENDOU

Recherche d'un stage de 3 à 4 mois dans le domaine des Systèmes Embarqués.

@ clarkybrian@outlook.fr

📞 (+33) 06 44 81 42 18

✉ 5 Bis rue Vestrepain, 31100 Toulouse

🌐 /brian-biendou-429106201/

## FORMATION

Ingenierie en Automatisme/Electronique - Systèmes Embarqués

INSA (Institut Nationale des Sciences Appliquées)

📅 2022 - En cours

📍 Toulouse, France

- Développement (C, Python, JAVA, C++, VHDL, SQL, Assembleur), Routage PCB, Machine Learning, Temps réel, Traitement du signal, Informatique Embarquée, Filtrage Actif, systèmes multivariables, Architectures Analogiques, Conception Orientée Objet, Algorithmique, Réseau, LTspice

Classe Préparatoire aux Grandes Ecoles (PT)

CPGE - Lycée César Baggio

📅 2020-2022

📍 Lille, France

- Mathématique, Physique, chimie, Science de L'ingénieur, informatique.

## EXPERIENCES PROFESSIONNELLES

Tuteur d'élèves de 6e à Terminal

Parkours

📅 Sept 2022 - En cours

📍 Toulouse, France

- **Accompagnement personnalisé** d'un groupe d'élèves, en fournissant une assistance individuelle pour la réalisation de leurs devoirs.
- **Préparation des élèves aux contrôles et examens**, en mettant l'accent sur la consolidation des points faibles.
- **Adaptation du contenu** et de la dynamique de chaque séance pour répondre aux besoins spécifiques des élèves.

## COMPÉTENCES

- Développement sous les IDE :(Matlab, VScode, Eclipse, KeilµVision)
- Programmation STM32 / ESP8266 / NXP
- Développement sous linux embarqué
- Conception et Ingénierie électronique
- Maîtrise de l'algorithmique et programmation orientée objet
- Bonne maîtrise des outils Microsoft Office
- Esprit d'équipe
- Créatif
- Autonome
- Gestion du temps
- Communication efficace

## PROGRAMMATION

Python

C

C++

VHDL

SQL

JAVA

Excel

Word

MATLAB

Assembleur

Temps Réel

## PROJETS TUTORÉS



### Bureau d'Étude

Conception d'un pilotage automatique pour voiliers de modélisme avec micro-contrôleur STM32F103.

- Développement et programmation des drivers en langage C
- Intégration et programmation de capteurs (servo-moteur, encodeur)
- Mise en place d'un système de contrôle des voiles. (ADC, PWM, I2C, UART)
- Développement de systèmes de communication à distance. (Xbee)



### Projet Robot Mobile

développement du superviseur pour un robot mobile piloté à distance

- Conception et codage du superviseur en C++ sous environnement Xenomai
- Implantation sur une carte Raspberry Pi 3 avec module Xbee pour la communication avec le robot
- Gestion de la communication entre le superviseur, le moniteur et le robot via des sockets
- Traitement des images pour la détermination de la position du robot dans l'arène
- Technologies utilisées : Programmation temps réel, Communication sans fil, Contrôle à distance, Conception logicielle, Gestion de la batterie



### Projet NXP Cup

Conception et Développement d'un Véhicule Autonome pour la NXP Cup

- Programmation en C/C++ : Développement de logiciels embarqués en C/C++ pour les micro-contrôleurs NXP
- Utilisation de capteurs LiDAR : Intégration et programmation de capteurs LiDAR pour la détection d'obstacles et la navigation autonome
- Développement et programmation des différents drivers de contrôle (Encoder, Servo-moteur, Debugger, Moteur, Mouvement, Image-Processing)
- utilisation de Git pour le contrôle de version et la collaboration.

## LANGAGES

Français

Anglais



## HOBBIES

Montage Video

BasketBall

Musique