

# Jordan BERGER

*Mastère Chef de Projet Systèmes Embarqués option  
Expert Mécatronique*

39 avenue de la république

17 130 MONTENDRE

☎ 06 48 20 09 53

✉ [jordan.berger@ynov.com](mailto:jordan.berger@ynov.com)

in [Jordan BERGER](#)

🔗 [joberger95](#)

26 ans

Permis A,B

## Expériences professionnelles

- 2016–2019 **Equipier polyvalent**, *McDonald's*, Saran-Loiret, Rouen–Seine-Maritime.
- 2014–2015 **Elève Sous-Officier, spécialité CNS-Communication Navigation Surveillance**, *BA721*, Rochefort–Charente-Martime.
- 2013–2016 **Missions intérim**.
- Juin 2017 **Stage BTS, IPROCIA**, Orléans-Loiret, Développement d'un programme de géolocalisation en temps réel sur Arduino, [Lien](#).

## Formation

- Sept 2019–  
Maintenant **Etudiant ingénieur, Mastère Chef de Projet Systèmes Embarqués option Expert Mécatronique**, *Ynov Campus*, Bordeaux–Gironde.
- Sept 2018–  
Mai 2019 **Etudiant ingénieur Electronique Générale**, *ESIGELEC*, Saint-Etienne-Du-Rouvray–Seine-Maritime.
- Sept  
2016–Juin  
2018 **Diplôme de technicien supérieur Systèmes Electronique Numérique, option électronique et communication**, *Lycée Maurice Genevoix*, Ingré–Loiret.

## Compétences

- Langages VHDL, C, Python,  $\mu$ Python, HTML5/CSS3
- Outils GitHub
- Linux
  - Scripts
  - Chaîne de compilation croisée
  - Outils: crosstool-ng, U-Boot, Noyau Linux
- Electronique
  - Mise en oeuvre de systèmes
  - Routage/Soudure
  - Analogique: transistors, diodes, AOP
  - Communication: UART, I<sup>2</sup>C, GSM, GPS-NMEA0183
  - Microcontrôleur: série PIC 18F, ARM Cortex M-4, technologie FPGA
  - Servo-moteur

## Langues

- Français Langue maternelle
- Anglais TOEIC: 520 en 2019

## Projets

- Projet étude**, *Hexapode*, premières notions de la robotique, mise en oeuvre, [Lien](#).
- Projet étude**, *Space Invaders*, jeux-vidéo embarqué, *STM32F4 discovery*, [Lien](#).
- Projet étude**, *Carte Numérique*, centralisation de données, mise en oeuvre de fonctions, [Lien](#).
- Projet perso'**, *OBD*, apprentissage et mise en oeuvre de notions Python, [Lien](#).