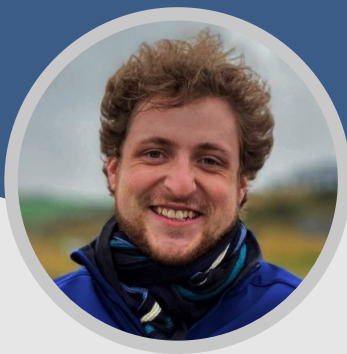


Kévin Ducongé

Développeur Front End



Détails personnels



Kévin Ducongé



kduconge@gmail.com



+33783374692



Londres, E14 9RP UK



www.linkedin.com/in/kévin-ducongé-676081185



github.com/kevduc

Compétences

JavaScript	●●●●●
TypeScript	●●●●●
HTML5, CSS3	●●●●●
React.js	●●●●●
Node.js	●●●●●
Bootstrap	●●●●●
Sass	●●●●●
MongoDB, MySQL	●●●●●
Firebase	●●●●●
Docker	●●●●●
PHP	●●●●●
C, C++	●●●●●
Java, Python	●●●●●

Profil

Fan de JavaScript avec plus de 10 ans d'expérience. J'aime me tenir au courant des dernières technologies et coder pour créer, résoudre des problèmes, automatiser les tâches, et simplifier mon travail et ma vie quotidienne.

Expérience professionnelle

Développeur Front End

mars 2021 - présent

Londres

Je travaille sur des projets personnels en utilisant des technologies comme React, Next.js, Node, Typescript, Docker, Firebase.

Spécialiste Expérience Utilisateur

oct. 2018 - févr. 2021

MathWorks, Cambridge, UK

Spécialiste Expérience Utilisateur pour l'équipe d'intégration de code et de vérification dynamique chez MathWorks.

Cette équipe est spécialisée dans la création d'outils pour aider les utilisateurs à simuler et à vérifier leurs modèles et leur code généré, directement sur hardware.

- **Recherche utilisateur** : étudier les flux de travail des utilisateurs actuels, les cas d'utilisation, identifier les difficultés des utilisateurs grâce à des études UX (questionnaires, tests de fonctionnalités/logiciels sur site/à distance avec les clients, entretiens, etc.)
- **Conception et prototypage d'interface utilisateur** : prototypes JavaScript, conception agile, itérations/feedback avec différentes équipes, principes UX appliqués

Ingénieur Support Applicatif

janv. 2018 - oct. 2018

MathWorks, Cambridge, UK

- Support des produits MathWorks, spécialisation dans les outils Simulink.
- Conception, implémentation et support du site web de l'équipe (JavaScript, Node.js avec Express, HTML, CSS).

Stages

Ingénieur Support Applicatif – Stage

févr. 2017 - juil. 2017

MathWorks, Cambridge, UK

Support technique :

- Familiarisé avec les produits MathWorks (MATLAB, Simulink, toolboxes), comment les utiliser et résoudre les problèmes.
- Résoudre les cas de support client (par téléphone ou e-mail), établir une relation de confiance avec les clients, acquérir de l'expérience en comprenant, expliquant, enseignant, discutant avec les clients.
- Expérience de travail en équipe pour résoudre des cas, demander/fournir de l'aide sur certains cas complexes.

Projet :

- Test d'intégration XCP (Protocole universel de mesure et d'étalonnage pour l'industrie automobile) Minion, en C/C++

Ingénieur Support Applicatif – Stage

juil. 2016 - sept. 2016

MathWorks, Cambridge, UK

Support technique :

- Résoudre les problèmes des clients de la manière la plus efficace.
- J'ai beaucoup appris sur les produits MathWorks, comment les utiliser et résoudre les problèmes associés.
- Interactions avec les membres de l'équipe, les clients, amélioration de mes compétences en communication.

Langues

Français	● ● ● ● ●
Anglais	● ● ● ● ●
Espagnol	● ● ● ● ●
Arabe	● ● ● ● ●

Centres d'intérêt

- Cuisine
- Jeux de société
- Nouvelles technologies

Projet :

- Étudier et présenter les capacités des algorithmes de la Robotics Toolbox dans Simulink.
- Créer un modèle de démonstration pour contrôler un robot, cartographier son environnement et réagir en conséquence.
- Itérations avec l'équipe de la Robotic Toolbox et présentation du projet lors des présentations des stagiaires en entreprise.

Formation

Ingénieur Systèmes Embarqués

2012 - 2017

Institut National des Sciences Appliquées (INSA), Toulouse

Ingénierie des Matériaux, Composants et Systèmes – Automatique Électronique et Systèmes Embarqués

Semestre d'étude à l'étranger

août 2014 - déc. 2014

University of Texas at Austin, Austin, Texas

Semestre d'étude en Génie Électrique :

- **Introduction aux Systèmes Embarqués (TP)** : Programmation assembleur et langage C sur ARM Cortex M4, création d'un jeu basé sur Space Invaders.
- **Introduction au Control Automatique**
- **Circuits Électroniques Fondamentaux (TP)** : Composants semi-conducteurs (diode, transistors à jonction bipolaire et MOS), conception et analyse de circuits amplificateur

Baccalauréat Scientifique, Option Mathématiques

2012

Lycée Jeanne d'Arc, Clermont-Ferrand

Projets

Test d'intégration XCP Minion C/C++

mai 2017 - juin 2017

MathWorks, Cambridge, UK

XCP est le protocole universel de mesure et d'étalonnage, généralement utilisé dans l'industrie automobile.

MathWorks a développé son propre XCP Minion, et le projet sur lequel j'ai travaillé visait à fournir un framework de test d'intégration pour ce minion.

Les tests d'intégration étaient composés de tests de réponse des minions à des commandes individuelles ou à des séquences de commandes.

La solution et le livrable comprenaient une version étendue d'un XCP Master, développé en C/C++, un framework de test d'intégration en MATLAB utilisant ce Master et des tests pour le minion écrits en MATLAB.

API C pour Petite Voiture Autonome

oct. 2016 - janv. 2017

INSA Toulouse

Création de 2 API (bas niveau et haut niveau) pour programmer et contrôler facilement une petite voiture autonome.

Création d'outils de diagnostic semi-automatiques pour la carte Nucleo STM32.

Travail en équipe de 6 personnes, dans un environnement Agile avec des sprints toutes les 3 semaines.

Pilotage d'une petite voiture à l'aide d'une Raspberry Pi3 et d'une NUCLEO-F103RB interfacée aux moteurs (direction et roues motrices) et capteurs (capteurs à effet hall pour la vitesse des roues et la direction, ultrasons pour la détection d'obstacles).

Programmation du microcontrôleur STM32F103RB à l'aide de Keil v5 et STM32CubeMX.

Serveur Temps Réel pour control de robot

avr. 2016 - mai 2016

[INSA Toulouse](#)

Conception et implémentation en C++ d'un programme serveur temps réel pour contrôler un mini robot via une application cliente.

Clavier Guitare avec touches tactiles

mars 2016 - avr. 2016

[INSA Toulouse](#)

Conception et programmation orientée objet en C++ d'un clavier guitare sur Intel® Galileo.

Robot Stiquito en Nitinol

déc. 2015 - mai 2016

[INSA Toulouse](#)

Conception et programmation (microcontrôleur) d'un mini robot avec muscles des jambes en Flexinol® (robot Stiquito)

Contrôle Voilier par microcontrôleur

oct. 2015 - nov. 2015

[INSA Toulouse](#)

Conception et programmation d'un système de contrôle de voilier géré par microcontrôleur (carte STM32-H103)

Jeu Space Invaders sur microcontrôleur

déc. 2014

[University of Texas at Austin, US](#)

Programmation assembleur et C sur ARM Cortex M4 avec Keil v4.

Matériel:

- Carte LaunchPad Texas Instruments Tiva C Series (EK-TM4C123GXL)
- Écran LCD rouge SparkFun Nokia 5110 (LCD-10168)
- Potentiomètre à glissière (pour contrôler la position du canon laser du joueur)

Activités extra-professionnelles

Mission on Mars Robot Challenge 2016

mars 2016 - mai 2016

[MathWorks, Paris](#)

- Membre de l'équipe gagnante de la compétition « Mission on Mars Robot Challenge 2016 » organisé par MathWorks.
- Programmation MATLAB/Simulink de l'algorithme d'exploration du Rover.

Trésorier pour Grimoire, Club Culturel et Jeux de société

2012 - 2016

[INSA, Toulouse](#)

Références

Références disponibles sur demande.