

Matthieu Basto

Freelance - Ingénieur Robotique

Né le 03/06/1997
1 allée de la côte d'or
31770 Colomiers
(+33) 06 38 54 64 47
matthieu.basto@gmail.com
<https://matthieu66100.github.io>

EXPÉRIENCE

Thales Avionics, Valence — *Alternant Développeur*

Novembre 2018 À Novembre 2021

- Développement d'outils BI sous Microsoft Power BI ou QlikView
- Développement applicatif Full Stack C++/CLI
- Gestion de Projet
- Communication Clients/user

Medic@, Strasbourg — *Développeur Python*

Janvier 2022 À Mars 2022

- Développement de scripts python 3
- Alimentation et entraînement d'une IA Médicale

Socomec, Benfeld — *Développeur C embarqué*

Septembre 2022 À Novembre 2022

- Développement C / C++ sur des systèmes embarqués
- Développement d'un module de Stress-Test longue durée
- Développement d'outils Python3

INEO, Toulouse — *Développeur C++*

Janvier 2023 À Mars 2023

- Développement applicatif C++
- Développement test Python 3
- Administration Système Linux
- Administration réseau IEC-104
- Développement open-source Fledge Power

Apside, Toulouse — *Développeur ROS*

Juin 2023 À Aujourd'hui 2023

- Développement C++ / C / Python 3
- Développement ROS2 / MicroROS
- Conception CAO (modélisation 3D)
- Impression 3D
- Conception Électronique
- Communication clients
- Etude RI (Recherche et Innovation)

COMPÉTENCES

Systèmes d'exploitations

Windows (XP à 11)
Linux (RedHat, OL8, Debian)

Langages Informatiques

C++
Python
C
SQL

Autres

Soudure (Arc, étain, points)
Electronique
Permis B

LANGUES

Français : Langue Maternelle
Espagnol : Langue Maternelle
Catalan : Langue Maternelle
Anglais : B1

CENTRES D'INTÉRÊTS

Loisirs:

- Arts Martiaux
- Peinture
- Impressions 3D
- CAO
- Robotique Domestique

FORMATION

Sainte Louise de Marillac, Perpignan — *BTS Electronique et Numerique*

Septembre 2016 À Septembre 2018

- Conception électronique
- Développement C
- Soudure
- Conception et usinage de PCB

IMERIR , Perpignan — *Ingénierie Mécatronique, Robotique et Automatisation*

Septembre 2018 À Septembre 2021

- Développement C / C++ / Python
- Conception de systèmes mécatroniques
- Développement de systèmes robotiques

PROJETS

Robot de téléprésence — C++ / Electronique

Conception complète d'un robot muni d'une tablette, d'un bras robotique avec un système de préhension et de roues multidirectionnelles ayant pour but la téléprésence à moindre coût.

Robot de désinfection hospitalière — CAO / Python 3 / C++ / ROS / Électronique

Robot autonome, muni d'un néon de rayons UV-C et d'un brumisateuseur d'alcool IPA, permettant la désinfection automatique des chambres de l'hôpital de Perpignan.

Immo-turtle-scan — Python 3 / C++ / ROS

Utilisation d'un TurtleBot pour scanner un appartement en 3D et retranscrire le modèle à une agence immobilière pour des visites en environnement 3D.

Robot-go — C / ROS / OpenGL / Python 3

Programmation d'un modèle d'algorithme permettant à un bras robotique de UR robotics de jouer une partie de jeux de go contre un humain.

Battle Bot — C++ / CAO

Conception d'un robot télé opérationnel de combat, selon certaines contraintes, permettant un divertissement en cage.

Robot Tondeuse — ROS / C++ / Python 3 / CAO

Conception d'un robot tondeuse autonome utilisant un lidar penché à 35° et une caméra pour le traitement d'image.

Terra-Hexapode — C++ / CAO

Conception d'un robot hexapode, transportant une plante sur son dos et se déplaçant de façon autonome dans l'appartement à la recherche de la meilleure exposition au soleil pour la plante. Le robot recherche également les êtres humains pour indiquer un manque d'eau dans le pot de plante.