

Mathieu Gascon-Lefebvre

4007, rue Évelyn
Montréal (Québec), H4G 1P8
514-217-1918
mathieuglefebvre@gmail.com
français, anglais

Formation

Baccalauréat en génie des technologies de l'information 2010 - 2014
Concentration multimédias
École de technologie supérieure (ÉTS)
Université du Québec, Montréal

Diplôme d'études collégiales en techniques de l'informatique 2010
Profil informatique de gestion
Collège de Bois-de-Boulogne, Montréal

Mention spéciale : Obtention d'une bourse de performance scolaire pour avoir obtenu la meilleure cote R du secteur technique.

Connaissances informatiques

Langages de programmation :	C#, Python, Java, C/C++
Programmation Web :	ASP.NET, PHP, JEE, HTML/css
Bases de données :	MySQL, SQL Server, Oracle, SQL Server Integration Services, Entity Framework, Hibernate
Réseautique :	Linux, Windows Server, Cisco, Avaya, Apache, IIS, VMware ESX/vSphere
Robotique :	ROS, OpenCV, PCL, programmation embarquée
Autres :	GIT, Jira, Méthodologie scrum, Jenkins, Artifactory

Expérience professionnelle

Concepteur de logiciels

Depuis 2015

R&D, iTX

Grass Valley, Montréal

- Développer des nouvelles fonctionnalités pour iTX, une plateforme intégrée pour la télédiffusion.
- Modifier le logiciel contrôlant les postes de télévision afin de supporter des entrées et sorties vidéo en direct sur IP dans le but de remplacer le standard SDI, devenant de plus en plus désuet.
- Modifier le logiciel contrôlant les postes de télévision dans le but de générer du contenu pour la vidéo sur demande de manière plus rapide que le temps réel.
- Paralléliser le processus de vidéo sur demande pour permettre d'enregistrer un événement en direct, de le modifier en y insérant des publicités, graphiques et sous-titres, de le transcoder et de le livrer sur un stockage à distance au plus quelques minutes après la fin de l'événement.

Programmeur robotique

Été 2013

Exploration spatiale

(stage)

Agence spatiale canadienne, Saint-Hubert

- Programmer différents automates et capteurs à l'aide du système ROS
- Tester les différents modules développés sur l'équipement
- Faire l'intégration des modules avec le logiciel de contrôle de l'Agence spatiale

Technicien en informatique

2010 – 2012, hiver 2014

Service de l'informatique

(stages et emploi)

Collège de Bois-de-Boulogne, Montréal

- Programmer et déployer une suite de logiciels permettant de bloquer l'utilisation de jeux vidéo sur les ordinateurs des laboratoires informatiques afin d'améliorer les performances scolaires des étudiants.
- Développer un outil d'analyse de broadcast réseau afin d'analyser les protocoles suspects et non désirables.
- Reconcevoir/centraliser des applications Java désuètes afin d'en faire des applications web, d'en faciliter la maintenance et l'utilisation et d'optimiser les divers processus.
- Installer et configurer du matériel réseau.
- Participer à l'analyse d'une solution de virtualisation et de stockage dans le cadre du projet de consolidation de la salle des serveurs.
- Automatiser le processus d'installation de nouveaux ordinateurs.

Adjoint aux techniciens en informatique

2008 - 2010

Lefebvre&Benoit s.e.c, Laval

- Support technique aux usagers.
- Gestion des appels de service.
- Inventaire du parc informatique.

Autres expériences et activités

Membre de la délégation des compétitions informatiques de l'ÉTS (<https://dciets.com>)
École de technologie Supérieure, Montréal

Depuis 2013

- CS Games (Computer Science Games)
 - 2013 : 1^{ère} position en « Team Software Engineering »
3^e position en programmation à relais
2^e position de l'équipe au classement général
 - 2014 : 2^e position en programmation à relais
 - 2015 : 1^{ère} position en sécurité
1^{ère} position au classement général
- CSAW (Cyber Security Awareness Week)
 - 2013 : 1^{ère} position au Canada
 - 2014 : Participation à la finale à New-York

Membre de la délégation des Jeux de Génie de l'ÉTS
École de technologie Supérieure, Montréal

2015

- Jeux de Génie 2015 :
 - 1^{ère} position dans la compétition de génie informatique

Membre du club de robotique terrestre autonome Capra (<http://clubcapra.com>)
Équipe Logiciel
École de technologie Supérieure, Montréal

2012-2015

- Concevoir une nouvelle architecture logicielle pour le robot en utilisant le système ROS.
- Développer des pilotes bas niveau pour les différents capteurs.
- Participer à la « International Ground Vehicle Competition » (IGVC)