

# Nicolas Boutin

Ingénieur logiciel embarqué  
8 années d'expériences

4 rue du chausseur  
86110 Amberre  
☎ 06 79 37 39 00  
✉ boutwork@gmail.com

## Compétences

Architecture,  
Conception et  
Développement  
logiciel

Test / Jenkins, Catch2, Google Test  
Intégration

Programmation / Modélisation C++03/11/14/17, CMake,  
Python, Perl, Bash, UML, Design pattern  
Système STM32, ARM M3-M4, FreeRTOS, RL-RTX,  
embarqué Bootloader, UART, SPI, I2C, RTC, PWM, Segger  
emWin, emFile, emUSB  
Linux Yocto, bitbake, SystemV, IPC, DBus  
embarqué

Management Pilotage d'équipe, Cycle en V  
Logiciel/IDE Git, Perforce, SVN, Eclipse, IAR, Keil uVision,  
STM32CubeMX, Bureautique, JIRA  
Anglais TOEIC 895

## Expériences professionnelles

- 2017–2019 **Ingénieur logiciel linux embarqué**, *Groupe Creative Rennes pour Magneti Marelli*, Châtellerault(86), Maintenant  
2 ans Développement et portage applications C++ de monitoring et de services OS.  
Yocto, Bitbake, DLT logs, CoreDump Handler, IPC DBUS, CMake, Eclipse
- 2016–2017 **Ingénieur intégrateur**, *Apside Rennes pour Faiveley*, Tours(37), Mise en place de l'intégration continue,  
4 mois Ubuntu14.04, Jenkins, SVN, Script Shell, Makefile, Perl.
- 2015–2016 **Architecte logiciel embarqué temps réel**, *Apside Rennes pour Canberra*, Loches(37), Définition et implémentation  
10 mois de l'architecture logiciel pour contaminamètre de chantier, Pilotage développement logiciel équipe 3 ingénieurs.  
C99/C++03, IAR, Eclipse, SVN, STM32CubeMX, FreeRTOS, STM32L4, Segger emWin, emFile, emUSB
- 2015–2015 **Responsable logiciel embarqué du projet Linky G1 Triphasé**, *Itron*, Poitiers(86), Pilotage développement  
9 mois logiciel et management d'équipe, 3 ingénieurs. Report d'activité et avancement au chef de projet.  
Conception et développement. Mise en place de test d'intégration. Support technique
- 2011–2014 **Ingénieur logiciel embarqué temps réel**, *Itron*, Poitiers(86), Conception et développement de fonctionnalités  
pour compteur électrique Linky.  
C++03, STM32, RTOS RL-RTX, Eclipse, Keil uVision, Perforce
- 2010–2011 **Apprenti par alternance**, *ST-Ericsson*, Sophia-Antipolis (06), Conception et développement d'un système de  
diagnostic matériel pour ARM9 embarqué dans les téléphones.  
C99/C++03, Trace32, Lauterbach, Eclipse, QT 4

## Formation

- 2008–2011 **Diplôme Ingénieur Sciences Informatiques**, *options Systèmes Embarqués*, Polytech'Nice-Sophia, Sophia-  
Antipolis(06).
- 2007–2008 **Diplôme BSc(Hons) Robotics (Bac+4)**, *Université de Plymouth*, Angleterre.
- 2005–2007 **Diplôme Universitaire de Technologie**, *DUT Génie Electrique et Informatique Industrielle*, Angers(49).
- 2004–2005 **Baccalauréat Sciences et Techniques Industrielles**, *STI Génie Electronique*, St-Julien-la-Baronnerie, Angers(49).

## Centres d'intérêts

- Sports Trail/Course nature, Voile, Badminton  
Lecture Actualités technologique, scientifiques, robotiques et spatiales  
Robotique Coupe de France de robotique 2007, Ferté-Bernard. Commande moteurs (Asservissement position et vitesse)