

Nicolas Boutin

Ingénieur logiciel embarqué
8 années d'expériences

4 rue du chasseur
86110 Amberre
☎ 06 79 37 39 00
✉ boutwork@gmail.com
26/04/1986, 32 ans

Compétences

Logiciel	Architecture, Conception et Développement
Programmation	C99, C++03/11/14/17, CMake, Doxygen, GNU Debugger(GDB), Python, Perl, Bash
Système embarqué	STM32, ARM M3-M4, FreeRTOS, RL-RTX, Bootloader, UART, SPI, I2C, RTC, PWM, Segger emWin, emFile, emUSB
Linux embarqué	Yocto, bitbake, SystemV, IPC, DBus, CommonAPI
Test-Intégration	Jenkins, Catch2, Google Test, Parasoft, Cppcheck, Travis CI
Modélisation	UML, Design pattern
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 2 ans	Ingénieur logiciel linux embarqué , <i>Groupe Creative Rennes pour Magneti Marelli</i> , Châtellerault(86), Développement et portage applications C++ de monitoring et de services OS. Yocto, Bitbake, DLT logs, IPC DBUS, GDB, CMake, Eclipse
2016–2017 4 mois	Ingénieur intégrateur , <i>Apside Rennes pour Faiveley</i> , Tours(37), Mise en place de l'intégration continue. Ubuntu14.04, Jenkins, SVN, Script Shell, Makefile, Perl
2015–2016 10 mois	Architecte logiciel embarqué temps réel , <i>Apside Rennes pour Canberra</i> , Loches(37), Définition et implémentation de l'architecture logiciel pour contaminamètre de chantier. Pilotage développement logiciel équipe 3 ingénieurs. C99/C++03, FreeRTOS, STM32L4, STM32CubeMX, IAR, Eclipse, SVN, Segger emWin, emFile, emUSB
2015–2015 9 mois	Responsable logiciel embarqué du projet Linky G1 Triphasé , <i>Itron</i> , Poitiers(86), Pilotage développement 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 3 ans	Ingénieur logiciel embarqué temps réel , <i>Itron</i> , 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 , <i>ST-Ericsson</i> , 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

Formations

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