

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	Management	Pilotage d'équipe, Cycle en V
Programmation	C99, C++03/11/14/17, CMake, Doxygen, GNU Debugger(GDB), Python, Perl, Bash	Modélisation	UML, Design pattern
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
Logiciel/IDE	Git, Perforce, SVN, Eclipse, IAR, Keil uVision, STM32CubeMX, Bureautique, JIRA	Test Intégration	Jenkins, Catch2, Google Test, Parasoft, Cppcheck, Travis CI
Anglais	TOEIC 895		

Expériences professionnelles

- 2017–2019 **Ingénieur logiciel linux embarqué**, *Groupe Creative Rennes pour Magneti Marelli*, Châtellerault(86), Développement et portage applications C++ de monitoring et de services OS.
2 ans Yocto, Bitbake, DLT logs, IPC DBUS, GDB, 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 de l'architecture logiciel pour contaminamètre de chantier. Pilotage développement logiciel équipe 3 ingénieurs.
10 mois 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 logiciel et management d'équipe, 3 ingénieurs. Report d'activité et avancement au chef de projet.
9 mois 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.
3 ans 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

Formations

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