Nicolas Boutin

Ingénieur logiciel embarqué 8 années d'expériences

4 rue du chausseur 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, Python, Perl, Bash Modélisation UML, Design pattern

Système STM32, ARM M3-M4, FreeRTOS, RL-RTX, Boot- Linux Yocto, bitbake, SystemV, IPC, DBus

embarqué loader, UART, SPI, I2C, RTC, PWM, Segger emWin, embarqué emFile, emUSB

Logiciel/IDE Git, Perforce, SVN, Eclipse, IAR, Keil uVision, Test Jenkins, Catch2, Google Test

STM32CubeMX, Bureautique, JIRA Intégration

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

3 ans 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

diagnostique matériel pour ARM9 embarqué dans les téléphones.

C99/C++03, Trace32, Lauterbach, Eclipse, QT 4

Formations

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)