Nicolas Boutin

Ingénieur logiciel embarqué 8 années d'expériences

4 rue du chausseur 86110 Amberre D 06 79 37 39 00 26/04/1986, 32 ans

Compétences

Management Pilotage d'équipe, Cycle en V Logiciel Architecture, Conception et Développement

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,

Ubuntu14.04, Jenkins, SVN, Script Shell, Makefile, Perl. 4 mois

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

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. 3 ans

C++03, STM32, RTOS RL-RTX, Eclipse, Keil uVision, Perforce

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).

Diplôme BSc(Hons) Robotics (Bac+4), Université de Plymouth, Angleterre. 2007-2008

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)