

Raslen Ziadi

📍 Monastir, Tunisie

📞 +216 20 310 839

Étudiant en génie électrique

✉ raslen.ziadi@enim.u-monastir.tn

LinkedIn linkedin.com/in/raslen-ziadi7

Profil

Étudiant en ingénierie passionné par les systèmes embarqués, Linux embarqué et le génie logiciel. Développement de solides compétences en programmation C/C++/Python, microcontrôleurs STM32, systèmes temps réel et développement Linux embarqué. Motivé et curieux, je m'investis dans la conception de solutions embarquées innovantes et robustes.

Formation

ENIM – École Nationale d'Ingénieurs de Monastir — Génie électrique

2023 – Présent

IPEIEM – Institut Préparatoire aux Études d'Ingénieurs d'El Manar — Physique & Chimie

2021 – 2023

Expériences

FABLAB ENIM, Monastir – Stage de perfectionnement

Juil. 2025 – Présent

Développement d'un prototype de surveillance énergétique de moteurs basé sur STM32.

Création d'une distribution Linux Yocto pour Raspberry Pi 4.

Mots-clés : STM32, Capteurs, Yocto, Raspberry Pi, IoT, MQTT

STEG Manzel Bouzelfa – Stage d'initiation

Juil. 2024 – Août 2024

Inspection et analyse des systèmes électriques industriels.

Application des normes de sécurité industrielle.

Mots-clés : Électricité industrielle, Maintenance, Sécurité

Projets Techniques

Système IoT embarqué multi-capteurs basé sur Yocto — Conception d'un système IoT embarqué basé sur Yocto pour la surveillance multi-capteurs en temps réel via MQTT, avec alarmes et enregistrement des données.

Mots-clés : STM32, Yocto Linux, IoT, MQTT, Python, QEMU, Supervision industrielle, Systèmes multi-capteurs

Système d'aide à la conduite — Module embarqué combinant STM32, GPS et LiDAR pour l'assistance à la navigation et la détection d'obstacles.

Mots-clés : STM32, LiDAR, GPS, GUI

Fusion de capteurs temps réel — Acquisition, filtrage et fusion de données IMU avec communication vers Linux pour visualisation et analyse.

Mots-clés : STM32, IMU, FreeRTOS, I²C, SPI, Linux embarqué, Filtre de Kalman, Python, Visualisation 3D

Robot autonome (Eurobot) — Robot autonome basé sur STM32 et ROS2 capable de planifier et d'exécuter plusieurs tâches en parallèle.

Mots-clés : STM32, ROS2, FreeRTOS, CAN, SPI

Armoire électrique pilotée par STM32H7 — Développement d'une armoire électrique commandée par STM32H7 avec interface graphique tactile sous TouchGFX.

Mots-clés : STM32H7, TouchGFX, IHM embarquée, Commande industrielle

Compétences Techniques

Programmation : C, C++, Python, Shell scripting

MQTT, LoRaWAN

Systèmes embarqués : STM32 (HAL/LL), ARM Cortex-M, FreeRTOS, Interfaçage capteurs/actionneurs

Outils : STM32CubeIDE, STM32CubeMX , VS Code, Simulink, Qt

Linux embarqué : Yocto, Linux-RT, Shell, QEMU

Matériel & Capteurs : Raspberry Pi, GPS, LiDAR, IMU

Communication & Protocoles : UART, SPI, I2C, CAN,

Activités Associatives

Club Robotique ING.ENIM – Président

Juin 2024 – Juin 2025

Organisation d'événements, encadrement technique et animation de formations en systèmes embarqués et robotique.

Mots-clés : Leadership, Gestion technique, Organisation

Langues

Français : Courant **Anglais :** Courant **Arabe :** Langue maternelle