

33140 Villeneuve D'ornon
1 à 3 ans d'expérience
Réf : 2605251049

Développeur / intégrateur de systèmes embarqués (alternance)

Ma recherche

Je recherche tout type de contrat, sur toute la région Nouvelle-Aquitaine, dans le Batiment.

Formations

09/2027 : Bac +5 à INSTITUT EVERING EX (IMA)
Master Ingénierie des Systèmes Embarqués

09/2024 : Bac +3 à Université de Bordeaux
Licence Electronique, Énergie Électrique, Automatique

09/2023 : Bac +3 à Webtech Bordeaux
Bachelor Développement Web

09/2022 : Bac +3 à Université Sidi Mohamed Ben Abdellah
Licence Professionnelle Systèmes Mécatroniques & Embarqués

09/2021 : Bac +2 à École Supérieure de Technologie
DUT Systèmes Embarqués

Expériences professionnelles

04/2024 - 07/2024 :
Technicien développement embarqué - STM32 & radar FMCW chez Aximum Industrie (groupe Colas) sur Villenave D'ornon
Réalisation d'essais de détection et analyse des paramètres d'un radar appliqué au système. Développement d'une interface de test TFT et acquisition des données via USART (radar ↔ STM32F469NI). Validation fonctionnelle du système embarqué et rédaction de documentation technique.

01/2024 - 04/2024 :
Smart City - Solutions IoT pour infrastructures urbaines chez Université De Bordeaux (talence) sur Bordeaux
Conception d'une solution IoT pour l'optimisation de l'éclairage urbain et la gestion énergétique des infrastructures. Mise en place d'une architecture de communication IoT (collecte, transmission et supervision des données). Exploitation des données pour améliorer l'efficacité énergétique et le pilotage des équipements urbains. Contribution à la conception de solutions pour maisons et villes intelligentes.

04/2022 - 06/2022 :
Technicien automatisme industriel - API & variateurs de vitesse chez Perfect Industry
Diagnostic et réparation des variateurs de vitesse. Réparation et automatisation d'une machine d'emballage. Correction des connexions erronées.

03/2022 - 07/2022 :
Robot explorateur autonome et télécommandé - Arduino & Bluetooth chez Usmba (fès ville nouvelle, Morocco) sur Fès

Conception et réalisation d'un robot mobile embarqué à double mode (autonome et télécommandé). Développement d'un mode autonome avec détection et évitement d'obstacles à l'aide de capteurs ultrason et infrarouge. Implémentation d'un mode manuel via une application Android communiquant en Bluetooth avec la carte Arduino. Gestion du basculement entre les modes manuel et commandé. Intégration des capteurs, actionneurs et validation fonctionnelle du système.

Langues

Français (Oral : maternelle / Ecrit : expérimenté), Anglais (Oral : notions / Ecrit : débutant)

Permis

Permis B

Centres d'intérêts

Basketball, Boxe, Revue scientifique programmation, Nouvelles technologies, Réseaux sociaux