

69000 Lyon
0 à 1 an d'expérience
Réf : 2606221132

Développeur logiciel embarqué (alternance)

Ma recherche

Je recherche tout type de contrat, sur toute la région Auvergne-Rhône-Alpes, dans le Batiment.

Formations

09/2025 : Bac +5 à Université Claude Bernard Lyon 1

Master Électronique, Instrumentation, Informatique Embarquées Rang 2/81, spécialisation en développement firmware C/C++ et architectures temps réel pilotées par interruptions.

06/2025 : Bac +3 à Université Claude Bernard Lyon 1

Licence Électronique, Énergie Électrique et Automatique Major de promotion.

Expériences professionnelles

04/2026 - à ce jour :

Stage Ingénieur Électronique / Systèmes embarqués chez Vagabond Labs sur Toulouse

Conception complète d'un clavier mécanique PS/2 65 touches (matrice 15×5). Développement du firmware en C++ sur ATmega1284P à architecture temps réel pilotée par interruptions, élimination du rebond et du ghosting. Implémentation d'un driver de communication sur Raspberry Pi Pico 2 en MicroPython, validation matériel/logiciel. Conception schémas et PCB sous KiCad, sélection composant, réduction du coût du BOM de 30 %.

02/2025 - 05/2025 :

Projet Encadré, Systèmes embarqués chez Université Claude Bernard Lyon 1 - Laboratoire Lippmann sur Lyon

Développement en C du firmware d'un détecteur de monoxyde de carbone (μC ATmega2560) pilotant écran LCD, matrice LED, clavier, LEDs RGB et buzzer. Filtrage numérique par moyennage glissant (réduction du bruit de 40 %). Calibration des capteurs MQ-7 et LDR (précision ± 7 %). Implémentation d'un système d'alarme et d'activation manuelle par code clavier.

02/2025 - 05/2025 :

Commande et Gestion d'un Ascenseur (Projet académique) sur Lyon

Programmation en Assembleur du microcontrôleur Infineon C167 pour piloter une cabine d'ascenseur sur 4 niveaux. Implémentation de temporisations déterministes via TIMER et utilisation de l'ADC pour surveiller les capteurs de position. Gestion des E/S moteurs, portes, appels et voyants lumineux.

02/2024 - 05/2024 :

Contrôle PID d'un Hélicoptère (Projet académique) sur Lyon

Modélisation de la dynamique d'un hélicoptère sous MATLAB/Simulink et réglage d'un contrôleur PID. Validation en simulation d'une stabilisation rapide, sans oscillation persistante, avec dépassement maîtrisé et erreur statique quasi nulle.

Langues

Français (Oral : maternelle / Ecrit : expérimenté), Arabe (Oral : maternelle / Ecrit : expérimenté), Anglais (Oral : courant / Ecrit : intermédiaire), Allemand (Oral : courant / Ecrit : intermédiaire)