

Développeur C/C++ Embarqué

Né(e) en 1993 · 72000 Le Mans · Réf. 260716172216

Ma recherche

Contrat recherché : Tout contrat

Zone : Pays de la Loire

Mobilité : sur toute la région

Rémunération : à étudier

Secteur : Bâtiment

Formations

06/2018 — Bac +5 — Ecole Privée SESAME

Diplôme d'ingénieur en informatique option système embarqué

06/2015 — Bac +3 — Faculté des sciences Gabès Tunisie

Licence Fondamentale en science informatique

06/2012 — Bac

Baccalauréat Scientifique option Mathématiques

Expériences professionnelles

09/2022 - 08/2023 — Développeur Embarqué

Développement du logiciel embarqué pour les Automobiles

Architecture de développement Autosar (SW, RTE, Basic Software).

Développement des nouvelles fonctionnalités pour l'automobile.

Mise au point des tests pour vérifier les fonctionnalités. (SWATT : Test Unitaire, SWT : Test

Logiciel,

SWIT : Test d'Intégration)

Remplir les étapes des tests sous DOORS.

Déboguer, analyser et corriger les problèmes liés aux retours pour assurer la maintenance

du logiciel.

Élaborer des analyses d'incidence et mettre en œuvre des scénarios de test et de validation.

Perfectionner l'architecture des fonctions en utilisant l'UML dans l'entreprise Architecte.

Réviser le code C et vérifier la norme de codage.

Remplir les documents et uploader sur IMS

Test et validation.

Adopter une méthodologie Agile (SCRUM)

Compétence Technique : Développement C, CANOE, Ethernet, Autosar, Swatt, Swt, Swit

Environnement de travail : Ideas, winidea, Git, Jenkins, JIRA, infinio, Confluence

C Ideas winidea Git Jenkins JIRA infinio CANOE Ethernet Autosar Swatt Swt Swit

05/2019 - 08/2022 — Développeur Embarqué, C/C++

Développement de logiciels pour compteurs électriques intelligents en fonction des besoins et des contraintes des clients.

Déboguer, analyser et corriger les problèmes liés aux retours pour assurer la maintenance

du logiciel.

Élaborer des analyses d'incidence et mettre en œuvre des scénarios de test et de validation.

Réviser le code C/C++ et vérifier la norme de codage.

Adopter une méthodologie Agile (SCRUM)

Compétence Technique : Développement C/C++, DLMS/COSEM

Environnement de travail : Keil, STM32, SVN, Bugzilla, Jenkins, JIRA

C/C++ Keil STM32 ARM SVN Jenkins Bugzilla JIRA PLC HDLC NB-IOT GPRS/GSM RF

02/2019 - 04/2019 — Ingénieur système embarqué

Découvre les 3 métiers

Évolution des compétitions technologiques.

C/C++ réseau informatique linux embarqué crose-compilation Raspberry Code Blocks

03/2018 - 09/2018 — Stage d'ingénieur

Mars 2018 Mise au point du logiciel de contrôle des ailes pour la machine TYERWIND.

Développement du système de freinage aérodynamique de bord destiné à la commande des ailes.

Modéliser la forme de l'aile.

Étudier tous les comportements aérodynamiques du profil en utilisant la bibliothèque

SolidWorks Air

Flow..

Étude de la variation d'angle et de leur impact sur l'aileron de la machine.

Mise au point d'une application de régulation en temps réel.

LabView SolidWorks Air Flow SolidWorks Micro-Contrôleur Temps Réel

07/2017 - 08/2017 — Stage Technicien

juillet 2017 Établir un système pour assurer la sécurité des agents qui manipulent des machines à imprimer des cartes

électroniques.

Analyse du besoin fonctionnel

Élaboration d'un logiciel de commande intégré.

c embarque National Instrument CVI Arduino Capteur ultrasons RS232

07/2016 - 12/2016 — Stage d'initiation

Créer une base de données pour une application de gestion de la formation assistée par ordinateur.

Visual studio SQL C++

Développeur Embarqué

Développement du pilote pour le module caméra dans le cadre du projet de recherche et développement Pantera.

Analyse de besoin

Créer une variété de diagrammes (classe, activité...) en utilisant l'UML.

Mettre en place l'environnement de travail.

Sélectionner tous les paramètres d'entrée, de sortie et l'espace de stockage.

Élaborer les fonctionnalités du pilote de caméra.

Créer des scénarios de tests pour vérifier le bon fonctionnement du pilote.

Présenter un document détaillé pour toutes les étapes.

Environnement de travail : Linux, Git, Jenkins, JIRA, NVIDIA

Mettre en place le choix de Dockers afin de centrer le projet SDV (autonomous driving)

Étudier les différents types de dockers et ses caractéristiques

Mise en place le docker adapté aux besoins du projet

Environnement de travail : Internet, windows, Docker

C Linux Git Jenkins JIRA infinix NVIDIA Internet windows Docker

Langues

Anglais (courant), Arabe (courant), Français (courant)

Compétences

Architecture, aérodynamique, aérodynamiques, système de freinage, gestion de la formation, espace de stockage, assurer la maintenance, Mathématiques, projet de recherche, Recherche et Développement, assurer la sécurité, Mise au point, ultrasons

Atouts

passionné, Esprit d'équipe, Motivé, Autonome, Autosar, Air Flow, Arduino, Créer une base de données, Bugzilla, Programmation C, C++, C/C++, conception de logiciels, Développement de logiciels, docker, Bugs, Déboguier, Embedded C, c embarque, Ethernet, GPRS, GIT, GSM, JIRA, Jenkins, Keil, LabView, Linux, linux embarqué, Misra, Visual Studio, Systèmes d'exploitation Windows, windows, méthodologie Agile, SCRUM, NB-IOT, Outils de développement, Python, RS232, réseau informatique, SolidWorks, SQL, SVN, logiciel embarqué, système embarqué, Test Logiciel, Test Unitaire, Test d'Intégration, HDLC, UML

Fiche anonyme — l'identité et les coordonnées du candidat sont communiquées aux recruteurs qui en font la demande sur pmebtp.com.