

59650 Villeneuve D'ascq
5 à 10 ans d'expérience
Réf : 2608261510



Ingénieur instrumentation systèmes embarqués

Ma recherche

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

Formations

12/2026 : Bac +5 à Ecole Ingénieur Sup Galilée
Diplôme d'ingénieur - spécialité électronique embarquée

12/2023 : Bac +2 à Ecole Nationale des sciences appliquées
Cycle préparatoire ingénieur

Expériences professionnelles

01/2026 - à ce jour :

Stagiaire Ingénieur Électronique Embarqué chez Rossini Energy sur Lille

Intégration d'un système RFID dans une borne de recharge pour véhicules électriques, développement et validation des fonctionnalités d'identification et de contrôle d'accès, participation aux tests fonctionnels et à la validation terrain.

01/2025 - 12/2026 :

Développeur ROS2 chez Projet De Robot Mobile Autonome - Slam Sous Ros2 sur Villetaneuse

Conception et intégration d'un système de SLAM 2D indoor (LiDAR, IMU, encodeurs). Mise en oeuvre de ROS2 Humble sur Ubuntu 22.04. Génération de cartes en temps réel via slam_toolbox, visualisation RViz, architecture distribuée Raspberry Pi + microcontrôleur.

01/2025 - 12/2026 :

Ingénieur Embedded AI chez Projet De Reconnaissance De Gestes Embarquée - Edge Ai sur Villetaneuse

Conception d'un système de reconnaissance de gestes à partir de capteurs inertiels. Collecte et annotation de données, entraînement d'un modèle avec Edge Impulse, quantification pour microcontrôleur Arduino Nano 33 BLE, déploiement temps réel (~90 % précision).

01/2024 - 12/2025 :

Stagiaire - Conception et réalisation de projets sur microcontrôleurs chez Laboratoire De Physique Des Lasers (Ipl) sur Villetaneuse

Développement d'une bibliothèque en C pour un afficheur LED RGB 32×16 et réalisation d'un PCB dédié. Mise en oeuvre d'un projet avec module GPS et réalisation d'un PCB spécifique. Maîtrise de la conception électronique (KiCad), routage contraint et fabrication artisanale de PCB double face.

01/2024 - 12/2025 :

Développeur Vision & Contrôle chez Projet Stm32 - Contrôle D'un Moteur Pas à Pas Par Détection De Main sur Villetaneuse

Développement d'une application Python (OpenCV/MediaPipe) pour détecter la main, transmission UART à un STM32, génération d'impulsions PWM pour piloter un moteur pas à pas. Mise en pratique de vision par

ordinateur et contrôle moteur.

Langues

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

Permis

Permis B