Ingénieur Développement Logiciel Embarqué

75000 Paris · 5 à 10 ans d'expérience · Réf. 2610221903

Ma recherche

Contrat recherché : Tout contrat
Zone : Ile de France
Mobilité : sur toute la région
Rémunération : a étudier
Secteur : Batiment

Formations

12/2026 — Bac +5 — Polytech Sorbonne, École Polytechnique Universitaire Paris
Diplôme d'Ingénieur Robotique
12/2026 — Nanyang Technological University (NTU)
Coursework en IA & Robotique
12/2023 — Sorbonne Université (UPMC)
Classes Préparatoires, Mathématiques & Physique

Expériences professionnelles

02/2026 - 08/2026 — Ingénieur Robotique R&D - Logiciel Robotique, Tests & Vérification

Porté le taux de réussite du bin picking autonome de 0 % à 100 % sur 2000+ saisies ; développé le logiciel de la machine à états complète ; vérifié le logiciel par des campagnes de tests ; conçu un algorithme hybride de motion planning multi threads ; résolu les défaillances cinématiques via un schéma IK récursif ; interface technique avec les partenaires ; réalisation de démonstrations en direct.

04/2025 - 07/2025 — Ingénieur Logiciel Robotique - Système de Palettisation Guidé par Vision

Porté un système de palettisation/dépalettisation autonome (0 !' 27 saisies consécutives) sur palette 3×3×3 avec bras UR10e, vision et gripper sous ROS/MoveIt ; généré des trajectoires curvilignes modulaires ; créé le pipeline complet sous Behavior Tree et développé une application web Backend/Frontend (Node.js/Vue.js, ROSBridge) pour le contrôle temps réel.

09/2024 - 04/2025 — Ingénieur Robotique & Chef de Projet - Station de recharge (Projet Industriel)

Développé le logiciel embarqué de la boucle d'amarrage (asservissement visuel, QR code, suivi de ligne) intégré à la navigation ROS, dockerisé sur NVIDIA Jetson ; conçu une station de recharge autonome pour robot d'accueil ; piloté l'équipe projet et la relation client (planning, jalons, budget, approvisionnements, analyse des risques) ; conçu le mécanisme d'amarrage en SolidWorks ; réalisé la logique logicielle en machine à états formelle.

06/2024 - 08/2024 — Ingénieur R&D

Conçu un PCB universel pour jusqu'à 16 capteurs de pression FlexiForce ; développé la chaîne d'acquisition (microcontrôleur, interface Python temps réel) ; testé et validé le système de mesure dans le cadre d'une recherche CNRS.

03/2023 - 03/2025 — Concepteur & Animateur d'Ateliers Robotique

Conduit l'équipe « /Ingenium /» à la 2 I place en Île de France et 6 I rang national à la Coupe de France de Robotique 2025 ; dirigé des ateliers techniques (robotique, électronique, CAO) combinant théorie et pratique.

Langues

Français (maternelle), Anglais (maternelle), Arabe (maternelle), Espagnol (courant), Allemand (courant)

Atouts

C, C++, Python, Développement logiciel sur microcontrôleurs (ESP32, NXP MCUXpresso, MIMXRT), Codage, Tests, Vérification des logiciels embarqués, NVIDIA Jetson, RTOS, Linux, Temps Réel, Conception PCB, KiCad, prototypage, débogage matériel, Architecture logicielle, Machines à États (RAFCON, Behavior Trees), Tests unitaires, Git, Docker, Bash/Shell, ROS 1 & 2, MoveIt, PID, Asservissement, Cinématique, OpenCV, SolidWorks, Fusion 360, Gestion de projet (pilotage, planning, budget, interface client,

démonstrations), Travail en équipe, Autonomie, Rigueur, Leadership

Loisirs

Bénévolat humanitaire suite à l’explosion du port de Beyrouth (2020), Organisation d’événements sportifs étudiants (Bureau des Sports, 2023 2024), Licence AFMT Boxe Thaï, Licence de plongée FFESSM, Tennis de table (compétitions internationales)

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