

75000 Paris
5 à 10 ans d'expérience
Réf : 2610221903

Ingénieur développement logiciel embarqué

Ma recherche

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

Formations

12/2026 : à Nanyang Technological University (NTU)
Coursework en IA & Robotique

12/2026 : Bac +5 à Polytech Sorbonne, École Polytechnique Universitaire Paris
Diplôme d'Ingénieur Robotique

12/2023 : à Sorbonne Université (UPMC)
Classes Préparatoires, Mathématiques & Physique

Expériences professionnelles

02/2026 - 08/2026 :
Ingénieur Robotique R&D - Logiciel Robotique, Tests & Vérification chez Mercedes-benz Group Ag, Centre De Recherche Arena2036 sur Stuttgart
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 chez Handplus Robotics Sdn Bhd
Porté un système de palettisation/dépalettisation autonome (0 → 27 saisies consécutives) sur palette 3×3×3 avec bras UR10e, vision et gripper sous ROS/Movelt ; 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) chez Viveris Group sur Paris
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 chez Institut Des Systèmes Intelligents Et Robotique (isir - Cnrs) sur Paris
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 chez Les Ingéniaux sur Paris

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

Langues

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

Centres d'intérêts

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