Référente technique en développement embarqué temps réel

5 à 10 ans d'expérience · Réf. 261116193649

Ma recherche

Contrat recherché : Tout contrat
Zone : Toute la France
Mobilité : sur toute la france
Rémunération : a étudier
Secteur : Batiment

Formations

12/2019 — Bac +5 — École Nationale d'Ingénieurs de Sousse (ENISO)
Diplôme national d'ingénieur en électronique
12/2016 — Bac +2 — Classes préparatoires aux études d'ingénieur (Physique-Chimie)
Classes préparatoires aux études d'ingénieur (Physique-Chimie)
12/2014 — Bac — Lycée de Zeramdine
Baccalauréat scientifique

Expériences professionnelles

03/2024 - 12/2024 — Senior Embedded Software Engineer

Compteur intelligent industriel RUBY (LinkyPRO) — environnement temps réel embarqué sur STM32 / FreeRTOS.
%ï Développé les drivers bas niveau STM32 et intégré le firmware FreeRTOS, garantissant la fiabilité du système en environnement temps réel, en structurant le code selon les contraintes de cycle du système.
%ï Analysé les spécifications Enedis et le modèle de données afin de garantir la conformité réglementaire du compteur RUBY, en croisant systématiquement chaque exigence avec l'implémentation logicielle.
%ï Résolu des anomalies critiques en environnement de production, réduisant le taux de défauts en post-livraison, en menant le débogage et la revue de code sur cible STM32.
%ï Intégré les communications RS232 et FLAG ainsi que le pilotage de l'écran LCD, assurant la stabilité des échanges en conditions terrain, en développant et testant les modules en C/C++.
%ï Collaboré avec les équipes système, matériel et validation lors des revues de conception, en assurant la cohérence entre les couches logicielles et matérielles du produit.

10/2023 - 03/2024 — Embedded Software Engineer

Système de gestion de batterie (BMS) pour véhicule électrique lourd — conforme ISO26262.
%ï Conçu et développé un module de diagnostic d'erreurs conforme ISO26262 (ASIL C) en C, en suivant le cycle complet revue des exigences !’ conception Enterprise Architect !’ code IAR !’ tests.
%ï Développé et configuré un driver Secure CAN Transceiver sur cible NXP S32K, garantissant la fiabilité des échanges CAN, en configurant EB Tresos et en codant en C.
%ï Implémenté une fonction de contrôle des contacteurs et de mesure de haute tension batterie (ADBMS2950, ASIL C), garantissant la conformité aux seuils de sécurité définis par ISO26262, en développant les points de contrôle sécurisés (Safe Checkpoints) via WHIS SafeRTOS.
%ï Validé le code sur cible NXP avec Canoe et intégré les livrables sur Gerrit, en assurant l'absence de régression avant chaque intégration.

08/2022 - 08/2023 — BSW Engineer

Développement Basic Software (BSW) pour onduleur électrique et hybride, véhicules Stellantis — conforme AUTOSAR.
%ï Développé un Complex Device Driver (CDD) gérant le diagnostic de communication (timeout de trames, signaux invalides), en respectant les normes de nommage AUTOSAR et les règles MISRA.
%ï Configuré la couche basse CAN et le RTE via DaVinci Developer, garantissant la conformité des spécifications logicielles, en vérifiant chaque exigence par rapport à la configuration existante.
%ï Réalisé les tests unitaires (Vector Cast) et les smoke tests (CANalyzer, UDE), afin de valider les fonctionnalités clés des composants logiciels avant livraison.
%ï Rédigé la conception logicielle détaillée (SDD) et généré les diagrammes UML sous Enterprise Architect

pour le CDD, mesuré par la clarté de la documentation transmise aux équipes projet.

01/2020 - 06/2022 — Embedded Software Engineer

Développement de modules BCM (Body Control Module) et RFHM (Radio Frequency Hub Module) — conformité AUTOSAR / ASPICE.
%ï Conçu deux solutions logicielles conformes AUTOSAR en C/C++ et MATLAB, en respectant l'architecture AUTOSAR de bout en bout, de l'analyse des spécifications (IBM Rational DOORS) à l'implémentation.
%ï Généré la configuration RTE et géré les blocs NVM ainsi que les stacks Dem/Dcm via Trésos, garantissant la conformité aux spécifications pour le module RFHM.
%ï Développé et exécuté les tests unitaires et fonctionnels sur bancs Vector Canoe, afin de valider les deux projets (BCM et RFHM) avant intégration.
%ï Piloté les activités de reverse engineering et d'analyse Polyspace, garantissant la qualité et la robustesse du code livré.

01/2019 - 08/2019 — Graduate Engineering Trainee

Développé un émulateur de débogage sous FreeRTOS détectant les problèmes de langage de développement (interblocage, charge CPU, charge des piles), en utilisant VSPE, Visual Studio et Tera Term.

Langues

Français (bilingue), Anglais (bilingue), Arabe (maternelle)

Atouts

C, C++, MATLAB, AUTOSAR, ISO 26262, ASPICE, MISRA C, Scrum/Agile, STM32, Infineon, NXP, Windows, Linux embarqué, Eclipse IDE, Tasking Compiler, Simulink, IBM Rational DOORS, Sparx Enterprise Architect, DO-254, UDE Debugger, WinIDEA, Vector Cast, DaVinciCfg, EB Tresos, STM32CubeProgrammer, Polarion, Gerrit, Jenkins, Leadership, Travail en équipe, Communication, Résolution de problèmes, FreeRTOS, Développement firmware, Conformité réglementaire, Gestion des exigences, Débogage, Revue de code, Débogage embarqué, Diagnostic, Bus CAN, Haute tension, CANoe, Tests unitaires, UML, Reverse engineering, Visual Studio

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