

# David Leblanc

125 Bis rue Victor Hugo  
95480 Pierrelaye

tel. : 06 88 93 27 10

e-mail : leblanc.davidb2@gmail.com

sites internet : aquatis.esiea.fr ; trousseaoutils.com

Début : 28 novembre 2011

**Premier emploi ingénieur système**  
systèmes embarqués, robotique



## CURSUS

<b>2006-2011</b>	Ecole d'ingénieurs en informatique, électronique, automatique	ESIEA, Paris & Laval
<b>2004-2006</b>	Baccalauréat STI génie électronique	Lycée Jean Perrin, Saint Ouen l'Aumône

## EXPERIENCES PROFESSIONNELLES

<b>2011 – 9 mois</b> (Fin : Nov11)	Optimisation d'un algorithme de pistage de cibles pour un système de veille panoramique infrarouge	THALES, Elancourt, France
<b>2010 - 2 mois</b>	Optimisation d'un logiciel de navigation sous-marine par hybridation des informations vidéo stéréo et centrale d'attitude	GESMA, DGA, Brest, France
<b>2009 - 2 mois</b>	Cours intensifs d'anglais	Oxford, Angleterre
<b>2008 - 2 mois</b>	Manutention	ADIA, Pontoise, France
<b>2007 - 1 mois</b>	Câblage d'armoires électriques pour monte charges	XL Développement, Osny, France

## PROJETS

<b>2008-2011</b>	<b>Drone sous-marin (Concours SAUC-E '10) :</b> <ul style="list-style-type: none"><li>- Création et management du projet, gestion des 14 membres</li><li>- Architecture logicielle embarquée et séquenceur de mission (lang. UML + C)</li><li>- Système de communication exploitant Ethernet, TTL, UART, CAN, RS232 (lang. C)</li><li>- Développement d'une API pour centrale d'attitude et moteurs sur dsPIC (lang. C)</li></ul> <b>Publication scientifique :</b> « Aquatis : The ESIEA's Autonomous Underwater Vehicle for the 2010 Student Autonomous Underwater Competition-Europe (SAUC-E) competition », dans <i>International Journal of Maritime Engineering, Transactions of the Royal Institution of Naval Architects</i> , 2010
<b>Mai 2007</b>	<b>Générateur d'itinéraires pour promeneurs :</b> <ul style="list-style-type: none"><li>- Algorithme glouton parcourant un graphe (lang. Java)</li></ul>
<b>Décembre 2007</b>	<b>Interrupteur à ultrasons :</b> <ul style="list-style-type: none"><li>- Conception électronique et traitement du signal</li></ul>
<b>2006</b>	<b>Simulateur d'évolution d'êtres vivants (selon la théorie de Darwin) :</b> <ul style="list-style-type: none"><li>- Générateur d'algorithme décrivant le comportement d'une créature selon une démarche d'apprentissage par l'erreur</li></ul>

## COMPETENCES

<b>Programmation</b>	C, assembleur (68HC11), J2SE, Delphi, PHP
<b>Langues</b>	Anglais (TOEIC : 845), Allemand (notions)
<b>Logiciels clefs</b>	MPLab, Matlab, Delphi, Solidworks, Debian, Altium Protel, NetBeans, Visual Studio

## CENTRES D'INTERET

<b>Association</b>	Secrétaire général de l'association de robotique DTRE (2010)
<b>Voyages</b>	Allemagne, Angleterre, Belgique, Pologne, Canada, USA
<b>Sport</b>	Natation, course à pieds, VTT
<b>Art</b>	Dessin, musique (piano), écriture, cinéma