



Moad Elhaddad



Ingénieur systèmes embarqués

CONTACT

+ 33 624137601

moadam@outlook.com

Lyon

www.linkedin.com/in/moad-el-haddad-38a794202

COMPÉTENCES

PROGRAMMATION

- Zephyr RTOS (Temps réel)
- Xenomai (Temps réel)
- C/C++
- Python
- Matlab/Simulink

- Assembleur
- Linux
- ROS2

MICROCONTROLEURS/CARTES

- STM32F107
- nrf5340
- Arduino
- RaspberryPI

PROTOCOLES/BUS

- CAN, AUTOSAR, UART, I2C, ETHERNET

LANGUES

- Anglais Courant
- Espagnol Courant
- Arabe Courant
- Portugais Notions de base

CENTRES D'INTÉRÊT

- Arts Martiaux (Boxe Thaï)
- Lecture
- Randonnées

DIPLÔMES ET FORMATIONS

Ingénieur systèmes informatiques embarqués critiques

Sept 2019 - Sept 2024

Institut National des Sciences Appliquées de Toulouse (INSA)

- Contrôle et régulation de systèmes à boucle ouverte/fermée
- Electronique embarquée
- Ingénierie systèmes
- Systèmes d'exploitation temps réel
- Conception électronique

Semestre d'échange à l'Université d'Aveiro, Portugal

Sept 2022 - Jan 2023

- Echange effectué dans le département d'Informatique, Télécommunications et Electronique (DETI)

Lycée Dhuoda, Nîmes

- Baccalauréat scientifique spécialité sciences de l'ingénieur mention bien (15/20)

EXPÉRIENCE PROFESSIONNELLE

Ingénieur tests & validation systèmes embarqués, Renault Trucks France, Lyon, CDI

Sept 2024 - présent

- Tests de chargement et validation sur ECU (Electronic Control Unit)
- Rédaction plans de test et intégration logiciel embarqué en C/C++
- Développement logiciel embarqué en C
- Troubleshooting/Investigation d'anomalies sur ECU
- Collecte de données physiques de la part d'experts systèmes
- Vérification et Validation de contraintes techniques selon cycle en V
- Répondre aux demandes spécifiques des clients

Ingénieur logiciel embarqué spatial, Geo-informatics and Space

Technology Development Agency (GISTDA), Bangkok, Thaïlande, stage

Févr 2024 - Juil 2024

- Développement logiciel embarqué satellite sur ARM STM32F107
- Gestion du réveil de la caméra pour l'acquisition d'images en temps réel en Zephyr RTOS
- Gestion de l'orientation de la caméra pour un champ de vision optimal en Zephyr RTOS
- Analyse des interactions multi-cœur (Cortex ARMv8-A et R) avec Trace32
- Développement logiciel embarqué en C (stockage des anomalies)

Ingénieur logiciel embarqué, LID Technologies, Toulouse, stage

Juin 2023 - Sept 2023

- Implémentation de la communication entre capteurs (Tire Pressure Monitoring System) et systèmes de contrôle via bus CAN en C/Python
- Analyse/débugage des trames CAN émises par les capteurs embarqués
- Automatisation et optimisation de tests RSSI (Received Signal Strength Indicator) en Python