
[Imprimer](#)



Florian PANTALEAO

Fonction

Ingénieur Conseil

-

Entreprise

[CAP'TRONIC - JESSICA FRANCE](#)

Adresse

Cœur Bersol – Bat. B
28 Avenue Gustave Eiffel
33600 PESSAC
France

[Message](#)

<https://www.captronic.fr/>

<https://twitter.com/Captronic>

<https://www.linkedin.com/company/jessica-france/>

A propos de moi

A propos

Depuis 2021: Ingénieur-conseil CAP'TRONIC

Missions:

-
- Accompagnement des entreprises dans leurs développements de produits électroniques et dans leurs démarches d'ingénierie de projet (Assistance à maîtrise d'ouvrage).
 - Conseil amont dans la définition du projet Produit/Process et Assistance à Maîtrise d'Ouvrage pour le développement et l'industrialisation.
 - Mise en place d'actions de formation et de diffusion des technologies électroniques et logiciel embarqué.
 - Animation d'un réseau d'experts universitaires et privés pour accompagner le développement de l'électronique en région.

Exemples de réalisations:

Industrie agro-alimentaire: numérisation de process

- Analyse du besoin
- Cahier des charges fonctionnel
- Proposition de solutions

Industrie mécanique: traçabilité de produits

- Analyse du besoin
- Cahier des charges fonctionnel
- Proposition de solutions

Equipement domotique solaire

- Reconception suite à pénurie de composants
- Recherche de solutions alternatives
- Suivi de la réalisation et de la validation des modifications

Gestionnaire d'alimentation solaire

- Analyse du besoin, structuration
- Recherche de solutions techniques
- Rédaction du dossier de consultation des sous-traitants
- Suivi de la réalisation et de la validation du produit

Piège à insecte par vision artificielle

- Analyse du besoin et structuration jusqu'au cahier des charges
- Définition de l'architecture produit
- Dossier de consultation des sous-traitants
- Suivi de l'industrialisation du produit

2006 - 2021: Fondateur de MOBISENSE SYSTEMS

Bureau d'étude en systèmes embarqués, vision artificielle et robotique

Exemples de réalisations:

Développement de systèmes embarqués pour clients européens, spécialisation en vision embarquée:

- Afficheur connecté (secteur automobile : Hutchinson) : définition de l'architecture logicielle et suivi de la réalisation, Linux embarqué sur processeur NXP i.MX6 quad, Modem 4G + GNSS + Cloud Azure, développement logiciel applicatif sous Qt.
- Systèmes de vision mono ou multi caméras (secteur automobile : Autoliv, Volkswagen) : de la recherche de solutions jusqu'à la livraison du produit, Linux embarqué sur processeur NXP i.MX6 quad, Capteurs de vision On Semiconductor, développement FPGA et liaisons série multimédia gigabit.
- Systèmes de contrôle commande industriels : de la recherche de solutions jusqu'à la livraison du dossier de production, conception de carte autour de MCU STM32 ou Kinetis, OS Temps réel FreeRTOS ou bare metal, développement logiciel applicatif multitâche.

MBS270 : système de vision embarqué pour applications commerciales et militaires

- Sélection des composants, conception hardware
- Processeur Marvell PXA270, capteurs d'image Omnivision and Aptina
- Linux embarqué 2.6, u-boot, rootfs, configuration noyau, drivers
- Système livré avec support complet (BSP) : code source U-Boot and Linux, chaînes de compilation croisée GNU, debugger gdb, programmes de test, manuels hardware et software.

2000 - 2005 Doctorat en robotique, Laboratoire HEUDIASYC, Université de Technologie de Compiègne

1994 - 1999 Ingénieur logiciel puis chef de projet, THALES IS

Missions

Systèmes de supervision et de télécommunications temps réel pour la production d'électricité en Europe.

- Développement logiciel selon norme DO-178.
- Cycle de développement en V, stations UNIX.
- Langages C et Shell.

Suggestions des utilisateurs