



Kevin Decoster

BACKEND ENGINEER

Détails

Genève
Switzerland
+41774009480
job@decoster.io

NATIONALITÉ

Française (Permis C)

Liens

<https://decoster.io>

Compétences

Python

Django

Rest API

Git

SQL

JavaScript (VueJS / Nuxtjs)

DevOps

Docker / Kubernetes

HTML/CSS

Langues

Français

English

Hobbies

Powerlifting, peinture sur figurine et socialisation avec les amis

Profil

Je suis un ingénieur backend expérimenté, fort de 5 ans d'expérience dans le développement et la maintenance de systèmes informatiques robustes. Je suis un collaborateur autonome, proactif et efficace, capable de travailler efficacement en équipe pour résoudre les défis complexes de l'entreprise.

Expérience Professionnelle

Directeur Informatique & Ingénieur Logicielle, Atonra Partners SA, Genève

SEPTEMBRE 2018 – PRÉSENT

- Planifier et superviser le développement, la mise en œuvre et la maintenance des systèmes informatiques de l'entreprise.
- Développer et mettre en place des politiques et des procédures de sécurité informatique pour protéger les données de l'entreprise contre les menaces externes et internes.
- Comprendre les besoins commerciaux et opérationnels de l'entreprise et identifier les opportunités d'automatisation et de développement d'applications pour améliorer l'efficacité.
- Implémenter les solutions dans notre application back-office, développée avec Django et React.
- Assurer la maintenance et la mise à jour des applications développées, y compris la résolution des problèmes et la correction des erreurs.

Assistant de recherche, Haute école de gestion, Genève

SEPTEMBRE 2017 – SEPTEMBRE 2018

- Mène la recherche sur un projet orienté réseau de véhicules, technologie blockchain, et navigation dynamique.
- Documenter le projet avec des papiers de recherche (une publication à VEKIT 2018).
- Implémenter la preuve de concept en Java pour le coté serveur mais aussi applicatif (Android).

Thèse de Master en Industrie, Technicolor, Rennes

SEPTEMBRE 2016 – AVRIL 2017

- Localisation en temps réel et système de contrôle via la fusion de capteurs (extended Kalman filter) utilisant les positions et orientations fournies par un système ultra wide band (UWB), un algorithme de vision par ordinateur (SLAM) et un système de navigation par inertie (INS) dans le but de localiser la caméra montée sur un drone.
- Programme d'analyse et de recherche en python.
- Expérience pratique et validation du projet dans un hangar de motion capture.

Formation

Master of Science In Communication System, École Polytechnique Fédérale de Lausanne, Lausanne

SEPTEMBRE 2014 – MARS 2017

Bachelor of Science In Communication System, École Polytechnique Fédérale de Lausanne, Lausanne

SEPTEMBRE 2011 – AOÛT 2014

Erasmus à Chalmers Université à Gothebourg (Suède)

Activités extra-professionnelle