

Martin Dubois, ing.

Informations personnelles

Adresse : 9-9000, rue de l'Attisée
Lévis (Québec) G6X 1H8
Téléphone : (418) 832-1208
Téléphone mobile : (418) 564-3275
Courriel : mdubois@kms-quebec.com

Formation universitaire

Université Laval **Janvier 1995 à décembre 1998**

Certificat en pédagogie pour l'enseignement collégial

Université Laval **Diplôme obtenu en décembre 1993**

Baccalauréat en génie informatique

Informations générales

- Membre de l'Ordre des ingénieurs du Québec.
- Sports : randonnée pédestre, vélo, escalade, raquette et ski de fond.
- Passe-temps : voyages, menuiserie, lecture, cinéma, écriture, informatique, motocyclette et musique.
- Publication de la nouvelle de science-fiction « Huit minutes et trente-deux secondes » dans le numéro 27 (automne 2010) de la revue des littératures de l'imaginaire « Brins d'Éternité » (<http://www.revue-brinsdeternite.com>)

Expériences de travail

KMS

Depuis mars 2002

<http://www.kms-quebec.com>

Consultant en génie informatique

- Réalisation de mandats portant principalement sur la conception de pilotes de périphériques et de logiciels embarqués.
- Liste des mandats réalisés disponible sur demande.

Android
CCS
GIT
Langage C/C++
NDIS/RNDIS
PCI/PCIe
USB
WDF et WDM
WFP
Windows CE

Cégep de La Pocatière**Janvier 2015 à juin 2015**<http://www.cegeplapocatiere.qc.ca>

Enseignant en informatique (temps partiel)

- Enseignement de divers cours d'informatique au secteur régulier et technique.

Cégep Beauce-Appalaches**Août 2010 à juin 2014**<http://www.cegepba.qc.ca>

Enseignant en informatique (temps partiel)

- Enseignement de divers cours d'informatique au secteur régulier et technique. Visual Basic

LeddarTech**Janvier 2008 à juillet 2010**<http://www.leddartech.com>

Ingénieur logiciel

- Conception, réalisation et test des logiciels de contrôle des dispositifs LEDDAR utilisés dans différentes applications. AVR32
CAN
USB
- Participation active à la conception des composantes optiques des systèmes.
- Participation à la mise en place et à la gestion du réseau local.
- Co-inventeur des brevets :
 - US 20120307065 et EP 2517189 - ACTIVE 3D MONITORING SYSTEM FOR TRAFFIC DETECTION
 - US 20120218107 - ENTITY DETECTION SYSTEM AND METHOD FOR MONITORING AN AREA

Pleora Technologies**Mars 2003 à décembre 2007**<http://www.pleora.com>

Ingénieur logiciel

- Conception, réalisation, optimisation et test de pilotes de périphériques Windows et Linux servant au transport à haut débit d'images et de vidéos sur des liens Ethernet. Ethernet
GigE Vision
Linux
- Conception et réalisation de divers logiciels principalement axés sur le contrôle de composantes électroniques telles que des caméras industrielles ou des équipements de transport de vidéos. PCI et PCIe
TCP-IP
WDM et WDF
- Conception et réalisation de logiciels embarqués de très bas niveau.
- Co-inventeur du brevet :
 - US 7694312 - Methods and apparatus for enabling bus connectivity over a data network

Université Laval**Septembre 2002 à mai 2005**

Département d'informatique et de génie logiciel

Chargé de cours

<http://www.ift.ulval.ca>

- Préparation et enseignement du cours « Programmation système » (IFT -17584).
- Création, préparation et enseignement du cours « Laboratoire temps réel, automatisation et robotique » (IFT -21460).
- Professeur étoile 2003-2004 (honneur décerné par la faculté des sciences et de génie).

Linux
QNX
Windows CE**DiCOS Technologies****Janvier 2001 à février 2002**

Responsable logiciel

- Conception et réalisation de logiciels embarqués d'instruments et de modules électroniques servant au contrôle de la fréquence de laser et de filtres optiques.
- Conception et réalisation des logiciels de contrôle, caractérisation, calibration et test des modules électroniques.
- Conception du logiciel embarqué de communications Ethernet permettant le contrôle des instruments.

CCS
DSP/BIOS
TMS320C55
WDM**Cybectec****Septembre 2000 à janvier 2001**

Développeur logiciel

<http://www.cybectec.com>

- Conception d'un logiciel embarqué de télé contrôle de postes et centrales électriques.
- Conception et réalisation des composantes de surveillance à distance du système.
- Réalisation de logiciels de tests et de simulations.
- Participation à l'établissement des normes et procédures de conception logicielle.

COM et DCOM
Windows CE**Labcal Technologies****Janvier 2000 à septembre 2000**

Développeur logiciel

<http://www.labcal.com>

- Conception de pilotes de périphériques pour des systèmes de cartes à puce.

WDM

Collège de la région de l'Amiante**Août 1999 à décembre 1999**

Enseignant en informatique

<http://www.cegepth.qc.ca>

- Enseignement des cours « Systèmes d'exploitation », « Télécommunication et réseaux » et « Initiation aux outils informatiques » au secteur régulier.

Cobol
VMS

HexaVision Technologies**Octobre 1996 à mai 1999**

Ingénieur logiciel junior

- Conception et réalisation de pilotes de périphériques pour des cartes PCI d'acquisition d'images, de traitement d'images et de communications haute vitesse.
- Conception et réalisation de programmes de tests et de caractérisations pour les cartes et composantes électroniques développées.
- Participation à la mise en place et à la gestion du réseau local et des serveurs Internet.

PCI
QNX**Le groupe Berclain – BAAN****Mars 1996 à septembre 1996**

Ingénieur logiciel junior

- Maintenance du logiciel de planification de production industrielle MOOPI.

UNIX
ERP/MRP**InnovMetric Logiciels****Juillet 1994 à février 1996**

Ingénieur junior en R&D

<http://www.innovmetric.com>

- Conception, réalisation et maintenance d'applications de traitement de modèles géométriques tridimensionnels destinées au monde de l'animation scientifique et cinématographique.
- Réalisation de plusieurs traducteurs de formats de fichiers 3D.
- Mise en place et gestion du réseau local.

Irix
OpenGL**Université Laval****Avril 1994 à juin 1994**

Projet Octopus

Chargé de recherche

- Participation à la réalisation d'un compilateur Prolog orienté objet, principalement pour l'analyseur lexical, l'analyseur syntaxique et la couche de génération des appels systèmes.

PowerPC
Prolog**Université Laval****Mai 1993 à août 1993**

Laboratoire de vision et systèmes numériques

Assistant de recherche

<http://vision.gel.ulaval.ca>

- Conception et réalisation de l'interface entre l'électronique de contrôle d'un robot industriel PUMA 500 et le bus VME.
- Conception et réalisation du logiciel distribué de contrôle. Ce dernier comportait les fonctions suivantes : génération et optimisation des trajectoires articulaires, asservissement numérique et calibration.

Irix
SunOS
TMS320C40
VME**Références**

Fournies sur demande.