
Pierre Boutillier

Nationalité : Française

Adresse : 1 Square Gabriel FAURÉ 92160 ANTONY

Téléphone : +33 6 42 52 92 42

E-mail : pierre.boutillier@laposte.net

Signature PGP : C2F73508B56A193C

Education

2014 Docteur en sciences spécialité informatique de l'université Paris Diderot

2011 Diplômé de l'école normale supérieure de Lyon

Etudes antérieures aux lycées FENELON (Paris) et RABELAIS (Meudon, Haut de Seine)

Expériences professionnelles

2010 – Développeur du logiciel Coq (impliqué dans la coordination de l'équipe de développement)

2014 – 2015 PostDoc sous la coordination du Fontana Lab (Harvard Medical School)
Amélioration du logiciel KaSim pour le projet DARPA ExeK

Juillet 2014 Consultant en développement Équipe GEH (institut Pasteur)
Réécriture complète du logiciel Selink

2013 – 2014 ATER UFR d'informatique de l'université Paris Diderot

2010 – 2013 Contrat doctoral avec enseignement Université Paris Diderot
Thèse au sein de l'équipe πr^2 (INRIA Rocquencourt) et laboratoire PPS (Univ Paris Diderot – CNRS)

Titre : De nouveaux outils pour calculer avec les inductifs en Coq

Février – Juillet 2010 Stage de Master 2 Équipe πr^2 (INRIA Rocquencourt)
Titre : Filtrage dépendant en Coq

Mai – Juillet 2009 Stage de Master 1 Équipe MSP (Université de Strathclyde, Écosse)
Titre : Décision d'égalité pour un λ -calcul avec listes

Juin – Juillet 2008 Stage de licence Équipe Plume du LIP (ENS Lyon)
Titre : Terminaison en π -calcul

2005 – 2013 Animateur scientifique Planète Sciences
Interventions ponctuelles en centre de vacances et animations scolaires en robotique et ballons stratosphériques

Compétences

Langue : Français (maternelle) – Anglais (lu, écrit & parlé – courant, scientifique et technique)

Encadrement :

Président de l'association des étudiants de l'ENS Lyon (2008-2009)

Titulaire du BAFA qualification sciences et technique

Expérience dans l'encadrement d'étudiant

Membre du conseil d'administration de l'association Planète Sciences

Arbitrage et organisation de la coupe de France de robotique

Arbitre UNSS de badminton niveau national

Technique :

Connaissance en électronique et télémétrie

Capable de réaliser toutes les parties d'un robot

Informatique :

Très grande maîtrise de OCaml, De solides compétences en programmation (tout paradigme) et des outils de développement du monde du logiciel libre, capable d'enseigner UNIX.

Libriste bien qu'ayant/à cause d'une longue expérience de maintenir du logiciel sous MacOS X

Divers : Titulaire du permis B et de l'AFPS
