

# Arthur Valiente

**Ingénieur INP-ENSEEIH**  
Robotique - Automatique  
Systèmes Embarqués



+33.6.77.20.10.54



32 Rue Charles de Gaulle  
91400 Orsay - France



valiente.arthur@gmail.com



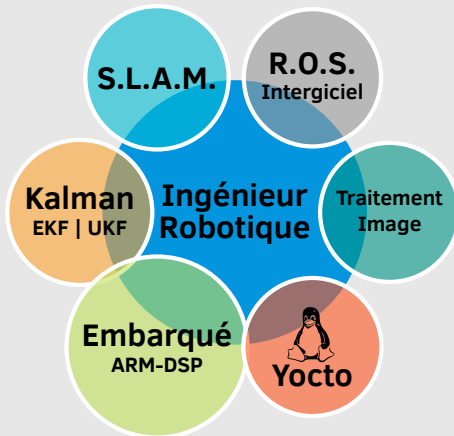
/in/arthur-valiente-1866937b



ArthurVal

## Compétences

### Aperçu



### Programmation

C • C++ • Python • Git • R.O.S.

Bash • CMake • Make • Emacs

Matlab • Simulink

JavaScript •  $\LaTeX$

### Langues

Debutant  $\longrightarrow$  Bilingue

Français

Anglais

Espagnol • Japonais

## Formation

2012 -  
2015

**Diplôme Ingénieur: Génie Électrique et Automatique** [INP-ENSEEIH](#)

- Commande, Décision et Informatique des Systèmes Critiques (CDISC)
- Développement des Systèmes Informatiques Critiques (DeSIC)

2010 -  
2012

**D.U.T. Mesures Physiques**

[I.U.T Paul Sabatier, Toulouse](#)

- Techniques Instrumentales

2010

**Baccalauréat S - Science de l'Ingénieur**

[Lycée Alexis Monteil, Rodez](#)

## Expérience

Juil 2018 -  
Présent

**CDD: Ingénieur Recherche et Développement** [CEA-DRF-IRFU, Saclay](#)

Responsable du banc de test logiciel embarqué caméra ECLAIRS

- **Projet SVOM** - Collaboration **CEA - IRAP - CNES**
- Développement C++/Python de l'infrastructure de test globale
- Utilisation séquenceur de test PyTest
- En charge de la création des scripts de tests unitaires Python

2017

**CDD: Ingénieur Recherche et Développement** [CEA-DRT-LIST, Saclay](#)

Responsable développements logiciel pour applications robotique

- Co-responsable développement logiciel (Git Admin - R.O.S.)
- Importation algorithme SLAM hybride topologique pour robot mobile (Lidar / IMU / Caméra RGB-D / ...)
- Création d'applications C++ pour prototype multi-SoC (Renesas R-Car H3, Nvidia Tx3, Kalray MPPA Bostan)
- Responsable intégration logicielle prototype multi-SoC
- Développement 'layers' Linux Yocto pour R-Car H3

Sept 2015 -  
Déce 2015

**CDD: Ingénieur d'Étude**

[IRIT, Toulouse](#)

**Projet ANR RIDDLE** : Développement démonstration robotique sur robots PR2 et ROMEO

- Importation d'algorithmes de détection d'objets, interactions (vision et vocal) sur robot ROMEO d'Aldebaran Robotics
- Création d'interfaces détecteurs d'objets / simulateurs via R.O.S.

Mars 2015 -  
Sept 2015

**Stage: Projet de Fin d'Étude - Ingénieur**

[CNRS-LAAS, Toulouse](#)

**Projet ANR RIDDLE** : Fusion traitement d'image / détecteur radiofréquence pour détection d'objets

- Développement C++ sur R.O.S. de briques détection d'objets via traitement d'image (LINEMOD & TABLETOP)
- Développement protocole de communication C++ via UART sur DSP

Fevr 2015 -  
Mars 2015

**Projet Étudiant: Projet Long - Ingénieur**

[CNRS-LAAS, Toulouse](#)

**Projet TWO!EARS** : Algorithme probabilistique de localisation binaurale

- Développement C++ de filtres de Kalman Unscented Multi-Hypothèses (MH-UKF)
- Détection de source sonore binaurale sur R.O.S.

Juil 2014 -  
Août 2014

**Stage: Technicien**

[Cassidian Test & Services, Colomiers](#)

Stage technicien création liaison PCIe VHDL sur FPGA

Juil 2013 -  
Août 2013

**Stage: Ouvrier**

[Tokyo / Kitakyushu, Japon](#)

Ouvrier peintre en bâtiment

Avri 2012 -  
Juin 2012

**Stage: Technicien**

[GTP Technology, Labège](#)

Technicien en instrumentation, acquisition de données (Modbus, UART, RS-485)