

Arthur Valiente

Ingénieur INP-ENSEEIH
Systèmes Embarqués
Robotique - Automatique



+33.6.77.20.10.54



32 Rue Charles de Gaulle
91400 Orsay - France



valiente.arthur@gmail.com



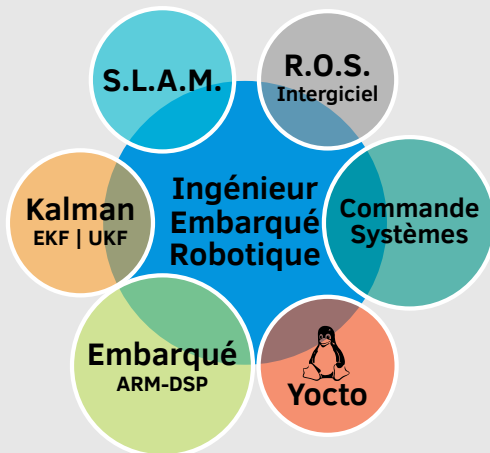
/in/arthur-valiente-1866937b



ArthurVal

Compétences

Aperçu



Programmation

C • C++ • Python • Git • R.O.S.

Bash • CMake • Make • Emacs

Matlab • Simulink

JavaScript • \LaTeX

Langues

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 - Déce 2019 **CDD: Ingénieur de Recherche - 18 mois** [CEA-DRF-IRFU, Saclay](#)
Projet SVOM: Responsable du banc de test distribué automatique du logiciel embarqué de la caméra ECLAIRs (Détection de sursauts gamma)
- Collaboration **CEA - IRAP - CNES - CNSA**
 - Développement de l'infrastructure de **test distribuée** (2x Zedboard, PC, plateforme embarqué ECLAIRs) (**C++**, **Python**)
 - Utilisation du séquenceur de test **PyTest**
 - Création/rédaction des scripts de tests unitaires (**Python**)
- Janv 2017 - Déce 2017 **CDD: Ingénieur de Recherche - 12 mois** [CEA-DRT-LIST, Saclay](#)
Responsable développements logiciel pour applications robotiques
- Co-responsable développement logiciel (**Git Admin** - R.O.S.)
 - Développement d'algorithmes de grille d'occupation et de construction de graphe de Voronoi (**C++**)
 - SLAM hybride topologique pour robot mobile (Lidar / IMU / Caméra RBG-D / ...) (**C++**)
 - **Projet FACE**: En charge de la **création du prototype de démonstration** multi System-On-Chip distribué (Renesas R-Car H3, Nvidia Tx2, Kalray MPPA Bostan) pour la **voiture autonome**
 - Développement de 'layers' **Linux embarqué Yocto** pour R-Car H3
- Sept 2015 - Déce 2015 **CDD: Ingénieur d'Étude - 3 mois** [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 la détection et la localisation d'objets
- Développement sur R.O.S. de briques de détection d'objets via traitement d'image (LINEMOD & TABLETOP) (**C++**)
 - Développement protocole de communication UART sur DSP (**C++**)
- Fevr 2015 - Mars 2015 **Projet Étudiant: Projet Long - Ingénieur** [CNRS-LAAS, Toulouse](#)
Projet TWO!EARS : Algorithme probabilistique de localisation binaurale
- **Filtre de Kalman Unscented Multi-Hypothèses** (MH-UKF) (**C++**)
 - Détection binaurale de source sonore sur R.O.S. (**C++**)
- Juil 2014 - Août 2014 **Stage: Technicien** [Cassidian Test & Services, Colomiers](#)
Stage technicien création liaison PCIe sur FPGA Spartan 6 (VHDL)
- Juil 2013 - Août 2013 **Stage: Ouvrier** [Tokyo / Kitakyushu, Japon](#)
Ouvrier peintre en bâtiment
- Avri 2012 - Juin 2012 **Stage: Technicien** [GTP Technology, Labège](#)
Instrumentation, **acquisition de données** (Modbus, UART, RS-485)