

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



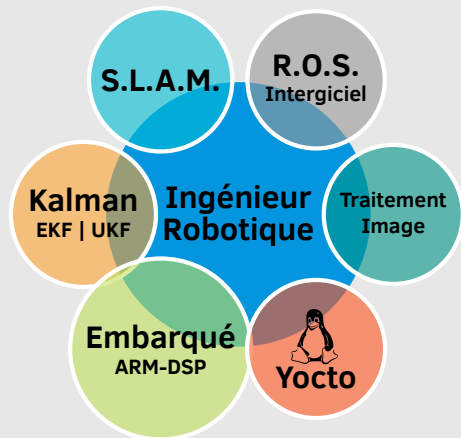
/in/arthur-valiente-1866937b



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 de Recherche - 18 mois** [CEA-DRF-IRFU, Saclay](#)
Projet SVOM: Responsable du banc de test automatique du logiciel embarqué de la caméra ECLAIRS
• Collaboration **CEA - IRAP - CNES**
• Développement C++/Python de l'infrastructure de test global
• Utilisation séquenceur de test PyTest
• En charge de la création/rédaction des scripts de tests unitaires
- Janv 2017 - Déce 2017 **CDD: Ingénieur de Recherche - 12 mois** [CEA-DRT-LIST, Saclay](#)
Responsable développements logiciel pour applications robotique
• Co-responsable développement logiciel (Git Admin - R.O.S.)
• Développement d'algorithmes de grille d'occupation et de construction de graphe de Voronoi
• SLAM hybride topologique pour robot mobile (Lidar / IMU / Caméra RGB-D / ...)
• **Projet FACE:** En charge de la démonstration du prototype multi-SoC (Renesas R-Car H3, Nvidia Tx3, Kalray MPPA Bostan)
• Développement 'layers' Linux 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 détection d'objets
• Développement C++ sur R.O.S. de briques de 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 filtre de Kalman Unscented Multi-Hypothèses (MH-UKF)
• Détection binaurale de source sonore 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)