

# 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



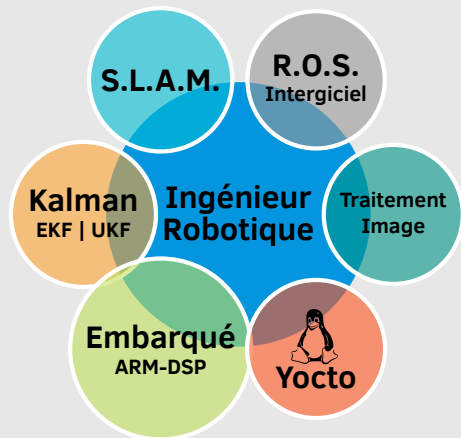
/in/arthur-valiente-1866937b



ArthurVal

## Compétences

### Aperçu



### Programmation

C • C++ • Python • Git • R.O.S.

Bash • CMake • Make • Emacs

Matlab • Simulink

JavaScript •  $\text{\LaTeX}$

### 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](#)  
**Projet SVOM:** Responsable du banc de test logiciel embarqué 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 Python
- Janv 2017 - Déce 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 RBG-D / ...)
  - **Projet FACE:** 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 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)