

Léo STATKUS

31 ans
Permis B

Contact

+33 6 12 79 73 72
leo@statkus.fr

Compétences techniques

Brevet de pilote de drone : brevet théorique ULM et formation pratique drone mutli-rotor

Langages : Ada, C/C++, Python, Bash
Outils : Git, Vim, Jenkins, GitLab CI/CD, GNATcoverage (analyse de couverture), FreeCAD

Méthodes : développement agile (itératif incrémental), tests unitaires, BDD, TDD, DO-178C

Systèmes : Linux, baremetal (drivers : GPIO, UART, SPI, I2C, CAN, PWM, PPM, ADC, DMA)

Langues

Anglais (courant, 587 point au TOEFL ITP en 2016)
Italien (scolaire)

Projets personnelles

Réalisation d'un robot roulant gyropode : C, Python, STM32F3, UART, IMU, filtre de Kalman, PID.

Développement d'un site web avec Ada Web Server : Ada, tests unitaires, JavaScript, CSS.

Réalisation d'un écran d'aide à la conduite d'une voiture affichant différentes informations (vitesse, température d'eau, pression de turbo...) : C, STM32F1, CAN, SPI, UART, OBD2.

Réalisation d'un simulateur de conduite/vol se déplaçant sur 3 degrés de liberté avec, simulateur de vent, pédale avec retour haptique, button box : C, STM32F4, GPIO, UART, PWM, contrôle de moteurs pas à pas industriel, CAO et impression 3D.

Centres d'intérêts

Ski alpin, ski nordique, natation, robotique, montage et pilotage de drones FPV, jeux vidéo, sports automobile.

Retrouvez-moi sur :

- [LinkedIn](#) (Léo Statkus)
- [GitHub](#) (Statkus)

Ingénieur logiciel embarqué 8 ans d'expérience

Experiences professionnelles

Hionos, développeur logiciel embarqué critique, Grenoble

Principales missions réalisées :

- Développement d'un autopilote de drone certifié DO-178C DAL A : HLR/HLT, LLR/LLT, Ada.
- Développement de drivers bas niveau : GPIO, UART, SPI, I2C, CAN, PWM, PPM, ADC, DMA sur microcontrôleurs STM32.
- Mise en place d'une intégration continue avec Jenkins puis GitLab CI/CD.
- Mise en place d'un environnement de test HITL avec visualisation 3D (FlightGear).
- Prototypage de solutions redondantes (triplex).
- Montage et pilotage de drones pour tester et valider en condition réel l'autopilote.
- Projets de recherche autour de solutions de geocaging.

2020 – 2024
(4,5 ans)

Sogilis, développeur logiciel embarqué, Grenoble

Prétataire pour différents clients/projets :

- **THALES Avionics** : développement d'un système GPS certifié DO-178C DAL B : HLR/HLT, LLR/LLT, Ada.
- **Orthotaxy** : développement d'un robot médical d'assistance à la mise en place de prothèse du genou : C++, définition et implémentation de protocoles sur liaison UART.
- **CAP2018** : développement d'un autopilote de drone certifié DO-178C DAL A : HLR/HLT, LLR/LLT, Ada.
- **Notilo+** : prototypage d'un drone sous-marin autonome : C++, tests unitaires, mise en place d'un environnement de test HITL.

2016 – 2020
(3,5 ans)

SenseFly (maintenant AgEagle), stage de recherche, Cheseaux-sur-Lausanne, Suisse

Amélioration du streaming vidéo entre un drone et une station sol : GStreamer, QoS, H.264, multi-slice encoding, periodic intra refresh.

2016
(6 mois)

THALES Systèmes Aéroportés, stage de recherche, Pessac

Observation des contextes d'arrêt et de reprise d'une application temps réel pour l'optimisation du temps d'exécution de tests automatisés, analyse de fichiers text : Perl.

2015
(2 mois)

Formation

Master de recherche i-MARS

Micro-technologies, Architecture, Réseaux et Systèmes de communications

CentraleSupélec

Diplôme d'ingénieur

Majeure Systèmes Électroniques, Réseaux et Images

CentraleSupélec

DUT

Génie électrique et informatique industrielle

IUT1 Université Joseph Fourier, Grenoble

2015 - 2016

2013 - 2016

2011 - 2013

