

Léo STATKUS

31 ans

Permis B

Coordonnées

 Grenoble
 +33 6 12 79 73 72
 leo@statkus.fr
 [LinkedIn](#) (Léo Statkus)
 [GitHub](#) (Statkus)

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

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 personnels

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 : 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.

Ingénieur logiciel embarqué

8 ans d'expérience

Expériences professionnelles

Développeur logiciel embarqué critique

Hionos, Grenoble

Principales missions réalisées :

- 2020 – Développement d'un autopilote de drone certifié DO-178C DAL A : HLR/HLT, LLR/LLT, Ada.
- 2024 (4,5 ans) – 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 et GitLab CI.
- Mise en place d'un environnement de test HITL avec visualisation 3D (FlightGear).
- Prototypage de solutions redondantes (triplex).
- Montage et pilotage de drones pour tests et validations.
- Participation à des projets de recherche pour du geocaging.

Développeur logiciel embarqué

Sogilis, Grenoble

Prestataire pour différents clients/projets :

- 2016 – **THALES Avionics** : développement d'un système GPS certifié DO-178C DAL B : HLR/HLT, LLR/LLT, Ada.
- 2020 (3,5 ans) – **Orthotaxy** : développement d'un robot médical d'assistance à la mise en place de prothèse du genou : C++, définition de protocoles 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.

Ingénieur de recherche (stage)

SenseFly, Lausanne, Suisse

- 2016 (6 mois) – Amélioration du streaming vidéo entre un drone et une station sol : GStreamer, H.264, multi-slice encoding, periodic intra refresh.

Ingénieur de recherche (stage)

THALES Systèmes Aéroportés, Pessac

- 2015 (3 mois) – 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 texte) : Perl.

Formation

Master de recherche i-MARS

CentraleSupélec

- 2016 – Micro-technologies, Architecture, Réseaux et Systèmes de communications

Diplôme d'ingénieur de l'école supérieure d'électricité

CentraleSupélec

- 2016 – Majeure Systèmes Électroniques, Réseaux et Images

DUT

IUT1 Université Joseph Fourier, Grenoble

- 2013 – Génie électrique et informatique industrielle

