

Adrien CHARDON

✉ adrienchardon AT mailoo.org
📄 cv.nodraak.fr/fr.pdf

Adrien est ingénieur en informatique et électronique, avec une expertise en systèmes embarqués. Il est passionné par la robotique et le spatial (lanceurs et les sondes inter-planétaires), et s'intéresse à l'automatisation, le logiciel libre et la qualité logicielle.

Expériences

GMV

Depuis mai 2019
Madrid, Espagne

Ingénieur logiciel embarqué - Exomars et Sentinel 5

- Exomars - étages de transfert (*cruise*) et de descente : test et validation des algorithmes de GNC, développement, correction de bugs et métriques de qualité logicielle
- Exomars - rover : interface logicielle entre les bibliothèques de navigation autonomes (CNES) et la plate-forme du rover (Airbus UK)
- Sentinel 5 : logiciel applicatif du spectromètre UVNS
- *Compétences : C embarqué, tests unit. et intégration, standards (ECSS 40B, MISRA-C)*

ECE PARIS
2017-2018
Paris, France

Chef de projet - Satellite ECE3Sat

- Conception et réalisation, avec 25 étudiants, d'un nano satellite pour étudier une nouvelle technique de désorbitation utilisant le champ magnétique terrestre
- Responsable de l'équipe en charge de l'architecture et de l'ordinateur de bord
- Implémentation du bus de communication interne avec CAN et ASN.1 pour assurer une communication fiable entre les sous-systèmes
- *Compétences : conception d'une architecture distribuée, dimensionnement et choix des μ contrôleurs, management d'une équipe et coordination*

ECE PARIS
2016-2017
Paris, France

Ingénieur logiciel - Robot Gali X

- Conception et réalisation d'un robot autonome pour la coupe de France de Robotique
- Responsable de la partie informatique avec notamment le développement d'une architecture distribuée pour favoriser la réutilisation pour les années futures
- Implémentation d'une interface de télémétrie pour surveiller les paramètres du robot
- Implémentation d'un simulateur pour valider les performances (recompilation de code ARM pour exécution sur x86)
- *Compétences : C/C++ embarqué, Python (interface de télémétrie et simulateur), bus CAN, μ contrôleurs ARM, Git*
- *Demo video et code source : <https://cv.nodraak.fr>*

FUTURE

ELECTRONICS
Mai à août 2017
Paris, France

Stage

- Adaptation de l'OS Mbed-os sur le nouveau μ contrôleur PSoC 6 de Cypress
- Implémentation des périphériques GPIO, UART, Timer et Bluetooth BLE
- *Compétences : interface C++, drivers C, μ contrôleur ARM, Git*

Formation

2018 - 2019 **Master spécialisé, TAS Astro : space systems design.**
ISAE-Supaero - Toulouse, France

2013 - 2018 **Diplôme d'ingénieur, Majeure systèmes embarqués.**
ECE Paris, école d'ingénieurs - Paris, France

2015 - 2016 **Bachelor of Science, Electronics & IT.**
Université d'Aalborg - Aalborg, Danemark

Français **Langue maternelle.**

Anglais **Courant, TOEIC : noté 935/990 en 2017.**

Espagnol **Conversationalnel.**

Passions

Apprendre et créer Projets d'informatique et de robotique

Écrire Blog : <https://blog.nodraak.fr/>

Jouer Kerbal Space Program