

# 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, et s'intéresse à l'automatisation, le logiciel libre et la qualité logicielle.

Il s'est spécialisé dans l'aérospatiale et est intéressé par les lanceurs et les sondes inter-planétaires.

## Expériences

GMV

Depuis mai 2019  
Madrid, Espagne

### Ingénieur logiciel embarqué - Exomars et Sentinel 5

- Exomars : algorithmes GNC des étages de transfert (*cruise*) et de descente
- Sentinel 5 : logiciel applicatif du spectromètre UVNS
- Développement logiciel : implémentation, tests unitaires et d'intégration, couverture de code et métriques qualité
- *Compétences* : C embarqué, 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  $\mu$ contrôleurs, management d'une équipe et coordination

ECE PARIS  
2016-2017

Paris, France

### Projet étudiant - 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,  $\mu$ contrôleurs ARM, Git
- *Code source disponible* : [https://github.com/Nodraak/Gali\\_X\\_Deoxys](https://github.com/Nodraak/Gali_X_Deoxys)

FUTURE

ELECTRONICS

Mai à août 2017

Paris, France

### Stage

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