



NÉ LE 08/08/2001 (23 ANS)

VILLEJUIF, 94800 FRANCE

ELOUARN.PRO@MAILLO.COM

+33 7 83 08 63 40

LINKEDIN.COM/IN/ELOUARN-DE-KERROS

WIRE4WONDERS.ME

## COMPÉTENCES TECHNIQUES

### ROBOTIQUE & AUTOMATISATION:

- ROS2, SLAM, Navigation Autonome
- NVIDIA IsaacSim, WeBots, ROBOGUIDE
- Fusion de Données Multi-capteurs, Contrôle Systèmes

### LANGAGES DE PROGRAMMATION:

- Python (NumPy, Pandas, PyTorch, Tianshou)
- Bash
- C / C++
- Java, C#, VHDL
- HTML, CSS, JavaScript, Svelte

### CONCEPTION & SIMULATION:

- SolidWorks (Modélisation 3D, Conception Mécanique)
- Altium Designer (Conception PCB)
- Unity3D, Blender

### OUTILS DE DÉVELOPPEMENT:

- Linux, Git, Docker
- STM32CubeIDE, µVision
- Vivado, Multisim, Modelsim
- PyCharm, Visual Studio Code

### BASES DE DONNÉES & WEB:

- SQL (MySQL, SQLite)
- HTML, CSS, JavaScript, Svelte

## LANGUES

- **Anglais** : Niveau expérimenté (C1)
- **Japonais** : Niveau débutant (N3)
- **Allemand - Polonais** : Notions

## CERTIFICATIONS

- ETS TOEIC 945 / 990 - ETS, 2023
- Certificat Voltaire 655 (Pro), - 2022
- Control Design OnRamp with Simulink - Matworks, 2025
- Reinforcement Learning OnRamp - Matworks, 2025
- Matlab OnRamp - Matworks, 2022
- Simulink OnRamp - Matworks, 2021

# INGÉNIEUR SYSTÈMES ROBOTIQUES | JEUNE DIPLÔMÉ AVEC EXPÉRIENCE PRATIQUE EN PROJETS

## ELOUARN de KERROS

### PROFIL PERSONNEL

Récemment diplômé en ingénierie robotique avec expérience concrète en ROS2, C++ et conduite de projets. Passionné par la cobotique humanoïde et les systèmes autonomes.

### EDUCATION

#### Diplôme de Master - Systèmes Robotiques et Drones

EFREI Paris | 2022 - Présent

- Spécialisation: Robotique, IA, Développement logiciel
- Échange: AGH University of Kraków (Sept-Dec 2022)

### EXPÉRIENCE PROFESSIONNELLE

#### Ingénieur Robotique

Audensiel Technologies | Juin 2024 - Janvier 2025

- A dirigé l'entière revitalisation d'un ancien projet de véhicule autonome à 15 personnes, concevant l'ensemble du système d'alimentation, l'intégration de capteurs, et la navigation basée SLAM, tout en développant une architecture logicielle modulaire et contribuant à des paquets ROS open-source.

#### Ingénieur Support technique SE

Footbar | Novembre 2022 - Mars 2023 / Juillet 2023 - Août 2023

- Résolution de problèmes techniques complexes et déploiement du processus de reconditionnement des capteurs en gestion de crise.

### PROJETS

#### Vektor-E

ENS Paris - Saclay | Novembre 2023 - Mars 2024 | 6 membres

- Développement d'un véhicule autonome (échelle 1/10) pour le concours de l'ENS Paris-Saclay.
- A piloté l'intégration du LiDAR et la mise en oeuvre du RL.

#### Robacabana

EFREI Paris | Mai 2023 - Juillet 2023 | 8 membres

- Réalisation d'un POC d'un chariot robotique pour supermarchés.
- Coordination de l'implémentation matériel en tant que leader.

#### CIRQ-E

EFREI Paris | Juin 2022 - Juillet 2022 | 6 membres

- Livraison d'un dispositif d'authentification intégré pour locaux sécurisés.
- A mis en oeuvre l'intégration de micro-contrôleurs et de capteurs.

### SÉJOURS À L'ÉTRANGER

- Japon : Volontariats durant 3 mois Août. 2023 - Nov. 2023
- Pologne : Immersion de 4 mois Sept. 2022 - Déc. 2022
- Allemagne : Immersion de 1 mois Juil. 2018 - Août 2018