



NÉ LE 08/08/2001 (23 ANS)

VILLEJUIF, 94800 FRANCE

ELOUARN.PRO@MAIL.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

Audensi Technologies | Juin 2024 - Janvier 2025

- A dirigé l'entièvre 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.

Robacobana

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
- Pologne : Immersion de 4 mois
- Allemagne : Immersion de 1 mois

Août. 2023 - Nov. 2023

Sept. 2022 - Déc. 2022

Juil. 2018 - Août 2018