

# Noël Jumin

91300 Massy, France | noel.jumin@ensta-paris.fr | +33 06 71 89 06 95 | linkedin.com/in/noël-jumin-32bb6420a  
github.com/NoNo47400

## Profil

Disponible à partir d'**Octobre 2026**, je suis étudiant-ingénieur en **Robotique (ENSTA Paris)** et **Data Scientist en alternance (Stellantis)**, je vise votre **Graduate Program** pour piloter des projets **data et technologiques à responsabilité**.

## Formation

<b>ENSTA Paris</b> , Diplôme d'ingénieur en robotique	Sept. 2025 – Sept. 2026
• Ingénierie système (MBSE), systèmes embarqués (MPSoC) et systèmes autonomes (apprentissage, perception, navigation).	
<b>INSA Toulouse</b> , Diplôme d'ingénieur en automatique et électronique	Sept. 2022 – Sept. 2025
• Programmation embarquée C/C++ sur microcontrôleurs, conception de circuits électroniques, réseaux et virtualisation.	
<b>ENSEEIHT</b> , Master de Recherche en Réseaux Embarqués et Objets Connectés	Sept. 2024 – Juil. 2025
• Étude théorique, conception et analyse de réseaux pour systèmes embarqués critiques (incl. normes aéronautiques).	
<b>IUT Paul Sabatier de Toulouse</b> , DUT Génie Électrique et Informatique Industrielle	Sept. 2020 – Juil. 2022
• Étude des concepts fondamentaux en électronique et en développement embarqué.	

## Expérience professionnelle

<b>Stellantis</b> , Data Scientist (Apprentissage) – Poissy, FR	Sept. 2025 – Sept. 2026
• Analyse de retours clients internationaux à l'aide de modèles NLP pour identifier les causes racines des problèmes et générer des KPIs exploitables et tutorats organisés sur l'apprentissage fédéré.	
<b>SII Sud-Ouest</b> , Ingénieur logiciel embarqué (Apprentissage) – Toulouse, FR	Sept. 2022 – Sept. 2025
• Mise en œuvre et validation d'un logiciel de contrôle basé sur ROS2 pour un robot mobile.	
• Conception et validation d'un algorithme de navigation en Rust/C, exploitant des capteurs UWB et effet Hall pour une localisation centimétrique robuste.	
• Contribution aux bases de code et algorithmes du robot de recharge Continental et de l'AOC/ATC Airbus.	
<b>ETS Montréal et Spark Microsystems</b> , Stagiaire en recherche – Montréal, QC, Canada	Juin. 2024 – Sept. 2024
• Développement d'un réseau personnel UWB ultra-basse consommation intégrant des états de veille intelligents, réduisant la consommation globale à moins de $30\mu A$ par cycle (MCU, accéléromètre, antenne inclus).	
• Collaboration étroite avec les équipes produit suite à l'identification d'un défaut de réalisation augmentant la consommation d'environ $100\mu A$ .	

## Projets

<b>DeepFake en temps réel</b> , Ministère des Armées – Palaiseau, FR	
• Implémentation d'un modèle de deepfake vocal en temps réel, optimisé pour l'inférence sur CPU standard (Intel i5 12e gen).	
<b>Wisper</b> , INSA Toulouse – Toulouse, FR	
• Réalisation d'une chaîne de capteurs sans fil Rubee basse consommation sur microcontrôleur avec interface MQTT.	
<b>AQUA.BOT</b> , Naval Group – Nantes, FR	
• 5ème place (sur 26) Implémentation d'algorithme de guidage avec reconnaissance d'images basé sur YOLO.	
<b>Responsable sécurité pour la semaine d'intégration</b> , INSA Toulouse – Toulouse, FR	
• Coordination de 30 étudiants (plannings, optimisation inclusive des participations).	
• Collaboration et interface continue avec divers interlocuteurs (agents de sécurité, organisateurs, participants).	
• Responsable de la gestion des situations d'urgence et de l'application des protocoles de sécurité.	

## Compétences

C, Python, C++, Bash, Rust	<b>Programmation</b>
TensorFlow, SKLearn, PyTorch, Hugging Face, Kaggle, Databricks, NLP, Vision, PySpark	<b>IA &amp; Data</b>
Xenomai-RTOS, STM32, ESP32, Bare-metal, MQTT, LoRa, UWB, SDN, VNF	<b>Embarqué &amp; Réseaux</b>
MATLAB, Simulink, Docker, Jupyter, Git, Visual Studio, Vivado, Capella	<b>Outils &amp; Technologies</b>
Vulgarisation scientifique, Travail en équipe multiculturelle, Médiation et résolution de conflits, Vision systémique	<b>Compétences transversales</b>
Français : natif ; Anglais : C1	<b>Langues</b>

# Noël Jumin

91300 Massy, France | noel.jumin@ensta-paris.fr | +33 06 71 89 06 95 | linkedin.com/in/noël-jumin-32bb6420a  
github.com/NoNo47400

## Profile

Available from **October 2026**, I am an engineering student in **Robotics (ENSTA Paris)** and **Data Scientist in apprenticeship (Stellantis)**, I aim for your **Graduate Program** to lead **data and technological projects with responsibility**.

## Education

<b>ENSTA Paris</b> , Engineering degree in Robotics	Sept. 2025 – Sept. 2026
• Systems engineering (MBSE), embedded systems (MPSoC) and autonomous systems (learning, perception, navigation).	
<b>INSA Toulouse</b> , Engineering degree in automation and electronics	Sept. 2022 – Sept. 2025
• Embedded programming C/C++ on microcontrollers, electronic circuit design, networks and virtualization.	
<b>ENSEEIHT</b> , Research Master's in Embedded Networks and Connected Objects	Sept. 2024 – Juil. 2025
• Theoretical study, design and analysis of networks for critical embedded systems (incl. aeronautical standards).	
<b>IUT Paul Sabatier de Toulouse</b> , DUT Electrical Engineering and Industrial Computing	Sept. 2020 – Juil. 2022
• Study of fundamental concepts in electronics and embedded development.	

## Professional experience

<b>Stellantis</b> , Data Scientist (Apprenticeship) – Poissy, FR	Sept. 2025 – Sept. 2026
• Analysis of international customer feedback using NLP models to identify root causes of issues and generate actionable KPIs and courses organized around federated learning.	
<b>SII Sud-Ouest</b> , Embedded software engineer (Apprenticeship) – Toulouse, FR	Sept. 2022 – Sept. 2025
• Implementation and validation of a control software based on ROS2 for a mobile robot. • Design and validation of a navigation algorithm in Rust/C, exploiting UWB and Hall-effect sensors for robust centimetric localization. • Contribution to codebases and algorithms of the Continental charging robot and Airbus AOC/ATC.	
<b>ETS Montréal and Spark Microsystems</b> , Research intern – Montréal, QC, Canada	Juin. 2024 – Sept. 2024
• Development of an ultra-low-power personal UWB network integrating smart sleep states, reducing overall consumption to less than $30\mu A$ per cycle (MCU, accelerometer, antenna included). • Close collaboration with product teams following identification of a manufacturing defect increasing consumption by about $100\mu A$ .	

## Projects

<b>Real-time DeepFake</b> , Ministère des Armées – Palaiseau, FR
• Implementation of a real-time voice deepfake model, optimized for inference on standard CPU (Intel i5 12th gen).
<b>Wisper</b> , INSA Toulouse – Toulouse, FR
• Development of a low-power Rubee wireless sensor chain on microcontroller with MQTT interface.
<b>AQUA.BOT</b> , Naval Group – Nantes, FR
• 5th place (out of 26) Implementation of a guidance algorithm with image recognition based on YOLO.
<b>Safety officer for the integration week</b> , INSA Toulouse – Toulouse, FR
• Coordination of 30 students (schedules, inclusive optimization of participation). • Continuous collaboration and interface with various stakeholders (security agents, organizers, participants). • Responsible for emergency management and enforcement of safety protocols.

## Skills

C, Python, C++, Bash, Rust	<b>Programming</b>
TensorFlow, SKLearn, PyTorch, Hugging Face, Kaggle, Databricks, NLP, Vision, PySpark	<b>AI &amp; Data</b>
Xenomai-RTOS, STM32, ESP32, Bare-metal, MQTT, LoRa, UWB, SDN, VNF	<b>Embedded &amp; Networks</b>
MATLAB, Simulink, Docker, Jupyter, Git, Visual Studio, Vivado, Capella	<b>Tools &amp; Technologies</b>
Scientific communication, Multicultural team work, Mediation and conflict resolution, Systemic vision	<b>Cross-functional skills</b>
French: native ; English: C1	<b>Languages</b>