

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

- | | |
|--|-------------------------|
| ENSTA Paris , Diplôme d'ingénieur en robotique | Sept. 2025 – Sept. 2026 |
| • Ingénierie système (MBSE), systèmes embarqués (MPSoC) et systèmes autonomes (apprentissage, perception, navigation). | |
| INSA Toulouse , Diplôme d'ingénieur en automatique et électronique | Sept. 2022 – Sept. 2025 |
| • Programmation embarquée C/C++ sur microcontrôleurs, conception de circuits électroniques, réseaux et virtualisation. | |
| ENSEEIH T, 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). | |
| IUT Paul Sabatier de Toulouse , DUT Génie Électrique et Informatique Industrielle | Sept. 2020 – Juil. 2022 |
| • Étude des concepts fondamentaux en électronique et en développement embarqué. | |

Expérience professionnelle

- | | |
|--|-------------------------|
| Stellantis , 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. | |
| SII Sud-Ouest , 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. | |
| ETS Montréal et Spark Microsystems , 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 μ 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 μ A. | |

Projets

- | |
|--|
| DeepFake en temps réel , 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). |
| Wisper , INSA Toulouse – Toulouse, FR |
| • Réalisation d'une chaîne de capteurs sans fil Rubee basse consommation sur microcontrôleur avec interface MQTT. |
| AQUA.BOT , Naval Group – Nantes, FR |
| • 5ème place (sur 26) Implémentation d'algorithme de guidage avec reconnaissance d'images basé sur YOLO. |
| Responsable sécurité pour la semaine d'intégration , 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 | Programmation |
| TensorFlow, SKLearn, PyTorch, Hugging Face, Kaggle, Databricks, NLP, Vision, PySpark | IA & Data |
| Xenomai-RTOS, STM32, ESP32, Bare-metal, MQTT, LoRa, UWB, SDN, VNF | Embarqué & Réseaux |
| MATLAB, Simulink, Docker, Jupyter, Git, Visual Studio, Vivado, Capella | Outils & Technologies |
| Vulgarisation scientifique, Travail en équipe multiculturelle, Médiation et résolution de conflits, Vision systémique | Compétences transversales |
| Français : natif ; Anglais : C1 | Langues |

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

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

Professional experience

- Stellantis, 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.
- SII Sud-Ouest, 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.
- ETS Montréal and Spark Microsystems, 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

- Real-time DeepFake, Ministère des Armées – Palaiseau, FR**
- Implementation of a real-time voice deepfake model, optimized for inference on standard CPU (Intel i5 12th gen).
- Wisper, INSA Toulouse – Toulouse, FR**
- Development of a low-power Rubee wireless sensor chain on microcontroller with MQTT interface.
- AQUA.BOT, Naval Group – Nantes, FR**
- 5th place (out of 26) Implementation of a guidance algorithm with image recognition based on YOLO.
- Safety officer for the integration week, 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
TensorFlow, SKLearn, PyTorch, Hugging Face, Kaggle, Databricks, NLP, Vision, PySpark
Xenomai-RTOS, STM32, ESP32, Bare-metal, MQTT, LoRa, UWB, SDN, VNF
MATLAB, Simulink, Docker, Jupyter, Git, Visual Studio, Vivado, Capella
Scientific communication, Multicultural team work, Mediation and conflict resolution, Systemic vision
French: native ; English: C1

Programming
AI & Data
Embedded & Networks
Tools & Technologies
Cross-functional skills

Languages