





Maxime Noizet

Docteur-ingénieur en robotique



27 ans, permis B

Compiègne, France

noizetma.github.io

maxime.noizet.ch@gmail.com

Education

2021 2024	Docteur en robotique Université de Technologie de Compiègne, Alliance Sorbonnes Universités (UTC)
2015 2020	Ingénieur en informatique UTC Spécialité: Systèmes Temps-Réel et Informatique Embarquée
2019 2020	Diplômé d'un Master Automatique et Robotique des Systèmes Intelligents UTC

Formations

Nov. 2022	Utilisation des GNSS pour du positionnement de précision ENSG
	Certificat professionnel: IBM AI Engineering Coursera

Langues

Français	<div><div></div><div></div><div></div><div></div><div></div></div>
Anglais	<div><div></div><div></div><div></div><div></div><div></div></div>
Allemand	<div><div></div><div></div><div></div><div></div><div></div></div>
Japonais	<div><div></div><div></div><div></div><div></div><div></div></div>

Compétences

Ecriture, Analyse, Autonomie, Adaptabilité, Collaboration, Gestion de projet, Communication, Diffusion, Enseignement, Vulgarisation

Références

Dr. Philippe XU
philippe.xu@ensta-paris.fr

Pr. Philippe BONNIFAIT
philippe.bonnifait@hds.utc.fr

Dr. Jean-Benoist Léger
jbleger@hds.utc.fr

Expérience

Jan. 2025 Juil. 2025	Ingénieur de recherche CNRS Perception et localisation robotique	Heudiasyc, CNRS
Juil. 2021 Déc. 2024	Doctorant CNRS en robotique <i>Perception multi-capteurs avec des cartes vectorielles pour la localisation des véhicules autonomes</i> ★ Annotation automatique multimodale pour les images et les données lidar ★ Adaptation d'algorithmes de vision par ordinateur pour la classification lidar et la détection des éléments routiers dans les images ★ Fusion multi-capteurs (GNSS, lidars, caméras et cartes vectorielles) pour une localisation robuste en environnements complexes	Heudiasyc, CNRS, UTC
Nov. 2020 Juin 2021	Ingénieur de recherche CNRS Intégrité de localisation pour véhicules autonomes, développement d'un module d'approximation 1D pour la fusion de données	Heudiasyc, CNRS
Fév. - Oct. 2020	Stagiaire ingénieur de recherche Prédiction de trajectoire à long terme de véhicules détectés dans des environnements urbains complexes	Groupe Renault, UTC
Sept. 2018 Fév. 2019	Stagiaire assistant ingénieur Développement d'une fonctionnalité de programmation visuelle pour un logiciel d'optimisation des données CAO	PiXYZ Software

Compétences techniques

Générales	Robotique, fusion multi-capteurs, vision par ordinateur, apprentissage automatique, statistiques, analyse numérique, logiciels temps réel, systèmes embarqués
Langages	C++, C, Python, LaTeX, R, Matlab, Assembleur
Technologies	Git, Docker, Numpy, Scipy, Pandas, Scikit-learn, Scikit-image, OpenCV, Jupyter, Pytorch, Tensorflow, ROS, Eigen, PCL, Qt, Cython

Projets

2021-2024	Projet européen : ERASMO (EUSPA) ★ Rôle : Responsable de l'intégration, de l'acquisition de données, des démonstrations et de la validation. Participation aux activités de diffusion ★ Système de localisation à haute intégrité et haute précision pour la navigation autonome basé sur un récepteur GNSS PPP-RTK multi-constellations, des caméras et des lidars ★ Développement de détecteurs d'éléments routiers et d'un module d'association de données utilisant des cartes vectorielles ★ Partenaires: GMV, Groupe Renault, Septentrio, Artisense, Nextium	Heudiasyc, CNRS
Printemps 2021	Projet national : Tornado (Ministère de l'industrie) Préparation de la démonstration: intégration véhicule et infrastructure, planification du scénario	Heudiasyc, CNRS
Automne 2019	Projet européen : ESCAPE (GSA) Développement d'outils d'évaluation de l'intégrité de la localisation et de visualisation pour démonstration	Heudiasyc, CNRS
Automne 2019	Projet étudiant: Téléopération de véhicules autonomes Exécution de la mission avec détection d'obstacles en temps réel, manœuvres d'évitement d'obstacles proposées par le téléopérateur	UTC

Publications

Juin 2023	Map-aided annotation for pole base detection Intelligent Vehicles Symposium, Anchorage, USA
Sept. 2023	Pole-based Vehicle Localization with Vector Maps: A Camera-LiDAR Comparative Study International Conf. on Intelligent Transportation Systems, Bilbao, Espagne
Oct. 2024	Automatic Image Annotation for Mapped Features Detection International Conf. on Intelligent Robots and Systems, Abu Dhabi, EAU