





# 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 Sor-  
bonnes Universités (UTC)

2015  
2020

Ingénieur en informatique  
UTC  
Spécialité: Systèmes Temps-Réel  
et Informatique Embarquée

2019  
2020

Diplômé d'un Master Automa-  
tique et Robotique des Sys-  
tèmes Intelligents  
UTC

## Formations

Nov.  
2022

Utilisation des GNSS pour du  
positionnement de précision  
ENSG

## Langues

Français

Anglais

Allemand

Japonais

## 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  
C++, Python, ROS, Git

Heudiasyc, CNRS

Juil. 2021  
Déc. 2024

Doctorant CNRS en robotique  
Perception multi-capteurs avec des cartes vectorielles pour la localisa-  
tion des véhicules autonomes  
\* Intégration de lidars et caméras avec éléments géoréférencés issus de  
cartes vectorielles pour la localisation  
\* Annotation automatique multimodale pour les images et données lidar  
\* Adaptation d'algorithmes de détection d'objets  
\* Fusion multi-capteurs pour la localisation dans des zones complexes  
C++, Python, ROS, Git

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  
Python, C++, Cython, ROS, Git

Heudiasyc, CNRS

Fév. - Oct. 2020

Stagiaire ingénieur de recherche  
Prédiction de trajectoire à long terme de véhicules détectés dans des  
environnements urbains complexes  
C++, ROS, Python, Git

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  
C++, Qt, Python, Git

PiXYZ Software

## Compétences techniques

Générales

Robotique, Véhicules intelligents, développement logiciel temps-réel,  
systèmes embarqués, fusion multi-capteurs, perception, apprentissage  
automatique, statistiques, analyse numérique, automatique

Langages

C++, C, Python, LaTeX, R, Matlab, Assembleur, UML, SQL

Technologies

ROS, Git, Qt, Cython, Docker, Jupyter, Tensorflow, Pytorch, Matlab  
Simulink

## 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 diffu-  
sion  
\* 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