





# Maxime Noizet

Docteur-ingénieur en robotique



27 ans, permis B

Compiègne, France

+33 668 45 11 41

noizetma.github.io

maxime.noizet.ch@gmail.com

## Education

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