





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

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

Heudiasyc, CNRS

Juil. 2021
Déc. 2024

Doctorant CNRS en robotique
Perception multi-capteurs avec des cartes vectorielles pour la localisation des véhicules autonomes

Heudiasyc, CNRS, UTC

- ★ Contribution : Nouvelles méthodes pour l'annotation multimodale automatisée d'images et de 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
- ★ Activités supplémentaires : Encadrement de projets en vision par ordinateur et enseignement des statistiques pour l'ingénieur

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)

Heudiasyc, CNRS

- ★ 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

Printemps 2021

Projet national : Tornado (Ministère de l'industrie)

Heudiasyc, CNRS

Préparation de la démonstration: intégration véhicule et infrastructure, planification du scénario

Automne 2019

Projet européen : ESCAPE (GSA)

Heudiasyc, CNRS

Développement d'outils d'évaluation de l'intégrité de la localisation et de visualisation pour démonstration

Automne 2019

Projet étudiant: Téléopération de véhicules autonomes

UTC

Exécution de la mission avec détection d'obstacles en temps réel, manœuvres d'évitement d'obstacles proposées par le téléopérateur

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