

## Fiche de poste

**Intitulé du poste : Poste de chercheur post-doctoral en manipulation robotique**

Type de poste :  Post-Doc  Ingénieur·e  Autre : ...

Date de début de contrat : dès que possible

Durée du contrat : 1 an renouvelable

Quotité de travail :  100%  autre précisez (50 % minimum) :

Niveau d'études souhaité : Doctorat en robotique ou domaine connexe

Rémunération : Rémunération en fonction de l'expérience

Laboratoire d'accueil : ISIR (*Institut des Systèmes Intelligents et de Robotique*), Campus Pierre et Marie Curie, 4 place Jussieu, 75005 Paris.

## Personne à contacter

Prénom Nom : Véronique Perdereau

Email : veronique.perdereau(at)sorbonne-universite.fr

Candidature :

En ligne. Lien vers le portail emploi :

Par mail. Envoyer votre candidature par mail, avec un CV comprenant une liste complète des publications, une lettre de motivation, les relevés de notes et les certificats de diplômes, ainsi que trois références académiques. Les candidatures incomplètes ne seront pas prises en compte.

## Description du poste (en français)

### Contexte :

L'ISIR a une longue histoire en manipulation robotique dextre depuis le projet européen HANDLE (2009-2013) qu'il a coordonné. L'ISIR est encore partenaire actuellement de trois projets européens sur ce sujet : CORSMAL, INDEX et SOFTMANBOT (<https://www.isir.upmc.fr/projets/?team=syroco&project-type=all-projects-fr>).

L'équipe projet "Manipulation robotique" au sein de l'équipe SYROCO de l'ISIR qui participe à ces projets est composée d'une dizaine de chercheurs (3 professeurs, 1 maître de conférences, 5 doctorants, 1 ingénieur et des stagiaires). Les solutions développées sont intégrées soit sur une main Shadow, une main Allegro, un robot Panda Franka Emika ou un robot Baxter.

### Missions :

L'ISIR recrute un chercheur ou une chercheuse postdoctoral(e) pour s'investir dans le développement et la mise en œuvre de solutions qui contribueront à la réalisation des objectifs des projets européens. Il/elle aidera à coordonner les activités de recherche menées au sein des projets par une équipe de doctorant·e·s, participera aux réunions des projets, contribuera aux développements scientifiques, et soutiendra l'intégration et l'expérimentation des solutions obtenues.

Sous la co-tutelle de :

Le chercheur ou la chercheuse postdoctoral(e) mènera également ses propres recherches. En particulier, l'équipe souhaite renforcer les activités sur la manipulation bimanuelle d'objets déformables.

**Profil recherché :** Les candidat·e·s au poste doivent être titulaires d'un doctorat en robotique ou domaine connexe.

**Compétences requises :** Expertise en perception (la détection tactile serait un atout), optimisation, planification et contrôle, ainsi qu'une bonne expérience dans la mise en œuvre sous ROS.

### Description du poste (en anglais)

#### Post-doctoral researcher position in robotic manipulation

**Context:**

ISIR has a long history in dexterous robotic manipulation since the European project HANDLE (2009-2013) that it coordinated. ISIR is still currently a partner in three European projects on this subject: CORSMAL, INDEX and SOFTMANBOT (<https://www.isir.upmc.fr/projets/?team=syroco&project-type=all-projects-fr>). The project team "Robotic Manipulation" within the SYROCO team of the ISIR, which participates in these projects, is composed of about ten researchers (3 professors, 1 associate professor, 5 PhD students, 1 engineer and interns). The developed solutions are integrated either on a Shadow hand, an Allegro hand, a Franka Emika Panda robot or a Baxter robot.

**Missions:**

ISIR is recruiting a postdoctoral researcher to be involved in the development and implementation of solutions that will contribute to the achievement of the EU projects' objectives. He/she will help coordinate the research activities carried out within the projects by a team of doctoral students, participate to the projects' meetings, contribute to the scientific developments, and support the integration and validation of the resulting solutions. The postdoctoral researcher will also conduct his/her own research. In particular, the team wishes to the activities on bimanual manipulation of deformable objects.

**Required profile:** Candidates for the position must have a PhD degree in robotics or related field.

**Required skills:** Expertise in perception (tactile sensing would be an asset), optimization, planning and control, as well as good experience in implementing under ROS.