

<input type="checkbox"/> Faculté des Lettres	<input type="checkbox"/> Faculté de Santé	<input checked="" type="checkbox"/> Faculté des Sciences et Ingénierie
Composante : UFR 919 - Ingénierie		Localisation : Campus Pierre et Marie Curie

Identification de l'emploi	
Numéro de l'emploi : 251998	Section(s) CNU : 61 - Génie informatique, automatique et traitement du signal
Nature de l'emploi : <input checked="" type="checkbox"/> Maître ou Maîtresse de conférences / <input type="checkbox"/> Professeur ou Professeure des universités	
Article de recrutement : 26-I-1°	
Etat du poste : <input checked="" type="checkbox"/> vacant / <input type="checkbox"/> susceptible d'être vacant	
Profil	
IA pour la robotique	
Titre et résumé du poste en anglais	
AI for robotics	
Euraxess Research Field	
Engineering Other	

Enseignement
<u>Filières de formation concernées</u> Polytech Sorbonne
<u>Objectifs pédagogiques et besoin d'encadrement</u> La personne recrutée interviendra principalement dans la spécialité robotique de Polytech Sorbonne, école d'ingénieur intégrée à Sorbonne Université. Elle sera en charge de plusieurs modules d'enseignements dans les trois années du cycle d'ingénieur. Ces enseignements couvriront un spectre large de l'informatique appliquée à la robotique (informatique système, programmation orientée objet, IA pour la robotique) et des outils associés (git, ROS,...). La personne recrutée sera également amenée à intervenir dans des modules de robotique expérimentale ainsi que dans les projets. Il est donc souhaité qu'elle possède des connaissances approfondies en robotique et une appétence forte pour l'expérimentation sur des systèmes robotique réels. Il est également attendu que la personne recrutée assume à court terme des responsabilités administratives au sein de Polytech Sorbonne.

Recherche		
L'ISIR s'intéresse au développement de robots et de systèmes intelligents capables d'opérer de façon autonome dans des environnements non contrôlés, et d'interagir, de façon aussi naturelle que possible avec des humains. L'autonomie porte ici sur la capacité à faire face à des situations variées et non nécessairement anticipées. Le projet du candidat se focalisera sur la perception de l'environnement et/ou l'interaction, que ce soit avec l'environnement et les objets qu'il contient ou avec les humains qui utilisent ou se trouvent en contact avec ce robot. Les méthodes considérées s'appuieront en particulier sur des algorithmes d'apprentissage, quel que soit l'apprentissage (avec ou sans gradient, statistique, heuristique ou bio-inspiré, sur un agent isolé ou dans un contexte social ou collectif). L'interaction humain-machine (IHM) est une dimension importante mais non obligatoire qui, lorsqu'elle est incluse dans les travaux envisagés, pourra prendre diverses formes (verbale, gestuelle, haptique etc.) et s'appuyer sur conception de dispositifs, d'interfaces et de techniques d'interaction dédiées. L'utilisation de dispositifs robotiques dans le cadre d'un apprentissage humain est une thématique qui est également pertinente pour ce poste. La dimension expérimentale est essentielle pour ce poste : les travaux envisagés doivent viser une application sur robots réels. La candidate ou le candidat devra développer des méthodes sur une ou plusieurs de ces thématiques et rejoindra une des équipes du laboratoire, toutes étant potentiellement concernées par ce poste.		
Intitulé du laboratoire	Sigle (UMR, ...)	N°
Institut des systèmes intelligents et de robotique	UMR	7222

Exposition aux risques professionnels et zone à régime restrictif**Exposition aux risques professionnels :**

- Non**
 Oui

ZRR :

Ce poste est susceptible d'être soumis à autorisation de la Présidente sur avis du Haut Fonctionnaire de Défenses et de Sécurité (HFDS) du Ministère de l'Enseignement Supérieur, de la Recherche (MESR).

Contacts

Recherche : Stéphane DONCIEUX, directeur (stephane.doncieux@sorbonne-universite.fr)

Enseignement : François PECHEUX, directeur (sciences-polytech-direction@sorbonne-universite.fr)