

<b>N° Poste</b>	<b>9</b>
<b>Section CNU</b>	<b>27</b>
<b>Quotité</b>	Temps Plein

Affectation Pole Mobilités et transport du futur	
Enseignement	Recherche
FISE Mécanique et ergonomie / FISA Mécanique / Tronc commun / FISE Informatique	CIAD

Description
<p><b>Enseignement</b></p> <p>Le.la candidat.e déploiera des enseignements dans les formations du pôle « Mobilités et transport du futur » auprès des publics étudiants et apprentis en formation initiale, de sensibilisation à tout ou partie des domaines suivants :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• la réalité virtuelle ou augmentée,</li> <li>• les systèmes intelligents embarqués sur véhicule, véhicule-infrastructure etc., les systèmes temps réel, les systèmes robotiques,</li> <li>• l'intelligence artificielle et les systèmes apprenants : les différentes familles, perspectives et limitations, la collaboration humain-machine (application notamment aux véhicules intelligents, à la conception de produits hybrides), l'explicabilité des systèmes artificiels,</li> <li>• la chaîne d'ingénierie de la donnée : mesure de traitement et décision, incluant le data management, les perspectives du big data.</li> </ul> <p>Il.elle pourra également intervenir en support à des UV du domaine mathématique et mécanique, sur des sujets mathématiques ou de modélisation ou d'optimisation numériques (Matlab, modélisations par éléments finis, ...).</p> <p>Il.elle pourra également intervenir en fonction de ses compétences dans des enseignements de 1er cycle (Tronc commun UTBM) ou de la FISE Informatique.</p>
<p><b>Recherche</b></p> <p>Les travaux de recherche du laboratoire Connaissance et Intelligence Artificielle Distribuées (CIAD) s'inscrivent dans le domaine de la modélisation, la conception et la simulation de systèmes intelligents et autonomes. Au sein du laboratoire, le.la candidat.e contribuera aux activités de recherche de l'équipe EPAN (Environment Perception and Autonomous Navigation), qui développe ses recherches en analyse et interprétation de scènes dynamiques dans un cadre de fusion de données multi-capteurs (caméras, lidars, radars, IMU, GPS, etc.), avec des applications en robotique, en conduite assistée/automatisée de véhicules routiers (véhicules autonome), en vidéosurveillance et en biométrie. Il devra en particulier participer activement aux thèmes suivants : vision par ordinateur multi-capteurs, apprentissage machine, analyse et décision, planification de trajectoires, localisation et contrôle de véhicules/robots. Il.elle contribuera également à l'implémentation et aux tests des algorithmes sur plateformes réelles (véhicules robotisés et robots).</p>

Contacts
<p><b>Enseignement</b></p> <p>Nom, Prénom : Florent PETIT            Courrier électronique : <a href="mailto:florent.petit@utbm.fr">florent.petit@utbm.fr</a>            Nom, Prénom : Hugues BAUME            Courrier électronique : <a href="mailto:hugues.baume@utbm.fr">hugues.baume@utbm.fr</a></p>
<p><b>Recherche</b></p> <p>Nom, Prénom : Yassine RUICHEK            Courrier électronique : <a href="mailto:yassine.ruichkek@utbm.fr">yassine.ruichkek@utbm.fr</a></p>

## Modalités de candidature :

- Dossier de candidature à télécharger sur le site internet de l'établissement : <https://www.utbm.fr/utbm/emploi-a-lutbm/#ater>
- Transmettre le dossier de candidature complet, et en un seul document PDF à l'adresse mail : [recrutement.enseignant@utbm.fr](mailto:recrutement.enseignant@utbm.fr), avant le 25 mai 2021, 16h00.