

Offre n°261736

Informations générales

Etablissement : 0342490X – UNIVERSITE DE MONTPELLIER

Numéro dans le SI local :

Corps : MAITRE DE CONFERENCES

Article de référence : 26-I-1°

Section(s) : 61 - Génie informatique, automatique et traitement du signal

Etat du poste : Vacant

Calendrier du poste

Type de campagne : Synchronisée

Date de prise de fonctions du poste : 01/09/2026

Date de publication du poste : 03/03/2026

Ouverture des candidatures : 03/03/2026 10:00, heure de Paris

Clôture des candidatures : 03/04/2026 16:00, heure de Paris

Profil du poste

Description du poste (Français) : Enseignement : Informatique industrielle, systèmes embarqués, informatique, automatisme, supervision, réseaux, automatique, robotique industrielle. Recherche : Robotique de manipulation, IA pour la robotique chirurgicale et/ou appliquée à l'interaction homme-robot, robotique souple, robotique sous-marine

Description du poste (Anglais) : Teaching: Industrial computing, Embedded systems, Computer science, Automation, Scada, Network, Control, Robotic. Research: Manipulation robotics, AI for surgical robotics and/or applied to human-robot interaction, soft robotics, underwater robotics

Domaine(s) et sous-domaine(s) de recherche EURAXESS : Electrical engineering - Engineering - Control engineering - Electronic engineering

Enseignement

Composante principale : IUT Montpellier Sète

Adresse : Campus de Montpellier

Complément d'adresse : 99 avenue d'Occitanie

Code postal : 34296

Ville : Montpellier

Pays : FRANCE

Recherche

Laboratoire(s) : 199111950H - UMR - 5506 - LIRMM - Laboratoire d'Informatique, de Robotique et de Microélectronique de Montpellier - 0342490X

Coordonnées du service – contact(s) établissement

Nom du service : DRH / Service de gestion des personnels enseignants

Adresse électronique générique : drh-concours-ens@umontpellier.fr

Numéro de téléphone : +33434433283

Contact : Mme NOGRÉ Dessislava

Adresse électronique : dessislava.nogre@umontpellier.fr

Numéro de téléphone : +33434433459

Informations pratiques

Lien : <https://www.umontpellier.fr/universite/travailler-a-lum>

CAMPAGNE D'EMPLOIS ENSEIGNANTS-CHERCHEURS - 2026

ETABLISSEMENT : Université de Montpellier
SITE : Montpellier

COMPOSANTE : IUT Montpellier Sète

IDENTIFICATION DU POSTE :

N° de poste Ministériel (UM EPex): 0502
N° Odyssée : 261736
Corps : MCF
Section CNU : 61
Article de référence : 26-I-1

Profil court pour publication :

Enseignement : Informatique industrielle, systèmes embarqués, informatique, automatisme, supervision, réseaux, automatique, robotique industrielle.

Recherche : Robotique de manipulation, IA pour la robotique chirurgicale et/ou appliquée à l'interaction homme-robot, robotique souple, robotique sous-marine

Job profile :

Teaching: Industrial computing, Embedded systems, Computer science, Automation, Scada, Network, Control, Robotic.

Research: Manipulation robotics, AI for surgical robotics and/or applied to human-robot interaction, soft robotics, underwater robotics

Domaine(s) et sous-domaine(s) de recherche EURAXESS :

Electrical Engineering, Electronic Engineering, Control Engineering

ENSEIGNEMENT:

Profil d'enseignement :

Le département GEII de l'IUT de Montpellier-Sète est structuré autour des 3 parcours de BUT : Électronique et Systèmes embarqués (ÉSE), Électricité et Maîtrise de l'Énergie (ÉMÉ) et Automatisme & Informatique Industrielle (AII), et de 3 Licences professionnelles en alternance.

Le référentiel national du BUT GEII (Génie Électrique et Informatique Industrielle) fait apparaître un enseignement dans des domaines variés, qui vont de l'électricité à l'informatique industrielle en passant par l'électronique, les automatismes industriels, la robotique ou les réseaux. Il est basé sur l'apprentissage de 4 compétences professionnelles : Concevoir la partie GEII d'un système, Vérifier la partie GEII d'un système, Assurer le maintien en condition opérationnelle d'un système, et une quatrième compétence spécifique à chacun des 3 parcours.

Le nombre d'apprenants est d'environ 270 annuellement. L'équipe pédagogique est constituée de 24 permanents et de 4 personnels administratifs ou techniques.

La personne recrutée viendra conforter l'équipe enseignante. L'enseignement technologique en IUT requiert à la fois l'adaptation de sa pédagogie au public visé (bacheliers généraux et technologiques), un travail d'équipe avec une concertation importante avec les collègues du département, la mise en place et l'évolution des travaux dirigés et pratiques et des SAÉ (Situations d'Apprentissage et d'Évaluation), du portfolio, du Projet Personnel et Professionnel, en formation initiale ou en alternance ainsi que le suivi des stages et des apprentis. D'autre part, une implication des enseignantes et enseignants dans les différentes responsabilités pédagogiques ou administratives du département est essentielle.

Besoins pédagogiques

La personne retenue effectuera principalement ses enseignements (CM, TD, TP et/ou SAÉ) dans le BUT GEII, en première, deuxième et troisième année, notamment dans les matières mentionnées ci-après : Automatismes (automate programmable - Control Expert, TIA Portal Siemens), Supervision (PC-Vue, Vijeo-Designer), Informatique embarquée (programmation STM32 - Cube - MX), VHDL (Quartus), Programmation Orientée Objet (Visual C++), Réseaux, Automatique, Traitement numérique du signal, Robotique industrielle, Vision et Sécurité machine.

Implications attendues

Comme tout collègue du département, la personne recrutée participera aux moments de communication telles que les portes ouvertes, salons et interventions dans les lycées, ainsi qu'aux actions telles que les visites d'entreprises avec les étudiantes et étudiants, journées forum, rencontre avec les anciennes et anciens diplômés, etc. Dans un futur proche, la personne retenue sera amenée à prendre une responsabilité administrative (comme par exemple la responsabilité d'un parcours, la responsabilité d'une Licence professionnelle, la direction des études, la responsabilité des stages ou de l'alternance, ...).

Des compétences sont également attendues dans l'utilisation de ressources pédagogiques en ligne.

Département d'enseignement ou équipe pédagogique : GEII (Génie électrique et informatique Industrielle)

Lieu d'exercice : IUT de Montpellier Sète

Nom du Directeur du département : Jerome BOCH

URL département : <https://iutgeii.umontpellier.fr/>

RECHERCHE :

Profil recherche :

Les équipes du département robotique du LIRMM mènent des activités de recherche en robotique industrielle, médicale et sous-marine.

La personne retenue, docteur en robotique et/ou possédant une expérience significative post-thèse en robotique, apportera ses connaissances et compétences dans une ou plusieurs des thématiques d'intérêt des équipes du département robotique du LIRMM en vue d'une intégration dans l'une de ces équipes. Ces thématiques portent notamment sur la robotique de manipulation,

l'IA pour la robotique chirurgicale et/ou appliquée à l'interaction homme-robot, la robotique souple et la robotique sous-marine.

Des expériences post-thèse, de participation à des projets de recherche (nationaux ou internationaux) et de conduite d'expérimentations en robotique seraient également appréciées.

Pôle de recherche : MIPS

Structure de recherche : LIRMM

Intitulé de l'équipe : Département Robotique (<https://www.lirmm.fr/departement-robotique/>)

N° de la structure de recherche : UMR 5506

Mail du département robotique : resp-rob@lirmm.fr

Composition de l'équipe : le département Robotique est composé de 4 chargés de Recherches CNRS, 11 Maîtres de Conférences, 4 Directeurs de Recherches CNRS, 6 Professeurs des Universités. A ces 25 chercheurs et enseignants-chercheurs s'ajoutent 3 ingénieurs d'appui à la recherche, une vingtaine de doctorants, 4 post-doctorants ainsi que 6 ingénieurs contractuels.

L'emploi vient-il en soutien à une activité établie ou à l'émergence d'une nouvelle thématique ?

L'emploi vient en soutien d'une activité établie.

Contexte scientifique local, national et international :

Les activités du département robotique du LIRMM sont multiples, couvrant différents champs applicatifs (industrie, santé, environnement, agriculture, sous-marin) et appliquées à des systèmes robotiques de différente nature (robots manipulateurs, sous-marins, humanoïdes ...). Ce poste de MCF vise à renforcer ces activités.

Collaborations locales, nationales et internationales :

Le département robotique a de très nombreuses collaborations nationales et internationales, académiques et industrielles.

Utilisation de plateformes : le LIRMM dispose de nombreuses plateformes robotiques.

Lieu(x) d'exercice :

Nom directeur de la structure de recherche : Marianne HUCHARD

Email générique : directeur@lirmm.fr

URL de la structure de recherche : www.lirmm.fr

Descriptif de la structure de recherche :

Le LIRMM (Laboratoire d'Informatique, de Robotique et de Microélectronique de Montpellier) est une Unité Mixte de Recherche, dépendant conjointement de l'Université Montpellier (UM) et du Centre National de la Recherche Scientifique (CNRS). Il a pour tutelles secondaires l'Université de Montpellier Paul-Valéry (UPVM), l'Université Perpignan Via Domitia (UPVD) et l'Institut national de recherche en sciences et technologies du numérique (INRIA). Il est situé sur le Campus Saint-Priest de l'UM. Ses activités de recherche le positionnent au cœur des sciences et technologies de l'information, de la communication et des systèmes.

Descriptif projet :

La recherche au sein du LIRMM se concentre sur l'informatique, l'ingénierie, la robotique, ainsi que sur la conception et la modélisation de systèmes matériels et logiciels. Un certain nombre de projets de recherche originaux, dont certains sont interdisciplinaires, sont menés en mettant l'accent sur la combinaison de la théorie, des outils méthodologiques, de l'expérimentation et des applications.

DESCRIPTION ACTIVITES COMPLEMENTAIRES :

Moyens du laboratoire mis à disposition de l'équipe : Plateforme de robotique du LIRMM, service d'appui à la recherche

Moyens matériels : La plateforme de robotique est constituée d'une trentaine d'équipements localisés dans 4 halles d'expérimentations (1000 m2 au total) et inclut notamment des robots humanoïdes, des mains robotiques et capteurs tactiles, plusieurs robots industriels, des robots parallèles à câbles de grandes dimensions, des robots parallèles rapides et d'usinage, des robots sous-marins, une plateforme robotisée pour la chirurgie mini invasive, des interfaces haptiques, des dispositifs médicaux, des robots mobiles omnidirectionnels, des systèmes de mesure et de capture du mouvement.

Moyens humains : Membres du département robotique et membres des services du LIRMM.

MISE EN SITUATION PROFESSIONNELLE : ☒ OUI ☐ NON**Forme :**

Il s'agira d'un rappel de cours fait en début d'une séance de travaux dirigés portant sur un point du programme du BUT de 1^{ère} année de GEII.

Durées : préparation & présentation :

La durée est fixée à 5 minutes sans autre support que ceux mis à la disposition des candidats (tableau, paperboard, ...). Les candidats ne disposeront pas de temps de préparation lors de leur audition. Il ne sera pas posé de questions aux candidats lors de cette mise en situation professionnelle.

Publicité :

La publicité de la mise en situation professionnelle sera réalisée en présence des seuls membres du comité de sélection.

Choix des thèmes :

Le thème, choisi par les membres du comité de sélection, sera communiqué aux candidats avec leur convocation aux auditions.

MODALITES DE TRANSMISSION DES CANDIDATURES:

Dépôt des dossiers dématérialisés sur l'application Odysée :

https://www.galaxie.enseignementsup-recherche.gouv.fr/ensup/cand_recrutement_enseignants_chercheurs_Odyssee.htm