

Chaire de Professeur Junior

L'Université Grenoble Alpes porte l'IDEX et des projets d'envergure internationale. Elle réunit l'ensemble des forces de l'enseignement supérieur public du site Grenoble Alpes.

L'UGA est une université de recherche intensive, membre de l'UDICE et considérée parmi les 5 meilleures universités françaises.

⇒ www.univ-grenoble-alpes.fr et <https://emploi.univ-grenoble-alpes.fr>

Profil court : Robotique

Mots clés : Robotique, Informatique

Section CNU : 27, 61

Article de recrutement : CPJ

Date de prise de poste : 01/12/2026

Localisation : Grenoble



Job profile: Robotics

Euraxess research field: Robotics, Artificial Intelligence, Computer science

Contacts

Pour plus d'informations sur le poste vous pouvez contacter :

Pour le laboratoire : GIPSA-lab

M. Marchand, directeur
direction@gipsa-lab.grenoble-inp.fr

Pour la composante : UFR IM²AG

Mme Lydie Du Bousquet, responsable de l'école d'informatique
lydie.du-bousquet@univ-grenoble-alpes.fr

M. Yves Ledru, directeur adjoint
Yves.Ledru@univ-grenoble-alpes.fr

M. Laurent Desbat, directeur
Laurent.Desbat@univ-grenoble-alpes.fr

Compétences attendues : ➤ Il est attendu des candidats d’avoir un intérêt marqué pour l’enseignement et une production scientifique de niveau international, à la hauteur des ambitions et attentes de l’UGA. En outre, il est important qu’ils se reconnaissent dans les valeurs de l’UGA, en particulier l’ouverture sur le monde, l’éthique et l’intégrité scientifique, l’intérêt pour le travail d’équipe, l’investissement pour le collectif et le sens des responsabilités, notamment environnementales et sociales.	Expected skills: ➤ Applicants must show a strong interest in teaching as well as a high-level scientific record in accordance with UGA’s ambitions and standard. They must identify with UGA’s values, that is, being open to the world, emphasising ethics and scientific integrity, showing an interest in teamwork and being committed to the community. They should also have a sense of responsibility, in particular with regards to environmental and social issues.
Descriptif Enseignement : ➤ Les formations de l’UFR IM2AG couvrent une très grande partie des domaines de l’informatique jusqu’aux mathématiques fondamentales ainsi que des domaines à la croisée des disciplines (cybersécurité, intelligence artificielle, etc.). Les formations de l’UFR sont sous la responsabilité d’écoles de formation : école de mathématiques, école de mathématiques appliquées et école d’informatique. Cette dernière sera l’école de référence de la personne recrutée. ➤ L’école d’informatique a la responsabilité de la licence d’informatique, du master d’informatique, du master MIAGE et du magistère informatique. La personne recrutée : ➤ s’impliquera dans les enseignements d’informatique de licence et de master, en particulier dans les enseignements concernant la robotique ; ➤ pourra participer à l’évolution de nos formations en informatique ; ➤ doit pouvoir enseigner aussi bien en français qu’en anglais.	Teaching profile: ➤ The IM2AG Department’s training programs cover a wide range of fields from computer science to fundamental mathematics, as well as fields at the crossroads of disciplines (cybersecurity, artificial intelligence, etc.). At IM2AG, the training programs are the responsibility of three departments: Mathematics, Applied Mathematics and Computer Science departments. The successful candidate will join the Computer Science department. ➤ The Computer Science department is responsible for the Bachelor's degree in Computer Science, the Master's degree in Computer Science, the MIAGE Master's degree and the <i>magistère</i> degree in computer science. ➤ The successful candidate will be expected to teach computer science at bachelor’s and master’s level. They are also expected to teach robotics. ➤ Additionally, they may contribute to the development of our IT courses. ➤ They must be able to teach in both French and English.
Descriptif Recherche : La robotique moderne se trouve à un tournant décisif : concevoir des architectures de contrôle et de perception robustes, garantissant autonomie, sécurité et adaptabilité pour des agents évoluant dans des environnements complexes ou peuplés d'humains. Cette chaire s’inscrit dans cette problématique, révolutionnée par l’apparition des techniques d’intelligence artificielle, en proposant des approches intégrées de la robotique, où perception, décision et action sont étroitement couplées pour répondre aux enjeux des systèmes autonomes en interaction complexe avec leur environnement. Elle s’appuie sur les forces complémentaires présentes à GIPSA-lab au travers des équipes COMLEARN, COPERNIC et MOVE. COMLEARN apporte une expertise en modélisation et génération de comportements communicatifs (parole, gestes, expressions) pour des robots sociaux, tandis que COPERNIC se concentre sur la navigation autonome résiliente, en intégrant perception, planification et contrôle sous incertitude. Enfin, l’équipe MOVE ajoute une dimension physiologique avec des travaux sur les	Research profile: Modern robotics stands at a critical juncture: designing robust control and perception architectures that guarantee autonomy, safety, and adaptability for agents operating in complex or human-populated environments. This Chair addresses this challenge—revolutionized by the emergence of artificial intelligence techniques—by proposing integrated robotics approaches where perception, decision-making, and action are tightly coupled to meet the demands of autonomous systems interacting complexly with their environment. It leverages complementary strengths at GIPSA-lab through the COMLEARN, COPERNIC, and MOVE teams. COMLEARN brings expertise in modeling and generating communicative behaviors (speech, gestures, expressions) for social robots, while COPERNIC focuses on resilient autonomous navigation, integrating perception, planning, and control under uncertainty. Finally, the MOVE team adds a physiological dimension with research on medical assistance devices. The Chairholder will be responsible for developing robotic methods to design systems capable of reliably perceiving

dispositifs d'assistance médicale.

La ou le titulaire de cette chaire aura pour mission de développer des méthodes robotiques permettant de concevoir des systèmes capables de percevoir leur environnement de manière fiable, de prendre des décisions en temps réel et d'agir de manière sûre et adaptative, que ce soit pour interagir avec des humains, naviguer en milieu incertain ou assister des patients. Les travaux pourront couvrir le champ de la robotique allant d'approches bas niveau pour combiner des approches classiques de contrôle-commande au traitement de données par intelligence artificielle frugale et informée par la physique ou encore au développement de modèles de fondation pour la génération d'interactions physiques ou sociales efficaces, d'approches de navigation exploitant pleinement l'environnement ou encore de stratégie de réhabilitation personnalisées et individualisées. Une attention particulière sera portée à l'intégration de ces méthodes dans des architectures embarquées, où les contraintes de temps réel, de robustesse et de frugalité des ressources sont essentielles.

L'environnement scientifique offert par GIPSA-lab au sein de l'Université Grenoble Alpes est particulièrement adapté à ce type de recherche. La ou le candidat.e bénéficiera d'un accès à des plateformes robotiques variées (robots sociaux, drones, systèmes mobiles) et à des équipements de capture multimodale (capteurs de mouvement, systèmes audiovisuels, interfaces haptiques). Ces infrastructures permettront de valider les contributions sur des cas d'usage concrets, allant de l'interaction homme-robot à la navigation autonome en environnement dynamique, en passant par la réhabilitation assistée. Les collaborations existantes avec des partenaires cliniques, comme le CHU de Grenoble Alpes, offriront également un cadre idéal pour développer des technologies d'assistance innovantes et centrées sur l'utilisateur.

Le profil recherché est celui d'un.e chercheur.se passionné.e par les défis de la robotique autonome et interactive, avec une expertise solide en contrôle-commande, perception robotique ou apprentissage pour la robotique, ou plus largement en intelligence artificielle pour les systèmes autonomes (vision par ordinateur, IA multimodale, traitement de la parole et du langage, modèles de fondation multimodaux, etc.). Une expérience en validation expérimentale sur des plateformes réelles ou en collaboration avec des cliniciens ou des industriels serait un atout majeur. Le ou la candidat(e) devra proposer un projet ambitieux et ancré dans les réalités de la robotique, capable de s'inscrire dans les dynamiques locales, nationales et internationales (PEPR, Europe, etc.) tout en contribuant à l'avancée fondamentale du domaine. Enfin, une appétence pour l'enseignement et la formation des étudiants sera essentielle pour accompagner la prochaine génération de roboticien-es.

their environment, making real-time decisions, and acting safely and adaptively, whether interacting with humans, navigating uncertain environments, or assisting patients. Research may cover robotics ranging from low-level approaches combining classic control theory with data processing via frugal and physics-informed AI, to the development of foundation models for generating effective physical or social interactions, navigation approaches fully exploiting the environment, or personalized rehabilitation strategies. Special attention will be paid to integrating these methods into embedded architectures, where real-time constraints, robustness, and resource frugality are essential.

The scientific environment offered by GIPSA-lab at Université Grenoble Alpes is particularly well-suited to this type of research. The candidate will benefit from access to diverse robotic platforms (social robots, drones, mobile systems) and multimodal capture equipment (motion sensors, audiovisual systems, haptic interfaces). These infrastructures will allow validating contributions on concrete use cases ranging from human-robot interaction to autonomous navigation in dynamic environments, via assisted rehabilitation. Existing collaborations with clinical partners, such as the Grenoble Alpes University Hospital (CHUGA), will also provide an ideal framework for developing innovative, user-centered assistance technologies.

The profile sought is that of a researcher passionate about the challenges of autonomous and interactive robotics, with solid expertise in control theory, robotic perception, or machine learning for robotics, or more broadly AI for autonomous systems (computer vision, multimodal AI, speech and language processing, multimodal foundation models, etc.). Experience in experimental validation on real platforms or collaboration with clinicians or industry would be a major asset. The candidate will need to propose an ambitious project grounded in robotics realities, capable of aligning with local, national, and international dynamics (PEPR, Europe, etc.) while contributing to the fundamental advancement of the field. Finally, a strong interest in teaching and mentoring students is essential to guide the next generation of roboticists.

Informations à destination des candidats et candidates :

- L'Université Grenoble Alpes recrute sur les compétences et fait travailler tous les talents. Elle encourage les candidats et candidates en situation de handicap à accéder aux emplois d'enseignant-chercheur.
- Les enseignants-chercheurs sont astreints à résider au lieu d'exercice de leurs fonctions (Art. 5 du décret n° 84-431 du 6 juin 1984).

Information for candidates:

- Université Grenoble Alpes recruits on the basis of skills and makes use of all talents. It encourages applicants with disabilities to apply for teaching and research positions.
- Senior lecturers and professors are required to reside at the place where they perform their duties (Art. 5 of Decree No. 84-431 of June 6, 1984).

Ce poste fera l'objet d'une mise en situation professionnelle :

☐ Oui

☒ Non

Pourquoi travailler à l'UGA ?



Environnement scientifique exceptionnel

- Excellence des unités de recherche
- Incubateur de talents
- Équipements scientifiques
- Soutien financier aux projets de recherche et formation
- Soutien en ingénierie et gestion de projet
- Soutien pour l'international



Avantages sociaux

- Aide périscolaire
- Chèques vacances, restauration, aide au transport, CESU
- CAESUG



Concilier vie personnelle et professionnelle

- Etablissement engagé (QVT handicap, diversité, parité)



Accompagnement

- Mobilité
- Accompagnement personnalisé des parcours professionnels : formation, dynamisation de carrière



Campus dynamique

- Installations sportives
- Activités culturelles et artistiques
- Cadre de travail exceptionnel
- Accessibilité facilitée

Comment candidater ?

Candidature ODYSSEE

<https://www.galaxie.enseignementsup-recherche.gouv.fr/ensup/candidats.html>

Avant le 03/09/2026 à 16h00 (heure de Paris)

⚠ Dates hors session synchronisée

Commission de sélection :
entre le 14 septembre et le 12 octobre 2026