

**UNIVERSITE TOULOUSE III-Division du Personnel Enseignant – SERVICE DU RECRUTEMENT  
118 ROUTE DE NARBONNE – 31062 TOULOUSE Cedex 9**

COMPOSANTE : UFR PCA  
EMPLOI DE MAITRE DE CONFERENCES PUBLIE EN 61<sup>eme</sup> section : 61 MCF 1273

NATURE DU CONCOURS : 26-I.1

(se reporter aux articles 46 et 26 du décret n°84-431 du 6 juin 1984 modifié)

**PERSONNES A CONTACTER :**

❖ RESPONSABLE ENSEIGNEMENT : Guy ABLART  
tel : 05 61 55 82 46

email : [ablart@laplace.univ-tlse.fr](mailto:ablart@laplace.univ-tlse.fr)

❖ RESPONSABLE RECHERCHE : Raja CHATILA  
tel : 05 61 33 62 71  
email : [direction@laas.fr](mailto:direction@laas.fr)

Sylvie ROQUES  
tel : 05 61 33 28 86  
email : [roques@ast.obs-mip.fr](mailto:roques@ast.obs-mip.fr)

***Enseignement***

filières de formation concernées :  
Licences et Masters du Département d'enseignement E.E.A. de l'UFR PCA

objectifs pédagogiques et besoin d'encadrement :

L'enseignant recruté contribuera aux efforts des équipes pédagogiques visant à une meilleure insertion professionnelle des étudiants à travers, en particulier, le suivi des stages des M2 professionnels du domaine.

***Recherche***

Justification recherche :

La 61<sup>e</sup> section à l'Université Paul Sabatier est pour l'essentiel représentée au LAAS et au LATT, les enseignants des deux unités contribuant notamment à une équipe pédagogique unique. La mise en place récente du RTRA STAE ouvre des perspectives de collaboration scientifique dépassant les deux profils proposés aujourd'hui, qui se positionnent sur les thématiques actuelles des deux laboratoires.

Soit le candidat intégrerait le pôle Robotique et Intelligence Artificielle du LAAS-CNRS, pour travailler sur le thème de la Perception des systèmes autonomes. La perception est une thématique large, incluant Vision par Ordinateur, vision dynamique, Traitement du Signal, Estimation et Filtrage, Modélisation 3D, Reconnaissances de Formes, Suivi de Formes en mouvement, Commande référencée Capteur, etc. Les applications en Robotique concernent la navigation de systèmes autonomes, la manipulation d'objets, la robotique humanoïde, l'Interaction homme-Machine.

Soit le candidat intégrerait l'équipe Signal Image et Instrumentation du LATT (CNRS/UPS), qui développe des méthodes de traitement de données issues d'observations astronomiques (signaux, images ou 3 D), dans le cadre des grands projets ESO/ESA notamment. Une forte compétence combinant développement méthodologique et application à des données réelles est nécessaire, mais aucune expérience en astrophysique n'est requise : une étroite collaboration avec les astrophysiciens permet d'intégrer au mieux, dans les méthodes développées, la connaissance des mécanismes de formation des images.

Laboratoire(s) d'accueil : Laboratoire d'Analyse et d'Architecture des Systèmes / LAAS / UPR 8001  
ou Laboratoire d'Astrophysique de l'Observatoire Midi-Pyrénées /LAT /UMR 5572

Profil :

Traitement du signal et des images en robotique ou en astrophysique