Robotics & AI engineer

31100 Toulouse · 3 à 5 ans d'expérience · Réf. 2608070926

Ma recherche

Contrat recherché : Tout contrat
Zone : Occitanie
Mobilité : sur toute la région
Rémunération : A étudier
Secteur : Bâtiment

Formations

2025-12-31 — Bac +3 — Université de Toulon
Master 1 Robotique Intelligente et Systèmes Embarqués
2025-01-01 — Bac +5 — Université de Montpellier
Master 2 Robotique
2024-12-31 — Bac +5 — École Nationale Polytechnique, Algérie
École d'Ingénieur – Automatique

Expériences professionnelles

2026-03-01 - 2026-09-30 — Reinforcement Learning for Humanoid Robotics

Conception et entraînement de politiques d'apprentissage par renforcement pour la locomotion de robots humanoïdes (Unitree G1, Digit, NEURA, TALOS) sous Isaac Lab. Développement de pipelines, reward shaping, curriculum learning, contrôle continu (PPO) avec contraintes physiques, simulation to simulation et domain randomization, validation in silico avec données biomécaniques du CHU.

2025-09-01 - 2025-10-31 — Modélisation et commande du robot UR10

Modélisation et contrôle du robot UR10 à 6 degrés de liberté, planification de trajectoires, validation en simulation puis tests expérimentaux sur le robot réel.

2025-09-01 - 2026-01-31 — Modélisation et commande du robot Panda (Franka Emika)

Conception, modélisation et commande du robot collaboratif à 7 degrés de liberté. Développement d'un contrôleur de position/orientation, planification de trajectoire, validation sous ROS2 et CoppeliaSim.

2025-09-01 - 2026-02-28 — Position and stiffness of spatial RCM tensigrity mechanism for needle manipulation

Conception et analyse d'un mécanisme tensegrity à deux degrés de liberté pour le positionnement précis d'une aiguille en radiologie interventionnelle (modélisation géométrique, cinématique, statique, raideur, actionnement par câbles).

2025-02-01 - 2025-05-31 — Ball and Plate

Développement d'un système de contrôle temps réel pour stabiliser une bille sur une plaque motorisée à deux axes. Utilisation d'une caméra pour le suivi de position, implémentation d'un régulateur LQR, pilotage des moteurs Dynamixel.

2022-12-01 - 2023-02-28 — Stage – Automatique

Découverte du secteur industriel et des processus de fabrication de détergents et d'adhésifs. Supervision et maintenance des équipements électriques, contrôle des armoires électriques, initiation à la programmation d'automates Siemens.

Langues

Arabe (Langue maternelle), Français (Courant), Anglais (Courant)

Atouts

C, C++, Python, ROS2, Commande robotique, Locomotion robotique, Manipulation robotique, Isaac Lab, Isaac Sim, Newton (simulator), MuJoCo, MATLAB, Simulink, CoppeliaSim, LTspice, Proteus, OpenCV, Vision par ordinateur, Apprentissage supervisé, Apprentissage non supervisé, Deep Learning (PyTorch,

TensorFlow/Keras), Apprentissage par renforcement (PPO, Deep RL), Step7, TIA Portal, VS Code, Anaconda, Jupyter, Microsoft Office, Linux, Git

Fiche anonyme — l'identité et les coordonnées du candidat sont communiquées aux recruteurs qui en font la demande sur pmebtp.com.