



## TÈCNIC/A DE SUPORT A LA RECERCA 150-707-085

### DADES DE LA PLAÇA

<b>Unitat</b>	Enginyeria de sistemes, Automàtica i Informàtica Industrial
<b>Projecte</b>	<i>“Advances in Resilient Guidance, Navigation and Control Systems Applied to Multirotor Vehicles by Means of Machine Learning Theory.”</i>
<b>Informació del projecte</b>	<a href="https://cs2ac.upc.edu/ca">https://cs2ac.upc.edu/ca</a>
<b>Perfil genèric</b>	Tècnic/a de Grau Superior de Suport a la Recerca
<b>Grup 1</b>	<b>Contracte</b> Obra i Servei
<b>Retribució bruta anual</b>	32.822,38 €/anuals (per jornada completa)
<b>Jornada</b> 20 h./set.	<b>Fins:</b> 30/06/2020

### DADES DE LA CONVOCATÒRIA

<b>Procediment de presentació de candidatures:</b>	Les persones interessades haureu d'inscriure-us en el formulari “online” que trobareu a aquest <a href="#">enllaç</a> imprimir el resguard que rebreu a la adreça electrònica que ens hagueu indicat i presentar-lo en un registre públic de la UPC o en una oficina de correus mitjançant el procediment de “correu administratiu”. El resguard d'enviament, en el cas del correu administratiu, ens l'heu d'enviar escanejat a <a href="mailto:concursos.psr@upc.edu">concursos.psr@upc.edu</a> .
<b>Composició del tribunal</b>	<b>Unitat:</b> Bernardo Morcego Seix <b>Suplent:</b> Ramon Pérez Magrané <b>UASLR:</b> Lourdes Moreno de Francisco <b>Comitè:</b> Per determinar

### CALENDARI

<b>Termini de presentació de sol·licituds</b>	2 de març de 2020
<b>Constitució del tribunal</b>	5 de març de 2020 a les 11,00 hores a la sala de reunions del Servei de Personal, a la 3a. pl. de l'edifici Vèrtex.
<b>Convocatòria a la prova i/o entrevista</b>	En cas de que el tribunal acordi realitzar proves i/o entrevistes aquestes es realitzaran el dia 9 de març de 2020. La comunicació dels candidats/de les candidates preseleccionats / preseleccionades, el lloc i l'hora de realització es comunicarà mitjançant aquesta mateixa web.

### RESULTAT FINAL



## TÈCNIC/A DE SUPORT A LA RECERCA 150-707-085

### Requisits:

- Titulació universitària superior; Llicenciatura (antiga titulació), Grau Universitari (nova titulació), Màsters Universitaris oficials.

### Descripció del lloc de treball:

#### Missió:

- Dissenyar controladors amb aprenentatge de trajectòria i evasió d'obstacles de multirotors.

#### Funcions a desenvolupar:

- Dissenyar algoritmes de control i evasió d'obstacles amb deep deterministic policy gradient.
- Programar els algoritmes per simular.
- Realitzar la simulació i experimentació.
- Experimentar amb la plataforma multirotor AscTec Hummingbird.

### Perfil Específic

<b>Especialitat:</b>	Enginyeria
<b>Subespecialitat:</b>	Control Automàtic

#### Coneixements:

- Modelat, identificació i simulació de sistemes dinàmics.
- Control de sistemes.
- Anglès Científic.
- Català, castellà i anglès parlats, llegits i escrits.

#### Es valorarà:

- Msc/Bsc Control Automàtic.

#### Competències Tècniques:

- Matlab, ROS, Python.
- Plataforma AscTec Hummingbird .
- Eines de simulació (Simulink) .



## TÈCNIC/A DE SUPORT A LA RECERCA 150-707-085

### Competències Organitzatives:

- Capacitat de treballar en equip.
- Organització de reunions científiques.

### Etapes de la carrera professional

(s'indica amb una creu l'opció seleccionada)

<input type="checkbox"/>	Sense experiència prèvia
<input checked="" type="checkbox"/>	Etapa primerenca menys de 4 anys
<input type="checkbox"/>	Experiència entre 4 i 10 anys
<input type="checkbox"/>	Experiència de més de 10 anys

### Perfil de recerca

(s'indica amb una creu l'opció seleccionada)

<input checked="" type="checkbox"/>	Primera etapa
<input type="checkbox"/>	Professional reconegut
<input type="checkbox"/>	Professional establert
<input type="checkbox"/>	Líder de projectes