



TÈCNIC/A DE SUPORT A LA RECERCA 150-915-076

DADES DE L'OFERTA

Unitat Adscripció:	Institut de robòtica i Informàtica Industrial				
Perfil genèric:	Tècnic/a de Grau Superior de Suport a la Recerca				
Tipologia contractual:	Obra i Servei	Grup:	1	CLT:	U
Retribució bruta anual:	33.560,86 €/anuals (per jornada completa)				
Jornada:	27 h./set.	Durada prevista:	6 mesos		

DADES DEL PROJECTE

Nom del projecte: "CANOPIES - CANOPIES: A Collaborative Paradigm for Human Workers and Multi-Robot Teams in Precision Agriculture Systems"

[Informació del projecte](#)

Codi: E-01588 **Euraxess:**

PROCÉS DE SELECCIÓ

Inscripció: Les persones interessades haureu d'omplir el [formulari](#).
Les incidències que puguin sorgir durant la inscripció de la candidatura s'han de reportar al correu electrònic: concursos.psr@upc.edu

Termini de presentació de sol·licituds: 11 d'octubre de 2021

Composició del tribunal:
Representant unitat: Juan Andrade Cetto
Suplent: Alberto Sanfeliu Cortés
Representant del Servei de Personal: Lourdes Moreno de Francisco
Representant del Comitè PasL: Per determinar

Data constitució del tribunal: 13 d'octubre de 2021 a les 10 hores mitjançant l'eina Google Meet

Convocatòria a la prova i/o entrevista: En cas de que el tribunal acordi realitzar proves i/o entrevistes aquestes es realitzaran el dia 18 d'octubre de 2021. La comunicació dels candidats/de les candidates preseleccionats/preseleccionades, el lloc i l'hora de realització es comunicarà mitjançant aquesta mateixa web.

Les persones candidates han de tenir disponibilitat per dur a terme la prova i/o entrevista mitjançant l'eina informàtica Google-meet.

RESULTAT FINAL

TÈCNIC/A DE SUPORT A LA RECERCA 150-915-076

Requisits

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

Descripció del lloc de treball

Missió

- Desenvolupar algorismes de planificació del moviment de robots col·laboratius .

Funcions a desenvolupar

- Programar algorismes en C ++ per al control de robots .
- Desenvolupar mètodes de planificació de trajectòries utilitzant tècniques de control predictiu no lineal.

Perfil Professional

- **Estudis** Enginyeria / Graduat en Telecomunicació

Coneixements

- Cinemàtica, dinàmica i control de robots.
- Programació en ROS per al control de moviment de robots.
- Català, castellà i anglès parlats, llegits i escrits.

Es valorarà:

- MS o PhD en robòtica.

Competències Tècniques

- Programació en llenguatge C++.

Competències Organitzatives

- Redacció de textos científics en anglès.
- Col·laboració en equips internacionals pluridisciplinars.

TÈCNIC/A DE SUPORT A LA RECERCA 150-915-076

Competències Personals

- Treball en equip.

Experiència Professional

- Desenvolupament de software per a aplicacions de robòtica.
- En projectes europeus.
- Es valorarà experiència en funcions similars a les descrites, específicament, en el desenvolupament d'activitats de recerca, tant en l'entorn universitari com industrial.

Etapas de la carrera professional

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

<input type="checkbox"/>	Sense experiència prèvia
<input type="checkbox"/>	Etapa primerenca menys de 4 anys
<input checked="" 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 type="checkbox"/>	Primera etapa
<input type="checkbox"/>	Professional reconegut
<input checked="" type="checkbox"/>	Professional establert
<input type="checkbox"/>	Líder de projectes