UNIVERSITAT POLITÈCNICA DE CATALUNYA
BARCELONATECH

Co-funded by the Horizon 2020 programme of the European Union

TÈCNIC/A DE SUPORT A LA RECERCA 150-707-048

DADES DE LA PLAÇA	
Unitat	Enginyeria de Sistemes, Automàtica i Informàtica Industrial
Projecte	Smart Autonomous Robotic Assistant Surgeon (SARAS)
Informació del projecte	https://grins.upc.edu/en
Perfil genèric	Tècnic/a de Grau Superior Suport a la Recerca
Grup 1	**Contracte** Obra i Servei
Perfil específic	Requisits i competències
Retribució bruta anual	32.867,22 €/anuals (per jornada completa)
Jornada completa	**Durada prevista:** Fins 30/09/2018
DADES DE LA CONVOCATÒRIA	
Bases de la convocatòria	
Sol·licitud	
Composició del tribunal	**Unitat:** Alicia Casals Gelpí **Suplent:** Joan Aranda **UALRS:** Lourdes Moreno de Francisco **Comitè:** Per determinar
CALENDARI	
Termini de presentació de sol·licituds	9 d'abril de 2018
Constitució del tribunal	11 d'abril de 2018 a les 10.00 hores a la sala de reunions del CTT, planta soterrani 1 , edifici Vèrtex
Convocatòria a la prova i/o entrevista	En cas de que el tribunal acordi realitzar proves i/o entrevistes aquestes es realitzaran el dia 16 d'abril de 2018. 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 150-707-048

Requisits:

- Titulació universitària superior; Llicenciatura (antiga titulació), Grau Universitari (nova titulació), Màsters Universitaris oficials, preferentment Enginyer en TIC iPHD en Robòtica o temes relacionats .

Perfil Específic

Missió:

- Desenvolupar un sistema de planificació, control i supervisió d'una plataforma de cooperació multirobot amb la interacció de persones via la teleoperació i/o l'acció directa sobre l'espai de treball.
- Desenvolupar una estació multirobot per teleoperació orientada a tasques.

Funcions a desenvolupar:

- Efectuar la posta a punt de l'entorn de desenvolupament.
- Executar el test i avaluació de la plataforma de teleoperació.
- Dur a terme el desenvolupament d'estratègies de control d'alt nivell.

Coneixements:

- Planificació de tasques en robòtica i planificació de trajectòries.
- Gràfics per computador.
- Control de robots a alt nivell/ generació entorns virtuals.
- Cooperació multirobot, cooperació.
- Català, castellà i angles parlats, llegits i escrits.

Competències Tècniques:

- Alts coneixements de C++.
- Ús d' OpenCV I OpenGL.
- Programació de dispositius haptic.
- Integració de sistemes.

Competències Organitzatives:

- Habilitat en planificació del treball.
- Capacitat d'organitzar treballs en equip.
- Capacitat de cooperació en entorn de treball.
- Capacitat d'auto organitzar-se el treball.
- Capacitat d'autoaprenentatge.
- Iniciativa per proposar solucions a problemes actuals o esperats, i preveure noves estratègies.

- Facilitat de comunicació.
- Implicació personal.
- Interès i vocació.
- Disponibilitat a viatjar i fer estades fora.

Experiència en:

- Experiència en robòtica mèdica.
- Es valorarà experiència en funcions similars a les descrites de més de 10 anys, específicament, en el desenvolupament d'activitats de recerca, tant en l'entorn universitari com industrial.