



TÈCNIC/A DE SUPORT A LA RECERCA 150-739-137

DADES DE LA PLAÇA

Unitat	Teoria Senyal i comunicacions.
Projecte	FFSCAT
Informació del projecte	https://nanosatlab.upc.edu/en
Perfil genèric	Tècnic/a de Grau Superior de Suport a la Recerca
Grup 1	Contracte Obra i Servei
Retribució bruta anual	31.464,18 €/anuals (per jornada completa)
Jornada 17,5 h./set.	Durada prevista: 11 mesos i 15 dies Fins: 31/05/2019

DADES DE LA CONVOCATÒRIA

Procediment de presentació de candidatures:

Les persones interessades haureu d'inscriure-us en el formulari "on line" que trobareu a https://www.ctt.upc.edu/Beques-i-concursos_117_ca.html, 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 concursos.psr@upc.edu.

Composició del tribunal

Unitat: Adriano José Camps Carmona
Suplent: Mercedes Vall-Ilossera Ferran
UALRS: Lourdes Moreno de Francisco
Comitè: Per determinar

CALENDARI

Termini de presentació de sol·licituds	11 de juny de 2018
Constitució del tribunal	14 de juny de 2018 a les 9.45 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 18 de juny 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 150-739-137

Requisits:

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

Descripció del lloc de treball:

Missió:

- Dissenyar els algorismes de determinació i control d'actitud per a CubeSats.

Funcions a desenvolupar:

- Dissenyar algorismes de determinació i control d'actitud per a CubeSats.
- Realitzar el control de documentació, revisió d'especificacions a nivell de sistema, i fer el suport a la integració de CubeSats.

Perfil Específic

Especialitat: Enginyeria Aeronàutica

Subespecialitat: Aeronavegació

Coneixements:

- Disseny d'algorismes de determinació i control d'actitud, caracterització i test de sensors i actuadors, simulació numèrica de sistemes físics.
- Teoria de control, dinàmica i cinemàtica d'actitud, filtre de Kalman i models de perturbacions ambientals.
- Català, castellà i anglès parlats, llegits i escrits.

Competències Tècniques:

- Aplicacions software: Matlab, C, CAD software (SolidWorks).
- Caracterització de moments d'inèrcia i propietats massiques de cossos, ús de bobines de Helmholtz i coixinets d'aire i d'altra instrumentació de test per a sistemes de determinació i control d'actitud.
- Software ofimàtica (Office).

Valoració del currículum vitae:

- | | |
|-------------------------------|-----------|
| - Coneixements | màxim 3.5 |
| - Competències tècniques | màxim 2 |
| - Competències organitzatives | màxim 0.5 |
| - Experiència professional | màxim 4 |



Competències Organitzatives:

- Capacitat de treball en grup.
- Redacció d'informes.

Experiència en:

- Participació en projectes de la ESA (Hands-on space projects, Training & learning programme, ESA's, workshops...
- El disseny d'algoritmes de determinació i control d'actitud a nivell d'estudis universitaris (e.g. treballs assignatures, TFG...).

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