



Codi de l'oferta: 30259151183

Nom de l'oferta: Robotics Engineer

DADES DE L'OFERTA

Unitat d'Adscripció: Institut de Robòtica i Informàtica Industrial

Contracte d'activitats científicotècniques

Condicions laborals:

Durada prevista del finançament vinculat inicialment a la contractació: 12 mesos

Perfil Genèric: Tècnic/a de Grau Mitjà de Suport a la Recerca

Grup: 2 CLT: U

Retribució bruta anual: 32.402,30 €/anuals (per jornada completa) Data d'inici prevista: 15/09/2025

Jornada: 35 h./set. Horari previst:

Àmbits de coneixement Enginyeria Robòtica

DADES DEL PROJECTE

Nom del projecte: "ADMIT - Atenció DoMiliaria InTegrada"

Web del projecte

Nom del grup de recerca ROBiri - Grup de Percepció i Manipulació Robotitzada de l'IRI

Línia de Recerca Robòtica Assistencial

Codi projecte: C-13232 Convocatòria:

Enllaç oferta Euraxess: <https://euraxess.ec.europa.eu/jobs/364102>

PROCÉS DE SELECCIÓ

Termini de presentació de sol·licituds: 1 de setembre de 2025

Data constitució del tribunal: 4 de setembre de 2025 a les 11:15 hores mitjançant l'eina Google Meet

Desenvolupament del procés selectiu

Un cop finalitzat el període de recepció de candidatures, la secretaria del tribunal podrà contactar amb les persones inscrites per tal de demanar la documentació d'obligatòria entrega que no s'hagi aportat o per sol·licitar documentació complementària per a la valoració de la candidatura. El tribunal realitzarà una primera valoració curricular de les persones candidates aptes, i si ho considera pertinent, convocarà a la realització de proves i/o entrevistes a aquelles persones que superin la valoració curricular. La data i el lloc de les entrevistes i/o proves serà fixada pel tribunal i es comunicarà, amb temps, a les persones convocades al correu electrònic que ens hagin proporcionat en la seva sol·licitud, també es farà publica la convocatòria mitjançant la web <https://talenthub.upc.edu/en/jobs/psr/psr-jobs-folder/research-support-staff>.

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

DADES DEL TRIBUNAL

Composició del tribunal:	Representant unitat:	Cristian Barrué Subirana
	Suplent Representant unitat:	Guillem Alenyà Ribas
	Representant del Comitè PASL:	Per determinar
	Representant del Servei de Personal:	Lourdes Moreno de Francisco



DESCRIPCIÓ DEL LLOC DE TREBALL

Objectiu de la contractació

Desenvolupar, integrar i desplegar sistemes robòtics per a aplicacions assistides en entorns reals.

REQUISITS

Titulació universitària de grau mitjà; Diplomatura (antiga titulació), Grau Universitari (nova titulació).

PERFIL PROFESSIONAL

Estudis Enginyeria Robòtica o Similar

Especialitat Professional Control de la robòtica i IA

Coneixements

Modelatge del comportament dels vianants.
Integració de la dinàmica social en sistemes de navegació robòtica.
Marcs de predicció de trajectòries i la seva aplicació en entorns compartits humà-robot.
Arquitectures d'aprenentatge profund per a la predicció de sèries temporals i el seu desplegament en sistemes robòtics en temps real.

Idiomes Català, castellà i anglès parlats, llegits i escrits.

Es valorarà:

Competències Tècniques

Ecosistemes ROS i ROS2.
Frameworks de robòtica: ROS, Gazebo, MoveIt!, Navigation Stack.
Aprenentatge automàtic i IA: PyTorch, LSTM, Trajnet++.
Simulació i modelització: PyBullet, Catia V5.
Control de versions i contenidors: Git, Docker.
Visió per computador i sensors: OpenCV, PCL.
Maquinari de robòtica: Kuka, UAV, robot quadrúpede Solo12.
Llenguatges i eines de programació: Python, C++, MatLab/Simulink.

Experiència Professional

Desenvolupament i desplegament de sistemes robòtics, incloent-hi manipuladors mòbils, quadrúpedes, UAV o braços industrials.
Implementació de models d'aprenentatge automàtic (per exemple, LSTM, predicció de trajectòries) dins de marcs robòtics.
Entrenament, l'avaluació i el desplegament de models d'IA per a tasques com la previsió de moviment, la percepció o la presa de decisions.
Es valorarà experiència en funcions similars a les descrites, específicament, en el desenvolupament d'activitats de recerca, tant en l'entorn universitari com industrial.

Funcions

Programar i implementar comportaments robòtics en plataformes basades en ROS (ROS1 i ROS2), integrant la percepció, el control i la lògica d'alt nivell.
Contribuir tant a l'arquitectura a nivell de sistema com a les proves i validacions pràctiques de robots a l'entorn domèstic intel·ligent del nostre laboratori.

Altres requisits a considerar

Capacitat per integrar components de programari i maquinari tant en entorns simulats com reals
Capacitat demostrada per transferir solucions de la simulació a robots físics, incloent-hi l'ajust de paràmetres i la resolució de problemes. Treball en entorns de recerca o col·laboracions acadèmic-industrials.