

PERFIL PROFESSIONAL		CRITERIS VALORACIÓ
Estudis	Enginyeria Informàtica	
Especialitat Professional	Computadors	0,5
Coneixements	Disseny de programari robòtic amb ROS/ROS2.	1
	Tècniques d'optimització per a control en temps real en sistemes robòtics.	1
	Integració de sensors i locomoció autònoma en entorns complexos.	1
Idiomes	Català, castellà i anglès parlats, llegits i escrits.	0,5
<i>Es valorarà:</i>		
Competències Tècniques	ROS i ROS2.	0,5
	Programació en C++, Python, Matlab/Simulink.	0,5
	Implementació d'algorismes de control: WBC, MPC, planificació de trajectòries.	0,5
	Ús de GitHub, Google Test i fluxos de validació de programari.	0,5
Experiència Professional	Haver participat en projectes que incloguin el Control òptim i de cos complet per a robots amb potes i mòbils.	1
	En el desenvolupament d'algorismes de control per a robots amb potes i manipuladors mòbils.	1
	En recerca i desenvolupament en robòtica en entorns acadèmics i industrials.	1
	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	Desenvolupar la pila de programari (ROS2) per a robots mòbils i amb potes dissenyats a mida.	0,2
	Implementar algorismes de control incloent controladors de cos complet i òptims.	0,2
	Integrar dades de sensors (IMU, càmeres, codificadors d'articulacions) als fluxos de control.	0,2
	Donar suport a la simulació i als tests de camp de les plataformes robòtiques.	0,2
	Col·laborar en la transferència de recerca i la documentació tècnica.	0,2
Altres requisits a considerar	Domini d'altres idiomes.	