

PERFIL PROFESSIONAL		CRITERIS VALORACIÓ
Estudis	Enginyeria Robòtica o Similar	
Especialitat Professional	Control de la robòtica i sistemes intel·ligents	1
Coneixements	Aprenentatge per imitació. Clonació de comportaments i la transferència de simulació a realitat. Localització, SLAM, algoritmes de planificació global i estratègies de control per a robots mòbils.	1 1 1
Idiomes	Català, castellà i anglès parlats, llegits i escrits.	0,5
<i>Es valorarà:</i>		
Competències Tècniques	Entorns de desenvolupament: en MuJoCo, ROS, Gym i Linux. Depuració, control de versions i disseny de programari sostenible. Visió per ordinadors i sensors: LiDAR. Càmeres de profunditat. Tècniques de visió per ordinador. Python, C++ i Git. Aprenentatge automàtic i IA: Clonació de comportament (BC). Maquinari de robòtica: Braç robòtic UR3e, cadires de rodes autònomes, robots d'assistència.	0,25 0,25 0,25 0,25 0,25 0,25 0,25 0,25
Experiència Professional	En el disseny de models d'aprenentatge profund de principi a fi per a tasques de manipulació. Integració de sensors per a la detecció, localització i mapatge d'objectes. Construcció de demostradors a MuJoCo i he avaluat el rendiment en robots simulats i real. Disseny d'algoritmes de control per a cadires de rodes autònomes i sistemes d'acoblament utilitzant LiDAR i dades de càmera. Integració de LiDAR 2D i codificadors per a la cartografia del terreny i l'estimació cinemàtica. Es valorarà experiència en funcions similars a les descrites, específicament, en el desenvolupament d'activitats de recerca, tant en l'entorn universitari com industrial.	0,5 0,5 0,5 0,5 0,5
Funcions	Dissenyar, implementar i mantenir serveis de backend que interactuïn amb plataformes robòtiques basades en ROS, aplicacions basades en Android. Gestionar l'emmagatzematge i la recuperació de dades. Coordinar la lògica i la comunicació de tot el sistema.	0,5 0,25 0,25
Altres requisits a considerar	Capacitat per documentar treballs, presentar troballes i contribuir a publicacions tècniques. Bones habilitats comunicatives.	