

CONCURSO PARA CONTRATAÇÃO de INVESTIGADOR(a)

Cargo/posição/bolsa:

Referência:	AE2023-0069 (GreenAuto - CRIIS) INESC TEC - Instituto de Engenharia de Sistemas e Computadores, Tecnologia e Ciência
Cargo/posição/bolsa:	Investigador
Localidade:	Porto
Área científica:	Genérica: ENGINEERING Específica: Electrical engineering

Resumo do anúncio:

O INESC TEC abre concurso para a contratação de 1 Investigador na área de Robótica Móvel.

Projeto:	GreenAuto: Green innovation for the Automotive Industry
Orientador Científico:	António Paulo Moreira
Início do contrato:	2023-04-01
Local de trabalho:	INESC TEC, Porto, Portugal

Texto do anúncio:

Área de trabalho: Robótica Móvel

Descrição do Trabalho: O sistema de navegação para um robô móvel autónomo industrial para operar no chão de fábrica beneficiaria amplamente de uma precisão adaptativa, dependendo das circunstâncias. Se o robô estiver a mover-se em torno de obstáculos, é necessária uma alta precisão de localização (e nem sempre é possível usar marcadores), mas se o espaço ao redor for menos exigente, os requisitos devem ser adaptados para a máxima eficiência. Este trabalho terá como foco o desenvolvimento de um sistema de navegação que (1) seja compatível com múltiplos sistemas de sensoriamento (2) adaptável ao ambiente, selecionando ou mesclando (por fusão) de forma dinâmica e automática as estimativas de localização, seguindo as exigências do mercado local. O objetivo final é o desenvolvimento de algoritmos que melhorem a eficiência e robustez do sistema de navegação de um robô móvel com recursos limitados em ambientes não estruturados.

Objetivos: O objetivo principal é o desenvolvimento de sistemas de navegação robustos para robôs móveis. Em particular, o desenvolvimento de sistemas simultâneos de localização e mapeamento de longo prazo para fornecer resiliência aos robôs em ambientes altamente dinâmicos.

Habilitações académicas:	Mestrado em Engenharia Electrotécnica e Computadores ou similares.
Requisitos mínimos:	Conhecimentos de robótica móvel, em especial Localização e SLAM; Experiência em ROS e no desenvolvimento de robôs móveis.
Fatores de preferência:	Conhecimento em ROS. Experiência anterior em Localização e Mapeamento Simultâneo.

Entidade Financiadora: no âmbito do projeto GreenAuto financiado pelo IAPMEI com referência 54 Cofinanciado pela Componente 5 - Capitalização e Inovação Empresarial, integrada na Dimensão Resiliência do Plano de Recuperação e Resiliência no âmbito do Mecanismo de Recuperação e Resiliência (MRR) da União Europeia (EU), enquadrado no Next Generation UE, para o período de 2021 - 2026.

Tipo de Contrato: Termo Incerto

A contratação será regida pelo estipulado na legislação em vigor relativa a contratos individuais de trabalho a termo incerto, bem como pelas normas internas do INESC TEC.

CrITÉrios de avaliação: A seleção dos candidatos basear-se-á nos seguintes critérios, por ordem decrescente de ponderação:
a) Curriculum relevante para a área de abertura do concurso
b) Experiência anterior comprovada.

Júri de Seleção: Presidente do Júri: Prof. António Paulo Moreira;
Vogal: Prof. Manuel Santos Silva;
Vogal: Prof. Germano Veiga;

Notificação dos resultados: Os resultados do processo de seleção serão divulgados aos interessados por correio eletrónico.

Período de candidatura: De 2023-02-15 a 2023-02-28

Submissão candidaturas: Preenchimento de formulário eletrónico em www.inesctec.pt na secção **SEJA NOSSO COLABORADOR**