

CONCURSO PARA CONTRATAÇÃO de INVESTIGADOR(a)

Cargo/posição/bolsa:

Referência:	AE2025-0318 (CRIIS-Geral - 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 Industrial.

Orientador Científico:	Luís Freitas Rocha
Duração do contrato:	de 2025-09-01 a 2026-08-31, eventualmente renovável.
Local de trabalho:	INESC TEC, Porto, Portugal

Texto do anúncio:

Área de trabalho: Robótica Industrial

Descrição do Trabalho: Os objetivos deste plano de trabalho centram-se essencialmente na conceção de sistemas de robótica colaborativa, centrados no operador humano, que sejam capazes de auxiliar os mesmos na execução de múltiplas tarefas complexas, com a capacidade de evoluir e adaptar-se a novos objetos/produtos ao longo do tempo. Para tal, pretende-se: • Realizar o estudo de soluções de visão computacional aplicáveis a robôs industriais. • Explorar ferramentas de inteligência artificial, incluindo Deep Learning e Generative AI. • Implementar e testar os diferentes métodos selecionados, com vista à sua aplicação. • Conceber um software modular que permita a um manipulador robótico realizar tarefas como a manipulação, inspeção e/ou (des)montagem de produtos, possibilitando ao robô generalizar o seu comportamento para novos produtos. • Desenvolver interfaces de configuração rápida para que operadores não especializados possam facilmente configurar o sistema. • Criar material formativo sobre o tema, com o objetivo de responder às necessidades de formação e promover a real adoção destas soluções pelas empresas do setor envolvidas no projeto.

Objetivos: Desenvolvimento e investigação de soluções de robótica industrial colaborativa com visão por computador para operações industriais complexas.

Habilitações académicas:	Mestrado em Engenharia Eletrotécnica e de Computadores, ou Engenharia Informática.
Requisitos mínimos:	Experiência em robótica industrial e sistemas de visão por computador e IA. Conhecimentos da framework ROS, bibliotecas Yolo e TensorFlow, e no ecossistema ONNX. Domínio das linguagens de programação C++ e python.
Fatores de preferência:	Experiência na geração de datastes sintéticos para treino de modelos de AI e sua aplicação no contexto da robótica. Experiência relevante na programação de robôs industriais da marca Universal Robot e Kuka.

Entidade Financiadora:

Tipo de Contrato: Termo Certo

A contratação será regida pelo estipulado na legislação em vigor relativa a contratos individuais de trabalho a termo certo, 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:

- Curriculum relevante para a área de abertura do concurso
- Experiência anterior comprovada.

Bonificação por Incapacidade:

Os(As) candidatos(as) que apresentem um grau de incapacidade igual ou superior a 90% terão uma bonificação de 20 pontos na pontuação da Avaliação Curricular.
Os(As) candidatos(as) que apresentem um grau de incapacidade igual ou superior a 60% e menor que 90% terão uma bonificação de 10 pontos na pontuação da Avaliação Curricular.
A pontuação bonificada da Avaliação Curricular poderá, nestes casos, exceder os 100 pontos.
O grau de incapacidade é obrigatoriamente comprovado através da apresentação, em candidatura, do Atestado Médico de Incapacidade Multiuso (AMIM), emitido nos termos do Decreto-Lei nº. 202/96, de 23 de outubro, na redação em vigor.

Júri de Seleção:	Presidente do Júri: Luís Freitas Rocha; Vogal: Marcelo Petry; Vogal: Manuel Santos Silva; Vogal suplente: João Pedro Souza;
Notificação dos resultados:	Os resultados do processo de seleção serão divulgados aos interessados por correio eletrónico.
Período de candidatura:	De 2025-07-28 a 2025-08-08
Submissão candidaturas:	Preenchimento de formulário eletrónico em www.inesctec.pt na secção SEJA NOSSO COLABORADOR