



CITIC

Ofertas de Trabajo para el Propio Centro

Oferta de 15 de julio de 2024. Referencia: 1130

PUESTO:	1 contrato de Investigación
PLAZO DE SOLICITUD:	26/07/2024
TITULACIÓN:	DOCTOR
CON CARGO A:	línea de investigación -Control de enjambres robóticos (LI/16258)-
FUNCIONES A DESARROLLAR:	Analysis of the impact of delays on networked multiagent systems. Research of control algorithms for the coordination of robot swarms by manipulating the delays in the network
MODALIDAD CONTRATO:	Art.23bis Ley 14/2011
INVESTIGADOR RESPONSABLE:	Héctor Jesús García de Marina Peinado
MÁS INFORMACIÓN:	Vicerrectorado de Investigación y Transferencia

Oferta de 15 de julio de 2024. Referencia: 1131

PUESTO:	1 contrato de Personal técnico
PLAZO DE SOLICITUD:	26/07/2024
TITULACIÓN:	Máster Universitario
CON CARGO A:	línea de investigación -Control de enjambres robóticos (LI/16258)-

FUNCIONES A DESARROLLAR:	Design and construction of aerial robotswarms.Implementation of control laws in aerial robots.Development and implementation of control laws for aerial robot swarms
MODALIDAD CONTRATO:	Art.23bis Ley 14/2011
INVESTIGADOR RESPONSABLE:	Héctor Jesús García de Marina Peinado
MÁS INFORMACIÓN:	Vicerrectorado de Investigación y Transferencia

Oferta de 15 de julio de 2024. Referencia: 1153

PUESTO:	1 contrato de Personal técnico
PLAZO DE SOLICITUD:	26/07/2024
TITULACIÓN:	Grado en Ingeniería Informática
CON CARGO A:	línea de investigación -Control de enjambres robóticos (LI/16258)-
FUNCIONES A DESARROLLAR:	Creación de una red basada en radios de banda ultra ancha para la comunicación y localización de manera distribuida en enjambres robóticos
MODALIDAD CONTRATO:	Art.23bis Ley 14/2011
INVESTIGADOR RESPONSABLE:	Héctor Jesús García de Marina Peinado
MÁS INFORMACIÓN:	Vicerrectorado de Investigación y Transferencia

Oferta de 15 de julio de 2024. Referencia: 1154

PUESTO:	1 contrato de Personal técnico
PLAZO DE SOLICITUD:	26/07/2024

TITULACIÓN:	Doble grado en física y matemáticas
CON CARGO A:	línea de investigación -Control de enjambres robóticos (LI/16258)-
FUNCIONES A DESARROLLAR:	Análisis y modelos de ecuaciones diferenciales representando el sensado y la interacción entre robots en un enjambre. Análisis de observabilidad y controlabilidad en enjambres robóticos
MODALIDAD CONTRATO:	Art.23bis Ley 14/2011
INVESTIGADOR RESPONSABLE:	Héctor Jesús García de Marina Peinado
MÁS INFORMACIÓN:	Vicerrectorado de Investigación y Transferencia

Oferta de 15 de julio de 2024. Referencia: 1155

PUESTO:	1 contrato de Investigación
PLAZO DE SOLICITUD:	26/07/2024
TITULACIÓN:	Doble Grado Matemáticas e Informática
CON CARGO A:	línea de investigación -Inteligencia Artificial Fiable (LI/16134)-
FUNCIONES A DESARROLLAR:	Diseño e implementación de algoritmos de IA de comportamiento seguro (caracterización de dominios)
MODALIDAD CONTRATO:	Art.23bis Ley 14/2011
INVESTIGADOR RESPONSABLE:	Francisco Herrera Triguero
MÁS INFORMACIÓN:	Vicerrectorado de Investigación y Transferencia

Oferta de 15 de julio de 2024. Referencia: 1159

PUESTO:	1 contrato de Investigación
----------------	-----------------------------

<http://citic.ugr.es/>

PLAZO DE SOLICITUD:	26/07/2024
TITULACIÓN:	Grado en Física, Grado en Ingeniería Electrónica
CON CARGO A:	línea de investigación -Dispositivos electrónicos basados en materiales bidimensionales (LI/15843)-
FUNCIONES A DESARROLLAR:	Realización de trabajos de investigación en la línea "desarrollo de dispositivos electrónicos basados en materiales 2D y su cointegración con Si CMOS" adscrito al proyecto Europeo EPOCA
MODALIDAD CONTRATO:	Art.23bis Ley 14/2011
INVESTIGADOR RESPONSABLE:	Francisco Jesús Gámiz Pérez
MÁS INFORMACIÓN:	Vicerrectorado de Investigación y Transferencia

Oferta de 15 de julio de 2024. Referencia: 1164

PUESTO:	1 contrato de Investigación
PLAZO DE SOLICITUD:	26/07/2024
TITULACIÓN:	Grado en ingeniería informática
CON CARGO A:	línea de investigación -IA Conversacional y sus aplicaciones en el ámbito de los medios de comunicación (LI/16297)-
FUNCIONES A DESARROLLAR:	* Estudio de soluciones tecnológicas relacionadas con las tareas de la cátedra.* Desarrollo de sistemas de IA conversacional basados en modelos de lenguaje en dominios de interés.* Desarrollo y optimización de asistentes virtuales.* Gestión de la web de la cátedra.* Difusión y divulgación de las labores realizadas por la cátedra
MODALIDAD CONTRATO:	Art.23bis Ley 14/2011

<http://citic.ugr.es/>

**INVESTIGADOR
RESPONSABLE:**

Zoraida Callejas Carrión

**MÁS
INFORMACIÓN:**

Vicerrectorado de Investigación y Transferencia