**2019MV-I
CODICE PROFILO D.06**

DETTAGLIO POSIZIONE DA COPRIRE CON CONTRATTO A TEMPO INDETERMINATO

L'Università degli Studi di Padova comunica che, ai sensi di quanto previsto dall'art. 30 del D.lgs n. 165/2001 e s.m.i., dall'art. 57 del C.C.N.L. - Comparto "Università" del 16/10/2008, nonché dall'art. 1, comma 10, del C.C.N.L. - Comparto "Istruzione e Ricerca" del 19/04/2018, è ricopribile per trasferimento n. 1 posto di Categoria **D**, Area **Tecnica, Tecnico-scientifica ed Elaborazione dati**, a tempo pieno.

Il profilo professionale ricercato è così costituito:

JOB DESCRIPTION

Tecnico di laboratorio nelle aree della robotica cognitiva e della visione computazionale la cui attività di supporto tecnico agli esperimenti mira a garantire l'efficienza e l'aggiornamento dei dispositivi e delle attrezzature utilizzate nelle attività didattiche, nei progetti europei e nei contratti di ricerca conto terzi.

ATTIVITÀ

Assistenza all'utenza e supporto alla gestione tecnica dell'attività di laboratori didattici e di ricerca dell'area di robotica e visione computazionale.

Supporto tecnico alle attività di ricerca e di sperimentazione, anche in ambito didattico, svolte nei medesimi laboratori.

Supervisione tecnica delle attività sperimentali degli studenti, laureandi e dottorandi impegnati nei medesimi laboratori.

Supporto su software e hardware durante le esercitazioni svolte nei laboratori pertinenti all'area di robotica e visione computazionale.

Gestione, manutenzione e utilizzo delle principali apparecchiature di laboratorio, assistenza tecnica per la scelta di nuove apparecchiature, strumentazione e/o componentistica per i laboratori dell'area di robotica e visione computazionale, e supporto tecnico alle procedure amministrative per la corrispondente acquisizione. Formazione dell'utenza all'utilizzo della strumentazione dei laboratori dell'area di robotica e visione computazionale. Gestione delle pratiche di accesso in sicurezza in laboratorio.

CONOSCENZE, CAPACITÀ E COMPETENZE RICHIESTE

Conoscenze di robotica autonoma, robotica industriale, visione computazionale, intelligenza artificiale e *machine learning* applicati alla robotica, anche ai fini della progettazione e prototipazione.

Buona conoscenza del sistema operativo Linux, dei *framework* e librerie software per la robotica e la visione computazionale (ad es. ROS, *OpenCV*, *Matlab*, PCL, *OpenMP*, ecc.). Ottima capacità di programmazione in C++ e/o *Python*. Attitudine a lavorare in gruppo e all'interazione professionale con docenti, studenti e personale tecnico amministrativo. Predisposizione al *problem solving*. Motivazione al ruolo. Buona conoscenza della lingua inglese.

TITOLO DI STUDIO

Laurea ex D.M. n. 270/2004, classi: L-8 - Ingegneria dell'informazione, L-9 - Ingegneria industriale, L-30 - Scienze e tecnologie fisiche oppure Laurea ex D.M. n. 509/99, equiparata ai sensi del D.I. 09/07/2009, classe: 9 - Ingegneria dell'informazione, 10 - Ingegneria industriale, 25 - Scienze e tecnologie fisiche oppure Diploma universitario delle Scuole dirette a fini speciali ex D.P.R. n. 162/1982, equiparato ai sensi del D.I. 11/11/2011, in: Esperto in tecnologie tessili, Progettista per la nautica da diporto, Utilizzazione dell'energia oppure Diploma universitario ex Legge n. 341/1990, equiparato ai sensi del D.I. 11/11/2011, in: Ingegneria biomedica, Ingegneria delle telecomunicazioni, Ingegneria elettronica, Ingegneria informatica, Ingegneria informatica e automatica, Economia e ingegneria della qualità, Ingegneria aerospaziale, Ingegneria chimica, Ingegneria dell'automazione, Ingegneria delle materie plastiche, Ingegneria elettrica, Ingegneria energetica, Ingegneria logistica e della produzione, Ingegneria meccanica, Produzione industriale, Scienza e ingegneria dei materiali, Tecnologie industriali e dei materiali, Ottica tecnica, Metodologie fisiche oppure Laurea magistrale ex D.M. n. 270/2004, classe: LM-17 - Fisica, LM-21 - Ingegneria biomedica, LM-22 - Ingegneria chimica, LM-23 - Ingegneria civile, LM-24 - Ingegneria dei sistemi edilizi, LM-25 - Ingegneria dell'automazione, LM-26 - Ingegneria della sicurezza, LM-27 - Ingegneria delle telecomunicazioni, LM-28 - Ingegneria elettrica, LM-29 - Ingegneria elettronica, LM-30 - Ingegneria energetica e nucleare, LM-32 - Ingegneria informatica, LM-33 - Ingegneria meccanica, LM-35 - Ingegneria per l'ambiente e il territorio, LM-44 - Modellistica matematico-fisica

per l'ingegneria oppure Laurea Specialistica ex D.M. n. 509/99, equiparata ai sensi del D.I. 09/07/2009, classe: 20/S - Fisica, 26/S - Ingegneria biomedica, 27/S - Ingegneria chimica, 28/S - Ingegneria civile, 29/S - Ingegneria dell'automazione, 30/S - Ingegneria delle telecomunicazioni, 31/S - Ingegneria elettrica, 32/S - Ingegneria elettronica, 33/S - Ingegneria energetica e nucleare, 35/S - Ingegneria informatica, 36/S - Ingegneria meccanica, 38/S - Ingegneria per l'ambiente e il territorio, 50/S - Modellistica matematico-fisica per l'ingegneria oppure Diploma di Laurea del "vecchio ordinamento" ante D.M. 509/99 in: Astronomia, Fisica, Ingegneria medica, Ingegneria biomedica, Ingegneria chimica, Ingegneria elettrica, Ingegneria elettronica, Ingegneria delle telecomunicazioni, Ingegneria informatica, Ingegneria civile, Ingegneria civile per la difesa del suolo e la pianificazione territoriale, Ingegneria edile, Ingegneria nucleare, Ingegneria per l'ambiente e il territorio, Ingegneria meccanica, Ingegneria industriale,

Il Diploma di Laurea del "vecchio ordinamento" ante D.M. 509/99 in Fisica va equiparato dall'Ateneo rilasciante alla Laurea magistrale ex D.M. n. 270/2004, classe: LM-17 - Fisica o LM-44 - Modellistica matematico-fisica per l'ingegneria.