
Subject: Oportunidades de trabajo en el grupo SLAMlab

<https://goo.gl/gw7mWW>

El SLAM (Simultaneous Localization and Mapping) consiste en procesar las imágenes de una cámara para estimar con precisión su trayectoria, y una reconstrucción 3D del entorno. Las mayores empresas tecnológicas (Apple, Google, Facebook, Microsoft, Toyota, Tesla,...) están invirtiendo en SLAM para robótica, coches autónomos, drones, aplicaciones móviles, endoscopia médica, realidad virtual y realidad aumentada.

El SLAMLAB <http://robots.unizar.es/slamlab/>, pionero mundial en investigación en SLAM, busca:

1) Estudiantes de Grado o Master de Ingeniería, Física o Matemáticas para los siguientes puestos:

- Ref. T1: SLAM visual-inercial para mapeo fotorrealista en móviles
- Ref. T2: SLAM RGB-D-inercial
- Ref. T3: SLAM estéreo inercial para AR/VR
- Ref. T4: SLAM multi-mapa

Se ofrece:

- Contrato durante 1 año, prorrogable. Salario: +1.100€ al mes
- Posibilidad de participación en royalties por invenciones
- Posibilidad de iniciar la Tesis doctoral, que te ofrecerá increíbles oportunidades profesionales

Requisitos:

- Título de Grado (o en disposición de obtenerlo hasta Sept 2017)
- Buen expediente (nota media \approx 7.5)
- Interés por las Matemáticas y la Informática
- Inglés hablado y escrito

2) Estudiantes para TFG, TFM y prácticas externas con reconocimiento de créditos. Se ofrece compensación hasta 3.000€ en función de dedicación y resultados. Ref. TFG/TFM/Prac

3) Estudiantes de Doctorado. Se requiere Master y nota media \approx 8.5, se ofrece contrato de 4 años como investigador, salario +1.100€ al mes

Más información: Martes 4 de Abril 12:00, Sala de Grados, Edificio Torres Quevedo y

<https://goo.gl/gw7mWW>

Solicitudes: Rellenar formulario <https://goo.gl/forms/h5g8MgrDUrKxwtwX2> y enviar email con CV y copia del expediente académico a slamlab@unizar.es, antes del 20 de Abril.