

Nº PROCEDIMIENTO	PUI/2014-212	Nº PLAZAS CONVOCADAS	1
------------------	--------------	----------------------	---

CATEGORÍA	N3 – Investigador Inicado	F. CONVOCATORIA	28-10-2014
DEPARTAMENTO	I.U.I. de Ingeniería en Aragón – I3A		
CENTRO	I.U.I. de Ingeniería en Aragón – I3A		

ANEXO I

La Comisión de selección que resuelve el concurso reseñado, en la sesión constitutiva celebrada en Zaragoza el 13 de Noviembre de 2014, establece los siguientes criterios para resolver el concurso objeto de esta plaza, que servirán de método de cuantificación para los miembros de esta comisión.

CRITERIOS PARA RESOLVER EL CONCURSO:

Se valorará la documentación presentada según el siguiente baremo:

- Apartado 1 – Titulación: valoración del expediente hasta 20 puntos. Se exige un título de Ingeniería Industrial o Telecomunicaciones (posterior a 2007) y un máster en Ingeniería de Sistemas e Informática (posterior a 2009)
- Apartado 2 – Publicaciones: valoración hasta 30 puntos. Por cada revista SCI hasta 15 puntos. Por cada congreso internacional hasta 5 puntos. Se tendrá en cuenta si la temática de la publicación está en relación con la temática de la plaza: percepción y control en robótica
- Apartado 3 – Participación en proyectos y congresos relacionados: hasta 20 puntos. Se valorará: 1) Experiencia en proyectos relacionados con sistemas multi-robot; 2) Experiencia y participación en congresos relacionados con robótica y visión y 3) Colaboración con investigadores de otros centros en este dominio.
- Apartado 4 – Otros méritos, hasta 5 puntos. Se valorará dentro de este apartado los conocimientos acreditados de inglés.
- Apartado 5 – Prueba Objetiva: hasta 25 puntos. Se anula. Todos los candidatos recibirán la máxima puntuación de 25 puntos.

La puntuación mínima requerida para superar el proceso selectivo es de 60 puntos

Lo que se hace público para general conocimiento, de conformidad con lo dispuesto en la base 4.4 de la convocatoria.

En Zaragoza, a 13 de Noviembre de 2014

El Secretario



Fdo.: José Luis Villarroel Salcedo

Copia electrónica auténtica de documento papel. Para verificar la validez de la firma acceda a <http://sede.unizar.es/validacion>
 (CSV) KqqlHCc4Z1PRj5jC8vdkrQ\$\$

ID. DOCUMENTO: (CSV) KqqlHCc4Z1PRj5jC8vdkrQ\$\$		ID. TIPO: 1	PÁGINA 1 / 1
FIRMADO POR	CARGO FIRMANTE	FECHA FIRMA	ID. FIRMA
Universidad de Zaragoza	Sello de Organo	17/11/2014	6012

