

Contrato Predoctoral financiado para formación de doctores (FPI)

Título: Desarrollo y caracterización de técnicas de modelado cinemático y compensación basadas en inteligencia artificial para robots y brazos articulados de medición por coordenadas (ROBOKIM)

Descripción del puesto: Buscamos un investigador predoctoral que quiera unirse mediante Contrato Predoctoral (máximo 4 años) financiado para formación de doctores (FPI) al proyecto de investigación PID2024-159766OB-I00 ROBOKIM - Generación de Conocimiento financiado en la convocatoria 2024 por el Ministerio de Ciencia, Innovación y Universidades. Se adjunta Convocatoria de ayudas para contratos predoctorales para la formación de doctores (FPI), adscritos a proyectos [PID2023](#) como referencia.

La beca predoctoral se enfocará en desarrollar técnicas avanzadas para el modelado cinemático y la compensación de errores en brazos articulados de medición por coordenadas y robots industriales, mediante la integración de redes neuronales y algoritmos de inteligencia artificial generando un gemelo digital.



Perfil buscado: Máster en ingeniería mecánica, industrial, informática, telecomunicaciones, electrónica o relacionado. Con interés en programación y aplicaciones de inteligencia artificial, software CAD y diseño mecánico.

Requisitos de las personas solicitantes: ver web convocatoria [PID2023](#) como referencia.

El grupo de investigación **GIFMA** (<https://i3a.unizar.es/es/grupos-de-investigacion/gifma>) trabaja en el desarrollo, optimización y automatización de técnicas y sistemas innovadores de fabricación e inspección. Con amplia experiencia de colaboración con el sector industrial, ofrece un entorno multidisciplinar y dinámico en el que los nuevos miembros pueden participar en múltiples actividades académicas y de investigación. Nos comprometemos a formar a nuevos investigadores y proporcionarles las herramientas y recursos necesarios para que tengan un futuro profesional exitoso.

Contacto: Raquel Acero (racero@unizar.es), Jorge Santolaria (jsmazo@unizar.es)

PhD fellowship

Title: [Advanced AI-driven Kinematic Modelling and compensation techniques for enhanced precision in robots and articulated arm coordinate measuring machines \(ROBOKIM\)](#)

Fellowship description: We are looking for a predoctoral researcher who wishes to join the PID2024-159766OB-I00 ROBOKIM research project— Generación de Conocimiento call funded in the 2024 by the Ministry of Science, Innovation and Universities—through a fully funded Predoctoral Contract (4 years). The previous 2023 call for predoctoral fellowships aids [PID2023](#) is enclosed as a reference.

The predoctoral fellowship will focus on developing advanced techniques for kinematic modelling and error compensation in articulated coordinate measuring arms and industrial robots, by integrating neural networks and artificial intelligence algorithms to generate a digital twin.



Profile: Master's degree in mechanical engineering, industrial engineering, computer science, telecommunications, electronics, or a related field.

With interest in programming and artificial intelligence applications, CAD software, and mechanical design.

Applicant requirements: see the [PID2023](#) call website as a reference.

The **GiFMA research group** (<https://i3a.unizar.es/es/grupos-de-investigacion/gifma>) works on the development, optimization, and automation of innovative manufacturing and inspection techniques and systems. With extensive experience in collaboration with the industrial sector, it offers a multidisciplinary and dynamic environment in which new members can participate in multiple academic and research activities. We are committed to training new researchers and providing them with the necessary tools and resources to have a successful professional future.

Contact: Raquel Acero (racero@unizar.es), Jorge Santolaria (jsmazo@unizar.es)