

“IMPLEMENTACIÓN DE UN MÓDULO ESTIMADOR DE NAVEGACIÓN PARA UNA EMBARCACIÓN NO TRIPULADA”

El alumno participará en el desarrollo de un módulo software para estimar los datos de navegación de un USV (Unmanned Surface Vehicle) a partir de los datos de diferentes sensores embarcados. El objetivo es mantener la operatividad del USV bajo condiciones de ataques electrónicos. Las principales actividades a realizar serán las siguientes:

- Estudio de diferentes estimadores.
- Implementación del estimador con programación en tiempo real.
- Validación de funcionamiento en un USV.

Serán necesarios conocimientos de:

- Programación en C++.
- Linux.
- Algoritmos de estimación y control.
- Inglés.

Se valorará:

- Sistemas de tiempo real.
- Herramientas de cálculo matemático (Matlab o similar).
- Persona metódica y bien organizada.

Las prácticas se realizarán en el Parque Científico de Madrid (Campus Universidad Autónoma).

Las prácticas durarán 150 horas y se realizarán 20h semanales