



## Anunt angajare cercetator

Principalele atribuții ale cercetatorului în cadrul proiectului „ Prototip scalabil de nanorobot in fluide non-Newtoniene folosind model si control de ordin fractionar”, sunt reprezentate de:

1. Implementarea strategiilor de control existente și evaluarea limitărilor acestora, avand ca studiu de caz prototipul de nanorobot;
2. Dezvoltarea unui model matematic de ordin fracționar pentru profilele de viteza si interactiunea dintre mediul non-Newtonian si prototipul de nanorobot;
3. Dezvoltarea si proiectarea unor strategii de control de ordin fractionar robuste si performante pentru controlul vitezei nanorobotului in fluid non-Newtonian;
4. Testarea strategiilor de control dezvoltate, analiza rezultatelor, corectarea si optimizarea algoritmilor dezvoltati.

### Conditii

- Absolvent de studii superioare
- Doctor in inginerie
- Experienta in contracte de cercetare
- Cunoștințe de limbă engleză
- Cunoștințe de control de ordin fractionar
- Minim o prezentare orală în cadrul unor manifestări științifice