

NCS 기반 채용 직무기술서 : 비전 기반 환경인식 및 시스템 제어

채용분야	비전 기반 환경인식 및 시스템 제어			
NCS	대분류	중분류	소분류	세분류
분류체계	NCS 미개발 분야			
연구원	○ 기계 관련 미래 원천 기술, 산업 핵심 기술 및 사회 난제 해결 기술의 연구개발,			
주요사업	기계류·부품 공인시험 및 신뢰성 향상 기준·기술 개발 보급, 중소·중견기업 기술 지원 및 육성			
직무수행내용	○ 제조/생산 공장 내 자율 작업을 위한 컴퓨터 비전 기반 사물/환경 인식 및 추적			
	- 작업 환경 인지 기술 개발			
직무수행내용	- 물체 조작 및 파지를 위한 객체 인식 및 추적 기술 개발			
	- 협업 작업을 위한 상황 추정 기술 개발			
직무수행내용	- 다중 센서 데이터 정합 기술 개발			
	- 임베디드 시스템 내 알고리즘 동작을 위한 시스템 최적화			
직무수행내용	○ 오프로드 자율주행을 위한 영상기반 지형인식 및 시스템제어			
	- 영상 및 이미지처리 기반 자율화 시스템 구현 및 기계시스템 제어			
직무수행내용	- 자율주행 및 자율작업용 객체 인식 및 측위 기술 개발			
	- 산업용 모바일 작업 기계 자율화 기반 기술 개발			
직무수행내용	- 스마트 기계 부품의 연구개발, 표준화, 시험평가, 인증 업무			
	- 스마트 기계 시스템의 자동화 및 최적제어			
직무수행내용	○ 자율화 기계 연구방향 수립, 4차 산업혁명 및 무인화 기술 동향 분석, 연구 분야 발굴			
전형방법	○ 1차 서류전형 → (2차 전형 생략) → 3차 종합면접 → 신원조사·신체검사 → 임용			
일반요건	연령	제한 없음		
	성별	제한 없음		
교육요건	학력	석사 이상		
	전공	기계공학, 전자공학, 전산 등 관련 전공		
필요지식	○ 사물 및 환경인식을 위한 컴퓨터 비전 분야 전반에 대한 이해 및 시스템 구축 관련 지식			
필요지식	- Object recognition, Scene semantic segmentation, Object tracking, 3D Vision 등			
	○ 컴퓨터 비전인식 기반 기계시스템 제어와 관련한 전반적인 이해 및 시스템 구축 관련 지식			
필요지식	○ 모바일 기계시스템 자율작업에 대한 이해 및 지식			
필요기술	○ 컴퓨터 비전기반 사물/환경의 형상 및 위치 인식/추적 기술			
	- OpenCV (Open Source Computer Vision Library), ROS (Robot Operating System), PCL (Point Cloud Library) 등을 활용한 비전 시스템 구축 기술			
필요기술	○ 영상/이미지 처리를 통한 객체 인식 및 정보해석 기술			
	○ 주행경로계획 및 주행시스템 제어 기술			
직무수행태도	○ 창의적이고 도전적인 연구자세, 객관적인 판단력, 논리적 분석 태도			
	○ 새로운 기술 지식을 탐구하려는 자세, 적극적인 업무 태도, 긍정적인 업무 태도			
직무수행태도	○ 맡은 일을 끝까지 완수하는 책임감 있는 태도			
	○ 조직의 일원으로 구성원과 융화하며 상호 협력하려는 자세			
직무수행태도	○ 원칙을 준수하고 청렴하며 공정한 업무 처리 태도			
관련자격	○ 없음			
직업기초능력	○ 의사소통능력, 수리능력, 문제해결능력, 자기개발능력, 대인관계능력, 정보능력, 기술능력, 조직이해능력, 직업윤리			
참고 사이트	○ www.ncs.go.kr 참조			