

NCS 기반 채용 직무기술서-1 [연구-1]

배치(예정) 본부 및 부서	AI휴머노이드 전략연구단	전략분야 R&R	상위역할	4차 산업혁명 시대에 대응한 스마트 생산장비 혁신 선도					
			주요역할	자율화, 협업화 지향 스마트 기계·장비 시스템					
채용분야	AI휴머노이드 연구개발								
NCS 분류체계	대분류		중분류	소분류	세분류				
	NCS 미개발 분야								
연구원 주요사업	<input type="radio"/> 기계 관련 미래 원천 기술, 산업 핵심 기술 및 사회 난제 해결 기술의 연구개발, 기계류·부품 공인시험 및 신뢰성 향상 기준·기술 개발 보급, 중소·중견기업 기술 지원 및 육성								
직무수행 내용	<input type="radio"/> 로봇 H/W 및 시스템 설계 도면 작성 및 해석/실험 - 로봇 플랫폼 구성요소(로봇팔, 로봇손, 보행 메커니즘 등) 설계 (2D/3D 도면작성) - 로봇 요소품 및 플랫폼 제작 및 조립 - 휴머노이드 플랫폼 운용 및 실험 등을 위한 S/W 개발 <input type="radio"/> 휴머노이드용 부품/센서 설계 및 제작 - 로봇 구동기, 드라이버, 제어기 등 각종 전장 개발 - 휴머노이드용 측각 센서 및 로봇 피부 기술 개발 <input type="radio"/> 로봇 제어 알고리즘 및 로봇 운동 지능, 작업 지능 구현 - 로봇 제어 알고리즘 및 학습 기반 전신자율작업 제어 - 플랫폼 지능 탑재를 위한 로봇 AI 연구개발 - 개발 플랫폼의 운용 및 실험을 통한 데이터 수집/관리 - 휴머노이드 학습 데이터 확보를 위한 데이터 팩토리 운영 등 AI휴머노이드 연구개발을 위한 각종 실무								
전형방법	<input type="radio"/> 1차 서류전형 → 2차 면접전형 → 합격자발표·(신원조사) → 임용								
일반요건	연령	제한 없음							
	성별	제한 없음							
교육요건	학력	학사학위 이상 소지자('26년 2월 학사학위 예정자 포함)							
	전공	로봇공학, 기계공학, 전기전자공학, 컴퓨터공학, 메카트로닉스 등 관련 전공							
필요지식	<input type="radio"/> 로봇 기구학, 동역학 및 제어 기술에 대한 지식 <input type="radio"/> 로봇 작업 계획, 경로 생성 및 지능 기술에 대한 지식 <input type="radio"/> 로봇 운영 소프트웨어 및 프로그래밍에 대한 지식 <input type="radio"/> 로봇용 핵심 부품 및 기구부 설계 기술에 관한 지식								
필요기술	<input type="radio"/> 고효율·고성능 로봇 부품·메커니즘 설계 및 최적화 기술 <input type="radio"/> 로봇 시스템 구동과 관련된 각종 오픈소스 및 SW 플랫폼 활용 기술 <input type="radio"/> 로봇 균형, 보행 제어 및 자율 작업 기술 <input type="radio"/> 로봇 지능 알고리즘 프로그래밍 및 응용 기술								
직무수행 태도	<input type="radio"/> 창의적이고 도전적인 연구자세, 객관적인 판단력, 논리적 분석 태도 <input type="radio"/> 새로운 기술 지식을 탐구하려는 자세, 적극적인 업무 태도, 긍정적인 업무 태도 <input type="radio"/> 맡은 일을 끝까지 완수하는 책임감 있는 태도 <input type="radio"/> 조직의 일원으로 구성원과 융화하며 상호 협력하려는 자세 <input type="radio"/> 원칙을 준수하고 청렴하며 공정한 업무 처리 태도								
관련자격	<input type="radio"/> 없음								
직업기초 능력	<input type="radio"/> 의사소통능력, 수리능력, 문제해결능력, 자기개발능력, 대인관계능력, 정보능력, 기술능력, 조직이해능력, 직업윤리								
참고 사이트	<input type="radio"/> www.ncs.go.kr 참조								

※ 직무기술서에 기술된 교육요건(전공), 필요지식 및 필요기술은 별도로 표기되어 있지 않는 한 1개 항목 이상 해당 시 지원 가능