

## NCS 기반 채용 직무기술서 (연구-2)

<b>배치(예정) 본부 및 부서</b>	AI로봇연구소	<b>전략분야 R&amp;R</b>	상위역할	4차 산업혁명 시대에 대응한 스마트 생산장비 혁신 선도 (첨단로봇)
	첨단로봇연구센터		주요역할	자율화, 협업화 지향 스마트 기계·장비 시스템 (첨단로봇)
<b>채용분야</b>	지능형 로봇			
<b>NCS 분류체계</b>	<b>대분류</b>	<b>중분류</b>	<b>소분류</b>	<b>세분류</b>
	NCS 미개발 분야			
<b>연구원 주요사업</b>	○ 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			
<b>직무수행내용</b>	○ 지능형 로봇 플랫폼 및 지능 제어 기술 개발 - 로봇 보행 및 이동 제어 기술(동역학 기반 제어, 강화학습 기반 제어 등) - 로봇 전신 제어 및 고난도 정밀 조작 기술 - 인간형 로봇 등 차세대 첨단로봇용 핵심부품 및 메커니즘 기술 개발 - 로봇 시스템 통합 및 운영 기술 개발			
<b>전형방법</b>	○ 1차 서류전형 → 2차 종합면접 → 신원조사·합격자발표·신체검사 → 임용			
<b>일반요건</b>	연령	제한 없음		
	성별	제한 없음		
<b>교육요건</b>	학력	석사학위 이상 소지자		
	전공	로봇공학, 기계공학, 전자공학, 컴퓨터공학, 메카트로닉스 등		
<b>필요지식</b>	○ 로봇 기구학, 동역학 및 힘/토크 기반 제어 기술에 대한 지식 ○ 로봇 작업 계획, 경로 생성 및 학습 기반 지능 기술에 대한 지식 ○ 로봇 운영 소프트웨어 및 프로그래밍에 대한 지식 ○ 로봇용 핵심 부품 및 기구부 설계 기술에 관한 지식			
<b>필요기술</b>	○ 비정형 환경에 강인한 휴머노이드 로봇 보행 제어, 균형 제어 기술 ○ 로봇 시스템 구동과 관련된 각종 오픈소스 및 SW플랫폼 활용 기술 ○ 로봇 지능 알고리즘 프로그래밍 및 응용 기술 ○ 고효율·고성능 로봇 부품·메커니즘 설계 및 최적화 기술			
<b>직무수행태도</b>	○ 창의적이고 도전적인 연구자세, 객관적인 판단력, 논리적 분석 태도 ○ 새로운 기술 지식을 탐구하려는 자세, 적극적인 업무 태도, 긍정적인 업무 태도 ○ 맡은 일을 끝까지 완수하는 책임감 있는 태도 ○ 조직의 일원으로 구성원과 융화하며 상호 협력하려는 자세 ○ 원칙을 준수하고 청렴하며 공정한 업무 처리 태도			
<b>관련자격</b>	○ 없음			
<b>직업기초능력</b>	○ 의사소통능력, 수리능력, 문제해결능력, 자기개발능력, 대인관계능력, 정보능력, 기술능력, 조직이해능력, 직업윤리			
<b>참고 사이트</b>	○ www.ncs.go.kr 참조			

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