

NCS 기반 채용 직무기술서 (연구-기)

배치(예정) 본부 및 부서	대구융합기술연구센터	전략분야 R&R	상위역할	안전한 기계시스템 기술로 산업 안전 및 국민 편의 증대
	의료로봇연구실		주요역할	사회약자를 위한 편의 기계기술 개발로 함께 누리는 사회 구현
채용분야	AI 융합 로봇 지능화 및 고도화 기술 개발			
NCS 분류체계	대분류	중분류	소분류	세분류
	NCS 미개발 분야			
연구원 주요사업	○ 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			
직무수행내용	○ AI 응용 로봇 지능화 및 고도화 기술 개발 - AI 기반 로봇 지능화 알고리즘, 데이터 처리 기술 개발 - 인간-로봇 협업 기술, 물리적 인간-로봇 상호작용 제어 기술 개발 - 초정밀 바이오 로봇을 위한 초정밀 구동 메커니즘 설계 및 제어 기술 개발 - 의료로봇(수술 및 진단, 재활 및 인체보조 로봇, AI 바이오 자율 실험실) 개발 관련 연구			
전형방법	○ 1차 서류전형 → 2차 종합면접 → 신원조사·합격자발표·신체검사 → 임용			
일반요건	연령	제한 없음		
	성별	제한 없음		
교육요건	학력	석사 학위 이상 소지자		
	전공	로봇공학, 기계공학, 제어공학, 전자공학, 컴퓨터공학		
필요지식	○ AI 기반 로봇 지능화 알고리즘 및 데이터 처리 기술 개발 경험 ○ 인간-로봇 상호작용 및 협업을 위한 제어 알고리즘 설계 경험 ○ 초정밀 바이오 로봇용 구동 메커니즘 및 센서 시스템 설계 경험 ○ 의료로봇(수술/진단/재활) 시스템 개발 및 의료기기 관련 지식 ○ 로봇 비전, 센서 융합, 신호처리 등 로봇 인지 시스템 개발 경험 ○ 강화학습, 딥러닝 등 AI 알고리즘의 로봇 응용 경험			
필요기술	○ AI 기반 로봇 지능화 및 자율화 기술 ○ 인간-로봇 물리적 상호작용 제어 기술 ○ 초정밀 바이오 로봇 구동 메커니즘 설계 및 제어 기술 ○ 다자유도 로봇 핸드 메커니즘 설계 및 촉각 피드백 기반 조작 제어 기술 ○ 자율 실험실 로봇 시스템 및 AI 기반 실험 최적화 기술			
직무수행태도	○ 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			
관련자격	○ 없음			
직업기초능력	○ 의사소통능력, 수리능력, 문제해결능력, 자기개발능력, 대인관계능력, 정보능력, 기술능력, 조직이해능력, 직업윤리			
참고 사이트	○ 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