

## NCS 기반 채용 직무기술서(기술-2)

<b>배치(예정) 본부 및 부서</b>	AI로봇연구소	<b>전략분야 R&amp;R</b>	4대 제조강국 실현과 AX/DX 대전환을 위한 첨단로봇·제조 혁신 선도		
	첨단로봇연구센터				
<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>	<ul style="list-style-type: none"> <li>○ 로봇 메커니즘 설계 및 로봇 시스템 개발                             <ul style="list-style-type: none"> <li>- 로봇 기구학, 동역학 기반 메커니즘 설계 및 해석 기술 개발</li> <li>- 휴머노이드 로봇 특화 구동부 및 로봇 HW 설계</li> <li>- 차세대 첨단로봇용 핵심 부품 기술 개발</li> <li>- 물리엔진 기반 로봇 시뮬레이션</li> <li>- 로봇 HW, SW System Integration 및 시스템 운영</li> </ul> </li> </ul>				
<b>전형방법</b>	○ 1차 서류전형 → (2차 전형 생략) → 3차 종합면접 → 신원조사·합격자발표·신체검사 → 임용				
<b>일반요건</b>	연령	제한 없음			
	성별	제한 없음			
<b>교육요건</b>	학력	학사학위 이상 소지자			
	전공	기계공학, 로봇공학, 메카트로닉스 등			
<b>필요지식</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>○ 로봇 기구학, 동역학 이론 및 물리엔진 기반 시뮬레이션, 수치해석 기법</li> <li>○ 링크·조인트·구동계 설계를 위한 기계요소 및 기계설계 지식 (CAD, Simulator 활용 지식)</li> <li>○ 모터, 감속기, 센서 등 로봇 핵심 부품의 구조 및 동작 원리</li> <li>○ 로봇 HW-SW 통합 아키텍처 및 시스템 운영 구조</li> </ul>				
<b>필요기술</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>○ 로봇 메커니즘 설계 및 기구학·동역학 해석 기술 및 소프트웨어 고급 활용 기술</li> <li>○ 차세대 첨단로봇용 핵심 부품 설계·평가·검증 기술</li> <li>○ 물리엔진 기반 로봇 시뮬레이션 환경 구축 및 분석 기술</li> <li>○ 로봇 HW, 제어 SW, AI 모듈 간 System Integration 기술</li> </ul>				
<b>직무수행태도</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>○ 객관적인 판단력, 논리적 분석 태도</li> <li>○ 적극적인 업무 태도, 긍정적인 업무 태도</li> <li>○ 맡은 일을 끝까지 완수하는 책임감 있는 태도</li> <li>○ 조직의 일원으로 구성원과 융화하며 상호 협력하려는 자세</li> <li>○ 원칙을 준수하고 청렴하며 공정한 업무 처리 태도</li> </ul>				
<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