

NCS 기반 채용 직무기술서 (연구-13)

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 융합 로봇 지능화 및 고도화 기술 개발 - AI 기반 로봇 지능화 알고리즘 개발 - 로봇용 온디바이스-AI를 위한 FPGA/SoC 기반 하드웨어 및 알고리즘 설계 - 초정밀 바이오 로봇을 위한 초정밀 구동 메커니즘 설계 및 제어 - 의료로봇 (수술 및 진단, 재활 및 인체보조 로봇, AI 바이오 자율 실험실) 개발 관련 연구				
전형방법	○ 1차 서류전형 → (2차 전형 생략) → 3차 종합면접 → 신원조사·합격자발표·신체검사 → 임용				
일반요건	연령	제한 없음			
	성별	제한 없음			
교육요건	학력	석사학위 이상 소지자			
	전공	로봇공학, 기계공학, 제어공학, 전자공학, 컴퓨터공학 등			
필요지식	○ AI 로봇에 포함되는 센서, 액추에이터, 통신 인터페이스를 포함한 시스템 설계 및 최적화 경험 ○ 강화 학습, 딥러닝 등 AI 알고리즘 개발을 위한 AI 학습/최적화/사용 경험 및 지식 ○ FPGA 및 SoC를 활용한 고성능 알고리즘 설계 및 구현 경험 ○ HDL(VHDL/Verilog) 또는 상위 수준 설계 도구를 사용한 하드웨어-소프트웨어 공동 설계 경험 ○ 피에조, 전자기, 열 기반 등 다양한 초정밀 구동 기술과 이를 제어하는 알고리즘 설계 경험				
필요기술	○ 초정밀 로봇 제어 및 시스템 통합 기술 ○ AI 및 머신러닝 기반 로봇 지능화 기술 ○ SoC/FPGA 기반 알고리즘 설계 및 하드웨어 구현 기술 ○ 초정밀 바이오 로봇 구동 메커니즘 설계 및 제어 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 필요기술은 별도로 표기되어 있지 않는 한 1개 항목 이상 해당 시 지원 가능