

【NCS기반 직무기술서】

| | | | | |
|----------------|--|---|-----|---|
| 한국전자통신연구원 | | 분류 체계 | 구분 | 연구원 자체 직무분석을 통해 도출 |
| 채용 분야 | 일반연구 | | 대분류 | 초지능 |
| 채용 예정 인원 | 1명 | | 중분류 | 인간과 자율지능시스템의 상호작용이 가능한 자율지능공존기술 연구 |
| | | | 소분류 | 혼재된 상황에서 다양한 객체의 의도와 상황을 스스로 인지하고 행동하는 자율이동체 지능화 기술 연구 |
| 기관 소개 | 한국전자통신연구원은 정보, 통신, 전자, 방송 및 관련 융합기술 분야의 핵심·미래기술을 연구개발하고, 성장동력 창출 및 성과확산을 통해 국가경제·사회 발전에 기여함 | | | |
| 전형 절차 | 서류전형 → 전공세미나(전공면접) → 종합면접(인성검사 포함) → 임용 | | | |
| 직무 수행 내용 | ○ (자율비행) 완전자율비행을 위한 주변 환경과 스스로의 상태를 인지하여 자율적인 판단으로 비행할 수 있도록 하는 SLAM 기술 연구 ○ (인공지능 자율비행) 자율비행의 핵심기술인 pose estimation의 인공지능 신경망 대체 기술 연구 | | | |
| 근무지 | 한국전자통신연구원 본원(대전광역시 유성구 가정로 218 한국전자통신연구원) | | | |
| 일반 요건 | 연령, 성별 | ○ 연령: 무관 ○ 성별: 무관 | | |
| | 연구실적 | ○ 아래의 연구실적 자격 중 하나에 해당하는 자(접수마감일 기준 최근 5년 이내) ① SCIE급 이상 논문을 1편 이상 게재한 자(제1저자 또는 교신저자에 한함) ② 이에 준하는 국제학술대회 발표논문 실적*을 1건 이상 보유한 자 (제1저자 또는 교신저자에 한함) * 공고문 하단에 첨부된 우수 국제학술대회 목록 참고 ③ 국제특허를 1건 이상 등록한 자 | | |
| | 기타 | ○ 국가공무원법 제33조(결격사유)와 연구원 규정(인사규정 제10조)의 임용 결격사유가 없는 자로 해외여행에 결격사유가 없는 자 ○ 「부패방지 및 국민권익위원회의 설치와 운영에 관한 법률」 제82조 (비위면직자 등의 취업제한)에 해당하지 않는 자 ○ 병역의무 대상자(남성)는 군필자*, 면제자 또는 병역특례 대상자** * 군필자는 2023. 2. 28.까지 군 복무를 마칠 수 있는 자 ** 연구직(일반연구)에 한하여 병역법 및 동법 시행령에 따라 전문 연구요원 전직 요건을 갖춘 자 지원 가능(창업목표연구 제외) ○ 국가연구개발사업 참여 제한이 없는 자 ○ 임용일부터 정상근무가 가능한 자 | | |
| 교육 요건 | 학력 | ○ 석사 이상 ※ 2023년 2월 28일까지 국내외 석사학위 취득자 포함(학위증명서 수여일 기준) ※ 석/박사 학위 취득예정자의 경우, 최종 합격 후 2023년 2월 28일까지 석사/박사 졸업증명서를 제출하지 못하는 경우 합격 취소 | | |
| 관련 경력 | ○ 드론 설계/제작, 자율비행 기술 개발 관련 유경험자 ○ 국가연구개발 사업 참여 유경험자 | | | |

| | |
|----------------|---|
| 필요 지식 | <ul style="list-style-type: none"> ○ (드론 자율비행) 드론 동역학 및 비행제어 기본 지식 ○ (자세 추정) 자율비행의 핵심기술인 pose estimation 기본 지식 ○ (환경/객체 인식) 다중센서 활용 및 인공지능(영상처리, 객체탐지) 지식 ○ (공통) SW 프로그래밍 전문 지식 |
| 필요 기술 | <ul style="list-style-type: none"> ○ (무인비행체 제어) 드론의 자율비행을 위한 항법/제어 지식 기반 비행제어 기술 <ul style="list-style-type: none"> - 드론 동역학 및 자세 제어 기술, 비행 및 패스 추종을 위한 경로 생성 및 제어 기술, 다중 센서 캘리브레이션 및 센서 데이터 융합 기술, 드론 설계, 조립, 최적화, 및 비행 기술, 드론 비행을 위한 시뮬레이션 환경 구축 및 비행 시험 기술 ○ (자세 추정) 자율비행의 핵심기술인 pose estimation 기본 지식 <ul style="list-style-type: none"> - EKF, ICP 등 자세 추정을 위한 기반 기술 ○ (환경/객체 인식) 환경 및 객체 인식을 위한 인공지능 및 영상처리 기술 <ul style="list-style-type: none"> - 머신러닝을 이용한 영상 기반 객체 탐지 기술, 영상 기반 머신러닝을 위한 아키텍처 설계 및 학습 기술, 다중 센서 간 데이터 융합 기술, 임베디드 시스템 기반 영상처리 기술 ○ (공통) 다양한 개발환경(리눅스/윈도우 등)에서의 프로그래밍 언어(C/C++ 필수, Python 등)를 포함한 SW 시스템 개발 기술 |
| 직무 수행 태도 | <ul style="list-style-type: none"> ○ 새로운 도전과 창의 ○ 선제적 변화 및 혁신 의지 ○ 연구협업을 위한 소통 및 협력 |
| 직업 기초 능력 | <ul style="list-style-type: none"> ○ 의사소통능력, 대인관계능력, 수리능력, 문제해결능력, 자기개발능력, 자원관리 능력, 조직이해능력, 정보능력, 기술능력, 직업윤리 |
| 기타 | <ul style="list-style-type: none"> ○ 참고사이트 : www.ncs.go.kr ※ 위 내용은 NCS 미개발 직무로 한국전자통신연구원의 별도 직무분석을 통해 도출되었습니다. 향후 NCS 개발동향과 기관 주요사업 변경 등 내·외부 상황에 따라 변경될 수 있음을 양지하여 주시기 바랍니다. ○ 상기 직무는 지원자가 입사 시 수행할 대표 전문 분야의 직무이며, 입사 후 해당 직무 외 관련된 타 직무도 수행할 수 있습니다. |