

[NCS기반 채용 직무 설명자료]

한국전자통신연구원		분류 체계	구분	연구원 자체 직무분석을 통해 도출
채용 분야	전문연구요원		대분류	초지능
채용 예정 인원	1명 이내		중분류	자율지능공존기술
			소분류	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	○ (무인비행체 자율 비행) 자율비행을 위한 비행체 정밀 자세제어, 유도/항법 기술 개발 ○ (상황 인식) 상황 인식을 위한 인공지능(컴퓨터 비전) 및 센서 데이터 퓨전 기술 개발			
근무지	한국전자통신연구원 본원(대전광역시 유성구 가정로 218 한국전자통신연구원)			
일반 요건	연령, 성별	○ 병역특례 전문연구요원 신규편입대상자로서 결격사유가 없는자 ※ 병역필자, 병역면제자, 여성 등 병역특례 대상이 아닌 자는 지원 불가		
	기타	○ 국가공무원법 제33조 및 연구원 규정에 의한 임용 결격사유가 없는 자		
교육 요건	학력	○ 석사이상 (2020년 3월 31일 까지 국내·외 석사학위 취득자 포함 (학위증명서 수여일 기준)) ※ 석사/박사 학위 취득예정자의 경우, 최종 합격 후 석사/박사 졸업증명서를 제출하지 못하는 경우 합격 취소		
관련 경력	○ 무인비행체 설계, 제어기 또는 응용 개발 관련 프로젝트 유경험자 우대 ○ 데이터 퓨전 또는 컴퓨터 비전 관련 프로젝트 참여 유경험자 우대			
필요 지식	○ (드론 자율 비행) 드론 동역학 및 GNC 기본 지식 ○ (상황 인식) 다중센서 활용 및 영상처리 지식 ○ (공통) SW 프로그래밍 전문 지식			
필요 기술	○ (무인비행체 제어) 드론의 자율비행을 위한 항법/제어 지식 기반 비행제어 기술 - 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 ○ (상황 인식) 환경 및 상황 인식을 위한 인공지능 및 영상처리 기술 - 머신러닝을 이용한 영상 기반 상황인식 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, 자원관리능력, 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.