

한국과학기술원 NCS 기반 직무기술서 - 연구직

채용분야	연구직	분류체계	대분류	중분류	소분류	세분류
			19. 전기·전자	03.전자기기개발	08. 로봇개발	03.로봇소프트웨어설계
설립이념	<ul style="list-style-type: none"> ○ 한국과학기술원법 - 깊이 있는 이론과 실제적인 응용력으로 국가 산업 발전에 기여할 고급 과학기술 인재 양성 - 국가 정책으로 추진하는 중장기 연구 개발과 국가 과학기술 저력 배양을 위한 기초응용 연구 수행 - 각 분야 연구 기관 및 산업계와 연계한 연구 지원 					
KAIST 주요사업	<ul style="list-style-type: none"> ○ Education: 창의적 인재 육성, 융합교육 강화, 글로벌 과학기술 리더 양성, 교육인적 역량 강화 ○ Research: 우수 연구 과제 발굴 지원, 특성화된 연구인력 확보, 창업문화 선진화, 고부가가치 지적재산권 창출 및 기술이전/사업화 촉진, 선도적 대형과제 발굴 ○ Cooperation: 국제적 수준의 근무 환경 조성, 글로벌 리더십을 위한 다양한 협력 ○ Administration: 외국인 학생·교원 대상 행정·기술 서비스 제공(Bi-lingual Campus 운영 지원) 					
성장 동력	<ul style="list-style-type: none"> ○ Vision: 글로벌 가치창출 세계 선도대학(Global Value-Creative World-Leading University) <ul style="list-style-type: none"> - 지식창조형 글로벌 융합인재 양성 허브 (Hub for Fostering Knowledge Creation and Global Convergence Talents) - 세계적 신지식 신기술 창출 진원지(Center for the World-Leading New Knowledge and Technology) ○ 5대 혁신: 교육혁신, 연구혁신, 기술사업화혁신, 국제화혁신, 미래전략혁신 ○ 3C Spirit: Challenge, Creativity, Caring 					
담당 업무	<ul style="list-style-type: none"> ○ 로봇 소프트웨어 개발자 (Robot Software Engineer) <ul style="list-style-type: none"> - 로봇 경로 계획 알고리즘 개발 - Linux, Python/C++ 프로그래밍 개발 - 로봇 학습 기반 제어 알고리즘 개발 					
직무수행 내용	<ul style="list-style-type: none"> ○ 휴머노이드 로봇, 4족로봇, 모바일 로봇 등 다양한 로봇 플랫폼 연구 개발을 위한 소프트웨어 개발 <ul style="list-style-type: none"> - 로봇 경로 계획 알고리즘 개발 - Linux, Python/C++ 프로그래밍 개발 - 로봇 학습 기반 제어 알고리즘 개발 					
필요지식	<ul style="list-style-type: none"> ○ (소프트웨어 개발) <ul style="list-style-type: none"> - 프로그래밍 언어에 대한 지식 - 로봇 소프트웨어 공통 요소에 관한 지식 					
필요기술	<ul style="list-style-type: none"> ○ (소프트웨어 개발) <ul style="list-style-type: none"> - Linux, Python/C++ 프로그래밍 기술 - 로봇 학습 기반 제어 알고리즘 개발 					
직무수행태도	<ul style="list-style-type: none"> ○ 개발자 간의 원활한 의사소통 태도 ○ 분석을 정확하고 세밀하게 하려는 태도 ○ 자발적 동기 부여 ○ 문제해결을 위한 분석적인 사고와 창의성 ○ 책임감 및 근면성을 겸비한 주인의식 					
직업기초능력	<ul style="list-style-type: none"> ○ 직업윤리, 기술능력, 대인관계능력, 문제해결능력, 수리능력, 문제해결능력, 자기개발능력 					
참고사이트	www.ncs.go.kr , www.kaist.ac.kr					