

Job Description

□ 기본 사항

요청부서	환경안전연구소 인프라설비개발PJT	팀장	장00 부사장
		그룹장	이00 CL4
채우요건	정규직	채우직급	간부급
근무지역	삼성전자 DS부문 화성 캠퍼스		
직무명/Project명	<u>로봇제어설계 / 인프라 위험작업자동화</u>		
주요 활용분야	<ul style="list-style-type: none"> - 위험작업 자동화를 위한 로봇시스템통합(System Integration)/제어(Control)/인식(Perception) 기술 개발 . 모바일 매니플레이터 제어 및 모션 플래닝 . 매뉴얼 설비 자동화를 위한 자동화 작업 Tool 개발 및 제어 . 다중 복합센서 융합 기반, 물체/환경/상황 인식시스템 및 알고리즘 개발 		

□ 상세 자격요건

업무경험	<ul style="list-style-type: none"> - 로봇제어, 영상처리, 센서융합 또는 인공지능기술을 활용한 연구 또는 실무 有경험자 - 모바일로봇 & 매니플레이터 Integration 有경험자
전문지식	<ul style="list-style-type: none"> - 로봇제어, 센서융합, 인공지능 관련 전공 - 동역학 시뮬레이션 및 강인제어 알고리즘 개발 역량 - 데이터 수집 및 정량적/정성적 자료 가공, 분석 역량
필수 Check Point	<ul style="list-style-type: none"> - 석사 이상(로봇제어/영상처리/센서융합/인공지능 관련 학위) - 석사학위 취득후 4년 이상의 경력자 또는 박사학위 보유자
Target 업 체	<ul style="list-style-type: none"> - 로봇관련 기업 (LG전자, 두산로보틱스, 현대로보틱스 등) - 국내/외 우수 대학 연구소
기 타 (자격증 등)	<ul style="list-style-type: none"> - 로봇제어/영상처리/센서융합/인공지능 관련 분야 박사학위 우대 - Tensorflow, PyTorch 등 딥러닝프레임워크 사용가능자 우대 - ROS(Robot Operating System) 사용가능자 우대