

“원격제어연구 분야” 직무 상세내용

채용분야 (채용직종)		연구직	직무명	원격제어연구
조직의 업무	업무목표	<ul style="list-style-type: none"> ○ 핵융합 실증로 주요 구성품의 원격 교체 및 유지보수 기술 개발 <ul style="list-style-type: none"> - 원격유지보수 기술 개발 전략 수립 - 원격제어 로봇 설계/제작/운영 기술 개발 - 실증로 원격유지보수 개념설계 		
	주요수행 업무	<ul style="list-style-type: none"> ○ 원격유지보수 기술 개발 전략 수립 ○ In-bore laser cutting/welding 장비 설계/제작/운영 기술 개발 ○ Robot Arm 설계/제작/운영 기술 개발 ○ 실증로 원격유지보수 장치 Digital Twins 활용 연구 ○ 실증로 원격유지보수 개념설계 		
채용분야 직무 수행 내용		<ul style="list-style-type: none"> ○ 원격유지보수 기술 개발 전략 수립 <ul style="list-style-type: none"> - 중장기 R&D 로드맵 작성 등 ○ 원격유지보수 로봇 설계/제작/운영 기술 개발 수행 <ul style="list-style-type: none"> - In-bore laser cutting/welding device 기술 개발 - Robot Arm 기술 개발 ○ 실증로 원격유지보수 개념설계 수행 <ul style="list-style-type: none"> - 블랑켓, 디버터, Ex-vessel 장치, Hot-cell 장치 등 - 토카막 건물 인터페이스 등 ○ 실증로 원격유지보수 관련 국제 공동연구 수행 <ul style="list-style-type: none"> - UKAEA-RACE 등 		
필요지식		<ul style="list-style-type: none"> ○ 핵융합장치 유지보수에 대한 이해 ○ 원격유지보수 로봇 설계 및 제작 지식 ○ 원격유지보수 로봇 운영/활용 지식 ○ 메카트로닉스 (기계/전기/전자 공학 등) 공학 지식 		
필요기술		<ul style="list-style-type: none"> ○ 원격제어 로봇 구조 및 동력학 설계 능력 (ANSYS, ADAMS 등 관련 코드) ○ 원격제어 로봇 제어/운영 프로그래밍 기술 ○ 국제 공동연구 및 해외자료 파악을 위한 외국어 능력 		

“경비직” 직무 상세내용

채용분야 (채용직종)		공무직	직무명	경비직
조직의 업무	업무목표	○ 플라즈마기술연구소 시설물의 보안 경비		
	주요수행 업무	<ul style="list-style-type: none"> ○ 플라즈마기술연구소 건물 및 출입구 출입자 관리 ○ 플라즈마기술연구소 보안 시스템 운영 및 관리 ○ 플라즈마기술연구소 시설물의 보안관리 업무 		
채용분야 직무 수행 내용		<ul style="list-style-type: none"> ○ 플라즈마기술연구소 건물 및 출입구 출입자 관리 <ul style="list-style-type: none"> - 연구소 내.외부 출입자의 통제 및 출입관리 - 출입카드 대여 및 출입카드의 관리 - 출입기록지 및 개인정보 활용동의서 작성 관리 ○ 플라즈마기술연구소 보안 시스템 운영 및 관리 <ul style="list-style-type: none"> - 보안시스템의 출입자 등록, 삭제 및 시스템의 관리 - CCTV관리 및 관제 - 차량출입통제기의 관리 및 통제 - 출입기록지의 검색, 열람 및 출력 업무 ○ 플라즈마기술연구소 시설물의 보안관리 업무 <ul style="list-style-type: none"> - 순찰을 통한 시설물 보안관리 및 화재 방지 - 소방시설물의 관제를 통한 위기발생 상황시 대응 - 연구시설물의 반출, 반입 통제 		
필요지식		○ 신입경비교육 이수(경비업법 시행규칙 제15조, 제16조에 따른 교육과목 이수자)		
필요기술		○ PC 기본 사용 가능		