

<전임교원 공개초빙 공고용>

지원자를 위한 학과소개 및 발전계획

정년트랙	비정년트랙			학과	미래모빌리티공학과	초빙분야 (한글 및 영문)	제어시스템 (로보틱스 HW응용, 동역학, 자동제어, 전기자동차 등) Control Systems (Robotics HW applications, Dynamics, Automatic Control, Electric Vehicles, etc.)
	교육	연구	산학				
☒	☐	☐	☐				

학과소개 및 발전계획

- 미래모빌리티공학과는 미래형 모빌리티 산업을 위해 창의적이고 융합형 혁신 인재를 양성하는 것을 목표로 사업계획서를 제출하였으며, 교육부로부터 첨단학과 증원 승인을 받았다. 이에 따라 기존의 공과대학 AI모빌리티공학과와 정보통신대학 전자공학과와 일부를 통합하여 융합 개편·확대하고, 첨단ICT융합대학 아래에 2025학년도부터 새로이 오픈되었다.
- 본 학과의 교육과정은 Smart Mobility, Embedded Mobility, Connected Mobility의 세 분야로 나누어 구성되어 있으며, 전통적인 자동차 전장 장치 지식 및 기술 외에도 4차 산업혁명 핵심기술인 빅데이터, IoT, UAV(Unmanned Aerial Vehicle), 로봇, 자율주행, SDV(Software Defined Vehicle) 등 각 분야에 대한 핵심 전공 지식 학습을 위해 18개의 혁신 과목을 개발 및 강의한다. 이를 통해 각 분야별 역량을 배양하고, 심화 학습을 통한 융합형 인재를 육성하는 것을 목표로 한다.
- 본 학과는 2025년 3월 1일자로 학과 오픈을 예정으로 AI모빌리티공학과와 전자공학과 교원이 원소속 변경을 통해서 필요한 교수 자원을 충족할 예정이나 본 공모 신청의 대상인 Smart Mobility 분야의 첨단 연구 분야의 기본이 되는 전기자동차를 아우르는 제어시스템 등의 연구를 전적으로 담당할 수 있는 인력은 부재 상태이다.
- 승인된 사업계획서 교원 채용 로드맵에 의거하여 초빙된 신임 교원과 기존 전임 교원들의 협업을 통해 “차세대 모빌리티 인공지능 연구 그룹”을 구성하고 첨단 융합 연구와 연계하여 ERC, SRC, ITRC 등 대형과제를 수주할 수 있는 기반을 마련할 계획이다.

신임교원 활용방안(기대 사항 등)

- 신임교원의 역할, 활용방안
 - 관련분야 학부 및 대학원 교과목 강의 및 교육 내용 개발 수행, 소학회 지도 수행 등
 - 제어시스템(동역학, 자동제어, 전기자동차) 기반 모빌리티 분야 향후 발전 로드맵에 부합하는 융합 연구그룹 구성
 - 다양한 모빌리티 시스템으로의 융합을 위한 선도 기술 개발 연구 수행
- 각 분야별(교육/연구/봉사/기타) 목표달성 계획
 - 모빌리티입문설계, 모빌리티기초실험, 회로이론, 자동제어, 전동기제어, 전력전자공학, 최적화이론, 하이브리드 자동차공학, 모빌리티융합연구 등 학부 스마트 모빌리티 과목 및 전기자동차, 고급전력전자공학 등 대학원 과목 강의 담당
 - 제어시스템(동역학, 자동제어, 전기자동차) 기술에 모빌리티 연관의 다양한 요소 기술을 갖춘 교내외 관련 분야 연구진과 협업으로 대형 과제 수주
- 계획 달성의 구체성 및 실현 가능성, 학교발전 방향과의 조화 등
 - 학과 인재 양성 목표에 부합하는 선도적인 첨단 산업 수요에 맞는 생성형 인공지능 및 양자 인공지능 모빌리티 분야의 창의적 융합형 인재 육성
 - 교내외 연구기관과의 활발한 협업을 통한 대학원 연구 활성화 및 매체 홍보 효과 기대
- 학교 및 학과 차원의 지원 사항
 - 조교수 3학점 시수감면 및 대학원생 확보를 위한 수업 배정: 3-4학년 전공 수업을 배정하여 우수 학생의 대학원 진학 유도
 - 신임교원 정착지원금 및 학과 예산 지원: 빠른 연구 환경 조성을 위한 학과 예산의 연구/교육 기기 구입 지원
 - 행정 부담 최소화: 임용 후 1년 동안 학과 행정 업무 최소화 및 연구에 몰두할 수 있는 환경 제공