LG Innotek

서강대 - LG이노텍 AI/SW Track

전자/기계/컴퓨터공학 산학장학생 모집

지원서 접수 ~ 11/13(금) 14:00 마감

LG이노텍에 대해 궁금하다면?

모집분야

로보틱스	• [전자/기계/컴퓨터] System Integration·Learning·VLA·RFM • [기계] 로봇 Hand·Actuator·Tactile·Vision HW
자율주행	• [전자/기계/컴퓨터] System Integration·Learning·VLA·RFM • [전자] 자율주행 센서(라이다/레이더/카메라) 융합 SW • [전자] Perception & Prediction, Planning, Control, V&V SW
차량통신	• [전자/컴퓨터] 자율주행·편의제어 차량 통신 SW
설계해석	• [기계] 구조, 열/유동, EMI/EMC Simulation

모집요건

필수 '26년 10월 기준 서강대 전자/기계/컴퓨터공학 학부 3학년 2학기 ~ 석사 2학기 재학생

- 서강대 전자/컴퓨터/기계공학 석사 진학을 원칙으로 함.(장학생 기간 중 휴학 불가)
- 학부 8학기 재학생은 '27학년도 전기 대학원 모집에도 별도 지원해야 함.

우대 OPIc IM3 or TOEIC Speaking IM3 이상

선발혜택

- LG이노텍 채용확정 (학비 보조금 지원기간의 2배 의무근무)
- 정규 학기 등록금 전액 실비 지원
- 학비 보조금 지원 (학사 월 80만원, 석사 월 120만원)
- 하계 인턴십 진행
- 현업 연구원과의 멘토링
- 국내외 주요 학회 참가지원

※ 프로그램 운영 기준 및 내용은 자사 사정에 따라 변동될 수 있습니다.

육성과정

권장 수업 이수
*6학점 이상 필수, B학점 취득 시 인정

+

Track 특화 과목
*LG이노텍 기술 특화 과목

+

별도 육성 프로그램

전형절차

서류접수 ~11/13(금) > 인적성검사 11/20(금) or 11/21(토) > 1차면접 11월 말 > 2차면접 12월 초 > 최종합격 12월 중

※ 상세 전형 일정은 변동될 수 있습니다.

서강대 - LG이노텍 AI/SW Track **전자/기계/컴퓨터공학 산학장학생 모집**

LG Innotek

모집분야 상세

모집분야	직무 상세설명	지원가능 전공
로보틱스 (HW)	■ 로봇 Hand·Actuator·Tactile·Vision HW • 휴머노이드 및 로봇 손의 다자유도 기구·메커니즘 설계 • 소형·고출력 모터, 감속기, 엔코더 및 센서를 통합한 Actuator Module 개발 • 로봇 손의 파지력, 정밀도, 강성, 백래시 및 내구성을 고려한 구동계 설계 • 촉각·압력·힘/토크 센서 구조 및 패키지 설계와 로봇 손 내부 센서 통합 • 로봇 손·매니퓰레이터 구조·동역학 해석, 공차·신뢰성 검증 • 손·팔·센서 인터페이스 정의 및 로봇 시스템 통합 • 비전 센서 모듈(카메라/라이다/레이더 등)의 광학·기구·전자 통합 설계 • 시제품 제작·성능 평가 및 차세대 로봇 손·Actuator 선행 기술 연구	기계
로보틱스/ 자율주행 (AI 통합·학습)	■ System Integration·Learning·VLA·RFM • 로봇 손·팔·비전·촉각·제어기를 통합한 시스템 구조 설계 • Hand Manipulation Task 정의 및 작업별 성능평가·실패 분석 • 멀티모달 센서(카메라·라이다·촉각·힘/토크) 기반 인지 기술 개발 • 비전·촉각·고유감각 정보를 활용한 물체 파지·정밀 조작 학습(Grasping, Dexterous Manipulation) • 모방학습·강화학습 기반 로봇 행동 학습 및 물리엔진 합성 데이터 기반 정책 학습(Sim-to-Real) • VLM/VLA 및 RFM(Robot Foundation Model) 기반 작업 계획 및 행동 생성 연구 • 대규모 로봇 행동 데이터의 수집·학습·평가 순환 체계 구축(Data Flywheel) • Simulation 환경을 활용한 Synthetic Data 생성 및 Policy 학습·검증 • 학습 모델의 엣지 AI(NPU) 최적화 및 실제 로봇 시스템 배포 • 최신 논문·오픈소스·Foundation Model 분석을 통한 차세대 Physical AI 기술 내재화	전자· 기계· 컴퓨터
자율주행 (센서 융합 SW)	■ 자율주행 센서(라이다/레이더/카메라) 융합 SW • Extrinsic Calibration, Real Time Online Calibration 알고리즘 개발 • Deep Fusion 기반의 멀티모달 센서 융합 알고리즘 설계 • Calibration 정확성 및 견고성(Robustness) 검증을 위한 시뮬레이션 및 실차 테스트 자동화 • 센서 조합 기반 Object Detection&Tracking을 위한 Perception DL 개발 • 라이다/레이더/카메라 신호처리 및 카메라 영상처리 알고리즘 개발	전자
자율주행 (판단·제어 SW)	■ Perception & Prediction, Planning, Control, V&V SW • Modular E2E 자율주행 스택 Integration을 고려한 Prediction, Planning DL 개발 • 인지 결과를 바탕으로 주변 상황을 예측하고 주행 경로를 계획하는 딥러닝 모델 개발 (Prediction, Planning DL) • 자율주행 차량의 횡·종방향 제어 모듈 설계 및 구현(Lateral/Longitudinal Control) • 자율주행 AI 개발 전 과정을 위한 인프라 설계(Data Engine, Training, Evaluation, Deployment) • 자율주행 시스템(센서·인식·판단·제어) 검증 계획(V&V Plan) 수립 및 실행	전자
Connectivity (SW)	■ 자율주행·편의제어 차량 통신 SW • LTE/5G(3GPP)·블루투스·Wi-Fi·초광대역(UWB) 기반 프로토콜 개발(Telematics, Digital Key) • In-Cabin Radar 기반 동작 인식·생체신호 감지 및 위치 추정 알고리즘 개발 (Gesture, Vital Sensing, Localization) • 임베디드 기기용 머신러닝 모델 개발(Embedded ML) • 임베디드 리눅스 커널 설정, 통신 미들웨어 및 데이터 통신 기능 개발 (Embedded Linux Kernel Configuration, RIL, oFono, TCP/IP, UDP) • 마이크로컨트롤러(MCU) 제어, 차량 내부 통신(CAN) 인터페이스 제어 및 메모리 최적화 (NAND, SDRAM) • Cybersecurity 기술 개발 및 ASPICE 기반 SW 개발	전자·컴퓨터
CAE Simulation	■ 구조, 열/유동, EMI/EMC Simulation • 선행/양산개발 제품 설계 시뮬레이션 및 제조/생산 공정 시뮬레이션 • 기반 공정의 열·기계적 응력, Package Warpage 거동 예측, 박막 변형 예측 • EMI/EMC Simulation(System Level CE/RE 시험평가 예측, EMS/ESD 시험평가 예측)	기계

지원방법

① LG Careers(careers.lg.com) 접속, 회원가입으로 개인 계정 생성
② '로그인' 클릭 후 추천채용 전용 계정으로 로그인
③ '기존 회원 로그인' 창이 나타나며 개인 계정으로 로그인
④ '서강대 Track 산학장학생' 공고 클릭, 내용 확인 후 지원서 작성

추천채용 전용 계정 ID : SOGANG26 PW : 1113sogang!