|  |
| --- |
| 마스터 자기소개서 -> 이걸 바탕으로 다시 **수정**해서 **적용**시켜야 하기에, 그대로 복붙하지 않기!  도전 열정 소통 경청 배려 적극 노력 꼼꼼 소통  -> 이 단어들이 너무 많지 않게, 이게 많으면 내가 “직무”에 대해서 잘 모른다는 방증  추상적인 단어가 아닌 내용으로 들어갈 수 있도록 |

|  |
| --- |
| 1. 성장배경 (700자) 직업관 및 진로 선정 계기 -> 직무 관련 특정 사건 및 영향 인물 위주 서술, 경험 공통점 요약 |
| “미래 기술의 기초, 임베디드 시스템“  과학 동아라는 책자에서 자율주행 차량과 같은 미래 기술에 대한 글을 보며, 미래 사회의 모습에 대해서 상상을 해본 적이 있었습니다. 이러한 상상은 제가 전자공학과에 진학하는 계기가 되었고, IoT와 같은 기술이 미래 기술의 기초를 이룰 것 같아 관심이 갔습니다.  이러한 IoT와 관련된 기술로 임베디드 시스템을 알아가며, MCU의 기초와 활용에 대하여 알아보며 이러한 기술에 대해 흥미가 생겼고, 이 기술의  이러한 경험들은 저에게 큰 영향을 미쳤습니다. 로봇과 IoT는 단순히 흥미를 넘어서 제 인생의 목표가 되었습니다. 앞으로도 저는 임베디드 시스템과 IoT 기술을 활용하여 시스템을 개발하고, 이를 통해 사회에 기여하고자 합니다. |
| 1. 성격 장, 단점 및 생활 신조 (700자, 가능하면 장점 350 / 생활 신조 250 / 단점 350) |
| “협업의 체득”  23년 7월부터 약 10개월간의 유니티 프로젝트를 통해 타인이 정의한 파일을 이해하고 활용하는 능력을 향상시켰고, 협업을 체득하였습니다.  프로젝트 진행에 있어 밑바탕이 되는 Asset과 팀원의 코드 이해는 필수 불가결이었습니다. 기초가 되는 Asset을 이해하고 이를 활용하는 능력을 길렀으며, 이 과정에 있어 필요 기능을 선택하고 추합하는 능력을 길렀습니다. 또한 팀원의 코드 작성 의도를 파악하고, 이를 바탕으로 제가 필요한 기능을 추합하는 능력도 길렀습니다.  프로젝트 진행에 있어 서로 작업이 겹치지 않기 위하여 필요 기능들을 사전에 정의 하였고, 기능간 상호 의존성을 확인한 후 구현하였습니다. 당시 기능은 시스템 Main 기능, UI/UX, Feedback 기능 등으로 나뉘었습니다. 이때 구현간 다른 기능과 연관되어 필요한 기능이 생기거나 선행되어야 하는 기능이 있는 경우가 있었습니다. 이러한 경우 회의 또는 개인 연락을 통해 기능을 요청하거나, 프로젝트 진행 현황 및 개인 리소스 현황 등을 통해 필요 요소를 정리하고, 앞으로 개발 진행 방향을 확정지음으로서 가능한 문제들을 미연에 방지하였습니다. 또한 Agile 방식을 통해 상호간 작업 현황을 짧게는 하루, 길게는 1주 단위로 공유하고, 현황을 확인 한 것에 대해 서로 질문하는 등 협업에 있어 소통의 중요성을 알았습니다.  “몰입의 심화”  한번 시작한 분야에 대해서는 몰입이 심한 편입니다. 최근 10개월간 유니티 프로젝트를 심도있게 다루어보았으나, 그만큼 임베디드 및 진로와 관련된 분야에 취약해짐을 느꼈습니다. 따라서 진로와 관련되어 부족한 점을 보완하기 위해 대학시절 동아리 선배를 통해 SDV 관련 컨퍼런스를 듣고 자료를 정독하는 한편, 한국전자제조산업전 방문을 통해 센서 제작 등 제조업체들을 알아보았으며, 임베디드의 기본과 관련된 책자 정독 및 학부시절 자료를 탐독하였습니다. 이렇듯 여러 방면을 통해 부족한 점을 채우려고 꾸준히 노력하는 엔지니어가 되겠습니다.  “HW, SW, ROTC”  저는 제 지원 분야 관련하여 HW, SW적 역량이 모두 필요하다고 생각하였습니다.  HW 역량은 ICT 공모전과 논문 작성을 통해 발전시켰습니다. 그 중 논문 작성간에는 게임을 제작하고 이에 호환되는 컨트롤러를 만들며 SW 사고력과 HW 분석능력을 길렀습니다. 그 중 HW로 자이로 센서의 Raw값 출력을 확인하고, 그 값을 분석하여 응용하는 것에 초점을 맞추어 진행해 보았습니다. 센서 값에 필터를 적용하는 등 이를 활용할 방법도 고려해 정리를 마친 후 이를 직접 만든 SW에 적용, 작동을 확인하고 좀 더 실 상황에 이용할 수 있도록 시스템 조정까지 해보았습니다.  SW 역량은 Python을 활용한 Large Data Sorting 기능 활용, 이를 통한 분석도 해보았으며 C#을 활용한 유니티 프로그램 개발을 팀 프로젝트로 진행하였습니다. 필요한 기능을 사전에 정의하고, 기능간의 연관성을 정리한 뒤 개인별로 그 기능을 구현하기 위한 방법을 고민하고 구현을 하며 이후 기능을 합쳐서 정리하는 등 프로젝트를 진행하였습니다. 해당 프로젝트를 통해 Main에서 어떻게 다른 기능으로 커넥션을 이어나가면 좋을지 고민하고, 설계하는 좋은 경험이 되었습니다. 또한 개발에 있어 어떻게 하면 좀 더 좋은 프로그램을 만들고, 버그가 없으며 가볍게 프로그램을 작동시킬수 있을지 고민하며 사고력이 증진되었습니다.  또한 군 복무간 사단 통신장교로 활동하며 다양한 군 장비를 조작하였습니다. 그 과정에서 다양한 C4I체계를 접하고, 조작하며 운용하였습니다. 간단한 FM 장비부터, 고주파 통신 장비까지 사용하였고 TICN과 개선된 위성장비에 대하여 교육을 받는 등 다양하게 접할 기회가 많았고, 이를 더 알아보고싶어졌습니다. 또한 알아보는 것에 그치지 않고 제 역량과 경험을 모두 살려 통신체계의 발전을 이루고, 최종적으로 우리 군에 도움이 되는 시스템을 발전시키고싶습니다. |
| 1. 지원 동기 -> 회사 말고 **직무** 지원 동기,   회사 지원동기로 파생 가능하도록 여지 남겨두기(500~700자) |
|  |
| 1. 입사 후 포부 – 직무에서 궁극으로 지향하는 비전 설정, 비전 세부 목표 계획 첫째/둘째/셋째 타겟 |
|  |
| 1. 핵심 역량 및 직무상 강점 및 근거 (350자, 3개) |
| 저는 공모전, 졸업논문, 그리고 프로젝트를 통하여 Java, HW 코딩, C# 등의 다양한 언어를 익히고 사용하였습니다.  공모전에서는 블루투스 통신과 GPS를 이용하여 사용자의 위치를 파악하고, 주변 위험 물체에 관련하여 경고하는 공익 제품을 제작하였습니다. GPS를 통해서 현 위치를 확인하고 근처에 있는 위험물체를 안내하였습니다. 블루투스 통신은 RSSI와 UUID를 활용하였는데, RSSI를 통해서 근처 블루투스 모듈과의 거리를 측정하고, 그 모듈이 어떤 위험물체 종류인지 확인하여 위험 경보를 보내는 형식으로 제작하였습니다. 다른 공모전에서는 라이다 센서를 활용한 로봇팔 이용을 시도하였습니다. 이 과정에서 라이다 센서에 대한 전반적인 이해와 활용에 대해 찾아보게 되었습니다.  졸업논문 작성간에는 센서를 분석하고 그 센서의 출력값을 활용하기 위해 고민하였습니다. 센서의 원리를 알기 위하여 검색하고 그 원리를 분석하며, 활용 방안을 모색하였습니다. 또한 센서값을 그대로 사용하기에는 값이 불안정하여 이를안정화 할 방법을 찾아보았고, 필터링 방법을 통하여 값을 안정화시켜 원하는 분야에 적용시켰습니다.  프로젝트로 유니티 게임제작을 위해 C# 프로그래밍 툴을 활용하여 팀에서 핵심기능을 작업했습니다. 총 4명의 팀으로 이루어진 프로젝트이며, 1명은 그래픽 담당을 하고 있고 3명이 코딩을 담당했습니다. 저는 코딩 담당으로서 게임의 핵심 기능 및 맵 생성, 일정조율을 담당하고, 나머지 둘은 몬스터 패턴 제작 및 추가기능 제작, 기획을 담당하였습니다. 게임에서의 핵심 기능들은 주로 게임의 메인 테마와 연관된 기능으로 그 완성도가 중요하였으며, 주기적으로 팀원들에게 피드백을 받고 추가 수정을 통하여 보다 완벽한 기능을 추구하였습니다. |
| 1. 도전 통합 (1000자) – 도전+열정+성공 및 실패+어려웠던 난관 및 해결+느낀 점   -> 직무 중심의 경험  자소서 키워드 -> 목표를 갖고 노력한 경험 / 성공,실패 경험/ 창의적 접근 / **직무 관련** 경험 / 등.. |
|  |
| 1. 협업 통합(1000자) – 갈등 요소를 함유, 구심점으로 모아 목표 달성, 어떤 갈등 요소가 있었는지 |
| 저는 다양한 프로젝트 경험과 풍부한 경험을 통해 업무 협업 능력과 차량에 관한 지식을 갖추었습니다. 학부시절에는 공모전을 통해, 졸업 이후에는 ROTC와 Unity 기반 S/W 프로젝트와 HL그룹의 Intelligent Vehicle School을 통해 보다 H/W와 S/W 능력을 발전하였습니다.  학부시절, 학교 교육 과목들만으로는 경험이 부족하다고 느껴 ICT 공모전을 통해 H/W 분석 및 S/W개발을 진행하였습니다. 구글 맵 SDK를 통한 S/W 개발과 BLE와 태양광 에너지를 활용한 H/W 분석 및 개발을 통해 실제 제품 개발 과정에서 요구사항 정리 및 H/W의 제한 조건을 파악하며 개발 제한 요소를 체감하였습니다.  졸업 이후에는 많은 협업 경험을 쌓았습니다. ROTC 장교로서 타 부서와 협력하고 의견을 조율하며 서로의 제한사항을 듣고 이를 해결하기 위해 노력하였습니다. 전역 후 약 1년간 Unity S/W 프로젝트를 통해 프로젝트 관리, 일정 조율, 기능 개발을 진행하며, 상호 요청 및 기능 오류에 대해 논의하는 등 S/W 개발에서 소통의 중요성을 깨달았습니다.  프로젝트 종료 이후엔 HL만도의 IVS를 통해 차량 전장 시스템 이해 및 제어 기술의 전반적인 교육을 받았습니다. C/C++, MATLAB, Simulink 등 다양한 Tool 사용법을 익히고, 차량의 기관, 섀시, 전기 파트의 역할과 차량 내부에 들어가는 다양한 제어기를 확인하며 H/W 지식과 경험을 쌓고, 임베디드 기초를 배우고 프로젝트를 하면서 더 많은 H/W와 S/W 지식을 얻었습니다.  이러한 H/W 지식과 S/W 경험, 그리고 협업 경험을 바탕으로 저는 현대자동차 제어 시스템 개발에 있어 도움이 될 것이고, 제 역량을 발휘하면서 현대자동차의 혁신적인 미래를 함께 만들어가고 싶습니다. |
| +@ 원칙을 지켰던 경험, 타인을 배려했던 경험 (700자) |
|  |