

'26년도 한국로봇융합연구원 2차 정기채용 공고

「산업기술혁신촉진법」에 의해 설립된 산업통상부 산하 한국로봇융합연구원에서는 로봇산업의 미래를 힘차게 열어갈 역량 있는 우수한 인재를 모집합니다.

2026년 4월 1일
한국로봇융합연구원장

1. 채용분야

가. 정규직(연구)

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
정책기획	[업무분야] - 정부·지자체 대상 로봇분야 정책 개발 및 사업 유치 대응 - R&D전략 방향 수립 및 조사/분석 보고서 작성 등 - 대·내외 대응 업무지원 [필수사항] - 학사학위자의 경우, 학사학위 취득 후 채용분야 업무경력 3년 이상 [우대사항] - 연구원 정책, 사업기획 등 경험자 - AI 및 로봇틱스 분야 국책 사업 기획 경험자	학사 이상	포항
R&D자유전공	[업무분야] - AI 및 로봇 관련 연구개발 모든 분야	박사	포항
로봇제어 (보행로봇)	[업무분야] - 보행 로봇 제어 프레임워크 설계 - 동역학 및 강화학습 기법을 통한 로봇 제어 - ROS 기반 로봇 프로그래밍 및 Isaacgym 기반 로봇 학습 프로그래밍 [필수사항] - 연구 과제 수행을 위한 로봇 플랫폼 개발 실무 경험자 - 석사학위자의 경우, 석사학위 취득 후 채용분야 업무경력 3년 이상 [우대사항] - 보행로봇 및 매니퓰레이터 로봇 관련 연구과제 수행 경험 - 원격 제어, SW 개발 등 기타 유관 기술 개발 경험자	석사 이상	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
로봇제어 (수중로봇)	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 수중로봇 및 로봇팔의 자율 제어 핵심 알고리즘 개발 - 강화학습 기반 지능형 제어 및 임무 의사결정 기술 확보 - 복합 로봇 시스템의 임무관리 및 자율작업 수행 능력 고도화 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 로봇제어 이론에 대한 전문적 이해 및 수중로봇/로봇팔 등 비정형 환경 로봇 제어 경험자 - C/C++, Python, MATLAB 등 로봇제어 및 시뮬레이션 프로그래밍 - 석사학위자의 경우, 석사학위 취득 후 채용분야 업무경력 3년 이상 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 강화학습(RL) 기반 로봇 제어/의사결정 알고리즘 개발 경험 - 수중로봇(AUV, ROV 등) 제어, 항법, 임무수행 알고리즘 개발 경험 	석사 이상	포항
로봇제어 (다관절 로봇)	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 다관절 로봇 제어, 모바일 로봇 제어 - 학습 기반 제어, MPC, 최적 제어 - 다양한 제어 알고리즘 및 시뮬레이션 기술 개발 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 로봇제어 및 인공지능 관련 전공자 - 석사학위자의 경우, 석사학위 취득 후 채용분야 업무경력 3년 이상 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 영어능력 우수자 	석사 이상	포항
로봇지능제어	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 지형, 공간, 상황 등 실시간 비정형 동적 환경 인지 기반 로봇 행동 제어 - 반복, 가속, 상황 등 시뮬레이션 환경 구축 기반 실증 연구 - 사람 및 환경 요소 상호작용의 인지, 추론 학습 기반 인공지능 예측 및 적응 제어 기술 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 업무분야 관련 전공자 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 해당분야 유경험자 	박사	부산

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
AI 및 비전 기반 로봇지능	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 비정형 환경에서 AI기반 실시간 객체 인식 및 자세 추정 기술 - 디지털트윈 및 힘 반향 원격제어 인터페이스 개발 - AI기반 자율작업 - 로봇 시뮬레이터를 활용한 데이터 생성 및 학습 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - AI 기반 객체 인식 및 파지, 로봇 작업 계획, 원격제어 개발 경험자 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - ROS2, Python, Pytorch, TensorFlow 경험자 - 로봇 시뮬레이션(Gazebo/Isaac Sim 등) 및 실제 로봇 연동 경험자 - OpenCV, 3D Point Cloud 처리, Semantic Segmentation 기술 경험자 	석사 이상	포항
전장부 설계/제작	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 전기/전자 시스템 설계/제작 - 로봇 컴퓨터시스템 제어아키텍처(HW/SW) 설계 - 로봇 센서/구동장치 시스템 통합 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 전기 회로 이론 및 전자공학: 마이크로컨트롤러 및 임베디드시스템 - 석사학위자의 경우, 석사학위 취득 후 채용분야 업무경력 3년 이상 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 로봇 전기/전자 시스템 설계/제작 유경험자 	석사 이상	포항
AI 작업지능	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 인간, 로봇 작업 동작 데이터 생성/증강 기술 개발 - VLA(Vision-Language-Action model) 작업 동작 추론부 (System1) 연구개발 - VLA few-shot fine-tuning 및 작업 현장 적용 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 딥러닝, 생성모델 기반 응용 기술 개발 경험자 - 생성모델 기반 작업 동작 데이터 추론 경험자 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 생성모델 기반 인간/로봇 작업 추론/증강 기술 개발 경험자 - 생성모델 few-shot fine-tuning 경험자 - ROS 기반 시뮬레이션/실제 환경 로봇 구동 경험자 	석사 이상	서울

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
AI 데이터/ 온톨로지	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 데이터 구조화 및 그래프 기반 모델링 기술 개발 - 데이터 처리 및 활용 기술 개발 - 데이터 품질 진단 및 개선 기술 개발 - 지식 기반 정보 통합 및 연계 기술 개발 - 협업 환경 데이터 운영 및 자동화 기술 개발 	석사 이상	서울
전기/전자	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 디지털/아날로그 회로 설계, 전장부 설계 - 시스템 통합, 펌웨어 작성 - 로봇, 메카트로닉스 시스템 요소기술 개발 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 석사학위자의 경우, 석사학위 취득 후 채용분야 업무경력 3년 이상 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 영어능력 우수자 - 로봇, 메카트로닉스 관련 과제수행 경험자 	석사 이상	포항
AI로봇지능	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - LLM, VLM 등 AI 모델 활용 추론 및 로봇 동작 생성 기술 개발 - 생성형 AI, 모방학습, 강화학습 등 로봇 훈련 및 제어기술 개발 - 인간, 로봇 작업 동작 데이터 생성/증강 기술 개발 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - ROS2, Python, Pytorch, Keras 경험자 - 로봇 시뮬레이션(Gazebo/IsaacSim 등) 및 실제 로봇 운영 경험 	석사이상	포항
휴머노이드 (기구)	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 휴머노이드 로봇 플랫폼 설계 및 해석, 최적화 등 - 휴머노이드용 손, 발 및 어깨 관절 등 모듈 개발 - 기구학 및 동역학 기반 로봇 기구 설계 및 해석 등 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 석사학위자의 경우, 석사학위 취득 후 채용분야 업무경력 3년 이상 - CAD/CAE 활용 능력 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 휴머노이드 및 모바일 매니퓰레이터 개발 경험자 	석사이상	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
휴머노이드 (전기/전자)	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 휴머노이드 및 모바일매니퓰레이션 로봇 임베디드 시스템 개발 - 휴머노이드 로봇용 센서 인터페이스 및 로봇 시스템 통합 - EtherCAT(이더캣) 프로토콜 마스터 및 슬레이브 시스템 최적화 - CAN/CAN-FD등에 대한 커스터마이징 - 로봇 구동부 제어기 및 실시간 펌웨어(Firmware) 개발 등 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 석사학위자의 경우, 석사학위 취득 후 채용분야 업무경력 3년 이상 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - STM32, NXP, TI 등 마이크로컨트롤러 기발 펌웨어 개발 경험자 - EtherCAT 및 CANOpen 통신 개발 경험자 	석사이상	포항
휴머노이드 (제어)	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 휴머노이드 로봇의 제어 시스템 구현 및 통합 제어 수행 - 시각 청각, 촉각 등 멀티모달센서를 활용 인식 및 작업 계획 수립 - 휴머노이드 로봇의 자율작업 알고리즘 개발 및 최적화 - 강화학습, 딥러닝 기반 행동결정모델 설계 및 Sim-to-teal 적용 등 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 석사학위자의 경우, 석사학위 취득 후 채용분야 업무경력 3년 이상 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - AI 활용 로봇 인식, 판단, 모션생성 및 제어 기술 개발 경험자 - ROS 기반 로봇 제어 경험 및 양팔 로봇 제어 기술 개발 경험자 - 휴머노이드, 모바일 매니플레이터 전신 제어 제어(Whole-body Control) 또는 동역학 모델 기반 제어 경험자 	석사이상	포항
로봇 동역학 제어	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 임베디드 기반 로봇시스템 설계 및 제어 기술 연구 - 동역학 기반 다자유도 로봇 모션 제어 기술 연구 - 멀티 모달 정밀 모션 제어시스템 및 제어 기술 개발 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 제어공학, 임베디드시스템, 로봇 제어, 파이썬/C++ 프로그래밍 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 해당분야 유경험자 	박사	부산

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
사업단 과제기획 및 수행	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 사업단 수행 국가연구개발사업(비R&D분야) 수행 - 해양분야 신규 R&D과제 기획 및 예산대응 - 중앙부처 및 지자체 대상 사업기획·협의·대응 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 석사학위자의 경우, 석사학위 취득 후 채용분야 업무경력 3년 이상 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 신규 R&D 사업 기획 또는 정책 연계 사업 기획 경험자 - 중앙부처 또는 지방자치단체 대응 및 협의 업무 경험자 	석사 이상	포함
기업지원	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 연구원 보유기술 관리 및 활용 계획 수립&추진 - 지역특화 로봇기업 육성전략에 맞춘 로봇기업 지원 및 지원사업 기획 - 기술지주회사 운영지원 등 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 학사학위자의 경우, 학사학위 취득 후 채용분야 업무경력 3년 이상 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 전문자격 보유자(변호사, 변리사, 기술거래사, 기술·기업가치평가사, 개인투자조합 GP, 벤처캐피탈리스트 등) - 경영, 마케팅, 법학, 기술경영(MOT), 로봇분야 학위 소지자 	학사 이상	포함
기술사업화	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 기술이전 사업화(홍보·발굴·협상·계약·사후관리 등) 전주기 업무 수행 - 기술사업화 관련 정부&지자체 사업기획·발굴·추진·관리 업무 수행 - 연구원 보유기술을 활용한 로봇기업 지원 및 지원사업 기획 - 기술지주회사 기획 및 운영 / 펀드 조성 업무 등 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 학사학위자의 경우, 학사학위 취득 후 채용분야 업무경력 3년 이상 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 전문자격 보유자(변호사, 변리사, 기술거래사, 기술·기업가치평가사, 개인투자조합 GP, 벤처캐피탈리스트 등) - 경영, 마케팅, 법학, 기술경영(MOT), 로봇분야 학위 소지자 	학사 이상	포함

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
인력양성 사업기획	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 로봇융합 인력양성 사업 기획 - 지역특화 로봇산업 육성을 위한 기업지원 및 기반구축 관련 사업 기획 - 지역 로봇기업 육성을 위한 로봇기업 및 산업분석, 유망 로봇기업 지원 체계 구축 및 기업 지원 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 국책과제 신규사업 기획 및 기업 지원 관련분야 5년 이상 경력 소지자 - 로봇, AI, S/W 관련 국책(지자체)과제 수행 유경험자 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 경영, 마케팅, 법학, 기술경영(MOT), 로봇분야 학위 소지자 	박사	구미

※ 정규직 최종합격자는 1년간 수습평가를 거쳐 합격 시 정식 임용

나. 정규직(행정)

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
재무회계	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 재무/세무/회계 관리 및 전략 수립 - 외부 감사 대응 및 리스크 관리 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 회계관련 업무 8년 이상 경험자 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 공공기관 및 기업 회계 관리 업무 경력자 	학사 이상	포항
전산관리	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 정보시스템 고도화 프로젝트 관리 - 정보시스템 운영 및 최적화 (그룹웨어 및 ERP 등) - 정보보안 관리 및 보안 솔루션 운영 - 소프트웨어 자산 관리 및 운영 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 업무 시스템 운영 등 전산 관련 업무 3년 이상 - 시스템 개발 실무 경험자 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - ERP 시스템 구축 프로젝트 경험자 - 연구개발 인력 관리용 HR 시스템 구축 경험자 	학사 이상	포항

※ 정규직 최종합격자는 1년간 수습평가를 거쳐 합격 시 정식 임용

다. 위촉계약직

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
연구기획지원	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 최신 기술 동향 분석 지원(최신 연구저널 및 논문 분석결과 정리 등) - 연구기획 타당성 조사 지원(R&D 유사중복 과제 분석, 국내외 시장동향 조사 등) - 연구업무심의회의 등 위원회 운영 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - AI 및 로봇 관련 분야 학위 소지 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 관련 분야 국내외 학술 및 특허 등 경험 	학사 이상	포항
로봇시스템 개발 (HW/SW 통합)	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 로봇 플랫폼, 센서, 조종기 등 시스템 구성 요소를 통합 운용하기 위한 기술 개발 - 로봇 플랫폼 및 구성 장치의 설계, 제작, 조립, 시험 및 성능 검증 - 로봇 제어 및 운용을 위한 소프트웨어 개발 및 시스템 통합 - ROS2, TCP/UDP 등 기반 로봇 시스템 통신 및 데이터 처리 기능 개발 - 로봇 운용을 위한 사용자 인터페이스(GUI) 및 모니터링 시스템 개발 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 로봇 또는 메카트로닉스 시스템 개발 관련 실무 또는 연구 경험자 - 로봇 시스템 HW 또는 SW 개발 경험자 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 로봇 플랫폼 설계·제작·전장 설계 등 로봇 HW 개발 경험자 - 로봇 제어 SW, 자율주행(SLAM), 센서 연동 등 로봇 시스템 통합 개발 경험자 	석사 이상	포항
로봇제어	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 보행 로봇 제어 프레임워크 설계 - 동역학 및 강화학습 기법을 통한 로봇 제어 - ROS 기반 로봇 프로그래밍 및 Issacgym 기반 로봇 학습 프로그래밍 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 로봇 플랫폼 개발 실무 경험자 - 과제 참여·수행 경험자 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 보행로봇 및 매니퓰레이터 로봇 관련 연구과제 수행 경험자 - 원격 제어, SW 개발 등 기타 유관 기술 개발 경험자 	석사 이상	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
학습 및 비전 기반 로봇매니플레이션	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 3D 센서 및 카메라 기반의 실시간 환경 인식 및 객체 검출 - 학습 기반 영상처리, 데이터 기반 판단/제어 알고리즘 구현 - 비전 기반 로봇 작업 계획/제어 시스템 개발 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - AI 및 비전 기반 객체 인식, 로봇 작업 계획 개발 경험자 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - ROS2, Python, Pytorch, TensorFlow 경험자 - 로봇 시뮬레이션(Gazebo/Isaac Sim 등) 및 실제 로봇 연동 경험 - OpenCV, 3D Point Cloud 처리, Semantic Segmentation 기술 경험자 	석사 이상	포항
AI 작업지능	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 인간, 로봇 작업 동작 데이터 생성/증강 기술 개발 - VLA(Vision-Language-Action model) 작업 동작 추론부 (System1) 연구개발 - VLA few-shot fine-tuning 및 작업 현장 적용 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 딥러닝, 생성모델 기반 응용 기술 개발 경험자 - 생성모델 기반 작업 동작 데이터 추론 경험자 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 생성모델 기반 인간/로봇 작업 추론/증강 기술 개발 경험자 - 생성모델 few-shot fine-tuning 경험자 - ROS 기반 시뮬레이션/실제 환경 로봇 구동 경험자 	석사 이상	서울
AI 인공지능 개발 (AI 비전)	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 로봇 탑재용 Computer Vision 및 MLLM 모델 개발 - 임베디드 환경 최적화 및 실시간 추론 시스템 구현 - 산학협력 과제 수행 및 연구 성과 논문화 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - Object Detection, MLLM 등 인공지능 개발 경험자 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 컴퓨터비전, 로봇비전, AI 관련분야 연구 실적 보유 - 제조농업·재난 현장에 적용된 로봇에 대한 AI 기술 개발 경험자 	석사 이상	서울

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
AI 데이터/ 온톨로지	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 데이터 구조화 및 그래프 기반 모델링 기술 개발 - 데이터 처리 및 활용 기술 개발 - 데이터 품질 진단 및 개선 기술 개발 - 지식 기반 정보 통합 및 연계 기술 개발 - 협업 환경 데이터 운영 및 자동화 기술 개발 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 포트폴리오 내 AI 데이터/지식 및 인공지능 등 직무관련 내용 포함 	석사 이상	서울
전기/전자	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 디지털/아날로그 회로 설계, 전장부 설계 - 시스템 통합, 펌웨어 작성 - 로봇, 메카트로닉스 시스템 요소기술 개발 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 석사학위자의 경우, 석사학위 취득 후 채용분야 업무경력 5년 이상 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 영어능력 우수자 - 로봇, 메카트로닉스 관련 과제수행 경험자 	석사 이상	포항
휴머노이드 기구설계	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 로봇 플랫폼 설계 및 최적화 해석 - 기구학/동역학 기반 기구 설계 및 해석 - 휴머노이드, 모바일 매니퓰레이터 등 전문서비스로봇 개발 	석사 이상	포항
휴머노이드 AI 학습	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 휴머노이드 로봇의 자율작업 수행을 위한 인공지능 알고리즘 적용 및 최적화 - 다양한 환경 내에서 멀티모달 센서 기반 데이터 셋 수집 및 평가 	석사 이상	포항
시스템통합	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 휴머노이드 및 모바일매니퓰레이션 로봇 임베디드 시스템 개발 지원 - EtherCAT(이더캐트) 프로토콜 마스터 및 슬레이브 시스템 개발 지원 - 시스템 통합 및 업무 지원 	석사 이상	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
기계설계	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 비정형 노지 환경 주행 및 작업이 가능한 로봇 플랫폼 설계 및 제작 - 다양한 농수작업 수행을 위한 매니플레이커, 엔드이펙터 설계 - 로봇 플랫폼 및 부품 등 분석 및 해석 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 포트폴리오 내 기구설계, 경량 구조 설계, 이동 로봇 설계 등 직무관련 내용 포함 - 학사학위 취득 후 기계 설계 및 제작 관련 업무 경력 2년 이상 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 농업 환경 주행 로봇 개발 및 기구설계 경험자 - SOLIDWORKS, INVENTOR, ANSYS 등 	학사 이상	안동
인공지능 시스템	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 로봇 시스템을 고려한 멀티 모달 환경 인식 시스템 및 인공지능 기반 물체/환경/ 상황 인지 기술 개발 - 다중 센서 융합을 통한 로봇 주변 환경 및 상황 인식 센싱시스템 개발 - 3D 환경 인식 센서 기반 로봇 시각 지능 시스템 기술 개발 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - Python 등 프로그래밍 직무 수행 가능자 - 로봇/기계 플랫폼 제어를 위한 소프트웨어 개발 경험자 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 정부 연구과제 참여 경험자 - SOLIDWORKS, INVENTOR, ANSYS 등 	석사 이상	서울
AI로봇인력 양성 (서울직업계고)	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 서울직업계고 재학생 대상 AI-로봇 인력양성 사업 기획·운영 - 인력양성 사업관리 및 교육운영 (교육생관리, 사업관리, 성과분석 등) - 서울특별시교육청 및 서울 권역내 직업계고교 대상 대외업무 수행 - 사업 수행 관련 유관기관 및 로봇기업 연계 대외업무 수행 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 공학계열 전공자 - 국가과제 연구사업 수행 경험자 - 인력양성 사업 수행 경험자 	학사 이상	서울

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
로봇공정 인력양성	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 로봇을 활용한 공정 설계, 분석 및 교육 - 공정 자동화 시스템 통합(SI) 기술 교육 - 로봇 활용 제조 공정 혁신을 위한 인력 양성 관련 신규 사업 기획 및 수행 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 로봇분야 관련 전공자 - 로봇/기계 플랫폼 제어를 위한 소프트웨어 개발 경험자 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 로봇활용 공정 기술, 시스템통합(SI) 관련분야 3년 이상 경험자 - 제조용 로봇 공정 개발 및 기술지원/교육 업무 수행 경험자 	학사 이상	구미
초중고 창의인재 인력양성	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 초중고 창의인재 인력양성 사업 기획·운영 - 인력양성 사업관리 및 교육운영 (교육생관리, 사업관리, 성과분석 등) - 교육기관·유관기관 연계한 초중고 대상 위탁교육 사업 운영 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 국가과제 연구사업 수행 경험자 - 인력양성 사업 수행 경험자 	학사 이상	포항
기업지원	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 연구원 보유기술 관리 및 활용 계획 수립&추진 - 지역특화 로봇기업 육성전략에 맞춘 로봇기업 지원 및 지원사업 기획 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 채용분야 업무경력자 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 전문자격 보유자(기술거래사, 기업·기술가치평가사 등) - 경영, 마케팅, 법학, 기술경영(MOT), 로봇분야 학위 소지자 	학사 이상	포항

라. 별정계약직

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
재무회계 및 세무	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 연구비 집행 보조 및 회계전표 관리 - 법인신용카드 관리(발급/해지) 등 - 원천세 납부, 부가세 신고 및 납부 등 <p>[필수사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 회계관련 업무 1년 이상 경험자 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 연구소 또는 비영리법인 관련 업무 경험자 	학사 이상	포함
대외협력	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 연구원 공식 SNS 채널 운영 및 관리(콘텐츠 기획·게시·성과 분석) - 카드뉴스, 포스터, 브로슈어 등 홍보 콘텐츠 기획 및 제작 - 대외 행사(전시회, 설명회, 간담회 등) 기획 및 운영 지원 - 보도자료 작성 및 언론 대응 지원 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 보도자료 작성 및 SNS 콘텐츠 제작 등 홍보업무 경험자 - 홍보관련 업무 2년 이하 경험자 	학사 이상	포함
연구행정	<p>[업무분야]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 연구부서의 행정 업무 지원 - 연구사업 협약, 사업비 집행관리 등 사업수행 지원 <p>[우대사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> - 연구행정 업무 경험자 	학사 이상	포함

2. 응시자격

- 각 분야별 학위요건은 2026. 8. 이전 학위취득 예정자도 포함함
- 응시자격과 동등한 경력 또는 자격사항이 있을 경우 지원가능
- 국가공무원법 제33조 및 기타 연구원 인사규정에 결격사유가 없는 자

<국가공무원법 제33조>

1. 피성년후견인
2. 파산선고를 받고 복권되지 아니한 자
3. 금고 이상의 실형을 선고받고 그 집행이 끝나거나(집행이 끝난 것으로 보는 경우를 포함한다) 집행이 면제된 날부터 5년이 지나지 아니한 자
4. 금고 이상의 형의 집행유예를 선고받고 그 유예기간이 끝난 날부터 2년이 지나지 아니한 자
5. 금고 이상의 형의 선고유예를 받은 경우에 그 선고유예 기간 중에 있는 자
6. 법원의 판결 또는 다른 법률에 따라 자격이 상실되거나 정지된 자
- 6의2. 공무원으로 재직기간 중 직무와 관련하여 「형법」 제355조 및 제356조에 규정된 죄를 범한 자로서 300만원 이상의 벌금형을 선고받고 그 형이 확정된 후 2년이 지나지 아니한 자
- 6의3. 다음 각 목의 어느 하나에 해당하는 죄를 범한 사람으로서 100만원 이상의 벌금형을 선고받고 그 형이 확정된 후 3년이 지나지 아니한 사람
 - 가. 「성폭력범죄의 처벌 등에 관한 특례법」 제2조에 따른 성폭력범죄
 - 나. 「정보통신망 이용촉진 및 정보보호 등에 관한 법률」 제74조제1항제2호 및 제3호에 규정된 죄
 - 다. 「스토킹범죄의 처벌 등에 관한 법률」 제2조제2호에 따른 스톱킹범죄
- 6의4. 미성년자에 대하여 「성폭력범죄의 처벌 등에 관한 특례법」 제2조에 따른 성폭력범죄 또는 「아동·청소년의 성보호에 관한 법률」 제2조제2호에 따른 아동·청소년대상 성범죄를 범한 사람으로서 다음 각 목의 어느 하나에 해당하는 날부터 20년이 지나지 아니한 사람
 - 가. 금고 이상의 실형을 선고받고 그 집행이 끝나거나(집행이 끝난 것으로 보는 경우를 포함한다) 집행이 면제된 날
 - 나. 금고 이상의 형의 집행유예를 선고받고 그 집행유예가 확정된 날
 - 다. 벌금 이하의 형을 선고받고 그 형이 확정된 날
 - 라. 치료감호를 선고받고 그 집행이 끝나거나 집행이 면제된 날
 - 마. 징계로 파면처분 또는 해임처분을 받은 날
7. 징계로 파면처분을 받은 때부터 5년이 지나지 아니한 자
8. 징계로 해임처분을 받은 때부터 3년이 지나지 아니한 자

<한국로봇융합연구원 인사규정 제12조>

1. 국가공무원법 제33조 각 호의 1에 해당될 때
2. 병역법에 의한 병역기피자 또는 기피 중인 자
3. 신체검사 결과 불합격으로 판정된 자
4. 부정한 방법으로 채용된 사실이 적발되어 채용이 취소된 자

3. 근무처우

- 기본연봉은 학위 및 경력 등을 반영하여 산정하며, 기본연봉 이외에 각종수당 및 인센티브 별도 지급
- 선택적 복지제도에 따른 개인별 복지카드 지급 (1년기준 150만원)
- 경조사 지원, 임직원 기념일 서비스, 사내 동호회 등 운영
- 4대 보험 포함, 단체상해보험 별도 가입

- 유연근로제(재량근로, 근무시간선택형 등) 운영
- 계약직의 계약기간은 1년 단위로 하며, 별정계약직의 근무기간은 최대 2년이며, 위촉계약직은 수행 사업의 연속 및 갱신 평가를 통해 계속적으로 근무 가능

4. 전형절차 및 일정

- '26. 4. 1.(수) ~ 4. 14.(화) : 서류접수(마감일 24:00까지)
- '26. 4. 15.(수) ~ 4. 17.(금) : 채용분야별 응시자격 및 제출서류 진위 확인
- '26. 4. 21.(화) ~ 4. 23.(목) : 서류전형 시행(4.24(금) 서류전형 합격자 발표 예정)
- '26. 4. 25.(토) ~ 4. 28.(화) : 인적성전형(On-Line) 시행(서류전형 합격자)
* 면접전형 시 인적성 검사결과 참고로 활용되며, 해당기간 온라인으로 접속하여 실시
- '26. 5. 6.(수) ~ 5. 8.(금) : 직무 및 인성면접전형 진행 예정
- '26. 5. 11.(월) : 최종합격자 발표

* 연구원 내부일정에 의하여 각 전형일정이 변경될 수 있으며, 변경 시 사전안내 함

5. 접수기간 및 제출방법

- 접수기간 : '26. 4. 1.(수) ~ 4. 14.(화) * 접수마감일 24시 이후 사이트 입력불가
- 제출방법 : 채용시스템 접수(<https://kiro.recruiter.co.kr/>)
- * 첨부서류는 가급적 PDF파일로 제출바람
- * 서류접수 시, 제출서류가 미비하거나 파일에 오류가 있을 경우 접수하지 아니함

6. 제출서류 (해당서류 시스템 제출)

구분	제출서류
공통서류	① 응시원서【시스템 작성】 ② 대학 및 대학원 졸업/성적증명서 각 1부 ③ 재직 및 경력증명서(해당자) 원본 각 1부 ☞ 구체적 담당업무, 발급담당자 연락처, 회사 주소 기재 必 ④ 직업훈련 교육과정 이수 및 수료증 등 증명서류 각 1부 ⑤ 자격증 및 외국어 능력시험성적(원서접수마감일 기준 2년 이내) 사본(해당자) 각 1부
정규직 (연구), 위촉 계약직	① 해당분야 포트폴리오 1부 - 채용분야 관련 실적 및 업무수행 계획을 작성하여 PPT 또는 PDF 파일로 제출(자유서식) (정규직, 박사 후 연구원은 기술면접 시 10분간 발표평가 진행 * 위촉계약직 별도발표 없음) ② 원서접수일자 기준 연구실적 목록(논문, 특허, 프로젝트) ③ 원서접수일자 기준 연구실적 해당 증빙자료 각 1부 - 논문은 논문지나 학술대회명이 표기된 출판본의 초록이 포함된 첫 장 제출 - 학위 논문은 증빙자료는 '표지 및 심사위원 날인 페이지, 초록' 만 제출 - 참여프로젝트의 경우 프로젝트내용, 참여분야 및 성과요약 제출(각 1페이지) ☞ 증빙자료가 없는 연구실적은 접수에서 제외함 ☞ 제출서류의 원본 진위여부 추후 확인 예정
정규직 (행정), 별정 계약직	① 해당분야 직무 기술 및 업무수행 계획서 1부 - 채용분야 경력(경험)사항 기술 및 업무수행 계획서를 작성하여 PDF 파일로 제출 (자유서식으로 A4 2매 이내)

7. 기타사항

- 채용분야별 해당 지역 근무 가능자 지원 요망
- 급여 및 복리후생은 우리 연구원 내규에 의함
- 전형결과 해당분야에 적격자가 없을 경우 최종합격자가 없을 수 있음
- 전형별 결과는 이메일 또는 문자 통보하며, 합격자에 한해 세부일정 개별 통지
- 제출서류를 허위로 작성하였을 경우 및 신체검사/신원조사 등 채용 결격 사유가 발생한 경우 합격을 취소함
- 기타 문의 사항은 인재경영팀(☎054-240-2584)으로 문의 바람