

2026년도 한국로봇융합연구원 4차 정기채용 공고

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

2026년 9월 1일
한국로봇융합연구원장

1. 채용분야

가. 정규직(연구)

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
연구기획	[업무분야] - AI 로봇틱스 연구과제 기획(로봇파운데이션모델, 휴머노이드, AI Agent, Native AI, HRI, 차세대 플랫폼 등 신규 사업에 대한 과제 기획) - 선행연구 기술 분석 및 로드맵 수립 - 기획관련 기관 대응 업무 [우대사항] - AI 및 로봇틱스 분야 연구과제 기획 경력 - 영어능력 우수자	석사 이상	포항
휴머노이드 AI학습	[업무분야] - 휴머노이드 모션 생성을 위한 AI모델(VLA 등) 학습 - 휴머노이드 AI학습을 위한 데이터 취득 및 생성 - 휴머노이드 모션 성능 평가 기법 개발 [우대사항] - 해당분야 2년 이상 경력자	석사 이상	포항
로봇제어 (대전)	[업무분야] - 에너지 제약 기반 휴머노이드 최적 제어 및 동작·임무 계획 - 휴머노이드 동작 및 작업 부하 기반 에너지 소비 모델링 및 예측 - 군집지능 기반 로봇 제어 [필수사항] - 로봇 플랫폼 개발 실무 경험자 - 국제 학술지(SCI & SCIE 급) 주저자 논문 게재 [우대사항] - 해당분야 2년 이상 경력자	박사	대전

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
지능형 AI 모델 연구	[업무분야] - 이상감지·고장예지·잔존수명 예측 등 예지보전 AI 모델 개발 - AI 기반 영상·센서 데이터 처리 및 인식 알고리즘 개발 - 객체 인식 및 3차원 환경인지 기술 개발 [필수사항] - Machine Learning, Deep Learning, Computer Vision 관련 연구 또는 프로젝트 유경험자 [우대사항] - 제조 데이터 기반 AI 모델 개발 유경험자 - 멀티모달 데이터 기반 AI 모델 개발 유경험자 - 컴퓨터비전, 시계열 분석, 신호처리 등 관련 연구 유경험자 - Python 및 PyTorch/TensorFlow 기반 AI 모델 개발 유경험자	석사 이상	포항
휴머노이드 기구설계	[업무분야] - 로봇 플랫폼 설계 및 최적화 해석 - 기구학/동역학 기반 기구 설계 및 해석 - 휴머노이드 전문서비스 로봇 설계 및 해석 [우대사항] - 관련 분야 국내외 학술실적 및 특허 등 보유 - INVENTOR, SOLIDWORKS, ANSYS, ALTAIR 등	석사 이상	포항
휴머노이드 임베디드제어	[업무분야] - 휴머노이드 및 모바일매니퓰레이션 로봇 임베디드 시스템 개발 - 임베디드 제어 시스템 아키텍처 설계 - 액추에이터 제어기 개발 및 센서 인터페이스 및 융합 - 실시간 펌웨어(Firmware) 개발 및 시스템 통합 [필수사항] - 마이크로컨트롤러(STM32, AVR 등) 또는 임베디드 보드 사용 유경험자 - 전자회로 이해 및 센서/모터 등 하드웨어 연동 경험 및 펌웨어 개발 및 디버깅 가능자 [우대사항] - STM32, NXP, TI 등 마이크로컨트롤러 기반 펌웨어 개발 유경험자 - EtherCAT 및 CANOpen 통신 개발 유경험자 - 로봇 또는 IoT 디바이스 제어 프로젝트, 캡스톤디자인, 인턴십 유경험자	석사 이상	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
VLA기반 로봇 매니폴레이션	[업무분야] - VLA 기반 로봇 파운데이션 모델 설계 및 조작 정책 학습 - 멀티모달(시각·언어·행동) 표현학습 및 Action Policy 아키텍처 연구 - 대규모 로봇 조작 데이터셋 설계 및 사전학습·미세조정 전략 수립 - 모델 경량화·가속 기반 온보드 실시간 추론 및 실험실 실증 총괄 [필수사항] - VLA·모방학습 등 학습 기반 로봇 매니폴레이션 정책 개발 및 실증 유경험자 [우대사항] - VLA, Diffusion Policy, ACT 등 로봇 조작 정책 모델 연구 실적 보유자 - 대규모 멀티모달 모델(VLM/LLM) 사전학습·미세조정 및 분산학습 유경험자 - PyTorch, ROS2, Isaac Sim 기반 학습 파이프라인 및 실 로봇 연동 유경험자	박사	포항
휴머노이드 로봇 전신 제어	[업무분야] - 휴머노이드 전신 제어(WBC) 및 이족 보행·균형 제어 알고리즘 설계 - 중량물 조작을 위한 로코-매니폴레이션 통합 제어 기법 개발 - 다물체 동역학 기반 최적화 제어(MPC/QP) 및 힘·임피던스 제어 설계 - 다지·다관절 로봇 핸드 기반 Dexterous Manipulation 기술 개발 - 학습 기반 제어(RL) 및 Sim-to-Real 실증, 제어 아키텍처 총괄 [필수사항] - 휴머노이드·다관절 로봇 전신 제어 및 동역학 기반 제어기 설계·실증 유경험자 [우대사항] - 이족보행·전신제어(WBC, MPC, QP) 알고리즘 개발 및 실기 검증 유경험자 - MuJoCo/Isaac Sim/Gazebo 기반 강화학습 및 Sim-to-Real 전이 유경험자 - ROS2, C++, Python, EtherCAT 기반 실시간 제어 SW 개발 경험자	박사	포항
로봇제어	[업무분야] - 해양로봇 제어 알고리즘 개발 - 지능형 및 학습기반 로봇 제어기술 개발 - 자율 경로 및 임무운용 기술 개발 [필수사항] - 로봇 동역학 및 제어이론에 대한 전문지식과 로봇 제어 알고리즘 개발·검증 유경험자 - MATLAB, C/C++ 또는 Python 등을 활용한 알고리즘 구현 능력 [우대사항] - 인공지능(AI) 및 학습기반 기법을 활용한 로봇 제어·자율 의사결정 알고리즘 개발 유경험자 - 경로계획, 궤적생성, 임무계획 또는 자율운용 알고리즘 개발 유경험자 - AUV, ROV, USV 등 해양로봇 제어 또는 실험 유경험자	박사	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
전장 시스템 설계 및 제작	[업무분야] - 로봇 전장 시스템 설계 및 제작 - 전장 시스템 제작 및 시스템 통합 - 장치 연동 및 기본 SW 인터페이스 개발 [필수사항] - 로봇 전장부 개발 및 시스템 통합 유경험자 - 전기·전자 및 전장 시스템에 대한 기본 지식 - 전장 관련 도면 작성 및 해석 능력 / 전자장치의 인터페이스에 대한 이해 - 석사학위 소지자의 경우 석사학위 취득 후 해당분야 경력 5년 이상 [우대사항] - 로봇 시스템 설계·제작 및 시스템 통합 유경험자 - 임베디드 시스템, MCU 및 Linux 기반 장치 연동 유경험자	석사 이상	포항
로봇/인식 SW 개발	[업무분야] - AI 기반 재난환경 인지 기술 개발 - 복합센서 기반 재난환경 지도 생성 및 위치 인식 기술 개발 - 재난대응 로봇 운용 SW, ROS 프로그래밍 및 GUI 개발 [필수사항] - 국가 과제 참여·수행 유경험자 [우대사항] - 비전 기반 로봇 위치 인식 알고리즘 개발 유경험자 - 생성형 AI를 활용한 재난환경 학습데이터 생성·보완 유경험자	석사 이상	포항
모바일 로봇 제어	[업무분야] - 멀티모달 센서융합 기반 SLAM 및 자율주행 기술 개발 - 군집 SLAM 및 다중로봇 자율탐사·협조운용 기술 개발 - VLM·파운데이션 모델 기반 Physical AI 자율주행·임무수행 기술 개발 [필수사항] - 모바일 로봇 SLAM·자율주행 및 AI 기반 로봇 인지·의사결정 알고리즘 개발 가능자 - C++/Python 및 ROS/ROS2 기반 로봇 소프트웨어 개발 가능자	박사	포항
모바일/보행 로봇 자율주행	[업무분야] - AI 기반 환경 인지 기술 개발 - ROS2 기반 통합S/W 개발 - SLAM기반 로봇 주행 제어 알고리즘 개발 [필수사항] - AI 기반 환경 인지 기술 개발 가능자 - ROS2 기반 프로그래밍 가능자 [우대사항] - SLAM기반 로봇 주행 제어 알고리즘 개발 가능자 - Camera - LiDAR Calibration 유경험자	석사 이상	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
멀티로봇팔 제어	[업무분야] - AI 기반 멀티암 협응제어 및 자율 작업 수행 기술 개발 - 다자유도 멀티암 로봇의 동작계획 및 협조제어 기술 개발 - 학습 기반 멀티암 제어 및 로봇 작업지능 기술 개발 [필수사항] - 다자유도 멀티암 로봇 제어·동작계획 및 AI 기반 로봇 작업지능 알고리즘 개발 가능자 - C++/Python 및 ROS 기반 로봇 소프트웨어 개발 가능자	박사	포항
로봇군집제어	[업무분야] - 다중로봇 군집제어 및 협조운용 기술 개발 - 로봇 간 정보공유 기반 분산형 임무계획 및 협업제어 기술 개발 - 다중로봇 관제·통신 및 통합운용 기술 개발 - 자연어 기반 임무 이해 및 AI 기반 다중로봇 명령체계 기술 개발 [필수사항] - 다중로봇 군집제어·협조운용 및 관제·통신 알고리즘 개발 가능자 - C++/Python 및 ROS 기반 다중로봇 소프트웨어 개발 가능자	박사	포항
로봇SW	[업무분야] - 멀티스펙트럼(RGB·LWIR·SWIR·NIR 등) 영상처리 및 환경인지 기술 개발 - 멀티모달센서 데이터 융합 기술 개발 - 로봇·센서 기반 안전점검·상태진단 등 환경 인지 기술 개발 [필수사항] - 컴퓨터비전·영상처리 또는 센서 데이터 처리 관련 연구개발 유경험자 [우대사항] - 열화상·LWIR·SWIR·NIR 등 비가시광 카메라 활용 유경험자 - 멀티모달 센서융합 또는 3D 데이터 처리 유경험자	석사 이상	포항
인공지능	[업무분야] - 인공지능 기반 멀티 모달 농업환경 인식 시스템 개발 - 인공지능 기반 농업환경내 물체/상황 인지 기술 개발 - 모방학습 및 강화학습 기반 농업용 로봇 제어 기술 개발 [필수사항] - C++, C#, Python 등 프로그래밍 직무 수행 가능자 - 인공지능 기반 로봇 소프트웨어 개발 유경험자 [우대사항] - 인공지능 기반 로봇 소프트웨어 개발 유경험자 - LLM, 머신비전 등 AI 오픈 소스 활용 유경험자	박사	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
신규사업기획	[업무분야] - 로봇분야 인력양성, 기업지원, 기반구축 등의 신규사업기획 - 지역 로봇기업 육성을 위한 로봇기업 및 산업 분석 - 유망 지역 로봇기업 지원 체계 구축 및 기업 지원 - 지자체·유관기관 대응 업무 [필수사항] - 국책과제 신규사업 기획 및 기업 지원 관련분야 5년 이상 경력 소지자 - 로봇, AI, S/W 관련 국책(지자체)과제 수행 유경험자 - 지자체·유관기관 대응 업무 유경험자 [우대사항] - 사업기획, 정책기획, 대정부·지자체 관련 기획업무 유경험자 - 로봇 관련분야 학위 소지자	석사 이상	구미

※ 정규직 최종합격자는 1년간 수습평가를 거쳐 합격 시 정식 임용

나. 정규직(행정)

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
인사관리	[업무분야] - 직원 채용·퇴사 및 인원관리 - 제·규정 및 협의체 관리 - 임직원 교육훈련 관련 업무 - 인력현황·인사정보 관리, 일반인사업무 [우대사항] - 해당 업무분야 신입 또는 2년 미만 유경험자	학사 이상	포항
비서	[업무분야] - 원장 및 주요보직자 업무·사무환경·일정·출장관리 - 행정실무 지원(각종 회의 및 문서 수신 대응, 전표처리 등) - 주요보직자 업무지시 처리 및 보고 [우대사항] - 해당 업무분야 1년 이상 유경험자	학사 이상	포항

※ 정규직 최종합격자는 1년간 수습평가를 거쳐 합격 시 정식 임용

다. 위촉계약직

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
AI로봇	[업무분야] - AI 기반 로봇 조작, 제어 및 작업 수행 기술 개발 - 시뮬레이션 데이터를 활용한 로봇 학습 및 활용 기술 개발 [우대사항] - AI 및 로봇틱스 전공	석사 이상	포항
로봇 시스템 및 전장	[업무분야] - 로봇 시스템 통합, 펌웨어/SW 작성 - 디지털/아날로그 회로 설계, 전장부 설계 [우대사항] - 로봇, 메카트로닉스 관련 과제수행 유경험자	석사 이상	포항
멀티모달 인지 AI 개발	[업무분야] - 비전 기반 상황인지(Scene Understanding) 및 인간 상태·행동 인식(Human State & Action Recognition) 기술 개발 - 멀티모달 인식 AI 모델 아키텍처 설계(Multi-Encoder, Multi-Embedding, Feature Fusion, Output Head 설계 등) 및 구조 개선 기술 개발 - 파운데이션 모델(Foundation Model) 기반 상호작용 AI 및 의도추론(Intent Reasoning) 모델 개발 [우대사항] - 그래프 신경망(GNN) 기반 시공간 특징 융합(Spatio-Temporal Feature Fusion) 모델 설계 유경험자 - 온디바이스형 AI 모델 경량화 유경험자(Knowledge Distillation, Quantization, Pruning 등) - VLM-LLM 등 파운데이션 모델 파인튜닝(Fine-tuning) 및 도메인 적용 유경험자 - 환경·상호작용 예측을 위한 월드 모델(World Model) 개발 유경험자	석사 이상	포항
서비스 로봇 플랫폼 설계	[업무분야] - 로봇 플랫폼 구조·구동부 기구 설계, 부품 선정 및 구조·동역학 해석을 통한 설계 검증 - 기구·전장·제어 시스템 통합, 로봇 구동 제어 및 성능·안정성 시험·검증 [우대사항] - 기계공학 및 로봇 관련 전공자 - 로봇 플랫폼 개발 유경험자	학사 이상	포항
로봇 전장·제어 시스템 개발	[업무분야] - 모바일로봇 및 로봇 시스템의 전장 시스템 설계·구축 - C/C++, Python, ROS/ROS2 등을 활용한 로봇 구동 및 제어 프로그램 개발 - 로봇 기계 시스템과 전장·제어 시스템 간 통합 및 성능검증 [필수사항] - 로봇 플랫폼 개발 실무 유경험자 - 과제 참여·수행 유경험자 [우대사항] - 자력을 이용한 벽면 주행 or 로봇 전장/제어 통합 - 기타 유관 기술 개발 경험자	석사 이상	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
기구설계	[업무분야] - 로봇 플랫폼 설계 및 최적화 해석 - 기구학/동역학 기반 기구 설계 및 해석 - 전문서비스 로봇 설계 및 해석 [필수사항] - 기구설계, 경량 구조 설계, 로봇 공정 자동화 등 직무 수행 가능자 [우대사항] - 관련 분야 국내외 학술실적 및 특허 등 보유자 - INVENTOR, SOLIDWORKS, ANSYS, ALTAIR 등	석사 이상	포항
로봇 임베디드 제어	[업무분야] - 휴머노이드 및 모바일매니퓰레이션 로봇 임베디드 시스템 개발 - 액추에이터 제어기 개발 및 센서 인터페이스 - 실시간 펌웨어(Firmware) 개발 및 시스템 통합 [필수사항] - 마이크로컨트롤러(STM32, AVR 등) 또는 임베디드 보드 사용 유경험자 - 전자회로 이해 및 센서/모터 등 하드웨어 연동 경험 및 펌웨어 개발 및 디버깅 가능자 [우대사항] - STM32, NXP, TI 등 마이크로컨트롤러 기반 펌웨어 개발 유경험자 - EtherCAT 및 CANOpen 통신 개발 경험자 - 로봇 또는 IoT 디바이스 제어 프로젝트, 캡스톤디자인, 인턴십 경험자	석사 이상	포항
지능형 AI 모델 연구	[업무분야] - 이상감지·고장예지·잔존수명 예측 등 예지보전 AI 모델 개발 - 영상·센서·시계열 등 다양한 데이터 분석 및 AI 알고리즘 구현 - 개발 AI 모델의 성능평가 [필수사항] - Machine Learning, Deep Learning, Computer Vision 관련 연구 또는 프로젝트 유경험자 [우대사항] - 제조 데이터 기반 AI 모델 개발 유경험자 - 멀티모달 데이터 기반 AI 모델 개발 유경험자 - 컴퓨터비전, 시계열 분석, 신호처리 등 관련 연구 유경험자 - Python 및 PyTorch/TensorFlow 기반 AI 모델 개발 유경험자	석사 이상	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
VLA 학습데이터 구축 및 학습 파이프라인 운영	[업무분야] - 로봇 조작 시연 데이터 수집 및 학습용 데이터셋 구축 - 데이터 라벨링·정제 및 전처리 파이프라인 운영 - VLA 모델 학습 실행, 하이퍼파라미터 튜닝 및 성능 평가 - 학습 모델의 실 로봇 배포 및 실환경 동작 테스트 지원 [필수사항] - 딥러닝 모델 학습 및 데이터셋 구축 수행 가능자 [우대사항] - PyTorch 기반 딥러닝 모델 학습 및 평가 유경험자 - 로봇 시뮬레이터(Isaac Sim/Gazebo) 기반 데이터 생성 유경험자 - ROS2, Python 및 3D 비전 데이터(RGB-D, Point Cloud) 처리 유경험자	석사 이상	포항
휴머노이드 제어 SW 개발 및 실증시험	[업무분야] - 휴머노이드 제어 알고리즘의 SW 구현 및 시뮬레이션 검증 - 로봇 구동기·센서 연동 및 실시간 제어 SW 모듈 개발 - 실 로봇 실증 시험 수행 및 계측 데이터 처리·분석 - 제어 성능 평가, 실험 결과 정리 및 연구보고서 작성 지원 [필수사항] - 로봇 제어 SW 개발 및 실험 데이터 처리 수행 가능자 [우대사항] - ROS2, C++, Python 기반 로봇 제어 SW 개발 유경험자 - Gazebo/Isaac Sim/MuJoCo 등 로봇 시뮬레이터 활용 유경험자 - 모터 드라이버, IMU, F/T 센서 등 로봇 HW 연동 유경험자	석사 이상	포항
로봇 기구 설계	[업무분야] - 해양로봇 시스템 및 기구 메커니즘 설계 - 구조 안정성 검토 및 경량화 설계 - 로봇 기구 제작 및 설계 검증 [필수사항] - 기계설계 및 기계요소에 대한 기본적인 이론 지식 - 로봇 또는 기계 시스템의 설계·제작 프로젝트 수행 유경험자 - 3D CAD를 활용한 부품 및 조립체 설계 능력 [우대사항] - 로봇·무인이동체 등의 기구 및 시스템 설계 유경험자 - 수중·해양 등 특수환경 로봇의 기구설계 유경험자	학사 이상	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
로봇제어 (해양로봇)	[업무분야] - 해양로봇 제어 알고리즘 개발 - 강인제어 알고리즘 개발 - 제어 알고리즘 구현 및 실험 검증 [필수사항] - 로봇 동역학 및 비선형 제어이론에 대한 전문적인 이해 - 로봇팔 등 로봇 시스템을 대상으로 강인 제어(TDC, MPC, SMC)의 설계·해석 또는 관련 연구 수행 유경험자 - MATLAB, C/C++ 등을 활용한 제어 알고리즘 구현 및 시뮬레이션 유경험자 [우대사항] - 슬라이딩 모드 제어, 적응제어 등 강인제어 관련 연구 유경험자 - 실제 로봇 시스템에 제어 알고리즘을 구현하고 실험적으로 검증한 유경험자	석사 이상	포항
로봇 소프트웨어	[업무분야] - 로봇 제어 기술 개발 (모바일 로봇, 다관절 로봇 등) - ROS2/Windows/Linux 기반 제어 소프트웨어 설계 및 실증 연구 - 산업용/모바일 로봇플랫폼 제어시스템 설계 및 통합 제어 기술 개발 (로봇 및 센서, 비전, 기구장치 등) [필수사항] - 로봇/기계 플랫폼 제어를 위한 소프트웨어 개발 유경험자 - 로봇/기계 시스템, AI 제어, 지식 데이터 등 로봇 및 소프트웨어 관련 개발 유경험자 [우대사항] - 학위 취득 후 해당분야 유경험자 - 관련 직무 연구과제 유경험자	석사 이상	부산
인공지능 시스템	[업무분야] - 로봇 시스템의 임무 특성을 고려한 멀티 모달 환경 인식 시스템 및 인공지능 기반 물체/환경/상황 인지 기술 개발 - 2D·3D 영상 기반 객체 검출 및 작업환경 인식 알고리즘 개발 - 카메라·라이다·IMU 등 센서 데이터 처리 및 AI 인지도모델 최적화 기술 개발 [필수사항] - C++, C#, Python 등 프로그래밍 직무 수행 가능자 - 로봇/기계 플랫폼 제어를 위한 소프트웨어 개발 유경험자 [우대사항] - 직무 관련 연구과제 유경험자 - 머신비전 등 AI 오픈 소스 활용 기반 로봇시스템 개발 유경험자	석사 이상	부산

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
로봇 SW 개발	[업무분야] - 로봇 플랫폼 제어 및 단일·다수 로봇 운용 SW 개발 - ROS2 기반 로봇 통합 운용·관제 및 GUI 개발 - 로봇 유·무선 통신 및 시스템 통합·검증 [필수사항] - 실제 로봇 운용 SW 및 GUI 개발 유경험자 - 국가 과제 참여·수행 유경험자 [우대사항] - 다수·군집 로봇 제어 및 운용 관련 연구·개발 유경험자 - 강화학습 기반 보행로봇 제어 관련 연구·개발 유경험자	석사 이상	포항
로봇 전장설계	[업무분야] - 로봇 관련 전원·통신·센서·인터페이스 및 전장시스템 설계 - 임베디드 펌웨어 및 실시간 제어기능 개발 - 전장 하드웨어·펌웨어 통합 [필수사항] - 전자회로·전장 또는 임베디드 시스템 개발 유경험자 - 센서·모터 등 하드웨어 인터페이스 구현 유경험자 [우대사항] - 회로·PCB 설계 및 제작·디버깅 유경험자 - 로봇 전장·펌웨어 통합 및 실물시스템 시험 유경험자	석사 이상	포항
로봇SW	[업무분야] - 지능형 로봇 조작 및 인지 기술 개발 - 로봇 자율운용·제어 및 경로·임무계획 - 시뮬레이션·실물 로봇 기반 통합시험 및 현장 운용 기술 개발 [필수사항] - 로봇 플랫폼(HW) 개발 유경험자 - ROS2 기반 실물 로봇 연동·통합시험 유경험자 [우대사항] - 다중로봇 시스템 통합·운용 또는 협업제어 유경험자 - VLA·로봇 파운데이션 모델 등 학습 기반 작업계획 연구 유경험자	박사	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
로봇 기계설계	[업무분야] - 모바일 로봇·매니퓰레이터 등 로봇 플랫폼의 기구·메커니즘 설계 - 기구학·동역학·구조해석 기반 설계 최적화 및 상세도면 작성 - 시제품 제작·조립, 시스템 통합 및 성능·내구 검증 [필수사항] - 3D CAD 기반 로봇 또는 기계 시스템 설계 유경험자 - 설계도면 작성과 시제품 제작·검증 유경험자 [우대사항] - 모바일 로봇·매니퓰레이터 등 플랫폼 설계 유경험자 - 구조·동역학 해석 및 설계 최적화 유경험자 - 기계·전장·제어 구성품의 시스템 통합시험 유경험자	석사 이상	포항
기계설계	[업무분야] - 농업용 로봇 구조 및 구동 메커니즘 설계 - 농업용 주행 플랫폼 설계 및 로봇 최적 설계 - 로봇 기구학, 동역학 해석 [필수사항] - CAD 활용 기계 설계 유경험자 [우대사항] - 정부 연구과제 참여 유경험자	학사 이상	포항
로봇제어 (농업용로봇)	[업무분야] - 농업용 로봇 제어 기술 개발 (다관절 로봇, 모바일 로봇 등) - ROS 기반 농업용 로봇 제어시스템 설계 및 프로그래밍 - 로봇 시스템 통합 제어 기술 개발 (로봇 및 센서, 비전, 기구장치 등) [필수사항] - C++, C#, Python 등 프로그래밍 직무 수행 가능자 - 로봇/기계 플랫폼 제어를 위한 소프트웨어 개발 유경험자 [우대사항] - 정부 연구과제 참여 유경험자 - 동역학 기반 로봇 제어 시스템 개발 유경험자	석사 이상	포항
인공지능	[업무분야] - 생성형 AI, 모방학습, 강화학습을 활용한 농업로봇 제어기술 개발 - 농업로봇 및 인간 작업 동작 데이터 생성/증강 기술개발 - Robot Foundation Model설계 및 경량화/가속 [필수사항] - C++, C#, Python 등 프로그래밍 직무 수행 가능자 - 인공지능 기반 로봇 소프트웨어 개발 유경험자 [우대사항] - 정부 연구과제 참여 유경험자 - LLM, 머신비전 등 AI 오픈 소스 활용 유경험자	석사 이상	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
AI 로봇지능	[업무분야] - 인공지능 기반 멀티 모달 농업환경 인식 시스템 개발 - 인공지능 기반 물체/환경/상황 인지 기술 개발 - 모방학습 및 강화학습 기반 농업용 로봇 제어 기술 개발 [필수사항] - 포트폴리오 내 생성형AI, 모방학습, 강화학습 내용 포함 [우대사항] - 실세계 보상 설계 기반 강화학습 유경험자	석사 이상	안동
로봇AI	[업무분야] - 농업 로봇용 비전 기반 환경 인식 및 객체 계측 AI 모델 개발 - 엣지 하드웨어(Jetson 등) 기반 실시간 AI 모델 경량화 및 최적화 - 비정형 환경 특화 데이터셋 구축 및 멀티 센서 융합 인식 [필수사항] - Python, PyTorch 기반 컴퓨터 비전/딥러닝 모델 개발 유경험자 - 임베디드(Jetson 등) 환경 AI 모델 경량화/지식증류(KD) 유경험자 [우대사항] - 카메라 왜곡 보정 및 2D/3D 공간 면적/위치 추정 기술 보유자 - 열악한 환경(가림, 조명 변화) 특화 인식 모델 개발 유경험자	석사 이상	안동
컴퓨터비전	[업무분야] - 딥러닝 기반 객체 검출 및 자세추정 - 실제 환경(온실, 과수원)에서의 이미지/센서 데이터 수집, 라벨링 및 데이터셋 구축 - 농업용 로봇 자율주행을 위한 멀티센서 구현 [필수사항] - 포트폴리오 내 컴퓨터비전, 데이터 처리 멀티센서 등 내용 포함 [우대사항] - 농업 환경 비전 처리 개발 및 데이터처리 유경험자	석사 이상	안동
기업지원	[업무분야] - 정부의 로봇산업 육성전략에 맞춘 지원사업 기획·신청 및 로봇기업 사업 운영 - 지역특화 로봇산업 육성전략에 맞춘 지원사업 기획·신청 및 로봇기업 사업 운영 - 기업지원 플랫폼 관리(고도화) 및 로봇네트워크 운영지원&확대 등 [우대사항] - 기업지원, 기술이전사업화 투자 등등 관련 전문자격 보유자 - 경영, 마케팅, 법학, 기술경영(MOT), 로봇분야 학위 소지자	학사 이상	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
AI 특화 공동훈련센터 전담인력	[업무분야] - AI 특화 공동훈련센터 참여기업 발굴 및 기업 훈련수요 진단 - 기업 수요 기반 AI 교육훈련과정 운영 및 훈련생·기업 지원 - 교육과정 운영에 필요한 행정업무 및 사업비 집행·관리 지원 - 사업 실적, 훈련성과 및 성과지표 관리 - 공동훈련센터 사업 관련 대내·외 업무 및 유관기관 대응 [필수사항] - 기업 발굴, 기업 수요조사 및 교육과정 운영, 성과관리 업무수행 가능자 - 기업 및 교육생, 유관기관과의 원활한 의사소통 및 협업 가능자 [우대사항] - 로봇, 기계, 메카트로닉스 등 로봇관련 유관전공자 - 정부지원 인력양성사업 또는 직업훈련사업 수행 경험자	학사 이상	구미
초중고 창의인재 인력양성	[업무분야] - 초중고 창의인재 인력양성 사업 기획·운영 - 인력양성 사업관리 및 교육운영 (교육생관리, 사업관리, 성과분석 등) - 교육기관·유관기관 연계한 초중고 대상 위탁교육 사업 운영 [우대사항] - 국가과제 연구사업 수행 유경험자 - 인력양성 사업 수행 유경험자	학사 이상	구미
로봇 시험평가 (KOLAS 시험) 및 시험장비 통합관리·시험 법 개발	[업무분야] - 로봇 및 관련 제품·부품의 규격/비규격 시험 수행 및 외부 시험 의뢰 발굴(KOLAS) - 로봇 시험장비의 통합관리(도입·이전·검교정·유지보수) 및 시험장(평가장) 운용 - 신규/기존 로봇 표준 기반 시험법(절차·측정방법) 개발·문서화 및 장비 운용 SW 개발·유지보수 [필수사항] - 국내·외 출장 시험 업무에 결격이 없는 자 - 공학계열 전공자로서 시험·계측 및 장비 운용 업무 수행이 가능한 자 [우대사항] - KOLAS 법정교육 이수자 - 로봇 관련 국제·국가 표준(ISO 18646, ISO 9283, KS B 등) 기반 시험 또는 시험법 개발 유경험자 - 로봇/시험 장비 및 계측 SW 개발·운용 유경험자	학사 이상	포항

라. 별정계약직

채용 분야		응시 자격	인원	근무지	요청 부서
분야명	업무분야 및 요건				
총무	[업무분야] - 임직원 복리후생관리 업무(복지카드 및 건강검진, 동호회운영 등) - 총무관련 법인카드 지출관리 - 근태 및 복무관리 - 기타 일반행정 업무(문서관리, 전표처리 등) [우대사항] - 해당업무분야 신입 또는 1년 미만 유경험자	학사 이상	1명	포항	인재 경영실

2. 응시자격

- 각 분야별 학위요건은 2027. 2. 이전 학위취득 예정자도 포함함
- 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
- 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 연속적으로 근무 가능
- 근무성과 및 내부 평가 결과 등을 종합적으로 고려하여, 연구원 내부 절차에 따라 정규직으로 전환될 수 있음

4. 전형절차 및 일정

- 2026. 09. 01.(화) ~ 09. 14.(월) : 서류접수(마감일 24:00까지)
- 2026. 09. 15.(화) ~ 09. 16.(수) : 채용분야별 응시자격 및 제출서류 진위 확인
- 2026. 09. 17.(목) ~ 09. 21.(월) : 서류전형 시행(09.22.(화) 서류전형 합격자 발표 예정)
- 2026. 09. 23.(수) ~ 09. 27.(일) : 인적성전형(On-Line) 시행(서류전형 합격자)
* 면접전형 시 인적성 검사결과 참고로 활용되며, 해당기간 온라인으로 접속하여 실시
- 2026. 09. 28.(월) ~ 09. 30.(수) : 직무 및 인성면접전형 진행 예정
- 2026. 10. 01.(목) : 최종합격자 발표

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

5. 접수기간 및 제출방법

- 접수기간 : 2026. 09. 01.(화) ~ 09. 14.(월) * 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)

구 분	제 출 서 류
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 5분간 발표평가 진행 * 위촉계약직 별도발표 없음) ② 원서접수 마감일 기준 연구실적 목록(논문, 특허, 프로젝트) ③ 원서접수 마감일 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 인재경영실(☎054-240-2584)로 문의 바람