[붙임] 한국로봇융합연구원 채용공고 제2026-5호

'26년도 한국로봇융합연구원 3차 정기채용 공고

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

2026년 7월 2일

한국로봇융합연구원장

1. 채용분야

가. 정규직(연구)

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
연구기획	[업무분야] - Next AI·로봇 연구과제 기획(기술 요구사항 정의, 솔루션 개념 설계, 기술목표 설정, 구현 가능성 검토, RFP 작성 등) - 글로벌 선행연구 기술 분석(최신 연구·제품·데모 등 상세분석 등) [우대사항] - AI 및 로보틱스 분야 공학박사 학위자 - AI 및 로보틱스 분야 국책 연구과제 기획 경력	석사 이상	서울
로봇제어 (서울)	[업무분야] - AI 기반 지능형 로봇 조작 및 인지 기술 개발 - 다관절 로봇 제어 [필수사항] - 로봇제어 및 인공지능 관련 전공자 - 석사학위자의 경우, 석사학위 취득 후 채용분야 업무경력 5년 이상 [우대사항] - 영어능력 우수자	석사 이상	서울
로봇조작AI	[업무분야] - 비전 기반 로봇 인지 및 객체 인식 기술 개발 - 로봇 조작을 위한 멀티모달 데이터 처리 및 학습 기술 개발 - AI 기반 로봇 조작 및 작업 수행 기술 개발 - Vision-Language-Action(VLA) 기반 로봇의 학습·의사결정 및 작업계획·제어 기술 개발 - 시뮬레이션 데이터를 활용한 로봇 학습 데이터 처리 및 활용 기술 개발	석사 이상	서울

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
로봇 시뮬레이션 및 제어	[업무분야] - 다관절 로봇(매니퓰레이터·사족 로봇 등) 시뮬레이션 및 제어 - 실시간 제어 아키텍처 구축 및 ROS 통합 프로그래밍 - Vision-Language-Action(VLA) 기반 로봇의 학습·의사결정 및 작업계획·제어 기술 개발 [필수사항] - 로봇 시뮬레이션(MuJoCo, Isaac Sim 등) 및 ROS 개발 유경험자 [우대사항] - EtherCAT 등 필드버스 기반 실시간 제어 아키텍처 구축 및 ROS 통합 유경험자 - 시뮬레이션 기반 VLA 정책 학습·평가 파이프라인 개발 유경험자 - Franka, UR 등 협동 로봇 활용 유경험자 - 해외 로봇·AI 유관 기관 연구개발 유경험자	석사 이상	포항
로봇제어 (대전)	[업무분야] - 로봇 제어 프레임워크 설계 및 시뮬레이션 - 동역학 및 강화학습 기법을 통한 로봇 제어 - ROS 기반 로봇 프로그래밍 및 Issacgym 기반 로봇 학습 프로그래밍 [필수사항] - 로봇 플랫폼 개발 실무 유경험자 - 과제 참여・수행 유경험자 [우대사항] - 휴머노이드, 웨어러블 및 매니퓰레이터 로봇 관련 연구과제 수행 유경험자 - 기타 유관 기술 개발 유경험자	박사	대전
인간로봇 상호작용	[업무분야] - 인간-로봇 상호작용에 대한 사용자 심리·행동 반응 데이터분석 - 사용자 조사 기반 로봇 상호작용 시나리오 및 경험 설계 - 사용자 검증을 통한 로봇 대화·행동 디자인 평가 및 개선안 도출 [필수사항] - 인간-로봇 상호작용 관련 연구 또는 실무경력 보유자 [우대사항] - HRI연구 관련 SCIE급 논문/국제학술대회 실적보유자 - HRI관련 특허 실적보유자	석사 이상	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
로봇안정화 제어	[업무분야] - 셀프 밸런싱 로봇의 자세 안정화 제어구조 설계 및 시스템 통합 - 멀티모달 센서 기반 자세제어 안전성 검증시스템 개발 - 경사, 외란 등 조건별 로봇의 동적 안정성 분석 및 자세제어 성능 고도화 [우대사항] - 로봇 또는 시스템의 설계, 구현 및 성능검증 유경험자 - 셀프 밸런싱 로봇 제어 유경험자	석사 이상	포항
모바일 자율주행	[업무분야] - 3D LiDAR, CAMERA, IMU 등의 센서 데이터를 융합해 주변 환경의 지도를 생성하고, 로봇의 정확한 위치 좌표를 추정 - 측위된 로봇의 위치를 통해 정적·동적 장애물을 피해 이동할 수 있는 최적의 궤적을 생성 - 경로 계획 단계에서 생성된 속도와 조향 명령을 바탕으로 로봇이 물리적인 궤적을 오차 없이 추종하도록 모터를 제어 [우대사항] - SLAM, 네비게이션 등 관련 분야 연구 유경험자 - ROS2 및 Isaac ROS 기반 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 보유자 - INVENTOR, SOLIDWORKS, ANSYS, ALTAIR 등 활용 가능자	석사 이상	포항
휴머노이드 임베디드제어	[업무분야] - 휴머노이드 및 모바일매니퓰레이션 로봇 임베디드 시스템 개발 - 임베디드 제어 시스템 아키텍처 설계 - 액츄에이터 제어기 개발 및 센서 인터페이스 및 융합 - 실시간 펌웨어(Firmware) 개발 및 시스템 통합 [필수사항] - 마이크로컨트롤러(STM32, AVR 등) 또는 임베디드 보드 유경험자 - 전자회로 이해 및 센서/모터 등 하드웨어 연동 유경험자 및 펌웨어 개발 및 디버깅 가능자 [우대사항] - STM32, NXP, TI 등 마이크로컨트롤러 기반 펌웨어 개발 경험자 - 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		
로봇제어 (포항)	[업무분야] - 수중로봇 및 수상선, 로봇팔의 자율 제어 핵심 알고리즘 개발 - 강화학습 기반 지능형 제어 및 임무 의사결정 기술 확보 - 복합 로봇 시스템의 임무관리 및 자율작업 수행 능력 고도화 [업무분야] - 로봇제어 이론에 대한 전문적 이해 및 수중로봇/로봇팔 등 비정형 환경 로봇 제어 유경험자 - C/C++, Python, MATLAB 등 로봇제어 및 시뮬레이션 프로그래밍 가능자 [우대사항] - 강화학습(RL) 기반 로봇 제어/의사결정 알고리즘 개발 유경험자 - 수중로봇(AUV, ROV 등) 제어, 항법, 임무수행 알고리즘 개발 유경험자	석사 이상	포항
전장부 설계 및 제작	[업무분야] - 전기/전자 시스템 설계/제작 - 로봇 컴퓨터시스템 제어아키텍쳐(HW/SW) 설계 - 로봇 센서/구동장치 시스템 통합 [필수사항] - 로봇 전장부 개발 및 시스템 통합 유경험자 - 마이크로컨트롤러 및 임베디드시스템 유경험자 - 석사학위자의 경우, 석사학위 취득 후 채용분야 업무경력 5년 이상 - 학사학위자의 경우, 학사학위 취득 후 채용분야 업무경력 8년 이상 [우대사항] - 로봇 전기/전자 시스템 설계/제작 유경험자	학사 이상	포항
피지컬 AI/ 자율 지능	[업무분야] - 모바일 드론/로봇의 동역학 해석 및 제어 - 로봇 시뮬레이터를 활용한 AI 학습 데이터 생성 및 모델 학습 - AI 기반 실시간 객체 인식 및 환경 인지 기술 - 임무형 드론/로봇의 자율비행·자율주행·자율보행 알고리즘 [필수사항] - ROS 2 기반 로봇 소프트웨어 개발 경험 - 임무계획/경로생성 알고리즘 개발 경험 [우대사항] - 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 - SLAM, Navigation, Perception 등 자율이동 로봇 관련 기술 개발 경험 - 피지컬 AI 또는 임무 AI 경험자	석사 이상	포항

※ 정규직 최종합격자는 1년간 수습평가를 거쳐 합격 시 정식 임용

나. 정규직(행정)

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
전산관리	[업무분야] - 정보시스템 고도화 프로젝트 관리 - 정보시스템 운영 및 최적화 (그룹웨어 및 ERP 등) - 정보보안 관리 및 보안 솔루션 운영 - 소프트웨어 자산 관리 및 운영 [우대사항] - ERP 시스템 구축 프로젝트 경험자 - 연구개발 인력 관리용 HR 시스템 구축 경험자 - 전산관련 전공 및 업무 시스템 운영 등 전산 관련 경험자	학사 이상	포항

※ 정규직 최종합격자는 1년간 수습평가를 거쳐 합격 시 정식 임용

다. 위촉계약직

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
인력양성사업 운영 및 기업지원	[업무분야] - 인력양성사업 총괄 운영 및 신규사업 기획 - 인력양성사업 대외 대응업무 및 자문 기획 - 리빙랩 입주기업 전체 관리 [우대사항] - 국가과제 연구사업관리 유경험자 - 정부·기업 대관업무 유경험자	학사 이상	서울
AI 인공지능 개발자	[업무분야] - 로봇 탑재용 Computer Vision 및 MLLM 모델 개발 - 임베디드 환경 최적화 및 실시간 추론 시스템 구현 - 산학협력 과제 수행 및 연구 성과 논문화 [필수사항] - Object Detection, MLLM 등 인공지능 개발 유경험자 [우대사항] - 컴퓨터비전, 로봇비전, AI 관련분야 연구 실적 보유 - 현장에 적용된 로봇에 대한 AI 기술 개발 경험자	석사 이상	대전

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
기계설계 (대전)	[업무분야] - 로봇 요소 설계 및 시스템 통합 설계 - 로봇 기구학 및 동역학 기반 기구 설계 - 휴머노이드 및 웨어러블 요소 설계 및 해석 [필수사항] - 기구설계, 로봇 시스템 설계, 공정 자동화 시스템 설계 유경험자 [우대사항] - 관련 분야 연구 실적 보유자 - Inventor, Solidworks, Ansys, ABAQUS 활용 가능자	학사 이상	대전
로봇제어SW	[업무분야] - 로봇 제어 알고리즘 구현 및 성능 검증 - 센서정보 기반 로봇상태 및 환경 추정기술 개발 - 시뮬레이션 및 실험을 통한 알고리즘 성능 검증	석사 이상	포항
시스템통합	[업무분야] - 로봇 시스템 통합 및 성능 시험 - 로봇 오퍼레이팅 및 SI 업무 지원 - 매니퓰레이터 및 자동화 공정 제어 [우대사항] - 관련 교육 이수 및 자동화 공정 개발 유경험자	학사 이상	포항
AI로봇제어	[업무분야] - 3D 센서 및 카메라 기반의 실시간 환경 인식 및 객체 검출 - 학습 기반 영상처리, 데이터 기반 판단/제어 알고리즘 구현 - Vision-Language-Action(VLA) 기반 로봇의 학습·의사결정 및 작업계획·제어 기술 개발 [필수사항] - AI 및 비전 기반 객체 인식, 로봇 작업 계획 개발 유경험자 [우대사항] - ROS2, Python, Pytorch, TensorFlow 유경험자 - 로봇 시뮬레이션(Gazebo/Isaac Sim 등) 및 실제 로봇 연동 유경험자 - OpenCV, 3D Point Cloud 처리, Semantic Segmentation 기술 유경험자	석사 이상	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
로봇설계	[업무분야] - 수중로봇 및 로봇 시스템 기구·메커니즘 설계 - 응력해석 기반 구조 안정성 검토 및 경량화 설계 - 적용환경·구동부·센서·요구성능을 고려한 시스템 설계 [필수사항] - 로봇 또는 기계 시스템 기구·메커니즘 설계에 대한 기본 역량 및 구조 해석 등 기구 분석 유경험자 - 3D CAD 기반 기계 설계 및 도면 작성 가능자 [우대사항] - 수중로봇 또는 특수환경 로봇 기계 설계 유경험자 - 방수·내압 구조 설계 또는 해양환경 적용 설계 유경험자	학사 이상	포항
시스템 엔지니어링	[업무분야] - 수중로봇 및 이동로봇 센서·구동 시스템 구축 - 임베디드 제어시스템 및 센서/구동 인터페이스 프로그래밍 - 저수준 제어 기반 로봇 시스템 통합 및 시험·검증 [필수사항] - 로봇 또는 임베디드 시스템 전반에 대한 기본 이해 및 센서 및 구동기 제어를 위한 임베디드 프로그래밍 경험 - C/C++ 기반 제어 및 인터페이스 소프트웨어 개발 가능자 [우대사항] - 수중로봇 또는 이동로봇 하드웨어 시스템 구축 유경험자 - 로봇 시스템 통합 및 시험 유경험자(ROS 등 활용)	석사 이상	포항
로봇제어 (보행로봇)	[업무분야] - 보행 로봇 제어 프레임워크 설계 - 강화학습 기법을 통한 로봇 제어 및 로봇 운용 SW 개발 - ROS2 기반 로봇 프로그래밍 및 Issaclab 기반 로봇 학습 프로그래밍 [필수사항] - 강화학습 기반 로봇 제어 실무 유경험자 [우대사항] - 보행로봇 및 로봇SW 관련 연구과제 수행 유경험자 - 원격 제어, SW 개발 등 기타 유관 기술 개발 유경험자	석사 이상	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
기계설계 (포항)	[업무분야] - 로봇 구조 및 구동 메커니즘 설계 - 로봇 최적 설계 - 로봇 기구학, 동역학 해석 [필수사항] - CAD 활용 기계 설계 유경험자 [우대사항] - 정부 연구과제 참여 유경험자	학사 이상	포항
인공지능 시스템	[업무분야] - 인공지능 기반 멀티 모달 환경 인식 시스템 개발 - 인공지능 기반 물체/환경/상황 인지 기술 개발 - 로봇 시스템 통합 제어 기술 개발 (로봇 및 센서, 비젼, 기구장치 등) [필수사항] - C++, C#, Python 등 프로그래밍 가능자 - 로봇/기계 플랫폼 제어를 위한 소프트웨어 개발 경험 [우대사항] - 정부 연구과제 참여 유경험자 - LLM, 머신비젼 등 AI 오픈 소스 활용 유경험자	석사 이상	포항

라. 별정계약직

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
연구행정	[업무분야] - 연구부서의 행정 업무 - 연구사업 협약, 사업비 집행관리 등 사업관리 [우대사항] - 연구행정 및 사업관리 업무 유경험자	학사 이상	포항
일반행정 (비서)	[업무분야] - 주요보직자의 대내·외 행사, 회의 운영 등 일정관리 및 업무수행 지원 - 주요보직자 지시사항, 업무 진행현황 모니터링 및 관리 - 대내·외 관계자 업무협조 및 의사소통 지원 - 기타 행정업무 수행(문서관리, 회의체 자료 관리, 전표처리 등) [우대사항] - 해당 업무 분야 1년 이상 유경험자	학사 이상	포항

채용 분야		응시 자격	근무지
분야명	업무분야 및 요건		
일반행정 (인사/총무)	[업무분야] - 임직원 복리후생관리 업무(복지카드 및 건강검진, 동호회운영 등) - 총무관련 법인카드 지출관리 - 근태 및 복무관리 - 기타 일반 인사/행정 업무(인사기록 및 문서관리, 전표처리 등) [우대사항] - 유사 업종 및 공공기관 근무 경험자	학사 이상	포항
재무회계 및 세무	[업무분야] - 연구비 집행 보조 및 회계전표 관리 - 법인신용카드 관리(발급/해지) 등 - 원천세 납부, 부가세 신고 및 납부 등 [우대사항] - 연구소 또는 비영리법인 관련 업무 경험자	학사 이상	포항

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 스토킹범죄

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

4. 전형절차 및 일정

○ '26. 7. 2.(목) ~ 7. 15.(수) : 서류접수(마감일 24:00까지)

○ '26. 7. 16.(목) ~ 7. 17.(금) : 채용분야별 응시자격 및 제출서류 진위 확인

○ '26. 7. 20.(월) ~ 7. 22.(수) : 서류전형 시행(7.23.(목) 서류전형 합격자 발표 예정)

○ '26. 7. 24.(금) ~ 7. 27.(월) : 인적성전형(On-Line) 시행(서류전형 합격자)

* 면접전형 시 인적성 검사결과 참고로 활용되며, 해당기간 온라인으로 접속하여 실시

○ '26. 7. 28.(화) ~ 7. 30.(목) : 직무 및 인성면접전형 진행 예정

○ '26. 7. 31.(금) : 최종합격자 발표

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

5. 접수기간 및 제출방법

○ 접수기간 : '26. 7. 2.(목) ~ 7. 15.(수) * 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 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