

직 무 기 술 서(전문계약직1)

채 용 형 태		채 용 직 급	채 용 인 원
전문계약직		나급(책임급 상당)	1명
자격요건(교육)	학력	박사학위 소지자	
	전공	공학계열(기계공학, 전기공학, 전자공학, 자동차공학 등)	
채 용 분 야	모빌리티전동화 분야 연구개발 및 기업지원사업 수행		
주 요 업 무	○ 자동차 모빌리티 핵심부품 연구개발사업 기획과 기업지원 수행 ○ 모빌리티 전동화 부품/모듈/시스템 설계해석, 성능검증 및 연구개발 수행		
필 요 지 식 / 필 요 기 술	○ 자동차 전문기업 전동화 프로젝트 수행 및 Project Manager 경력 ○ 연구개발 계획서 및 보고서, 자료분석 및 취합 사업기획능력 보유 ○ 완성차 기업과의 협업 및 상호유대 능력 보유		
직무수행태도	○ 창의적이고, 도전적인 연구자세, 객관적인 판단력, 논리적 분석 태도 ○ 긍정적 능동적이며 사회성이 우수한 자 ○ 업무의 효율성 및 효과성 개선태도 ○ 조직의 일원으로 구성원과 융화하며 상호 협력하려는 자세 ○ 이해당사자의 요구사항을 파악하고자 하는 적극적인 태도 ○ 목표를 설정하고 달성하고자 하는 도전적인 태도 ○ 지역 중점산업을 발전시키고자 하는 의지		

직 무 기 술 서(전문계약직2)

채 용 형 태		채 용 직 급	채 용 인 원
전문계약직		나급(책임급 상당)	1명
자격요건(교육)	학력	박사학위 소지자	
	전공	공학계열(AI, 기계공학, 로봇공학, 전자공학, 컴퓨터공학, 센서공학, IT 등)	
채 용 분 야	휴머노이드 로봇 및 피지컬 AI 분야 연구개발		
주 요 업 무	○ 휴머노이드 로봇 기구·구동부 설계 및 제어 알고리즘 개발 ○ 휴머노이드 로봇 관련 핵심기술(매니플레이션·자율조작 등) 연구개발 ○ 피지컬 AI(Physical AI) 모델 개발 및 로봇 시스템 적용(VLA, 모방학습, 강화학습, World Model 등) ○ 로봇용 멀티모달 센서 데이터 수집·처리 및 학습 데이터셋 구축 ○ 자율주행, 센서·로봇제어 등 AI 알고리즘분야 연구개발 ○ 휴머노이드 로봇 및 피지컬 AI 분야 신규사업 기획		
필 요 지 식 / 필 요 기 술	○ 휴머노이드 로봇 기구설계, 동역학 해석, 제어 알고리즘 설계 및 검증 능력 ○ 딥러닝·강화학습·생성형 AI 기반 로봇 지능화 기술(VLA, Foundation Model, 모방학습 등) ○ ROS/ROS2, Isaac Sim, Python 등 로봇틱스 개발·시뮬레이션 환경 활용 능력 ○ 로봇 성능평가, 안전성 검증 및 표준·인증 관련 지식 ○ 정부과제(사업기간 3년이상) 주관기관 연구책임자 경험(有) ○ 산·학·연·관 협업 및 대외 네트워킹 능력		
직무수행태도	○ 새로운 기술 동향에 대한 학습 의지 및 도전적 연구 태도 ○ 창의적·논리적 사고에 기반 문제 해결 능력 ○ 성과 지향적이고 책임감 있는 업무 수행 자세 ○ 부서 내·외 구성원 및 협업기관과 원활한 소통과 협력 태도 ○ 연구윤리 및 직업윤리 준수		

직 무 기 술 서(전문계약직3)

채 용 형 태		채 용 직 급	채 용 인 원
전문계약직		다급(선임급 상당)	1명
자격요건(교육)	학력	학사학위 이상 소지자	
	전공	공학계열(기계공학, 전기공학, 전자공학 등)	
채 용 분 야	CNC 가공장비 운영 및 관리		
주 요 업 무	○ 정밀가공 부품 시제작 지원 ○ 제조데이터 구축 지원 ○ 정밀가공종합기술지원센터 CNC 가공장비 운영 및 관리		
필 요 지 식 / 필 요 기 술	○ Fanuc 또는 Siemens 시스템 기반 CNC 가공 장비 운용 능숙자 ○ CNC 5축 밀링 및 CNC 선반 복합기 실무 경력자 ○ CAM (Hypermill 또는 NX-CAM) 프로그램 활용 가능자 ○ 도면 해독 및 시제품 제작 공정 수립 가능자		
직무수행태도	○ 창의적이고, 도전적인 연구자세, 객관적인 판단력, 논리적 분석 태도 ○ 긍정적 능동적이며 사회성이 우수한 자 ○ 업무의 효율성 및 효과성 개선태도 ○ 조직의 일원으로 구성원과 융화하며 상호 협력하려는 자세 ○ 이해당사자의 요구사항을 파악하고자 하는 적극적인 태도 ○ 목표를 설정하고 달성하고자 하는 도전적인 태도 ○ 지역 중점산업을 발전시키고자 하는 의지		