

[전문연구요원] 상시모집 (전직)

<https://recruit.naverlabs.com/labs/recruitMain?recruitId=20003371>

□ 공통 자격요건

- 해당분야 석사 이상 소지자로서 전문연구요원 전직 대상자

□ 프로젝트 소개

- Robotics : 사람이 살아가는 생활 공간에서 로봇이 서비스를 제공할 수 있도록 로봇 하드웨어, 실내정밀 지도 제작 및 측위, 로봇 자율주행 등의 기술을 개발합니다.
- Autonomous Driving : 컴퓨터비전, 영상처리, 머신러닝 기술을 활용하여 자율주행 관련 인식 및 측위 기술, 대용량 영상 데이터 처리, 정밀 지도 제작의 자동화 등 다양한 인공지능 기술을 개발합니다.
- AR : Camera Pose Tracking, Scene Understanding, 3D Object Pose Estimation, 3D Rendering 등 모바일 기반 AR 플랫폼을 개발합니다.
- Platform Engineering : 자율주행과 로봇틱스를 비롯한 LABS 기술들을 통합하고 사용자에게 제공하는 기반 플랫폼을 제작, 운영합니다.

□ 세부모집부문 및 필요역량

- * 아래 각 분야별 필요역량을 갖춘(1개 이상) 전문가를 모십니다.
- * 지원서 작성시 [지원사항]에 지원부문 확인하셔서 선택해주시기 바랍니다.

1. Robotics Engineer

- 메커니즘 설계 및 기구학, 동역학 해석
- 로봇 시스템 동역학 모델링 및 제어
- Embedded system hardware 및 firmware 개발
- Robot application SW 및 SW framework 개발

2. Autonomous Driving Engineer

1) Autonomous Driving Software Tool Engineer

- Python/C/C++ 언어 개발 용이
- Modern Web Frameworks(Node.js, Flask, Django,etc)기반 개발 경험
- C/C++ build tool 개발 경험(e.g. Make, CMake, SCons)
- 리눅스 환경 개발 경험 (Linux System Calls, Multi-threading, Networking)

2) HD Mapping Software Tool Engineer

- C/C++ 언어 개발 용이
- MFC기반 Windows Programming개발 경험
- Annotation Drawing Tool 또는 이와 유사한 Tool 개발 경험 (3D 우대)

3) Virtual Environment Simulation Engineer

- C/C++에 대한 깊은 이해
- 리눅스 환경에서의 C/C++, Software Design, Debugging Skills
- 스크립트 언어 개발 경험 (Python, Bash, etc.)
- Embedded Platform과 system Software개발 경험 및 이해

3. [로봇틱스] Computer Vision & Deep Learning Engineer

- Computer vision, Image processing, Machine learning 이론에 대한 전반적인 이해
- Image retrieval
- Object detection
- Object tracking
- Semantic segmentation
- Model compression
- Computational photography
- 3D Geometry, Structure from motion, Multi-view and stereo vision
- Visual odometry, Visual SLAM, Visual localization
- Sensor fusion (Camera, RADAR, LIDAR 또는 기타)

4. [자율주행] Computer Vision & Deep Learning Engineer

- Computer vision, Image processing, Machine learning 이론에 대한 전반적인 이해
- Segmentation
- Image retrieval
- Computational photography
- 3D Geometry, Structure from motion, Multi-view and stereo vision
- Image enhancement
- Model compression
- Visual odometry, Visual SLAM
- Object detection
- Multi-Object tracking
- Sensor fusion (Camera, RADAR, LIDAR 또는 기타)

5. [AR] Computer Vision & Deep Learning Engineer

- Computer vision, Image processing, Machine learning 이론에 대한 전반적인 이해
- Scene Understanding
- Segmentation
- Object detection
- 3D Visual Object Tracking

6. AR Software Engineer

- Computer Graphics 이론 전공
- Android 앱 개발 경험
- Vision 혹은 Graphics 모바일에서 최적화 경험
- Visual Object Tracking 개발 경험
- C, C++에서 개발 경험 및 이해

7. Platform Engineer

- HTTP / REST / DNS / OAuth 등 인터넷 기반 프로토콜과 기술에 대한 이해
- Javascript, CSS, HTML 에 능숙
- HTTP / REST / API 설계에 익숙하신 분
- JAVA / Go / NodeJS 중 1개 이상의 프로그래밍 언어에 익숙하신 분
- LINUX OS
- Docker / Kubernetes

□ 채용하고 싶은 사람

- Self-motivated team player
- 기본에 충실한 사람
- 사용자의 요구를 경청하며 포기하지 않고 0.01%라도 끊임없이 성능을 개선하려는 사람
- 최신 기술 동향도 놓치지 않고 파악하여 문제를 해결할 수 있는 사람
- 끈기와 인내를 가진 실행력 강한 사람
- 적극적 태도로 다양한 방식을 통해 주어진 문제를 해결하는데 능숙한 사람
- 새로운 기술을 배우는 것에 대해 거리낌이 없고 공유하는 것에 즐거움을 느끼는 사람

□ 전형절차 및 기타사항

- 근무지 : 경기도 성남시
- 서류 전형 > 전화면접(필요시 코딩테스트) > 1차면접 > 2차면접 > 처우협의/채용검진 > 입사
(전형절차는 일정 및 상황에 따라 변동될 수 있습니다.)
- 지원서 내용 중 허위사실이 있는 경우에는 합격이 취소될 수 있습니다.
- 수습기간 내에 경업금지소송이 제기 될 경우 합격이 취소될 수 있습니다.
- 국가유공자 및 장애인 등 취업보호대상자는 관계법령에 따라 우대합니다.
- 서류 심사 합격자에 한하여 면접일정은 개별 안내 드립니다.
- 본 채용은 인재 선발 완료 시 공고가 마감됩니다.

[Computer Vision & Deep Learning] Autonomous Driving Perception Engineer

(<https://recruit.naverlabs.com/labs/recruitMain?recruitId=20003099>)

□ 경력구분 : 무관(신입/경력)

□ 역할

- 도로 환경 인지에서 다양한 센서(카메라,라이다,레이다 등)를 활용하여 주변 환경을 인지/예측하는 기술 연구
- 본 연구의 결과물은 자율주행 머신의 장애물 인식 및 회피 등에 활용
- 관련 영상: <https://www.naverlabs.com/autonomousDriving>

□ 필요역량

아래 분야 (1개 이상)에 대한 경험자 및 전문가를 모십니다.

- Computer vision, Image processing, Machine learning 이론에 대한 전반적인 이해
- Segmentation
- Image retrieval
- Computational photography
- 3D Geometry, Structure from motion, Multi-view and stereo vision
- Image enhancement
- Model compression
- Visual odometry, Visual SLAM
- Object detection
- Multi-Object tracking
- Sensor fusion (Camera, RADAR, LIDAR 또는 기타)

□ 우대사항

- 딥러닝 분산처리 기술(distributed machine learning) 개발 경험
- GPGPU, CUDA, OpenCL, Embedded System 최적화
- 해당 분야 석사/박사 학위 혹은 5년 이상의 개발 경력

□ 채용하고 싶은 사람

- Self-motivated team player
- 기본에 충실한 사람
- 사용자의 요구를 경청하며 포기하지 않고 0.01%라도 끊임없이 성능을 개선하려는 사람
- 최신 기술 동향도 놓치지 않고 파악하여 문제를 해결할 수 있는 사람
- 끈기와 인내를 가진 실행력 강한 사람

□ 전형절차 및 기타사항

- 근무지 : 경기도 성남시
- 서류 전형 > 전화면접 > 사전평가(코딩테스트) > 1차면접 > 2차면접 > 입사
(전형절차는 일정 및 상황에 따라 변동될 수 있습니다.)
- 지원서 내용 중 허위사실이 있는 경우에는 합격이 취소될 수 있습니다.
- 수습기간 내에 경업금지소송이 제기 될 경우 합격이 취소될 수 있습니다.
- 국가유공자 및 장애인 등 취업보호대상자는 관계법령에 따라 우대합니다.
- 서류 심사 합격자에 한하여 면접일정은 개별 안내 드립니다.
- 본 채용은 인재 선발 완료 시 공고가 마감됩니다.

[Computer Vision & Deep Learning] Autonomous Driving Mapping & Localization Engineer

(<https://recruit.naverlabs.com/labs/recruitMain?recruitId=20003100>)

□ **경력구분** : 무관(신입/경력)

□ **역할**

- 도로 환경에서 획득한 이미지와 포인트클라우드 데이터를 바탕으로 도로 구조 정보 추출
- 각종 센서 데이터를 융합하여 위치를 인식하는 기술 연구
- 본 연구의 결과물은 도로를 주행하는 머신을 위한 지도 생성, 위치인식 등에 활용
- 관련 영상: <https://tv.naver.com/v/5754289> (NAVER LABS - Hybrid HD Map & R1)

□ **필요역량**

아래 분야 (1개 이상)에 대한 경험자 및 전문가를 모십니다.

- Computer vision, Image processing, Machine learning 이론에 대한 전반적인 이해
- Segmentation
- Image retrieval
- Computational photography
- 3D Geometry, Structure from motion, Multi-view and stereo vision
- Image enhancement
- Model compression
- Visual odometry, Visual SLAM
- Object detection
- Multi-Object tracking
- Sensor fusion (Camera, RADAR, LIDAR 또는 기타)

□ **우대사항**

- 딥러닝 분산처리 기술 (distributed machine learning) 개발 경험
- GPGPU, CUDA, OpenCL, Embedded System 최적화
- 해당 분야 석사/박사 학위 혹은 5년 이상의 개발 경력

□ **채용하고 싶은 사람**

- Self-motivated team player
- 기본에 충실한 사람
- 사용자의 요구를 경청하며 포기하지 않고 0.01%라도 끊임없이 성능을 개선하려는 사람
- 최신 기술 동향도 놓치지 않고 파악하여 문제를 해결할 수 있는 사람
- 끈기와 인내를 가진 실행력 강한 사람

□ **전형절차 및 기타사항**

- 근무지 : 경기도 성남시
- 서류 전형 > 전화면접 > 사전평가(코딩테스트) > 1차면접 > 2차면접 > 입사
(전형절차는 일정 및 상황에 따라 변동될 수 있습니다.)
- 사전평가인 코딩테스트는 1차면접시 참고하여 진행하며, 합/불 여부를 평가하지 않습니다.
- 지원서 내용 중 허위사실이 있는 경우에는 합격이 취소될 수 있습니다.
- 수습기간 내에 경업금지소송이 제기 될 경우 합격이 취소될 수 있습니다.
- 국가유공자 및 장애인 등 취업보호대상자는 관계법령에 따라 우대합니다.
- 서류 심사 합격자에 한하여 면접일정은 개별 안내 드립니다.
- 본 채용은 인재 선발 완료시 공고가 마감됩니다.

[Computer Vision & Deep Learning] Robot/AR Visual Localization Engineer

(<https://recruit.naverlabs.com/labs/recruitMain?recruitId=20003101>)

□ 경력구분 : 무관(신입/경력)

□ 역할

- 로봇의 이동을 위한 Mapping과 localization 기술 연구
- 본 연구의 결과물은 로봇을 위한 지도 생성, 위치 인식, 경로 안내 등에 활용
- 관련 영상: <https://tv.naver.com/v/4989195> (NAVER & NAVER LABS at CES 2019)

□ 필요역량

아래 분야 (1개 이상)에 대한 경험자 및 전문가를 모집합니다.

- Computer vision, Image processing, Machine learning 이론에 대한 전반적인 이해
- Image retrieval
- Computational photography
- 3D Geometry, Structure from motion, Multi-view and stereo vision
- Visual odometry, Visual SLAM, Visual localization
- Sensor fusion (Camera, RADAR, LIDAR 또는 기타)

□ 우대사항

- GPGPU, CUDA, OpenCL, Embedded System 최적화
- 해당 분야 석사/박사 학위 혹은 5년 이상의 개발 경력

□ 채용하고 싶은 사람

- Self-motivated team player
- 기본에 충실한 사람
- 사용자의 요구를 경청하며 포기하지 않고 0.01%라도 끊임없이 성능을 개선하려는 사람
- 최신 기술 동향도 놓치지 않고 파악하여 문제를 해결할 수 있는 사람
- 끈기와 인내를 가진 실행력 강한 사람

□ 전형절차 및 기타사항

- 근무지 : 경기도 성남시
- 서류 전형 > 전화면접 > 1차면접 > 2차면접 > 입사
(전형절차는 일정 및 상황에 따라 변동될 수 있습니다.)
- 지원서 내용 중 허위사실이 있는 경우에는 합격이 취소될 수 있습니다.
- 수습기간 내에 경업금지소송이 제기 될 경우 합격이 취소될 수 있습니다.
- 국가유공자 및 장애인 등 취업보호대상자는 관계법령에 따라 우대합니다.
- 서류 심사 합격자에 한하여 면접 일정은 개발 안내 드립니다.
- 본 채용은 인재 선발 완료 시 공고가 마감됩니다.

[Computer Vision & Deep Learning] Robotics Perception Engineer

(<https://recruit.naverlabs.com/labs/recruitMain?recruitId=20003102>)

□ **경력구분** : 무관(신입/경력)

□ **역할**

- 로봇이 주변 사물을 이해하는데 필요한 recognition, object detection, semantic segmentation 기술 연구
- 본 연구의 결과물은 로봇을 위한 시맨틱 지도 생성, 위치 인식, 장애물 회피 등에 활용
- 관련 영상: <https://tv.naver.com/v/5981629> (NAVER LABS - Self-Updating Map 소개)

□ **필요역량**

아래 분야 (1개 이상)에 대한 경험자 및 전문가를 모십니다.

- Computer vision, Image processing, Machine learning 이론에 대한 전반적인 이해
- Image retrieval
- Object detection
- Object tracking
- Semantic segmentation
- Model compression

□ **우대사항**

- 딥러닝 분산처리 기술 (distributed machine learning) 개발 경험
- 해당 분야 석사/박사 학위 혹은 5년 이상의 개발 경력

□ **채용하고 싶은 사람**

- Self-motivated team player
- 기본에 충실한 사람
- 사용자의 요구를 경청하며 포기하지 않고 0.01%라도 끊임없이 성능을 개선하려는 사람
- 최신 기술 동향도 놓치지 않고 파악하여 문제를 해결할 수 있는 사람
- 끈기와 인내를 가진 실행력 강한 사람

□ **전형절차 및 기타사항**

- 근무지 : 경기도 성남시
- 서류 전형 > 전화면접 > 1차면접 > 2차면접 > 입사
(전형절차는 일정 및 상황에 따라 변동될 수 있습니다.)
- 지원서 내용 중 허위사실이 있는 경우에는 합격이 취소될 수 있습니다.
- 수습기간 내에 경업금지소송이 제기 될 경우 합격이 취소될 수 있습니다.
- 국가유공자 및 장애인 등 취업보호대상자는 관계법령에 따라 우대합니다.
- 서류 심사 합격자에 한하여 면접일정은 개별 안내 드립니다.
- 본 채용은 인재 선발 완료 시 공고가 마감됩니다.

[Computer Vision & Deep Learning] AR 3D Vision Engineer

(<https://recruit.naverlabs.com/labs/recruitMain?recruitId=20002825>)

□ **경력구분** : 무관 (신입/경력)

□ **역할**

- 모바일 플랫폼 기반 AR 기술 개발
- 3D Visual Object Tracking 개발

□ **필요역량**

아래 분야 (2개 이상)에 대한 경험자를 모집합니다.

- 딥러닝이나 기계학습 등을 이용한 문제 해결 경험
- 3D Computer vision 및 패턴인식을 통한 문제 해결 경험
- Visual Object Tracking 개발 경험
- C, C++에서 개발 경험 및 이해

□ **우대사항**

- AR등의 분야에서 Vision 기술을 이용한 문제 해결 경험
- Android 및 iOS 등의 모바일 플랫폼에서 개발 경험
- Computer Vision 또는 Graphics 관련 석사/박사 학위

□ **채용하고 싶은 사람**

- Self-motivated team player
- 적극적 태도로 다양한 방식을 통해 주어진 문제를 해결하는데 능숙한 사람
- 새로운 기술을 배우는 것에 대해 거리낌이 없고 공유하는 것에 즐거움을 느끼는 사람

□ **전형절차 및 기타사항**

- 근무지 : 경기도 성남시
- 서류 전형 > 전화면접 > 1차면접 > 2차면접 > 입사
(전형절차는 일정 및 상황에 따라 변동될 수 있습니다.)
- 지원서 내용 중 허위사실이 있는 경우에는 합격이 취소될 수 있습니다.
- 수습기간 내에 경업금지소송이 제기 될 경우 합격이 취소될 수 있습니다.
- 국가유공자 및 장애인 등 취업보호대상자는 관계법령에 따라 우대합니다.
- 서류 심사 합격자에 한하여 면접일정은 개별 안내 드립니다.
- 본 채용은 인재 선발 완료 시 공고가 마감됩니다.

[Robotics] Mechanism Analysis & Design Engineer

(<https://recruit.naverlabs.com/labs/recruitMain?recruitId=20002817>)

□ **경력구분** : 무관 (신입/경력)

□ **역할**

- 로봇 메카니즘 해석 및 설계
- 요구 성능에 따른 요소 선정 및 설계사양 도출
- 관련 업계 및 학계 자료 조사

□ **필요역량**

- 메카니즘 구조, 기구학, 동역학 해석
- 소재 선정을 위한 고체역학 지식

□ **우대사항**

- 메카니즘 설계 분야 경력 3년 이상
- 메카니즘 설계 및 해석 관련 국제 학회 / 저널 논문 저자
- 설계 및 해석을 위한 시뮬레이션 가능
- 부품 가공 및 성형에 대한 전반적인 이해

□ **채용하고 싶은 사람**

- Self-motivated team player

□ **전형절차 및 기타사항**

- 근무지 : 경기도 성남시
- 서류 전형 > 전화면접 > 1차면접 > 2차면접 > 입사
(전형절차는 일정 및 상황에 따라 변동될 수 있습니다.)
- 지원서 내용 중 허위사실이 있는 경우에는 합격이 취소될 수 있습니다.
- 수습기간 내에 경업금지소송이 제기 될 경우 합격이 취소될 수 있습니다.
- 국가유공자 및 장애인 등 취업보호대상자는 관계법령에 따라 우대합니다.
- 서류 심사 합격자에 한하여 면접일정은 개별 안내 드립니다.
- 본 채용은 인재 선발 완료 시 공고가 마감됩니다.

[Robotics] Robot Software Engineer

(<https://recruit.naverlabs.com/labs/recruitMain?recruitId=20002822>)

□ 경력구분 : 무관 (신입/경력)

□ 역할

- Robot application / algorithm 개발
- Robot SW framework 및 개발 Tool 개발
- RTOS 기반 SW application 개발

□ 필요역량

- C/C++ 에 대한 깊은 이해
- CMake / bazel 등 Build tool 활용 능숙
- Git 등 형상관리 툴 사용 능숙
- Linux 환경 개발 경험
- OS에 대한 전반적인 이해
- SW 개발 Process / testing 등 SW공학에 대한 이해

□ 우대사항

- ROS 활용 경험
- SLAM / Planning / Control 등 Robotics domain 지식
- Robotics 혹은 Computer vision 등 유사 분야 석사/박사 학위 혹은 5년 이상의 개발 경력
- Python / Lua 등 스크립트 언어를 C/C++와 연계 활용 능숙
- Docker / Kubernetes 활용 능숙
- Jenkins / Travis CI 등 CI tool 활용 경험

□ 채용하고 싶은 사람

- Self-motivated team player

□ 전형절차 및 기타사항

- 근무지 : 경기도 성남시
- 서류 전형 > 사전평가(코딩테스트&전화면접) > 1차면접 > 2차면접 > 입사
(전형절차는 일정 및 상황에 따라 변동될 수 있습니다.)
- 지원서 내용 중 허위사실이 있는 경우에는 합격이 취소될 수 있습니다.
- 수습기간 내에 경업금지소송이 제기 될 경우 합격이 취소될 수 있습니다.
- 국가유공자 및 장애인 등 취업보호대상자는 관계법령에 따라 우대합니다.
- 서류 심사 합격자에 한하여 면접일정은 개별 안내 드립니다.
- 본 채용은 인재 선발 완료 시 공고가 마감됩니다.

[Robotics] Embedded System Engineer

<https://recruit.naverlabs.com/labs/recruitMain?recruitId=20003051>

□ 경력구분 : 경력

□ 역할

- 다양한 Sensor 처리 및 Host pc 연동을 위한 전장부 구성 / 설계
- AP / MCU 기반의 Peripheral 회로 및 전원 회로 설계
- 전장부 구동을 위한 Firmware 개발

□ 필요역량

- Embedded System 에 대한 전반적인 이해
- 전력전자 회로 설계 및 Firmware 개발 경험
- MCU 사용 회로 설계 및 관련 Firmware 개발 경험
- Circuit Design Tool 사용 가능자 (OrCAD, PADS, Mentor 등)

□ 우대사항

- AP / MCU 기반 Embedded System 개발 유경험자
- Camera, sonar, ToF 등 Robotics 에서 주로 사용되는 Sensor 를 활용한 Embedded System 개발 유경험자

□ 채용하고 싶은 사람

- Self-motivated team player

□ 전형절차 및 기타사항

- 근무지 : 경기도 성남시
- 서류 전형 > 전화면접 > 1 차면접 > 2 차면접 > 처우협의/채용검진 > 입사
(전형절차는 일정 및 상황에 따라 변동될 수 있습니다.)
- 지원서 내용 중 허위사실이 있는 경우에는 합격이 취소될 수 있습니다.
- 수습기간 내에 경업금지소송이 제기 될 경우 합격이 취소될 수 있습니다.
- 국가유공자 및 장애인 등 취업보호대상자는 관계법령에 따라 우대합니다.
- 서류 심사 합격자에 한하여 면접일정은 개별 안내 드립니다.
- 본 채용은 인재 선발 완료 시 공고가 마감됩니다.

[Autonomous Driving] Virtual Environment Simulation Engineer

(<https://recruit.naverlabs.com/labs/recruitMain?recruitId=20003097>)

□ 경력구분 : 무관(신입/경력)

□ 역할

- 자율주행 팀의 일원으로 자율주행 SW/HW 테스트를 위한 Simulator 개발
- 다양한 주행 테스트 시나리오 및 Use Case 생성 Mechanism 개발
- 자율주행 팀 내 다양한 전문 지식을 보유한 팀원들과 협업

□ 필요역량

- C/C++에 대한 깊은 이해
- 리눅스 환경에서의 C/C++, Software Design, Debugging Skills
- 스크립트 언어 개발 경험 (Python, Bash, etc)
- Embedded Platform과 System Software 개발 경험 및 이해
- Technical Documentation 가능

□ 우대사항

- Unreal Engine, Unity Game Development Simulator 에 대한 이해
- 자율주행 시뮬레이션 사용 / 개발경험 및 SW 구조에 대한 이해
- 대단위 테스트, Reporting, 분석을 위한 웹 기반 UI 개발 경험
- ROS / Linux 환경 개발 경험

□ 채용하고 싶은 사람

- Self-motivated team player
- 기본에 충실한 사람
- 사용자의 요구를 경청하며 포기하지 않고 0.01%라도 끊임없이 성능을 개선하려는 사람
- 최신 기술 동향도 놓치지 않고 파악하여 문제를 해결할 수 있는 사람
- 끈기와 인내를 가진 실행력 강한 사람

□ 전형절차 및 기타사항

- 근무지 : 경기도 성남시
- 서류 전형 > 전화면접 > 사전평가(코딩테스트) > 1차면접 > 2차면접 > 입사
(전형절차는 일정 및 상황에 따라 변동될 수 있습니다.)
- 사전평가인 코딩테스트는 1차면접시 참고하여 진행하며, 합/불 여부를 평가하지 않습니다.
- 지원서 내용 중 허위사실이 있는 경우에는 합격이 취소될 수 있습니다.
- 수습기간 내에 경업금지소송이 제기 될 경우 합격이 취소될 수 있습니다.
- 국가유공자 및 장애인 등 취업보호대상자는 관계법령에 따라 우대합니다.
- 서류 심사 합격자에 한하여 면접일정은 개별 안내 드립니다.
- 본 채용은 인재 선발 완료 시 공고가 마감됩니다.

[Autonomous Driving] Software Tool Engineer

(<https://recruit.naverlabs.com/labs/recruitMain?recruitId=20003407>)

□ 경력구분 : 무관(신입/경력)

□ 세부모집 부문 및 필요역량

- * 각 분야별 필요역량을 갖춘(1 개 이상) 전문가를 모집합니다.
- * 지원서 작성시 [지원사항]에 지원부문 확인하셔서 선택해주시기 바랍니다.

1. Autonomous Driving Software Tool Engineer

- ▶ 역할
 - 자율주행 기술 개발 관련 Annotation SW Tool 설계/개발/배포
 - 자율주행 팀 내 다양한 전문 지식을 갖춘 팀원들과 협업
- ▶ 필요역량
 - Python/C/C++ 언어 개발 용이
 - Modern Web Frameworks(Node.js, Flask, Django,etc)기반 개발 경험
 - C/C++ build tool 개발 경험(e.g. Make, CMake, SCons)
 - 리눅스 환경 개발 경험 (Linux System Calls, Multi-threading, Networking)
 - 탁월한 문제 해결 능력
 - 관련 분야 학사/석사 학위 소지
- ▶ 우대사항
 - Autonomous Driving Stack 개발 또는 협업 경험, Annotation SW Tool 개발 경험

2. HD Mapping Software Tool Engineer

- ▶ 역할
 - HD-Map 개발 관련 SW Tool 설계/개발/테스트/디버깅/배포
 - 기존 개발 SW Tool Component & System 유지 및 성능 개선
 - 자율주행 팀 내 다양한 전문 지식을 갖춘 팀원들과 협업
- ▶ 필요역량
 - C/C++ 언어 개발 용이
 - MFC 기반 Windows Programming 개발 경험
 - Annotation Drawing Tool 또는 이와 유사한 Tool 개발 경험 (3D 우대)
- ▶ 우대사항
 - (HD) Map 개발 또는 협업 경험
 - Annotation SW Tool 개발 경험

□ 채용하고 싶은 사람

- Self-motivated team player
- 기본에 충실한 사람
- 사용자의 요구를 경청하며 포기하지 않고 0.01%라도 끊임없이 성능을 개선하려는 사람
- 최신 기술 동향도 놓치지 않고 파악하여 문제를 해결할 수 있는 사람
- 끈기와 인내를 가진 실행력 강한 사람

□ 전형절차 및 기타사항

- 근무지 : 경기도 성남시
- 서류 전형 > 전화면접 > 사전평가(코딩테스트) > 1 차면접 > 2 차면접 > 입사
(전형절차는 일정 및 상황에 따라 변동될 수 있습니다.)
- 사전평가인 코딩테스트는 1 차면접시 참고하여 진행하며, 합/불 여부를 평가하지 않습니다.
- 지원서 내용 중 허위사실이 있는 경우에는 합격이 취소될 수 있습니다.
- 수습기간 내에 경업금지소송이 제기 될 경우 합격이 취소될 수 있습니다.
- 국가유공자 및 장애인 등 취업보호대상자는 관계법령에 따라 우대합니다.
- 서류 심사 합격자에 한하여 면접일정은 개별 안내 드립니다.
- 본 채용은 인재 선발 완료 시 공고가 마감됩니다.

[Autonomous Driving] System Software Engineer

(<https://recruit.naverlabs.com/labs/recruitMain?recruitId=20002834>)

- **경력구분** : 무관(신입/경력)
- **역할**
 - Camera, Lidar, IMU, GPS 등 다양한 센서 데이터를 수집하고 실시간으로 처리하는 시스템 구현
- **필요역량**
 - C/C++에 대한 깊은 이해
 - Linux 및 RTOS 환경 개발 경험
 - Multicore / Real-time 시스템 개발 경험
 - Embedded SOC 기반 개발 경험
 - OS에 대한 전반적인 이해
- **우대사항**
 - ROS 개발 경험
 - Real-time Sensor Fusion(Camera/IMU) 개발 경험
 - MCU 기반 개발 경험
 - 리눅스 디바이스 드라이버 구현 경험
 - 다수의 카메라를 이용한 시스템 개발 경험
 - SIMD / OpenCL / CUDA 등 Accelerated Computing 개발 경험
 - CAN Protocol 기반 개발 경험
- **채용하고 싶은 사람**
 - Self-motivated team player
 - 기본에 충실한 사람
 - 사용자의 요구를 경청하며 포기하지 않고 0.01%라도 끊임없이 성능을 개선하려는 사람
 - 최신 기술 동향도 놓치지 않고 파악하여 문제를 해결할 수 있는 사람
 - 끈기와 인내를 가진 실행력 강한 사람
- **전형절차 및 기타사항**
 - 근무지 : 경기도 성남시
 - 서류 전형 > 전화면접 > 사전평가(코딩테스트) > 1 차면접 > 2 차면접 > 입사
(전형절차는 일정 및 상황에 따라 변동될 수 있습니다.)
 - 사전평가인 코딩테스트는 1 차면접시 참고하여 진행하며, 합/불 여부를 평가하지 않습니다.
 - 지원서 내용 중 허위사실이 있는 경우에는 합격이 취소될 수 있습니다.
 - 수습기간 내에 경업금지소송이 제기 될 경우 합격이 취소될 수 있습니다.
 - 국가유공자 및 장애인 등 취업보호대상자는 관계법령에 따라 우대합니다.
 - 서류 심사 합격자에 한하여 면접일정은 개별 안내 드립니다.
 - 본 채용은 인재 선발 완료 시 공고가 마감됩니다.

[AR] AR Software Engineer

(<https://recruit.naverlabs.com/labs/recruitMain?recruitId=20002826>)

□ **경력구분** : 무관 (신입/경력)

□ **역할**

- 모바일 플랫폼 기반 AR 기술 개발
- AR 내비게이션 관련 APP 및 통합 SDK 개발

□ **필요역량**

아래 분야 (2개 이상)에 대한 경험자를 모집합니다.

- Computer Graphics 이론 전공
- Android 앱 개발 경험
- Vision 혹은 Graphics 모바일에서 최적화 경험

□ **우대사항**

- OpenGL/Vulkan/Metal 응용 경험 및 이해
- Android NDK 또는 iOS C/C++ 응용 경험 및 이해
- Computer Graphics 관련 분야 석사/박사 학위 소지자
- 모바일 환경에서의 VIO 또는 SLAM 관련 기술 적용 경험

□ **채용하고 싶은 사람**

- Self-motivated team player
- 적극적 태도로 다양한 방식을 통해 주어진 문제를 해결하는데 능숙한 사람
- 새로운 기술을 배우는 것에 대해 거리낌이 없고 공유하는 것에 즐거움을 느끼는 사람

□ **전형절차 및 기타사항**

- 근무지 : 경기도 성남시
- 서류 전형 > 전화면접 > 1차면접 > 2차면접 > 입사
(전형절차는 일정 및 상황에 따라 변동될 수 있습니다.)
- 지원서 내용 중 허위사실이 있는 경우에는 합격이 취소될 수 있습니다.
- 수습기간 내에 경업금지소송이 제기 될 경우 합격이 취소될 수 있습니다.
- 국가유공자 및 장애인 등 취업보호대상자는 관계법령에 따라 우대합니다.
- 서류 심사 합격자에 한하여 면접일정은 개별 안내 드립니다.
- 본 채용은 인재 선발 완료 시 공고가 마감됩니다.

[AR] Route Planning Engineer

<https://recruit.naverlabs.com/labs/recruitMain?recruitId=20002827>

□ 경력구분 : 경력

□ 역할

- Routing Planning 알고리즘 및 시스템 개발
- Navigation framework 개발

□ 필요역량

- Routing Planning 알고리즘 및 시스템에 대한 경험
- 네비게이션 관련 데이터(지도, 네트워크 등) 설계 및 구현

□ 우대사항

- 네비게이션 개발 경험
- GIS 데이터 처리 및 관련 툴 개발 경험
- 대규모 서비스 및 성능 최적화 경험이 풍부하신 분
- 해당 분야 석사/박사 학위 혹은 3년 이상의 개발 경험

□ 채용하고 싶은 사람

- Self-motivated team player
- 적극적 태도로 다양한 방식을 통해 주어진 문제를 해결하는데 능숙한 사람
- 새로운 기술을 배우는 것에 대해 거리낌이 없고 공유하는 것에 즐거움을 느끼는 사람

□ 전형절차 및 기타사항

- 근무지 : 경기도 성남시
- 서류 전형 > 전화면접 > 1 차면접 > 2 차면접 > 입사
(전형절차는 일정 및 상황에 따라 변동될 수 있습니다.)
- 지원서 내용 중 허위사실이 있는 경우에는 합격이 취소될 수 있습니다.
- 수습기간 내에 경업금지소송이 제기 될 경우 합격이 취소될 수 있습니다.
- 국가유공자 및 장애인 등 취업보호대상자는 관계법령에 따라 우대합니다.
- 서류 심사 합격자에 한하여 면접일정은 개별 안내 드립니다.
- 본 채용은 인재 선발 완료 시 공고가 마감됩니다.

[인턴십] Computer Vision & Deep Learning Engineer (로보틱스프로젝트)

(<https://recruit.naverlabs.com/labs/recruitMain?recruitId=20002802>)

□ 역할

로보틱스 프로젝트는 사람이 사는 생활 공간에서 서비스를 제공할 수 있는 차세대 로봇 플랫폼을 개발합니다.

* Perception

- 로봇이 주변의 사물을 이해하는데 필요한 recognition, object detection, semantic segmentation 기술 연구
- 본 연구의 결과물은 로봇을 위한 시맨틱 지도 생성, 위치 인식, 장애물 회피 등에 활용
- 관련 영상: <https://tv.naver.com/v/5981629> (NAVER LABS - Self-Updating Map 소개)

* 3D Vision

- 로봇의 이동을 위한 mapping과 localization 기술 연구
- 본 연구의 결과물은 로봇을 위한 지도 생성, 위치 인식, 경로 안내 등에 활용
- 관련 영상: <https://tv.naver.com/v/4989195> (NAVER & NAVER LABS at CES 2019)

□ 필요역량

- 석/박사 재학생
- Computer Vision 및 Machine Learning 이론에 대한 전반적인 이해
- C/C++/Python 프로그래밍 능숙

□ 우대사항 (아래 부문 중 1개 이상의 연구 개발 경험)

- Segmentation
- Image Retrieval
- Object detection
- Multi-Object tracking
- Structure from motion (SfM)
- Visual odometry, Visual SLAM
- Multi-view and stereo vision

□ 채용하고 싶은 사람

- Self-motivated team player

□ 기타

- 본 인턴십은 체험형 인턴십(6개월)이며, 입사일정은 개별적으로 조정할 예정입니다.

□ 전형절차 및 기타사항

- 근무지 : 경기도 성남시
- 서류 전형 > 전화면접 > 1차면접 > 2차면접(필요시) > 입사
(전형절차는 일정 및 상황에 따라 변동될 수 있습니다.)
- 지원서 내용 중 허위사실이 있는 경우에는 합격이 취소될 수 있습니다.
- 수습기간 내에 경업금지소송이 제기 될 경우 합격이 취소될 수 있습니다.
- 국가유공자 및 장애인 등 취업보호대상자는 관계법령에 따라 우대합니다.
- 서류 심사 합격자에 한하여 면접일정은 개별 안내 드립니다.
- 본 채용은 인재 선발 완료 시 공고가 마감됩니다.

[인턴십] Software Development Engineer (자율주행프로젝트)

(<https://recruit.naverlabs.com/labs/recruitMain?recruitId=20002801>)

- **역할** : 네이버랩스는 도로 환경의 정보화와 미래 이동성 개선을 위해 자율주행 기술을 연구합니다.
본 인턴으로 선발될 경우 아래 상세 부문 중 한 가지의 업무를 담당하게 됩니다.
(통합선발해서 내부적으로 부문 배치 예정)

* Machine learning Software Development Engineer

- 공개된 대용량의 데이터 혹은 정제되어 있지 않은 web 상의 대용량의 데이터를 찾아서 접근하고, 연구목적에 맞도록 정제하여 구성하여 machine learning 이 가능하도록 준비
- 연구 프로젝트에 참여하여, 프로젝트에 대한 기본적인 내용 이해를 바탕으로, machine learning 학습에 필요한 데이터 처리, 개발된 초기 코드 가속화/최적화 등의 업무 수행
- 기존에 나와있는 다양한 deep learning/computer vision/machine learning software 들을 실 구동 환경에 맞도록 재구현

* 자율주행 Simulation Software Development Engineer

- 기존 시뮬레이션 환경을 분석하고, 자율주행 기술 개발에 활용이 가능한 시뮬레이터를 개발하고 이를 검증

* Map data Tool Development Engineer

- 2D/3D 객체의 형상을 생성하거나 편집하고, QA 하는 툴을 개발

□ 필요역량

- 학부 6 학기 이상 수료 / 석사 재학생
- 전기공학 또는 컴퓨터공학 관련 학과
- C/C++/Python/STL/MFC 프로그래밍 숙련자
- 3D Graphics 경험자 (Direct3D 혹은 OpenGL)

□ 우대사항

- Data query 및 data processing 관련 software 를 이용한 프로젝트 경험 (i.e. SQL)
- Data science 및 machine learning 관련 framework 를 이용한 프로젝트 경험 (i.e. Python, Scikit, NLTK, Numpy, Pandas, TensorFlow, Keras, R, Spark)
- Machine learning 에 관련한 기본 지식 보유 (i.e. classification, regression, and clustering, deep-learning architectures)
- GPU 가속화를 위한 프로젝트 경험 (i.e. CUDA and cuDNN)
- 자율주행 알고리즘 및 시스템 개발 경험
- 자율주행 시뮬레이션(e.g. CARLA, AirSim) 환경 사용 경험
- 3D Mesh 편집 툴 개발 경험
- 3D 게임 Map Editor 개발 경험
- 웹 기반의 2D/3D 편집 툴 개발 경험
- Point Cloud 관련 개발 경험

- **채용하고 싶은 사람** : Self-motivated team player

- **기타** : 본 인턴십은 체험형 인턴십(6개월)이며, 입사일정은 개별적으로 조정할 예정입니다.

□ 전형절차 및 기타사항

- 근무지 : 경기도 성남시
- 서류 전형 > 전화면접 > 1 차면접 > 2 차면접(필요시) > 입사
(전형절차는 일정 및 상황에 따라 변동될 수 있습니다.)
- 지원서 내용 중 허위사실이 있는 경우에는 합격이 취소될 수 있습니다.
- 수습기간 내에 경업금지소송이 제기 될 경우 합격이 취소될 수 있습니다.
- 국가유공자 및 장애인 등 취업보호대상자는 관계법령에 따라 우대합니다.
- 서류 심사 합격자에 한하여 면접일정은 개별 안내 드립니다.
- 본 채용은 인재 선발 완료 시 공고가 마감됩니다.

[인턴십] Control System Engineer (로보틱스프로젝트)

(<https://recruit.naverlabs.com/labs/recruitMain?recruitId=20003399>)

□ 역할

로보틱스 프로젝트는 사람이 사는 생활 공간에서 서비스를 제공할 수 있는 차세대 로봇 플랫폼을 개발합니다.

- Robotic Cart 제어 시스템 SW 개발 (SW)
- Robotic Cart 시스템 모델링 및 제어 알고리즘 개발 (SW)

□ 필요역량

- 학부 6학기 이상 수료 / 석사 재학생
- 자동제어 이론 전반에 대한 이해
- 제어 알고리즘 구현을 위한 SW 프로그래밍 (C/C++)
- Micro-controller 응용 회로 설계 및 firmware 프로그래밍

□ 우대사항

- 모터 제어기 사용 / 개발 경험
- 로봇 제어 시스템 설계 / 개발 경험
- Embedded System 사용 / 개발 경험
- 제어시스템 공학, 최적화 개론 수강

□ 채용하고 싶은 사람

- Self-motivated team player

□ 기타

- 본 인턴십은 체험형 인턴십(6개월)이며, 입사일정은 개별적으로 조정할 예정입니다.

□ 전형절차 및 기타사항

- 근무지 : 경기도 성남시
- 서류 전형 > 전화면접 > 1차면접 > 2차면접(필요시) > 입사
(전형절차는 일정 및 상황에 따라 변동될 수 있습니다.)
- 지원서 내용 중 허위사실이 있는 경우에는 합격이 취소될 수 있습니다.
- 수습기간 내에 경업금지소송이 제기 될 경우 합격이 취소될 수 있습니다.
- 국가유공자 및 장애인 등 취업보호대상자는 관계법령에 따라 우대합니다.
- 서류 심사 합격자에 한하여 면접일정은 개별 안내 드립니다.
- 본 채용은 인재 선발 완료 시 공고가 마감됩니다.