

[전문연구요원] 신규모집

□ 공통 자격요건

- 해당분야 석사학위 이상 소지자로서 전문연구요원 신규 편입 대상자

□ 지원서 접수 일정

- 모집기간 : 2019년 12월 3일(화) ~ 12월 31일(화) 까지
- 서류전형 결과는 지원서 접수 마감 후 발표될 예정이며, 인터뷰 일정은 대상자에 한해 개별적으로 조율할 예정입니다.

□ 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 모바일 기반 AR 플랫폼을 개발합니다.

□ 세부모집부문 및 필요역량

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

1. [로보틱스] Robotics Engineer

* 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)

* Robotics & Deep Learning Engineer

- Robot System 구성에 대한 전반적인 이해 (필수)
- Reinforcement Learning
- Multi-robot control
- Robot simulator
- Motion planning & obstacle avoidance
- Robot dynamics & control

2. [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)

3. [AR] 3D Vision Engineer

- 딥러닝이나 기계학습등을 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

□ 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) > 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.

[전문연구요원] 상시모집(전직)

□ 공통 자격요건

- 해당분야 석사학위 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 로보틱스를 비롯한 LABS 기술들을 통합하고 사용자에게 제공하는 기반 플랫폼을 제작, 운영합니다.

□ 세부모집부문 및 필요역량

- * 아래 각 분야별 필요역량을 갖춘(1 개 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
 - MFC 기반 Windows Programming 개발 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 Platform 과 system Software 개발 경험 및 이해

3.[로보틱스] 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 1 개 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) > 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.