

2013 년 네이버의 기술연구 조직으로 시작한 네이버랩스는 자율주행, 로봇틱스, 공간정보 등 생활환경지능(Ambient Intelligence)을 연구합니다. 사용자의 환경을 먼저 이해하고, 사용자가 요구하기 전 필요한 정보와 서비스를 앞서 제공할 수 있는 기술을 연구하는 것이 네이버랩스의 비전입니다. 한국과 유럽의 우수한 연구자들이 함께 실제 우리가 사는 삶이 펼쳐지는 공간에 대한 이해, 그리고 그 공간과 공간 사이를 연결해주는 이동의 지능화를 연구하고 있습니다.

NAVER LABS - Open Position

LABS Career | <https://recruit.naverlabs.com>

Contact | jobs@naverlabs.com

1. 각 직무 소개

[인턴십] Robotics Engineer (청소 로봇 PoC)

□ 역할

- 로봇 메카니즘 설계 (1 ~ 2 명)
- 로봇 제어 SW 개발 (1 ~ 2 명)
- Vision Intelligence 개발 (1 ~ 2 명)

□ 필요역량

- 로봇 메카니즘 설계
 - 설계 tool(SolidWorks, AutoCAD) 사용 모델링 및 제도
 - 설계 관련 역학 및 기구학, 기계 요소 부품에 대한 이해
- 로봇 제어 SW 개발
 - ROS 기반 SW 개발에 능숙
 - Actuator, Sensor 등 system 구성요소에 대한 이해
- Vision Intelligence 개발
 - Computer Vision, Machine Learning 등에 대한 이해

□ 우대사항

- 3D 프린터 사용 능숙
- C/C++, Python 프로그래밍 능숙
- API 사용 SW 개발 경험
- 기계 메커니즘 설계, 제작 경험
- Computer Vision SW 개발 경험
- Machine Learning SW 개발 경험

[인턴십] Robotics Machine Learning Engineer

□ 역할

- 일상생활에서 요구되는 복잡한 작업을 학습하는 알고리즘 연구/개발
- 구체적으로는 힘 제어 기반의 로봇을 사용하여 힘을 비롯한 여러 센서를 활용한 manipulation 작업을 학습하는 방법에 대해 연구하며 시뮬레이션과 같은 환경 뿐만 아니라 실제 하드웨어에 적용하기 위한 방법에 대해서도 함께 고민함

□ 필요역량

- 석,박사 재학생
- Machine learning (특히 reinforcement learning) 지식
- MuJoCo 시뮬레이터 및 Open AI Gym 사용 경험
- C/C++/Python 프로그래밍 능숙

□ 우대사항

- Robotics (기구학, 동역학, 제어) 이론에 대한 전반적인 이해
- ROS 사용 경험

[인턴십] Computer Vision & Deep Learning Engineer (로보틱스 프로젝트)

□ 역할

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

* Perception

- 본 연구의 결과물은 로봇을 위한 시맨틱 지도 생성, 위치인식, 장애물 회피, 물체 인식, 물체 자세 추정 등에 활용
- 관련 영상
 - <https://tv.naver.com/v/5981629> (NAVER LABS - Self-Updating Map 소개)
 - <https://www.naverlabs.com/storyDetail/110> (AMBIDEX 소개)

* 3D Vision

- 로봇의 이동을 위한 mapping 과 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 1 개 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

[인턴십] Software Development Engineer (자율주행 프로젝트)

□ 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

2. 채용하고 싶은 사람

- Self-motivated team player

3. 기타

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

4. 전형절차 및 기타사항

- 근무지 : 경기도 성남시
- 서류 전형 > 사전평가(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.