



# Computer Vision-Visual SLAM Engineer

|       |                       |
|-------|-----------------------|
| 🕒 생성일 | @2022년 7월 25일 오후 1:19 |
| 🏷️ 태그 | CV Spatial Team       |



버넥트 합류 여정길에 오르신 지원자님 환영합니다.  
버넥트에 합류할 수 있도록 저희 채용팀이 도와드리도록 하겠습니다.

**채용 페이지 : <https://squars.oopy.io/>**

## 버넥트 연구센터 소개

- XR 플랫폼을 구성하기 위한 원천 기술을 개발하는 역할을 맡고 있습니다.
  - 현재 서울 및 비엔나 두 곳에서 연구센터를 운영하고 있습니다.
  - 서울연구센터는 CV Spatial, Application, Robot 팀으로, 비엔나연구센터는 CV Object, API 팀으로 이뤄져 있습니다.
- 연구센터에서 개발된 원천기술을 기반으로 XR SDK인 Track 제품개발 및 SQUARS 플랫폼 출시를 앞두고 있습니다.
  - Track은 다양한 객체를 학습하여 XR 타겟으로 등록하고 추적할 수 있도록 하는 소프트웨어 개발키트입니다.
  - Track은 이미지, QR코드, CAD 모델 및 맵 타겟을 지원하여 객체 및 공간의 6자유도 자세를 실시간으로 검출 및 추적을 지원함으로써 이를 이용한 XR 어플리케이션 구성을 가능하게 합니다.
  - PC(Window, Ubuntu, MacOS) 및 모바일(Android, iOS)을 지원하며 상용게임엔진인 Unity 플러그인도 지원합니다.
  - Track은 OpenCV 등의 외부 라이브러리를 사용하지 않고 C++을 이용하여 자체적으로 제작되어 외부 모듈의 종속성 없이 다양한 하드웨어 탑재가 용이하다는 강점을 가지고 있습니다.
  - **Track 페이지 : <http://track.virnect.com/1.3.0/>**
- 이를 토대로 향후 새로운 플랫폼인 SQUARS 서비스로의 확장도 구상 중에 있습니다.
- 연구/개발할 수 있는 업무환경 전폭지원하고 있습니다.
- 전문연구요원 가능

## 주요업무

- 비주얼 SLAM 프레임워크 개발
- 6-DoF 카메라 포즈 감지 및 추적 관련 알고리즘 개발

## 자격요건

- 학사, 석사 또는 박사 컴퓨터 과학 또는 관련 분야 학위
- 컴퓨터 비전 어플리케이션 개발 경험  
(예: 6-DoF Object detection and tracking, 3D Reconstruction, SLAM, Machine Learning)
- 3차원 기하 및 선형대수 이해 가능자
- Modern C++ 개발 및 디버깅 경험이 있으신 분
- 소프트웨어 설계, 데이터 구조, 알고리즘에 대한 이해도가 높으신 분
- 커뮤니케이션 능력과 분석력이 뛰어난 분
- GIT 경험자

## 우대사항

- 다양한 센서(RGB, 딥스 카메라, IMU, 라이다) 캘리브레이션 경험
- Computer Vision 관련 어플리케이션을 위한 CNN 아키텍처 설계 경험
- CVPR, ICCV, IJCV, PAMI, RAL, SIGGRAPH, 3DV, ISMAR, ICML, NIPS, ICRA, IROS 등과 같은 저널/컨퍼런스에서의 과학적 실적

 **Visual SLAM Engineer** 포지션 → [입사지원 클릭](#)

---

Copyright ©VIRNECT CO., LTD. HR