

## Position: 전문연구요원 Visual SLAM (vSLAM) 개발자

### [About DEEP.FINE]

딥파인은 산업용 업무 협업 솔루션 ARON 을 시작으로 다양한 XR 기술과 서비스를 개발하고 있습니다. 이후 완성된 플랫폼 기업으로 나아가기 위해 가장 강력한 XR 플랫폼을 함께 만들어갈 뛰어난 동료를 기다립니다!

딥파인의 ARON 은 건설, 식품, 항공 등 국내 Top 기업고객들이 사용 중에 있으며, 스마트글라스를 활용한 솔루션으로써 국내 최대 상용화에 성공하였습니다.

딥파인은 VPS 기반의 XR 플랫폼 출시를 목표로 현재 다양한 연구와 개발을 진행하고 있습니다. 이는, 한국국토정보공사가 주관하는 'AR 기반 실내 측위 서비스 시범 사업' 선정되어 그 기술력을 인정받았습니다.

창립 4년여만에 빠르게 성장하여, 2022년 Pre-A, 2023년 시리즈 A 투자를 성공적으로 마무리하였습니다. XR 기술을 활용하여 어디에도 없는 새로운 메타버스 생태계를 구축한다는 자부심을 가지고 함께하는 성장에 가치를 느끼고 싶은 분이라면 언제든지 환영합니다.

### [주요업무] (하시게 될 업무는 이렇습니다)

- 카메라 기반 Visual Mapping/Localization 기술 개발
- Multi-Sensor SLAM (Vision + Other Sensors) 기술 개발

### [자격요건] (이런 분을 찾고 있어요)

- IT/컴퓨터 관련 학과 석사 및 박사(졸업예정자 포함)
- Computer Vision, 3D 공간정보 관련 지식 보유자
- C / C++ / Python , OpenCV 개발 경험 있으신 부분
- 구성원들과의 협업을 즐기고, 성과를 함께 나눌 수 있는 분

### [우대사항] (이런 분이면 더 좋아요)

- Multi-Sensor SLAM (Vision + Other Sensors) 기술 개발 능력 보유하신 분
- LiDAR, 카메라, GPS, IMU 등 다중 센서 융합 및 알고리즘 개발 경험 있으신
- 딥러닝을 활용한 SLAM 알고리즘 성능 향상 경험 보유자
- 스타트업 업무 환경에 대한 이해가 있는 분
- [우대사항] (이런 분이면 더 좋아요)
- Multi-Sensor SLAM (Vision + Other Sensors) 기술 개발 능력 보유하신 분
- LiDAR, 카메라, GPS, IMU 등 다중 센서 융합 및 알고리즘 개발 경험 있으신
- 딥러닝을 활용한 SLAM 알고리즘 성능 향상 경험 보유자
- 스타트업 업무 환경에 대한 이해가 있는 분

### [채용전형]

- 서류전형 - 과제전형(Home test) - 면접전형 - 최종합격

**[제출서류]**

- 필수 – 이력서, 석사 학위 논문
- 선택 – Cover letter, 포트폴리오 등

**[지원방법]**

- 이메일 접수 – [recruit@deepfine.com](mailto:recruit@deepfine.com)

**[문의]**

- 딥파인 채용팀 - [recruit@deepfine.com](mailto:recruit@deepfine.com) / 070-4633-2487