**忆生科技招聘需求**

**1.多模态算法工程师**

**岗位职责：**

* 参与多模态推理模型开发项目，构建高效的跨模态空间推理方案
* 设计与实现环境指令交互的多模态算法（VLM/VLA），驱动智能体在复杂未知环境中感知信息并执行任务
* 跟踪并验证前沿多模态模型技术方案，撰写技术文档与学术论文

**岗位要求：**

* 计算机或人工智能等相关专业硕士及以上学历
* 扎实的深度学习、计算机视觉与NLP基础，具备跨模态模型开发经验
* 精通Python，熟练使用PyTorch/Jax；有Agent开发经验者优先
* 具备多模态/VLM模型实战经验者优先
* 英语读写流利，能无障碍跟进国际前沿文献

**工作地点：** 上海／深圳

**2.多模态算法工程师(视觉导航方向)**

**岗位职责：**

* 设计与实现基于语言指令的多模态导航算法，驱动机器人在复杂未知环境中自主移动并执行任务
* 融合视觉感知与自然语言理解，构建高效的跨模态导航决策模块
* 在ROS2平台及真实机器人（如Spot）上进行算法部署、调试与性能优化
* 跟踪并验证前沿多模态与导航技术方案，撰写技术文档与学术论文

**岗位要求：**

* 计算机、自动控制、机器人或人工智能等相关专业硕士及以上学历
* 扎实的深度学习、计算机视觉与NLP基础，具备跨模态模型开发经验
* 精通C/C++/Python，熟练使用PyTorch/Jax，有habitat/maniskill/issac-gym等仿真工具使用经验者优先
* 具备ROS2开发、SLAM或移动机器人导航算法实战经验者优先
* 英语读写流利，能无障碍跟进国际前沿文献

**工作地点：** 上海／深圳

**3.三维重建与生成算法工程师**

**岗位职责：**

* 基于视觉与几何传感器数据，研发高精度三维重建与场景重建算法
* 结合SLAM与生成模型（MVS、NeRF等），实现动态环境下的实时重建与渲染
* 与机器人算法和硬件团队协作，完成系统集成与实地验证

**岗位要求：**

* 计算机视觉、计算机图形学、机器人或应用数学等相关专业硕士及以上学历
* 扎实的几何视觉与算法功底，熟悉SLAM、MVS、点云处理、NeRF等技术
* 精通C/C++/Python编程，具备PyTorch/TensorFlow和CUDA GPU编程经验者优先
* 拥有真实机器人平台或大规模点云三维重建项目经验者优先
* 英语读写流利，能无障碍跟进国际前沿文献

**工作地点：** 上海／深圳

**四、机器人遥操作系统开发工程师**

**岗位职责**

* 设计并开发双臂机器人遥操作系统的整体架构和通信协议，集成遥操设备（如VR头显、动作捕捉设备）与控制系统
* 集成并调试VR头显、RGBD相机、IMU传感器、触觉手套等外设，开发硬件通信接口及驱动程序
* 实现人体动作到机器人控制指令的映射，设计低延迟、高精度的机器人控制接口
* 开发多模态传感器数据的采集、同步及处理流程，设计数据存储与回放系统
* 优化系统端到端延迟及控制精度，提升用户体验和操作效率

**岗位要求**

* 硕士及以上学历，机器人工程、电子工程、计算机科学等相关专业
* 2年以上机器人系统或遥操作系统开发经验，熟悉ROS/ROS2、RTOS及实时控制
* 精通C++/Python，熟悉VR开发框架（如OpenXR）、传感器融合（如PCL/OpenCV）及通信协议（TCP/IP/UDP）
* 有机器人控制算法（如视觉伺服、逆运动学）、硬件驱动开发或多设备同步经验优先
* 有机器人中间件和框架(MoveIt, Gazebo, Drake, PyBullet等)开发经验优先
* 具备跨学科协作能力，能独立解决问题并高效交付原型

**工作地点：** 深圳

**5.机器人数据采集工程师**

**岗位职责：**

* 数据采集：根据项目的数据需求，按照公司的数据采集规范，使用VR或其他可穿戴设备进行高质量的多模态数据采集工作，包括但不限于机器人实机数据采集
* 数据标注：对采集的数据按照公司的数据标注规范进行标注
* 数据管理：对标注好的数据进行质量管理，做好存储和数据质量的管控，推进公司数据集的构建和优化迭代
* 设备维护：检查以及维护数据采集设备和工具与优化，及时反馈异常情况

**岗位要求：**

* 本科及以上学历，条件优秀者要求可降低学历要求，计算机、电子工程或相关专业优先
* 具备一定的计算机基础知识，熟练操作电脑及办公软件
* 有机器人数据采集或相关经验者优先
* 了解ubuntu或其他linux发行版操作优先，有基础的python使用能力优先
* 具备基本的英语阅读能力
* 具备强大的责任心、耐心、协作能力以及沟通协作能力，能按照标准规范完成重复性较高的工作内容

**工作地点：** 深圳