

## **工作职位：感知定位算法工程师**

### **工作职责：**

- 1) 精通 3D SLAM，室外空间机器人自主定位、激光建图、视觉建图算法，包括多信息融合，机器人运动和观测模型等；
- 2) 精通机器人运动规划等导航运动算法；
- 3) 研发机器人的地图构建过程中的信息匹配、融合，闭环检测，地图优化等算法；
- 4) 算法的测试、移植和产品化；

### **任职资格：**

- 1) 了解图像识别、模式识别及机器人视觉基础知识，有视觉 SLAM 方面实际项目开发经历优先；
- 2) 熟悉 C、C++编程。
- 3) 熟悉 linux 开发环境，有 ROS 开发经验