

星海图待招岗位

投递渠道：zeliang.liu@galaxea.ai

星海图是一家什么公司

- 1. 技术领先的具身智能体系**
以“一脑多型”技术框架为核心，深度融合AI算法与机器人硬件研发，自主构建具身智能的 Scaling Law，实现跨场景任务泛化能力。
- 2. 创新产品矩阵**
已推出超轻型力控机械臂（准直驱电机方案，高动态/大负载场景适配）、空间智能引擎RSR等核心产品。
- 3. 顶尖研发团队**
创始团队来自Waymo、Momenta等全球AI/机器人领军企业，核心成员含图灵奖顾问团队，具备算法-硬件-工程的跨领域协同创新能力。
- 4. 快速商业化验证**
技术方案通过投资人现场演示验证，与IDG资本、百度风投等机构达成战略合作，A轮融资超2亿人民币，加速技术迭代与产业落地。
- 5. 全栈技术闭环**
覆盖具身智能数据飞轮、多模态模型开发、仿真验证（real2sim2real）及硬件控制全链路，持有14项注册商标及多项核心专利

VLA算法工程师

岗位职责

- 1. VLA模型架构设计与开发：**主导视觉-语言-动作（VLA）模型的算法研发，包括多模态特征对齐、动作序列生成与推理优化，推动模型在机器人操作、自动驾驶等场景的端到端能力提升。
 - 2. 具身智能多模态系统构建：**设计融合视觉、语言与动作的联合训练框架，开发基于Transformer或扩散模型的跨模态交互机制，提升模型在复杂动态环境中的语义理解与决策能力。
 - 3. 算法性能优化与工程化：**针对具身智能硬件平台（如机械臂、移动机器人）优化VLA模型的实时推理性能，通过算子融合、量化压缩等技术实现低延迟部署。
 - 4. 跨模态数据闭环建设：**搭建大规模具身智能数据采集与增强系统，设计数据标注与仿真验证工具链，支撑VLA模型在真实场景的持续迭代。
-

任职要求

- 专业背景：计算机视觉、机器人学、自然语言处理等相关专业博士学位，研究方向聚焦多模态大模型、具身智能或机器人决策控制。
 - 技术能力：
 - 精通PyTorch/TensorFlow框架，掌握VLA模型（如RT-2、OpenVLA、Diffusion Policy）的改进与部署，熟悉强化学习、模仿学习等技术；
 - 熟悉多模态对齐技术（CLIP、DINOv2等），具备视觉语言模型（VLM）与动作生成模块的联合调优经验；
 - 掌握机器人操作系统（ROS/ROS2），有机器人感知-决策-控制全链路开发经验者优先。
 - 经验要求：
 - 5年以上多模态算法研发经验，主导过VLA相关项目（如自动驾驶、机械臂操作等）并实现商业化落地；
 - 在NeurIPS/ICML/CoRL等顶级会议发表VLA相关论文，或持有具身智能领域核心专利。
-

加分项

- 参与过具身智能开源项目（如OpenVLA、CogACT）核心模块开发，熟悉组件化架构设计；
- 熟悉3D感知与生成技术（如NeRF、3D-VLA），具备虚实融合场景构建能力；
- 有机器人竞赛（DARPA/Amazon Picking Challenge）或CUDA/FPGA加速开发经验

具身智能算法工程师（北京）

岗位职责

- 具身操作模型开发：主导操作DP模型的预研与优化，设计基于强化学习、模仿学习的具身智能体控制算法，提升机械臂、灵巧手等执行器的操作精度与泛化能力。
 - 多模态数据系统构建：开发面向具身智能的高效数据闭环系统，设计数据采集、清洗、增强工具链，支撑操作模型在真实场景中的持续迭代。
 - 算法与硬件协同优化：联合机械设计团队完成算法-硬件联合调试，通过运动学建模与动态补偿技术提升准直驱电机机械臂的操作性能。
 - 仿真验证与真实迁移：搭建高保真仿真环境验证操作模型，设计real2sim2real迁移框架，加速算法在智能制造、医疗辅助等场景的落地。
-

任职要求

1. 专业背景：计算机科学、机器人学、自动化等相关专业硕士及以上学历，研究方向聚焦机器人操作、强化学习或运动规划。
 2. 技术能力：
 - 精通PyTorch/TensorFlow框架，掌握DP模型（Diffusion Policy等）的改进与部署，熟悉离线强化学习、行为克隆等技术；
 - 熟悉机器人操作系统（ROS/ROS2），具备URDF建模、MoveIt运动规划等开发经验；
 - 掌握多模态数据处理技术，熟悉点云、力控传感等机器人感知数据融合方法。
 3. 经验要求：
 - 3年以上机器人算法开发经验，主导过机械臂抓取、装配等操作模型研发项目；
 - 在顶级会议（CoRL/IROS/ICRA）发表过具身智能相关论文，或持有机器人操作领域发明专利。
-

加分项

- 参与过准直驱电机机械臂控制算法开发，熟悉高动态负载场景的力控技术；
- 有开源机器人框架（如robomimic、maniskill）贡献经历，或机器人竞赛（如Amazon Picking Challenge）参赛经验；
- 熟悉空间智能引擎RSR等星海图核心技术体系

infra开发工程师（北京）

岗位职责

1. 具身智能数据闭环构建：
 - 设计并实现数据采集、清洗、标注全流程工具链，搭建高吞吐、低延迟的数据处理平台，支撑具身智能模型训练的数据飞轮闭环建设；
 - 开发分布式存储与计算框架，优化多模态数据（视觉、力控、运动规划）的存储与检索效率，提升数据利用价值。
2. 具身智能软件集成开发：
 - 整合算法团队模型训练框架、硬件团队控制接口，构建统一软件中间件平台，支持跨部门协作与投资人演示需求；
 - 开发自动化部署工具链，实现算法模型从训练到嵌入式平台（如GPU/FPGA）的一键式部署，提升交付效率。
3. 模型推理性能优化：
 - 优化具身智能模型推理引擎，通过算子融合、量化压缩等技术提升实时性，满足机械臂、移动机器人等场景的低延迟需求；

- 构建模型性能监控系统，实时追踪推理资源消耗与准确性指标，输出调优建议。
4. 仿真系统开发与真实场景重建：
- 搭建高精度物理仿真环境，支持机器人运动规划、碰撞检测等算法验证，加速real2sim2real技术迭代；
 - 开发虚实融合数据生成工具，基于真实场景重建仿真资产库，提升模型泛化能力。
-

任职要求

1. 专业背景：计算机科学、软件工程、电子工程等相关专业硕士及以上学历，具备分布式系统或高性能计算研究背景。
 2. 技术能力：
 - 精通Python/Go/C++，熟悉Kubernetes/Docker等云原生技术栈，有大规模分布式系统开发经验；
 - 掌握主流数据库（MySQL/Redis/Elasticsearch）及消息队列（Kafka/RabbitMQ），具备高并发系统设计能力；
 - 熟悉模型推理优化技术（TensorRT/ONNX），或仿真引擎（Gazebo/Isaac Sim）开发经验者优先。
 3. 经验要求：
 - 3年以上基础设施开发经验，主导过数据平台或AI推理系统的设计与落地；
 - 具备跨团队协作能力，能将算法需求转化为可落地的工程方案。
-

加分项

- 参与过机器人或具身智能项目，熟悉ROS/ROS2框架或机械臂控制接口45；
- 有开源社区（如Apache/Kubernetes）贡献经历，或ACM/ICPC竞赛获奖者47；
- 熟悉CUDA编程、边缘计算硬件优化或实时系统开发47。

视觉重建算法工程师（北京）

岗位职责

1. 核心算法研发：主导三维视觉重建算法预研与优化，包括空间智能引擎（RSR）的算法架构设计、多传感器融合重建及动态场景实时建模，提升算法在复杂环境下的鲁棒性。
2. 智能空间构建：开发基于3GDS框架的智能空间感知系统，实现大规模场景的语义分割、物体识别与空间拓扑关系建模，支持机器人导航与交互决策。

3. 仿真资产生成：构建高精度仿真环境资产库，设计自动化数据生成管线，支持虚实融合训练与算法验证，优化仿真数据与真实场景的迁移学习效果。
4. 算法工程化落地：完成算法在嵌入式平台（GPU/FPGA）的部署与优化，协同硬件团队完成计算资源分配与实时性调优，输出技术白皮书与测试报告。

任职要求

1. 专业背景：计算机视觉、机器人学、应用数学等相关专业硕士及以上学历，研究方向聚焦三维重建、SLAM或计算机图形学。
2. 技术能力：
 - 精通多视图几何、点云处理、神经渲染（NeRF）等三维重建技术，熟悉Open3D/PCL/OpenCV等工具链开发；
 - 掌握PyTorch/TensorFlow框架，具备深度学习模型（如Transformer、Diffusion Models）的改进与轻量化部署经验；
 - 熟悉ROS/ROS2系统，有机器人视觉感知系统开发或仿真工具（Unity/Unreal）使用经验者优先。
3. 经验要求：
 - 3年以上3GDS相关领域研发经验，主导过大规模场景重建或动态物体建模项目；
 - 在顶级会议（CVPR/ICCV/SIGGRAPH）发表过三维视觉相关论文，或持有空间计算领域发明专利。

加分项

- 参与过具身智能机器人视觉系统开发，熟悉机械臂视觉伺服或移动机器人环境感知48；
- 熟悉CUDA编程与模型量化技术，有边缘计算平台优化经验35；
- 具备机器人竞赛（如DARPA挑战赛）或开源社区（如OpenSLAM）贡献经历38。

机械结构工程师（苏州）

岗位职责

1. 机器人结构设计：主导具身智能机器人本体的机械结构设计，包括灵巧手、机械臂、躯干等核心部件，完成构型设计、传动链选型计算及工程图纸输出。
2. 仿真分析与优化：运用有限元分析、动力学仿真等技术验证结构性能，优化设计以提升机器人动态负载能力、运动精度及环境适应性。

- 样机测试与迭代：配合算法、硬件团队完成样机组装与调试，制定机械组件测试标准，解决产品生命周期中的结构可靠性问题。
 - 跨领域协作落地：深度参与智能制造、医疗辅助等场景的硬件方案设计，推动灵巧手触觉感知模块、双臂协同操作系统的工程化落地。
-

任职要求

- 专业背景：机械工程、自动化、材料工程等相关专业硕士及以上学历，具备机器人学或仿生机械设计研究背景。
- 技术能力：
 - 精通SolidWorks/CATIA等三维设计软件，熟悉机械加工工艺及轻量化材料（如碳纤维、钛合金）应用；
 - 掌握动力学仿真工具（如ANSYS、ADAMS），能独立完成结构强度与疲劳寿命分析；
 - 熟悉机器人传动系统（如谐波减速器、力矩传感器）集成设计，具备嵌入式硬件接口开发经验者优先。
- 经验要求：
 - 3年以上机器人机械结构设计经验，主导过灵巧手、机械臂或人形机器人躯干开发项目；
 - 熟悉具身智能领域技术趋势，对触觉感知、仿生关节设计等方向有实践经验。

岗位职责

- 算法研发与优化：负责具身智能核心算法（如具身基础模型EFM、空间智能引擎RSR）的开发与迭代，推动机器人本体与AI算法的协同优化，提升产品动态性能和负载能力。
 - 数据闭环构建：设计多模态数据采集、清洗及标注方案，解决具身智能领域数据匮乏问题，构建高价值数据集以支持模型训练。
 - 模型部署与测试：将算法模型部署至机器人硬件平台（如机械臂、轮式双臂本体R1），优化计算效率与实时性，设计测试框架并输出性能报告。
 - 产品落地支持：深度参与实际业务的技术方案设计，配合硬件团队完成产品功能验证与迭代。
-

任职要求

- 专业背景：计算机科学、机器人学、自动化、电子工程等相关专业硕士及以上学历。
- 技术能力：
 - 熟练掌握深度学习、强化学习等算法，具备PyTorch/TensorFlow等框架开发经验；
 - 熟悉机器人系统开发流程，有嵌入式平台（如ARM/GPU）部署与性能优化经验；

- 精通Python/C++编程，具备多线程、实时系统开发能力。

3. 经验要求：

- 有机器人算法研发或产品落地经验，熟悉机械臂运动控制、模仿学习、强化学习等技术者优先；
- 具备跨团队协作能力，能从需求端反推技术实现路径