

Motphys 北京谋先飞技术有限公司招聘信息

联系信息：HR 微信-zhangdaxian2688，邮箱-shirong.li@motphys.com

具身智能技术应用工程师（中级·解决方案方向）

工作地点：武汉

岗位职责

1. 方案落地：负责具身智能场景（物流分拣 / 家庭服务等）解决方案设计，完成数据采集、仿真场景搭建、训练、仿真验证、Sim2Real 等步骤的研发和测试直到真机落地；设计数据采集流水线（采集 - 存储 - 标注 - 训练全链路）。1-2 个
2. 技术优化：主导仿真场景（MuJoCo/Isaac Sim/MotrixSim）搭建与测试，结合物理引擎特性优化方案；复现模仿学习前沿模块（如 RDT2 等），搭建落地原型。
3. 文档与运营：编写完整技术文档（方案说明书 / 用户手册），制定文档规范；主导技术社区日常维护，筹备技术分享与线下活动。

任职资格

1. 本科及以上学历，相关专业 1-3 年具身智能 / 机器人开发经验；
2. 熟练掌握 Python/C++，精通 Linux 与 ROS/ROS2，能独立开发机器人应用；
3. 熟练使用仿真工具，了解物理引擎原理，具备跨团队对接能力；
4. 具备良好的问题分析与解决能力，能快速定位并处理系统部署中的技术问题；
5. 拥有良好的沟通能力和团队协作精神，能适应一定的现场调试工作；
6. 具备一定的硬件知识和动手能力。

具身智能工具研发工程师（中级·工具链方向）

工作地点：武汉

岗位职责

1. 负责面向机器人、工业仿真的实时仿真平台、工具链、编辑器和渲染模块的设计与实现，带领团队提升整体产出。
2. 开发数据标注工具、SLAM 可视化工具、Sim2Real 差异检测器等具身智能应用开发工具；
3. 主导系统架构设计与模块开发，优化大型代码库的结构；
4. 阅读并接入现有项目，确保新模块与整体系统有效集成；
5. 指导团队开发者，提升团队整体工程能力。

任职资格

1. 精通至少一门语言（C++/Python/Rust），具有扎实的工程能力；
2. 具备系统架构和模块化开发经验，有大型项目经验者优先；
3. 能够快速阅读并理解复杂代码库，具备代码集成和维护能力；
4. 有工具链、编辑器或渲染子系统设计与实现经验；
5. 具备优秀的沟通与协作能力，能够推动项目落地。

高级具身智能视觉感知工程师（视觉感知方向）

工作地点：武汉

岗位职责

1. 负责具身智能系统中视觉感知模块的落地应用，包括基于单目/双目/RGB-D 相机等设备的感知算法部署与调试；
2. 在仿真环境（如 MuJoCo、Isaac Sim）中对视觉传感器进行开发和优化，使其尽可能接近真实硬件的表现；
3. 对接实际业务场景（如抓取、自主导航等），将视觉感知技术（目标检测、分割、定位、姿态估计等）与具身智能系统结合，形成可落地的解决方案；
4. 参与视觉感知与多模态数据（触觉、力觉、语音等）的融合应用，优化机器人在复杂环境中的交互能力；
5. 协助进行视觉感知模型的轻量化部署，通过模型量化、剪枝等技术提升端侧运行效率，解决实际场景中的性能瓶颈；
6. 负责视觉感知模块的功能测试与问题排查，收集现场反馈并推动算法迭代优化；
7. 编写视觉感知相关技术文档、操作手册，配合团队进行方案演示与客户技术支持。

任职资格

1. 本科及以上学历，计算机、机器人、自动化、计算机视觉等相关专业；
2. 具备扎实的计算机视觉基础，熟悉目标检测、图像分割、视觉定位等常用算法原理；
3. 熟练掌握 Python/C++ 编程，熟悉 PyTorch/TensorFlow 等深度学习框架，有模型部署经验者优先；
4. 了解 ROS/ROS2 框架，具备在机器人平台上进行视觉模块集成调试的经验；
5. 熟悉至少一种视觉感知开源工具的使用与二次开发，熟悉 MuJoCo、Isaac Sim 等仿真环境中视觉传感器的开发；
6. 具备良好的问题分析与解决能力，能适应一定的现场调试与跨团队协作工作。

具身智能技术应用专家

工作地点：武汉

岗位职责

1. 技术战略：统筹多场景具身智能解决方案设计，主导核心技术突破（多模态融合 / 物理引擎与控制协同 / 模仿学习创新）；设计数据采集流水线架构，优化数据流转效率，采集高质量数据集；带领团队使用自己采集的数据和自研工具链，复现 SOTA 项目，交付内部或外部需求；
2. 生态建设：制定技术社区运营与品牌战略，主导开源项目与生态建设；统筹行业案例输出与高端峰会参与，推动技术商业化；
3. 团队管理：带领团队制定技术路线图与培训计划，培养应用 / 工具 / 视觉方向复合型人才；整合跨部门资源，推动大型项目规模化落地。

任职资格

1. 本科及以上学历，相关专业 5 年以上具身智能经验，2 年以上团队管理经验；

2. 精通机器人系统架构与物理引擎（MuJoCo/PhysX）优化，有具身大模型（VLA/VLM）落地经验；
3. 对行业 SOTA 的实现原理、优缺点等有深刻的理解；
4. 具备大型项目统筹能力，优秀的资源整合与国际化视野。

加分项

1. 主导过人形机器人 / 工业机械臂 大型项目规模化落地；
2. 主导过知名开源社区运营或国家级项目，获行业顶级奖项。

具身智能场景美术（地编）

工作地点：武汉

岗位职责

1. 碰撞体资产制作：用 Blender、Isaac Sim 及自研工具，完成仿真场景（家庭 / 工业 / 物流）物件碰撞体制作（模型清理、碰撞体类型选择），确保匹配真实物理特性，通过机器人交互测试（无穿透、卡顿）；优化复杂资产碰撞体（拆分 / 合并），平衡物理计算效率与交互精度；
2. 建模：按照硬件工程师提出的需求，为定制夹具、支架等建模供 3D 打印或 CNC 加工使用；
3. 质量与协作保障：执行公司碰撞体资产规范（命名、格式、图层），自检互检资产质量，输出报告并优化不合格项；对接算法 / 场景开发团队，同步进度、反馈问题，协助优化工具（如碰撞体批量插件）。

任职要求

1. 精通 Blender（模型编辑、碰撞体制作），能快速上手 Isaac Sim 及自研工具；
2. 沟通清晰，能反馈难点与风险，有责任心，可配合团队完成批量资产任务；

加分项

1. 有游戏地编、工业 / 机器人仿真场景制作经验；
2. 熟悉 MuJoCo/Isaac Sim 优先；
3. 熟悉 OpenUSD 规范者优先；
4. 了解物理引擎碰撞检测原理，可按机器人交互场景调整碰撞体精度。

具身智能产品经理

工作地点：武汉

岗位职责

1. 产品线全周期规划（新增客户需求衔接）

客户需求挖掘与分析：主导与 B 端客户 / 潜在客户（如工业企业、机器人研发团队）沟通，聚焦其在仿真场景（如工业协作、家庭服务）的核心需求，明确功能诉求（如场景自定义、多机器人协同仿真）；

需求-平台匹配与评估：对照自研仿真平台 MotrixSim 现有和规划功能，判断需求适配性，从技术可行性（平台适配成本、开发周期）、商业价值（客户付费意愿、行业复用性）、长线价值（是否符合产品线 roadmap、能否沉淀通用模块）等维度评估实现难

度，输出需求优先级报告；

demo 设计与落地：针对高价值需求设计仿真 demo（如模拟客户工厂分拣场景，展示机器人抓取 + 路径规划功能），协调技术团队完成 demo 开发与测试，组织客户演示并收集反馈，迭代优化产品方案；

常规产品线工作：制定 roadmap（硬件配件 / 软件工具迭代）、跟踪开发进度、把控产品质量，分析市场与竞品动态；

关注业界动态，及时将最前沿技术融入 roadmap 并跟踪其落地。

2. 技术社区运营主导

社区策略与内容：负责具身智能技术社区（开源平台 / GitHub / 垂直论坛/公众号）运营，规划技术教程、产品更新（含自研仿真平台功能）、客户案例（demo 落地成果）等内容，提升月活开发者（≥500 人）；

用户共创与品牌：组织线上 / 线下活动（开发者大赛、Workshop），收集社区反馈转化为产品需求，提升产品行业影响力。

任职资格

1. 专业能力

本科及以上学历，产品管理 / 计算机 / 机器人相关专业，3-5 年 AI / 机器人领域产品经验；

技术认知：懂具身智能核心技术（硬件 / 算法），可快速熟悉自研仿真平台架构，能精准匹配客户需求与平台功能；

工具与分析：熟练使用 PRD 编写、原型设计、roadmap 工具，具备需求优先级评估与数据分析能力；

具备 B 端客户需求挖掘经验，能独立设计仿真 demo。

2. 综合素养

主导与协调：能独立推进客户需求落地、产品线规划与社区运营，协调跨团队（技术 / 市场 / 销售）资源；

用户思维：善于挖掘客户与开发者需求，将反馈转化为产品价值，沟通清晰，适应阶段性出差（客户沟通/社区活动）。

高级机器人仿真学习工程师

工作地点：不限，优先北京、杭州、武汉

岗位职责：

1. 使用 Mujoco、Isaac、MotrixSim 等仿真引擎设计和实现不同的机器人任务；
2. 将机器学习技术应用到机器人仿真训练中，并在仿真环境中获得出色的控制效果；
3. 能够将机器学习模型从仿真环境迁移到实际应用中，并且能够解决 sim2real 中遇到的技术问题；
4. 设计并实现高效、可扩展的机器人仿真学习框架，支持强化学习、模仿学习等常见的学习技术；
5. 跟踪最新的机器人物理仿真 + AI 研究进展，并将前沿技术应用到实际项目中。

任职要求:

1. 对于物理仿真技术与具身智能的结合有自己的想法、并愿意持续投入到此领域;
2. 对 MuJoCo、Isaac 等物理仿真引擎有深入的理解, 清楚他们在机器人仿真训练中的优势与不足;
3. 对 Isaac Lab、MuJoCo Playground、ManiSkill 等仿真学习框架有较深入的理解, 能够明白这些框架背后的设计理念;
4. 精通至少一种深度学习框架, 例如 TensorFlow、Pytorch;
5. 有相关的实际项目落地经验。

加分项:

1. 在国际顶级会议 (如 CVPR、ICML、NIPS 等) 上发表论文。
2. 熟悉 mujoco、isaac sim 或者其他物理引擎的底层仿真算法, 并具备对物理引擎进行二次开发的能力
3. 对常用深度强化学习等技术有深入理解和实践经验, 并具备对机器学习算法进行二次开发的能力

初级引擎开发工程师

工作地点: 杭州、北京

岗位职责

1. 参与世界领先的物理引擎的设计和开发, 包括刚体、布料、流体仿真技术;
2. 协助高级工程师进行基础库的迭代与维护, 包括数学库、碰撞算法库等;
3. 协助高级工程师对项目工程做持续的优化, 包括性能优化、代码结构的整理;
4. 引擎 SDK 接口的开发与维护, 包括不限于 rust、c、python;
5. 引擎用例 Demo 的开发与维护;
6. 编写引擎用户文档。

任职要求

1. 喜欢数学、物理和计算机;
2. 具有很强的自驱力、责任感、学习能力和沟通能力;
3. 对于做出一款世界最前沿的、易用的物理引擎产品有极大的热情;
4. 对于优雅的代码有追求;
5. 可以阅读英文文档和 paper, 具备编写技术文档的能力;
6. 本科学历, 数学、物理、计算机专业为佳。如果自认为能力很强也可以忽略此条。

加分项

1. 有物理引擎开发经验, 熟悉常见的碰撞检测算法、刚体动力学、布料模拟等技术;
2. 有深入的物理引擎使用经验, 包括不限于 physx、mujoco、bullet 等;
3. 熟悉 Rust, c, c++ 语言;
4. 数学、物理、计算机等竞赛获奖者优先。