

高级 SLAM 算法工程师

工作职责:

- 作为泰为中国研发团队的算法工程师，针对车载场景，开发基于视觉的 SLAM 模块
- 与开发团队、产品经理、项目经理和测试人员紧密合作，开发高质量的车载软件产品
- 负责 SLAM 模块的代码编写，遵循设计、编码规范及行业标准，撰写相关技术文档，保证代码实现质量和一致性
- 与系统集成团队一起完成软件的集成并确保定位软件可靠运行
- 参与实车路测、问题分析与解决、性能调优

职位要求:

- 导航、自动化、控制、计算机或相关专业，硕士及以上学历；
- 1 年以上的面向对象编程经验，熟练使用 C/C++ 等语言，熟悉嵌入式软件开发；
- 熟练掌握数据结构和算法，较强的算法实现能力；
- 了解各传感器的工作原理、建模过程、数据处理算法等，熟悉多传感器系统的标定和校正方法；
- 熟悉基于多传感器融合的车辆感知和定位技术，包括但不限于摄像头、IMU、毫米波雷达等；
- 精通多传感器融合技术的基本原理、融合框架及算法，了解技术发展趋势；
- 了解视觉 SLAM 算法并有相关开发经验，熟悉高精地图创建、更新、优化、存储等；
- 具有视觉语义 SLAM 或物体级 SLAM 系统开发经验者优先；
- 熟悉图像处理及计算机视觉算法，具有深度学习相关开发经验者优先（如物体检测、语义分割等）；