

## 教育经历

- 上海交通大学  
机械工程  
2013 - 2017  
硕士
- 东北石油大学  
机械设计制造及其自动化  
2009 - 2013  
本科

## 工作经验

- 安徽泰尔控股集团上海机器人有限公司  
软件工程师  
2017.7 - current  
上海  
— 主要完成 Windows 桌面软件的开发, 实现机器人的运动控制程序、UI 界面和相关接口的设计, 同时完成相关设备的联网后台服务器开发。

## 项目经验

- VR 设备后台服务器开发  
安徽泰尔控股集团上海机器人有限公司  
2017.7 - 2018.2  
— **项目介绍:** 该项目采用 Golang 基于 Leaf 源框架实现 VR 体感模拟设备的联网, 实现设备认证, 设备启动停止及异常运行记录收集, 基于微信和支付宝支付的移动收费运行, 以及 RESTful 后台管理接口开发。  
— **职责描述:** 本人的主要工作为完成系统的架构设计和功能模块划分, 修改 Leaf 框架实现通过 TLS 的加密通讯, 实现设备登录和起停记录模块, 并完成相应的服务器客户端的消息格式设计和 MySQL 数据库的表和字段的设计。
- VR 跳伞模拟器  
安徽泰尔控股集团上海机器人有限公司  
2017.1 - 2017.11  
— **项目介绍:** 该项目主要完成 VR 跳伞游戏的开发和游戏过程中的失重体感模拟。  
游戏采用 UE4 完成不同的地图的跳伞过程, 实现起跳, 开伞, 滑翔, 落地等动作。  
体感模拟软件采用 C++/Qt 进行开发, 基于 EtherCAT 接口实现电机的位置控制, 实现游戏各个过程动作的模拟。通过串口通讯获取拉力传感器的拉力值, 传递给游戏, 实现角色的控制。模拟软件通过进程间通讯实现与游戏的数据交互, 根据游戏状态规划出运动轨迹, 实现姿态控制。  
— **职责描述:** 本人的主要工作为采用 Qt 完成体感模拟软件功能的开发与测试, 以及与游戏的通讯接口的设计与实现。

## 六自由度 VR 赛车运动模拟器

安徽泰尔控股集团上海机器人有限公司

2016.3 - 2017.1

- **项目介绍:** 该项目通过六自由度的 Stewart 平台实现 VR 赛车游戏中的体感模拟。模拟器软件采用 C++/Qt 进行开发, 主要功能包括通过共享内存, TCP/IP, 读取目标进程内存等方式实现游戏数据的获取, 体感模拟算法和运动算法的实现, 基于 UDP 通讯的伺服驱动器控制, 基于 Qt 的 UI 界面开发以及通过 DLL 劫持实现运动过程中的 VR 姿态补偿。
- **职责描述:** 本人的主要工作为控制软件所有功能的开发与测试。

## 空间对接半物理仿真综合试验台

上海交通大学重大装备设计与控制工程研究所

2014.7 - 2016.3

- **项目介绍:** 该项目主要完成空间对接半物理仿真试验台的研发, 完成空间飞行器的地面对接仿真试验。主要包括九自由度的并联机器人的运动控制, 动力学仿真的实现, 中央控制系统人机操作界面和实时监控系统的开发。
- **职责描述:** 本人的主要工作为采用 LabVIEW 完成上下位软件的开发, 包括多系统实时通讯的实现, 中央控制台人机交互界面和试验流程控制的开发, 以及实时监控系统的数据采集和显示的开发。

## 技能

- **编程语言:** C++(熟练), Qt(熟练), Matlab(熟练), LabVIEW(精通), Go(掌握)
- **平台:** Windows(熟练), Linux(掌握)

## 在校情况

- 2015.12 全国研究生数学建模竞赛三等奖
- 2011.12 大学英语六级