



苏家镖

渲染引擎工程师

⑨ 广东省广州市

✉ 19854814168

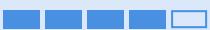
@ 1275038497@qq.com

技能

C++



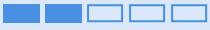
C



OpenGL



Python



教育背景

广东技术师范大学

自动化

2019.9 - 2023.7

主要课程：C++高级编程语言、嵌入式系统与应用、计算机，通信技术、高数、线性代数

获奖

第十六届全国大学生智能车竞赛

一等奖

August 2021

第十七届全国大学生智能车竞赛

二等奖

August 2022

电子设计大赛

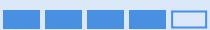
省奖

2021.4.24-2021.4.25

语言

英语

雅思6.5



热爱代码，沉迷图形学；

初中开始学习编程，高中参加 NOIP；

大学间参加各类科技竞赛，多次获奖；

拥有良好的交流能力，获校园最佳辩手；

工作经历

广州瑞通增材科技有限公司

2024.06 - NOW

广州

渲染引擎工程师

项目：智能SLM打印切片软件

项目中负责：

1.渲染引擎的研发：实现基于冯氏光照模型的OpenGL渲染，支持动态模型交互，包括通过鼠标进行模型的旋转和平移操作，同时使用离屏渲染技术结合多重采样（MSAA）提升图像质量，确保渲染输出的平滑度和抗锯齿效果；

2.支撑算法的研发：识别待支撑区域并进行二维平面投影、等距采样，自动生成支撑结构；

3.合并切片代码：使用线程池优化同事的切片代码，通过并行化处理切片任务，大幅提升了系统的处理效率和响应速度。

深圳市力安机器人有限公司

2022.09 - 2024.02

深圳

C++软件工程师

项目：基于光学追踪的机械臂轨迹采集系统

项目中负责：

1.OpenGL 开发：实时显示当前 Tracker 的位姿以及运动的轨迹，通过读取文件实现对以前以往轨迹的复现；

2.VR 设备的二次开发：用 OpenVR 库去获取 HTC Tracker 的数据；

3.基于 Qt 框架的软件设计：搭建 ui 图形界面；

4.MCU开发：采集设备受力面的压力值，通过串口和PC通信；

5.安卓软件开发：使用 TCP 协议，通过安卓软件，对特殊轨迹段落进行标记；

6.配件的选型和采购：选购合适的传感器，MCU和VR设备；

7.项目进度管理：用pingcode管理项目进度，协调工作；

项目：智能理疗机器人

项目中负责：

1.基于 Qt 框架的软件设计：在 Linux 平台上通过机械臂厂家提供的 sdk，开发机械臂的上位机控制软件

2.机械臂性能测试：测试机械臂性能，评估开发周期，为设备采购提供技术意见

大学项目

全国大学生智能车竞赛

基于人工智能的超市捡货机器人

项目中负责：

1.上位机：在搭载 Linux 的单板计算机中通过 usb 摄像头获取赛道图片，使用 opencv 提取车道线，计算误差信息并发送到下位机

2.下位机：使用 stm32 接收上位机发送的信息，通过 PID 算法实现车辆控制。

项目中负责：

1.模型训练：用百度飞桨提供的平台训练模型，将训练好的模型部署到 pc 端；

2.上位机：通过tcp协议和PC进行通信，向PC发送图片信息和接收PC端返回的识别结果，同时通过串口向下位机发送指令。