

夏大强

<https://github.com/lucyking> joe-hisaishi1943@gmail.com 13738020604

学历

- 本科 杭州电子科技大学 电子信息工程 2010.09~2014.06
- 硕士 杭州电子科技大学 计算机科学与技术 (全日制 学硕) 2014.09~2017.06

工作经历

海康威视 嵌入式软件开发 2017.04~2018.04

- 旧代码维护优化 / 功能增添
- 不同Android硬件平台**移植**
- 模块库**交叉编译** / 版本控制
- 现场故障诊断与排除

网易 自动化测试开发 2015.11~2016.7

- Jenkins / Travis CI 持续集成
- Appium / Selenium2 **App/Web**端自动化测试
- RobotFramework 自动化测试框架
- Netease aircv / AutoamtorX 计算机视觉分析与处理

项目经验

- **海康威视 嵌入式项目** 2017.04~2018.04
 - 优化传输协议。将定长传输调整为变长传输，节省带宽，增加传输效率。
 - 增加参数I/O模块。通过JSON/XML格式输入程序参数，使设备避免重复启动，降低维护成本。
 - 引入版本控制系统。部署gitlab管理模块库与定制，提高生产效率。
- **USB打字机** 2015.10.24 SegmentFault 1024黑客马拉松 《不能连接电脑的打字机和咸鱼有什么区别》
 - 运用A/D转换原理，改装油墨打字机，使其能通过USB输出字符。
 - 利用MSP430 ADC12实现输入电压采样,以38译码器，逻辑控制开关控制usb键盘模块实现输出。
- **基于Kinect 3D摄像头的机器人环境感知和实时避障** 2014.10.1~2015.6.15
 - 编写ARM架构的Kinect设备驱动，获取深度摄像头原始数据。
 - 将Y10B格式的深度数据转换成RGB格式，通过OpenCV转换成可视化图像，方便实时监测运行状况。
 - 编写算法解析深度数据，计算附近障碍物的方位和距离，机器人自动避障提供参考信息。
- **基于六轴陀螺仪MPU6050姿势解析的AGV惯性导航** 2014.9.30~2015.8.15
 - 编写设备驱动，采集陀螺仪的线加速度和角加速度等原始数据。
 - 编写动态姿势解析函数，去除重力加速度在水平方向的分量。
 - 应用积分方程推导机器人在水平方向上的行进距离和方位，为自动导航提供坐标参考。
- **RobotFramework自动化测试框架** 2015.11.1~2016.8.5
 - 搭建自动化测试框架，实现测试用例**自动化执行**。
 - 移植**OpenCV**至RobotFramework:
 - 解决WebView等部分元素无法定位问题，使测试用例可以实现基于**计算机视觉**的点击操作。
 - 积极提交lib补丁，官方已接受补丁如下：
 - **Appium** (3900+ stars)
 - #1 : <https://github.com/appium/appium/pull/6283>
 - #2 : <https://github.com/appium/appium/pull/5987>
 - **RobotFramework-appiumlibrary** (90+ stars)
 - #1 : <https://github.com/jollychang/robotframework-appiumlibrary/pull/81>
- **《Firefox OS quick guide》翻译** 2014.8.4~8.15
 - 参加**Mozilla China**《Firefox OS开发快速入门》本地化项目，完成中文手册50%的翻译工作。
 - 项目地址: <https://github.com/MozillaChina/firefoxos-quick-guide>

获奖

- 2015华为奖学金 三等奖
- 2015计算机学院一等奖学金 Top10
- 2015华为软件精英赛杭厦赛区32强
- 2016华为软件精英赛杭厦赛区64强

能力

- Linux System C/C++
- GCC/GDB / Cross Compile
- CMake / Makefile
- Shell Script
- OpenCV / Qt
- Python / PyPI
- git / svn version control
- Markdown / reStructuredText