

# 高大壮

 <https://github.com/wrong>

 [kjsuhylishi1332@gmail.com](mailto:kjsuhylishi1332@gmail.com)

 13338029431

## 学历

- 
- 本科 清华大学 电子信息工程 2010.09~2014.06 硕士 北京大学 计算机科学与技术 (全日制 学硕) 2014.09~2017.06

## 获奖

- - 2015 华为奖学金
  - 
  - 2015 计算机学院一等奖学金 Top10
  -
- 2015 大学英语四级
- 2016 大学英语六级

## 能力

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

## 工作经历

字节跳动 iOS 基础平台开发 2018.04~2019.11

- new feature / code rebase
- 
- 处理和解决测试/运营商现场问题
- 
- 编写脚本解析 log 自动生成分析报告
- 编写脚本监测问题讨论邮件流向

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

- **Nokia** 移动网络基带项目 2018.04~2019.11
  - 日常维护与 new feature / 模块代码版本
  - rebase。增加 iptables rules 到待上市产品，增
- 强设备安全性。
  - 总结组内维护经验，编写脚本自动分析日志并生成报告，提高问题处理效率。
  - 编写脚本监测邮件中问题讨论流向，及时发现新问题，避免人工检查大量邮件。
- 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 Kienct 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>

在自动化测试中应用 Jenkins CI，实现定时、代码提交等事件触发用例自动执行。

将 RobotFramwork Library 迁移到 github，利用 **Travis CI** 实现 **pypi** 版本自动发布。

