

黄亚钦

深圳 | yaqinhpro.github.io | yaqinhpro@outlook.com | 156-2289-3786



工作经历

美国 SolidWorks eDrawings 研发工程师 | Unity & C++ & HoloLens 头显

2018 年 3 月-2020 年 3 月

- 在敏捷开发的框架指导下和队友紧密合作, 使用 Unity, MRTKV2 和 GLTF Importer 开发 HoloLens 2 增强现实 CAD 模型查看软件, 使得用户能够加载 GLTF 文件, 将模型精准放置于现实环境中, 和移动/转动/放大, 缩小模型
- 使用 eDrawings 基于 C++ OpenGL 的渲染系统开发 HoloLens 1 CAD 模型查看流式渲染系统, 使得用户能够通过 eDrawings 电脑版本来渲染模型, 再通过无线网络传输图像至 HoloLens 1, 得到加载超大型工业模型的性能
- 使用 eDrawings 基于 C++ OpenGL 的渲染系统在 eDrawings 电脑版本中开发剖面视图功能: 用户能够使用鼠标沿着局部坐标轴来移动剖面, 隐藏/显示剖面和改变剖面的方向

美国 SolidWorks 增强现实软件开发实习 | Unity & HoloLens 1 头显

2017 年 5 月-2018 年 1 月

- 使用 Unity, MRTKV1, Unity Dropbox 插件和微软 Spectator View toolkit 来开发概念验证版本(POC) HoloLens 1 增强现实 CAD 模型查看软件
- 用户能够从本地存储或 Dropbox 云端存储加载多个 GLTF 文件模型, 将模型精准放置于现实环境, 移动/转动/放大, 缩小模型和结合外置数码相机来提供第三人称视角演示, 程序在 SolidWorks World 2018 全球用户大会中展示

专利项目

“在现实世界中精确放置虚拟物体的全新的系统和方法” 专利申请中

2019 年 2 月

- 和用户体验设计师紧密合作, 以发散思维设计并快速迭代开发全新的交互模式和工具以解决在增强现实/虚拟现实/混合现实环境中难以精确选择/放置物体的问题
- 使用 Unity 和 MRTKV1 来开发选择和放置物体的交互工具, 达到用户能够用最少的步骤完成相同的工作流程的目标

教育经历

美国波士顿大学

2016 年 9 月-2018 年 2 月

- 电子与计算机工程硕士学位

美国普渡大学

2012 年 8 月-2016 年 5 月

- 电子工程本科学位 (优秀学生 and 助教经历)

获得奖项

Your Ads | Unity & Vuforia & HoloLens 1 头显

2017 年 3 月

- Discover Virtual 2 Reality 挑战第二名, 团队被邀请至 PYMNTS.com 创新项目研讨会展示项目
- 使用 Unity, MRTKV1 和 Vuforia SDK 打造一个原型程序来介绍未来广告的概念: 每个人都能够享受基于来自个人购物历史的机器学习推荐物品的 3D 交互广告而不是千篇一律的单一维度的广告

InkFinity | Unity & HTC Vive 头显

2016 年 11 月

- MIT Media Lab Hacking Arts 黑客松 最佳黑客选择奖
- 使用 Unity 和 SteamVR 打造一个提供在中国传统水墨画里的诗般的旅程的虚拟现实原型程序: 通过和虚拟现实相结合, 绘画艺术得以进化

研究经历

MIT Media Lab Fluid Interface 团队虚拟现实研究 | Unity & MUSE 头戴

2016 年 5 月-9 月

- 基于 MUSE 大脑感知头戴硬件, 和研究导师紧密合作来开发移动版 PsychicVR 安卓程序: 在单人模式中, 用户得到意念控制物体的“超能力”, 最终以达到提升注意力的效果
- 以 Photon Unity Networking 为基础, 和研究导师紧密合作来开发 MPVR 的多人模式: 在灵魂模式中, 用户可以视觉化实时的脑部活动, 并且在语音频道中交谈