

罗子壮

年 龄： 26 岁

性 别： 男

籍 贯： 河南濮阳

联系电话 (+86) 18239390354

13193576300

邮 箱： 2174171310@qq.com

教育经历

毕业院校： 河南工程学院 学历： 本科

入学时间： 2018.9.1--2022.6.30 专业： 计算机科学与技术

考取证书： Microsoft Office Excel 证书

Microsoft Office PPT 证书

Microsoft Office Word 证书

ACA 阿里云证书

工作经历

公司： 诚迈科技股份有限公司

负责职位： 测试工程师（小米，Vivo 手机相机模块测试）

工作时间： 2022 年 7 月至 2023 年 7 月

工作内容： 负责小米，Vivo 手机相机模块进行测试，包括执行相机功能的测试用例，性能方面需要测试，时延，帧率，功耗。以及运用自动话脚本跑内存测试，压力测试等

公司： 追觅科技有限公司

负责职位： 测试工程师（扫地机稳定性测试，性能测试，压力测试等）

工作时间： 2023 年 8 月至 2025 年 8 月

工作内容： 负责设计测试用例，制定测试计划，执行稳定性专项测试，性能测试，功能测试，使用 python 脚本执行压力测试

公司： 快仓智能科技有限公司

负责职位： 测试工程师（集成测试，FAT 测试，自动化测试，PE 现场实施）

工作时间： 2025 年 9 月-2026 年 6 月

工作内容： 负责设计测试用例，制定测试计划，FAT 出厂验收测试，编写自动化脚本，负责展厅车型测试和日常维护，以及 Pe 现场实施

工作期望

目标地点： 不限

工作性质： 全职

期望岗位： 测试工程师

期望薪资： 面议

掌握技能

1. 精通 Jmeter、LoadRunner 性能测试，Selenium 自动化测试，Apifox 接口测试；熟练运用禅道、Jira、ONES 等缺陷管理平台，掌握 FinalShell 远程运维及 CAD 看图工具，熟悉单元、白盒测试流程。
1. 熟悉测试流程，可根据需求文档和开发设计规范，制定测试方案，设计、评审、编写测试用例，具备软件开发生命周期专业知识。
2. 熟练使用 Java，python 基础知识和语法。
3. 熟练掌握 Linux 常用运维命令，精通文件操作、权限管理、进程查看、日志排查、服务启停等实操。
4. 熟悉网络环境的配置，操作系统和中间件方面掌握基本的 操作命令以及相关的工具软件。
5. 熟悉使用 Mysql、Sqlserver 常见数据库，掌握基本的安装配置。
6. 熟练安装使用 VMware Workstation 虚拟机
7. 熟悉 APP 各种测试点，安装卸载测试，在线升级测试，业务逻辑测试，电量流量测试等。
8. 熟练使用测试工具：示波器，万用表，LCR 表，耐压测试仪等，熟悉 LabVIEW/Python/C 等脚本工具

项目经历

小米相机测试

工作时间：2021 年 7 月至 2023 年 7 月

职责：测试工程师

项目描述：主要对小米手机上相机这个软件进行功能，性能的测试。

责任描述：

1. 执行测试用例，对相机的基本功能进行测试
2. 执行性能测试，冷启，热启，模式切换，连拍，快照到视图，快照到图库，（两种测试方式：数帧，以及运用脚本进行打点测试）
3. 执行功耗测试（预览功耗，拍照功耗，录像功耗）
4. 执行帧率测试（视频帧率，预览帧率）
5. 搭建虚拟机（Linuxs 环境）环境，执行自动化脚本（python 语言）进行 GMS 测试（CTS/VTS/CTS/STS 等）压力测试，内存测试，稳定性测试
6. 当测试结果与实际结果不一致时要在用例后面打 FAIL，判断 BUG 的严重等级（不同的测试有不同的判断标准），提交 BUG 单，指派给对应的负责人（功能测试 BUG 单内需要提交录制

视频，以及抓取到的 Log)

7. 整理测试报告，测试汇总判断项目是否达到准出条件

8. 帮助开发验证问题（验证已经提交的问题是否解决），复现 BUG 产生的过程，抓取 log，并录制视频，验证问题是否解决，验证无误后关闭 BUG

追觅扫地机器人测试

工作时间：2023 年 8 月至 2025 年 8 月

职责：测试工程师

项目描述：对扫地机进行稳定性测试，性能测试，压力测试

责任描述

1、版本管控与测试环境搭建：负责全阶段样机固件迭代升级，覆盖 T0、EVT、PVT 量产全研发阶段，熟练使用 ADB 线刷、OTA 后台升级两种方式完成版本更新；测试前严格校验固件、AI 版本、线激光/LDS 标定及样机整机状态，根据不同测试专项需求，调试仿生贴边、AI 智能识别、宠物识别等功能，规范留存系统日志、测试视频等核心数据，保障测试环境标准化搭建，确保所有测试数据完整可追溯。

2、用例设计与测试体系落地：独立编写项目测试计划、设计各模块全套测试用例，搭建标准化测试流程。系统性开展扫地机稳定性、性能、压力专项测试，覆盖规划纠偏、脱困越障、复杂回充、动态避障、AI 识别、地图重定位、沿边清扫、增压清扫等核心场景，全面验证整机功能与运行稳定性。

3、缺陷管控与质量指标把控：测试过程中精准捕捉死机、程序崩溃、底盘异常等软硬件问题，通过日志分析定位根因，使用 Jira 规范提交 BUG 工单。严格落地项目准出标准，保障回充、重定位等核心项成功率 100%，同步校验越障、清扫效率等量产指标，保障产品满足大货交付标准。

4、测试复盘汇总：测试完成后依托 Pmap、日志数据完成问题分析，精准判定缺陷等级、规范提单，独立整理输出完整测试报告、项目测试汇总，清晰同步项目 Pass/Fail 状态、核心达标数据及缺陷情况。

5、团队协作管理：任职测试小组组长，负责统筹小组日常测试工作、分配测试任务、跟进项目进度，搭建并梳理标准化测试流程，负责新人带教与工作指导，主导团队迭代测试及质量复盘，统筹实现测试、提报、回归、复盘全流程闭环管控。

快仓智能仓储机器人测试

工作时间：2025 年 9 月-2026 年 6 月

职责：测试工程师

项目描述：对仓储机器人进行集成测试，FAT 出场验收测试，压力测试

1. 负责运维平台部署，RCS 开仓(地图编辑，上线地图，添加机器人，货架，工作站，充电桩等)，finalshell 连接机器人，查询 ip，使用 vos 对机器人版本升级并进行单机配网，并上线至 RCS

服务器，进行跑机测试

2. 负责现场展厅设备、车型的日常功能测试(车型包含潜伏式，链勾式 A5，夹抱式 A5，叉车，四向车，以及工作站，分拨墙，货架等)、故障排查与运维维护，保障展示设备稳定运行。
3. 主导项目 FAT 出厂验收测试，落地开箱外观、整机硬件全项校验；覆盖开关机、急停复位、状态指示灯、定位码点识别等基础功能验证。通过单机自动化脚本执行多维度避障测试，校验遇障减速、语音报警、清障后自动复运等联动逻辑，严格把控出厂设备质量，满足交付标准。
4. 使用 Python 编写自动化脚本，对潜伏式机器人开展多工况耐久压力测试，完成空载、空货架、满载各百次循环，校验导航、避障、速度等参数，验证设备长期运行稳定性。
5. 出现问题后要进行分析问题排查，使用 finalshell 打包取日志，排查现场码点距离是否正确，货架位置角度是否偏移，地图是否有问题，RCS 服务配置是否正确，并提单给开发
6. 测试电柜安全门开关、锁芯操作全流程，校验三色警示灯、按钮盒声光联动逻辑合规性，验证外部急停、复位、启动全工况下安全回路与灯光告警联动功能，验证外部急停、复位、启动全工况下安全回路与灯光告警联动功能
7. 负责现场运维实施，现场划线贴码，货架搭建，开仓，机器人拆箱上线调试等全流程工作，兼顾设备测试与现场实施交付。

自我评价

本人自学能力强，思维敏捷，对于新事物接受快，敢于面对困难，接受挑战。具有较强的逻辑思维能力，团队合作能力和沟通组织能力，有较强的文档书写能力。抗压能力强，工作积极上进，做事认真负责有耐心。