

个人简历

姓名：黄裕泳

年龄：23

毕业院校：山东烟台理工学院

邮箱：1530975608@qq.com

到岗时间：随时到岗

学历：本科

性别：男

工作经验：3 年

专业：软件工程

工作经验

2023年9月-2025年8月

广西浩威电子科技有限公司

测试工程师

2025年11月-2026年5月

魔法原子

整机测试工程师

专业技能

编程语言： 熟悉 python 编程，实现自动化；了解Java编程；

数据库： 熟悉 MySQL、SQLite，Oracle数据库，进行能够进行常规 SQL 优化；

Web 前端： 了解 H5 + JS/JQuery 页面布局；

JavaWeb： 了解 SSM 框架；**数据结构：** 了解栈、队列、树等基本数据结构，递归、查找、排序等基本算法以及决策树、随机森林等基础机器学习算法思想；**工具软件：** 精用 Xmind、Excel、Wemind 梳理测试点，

编写测试用例；

了解python语法，使用python+selenium+pytest实现UI自动化测试，使用python+request实现接口自动化测试；

熟练并灵活运用jmeter，postman等测试工具进行接口测试；

掌握 Linux 的常用命令和 SSH 远程连接工具 FinallShell，查看日志，修改权限 等；

灵活运用 fiddler 抓包工具，抓取请求和响应分析 使用jira提交问题；

熟悉性能测试工具： solopi，monkey；

熟练运用 Navicat、PLSQL 进行数据库操作；

能够使用 Xshell、PuTTY 进行 Linux 服务器后台日志搜索，排查问题；有 Git、SVN 等管理工具的使用经验；

项目经验

项目:Smart扫地机器人

项目描述：该项目为一款智能扫地机器人产品，具备自动清扫、智能避障、自动回充、多地图管理、远程控制等功能。用户可通过配套 iOS/Android App 实现远程操控、清扫模式设置、耗材状态查看、历史记录查询等。我在该项目中主要负责实时清扫控制、多地图切换、避障逻辑验证、回充可靠性测试、App与设备间通信稳定性测试等模块。

职责描述: (APP)

1. 参与需求分析及评审会议，深入理解产品功能与业务逻辑；
2. 使用 MindManager 编写测试思维导图，明确测试范围与重点，确保需求覆盖完整；
3. 运用等价类、边界值、场景法、错误推测等黑盒测试方法设计测试用例；
4. 组织并参与测试用例评审，与团队成员交叉评审，完善测试用例；
5. 使用禅道等缺陷管理工具提交、跟踪和回归测试BUG，推动问题闭环；
6. 利用 Jmeter 设计性能测试场景，对核心模块（如清扫、回充等）进行性能测试并输出报告；
7. 使用 Monkey 进行 App 稳定性测试，配合 Logcat 等工具进行日志分析与问题定位；
8. 负责版本上线前主流程及核心功能的回归验证，支持版本迭代顺利进行。

职责描述: (硬件)

1. 根据产品需求与设计文档制定测试计划，明确测试目标、范围、策略与资源安排；
2. 通过 MindManager 梳理测试要点，构建结构化测试框架确保需求无遗漏；
3. 执行扫地机器人功能测试，包括但不限于清扫、回充、避障、预约清扫等核心功能；
4. 开展性能测试，评估清扫效率、电池续航、响应时间等关键指标；
5. 使用禅道进行缺陷管理，跟踪问题处理进度，完成缺陷复测与闭环；
6. 使用 Jmeter 模拟用户操作场景，对固件接口与模块进行性能测试与分析；
7. 配合 App 端进行 Monkey 稳定性测试与日志分析，确保端到端体验稳定；
8. 参与发布前版本验收测试，保障产品发布质量，协助推进后续版本迭代。

项目: MINIB6无人机

项目描述：该项目为四旋翼无人机，支持4K高清图传、智能跟飞、障碍物感知、精准定位（GPS+GLONASS）、多种飞行模式及APP远程控制。我主要负责飞

行控制逻辑验证、智能跟踪算法测试、图传与相机性能评测、APP与飞控双向通信测试、室外复杂场景可靠性测试等模块。

职责描述: (APP)

1. 参与无人机产品需求分析与评审会议，理解飞控、图传、智能跟踪等功能逻辑与交互流程；
2. 使用 XMind 或 MindManager 编写测试思维导图，明确功能模块与测试重点，保证需求无遗漏；
3. 综合运用等价类、边界值、场景法等方法设计测试用例，覆盖飞行控制、地图交互、相机设置、智能返航等核心场景；
4. 组织并参与测试用例评审，与开发、产品多方对齐测试范围与验收标准；
5. 使用 Jira/禅道进行缺陷提交、跟踪与回归，推动问题及时闭环；
6. 利用 Jmeter 等工具对图传延迟、视频流畅性、App响应时间等性能指标进行测试与分析；
7. 实施 Monkey/Robotium 对 App 进行压力及稳定性测试，分析 crash/anr 日志并定位问题；
8. 参与版本发布前回归测试，确保主流程和关键功能稳定，支持版本顺利迭代上线。

职责描述: (硬件/飞控端)

1. 根据产品设计制定无人机系统测试计划，涵盖飞控稳定性、通信链路、传感避障等测试内容；
2. 使用思维导图梳理飞控、导航、通信、相机等模块测试要点，构建完整测试框架；
3. 执行无人机功能测试，包括起飞/降落、定点悬停、航线规划、避障、返航逻辑、相机拍照录像等；
4. 开展性能测试，评估图传质量、定位精度、电池续航、控制距离及响应延迟等关键指标；
5. 使用缺陷管理工具跟踪和验证软硬件问题，协同开发复现与排查飞控异常、信号干扰等难题；
6. 配合完成室内及室外真实环境测试，包括不同场景下的飞行稳定性、抗风性、GPS/RTK定位测试；
7. 参与硬件接口、传感器（IMU, 视觉, ToF等）校准与可靠性测试，撰写测试报告；

8. 支持整机验收与认证测试，保障产品达到设计及安全标准，推动测试流程持续优化。

项目名称：魔法原子整机测试工程师

项目描述：

职责描述：整机测试

需求与测试策划

参与产品需求及技术方案评审，从整机测试角度提出可测性需求，制定整机测试计划与策略。

梳理测试点，构建覆盖功能、性能、稳定性、可靠性、安全性的分级测试框架。

硬件测试

执行双足运动功能测试：进行跑机执行寿命测试，在不同场地控制机器人，检验机器人在不同场地的影响与稳定性，使用app进行遥控或导览，以及不同型号的遥控器进行遥控跑机，是否会有差别

进行开关机测试，开机自检测试，看在开机过程中是否会出现问题，如不上电，lcm未连接，相机离线，激光雷达没有数据等

在机器人行走时，连接机器人进入内部，动态检测机器人的节点，以及有无掉帧

重复执行机器人特技，观察在重复执行的状态下是否会出现偏差，抖动，或执行失败等

查看机器人运控版本，监控运控，到处运控及节点日志，分析问题，提交jira
使用遥控器或app，导览执行机器人行走时，行走过程是否平稳，有无倾斜，抖动，偏移，或没有按照设备命令来行动

按下急停后机器人是否软趴
处于充电状态时是否出现异常

软件测试

依赖于app，检验机器人能否成功执行app命令，与实际是否存在排差
是否能正常获取验证码。验证码或密码登录能否成功，密码最大和最小输入是否正常，输入错误是否还能登录，选择国家语言是否正确选择并修改成功，绑定邮箱后能否正常使用邮箱登录，登录的是不是该账号

绑定机器人是否能绑定成功，蓝牙是否能连接上，绑定成功后是否能正常连接机器人，绑定的机器人信息是否对得上，能否正常操控机器人

连接机器人使用ap连接或WiFi连接，是否能成功，连接后能否正常操作机器人，app其他功能能不能正常运行，WiFi连接能不能成功给机器人配网

使用WiFi连接后，能不能正常给机器人ota升级，app里面能不能正常进行app版本升级，进行ota升级后机器人能否升级成功

机器人处于app遥控模式下，机器人是否按照app命令执行，如前进，后退，转弯，是否与app，用例一致，行走速度是否和设定的一样

App是否能正常修改行走速度，执行特技的速度，以及修改音色，音量，以及特技语言

机器人能否进行导览，能否正确按照app里面设置的路线正确执行，有无偏移或偏差，定位是否成功，机器人位置是否和app的单位一致，定位是否会飘移，执行导览时，机器人是否会自主停下

导览过程中，点击暂停或结束，机器人是否能正常执行命令，在路线上放置障碍物，机器人是否触发避障，能识别多大或者多小的物体，避障范围又是多大

机器人建图是否能成功创建，创建地图时是否实时显示，创建完地图后是否符合场景，有无重影，能否清理杂点，创建虚拟器之类，地图能否正常使用

Pico遥控，输入机器人ip后是否能成功连接，执行动作时机器人是否执行，动作是否一直

相机能否打开，场景是否一致，内部关闭后是否还能开启

执行导览时，在路线上设置的动作与语言是否能正常执行，是否执行完成，过程中是否会出现问题，如杂音，部分动作不执行，抖动

温度测试，内部调节机器人最大告警温度，进行行走时是否减低速度，达到阈值后是否停下，挨app和遥控器是否还能控制

处于充电中是否还能用语言唤醒机器人，能否使用app或遥控器控制

软硬件联合测试

配合 App 团队测试蓝牙配网、Wi-Fi 远程控制、实时视频传输、指令下发及状态上报的稳定性，。

执行固件 OTA 升级测试，确保升级过程不丢失配置，升级后功能完整性。