

刘世航

求职意向：机器视觉工程师

性别：男 年龄：24岁 学历：本科
电话：18501245698 邮箱：hang880922@163.com
工作经验：2年 入职时间：随时到岗



技能特长

目前掌握技术：EasyVision、CRT、CCL、Vision3D、基恩士3D、C#、Halcon
熟练使用VisionPro、EasyVision进行图像处理、模板匹配、边缘检测、形状匹配特征处理等
熟悉网口、串口通讯、TCP通讯协议
熟练硬件选型、打光、九点标定、旋转中心定位等技术
能够对机器视觉项目做出完善的方案设计并实现定位、测量、识别、检测等功能
熟练机器视觉系统的集成与调试、能够与硬件设置控制系统进行对接实现功能的稳定运行



工作经历

崧智智能科技（苏州）有限公司 机器视觉工程师

工作描述：

- 1. 负责工业机器视觉方案设计、视觉程序与现场集成调试
- 2. 实现工件缺陷检测、尺寸测量、胶路检测、视觉定位等自动化视觉测控功能
- 3. 对接CRT软件运动控制、完成视觉设备与自动化产线通讯联动
- 4. 融合图像算法、配合上位机运动控制、完成视觉检测方案，减少漏检与误检问题，改善产线自动化运行效能



项目经历

● 通过运动控制 + 3D 扫描实现 AI 眼镜镜腿点胶

项目描述：完成 16 轴 4 工位机台控制卡前期配置，校验各轴运动方向及运行状态，开展 3D 图像采集并评估成像效果，标定扫描设置起止点位，生成 3D 引导轨迹并下发至运动控制系统完成点胶

项目负责：

- 1. 前期轴卡配置确认轴的运动方向是否正常，能否正常上下使能已经回原参数 复位参数是否正确，IO信号的检查 and 配置
- 2. 调试基恩士 3D 软件采图效果，触发间隔与扫描行程，确保完整覆盖产品；扫描后核验点云图完整性，排查成像效果缺失问题
- 3. 在运控软件中完成 2D 初始标定、用户标定、点激光标定，通过标定球实现 3D 相机标定，核验最终标定误差
- 4. 扫描 AI 眼镜镜腿生成 3D 点位文件，上传至上位机完成点位更新，通过五轴联动控制，实现 AI 眼镜镜腿精准点胶

● 基于视觉引导五轴点胶及胶路检测

项目描述：完成五轴设备控制卡前期配置，利用 RIOD 生成带姿态的点胶仿真轨迹，完成针头工具标定与九点标定；执行点胶作业后通过 2D 视觉完成胶路检测，实现胶长、胶宽、断胶及有无胶的复检，保障点胶工艺

项目负责：

1. 完成五轴机台控制卡参数配置调试，校验轴运动状态、使能、回零及复位参数，完成 IO 信号配置与功能验证
2. 完成五轴机台控制卡参数配置调试，校验轴运动状态、使能、回零及复位参数，完成 IO 信号配置与功能验证，保证机台运动基础可靠性
3. 调试 2D 视觉检测程序，配置图像采集参数，实现对点胶后胶长、胶宽、断胶、有无出胶的识别检测
4. 完成点胶-检测闭环流程，产品点胶完成后自动触发视觉复检，输出检测结果，实现点胶工艺全流程

● 苹果手表锂电池瑕疵缺陷与测量检测

项目描述：基于 EasyVision 深度学习平台搭建工业视觉算法，负责苹果手表电池视觉检测系统开发与落地；选用高分辨率工业相机、远心镜头，设计多工位打光方案，运用图像处理及深度学习算法，完成亚像素级厚度、平面度、长宽及 FAI 尺寸检测

项目负责：

1. 设备前期光源的调试和打光效果，以及算法图像处理检测的清晰度调整和光源测试
2. 机台光源打光的稳定性进行查看，以及对测试的物料进行图像处理和 2D 3D 融合标定以及上下料定位标定
3. 对 block 进行跑动，同时对机台的稳定性 相关性数据进行查看和分析
4. 设备稳定进行陪产以及 Block 点检，对生产的物料 NA NG 进行图像查看和数据分析

● 精密点胶工艺与视觉检测系统（点胶机）

项目描述：基于 EasyVision 视觉平台，实现苹果平板扬声器零部件的精密点胶与在线缺陷检测

项目负责：

1. 负责固高运动控制卡的配置与调试，实现三轴运动平台与 EasyVision 视觉系统的通讯与联动，完成上下料机械手与涂胶平台的九点标定，确保涂胶位置精度满足工艺要求
2. 负责相机、光源选型与打光方案设计，优化图像采集质量，调整图像处理参数以提高检测稳定性
3. 基于 EasyVision 软件工具（如定位、测量、检测模块）开发胶路缺陷检测算法，实现对断胶、溢胶、缺胶的准确识别与分类
4. 负责设备现场陪产，收集缺陷样本，分析检测数据，优化检测逻辑，配合工艺人员调整点胶参数以降低不良率。



自我评价

工作积极主动，责任心强，具备出色的沟通协调与理解能力，亲和力佳。

拥有良好的语言表达能力和团队协作精神，恪守职业道德，敬业精神突出。

职业目标：持续精进，追求卓越，在实战项目中创造价值，并不断拓展技术视野。