

# 王博闻

男 | 年龄: 23 电话: 19303755635 邮箱: 2534734193@qq.com 求职意向: 视觉工程师 期望薪资: 11k~13k

## 专业技能

熟练使用 C#及winform 窗体开发  
掌握相机选型从选料到设备的搭建  
熟练掌握VisionPro、VisionMaster, Halcon的应用。  
掌握vision pro, Halcon软件的二次开发  
掌握 TCP 通讯、串口通讯、PLC 通讯  
了解深度学习相关方面的东西及使用

## 工作经历

### 苏州中军视觉技术有限公司

2024-10 - 2026-06

#### 工作内容:

根据客户的需求制定方案, 对方案进行评估测试。  
使用 VisionPro, VisionMaster 进行程序的编写。  
保证项目代码在工作过程中稳定运行并解决后续出现的问题。  
配合销售和技术团队, 为客户提供电话、远程、现场技术支持 负责设备的日常维护, 确保设备状态良好。

## 项目经历

### 项目经历一

2025-12 - 2026-05

#### 汽车连接器引脚共面度3D视觉测量系统 (侧重3D点云与高精度测量)

**项目描述:** 针对汽车精密连接器在组装过程中易出现的引脚变形、共面度超差等问题, 开发一套非接触式3D视觉测量系统。通过高精度3D点云重建, 实现引脚尺寸的微米级在线全检。

**核心职责与成果:** 针对高速动态场景开发自动追焦与动态ROI技术, 并融合PCL点云算法与亚像素边缘提取, 实现引脚3D形貌的高精度测量 (GR&R<0.005mm)。

**最终成果:** 测量节拍达0.5秒/件, 完全满足客户微米级公差要求, 成功替代人工使用塞尺抽检的低效方式, 实现100%在线全检。

### 项目经历二

2025-08 - 2025-11

#### 精密连接器引脚共面度与间距视觉测量系统

**项目描述:** 针对精密连接器引脚的微小形变与间距公差, 开发一套非接触式高精度在线测量系统, 确保产品组装良率。

**核心职责与成果:** 基于Halcon开发形状匹配与亚像素算法, 结合双远心光学与高精度标定 ( $<1\mu\text{m}$ ), 实现引脚共面度与间距的精密测量; 同时使用C# WinForm开发上位机软件, 集成相机控制、数据报表及MES对接功能, 支持多配方一键切换。

**最终成果:** 测量重复性精度 (GR&R)  $<0.005\text{mm}$ , 检测节拍达0.5秒/件, 完全满足客户微米级测量需求。

## 项目经历三

2025-03 - 2025-07

### 锂电池产线二维码追溯与字符识别系统

**项目描述：**针对新能源锂电池产线，开发一套在线追溯系统。实现对电池表面激光刻印的DataMatrix二维码及生产日期字符的高速读取，并与产线PLC实时通讯，实现不良品自动剔除。

**核心职责与成果：**针对金属反光场景设计偏振与低角度环形光方案，基于Halcon开发深度学习OCR与二维码读取模块，将字符识别率提升至99.9%；使用C#开发上位机并通过TCP/IP与西门子PLC高速通讯，实现毫秒级“拍照-解码-剔除”闭环控制。

**最终成果：**系统检测节拍达200ms/件，连续运行3个月无通讯丢包，成功接入工厂MES系统，实现产品全生命周期追溯。

## 项目经历四

2024-10 - 2025-01

### 基于运动控制卡的视觉运动联动控制项目

**项目描述：**本项目依托固高运动控制轴卡，结合机器视觉定位结果，实现多轴伺服精准联动，完成工件视觉引导抓取、自动对位作业，实现视觉坐标与运动坐标系标定转换，完成整套设备自动化控制。

#### 核心职责与成果

- 完成固高轴卡硬件接线、伺服驱动器调试，搭建多轴运动控制硬件架构；
- 使用C#调用固高SDK开发运动控制程序，实现点位运动、Jog点动、直线插补等运动功能；
- 完成视觉坐标系与运动轴坐标系手眼标定，将视觉定位偏差转换为伺服运动补偿量；
- 联调视觉程序与运动控制程序，测试整套设备运行稳定性，优化运动响应精度；
- 设备定期维护，根据产品工艺变更调整运动参数，优化整套联动方案。

## 自我评价

动手能力强，适应快节奏，有强烈的上进心和责任感，具备良好的沟通能力和团队合作精神，熟悉视觉全流程落地，具备C#/C++编程能力，熟练联调PLC、机械臂及轴卡。