

白美果

电话：13102396139

邮箱：3136364879@qq.com

工作年限：3 年



教育经历

2019.9-2023.6

安徽信息工程学院

车辆工程专业

工作经历

2023.03-2025.03 (重庆众鸿科技有限公司)

2025.04-2026.07 (上海科之锐人才咨询有限公司)

专业技能

- ▶ 精通机器人，车载测试流程，熟练运用等价类、边界值、场景法设计测试用例。可快速拆解业务需求、提取测试点，熟练使用 Excel 规范编写测试用例。
- ▶ 熟练使用 CANoe、ADB、Linux、ROS、rosvbag 等测试工具，掌握报文抓取、手动 / 周期发送、日志录制与回放，进行报文分析、定位问题。
- ▶ 熟悉整车项目的标定工作，熟练使用相关标定工具和软件，输出标定数据及开发报告；熟悉售后标定，在线流程全流程，会使用 dsa/canoe，有售后标定、在线标定等相关经验。
- ▶ 熟悉机器人整机功能测试与用例执行和系统级功能验证，具有独立执行双臂、四足机器人的整机功能测试的能力。覆盖运动控制(行走、抓取、避障)、导航定位、视觉识别等核心模块，确保功能逻辑符合设计要求。
- ▶ 掌握 Linux 常用操作命令，对域控版本进行更新，进行抓取域控日志。
- ▶ 熟练使用 ADB 命令，完成 App 安装卸载、权限调试、系统日志抓取、性能调试等专项测试工作
- ▶ 熟练使用 Jira、禅道缺陷管理工具，可规范提交、分级分类 bug，全程跟进缺陷生命周期，直至闭环。
- ▶ 熟练运用可视化分析工具，可从感知-决策-规划-执行全系统链路进行问题定位。
- ▶ 具备丰富实车路测经验，持有 C1 驾照、3 年驾龄；能适应出差、加班调配，服从项目及公司工作安排。

项目经历

2025.4-2026-7

四足机器人测试

机器人测试工程师

项目描述：参与四足机器人整机自动驾驶测试项目，负责机器人整机运动控制、感知导航、车载电控、整机稳定性与外场场景化测试工作。覆盖步态行走、爬坡越障、自主避障、定点巡航、姿态自稳、跌倒恢复、负载作业等核心功能，完成版本迭代测试、外场问题复现、日志数据分析与缺陷闭环，保障四足机器人在复杂户外场景下的运动稳定性、导航精度与整机可靠性，支撑产品量产交付与功能迭代落地。

项目职责:

- ▶ 负责整机功能测试与用例执行和系统级功能验证, 独立执行双臂、四足机器人的整机功能测试。覆盖运动控制(行走、抓取、避障)、导航定位、视觉识别等核心模块, 确保功能逻辑符合设计要求。负责四足机器人基础运动功能验证, 测试站立、行走、小跑、转弯、蹲卧、跳跃、跌倒自动复位等步态逻辑; 验证不同速度、不同姿态下的机身平衡与运动平顺性, 排查步态卡顿、机身抖动、姿态偏移、动作失效等问题。
- ▶ 负责测试机器人关键性能指标, 包括重复定位精度、最大负载、运行速度、续航时间、充电性能等负责dev回归测试, 在软件版本迭代或硬件改版后, 执行全量或差异化的回归测试, 确保已知问题已修复且无新增引入问题。
- ▶ 负责现场问题定位与交付支持, 故障排查与诊断, 针对测试中或客户现场出现的异常(如关节报Error、导航漂移、通讯中断), 利用日志分析、测量等手段进行初步定位, 并协助研发进行复现。
- ▶ 使用ROS、rosvbag、CANoe抓取分析日志与总线数据, 定位步态异常、定位漂移、通信故障等问题, 跟进缺陷闭环。
- ▶ 开展室外复杂场景实测, 覆盖斜坡爬坡、台阶越障、凹凸路面、窄道通行、远距离定点巡航、自动避障、路径跟随等场景。验证GNSS定位、激光雷达/视觉感知、路径规划的准确性, 复现定位漂移、避障误判、路径偏离、导航卡死等偶现问题。
- ▶ 使用jira 工具, 对测试的问题进行提交, 跟踪, 直至问题修复闭环。
- ▶ 技术功底扎实, 熟练掌握 CANoe、ADB、Linux 、ROS、rosvbag等测试工具与相关协议, 具备独立搭建测试环境、设计测试用例、执行测试任务、定位分析问题的全流程能力, 可独立应对各类常规及复杂测试场景。



2024.7-2025.3

L 4 级无人驾驶路测工程师

项目描述:L4 物流车是基于 L4 自动驾驶技术的物流配送解决项目, 融合高精定位、全局路径规划、感知融合、决策控制等核心技术, 面向园区 / 公开道路物流配送场景。通过小程序+远程驾控系统进行货物装卸, 涉及功能包括转弯, 掉头, 障碍物避让, 等待红绿灯等多个方面。

项目职责:

- ▶ 依据项目需求设计测试用例和测试场景。
- ▶ 搭建配套测试环境, 开展实车场地测试, 及时记录严重缺陷, 跟进问题闭环。
- ▶ 熟悉无人驾驶的系统架构(如感知, 决策 执行模块), 常用传感器模块(激光雷达、摄像头, 毫米波雷达)以及传感器标定模块。
- ▶ 负责测试物流车在规划好的路线行驶是否正确以及到站点后货物装卸和停靠情况。
- ▶ 负责测试在人流密集区的行驶能力, 包括对静态动态障碍物的避让能力的情况。
- ▶ 负责测试不同的道路情况 天气情况 等干扰因素较多的情况下L4级无人驾驶系统能否正常工作运行。
- ▶ 负责无人车功能验证、场地测试。

2023.3-2024.6

吉利银河 (e245、e281)

APA 测试工程师

项目描述:该项目通过借助车身摄像头与雷达对周边环境进行全方位感知，精准寻找可用车位，并在车机屏幕上清晰展示。驾驶员可从中选择所需泊车的位置，汽车能够依据先进算法自动进行车位泊入操作；以及通过手机 APP 向车辆发送泊车，解决两车之间泊车后无法开门下车情况，极大地提升了驾驶员的停车体验。在不同类型的停车位（垂直车位、水平车位，斜列式车位，模糊车位、空间车位等）下测试车辆是否能够正常识别车位并成功停车，这些功能的实现将大大提升驾驶者的停车体验和便利性。

岗位职责:

- ▶ 执行 APA 和 RPA 自动泊车测试用例，实车测试 APA+RPA+HPA 泊车功能，包括车位识别、车速、暂停泊车后恢复。
- ▶ 泊车过程中、泊车结束后的距离和泊车车位姿态等，以及倒车入库次数和时间测试场景，确认预期结果和确认要求，并记录测试数据。
- ▶ HMI 显示测试，包括点击自动泊车*按钮或语音唤醒，是否能进入泊车页面，以及对进入泊车页面后，页面上展示的所有元素进行测试。
- ▶ 测试通过手机 APP 遥控泊车，在正常场景和车库弱网场景下，车辆开始和暂停泊车功能，并记录测试数据。
- ▶ 通过 CANoe 工具抓取并且录制 APA 系统运行的 trace 报文，协助开发人员更精准的定位问题。
- ▶ 测试中遇到的 bug 及时提交到 jira 上，密切跟踪 bug，并且再次进行实车路测以进行回归验证。
- ▶ 汇总和提交 APA+RPA 的测试报告，对 APA+RPA 功能进行评估，并提出优化意见。

自我评价

- ▶ 技术功底扎实，熟练掌握 CANoe、ADB、Linux、ROS、rosviz等测试工具与相关协议，具备独立搭建测试环境、设计测试用例、执行测试任务、定位分析问题的全流程能力，可独立应对各类常规及复杂测试场景。
- ▶ 性格开朗乐观，具备良好的团队协作意识与高效沟通能力，能快速融入团队，主动协同开发、产品等相关部门对接需求、反馈问题，推动项目高效推进。
- ▶ 抗压能力强，面对复杂测试场景、突发问题及紧急项目节点能沉着应对，保障测试工作按时、高质量完成；思维严谨细致，学习能力较强，能快速掌握新车型、新功能的测试要点。