

杨素

男 | 年龄: 24 | 电话: 19152153885 | 邮箱: yangsu676827407@qq.com

求职意向: 视觉应用工程师 | 期望薪资: 11k-13k

专业技能

熟练使用VisionPro、VM、halcon、图像处理工具;

熟练机器视觉相机、镜头及光源等硬件选型以及安装调试

熟练使用C#和Winform编程, 可以独立的进行框架的搭建。

熟练使用固高轴卡C#运动控制开发调试实现视觉运动联动;

工作经历

湖南德视智能科技有限公司

2024-10 - 2026-07

岗位名称: 视觉应用工程师

工作内容:

负责基于Halcon的机器视觉项目全流程开发交付, 涵盖流水线条码追溯、产品外观缺陷检测、2D尺寸测量等方向; 承担光学方案选型、样品测试、视觉算法开发、C#上位机编写、设备现场调试、项目验收及售后维护, 配合完成整套视觉集成项目落地, 具备长短期驻厂出差能力。

项目经历

塑胶外壳缺陷检测项目

2024-10 - 2024-12

项目描述:

本项目针对电子产品塑胶外壳, 基于VisionPro搭建视觉检测系统, 识别产品表面缩水、划痕、缺胶、毛边等外观缺陷, 自动判定良品与不良品, 实现流水线在线自动化质检, 减少人工目视漏检问题。

责任描述:

- 结合塑胶易反光特性, 完成相机、镜头、环形光源选型, 调试相机安装位置、高度与检测视野, 设计适配的成像光路;
- 使用VisionPro完成图像采集、预处理、模板匹配定位, 搭配Blob工具完成缺陷分割提取与特征分析;
- 多批次样品测试调试, 调整检测阈值, 优化检测稳定性, 控制误检、漏检比例。

包装条码追溯与外观检测项目

2025-04 - 2025-06

项目描述:

本项目应用于产品流水线包装工序, 通过机器视觉完成一维/二维码读取追溯, 同时检测外包装污渍、封箱歪斜、缺标签等外观不良, 实现产品信息绑定、不良品自动拦截, 满足生产全流程溯源管理需求。

责任描述:

- 调试相机安装位置, 确定相机安装高度和有效检测视野, 完成光源、相机硬件选型, 搭建流水线成像光路;
- 使用Halcon完成图像采集、图像处理、条码定位解码、外观缺陷特征提取与分析;

- 3. 采集多批次样品开展联调测试，优化视觉流程，解决条码褶皱、反光造成的识别失败问题；
- 4. 对接 PLC 实现信号交互，负责设备定期维护，根据产线改版对检测程序进行后期优化。

零部件 2D 尺寸测量与定位项目

2025-08 - 2025-11

项目描述：

本项目针对精密五金零部件，采用 VisionPro 视觉平台开发 2D 视觉系统，完成工件定位、多位置尺寸测量，识别超差工件并输出 NG 信号，实现流水线自动化质检，替代人工卡尺测量。

责任描述：

- 1. 根据工件检测需求完成相机、镜头、光源硬件选型，调试相机安装位置、高度与检测视野，搭建光学成像方案；
- 2. 使用 VisionPro 完成图像采集、标定、模板定位、卡尺测量工具配置，完成图像预处理与尺寸数据分析；
- 3. 采集多批次样品开展测试调试，优化视觉工具参数，降低测量误差，减少误检、漏检；
- 3. 开发 C# 上位机调用 VisionPro 工具包，对接 PLC 完成信号交互；负责设备定期维护，根据来料变更迭代优化视觉流程。

基于运动控制卡的视觉运动联动控制项目

2026-03 - 2026-07

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。

责任描述：

- 1. 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；
- 2. 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；
- 3. 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；
- 4. 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；
- 5. 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

具备突出的自主学习能力，善于快速吸收专业新知识与技术方法，并结合实操沉淀经验 目前在机器视觉领域有两年的工作经验，培养了吃苦耐劳的品质，善于发现问题并解决和有着较强的团队沟通能力，对工作认真负责，能够独立的思考问题并解决，有上进心