

# 王齐林

15072715159 | 1309060382@qq.com | 现居广州  
25应届生 | C++开发



## 教育经历

广东工业大学 - 机械 硕士 2022年09月 - 2025年06月

专业排名前20%，曾获研究生一等奖学金。

湖北理工学院 - 机械设计制造及其自动化 本科 2017年09月 - 2021年06月

在校期间专业排名前10%，获得校级一等奖学金，优秀毕业生等荣誉，曾获大学生数学竞赛湖北赛区一等奖。

## 个人优势

- 掌握 C++，C#，python 等多个编程语言，有丰富的 QT项目开发、维护经验；
- 具备一定的算法设计，优化能力，曾在项目中结合 OBB 包围盒算法与A\*算法，优化三维场景下的移动机器人路径规划问题；
- 良好的团队协作及沟通能力，项目中能独立完成与各机器人厂商技术对接；
- 熟悉设计模式，具有良好的面向对象程序思想，熟悉UML建模语言,并撰写相关技术文档。

## 项目经历

RobDTS 工业机器人离线编程系统 2023年07月 - 至今

**项目简介：** RobDTS为实验室团队自研的机器人离线编程系统,旨在实现:一个平台完成不同品牌工业机器人的统一监控管理，同时提供诸如机器人离线编程，联机操控，联合仿真等能力。该项目为国家重点研发计划课题《工业机器人智能操作系统实现及验证》（课题编号：2022YFB4702305）中子课题。

**项目技术：** C++、QT、OpenCASCADE、Socket通信、多线程、Git、路径规划算法等。

**项目负责内容：**

- 移动机器人仿真模块开发：利用OpenCASCADE库实现移动机器人数据结构和指令集的接口开发；同时利用Qt开发前端界面调用相应功能；
- 配合团队其他成员，开发移动机器人与工业机器人联合仿真接口；
- 机器人通信模块开发：采用适配器方式完成通信模块的开发，并在实地测试；
- 移动机器人路径规划算法开发：通过对OBB算法、A\*算法的结合优化，实现了移动机器人在三维场景中的路径规划。

固高机器人虚拟示教器 2023年01月 - 2023年06月

**项目简介：** 面向工业机器人培训行业，使用Qt for Android开发虚拟示教器，用于对接RobDTS软件，实现在安卓端对机器人进行离线编程功能。目前已授权软著一项：《GooGol机器人安卓虚拟示教器》（登记号：2023SR0823771）

**项目技术：** C++、QT、TCPSocket等。

**项目负责内容：**

- 虚拟示教器安卓界面开发：仿照真实固高示教器，利用Qt开发用户界面；
- 结合工业机器人示教操作，实现虚拟示教器功能，如示教编程、坐标系标定等；
- 完成示教器客户端开发，并根据固高示教器特异化需求完成部分服务端开发。