

# 个人简历

## 个人信息

姓 名：陈登龙                      性 别： 男  
出生日期：1996 年 11 月          学 历：硕士在读  
在读院校：厦门大学              专 业：控制工程  
政治面貌：中共党员              联系电话：17727614562  
博客：[dlonng.com](http://dlonng.com)              邮箱：[dlonnng@gmail.com](mailto:dlonnng@gmail.com)



## 求职意向

应聘职位：机器人算法工程师

## 教育经历

2014.09 - 2018.07	南昌航空大学	本科
2019.09 - 至今	厦门大学	硕士

## 项目经验

### 一. 2019.09 - 至今 全天候多模态融合环境感知与韧性导航方法研究

该项目旨在研究全天候条件下融合多传感器的导航与定位，我的工作主要包括语义地图构建与导航规划。目前初步的成果是在 ROS 环境下进行激光雷达与双目相机的联合标定、语义数据关联以及全局、局部语义八叉树导航地图构建。

开发环境 Ubuntu16.04 + ROS Kinetic，联合标定使用 Autoware 外参标定工具，语义分割使用 LEDNet 实时网络，八叉树建图使用 Octomap 以及开源项目 semantic\_slam 的 octomap\_generator 节点，定位初步采用 lego\_loam。

目前已经可以在我们的小车上进行实时的建图，但是效果还需要提高。一些实验建图的视频可以查看我 B 站主页：<https://space.bilibili.com/486772482>

Github: <https://github.com/DLonng/AI-Notes>

## 实习经历

2016.07 - 2016.09	信盈达电子科技有限公司	嵌入式软件实习
-------------------	-------------	---------

## 专业技能

1. 熟悉 C/C++，了解 Python
2. 熟悉常用数据结构与算法，良好的计算机基础
3. 熟悉 ROS 框架基础、Linux 基础、常用开源库 Opencv, PCL 等
4. 了解机器学习、语义分割、八叉树建图算法

## 自我评价及兴趣爱好

自我评价：吃苦耐劳，基础扎实，学习能力强，团队精神，性格开朗，善于沟通。  
兴趣爱好：技术写作。