

多传感器融合定位

第1讲 概述

主讲人 任 乾

北京理工大学本硕 自动驾驶从业者





- 🚺 1. 教研团队介绍
- 🚺 2. 行业发展现状
- 🚺 3. 企业招聘现状
- 🚺 4. 课程讲述思路
- 🤼 5. 代码环境搭建



- 1. 教研团队介绍
- 2. 行业发展现状
- 3. 企业招聘现状
- 4. 课程讲述思路
- 5. 代码环境搭建



自我介绍

课程教研团队介绍

任乾 赵松

2007-2011: 北理工 本科 谢晓佳

2011-2014: 北理工 硕士 石成玉

2014-2017: 航天科技九院十三所 葛垚

2017-2020: 自动驾驶公司 王志勇

2020-至 今: 高德 (高精地图) 刘哲铭

<u>知乎主页</u>



- 1. 教研团队介绍
- 2. 行业发展现状
- 3. 企业招聘现状
- 4. 课程讲述思路
- 5. 代码环境搭建

⇒ 行业发展现状

1. 自动驾驶









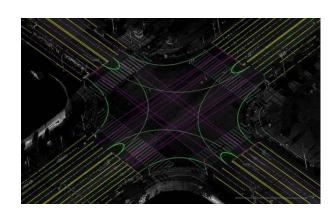






2. 高精地图

高精地图本属于自动驾驶的一部分,但由于成本、复杂度以及技术积累等问题,给图商带来了很好的发展前景。







3. 机器人

机器人已经有成熟的商业模式且盈利,目前多数处在探索新方案的阶段。

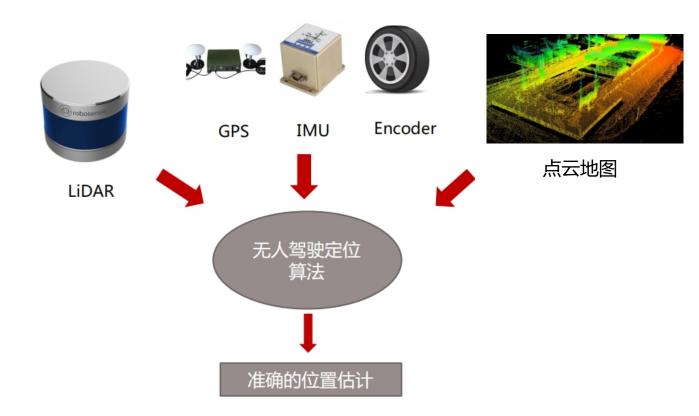






⇒ 行业发展现状

多传感器融合定位的作用





- 1. 教研团队介绍
- 2. 行业发展现状
- 3. 企业招聘现状
- 4. 课程讲述思路
- 5. 代码环境搭建

\$ 企业招聘现状

严重缺人,尤其是有工程经验的高端人才。

原因:

- 1) 行业的快速发展,产生了大量的人才需求,但选人的标准并没有降低;
- 2) 存量人才太少, 增量人才又处在学习或初级成长阶段, 中间产生断层。

⇒ 人才断层解决办法

1. 择有潜力者录用, 边用边培养

企业更看中什么样的人: 成过事(成功是成功之母),或具备成事素质

具体包含:

- 1) 相比于项目多,更看重项目精 (一件事做到90分,胜于三件事做到60分);
- 2) 相比于理论基础,更看重工程实践 (落实方案、提高性能);
- 3) 相比于知识多少, 更看重思维能力(主动探索、独立思考)。

⇒ 人才断层解决办法

- 2. 增大内容或机会输出,吸引并培养人
- 1) 企业提供实习机会
- 2) 从业者通过博客或其他途径输出内容
- 3) 网课培训
- 3. 新人要尽快提高自身素质,集体在进步,个人不进则退



- 1. 教研团队介绍
- 2. 行业发展现状
- 3. 企业招聘现状
- 🚺 4. 课程讲述思路
- 5. 代码环境搭建



基础版 融合版 3D激光里程计 惯性导航基础 (第五、六讲) (第二、三讲) 基于图优化的建图 点云地图构建 (第四讲) (第九讲) 基于滤波的定位 (第七、八讲) 基于地图定位 (第四讲) 基于图优化的定位 (第十讲)

多传感器时空标定 (第十一讲)



- 1. 教研团队介绍
- 2. 行业发展现状
- 3. 企业招聘现状
- 4. 课程讲述思路
- 5. 代码环境搭建

♦ 代码环境搭建

为了减少调试的时间成本,课程提供docker环境,并搭配使用说明。 (不强制使用,不想用docker的也可以自己搭环境,前提是需要对ubuntu和ROS要熟)。

为了理解作业代码思路,请尽量在一周内阅读完以下文章: (由于课程代码与文章中已经有差异,只需要理解思路即可,不需要把里面的代码跑完)

从零开始做自动驾驶定位(文章汇总): https://zhuanlan.zhihu.com/p/113616755



请搭好代码环境,下载数据集(在作业的附件里提供了下载地址及说明),并播放数据集,在rviz上显示点云。

评价标准:

截图证明rviz显示正常即给优秀。



感谢聆听 Thanks for Listening

