 手机： 15060441726

**石进桥sshi**

邮箱： [jinqiaoshi\_edu@163.com](mailto:jinqiaoshi_edu@163.com)

地址： 福州机械学院北303

男 | 福州大学 | 汉 | 1991.11生于福建龙岩

**教育背景**

2014.09-至今 福州大学 测试计量技术及仪器 (视觉方向) 硕士

2010.09-2014.07 辽宁科技大学 机械制造及其自动化 (液压方向) 学士

**研究成果**

* 在世界顶级机器人会议**IROS2016**（机器人领域世界第二大会议）发表论文并以Co-Chair身份协助主持

Navigation/SLAM Session

**项目/比赛**

2015.03-2016.06 **无人机3D重建 (国家基金课题) 项目负责人**

* 项目描述 基于**视觉和激光雷达**的无人机实时三维重建系统，由一个前视摄像头、一个下视摄像头和激光雷达组

成。**点云**作为特征点的**深度值**进行视觉里程计估计，里程计数据作为ICP算法的初始值进行点云地图

配准, 完成大场景点云地图拼接

* 主要工作 1、三个月资料搜集，算法演绎，传感器选型，硬件设计和平台搭建

2、主要算法: 点云矫正、EKF融合 (两个VO) 、快速ICP, 并在gazebo模拟器中进行算法仿真验证

3、单独完成课题，并以第一作者发表IROS会议论文一篇

2016.07- 2016.08 **大疆创新科技有限公司 (DJI) 工程师夏令营 (2016) 组长**

* 项目描述 Dji面向全国招募110名营员(共1000余人报名)参与智能飞行器主题封闭式训练及产品测试，完成

　　　　　　　　移动机器人和飞行器协同完成公仔抓取和投放等高难度自主飞行任务，所有算法基于ROS框架

* 主要工作 1、负责10名组员任务分配，包括：机械(1)、嵌入式硬件(1)、嵌入式软件(3)、算法(控制3，视觉2)

2、负责**视觉算法**设计，主要包括公仔识别、led显示图案识别、九宫格识别、灰色框等

3、制定逻辑控制流程，融合最终代码

2014.09-2015.06 **无人船近海洋面质量监测 (应用型纵向项目) 项目负责人**

* 项目描述 设计开发无人船在线监测平台，用于监测叶绿素、溶解氧、赤潮霉素等指标含量。无人船搭载gps、

gprs、陀螺仪、磁场计等，支持自动返航、巡航监测、定点监测等。上位机使用VB编写，主要功

能是： socket通讯、GPS解析、运动控制。

* 主要工作 单独完成，申请专利一项

2015.03-2015.06 **中国工程机器人大赛 (四轴组优秀奖) 队员**

* 项目描述 无人机抓取沙瓶,，然后穿过多个方形框并将沙瓶投放至在指定区域，最后在降落区域降落
* 主要工作 1、负责无人机室内**视觉定位**、自主飞行，使用apm室内光流定点

2012.01-2012.05 **辽宁省机械设计大赛二等奖 队长**

* 项目描述 设计开发一种室内扫地机器人，集成扫地、擦地、烘干等功能
* 主要工作 1、负责嵌入式开发，主要是运动控制、路径规划,避障等

**证书技能**

* 技能 熟练掌握C/C++/VB、熟练掌握ROS框架、具有独立开发能力

熟悉opencv、pcl、gazebo、Matlab、solidworks、git、有一定的嵌入式开发能力

* 荣誉 获得奖学金两次、校园电子竞赛三等奖、结构设计优秀奖
* 证书 CET4、计算机二级

**实践/管理**

2016.10- 2016.10  **Intelligent Robots and Systems (IROS 2016 韩国) SLAM Co-Chair**

2015.03-2016.05福州大学创客空间  **技术支持**

2012.03-2013.06辽宁科技大学创新协会 **实验室主任**