

基本信息

姓 名：	旷皓飞	出生年月：	1994. 4
性 别：	男	政治面貌：	共青团员
民 族：	白族	邮 箱：	kuanghf@shanghaitech.edu.cn
电 话：	16602127015	个人主页：	https://kuanghaofei.github.io/

教育背景

2017. 7 至今	上海科技大学	计算机应用技术（研究生）	研究方向：机器人学与计算机视觉 导师：Sören Schwertfeger 教授
2013. 9~2017. 7	合肥工业大学	计算机科学与技术（本科）	综合排名：8/167

项目经历

- 基于全景图像的深度估计（Depth Estimation）
 - 构建了用于从单目图像中估计深度图（depth map）的深度全卷积残差网络（Deep Fully Convolutional Residual Network）
 - 开发了一种用于处理全景图像畸变问题的球卷积（Spherical Convolution）
 - 相关技能：Python, OpenCV, PyTorch
- 基于全景相机的机器人姿态估计（Pose Estimation）
 - 使用改进的傅立叶梅林描述子（improved Fourier-Mellin invariant）提取两帧图像间的运动
 - 通过使用正弦函数拟合像素间的运动来估计相机的三维姿态
 - 相关技术：C++, OpenCV, ROS

实习经历

2016. 06-2016. 09	中国科学院深圳先进技术研究院	访问学生
-------------------	----------------	------

- 部 门：医学影像与数字手术研究室
- 研究方向：医学图像处理与计算机视觉
- 工作内容：协助导师完成双目摄像机标定与三维重建工作

发表论文

Haofei Kuang, Qingwen Xu, Xiaoling Long and Sören Schwertfeger. “Pose Estimation for Omni-directional Cameras using Sinusoid Fitting.” *Accepted to 2019 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)*. IEEE, 2019.

Haofei Kuang, Qingwen Xu, and Sören Schwertfeger. “Depth Estimation on Underwater Omni-directional Images Using a Deep Neural Network.” *Workshop on Underwater Robotics Perception, 2019 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)*. IEEE, 2019.

Yuan, Yijun, Haofei Kuang, and Sören Schwertfeger. “Fast Gaussian Process Occupancy Maps.” *2018 15th International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision (ICARCV)*. IEEE, 2018.

所获荣誉

- Workshop on Underwater Robotics Perception, 2019 ICRA 最佳 Workshop 论文
- 2019 RoboCup 救援机器人竞赛第八名（8/11）
- Hackathon of 2018 IEEE ComSoc Summer School on Fog Computing 冠军（5000\$）
- 2017 中国 ROS 暑期学校机器人自主挑战赛冠军（3000RMB）
- 2015 RoboCup 足球仿真 2D 组第八名（8/16）
- 2015 RoboCup 中国赛足球仿真 2D 组一等奖