



古雪峰

Xuefeng Gu



## 基本信息

生日: 1995.12.28

性别: 男

住址: 上海交通大学闵行校区

电话: 15821928131

邮箱: [guxuefeng@sjtu.edu.cn](mailto:guxuefeng@sjtu.edu.cn)

学历: 硕士研究生

成绩: 36/237



## 奖励荣誉

1. 上海交通大学校级三好学生
2. 上海交通大学优秀共青团员
3. 校级 B 等奖学金
4. 国家励志奖学金



## 社团经历

1. 学生体育总会-外联部 部长  
负责招募志愿者, 组织策划协会的团建活动



## 教育背景

## EDUCATION

- |     |           |        |         |
|-----|-----------|--------|---------|
| 本科: | 2015-2019 | 上海交通大学 | 机械工程    |
| 硕士: | 2019-2022 | 上海交通大学 | 智能汽车研究所 |



## 实习经历

## EXPERIENCE

2020.4- 2020.8      安徽海博智能科技有限责任公司      算法研发部

1. 在采掘面矿车无人驾驶局部路径规划中, 改进 DWA 路径规划算法, 能够精准地将矿车倒车至指定位置和指定角度, 解决了传统 DWA 算法无法精准控制车辆在终点位置的朝向问题。算法至今在所有无人矿车上稳定运行。



## 项目/比赛经历

## PROJECT PRACTICE

1. 2021.03    2021 华为软件精英挑战赛 上合赛区 32 强二等奖  
在公有云服务商为用户提供虚拟机服务问题中, 自己负责整体策略的讨论, 虚拟机迁移算法的编写, 以及虚拟机的部分部署算法编写。
2. 2019.08    美的开放式创新大赛 2019 上海站 特等奖  
在 DeepWind 厨房空调实现空调的跟人送风作品中, 自己负责智能语音控制模块算法的编写, 以及 3D 模型的建立和渲染。
3. 2019.10    2019 国际 (苏州) 智能驾驶技术创新大赛 环卫车组应用创新奖  
在智能无人清扫车系统中, 自己主要负责基于高程差算法的激光雷达占据栅格地图的生成, RRT\*算法的局部路径规划避障。并根据障碍物稍微移动会多次触发 RRT\*重规划的问题, 改进了栅格地图构建算法以及障碍物判断策略。
4. 2020.12    伯镭无人驾驶车辆智能化改造  
在伯镭矿车改造成无人驾驶车辆项目中, 主要负责车辆控制和反馈 CAN 信息的编码和解析, 激光雷达利用高程差算法构建占据栅格地图, 以及进行前向 AEB。



## 个人技能

## PERSONAL SKILLS

- ★ 大学英语四/六级 (CET-4/6)
- ★ 熟悉 C++编程, STL 标准库使用, 数据结构
- ★ 熟悉 ROS, CAN 通信
- ★ 熟悉常用路径规划及跟踪算法
- ★ 熟悉《视觉 SLAM 十四讲》, 激光 SLAM 和视觉 SLAM 原理, 以及相应的主流开源框架如 ORB-SLAM, LOAM、Lego-LOAM 等原理