



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

兴趣: 游泳、打羽毛球



## 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-至今 上海交通大学 智能汽车研究所



## 实习经历

## EXPERIENCE

2020.4- 2020.8 安徽芜湖海螺集团 算法研发部

1. 利用激光雷达和毫米波雷达融合算法, 解决矿区车辆行驶时灰尘浓密影响激光雷达感知误报的问题
2. 改进 DWA 路径规划算法实现矿车在装料平台的路径规划, 并能精准地将矿车倒至指定位置和指定角度 (误差  $5^{\circ}$  以内), 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



## 项目/比赛经历

## PROJECT PRACTICE

1. 2019.10 代表实验室参加 2019 国际 (苏州) 智能驾驶技术创新大赛, 获得环卫车组应用创新奖。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。
2. 2020.09 利用增加尺度因子的 triplet loss 得到深度学习描述子, 并进行二进制定化, 得到了精度和效率较高的描述子, 并利用 ORB-SLAM2 框架, 将自己设计的描述子应用到 SLAM 系统中, 建图定位精度得到提高。
3. 2020.12 负责伯镭无人驾驶车辆的智能化改造, 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。



## 个人技能

## PERSONAL SKILLS

- ★ 大学英语四/六级 (CET-4/6)
- ★ 熟悉 c++ 编程
- ★ 熟悉 opencv 进行图像处理, 以及 pytorch 使用
- ★ 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, cartographer 等原理。
- ★ 熟悉数据结构、设计模式
- ★ 熟悉 ROS, LINUX, CAN 通信