



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



## 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. 获得校级 B 等奖学金
4. 获得国家励志奖学金



## 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°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. 2019.06：实现感知退化场景建图定位，在感知退化场景加装靶标进行辅助定位，利用 cartographer 算法实现高精度建图定位
2. 2020.09：利用 triplet loss 得到深度学习二进制描述子，并替换 ORB-SLAM2 的描述子，得到比较好的匹配结果和建图结果
3. 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，寻迹算法、AEB 算法
4. 2020.12：负责伯镭无人驾驶车辆的智能化改造，实现车辆控制和反馈 CAN 信息的编码和解析，实现车辆的基于 pure pursuit 算法的寻迹，基于高程差算法的占据栅格地图的生成，RRTStar 算法的局部路径规划避障，基于阿克曼模型的 AEB 算法的停障



## 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
- ★ 熟悉 ROS，LINUX，CAN 通信