



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
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，循迹算法、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，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