



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：2019-2022 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. 融合激光雷达和组合导航数据，实现了特征稀少的矿区点云地图构建，并生成了 opendrive 格式的高精度地图用于导航。

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。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. 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

★ 熟悉常用路径规划及跟踪算法，比如 Dijkstra、A\*、RRT\*，Stanley、纯跟踪算法等

★ 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。

★ 熟悉数据结构

★ 熟悉 ROS，CAN 通信