



## 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. 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

### 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 等原理。
- ★ 熟悉数据结构、设计模式
- ★ 熟悉 ROS，LINUX，CAN 通信