

古雪峰 **Xuefeng Gu**

基本信息

牛日: 1995.12.28

性别: 男

住址: 上海交诵大学闵行校区

电话: 15821928131

邮箱: guxuefeng@sjtu.edu.cn

学历:硕士研究生

成绩: 36/237

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

机械工程 本科: 2015-2019 上海交通大学

2019-2022 上海交通大学 硕士: 智能汽车研究所

实习经历

EXPERIENCE

EDUCATION

2020.4- 2020.8 安徽海博智能科技有限责任公司 算法研发部

1. 在采掘面矿车无人驾驶局部路径规划中, 改进 DWA 路径规划算法, 能够精准地将矿车倒车至指定位置和指定角度,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。

2021.3- 至今 蔚来汽车 自动驾驶算法部

1. 在车道线地图构建中, 搭建 ROS 代码框架, 使用卡尔曼滤波算法以 及车辆换道判断算法,利用自车轨迹和周围车辆轨迹在车道线缺失 的场景下建立车道线地图, 并更新原车道线地图。

项目/比赛经历

PROJECT PRACTICE

- 1. 2021.03 2021 华为软件精英挑战赛 上合赛区 32 强二等奖 在公有云服务商为用户提供虚拟机服务问题中,自己负责整体策略的 讨论、虚拟机迁移算法的编写、以及虚拟机的部分部署算法编写。
- 2. 2019.08 美的开放式创新大赛 2019 上海站 特等奖 在 DeepWind 厨房空调实现空调的跟人送风作品中, 自己负责智能 语音控制模块算法的编写,以及 3D 模型的建立和渲染。
- 3. 2019.10 2019 国际 (苏州) 智能驾驶技术创新大赛 环卫车组应 用创新奖

在智能无人清扫车系统中,自己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 , STL 标准库使用
- ★ 熟悉 ROS, CAN 通信
- ★ 熟悉常用路径规划及跟踪算法
- ★ 熟悉《视觉 SLAM 十四讲》,激光 SLAM 和视觉 SLAM 原理,以及 相应的主流的开源框架如 ORB-SLAM, LOAM、Lego-LOAM 等原理。
- ★ 熟悉数据结构