1. 多视图几何
2. 常见的激光SLAM，vSLAM算法（可以列入计划，慢慢读源码。最近可以先读loam，lego-loam，cartographer，这样整个辅助定位项目就可以用这个算法，也可以在工作简历中说这个项目），vins代码也要详读。看看里面都有哪些难点。可以将自己的RTK-SLAM完善一下，加上点云匹配的位姿来更新
3. 多传感器融合算法、各种滤波融合算法（卡尔曼滤波、粒子滤波等等）
4. 激光雷达的算法原理学习
5. 摄像头、激光雷达的标定方式
6. C++刷题，剑指offer

目标定位：感知定位算法工程、SLAM算法工程师

1. 熟悉VSLAM、LidarSLAM、VIO（最近把VIO看一遍）
2. 多传感器融合定位的视频看了
3. 刷题
4. Lidar\_localization

WAYZ科技

* SLAM定位算法工程师
* 算法
* 上海
* -

职位描述：

* 负责基于多传感器的融合定位算法设计、研发和系统构建，主要包括基于camera、lidar（激光雷达）等传感器和地图数据的融合

任职要求：

* 1、自动化、计算机和数学相关专业，具有良好的编程基础和较强的文献阅读能力；
* 2、熟悉多传感器融合算法，对最优化理论有较深入的认识，例如：卡尔曼滤波(EKF)、粒子滤波、梯度下降法、贝叶斯理论等；
* 3、熟悉视觉SLAM、graph slam、语义地图匹配等定位方式中的两种及以上；
* 4、熟悉视觉SLAM定位导航算法或基于激光雷达的SLAM定位导航算法优先；
* 5、具有扎实的工程实现能力，对融合算法有实际项目经验；
* 6、在自动驾驶高精定位和高精地图构建方面有经验者优先。
* 7、对camera，lidar硬件有经验者优先，对多传感器融合硬件时钟同步经验者优先

Cartographer、VINS、VINS-Mono最近一定要看，多传感器融合定位也要看了。