奖项：2019.4 第八届上海交通大学“思源杯”交通科技大赛二等奖

参赛项目：基于路侧激光雷达阵列的无人驾驶车辆定位系统开发

项目做了啥：

个人贡献：双激光雷达标定，

2019.10 “以创新.致未来美的开放式创新大赛2019上海站”特等奖

参赛项目：DeepWind厨房空调

个人贡献：参与调试

2020.4-2020.11

安徽海博智能科技无人矿车研发

团队：实验室团队负责采矿平台的无人驾驶以及仿真平台搭建。采矿车分为三个阶段：卸料口到采矿平台、采矿平台的规划控制、采矿平台到卸料口。本团队主要负责采矿平台的规划控制，当无人矿卡寻迹到采矿平台的时候

个人贡献：利用激光雷达建立栅格地图，供dwa路径规划使用。（中间遇到的问题就是矿卡运行时粉尘很大，导致激光雷达误识别，开始想利用粉尘变化很快，利用聚类和ICP匹配来实现灰尘剔除，发现不行，最后融合了毫米波雷达数据，将粉尘的干扰去除）。利用激光雷达和组合导航写了一个简易的RTK-SLAM，将激光雷达数据注册到惯导坐标系下，生成高精度地图。利用cartographer激光SLAM进行辅助定位

自己搞slam