写音乐

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，寻迹算法、AEB算法。
2. 2020.11负责伯镭无人驾驶车辆的智能化改造，实现车辆控制和反馈CAN信息的编码和解析，实现车辆的基于pure pursuit算法的寻迹，基于高程差算法的占据栅格地图的生成，RRTStar算法的局部路径规划避障，基于阿克曼模型的AEB算法的停障
3. 2020.09：利用triplet network得到深度学习二进制描述子，并替换ORB-SLAM2的描述子，得到比较好的建图结果

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **2020.4– 2020.8** | **安徽芜湖海螺集团** | **算法研发部** |
| 1. 负责利用激光雷达，利用高程差算法建立占据栅格地图，降低矿车颠簸的影响。 2. 利用激光雷达和毫米波雷达融合算法，解决矿区车辆行驶时灰尘浓密影响激光雷达感知误报的问题。 3. 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。 4. 利用融合GPS的激光SLAM算法建立矿区的点云地图， 前端用LOAM算法得到点云的匹配位姿信息，利用卡尔曼滤波融合GPS信息，解决矿区有的地方点云特征稀少导致LOAM不准确或者失效的问题。然后利用ROADRUNNER软件提取点云地图特征，建立高精度地图 | | |
|  | | |
|  | | |
|  | | |
|  | | |
|  | | |

**古雪峰**

**Xuefeng Gu**

**★** 大学英语四/六级（ CET-4/6）。

**★** 熟悉c++编程，熟悉c++98, c++11等相关编程技巧

**★** 熟悉opencv进行图像处理，以及pytorch使用

**★** 熟悉激光SLAM和视觉SLAM原理，以及相应的主流的开源框架如ORB-SLAM , LOAM，cartographer 等原理。

**★** 熟悉数据结构

**★** 熟悉ROS，LINUX，CAN通信

**PERSONAL SKILLS**

**个人技能**

**PROJECT PRACTICE**

**项目/比赛经历**

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. 获得校级B等奖学金
4. 获得国家励志奖学金

**运动**

邮箱：[guxuefeng@sjtu.edu.cn](mailto:guxuefeng@sjtu.edu.cn)

住址：上海交通大学闵行校区

性别：男

生日：1995.12.28

电话：15821928131

学历：硕士研究生

**奖励荣誉**

**基本信息**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **硕士：** | 2019-至今 | 上海交通大学 | 智能汽车研究所 | |
|  | | | |

**实习经历**

**EXPERIENCE**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **本科：** | 2015-2019 | 上海交通大学 | 机械工程 | |
|  | | | |

**EDUCATION**

**教育背景**