简历里面关于SLAM的项目，解决的什么问题，怎么解决的，重点在哪，创新点在哪，一定要说清楚

提到的项目一定要清楚的知道解决了，不清楚的就不要提

第一个项目：深度学习模型、结构、实时性，为何要二进制，得到好的结果，这个好的结果怎么体现的

高程差建立栅格地图太平淡。用高程差可以降低车辆的颠簸影响，然后他在感兴趣的话就把高程差的原理跟他说一下。还有激光雷达和毫米波雷达解决浓密灰尘的感知问题，要想清楚怎么说

A\*路径规划，原理，还有没有其他的路径算法，Dj，DWA，最好比较一下两种算法的好处和不好

先面，话不会问C++，应该只问项目，再问一点基础知识

毫米波雷达和激光雷达解决灰尘浓密的问题：矿区没有植被，车辆开动就会有大量扬尘，呈团状，而且形态快速变化，激光雷达会误识别。而毫米波雷达不会受灰尘的影响，可以用来判别车辆周围是否有障碍物。而光用毫米波不能准备判断障碍物的大小和形状，所以我们首先用激光雷达聚类，然后根据毫米波雷达的障碍物信息的位置，来决定激光雷达的聚类结果是否为障碍物，然后建立栅格地图

高程差建立栅格地图的好处：矿区车辆振动频率较高，10Hz扫描频率的激光雷达在一圈内可能都会抖出波浪形，导致用RANSAC拟合平面误差较大，有很多地面点不能去除，如果阈值调高又会将低矮的障碍物滤除