

范洸河

 [hapham258.github.io](https://github.com/hapham258) |  qha258@gmail.com

經驗

技師份職

胸邁 2022 — 現在

VinAI

- 揀掄匳役發展系統監察舵車达慄方便趙憑電。

助理研究職大學

胸邁 2020 — 胸迄 2022

VIAM Lab、場大學百科、國大胡志明

- 發展系同定圖直接瀝达結合檳影吧檳挾激光。
- 嗟埤翻版瀝达 ROS2 朱系份職自裡 VIAM-USV-VC。
- 嗟埤系份職自裡 VIAM-USV-VC 达埤 ROS 朱船空馱裡 VIAM-USV2000。
- 模倣义數性能自行朱船空馱裡达 Gazebo。
- 嗟埤版隨遍 VIAM-USV-GC 貼站調遣極場 QGroundControl 朱船空馱裡 VIAM-USV2000。

助理研究

胸馱 2018 — 胸邁 2020

VIAM Lab、場大學百科、國大胡志明

- 發展系同定圖直線达埤圖示朱檳挾激光仁朝。
- 嗟埤交面圖畫馱用憑 Qt 抵繼令自賒吧監察車自行。
- 嗟埤系份職自裡达埤 ROS 朱車自行交行。

預案

引塘吧調遣朱車自行交行

胸尫 2019 — 胸尫 2020

生員研究科學科電電子 2019

- 棘嗒：碎負責嗟埤系份職自裡达檳併滅、展開律引塘吧調遣、設計交面圖畫馱用达檳併抹舨。
- 模寫：衆碎向蹯交行局部迳吧岑欣廬空勤搵馱干涉通過設計义方便引塘自動。隊伍貼衆碎匳完成設計各構份電朱車自行交行、嗟埤應用撻行移動朱馱膜吧交面圖畫馱用監察朱主店拱如自動化行程貼方便。
- 結果：預案匳得驗收在臚章程。

學問

碩士 場大學百科、國大胡志明

胸𪗇 2021 — 胸邁𪗇 2022

- 梗：技術調遣吧自動化（章程研究）
- 點中平：8.85 / 10.0
- 論文：定位吧驢版圖同時潑込結合檳影吧檳挾激光𪗇媒場瀧𪗇（保衛達 9.3 / 10.0）

技師 場大學百科、國大胡志明

胸𪗇 2016 — 胸邁𪗇 2020

- 梗：技術調遣吧自動化（章程才能）
- 點中平：8.42 / 10.0
- 論文：嗟𪗇版圖吧軌道塘𪗇𪗇物捍朱各方便自行（保衛達 9.58 / 10.0）

出版科學

- [1] **Q.-H. Pham**, N.-H. Tran, and T.-D. Nguyen, “IMU-Assisted Direct Visual-Laser Odometry in Challenging Outdoor Environments,” in *International Conference on Green Technology and Sustainable Development*, Springer, 2023, pp. 497–508.
- [2] **Q.-H. Pham**, N.-H. Tran, T.-T. Nguyen, and T.-P. Tran, “Online Robust Sliding-Windowed LiDAR SLAM in Natural Environments,” in *2021 International Symposium on Electrical and Electronics Engineering (ISEE)*, IEEE, 2021, pp. 172–177.
- [3] N.-H. Tran, **Q.-H. Pham**, J.-H. Lee, and H.-S. Choi, “VIAM-USV2000: An Unmanned Surface Vessel with Novel Autonomous Capabilities in Confined Riverine Environments,” *Machines*, vol. 9, no. 7, p. 133, 2021.
- [4] N.-H. Tran, M.-H. Vu, T.-C. Nguyen, M.-T. Phan, and **Q.-H. Pham**, “Implementation and Enhancement of Set-Based Guidance by Velocity Obstacle along with LiDAR for Unmanned Surface Vehicles,” in *2020 5th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)*, IEEE, 2020, pp. 430–435.

技能

算：代數線性、確率、方程微分、積分向量、積分變分、解積嘑𪗇𪗇、解積數、解積複、形學微分。

言語：C / C++、MATLAB、Python。

埤礫：ROS、ROS2、Gazebo、MATLAB / Simulink、Qt。