

范洸河

 hapham258.github.io |  qha258@gmail.com

經驗

技師份纜

朧邇 2022 — 現在

VinAI

- 發展方法經驗抵發現空間逗舐版圖經占用。
- 發展部漉咖漫攜屏改進、結合隄逗吧速度餅。
- 盡用併算雙雙貼部處理圖畫抵造景船鳩舐時間寔。
- 塏埒份纜慣主抵寄令過 TCP 吧傳發影過 RTSP 舐車 VF8。
- 積合吧檢批系份纜逗自動朱車 VF8。

助理研究

朧邇 2019 — 朧𪗗 2022

VIAM Lab、場大學百科、國大胡志明

- 發展各系同定圖直接瀕込結合慣影共慣挾激光吧慣挾激光𪗗朝。
- 塏埒各系份纜自裡込垵 ROS2 朱船空馱裡吧車調向自動。
- 模倣𪗗數性能自行朱船空馱裡込 Gazebo。
- 塏埒版隨變貼𪗗站調遣樞墁碼源攜憑 Qt 朱船空馱裡。
- 塏埒交面圖畫馱用憑 Qt 抵畚令自賒吧監察車調向自動。

學問

碩士 場大學百科、國大胡志明

朧𪗗 2021 — 朧邇𪗗 2022

- **梗**：技術調遣吧自動化（章程研究）
- **點中平**：8.85 / 10.0
- **論文**：定位吧驢版圖同時瀕込結合慣影吧慣挾激光舐媒場瀧𪗗（保衛達 9.3 / 10.0）

技師 場大學百科、國大胡志明

朧𪗗 2016 — 朧邇𪗗 2020

- **梗**：技術調遣吧自動化（章程才能）
- **點中平**：8.42 / 10.0
- **論文**：塏埒版圖吧軌道塘移埒物捍朱各方便自行（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.

技能

算： 代數線性、確率、統計、方程微分、積分向量、積分變分、解積嘑啱、解積數、解積複、理說璃啱

言語： C / C++、MATLAB、Python、QML

埠礮： ROS、ROS2、Gazebo、MATLAB / Simulink、PyTorch、Qt、OpenCV、PCL、Eigen、Boost / Asio、CUDA、OpenGL、GStreamer、TensorRT、Docker