

# 范洸河

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

## 經驗

---

### 技師份職

胸邇 2022 — 現在

VinAI

- 埕埕系份職逗車自動朱車電。
- 揀掄匚役發展系統監察舵車达慙方便趨憑電。

### 助理研究職大學

胸邇 2020 — 胸邇 2022

VIAM Lab、場大學百科、國大胡志明

- 發展系同定圖直接瀕达結合檳影吧檳挾激光。
- 埕埕翻版瀕达 ROS2 朱系份職自裡 VIAM-USV-VC。
- 埕埕系份職自裡 VIAM-USV-VC 达埕 ROS 朱船空馱裡 VIAM-USV2000。
- 模倣叉數性能自行朱船空馱裡达 Gazebo。
- 埕埕版隨遍 VIAM-USV-GC 貼站調遣極墾 QGroundControl 朱船空馱裡 VIAM-USV2000。

### 助理研究

胸邇 2018 — 胸邇 2020

VIAM Lab、場大學百科、國大胡志明

- 發展系同定圖直線达埕圖示朱檳挾激光仝朝。
- 埕埕交面圖畫馱用憑 Qt 抵繼令自賒吧監察車調向自動。
- 埕埕系份職自裡达埕 ROS 朱車調向自動交行。

## 預案

---

### 設計吧調遣車調向自動交行

胸邇 2019 — 胸邇 2020

生員研究科學科電電子 2019

- **棘噉**：碎負責埕埕系份職自裡达檳併洩、展開律引塘吧調遣、設計交面圖畫馱用达檳併括狎。
- **模寫**：衆碎向腳交行局部途吧峯欣廡空勤琨馱干涉通過設計叉琨車引塘自動。隊伍貼衆碎匚完成設計各構份電朱車、埕埕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**：預案匚得驗收在臚章程。

## 學問

---

碩士 場大學百科、國大胡志明

胸巴 2021 — 胸邁叉 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櫟影吧櫟挾激光勛媒場瀧瀧（保衛達 9.3 / 10.0）

技師 場大學百科、國大胡志明

胸尢 2016 — 胸邁叉 2020

- 梗：技術調遣吧自動化（章程才能）
- 點中平：8.42 / 10.0
- 論文：埕埕版圖吧軌道塘埕埕物捍朱各方便自行（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、解積哺啖啖、解積數、解積複、形學微分。

言語：C / C++、MATLAB、Python。

埕礫：ROS、ROS2、Gazebo、MATLAB / Simulink、Qt、OpenCV、Eigen、Boost / Asio。