

# 范洸河

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

## 經驗

### 技師份纓

朧邇 2022 — 現在

VinAI

- 發展方法發現空間逗觸版圖經占用。
- 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觸時間寔。
- 塏埒份纓慣主抵寄令過 TCP 吧傳發影過 RTSP 觸車 VF8。
- 積合吧檢批系份纓逗自動朱車 VF8。

### 助理研究巔大學

朧邇 2020 — 朧毡 2022

VIAM Lab、場大學百科、國大胡志明

- 發展系同定圖直接瀕込結合慣影吧慣挾激光。
- 塏埒系份纓自裡込埒 ROS2 朱船空馱裡。
- 模倣义數性能自行朱船空馱裡込 Gazebo。
- 塏埒版隨變貼义站調遣樞墁碼源攜憑 Qt 朱船空馱裡。

### 助理研究

朧邇 2018 — 朧邇 2020

VIAM Lab、場大學百科、國大胡志明

- 發展系同定圖直線込埒圖示朱慣挾激光仁朝。
- 塏埒交面圖畫馱用憑 Qt 抵畚令自賒吧監察車調向自動。
- 塏埒系份纓自裡込埒 ROS 朱車調向自動交行。

## 預案

### 設計吧調遣車調向自動交行

朧尫 2019 — 朧尫 2020

生員研究科學科電電子 2019

- **棘嶺**：碎負責塏埒系份纓自裡込慣併泮、展開律引塘吧調遣、設計交面圖畫馱用込慣併挾舫。
- **模寫**：衆碎向跽交行局部途吧忪欣廡空勤混馱干涉通過設計义混車引塘自動。隊伍貼衆碎匳完成設計各構份電朱車、塏埒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瀾（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.

## 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、QML

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