

范洸河

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

經驗

技師份纜

胸邇 2022 — 現在

VinAI

- 設計吧最優化各規程推論學濃滅。
- 發展方法經驗抵發現空間逗舛版圖經占用。
- 發展部漉咖漫攜屏改進、結合隔逗吧速度餅。
- 盡用併算雙雙貼部處理圖畫抵造景船舛時間寔。
- 嗟埒份纜檣主抵寄令過 TCP 吧傳發影過 RTSP 舛車 VF8。
- 積合吧檢批系份纜逗自動朱車 VF8。

助理研究

胸邇 2019 — 胸邇 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檣影共檣挾激光吧檣挾激光仁朝。
- 嗟埒各系份纜自裡込垵 ROS 2 朱船空舛裡吧車調向自動。
- 模倣叉數性能自行朱船空舛裡込 Gazebo。
- 嗟埒版隨變貼叉站調遣樞碼源攜憑 Qt 朱船空舛裡。
- 嗟埒交面圖畫舛用憑 Qt 抵罨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

胸邇 2021 — 胸邇叉 2022

- 梗：技術調遣吧自動化（章程研究）
- 點中平：8.85 / 10.0
- 論文：定位吧驢版圖同時瀕込結合檣影吧檣挾激光舛媒場瀧瀧（保衛達 9.3 / 10.0）

技師 場大學百科、國大胡志明

胸邇 2016 — 胸邇叉 2020

- 梗：技術調遣吧自動化（章程才能）
- 點中平：8.42 / 10.0
- 論文：嗟埒版圖吧軌道塘埒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、ROS 2、Gazebo、Mujoco、MATLAB / Simulink、PyTorch、Qt、OpenCV、PCL、Eigen、qpOASES、g2o、GTSAM、Boost / asio、CUDA、TBB、OpenGL、GStreamer、TensorRT、NvMedia、CMake、Docker、Git、Conda