



叶波的简历

"We create robots and robots change the world. "

Contact. 联系方式

✉ 邮箱: yebo92@163.com
☎ 微信: ipatient
📢 QQ: 1078848690

Application. 应聘岗位

机器人研发工程师

Basic info. 基本信息

个人信息: 叶波 / 男 / 24岁
教育经历: 硕士 / 浙江大学控制科学与工程学系 / 2017年应届生
英语水平: CET-6
常用ID: ipatient
Blog: <http://www.cnblogs.com/yebo92>
GitHub: <https://github.com/ipatient-zju>

Tech. 技能点



我是一个充满活力、对机器人导航技术充满热情的算法工程师。

我目前正在寻找机器人研发工程师岗位，希望借此机会为贵司献上我的一点绵薄之力，快招我到碗里来吧！

Experience. 项目与工作经验

alibaba.inc (2016.5 - 2016.9)

菜鸟网络智能物流配送机器人项目

简介：智能配送机器人，是阿里巴巴旗下菜鸟网络针对末端配送实施自动化、智能化的项目。主要为了提升物流配送效率，降低物流配送成本，沉淀物流机器人相关技术，奠定物流机器人运营基础

- 1.开发激光雷达检测行人与车辆，预测其轨迹的算法，并设计合理的策略保证机器人导航过程中的动态障碍物避障
- 2.使用guidance的双目视觉，利用深度图信息，开发室内的避障算法
- 3.开发自动泊车时的激光ICP匹配定位与红外定位算法

个人项目

国际空中机器人大赛（2016.9）<http://iarc.aopa.org.cn/>

简介：空中机器人与地面移动物体（具体而言是地面自主机器人）的交互行为；在一个开敞环境中的导航行为；该环境中无外界导航辅助，GPS或墙壁等静止点与其他竞争空中机器人的博弈行为。

- 1.实现室内精准定位，开发基于纹理的光流算法，基于地面网格的定位算法以及视觉惯性融合算法
- 2.给予hokuyo激光雷达开发识别特定障碍物的算法
- 3.利用比赛场地边缘特征，实现飞行棋的全局定位校正

个人博客（2016.2 - 至今）<http://www.cnblogs.com/yebo92>

关于机器人导航相关的算法类文章

微飞行器集群平台（2014.9 - 至今）

Task1 视觉定位

研究飞行器的室内视觉定位，学习视觉里程计的相关算法，以及视觉惯性融合算法

Task2 turtlebot导航

利用turtlebot平台学习过一整套机器人导航及路径规划的方案

Skill. 技能清单

计算机视觉

OpenCV

正在学习OpenCV的各种算法，掌握相机标定，立体几何部分算法
掌握图像处理的基本方法

视觉里程计

熟悉单目视觉里程计算法，如svo
熟悉双目视觉原理，正在学习sgbm方法
初步掌握SLAM后端优化g2o的使用，以及图优化原理

机器人导航

定位

熟悉利用amcl算法和车载里程计实现移动机器人定位方法
掌握利用光流法实现四旋翼在无外部定位源下的定位方法
掌握利用EKF实现多传感器数据源的融合定位方法

避障

熟悉利用激光雷达识别动态障碍物与并预测其轨迹的方法
掌握在cost_map加入避障层实现多类别不同策略避障的方法

路径规划

掌握利用move_base实现移动机器人的全局和局部路径规划

others. 其他

学术

浙江大学2014届本科生优秀毕业论文，论文题目《基于四旋翼平台的SLAM研究》
B. Ye, C. Ye and C. Xu*, Visual global positioning solutions for IARC Mission 7,submitted
一种基于定位传感装置的飞行器定位方法，中国，发明专利，通过初步审查

关于个人

是一个本科太水，起跑线落后于别人，正在努力追赶的人
对足球痴迷，最爱球队：渣团，最爱教练：穆鸟