

个人信息

姓名：范林坤 联系方式：13201432568
政治面貌：中共党员 性别：男
学历：在校硕士研究生（研三，2021年6月毕业） 出生日期：1995.12
专业：车辆工程（视觉SLAM、深度学习方向） 在校职务：党支部书记
研究方向：无人驾驶车辆高精度定位算法研究（基于深度学习的视觉+IMU/GNSS融合的SLAM）
求职意向：研发岗



教育经历

2018.09 至今	长安大学(211工程)	车辆工程(VSLAM)	专业排名：3（总79人）
2014.09-2018.07	河南工程学院	车辆工程	专业排名：4（总128人）

项目经历

2016.3-2016.7: 飞思卡尔智能车比赛

负责内容：智能车的硬件电路设计及实现、结构设计及实现。具体涉及：硬件电路设计、硬件电路焊接。

2019.1-2019.11: 2019年中国大学生电动方程式大赛

负责内容：为实现方程式赛车的数据采集显示功能，独立开发了整车数据采集、存储、显示所需的软件和硬件，性能鲁棒、精确度高。具体涉及：使用AD进行硬件电路设计、硬件电路焊接、C语言驱动程序设计、系统的调试、测试。

2019.2 至今: 国家重点研发项目：警员实时定位与感知

负责内容：为了实现基于视觉的警员室内高精度定位，在警员携带的移动终端上开发基于视觉SLAM和GPS融合的警员定位技术。具体涉及：自主设计警员携带Camera+IMU传感器、利用4G模块将传感器数据发送至后端、利用VINS算法实现警员的实时定位。

2020.5-2020.8: 双目测距系统开发

负责内容：为了实现基于双目视觉的物体测距算法及设备，开发了双目测距算法及设备（精度：1.5m误差为3cm）。具体涉及：双目相机设计、相机标定、双目测距算法设计。

熟练掌握VSLAM理论知识，包括：多视图几何、优化算法、滤波算法、视觉前端特征点提取、描述、匹配等；熟悉VINS、ORB-SLAM以及各种位姿估计算法如：PNP\ICP\对极几何\基于直接法的位姿估计\深度估计算法等；深入了解过深度学习与SLAM结合。

主要荣誉

- | | |
|--|-------------------------|
| 1、2015-2016 学年国家励志奖学金； | 2、2018-2019 学年研究生国家奖学金； |
| 3、2018-2019 长安大学优秀研究生； | |
| 4、河南工程学院“三好学生”、“优秀团干部”、“优秀志愿者”、“创新创业先锋”； | |

竞赛经历

- | | |
|---------------------------|-------------------------------------|
| 1、全国大学生数学建模大赛河南省一等奖； | 论文：小区开放对城市路网通行能力的影响模型 |
| 2、全国研究生电子设计竞赛国家三等奖； | 作品：双目测距算法及系统 |
| 3、MathorCup 数学建模高校挑战赛二等奖； | 论文：环形穿梭车系统优化模型 |
| 4、美国数学建模大赛三等奖； | 论文：Time of Visitor Evacuation Model |
| 5、亚太地区大学生数学建模大赛三等奖； | 论文：The Analyze of Talent Demand |
| 6、全国大学生英语竞赛国家三等奖； | |

实习经历

- | |
|--|
| 1、2018年1月10日至2018年2月10日在“郑州中升惠迪奥迪4S店”实习销售顾问。 |
|--|

科研成果

学术论文（已发表1篇，已接收3篇，在审1篇）：

- 1、Tao Chen, **Linkun Fan**, Xuchuan Li, Congshuai Guo, Miaomiao Qiao. *Locating method for vehicle at intersection based on two-dimensional projection vehicle model and optical flow*, 20th COTA International Conference of Transportation Professionals(CICTP2020), Xi'an, China（导师一作，EI检索，论文已被收录，但因疫情会议日期推迟到了2021年8月份）
- 2、Tao Chen, Xuchuan Li, Congshuai Guo, **Linkun Fan**. *CNN-based traffic volume video detection method*. 20th COTA International Conference of Transportation Professionals(CICTP2020), Xi'an, China.（导师一作，EI检索，论文已被收录，但因疫情会议日期推迟到了2021年8月份）
- 3、陈涛,**范林坤**,李旭川,郭从帅.基于学习的智能车辆视觉里程计技术发展综述 [J].汽车技术（导师一作、CSCD、已被接受）
- 4、陈涛,**范林坤**,汽车运输安全虚拟仿真实验设计[J].实验技术与管理,2020,37(03):129-132.（导师一作、中文核心、已发表）
- 5、陈涛,**范林坤**,李旭川,郭丛帅,马利. FSEC赛车数据采集系统设计与开发 [J] 郑州大学学报（工学版）.（导师一作、核心检索，外审）

发明专利1项（在审）：

- 1、陈涛,李旭川,**范林坤**,郭丛帅.一种基于彩色和深度摄像头的行人检测装置及方法（专利号：201910917429.X，在审）

实用新型专利3项（均已授权）：

- 1、**范林坤**,李永耀,彭永康.一种新能源汽车用脚踏板安装支架（专利号：201821992251.2）
- 2、李旭川,**范林坤**,张帅.一种汽车空调防吸灰装置（专利号：201920373439.7）
- 3、**范林坤**,李旭川,郭从帅,彭永康.一种新能源汽车电池托架（专利号：201922083673.9）

软件著作权4项（均已授权）：

- 1、**范林坤**,李旭川,张丙哲.车辆行驶状态仪表监测系统v1.0（登记号：2019SR0007999）
- 2、**范林坤**,李旭川,郭丛帅.新能源汽车充电设备运维系统（登记号：2020R11L721151）
- 3、常宏,**范林坤**,李亮辉.车辆GPS实时定位管理系统v1.0（登记号：2019SR0006946）
- 4、常宏,**范林坤**,李亮辉.车辆四轮定位检测系统v1.0（登记号：2019SR0009676）

语言及专业技能

英语：已通过 CET-6，正在备考雅思，有熟练的英文论文阅读能力；

数学：喜欢理论推导，平时注重数学技巧的积累，对数学能力有十足的自信。

其他技能：熟悉 C++、C、python、linux、硬件电路设计、matlab。