



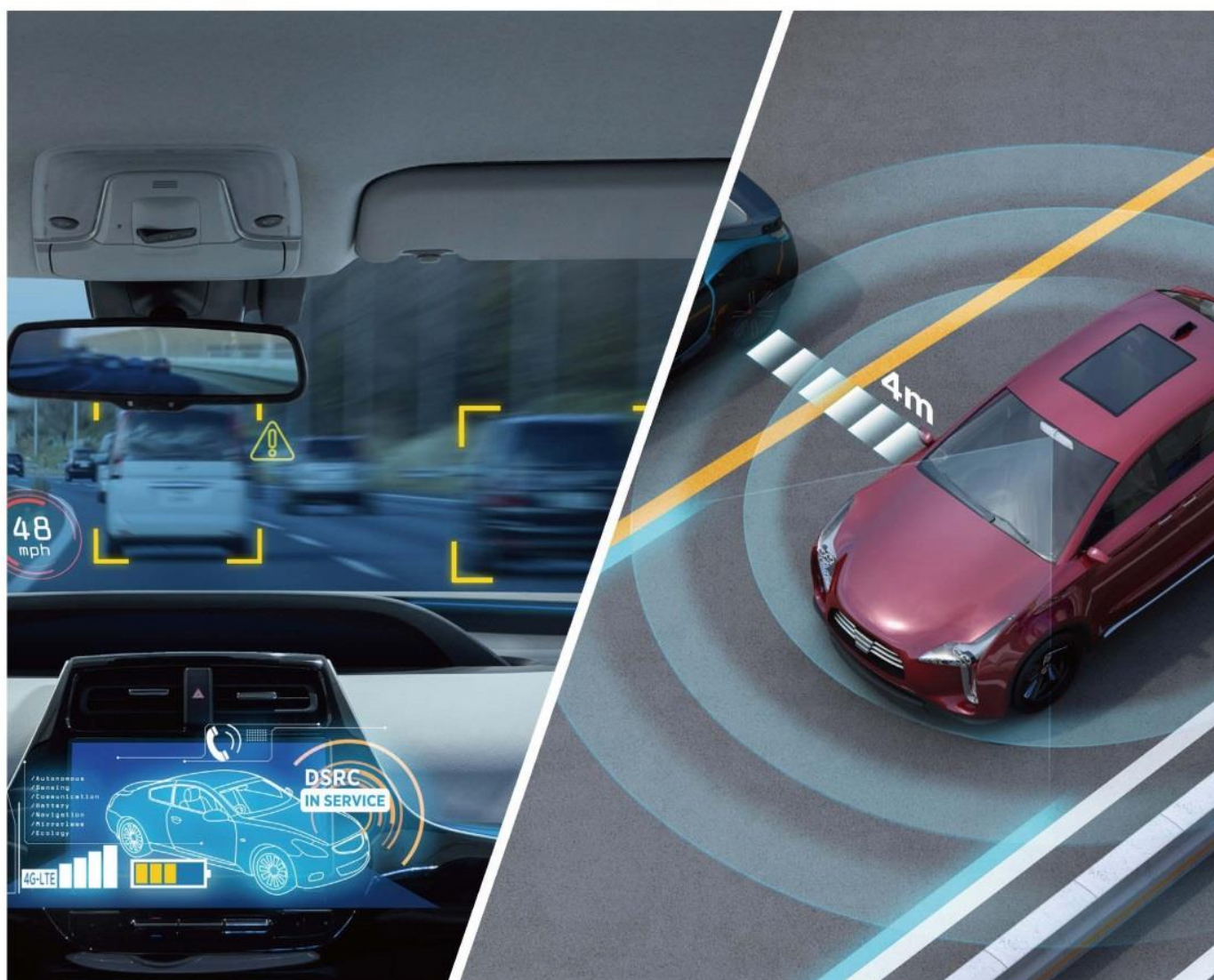
SAE 2017 Intelligent and Connected Vehicles Symposium

汽车智能与网联技术国际学术会议

2017 年 9 月 26-27 日

中国 昆山

www.auttra.com



论坛概要

SAE 2017 汽车智能与网联技术国际学术会议是集汽车电子、自动化和互联开发方面的学术知识、行业技能和领导力于一体的综合平台，是自动和网联汽车开发领域的汽车电子与系统工程师们了解最新研究、最佳实践以及 V2V、V2I 以及 V2X 相关的系统集成解决方案的绝佳机会。

论坛聚集了来自全球汽车业和学术界的资深专家，并发表涵盖网络安全、传感器、系统开发和智能交通系统领域的最新研究和创新活动的相关技术论坛。和其他关于车辆互联和自动化的业界活动不同，SAE 的本次活动主要探究如何缩小学术研究与产业应用之间的差距。

主办单位



SAE International
国际自动机工程师学会



昆山经济开发区科学技术局

行业合作伙伴



中国汽车技术培训网
www.auttra.com

大会组委会

大会主席



钟志华

中国工程院院士
同济大学校长

顾问委员会（中国区）

按姓氏首字母排列



贺汉根

国防科技大学机电工程与自
动化学院教授
自动驾驶技术专家



李德毅

中国工程院院士
欧亚科学院院士
中国人工智能学会理事长



李骏

中国工程院院士
一汽集团公司副总工程
师、技术中心主任



沈峰

沃尔沃汽车集团亚太区
副总裁兼沃尔沃汽车
中国研发公司总裁
Polestar CTO



王云鹏

北京航空航天大学副校长
长江学者特聘教授



杨志刚

同济大学 上海地面交通工具
风洞中心主任
机械与能源工程学院院长



余卓平

同济大学校长助理
教授、博士生导师



赵福全

FISITA 2018—2020 年
轮值主席
清华大学汽车产业与技术
战略研究院院长
SAE International 会士

组织委员会

按姓氏首字母排列

Rousseau Aymeric

美国阿岗实验室

邓伟文

北京航空航天大学

赵生捷

同济大学

白杰

同济大学

顾剑民

沃尔沃中国

Joe Barkai

李克强

清华大学

Tim Cavanaugh

SAE International

姚丹亚

清华大学

陈超卓

中瑞交通安全中心

Abe Shocket

TE Connectivity

陈慧

同济大学

殷承良

上海交通大学

为什么参加本次大会？

所有参与者

- 就当前网联智能车辆的行业发展以及面临的监管方面的挑战，与其他参会人员进行交流自己的想法、疑问及可能的解决方案。
- 和其他行业同行分享自己的经验并讨论潜在的解决方案。
- 听取、讨论、学习、了解、应用网联智能交通系统的新策略

OEM

- 能够在一个公开的平台上和监管者、供应商和学术界讨论问题。OEM 能够就未来的技术应用向供应商和学术界提供关于当前研究情况和方向的反馈信息。
- 学习供应商提供的最新系统和零部件解决方案。供应商经常能为 OEM 当前面临的汽车和系统发展方面的挑战提供成本较低的选择和解决方案。
- 和其他面临同样挑战的 OEM 一起对最新的智能 / 网联车辆的战略、开发和系统集成进行评估和讨论。

系统与零部件供应商以及服务提供商

- 了解最新的 OEM 的交通和汽车发展战略，讨论其对新的零部件与系统开发的影响。
- 更好地了解 OEM 和监管部门提出的下游需求：这一点对于希望对当前的产品 / 服务做好定位并开发满足未来 OEM 需求的下一代产品 / 服务的供应商而言至关重要。
- 了解最新的智能和网联车辆研究进展，为开发并加强未来的产品 / 服务做好准备。

研究人员

- 能够在一个公开的平台上讨论并分享最新的关于智能交通系统开发、传感器开发和网络安全方面的研究情况。

会议日程

9 月 26 日 星期二

时间	全体大会	
8:45	欢迎致辞	
9:00	大会主旨演讲	
	主旨演讲主题确认中 钟志华 中国工程院 院士、同济大学 校长 无人驾驶的图灵测试 李德毅 中国工程院 院士、中国人工智能学会理事长	
10:30	昆山政府代表发言	
10:50	茶歇	
11:20	专家座谈	
	技术创新和业务转变塑造着智能互联车辆的未来 主持人： 陈超卓 纵目科技 座谈专家： Barkai, Joe 顾剑民 沃尔沃汽车中国区研发总监 李国强 清华大学 教授 张 农 合肥工业大学 教授 赵生捷 同济大学 教授	
12:20	午 餐	
	大会议室 A	大会议室 B
	ICVS 100: 智能汽车技术 主席：陈慧 教授	ICVS 300: 人 - 车 - 环境 交互 主席：邓伟文 教授
13:20	特邀报告 复杂智能汽车系充开发的最佳实践 周剑光 东风汽车公司技术中心副院长	特邀报告 人 - 车交互挑战：技术是（唯一的）答案吗？ 何举刚 长安汽车研究总院副院长
13:50	基于 Dubins 曲线和 Tentacle 算法的智能车辆避障局部路径规划 WU, Lingfei 广汽集团	人类的适应性和信任对驾驶自动化协同驾驶的共享控制的影响 LI, Renjie 清华大学

时间	大会议室 A	大会议室 B
14:10	基于自动停车系统的模型预测控制的路径跟踪 MA, Chengjun 中国科学院大学 中国科学院 电工研究所	使用随机森林模型识别驾驶员的个人特性 Li, Weinan 吉林大学
14:30	考虑道路坡度和致动器饱和约束的全地形车辆的速度跟踪控制 BAI, Manfei 同济大学	用于个性化车道保持辅助系统的驾驶员车道保持特性指标 LAN, Xiaoming 同济大学
14:50	基于线控转向系统的 4WIS 和 4WID 电动车辆的路径跟踪控制器的设计 HANG, Peng 同济大学	基于驾驶员行为的电动助力转向系统的个性化控制器设计 ZHU, Bin 吉林大学
15:10	茶歇	
	ICVS 100: 智能车辆技术 主席: 陈慧 教授	ICVS 600: Cybersecurity - 网络安全
15:30	特邀报告 OEM、供应商与外部创新者: 变化中的汽车创新与设计前景 查鸿山 广汽研究院副院长	特邀报告 大型车辆的信息安全测试研究与方法 ZHONG, Jeffrey VisualThreat 工程部总监
16:00	基于一种全新的具有发展前景的势场模型的自动驾驶车辆纵向规划与控制方法 RUAN, Yandong 同济大学	基于特殊安全硬件和 ECDH 算法的车辆网络安全研究 WU, Zhihong 同济大学
16:20	复杂交通场景下的自动驾驶运动规划 DANG, Dongfang	CAN 网络安全性和入侵检测系统设计研究 LI, Fang 中国科学院电工研究所
16:40	能够强化学习的自动驾驶汽车避障系统 ZONG, Xiaopeng 北京航空航天大学	自动驾驶车辆安全案例的发展: 几种不同方法的比较研究 YANG, Junfeng 英国伯明翰城市大学
17:30	特邀报告 网联与自动化驾驶汽车的革命 Liu, Tin Hang OSVehicle 创始人兼 CEO	
18:30	交流晚宴	

会议日程

9月27日 星期三

时间	全体大会	
9:00	主旨演讲	
	自动驾驶车辆的过去、现在与未来 Litkouhi, Bakhtiar 通用汽车 自动驾驶与车辆控制系统 电气化与控制系统研究实验室经理 主旨演讲主题确认中 Stephens, Renee J.D. POWER 美国汽车质量副总裁	
10:30	茶歇	
	大会议室 A	大会议室 B
	ICVS 400: 网联汽车与协同驾驶	ICVS 800: 智能交通系统
11:15	基于层次分析法的上海智能与互联汽车产业链评估 CHEN, Yi 同济大学	基于车辆对基础设施 (V2I) 互联汽车数据的宏观交通状态估计 XU, Zhe
11:35	汽车行业的商业模式颠覆 Sakkers, Olaf Maniv Mobility	印度智慧城市: 通过将现有常规汽车向电动汽车转换的智慧公共交通系统的发展 Singh, Suyash ABV- IIITM, Gwalior
11:55	午餐	
	ICVS 200: 传感器, 传感和感知 主席: 白杰 教授	ICVS 500: 智能汽车的工具和方法 主席: 顾剑民 博士
13:00	特邀报告 自动传感器的最后一块拼图 胡艳山 轩辕智驾 副总经理	特邀报告 运用高级设计方法应对车辆系统复杂性的提升 李红建 一汽技术中心技术院智能网联部长
13:30	基于全球定位系统和超宽带技术的智能车辆综合定位系统方法 KE, Min 吉林大学	为极端环境设计的四轮电机驱动自动驾驶的稳定控制 LI, Xin 香港生产力促进局
13:50	运用深度神经网络的边缘增强交通场景分割算法 TIAN, Huan 东软	运用驾驶员在环 (Driver-In-the-Loop) 平台的 ESC 控制器的开发与测试 SUN, Daoyuan 武汉理工大学

时间	大会议室 A	大会议室 B
14:10	稀疏激光雷达数据和单目图像在单帧中三维场景重建 ZHONG, Yuanxin 清华大学	考虑运动不确定性的交通建模 LI, Jianping 吉林大学
14:30	使用深通道特征提取方法的高效车道检测 WANG, Zhangyu 北京航空航天大学	基于具有多目标的模型预测控制的车道变化辅助轨迹规划 WANG, Yangyang 同济大学
14:50	茶歇	
15:20	基于图像感知哈希编码的混合摄像 - 雷达车辆跟踪系统 CHEN, Sihan 同济大学	多轮毂电机驱动智能汽车的动态建模和状态估计 LIN, Zhichao 武汉理工大学
15:40	汽车雷达多目标检测的 2-D CFAR 程序 LI, Sen 同济大学	基于复杂性的 ADAS 测试场景的自动生成方法 XIA, Qin 重庆大学
16:00	压缩感应在汽车雷达信号处理中的应用目标位置 BI, Xin 同济大学	基于 V2X 通信技术的全方位碰撞警告方法 HUANG, Xiangyu 北京万集科技股份有限公司
16:20	用于单脉冲汽车雷达的改进性窄脉冲扩频技术设计 CHEN, Tao 中国汽车工程研究院有限公司	光照条件对现实虚拟世界中的车辆检测的影响分析 YANG, Shun 吉林大学
16:40	城市环境中基于立体视觉的车辆检测的混合方法 LI, Wenhui 吉林大学	汽车行业以太网标准 Kobayashi, Shigeru TE Connectivity
	专家座谈	
17:00	不断前行：加速器和抑制剂 主持人 陈超卓 纵目科技 座谈专家 白 杰 同济大学 教授 杜江凌 通用汽车 中国科学研究院院长 邓伟文 北京航空航天大学 教授 WANG, Wei Hanergy Auto 邬学斌 百度公司 副总裁	
17:45	最佳论文颁奖	

参会信息

参会费用：CNY 3,000（两天）

（参会费用含演讲嘉宾授权的会议资料、会议茶点、午餐费。住宿和交通费用自理。）

咨询报名：李 荣先生

电话：010-57023285

Email：rong.li@auttra.com



会场信息

扫描二维码

昆山金陵大饭店

快速报名

地址：江苏省昆山前进东路389号

电话：0512-5538-8888

交通信息：

距离上海浦东国际机场: 约 102 km

出租车费用：约370元

距离上海虹桥国际机场及虹桥火车站:约 45 km

出租车费用：约130元

距离上海轨道交通 11号线花桥站：约15km

出租车费用：约46元

距离昆山及昆山南高铁站：约 10 km

出租车费用：约30元

