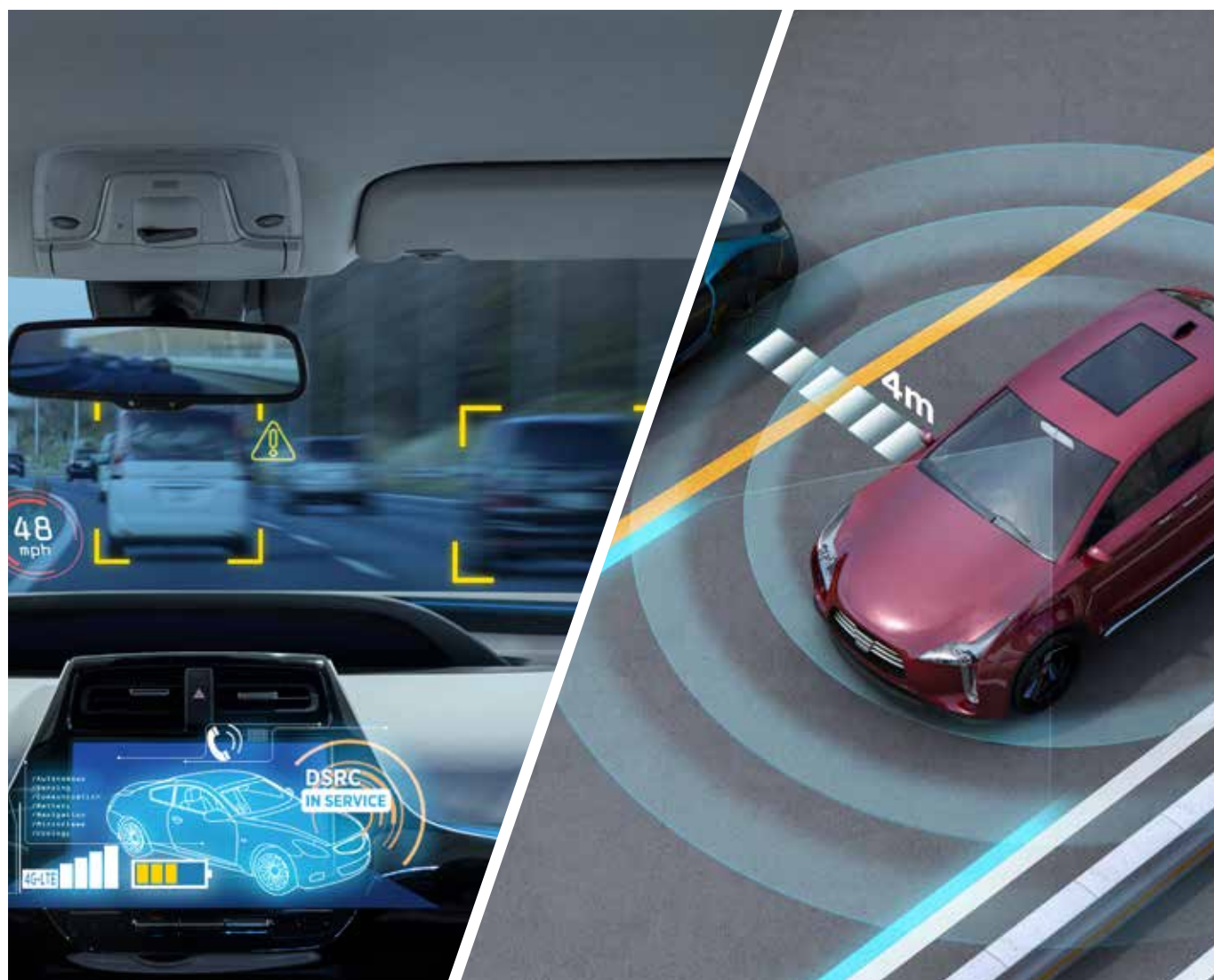




SAE 2018 INTELLIGENT AND CONNECTED VEHICLES SYMPOSIUM

汽车智能与网联技术 国际学术会议

2018 年 8 月 14-15 日 中国 昆山



会议概要

SAE 2018 汽车智能与网联技术国际学术会议

将聚焦全球最热点、最尖端的汽车技术，广泛覆盖高级驾驶辅助系统 (ADAS)、自动驾驶及网联汽车等多个方面，是一场真正的全球顶级汽车技术盛会。本会议将每年举行一次，作为全球最顶尖的汽车、汽车电子、信息技术与交通运输的论坛，本会议将分享在高级驾驶员协助系统、自动驾驶、互联汽车及智能交通运输方面的最新技术与研究成果。

同时，我们特别邀请到了大量的行业内的重量级大咖们加盟本次国际学术，是您汽车智能与网联技术领域内您绝不能错过的一场盛会。

主办单位

SAE International - 国际自动机工程师学会

北京航空航天大学

昆山经济开发区管委会

昆山市人才工作领导小组办公室

行业合作伙伴

中国汽车技术培训网





Brian A. Wandell

斯坦福大学认知和神经生物成像中心 主任
斯坦福大学神经科学研究所 副主任
美国国家科学院院士、美国艺术与科学学院院士

演讲主题 —— 图像系统仿真



张文德 博士

通用汽车
摄像机、激光雷达和传感技术研发负责人

演讲主题 —— 自动驾驶感知技术



Ching-Yao Chan 博士

加州大学伯克利分校 交通研究所加利福尼亚先进交通
技术项目 (California PATH) 安全研究项目负责人
Berkeley Deep Drive 研究联合会 副主任

演讲主题 ——
机器学习在自动驾驶系统中的应用

吕建波 博士

福特汽车 自动驾驶与控制研发、机器人与 AI 领域
技术专家、团队主管

演讲主题 ——
智能交通中的智能汽车



Yoshihiro Suda 博士

东京大学
智能交通系统研究中心主任



Heinrich Gotzig 博士

法雷奥
顶尖行业专家



会议组委会 成员

组委会主席



邓伟文

国家千人计划特聘专家
北航交通科学与工程学院
院长



白杰

国家千人计划特聘专家
同济大学 教授



周剑光 博士

国家千人计划特聘专家
东风汽车技术中心
副院长



顾剑民 博士

国家千人计划特聘专家
Valeo 中国
首席技术官



陈超卓

纵目科技
副总裁

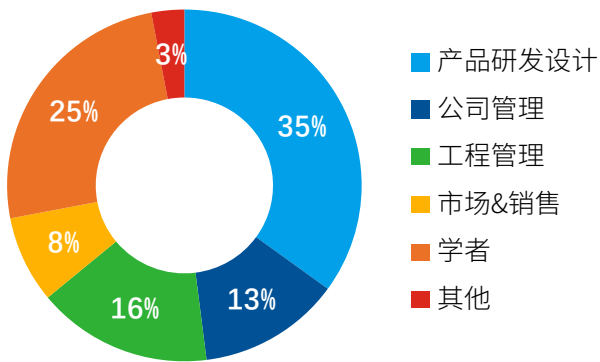


Timothy Cavanaugh

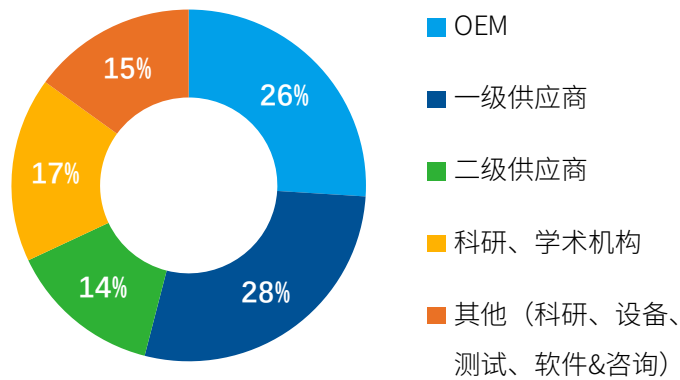
SAE

2017 年，**360** 多位嘉宾参与了
汽车智能与网联技术国际学术会议

职位类型



企业类型



会议日程

8月14日

全体大会

上午

欢迎致辞

SAE
昆山经济开发区
北航大学

主旨演讲

图像系统仿真

Brian A. Wandell 博士，斯坦福大学认知和神经生物成像中心 主任
斯坦福大学神经科学研究所 副主任
美国国家科学院院士、美国艺术与科学学院院士

自动驾驶感知技术

张文德 博士，通用汽车 摄像机、激光雷达和传感技术研发负责人

机器学习在自动驾驶系统中的应用

Ching-Yao Chan 博士，加州大学伯克利分校 交通研究所加利福尼亚先进交通技术项目
(California PATH) 安全研究项目负责人
Berkeley Deep Drive 研究联合会 副主任

主题待定

专家座谈 - 自动驾驶落地的商业模式

主持人：

陈超卓，纵目科技

嘉宾：

更多嘉宾邀请中

午餐

下午

大会议室 A

智能汽车技术

内容涵盖辅助自动化 / 自动驾驶汽车安全运行的所有系统和创新过程。此外，还将涉及算法、软件、固件、硬件、半导体、传感器以及其他自动驾驶汽车使用的部件和零件。

A Robust Path Tracking Control Method for Intelligent Vehicle 智能汽车鲁棒路径跟踪控制方法

Yan WU Univ of CAS, IEECAS

Study on Important Indices Related to Driver Feelings for LKA Intervention Process

LKA 干预过程中驾驶员情绪有关的重要指标研究

Bin ZHONG Tongji University

Path Planning Algorithm of Intelligent Vehicle Based on Improved Visibility Graphs

基于改进可视图的智能车辆路径规划算法

Hanbing WEI Chongqing Jiaotong University

Lateral Control Method of Intelligent Vehicles Based on Image Segmentation

基于图像区段的智能车辆横向控制方法

Hongxing LIU Southwest Jiaotong University

A Novel Direct Yaw Moment Control System for Autonomous Vehicle

自动驾驶汽车新型直接偏航力矩控制系统

Xiangkun HE Tsinghua University

大会议室 B

网联汽车与安全

使用了无线通信技术的 V2V、V2I 和 V2X 能够使汽车通信更加安全。汽车通信技术的发展将引发协同效应。协同效应将有助于协同交通工具、减少燃料浪费并进行实时数据通讯，从而帮助驾驶员在尽可能短的时间内做出最好的决定。

Trajectory-tracking Control for Autonomous Driving Considering its Stability with ESP

自动驾驶 ESP 稳定性的轨迹跟踪控制

Fei PAN Jilin University

Modified Car Following and Lane Changing Simulations Model for Autonomous Vehicle on Highway

公路自动驾驶车辆改进型车辆跟车及车道变换仿真模型

Yangyang WANG Tongji University

Decoupled Control of Vehicular Platoon with Heterogeneous Communication Delay

车队解耦控制的异构通信延迟

Bao LIU Chongqing University

Mechanism Analysis and Simulation Study of Automobile Millimeter Wave Radar Noise

汽车毫米波雷达噪声机理分析与仿真研究

Xin LI Jilin University

Intelligent Traffic Control Method for Emergency Vehicles Prioritization Based on DSRC Transportation System

基于 DSRC 运输系统的紧急车辆优先智能交通控制方法

Peng GUO Intelligent Connected Vehicle

>>> 更多演讲嘉宾邀请中

会议日程

8月15日

全体大会

上午

主旨演讲

智能交通中的智能汽车

吕建波 博士，福特汽车 自动驾驶与控制研发、机器人与 AI 领域技术专家、团队主管

Yoshihiro Suda 博士，东京大学 智能交通系统研究中心主任

Heinrich Gotzig 博士，法雷奥 顶尖行业专家

大会议室 A

传感器、传感和感知

A Real-time Traffic Light Detection Algorithm Based on Adaptive Edge Information

基于自适应边缘信息的交通灯实时检测算法

Guizhen YU Beihang University

大会议室 B

人 - 车 - 环境交互

内容涵盖监测车内外人类活动的电子通信流程以及人类活动因素与人车交互的关系。随着人类活动监测技术的发展，相应的系统也被研发出来，并结合环境和安全因素来控制汽车运行。

Critical Driving Scenarios Extraction Optimization Method Based on China-FOT Naturalistic Driving Study Database
基于中国 -FOT 自然驾驶研究数据库关键驾驶情景提取优化方法

Yufan ZENG Tongji University

午餐

下午

大会议室 A

传感器、传感和感知

Application Oriented Testcase Generation for Validation of Environment Perception Sensor in Automated Driving Systems
在自动驾驶系统中用于环境感知传感器的验证面向应用的测试用例生成

Peng CAO

PilotD Automotive (Shanghai) Co.,Ltd.

System Design and Model of a 3D 79GHz High Resolution Ultra-wide Band Millimeter-wave Imaging Automotive Radar

三维 79 GHz 高分辨率超宽带毫米波成像汽车雷达系统设计与模型

Libo HUANG Tongji University

大会议室 B

智能汽车的工具和方法

目前，人们可以利用人工智能、机器学习和计算机技术这三大工具来加深对互联汽车现有数据的了解。那么，计算机比起人类来还有哪些差距呢？

Research on the Radiated Immunity Test Methods of ADAS Functions in Intelligent Vehicles

智能车辆 ADAS 功能辐射抗扰度测试方法研究

Jin JIA Vehicle Engineering Institute of CQUT

Research on Intelligent Vehicle Index and Evaluation Method

智能车辆指数及评价方法研究

Yu WANG

China Automotive Technology and Research

大会议室 A	大会议室 B
A Localization System for Autonomous Driving: Global and Local Location Matching Based on Mono-SLAM 一种基于单 SLAM 的自动驾驶定位系统：全局定位和局部定位匹配 Zhijun XU Tongji University	Study on the Controlled Filed Test Scenarios of Automated Vehicles 自动驾驶控制现场试验方案研究 Fei XIE China Automotive Engrg Rsch Inst Co.,Ltd.
Vehicle State Estimation Based on Recurrent Neural Network and Road Constraints in Automated Driving 基于递归神经网络与道路约束的自动驾驶车辆状态判断 Chengwei LI Shanghai Jiaotong University	Semantic Segmentation with Inverted Residuals and Atrous Convolution 逆残差与扩大的卷积的语义分割 Huifang KONG Hefei University of Technology
Millimeter-wave Automotive Radar Target Detection Algorithm Based on Spatial Compressive Sensing 基于空间压缩感知的毫米波汽车雷达目标检测算法 Zhen CHEN SAIC	确认中
Semantic Segmentation for Traffic Scene Understanding Based on Mobile Networks 基于移动网络的交通场景语义分割 Peihan HAO Tongji University	确认中

>>> 更多演讲嘉宾邀请中

专家座谈 - 自动驾驶如何助力共享出行
主持人： 陈超卓，纵目科技 嘉宾： 更多嘉宾邀请中
最佳论文颁奖

参会费用: CNY 3,200

参会费用包含茶歇、午餐、接待、会议记录、技术专题和展览

报名参会:

李荣 先生

电话: 010-5702 3285

邮箱: rong.li@auttra.com



扫码报名



更多信息, 请关注公众号

论坛会场

昆山金陵大饭店

地址: 江苏省昆山前进东路389号

电话: 0512-5538 8888