

자율주행솔루션 서비스플랫폼 사업 특별세션

일시 2020년 8월 13일(목) 13:00~14:20

장소 홍송룸 (1F)

◎ 내용

- 최근 문제가 발생하는 여러 사회적 문제 해결을 위해 비정형주행환경에서의 First-mile/Last mile 서비스 구현을 위한 자율주행 기술 전반에 관한 연구 결과를 논문 발표를 통하여 산학연 간 기술 교류를 활성화하고 4차산업혁명의 자율주행자동차 관련 인프라 및 평가기술 확산에 기여하고자 함

◎ 프로그램

자율주행솔루션 서비스플랫폼 사업 특별세션			
좌장: 조봉균(지능형자동차부품진흥원)			
시간	제목	저자	소속 기관
13:00~13:10	비정형 환경 자율주행을 위한 HMI 기술에 대한 연구	김태형, 이인규, 이윤화, 김봉섭, 윤경수	지능형자동차부품진흥원
13:10~13:20	비정형 환경에서의 자율주행 성능평가 시나리오 설계 방법	이명수, 전기완, 윤윤희, 조봉균, 임태호	지능형자동차부품진흥원
13:20~13:30	최대 노이즈에 의한 도달영역을 고려한 안전한 자율주행차 경로 계획법	이윤우, 김현진	서울대학교
13:30~13:40	LTE 신호 강도 유사성 비교를 통한 터널 내 위치 추정	배일	SK텔레콤
13:40~13:50	3d 라이다 센서를 이용한 차선 검출 및 HD 맵 차선 매칭을 통한 자율주행 자동차 위치인식 기법	전슬기, 성창기, 명현	한국과학기술원
13:50~14:00	인지, 판단, 제어 알고리즘 검증 시뮬레이션 및 데이터셋 생성용 SW	이선영, 김윤정, 심영보, 손행선, 민경원	전자부품연구원
14:00~14:10	단일 LDR 영상을 이용한 역 톤 매핑을 위한 최적화 프레임워크	Fan ming(범명), 김효영, 이인재, 고성제	고려대학교
14:10~14:20	차량용 라이다 모델링과 시뮬레이션	이규석, 천장우, 이임평	서울시립대학교