

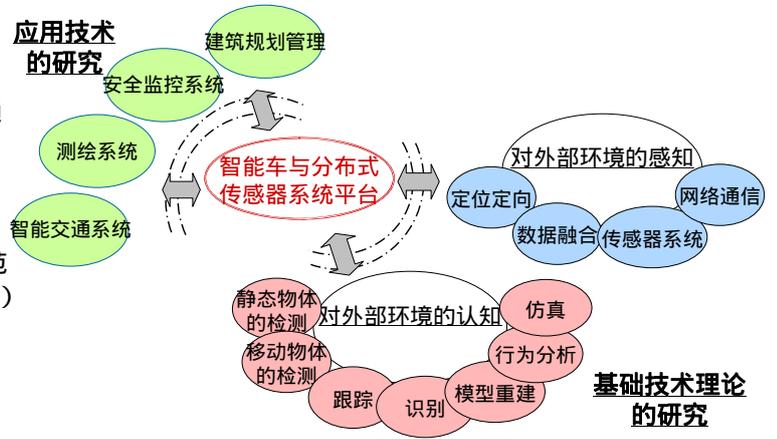
面向环境感知的智能车及分布式传感器系统的研发

北京大学 信息科学与技术学院 智能科学系
 联系人：xiongl@cis.pku.edu.cn, 62757458 (熊龙)

Introduction/课题简介

目前在交通建筑空间等工程领域，实际数据的调查，采集和收集，往往需要大量的费用和人工干预，其采样率及精度都非常有限。特别是对于人车混在，交通行为混杂的地带，缺少足够的真实详细的交通及环境数据的支持，给大范围/长时段交通行为本质的深入研究带来困难。另外在安全驾驶等领域，实时地认知复杂的路况，监测周边的行人及车辆，正确地判断当前及将来的状态并作出相应的决策，则是辅助驾驶，自动驾驶的前提条件。

本课题以交通等真实场景为对象，以有效地感知及认知该大范围空间中的静态物体（包括建筑物，道路，树木，交通标示等）及动态物体（包括行人，自行车，汽车等）为主要目的，建立基于智能车及分布式的传感器系统平台，研究移动机器人，传感器系统，环境感知及认知等方面的基础理论，并开展与智能交通，测绘，安全监控，军事等领域的交叉应用技术研究。



Experiment 1/交叉口实验简介



Experiment 2/智能车实验简介

