



同济大学  
TONGJI UNIVERSITY

# SAE - 同济 2016 智能汽车驾驶技术研讨会

2016年9月22日  
昆山维景国际大酒店

[www.sae.org.cn/events/tongji](http://www.sae.org.cn/events/tongji)

技术主题：

- ADAS 与自动驾驶技术
- 环境传感器与传感器融合
- 智能和网联汽车技术



## 会议纵览：

SAE - 同济 2016 智能汽车驾驶技术研讨会将是一次以智能汽车为主题的技术盛会，会议内容涵盖高级驾驶辅助系统 (ADAS)、自动驾驶等与智能汽车相关的话题。会议每年举办一次，为汽车制造商、汽车零部件供应商与相关 IT 公司的技术人员提供了理想的交流平台，分享与讨论 ADAS 与自动驾驶方面的最新技术。

会议主办方期待您能够在此次会议上分享您的经验与知识技术，您将为推动汽车智能系统技术发展作出重要贡献。本次会议将围绕 ADAS 和自动驾驶系统的设计、工程及测试等主题进行讨论，主要内容包括：ADAS 与自动驾驶技术、环境传感器与传感器融合，以及智能与网联汽车等。

## 主办单位：

### SAE International

国际自动机工程师学会（原译：美国汽车工程师学会）是全球性技术性学会，在全球范围内拥有超过 145,000 名会员，会员均是航空航天、汽车和商用车行业的工程师和相关技术专家。国际自动机工程师学会最为知名的成就是它的技术标准和严格的自发性标准制定流程，目前世界各地政府法规和文件都援引了 SAE International 的标准。在汽车方面，共有 609 个标委会、8,865 位标准制定者、2,370 份现行标准及 2,600+ 多份历史标准。

### 同济大学

同济大学是国家“985 工程”和“211 工程”重点建设的教育部直属高校，在百余年办学历程中，始终注重人才培养、科学研究、社会服务、文化传承创新四大功能均衡发展，综合实力位居国内高校前列。创校至今，先后培养了 30 余万名毕业生，造就了一大批杰出的政治家、科学家、教育家、社会活动家、企业家、医学专家和工程技术专家。校友中当选中国科学院、中国工程院两院院士的有 140 余人。



Register Now  
[sae.org/cass](http://sae.org/cass)

# SAE 2016 FROM ADAS TO AUTOMATED DRIVING

29 November – 1 December 2016. Munich, Germany

Immerse yourself in a 3-day event focusing on the latest technology, regulation, testing and application in ADAS and Automated Vehicle systems being developed for the next 20 years.

#### WHY ATTEND:

- Learn from the leading industry organisation
- Hear from leading experts from across the globe
- Get a full overview of Automated Driving Technologies
- Access exclusive regulatory insights



## 会议学术委员会：



**白杰**  
同济大学



**陈超卓**  
中瑞交通安全研究中心



**陈慧**  
同济大学



**邓伟文**  
吉林大学



**李克强**  
清华大学



**黎予生**  
长安汽车



**邱少波**  
一汽集团

## 会议组委会：

### 同济大学

余卓平  
白杰  
魏学哲  
张立军  
吴志军  
杨志刚

### SAE International

Peter Albers  
Sherry Mccaskey  
敖晓华  
王晓东

## 日程安排：

时间	主题	发言人 / 公司
8:45	欢迎致辞	余卓平 同济大学汽车学院院长
<b>环境传感器与传感器融合</b>		分会主席：白杰 - 同济大学
9:00	The Development of Connected Automated Vehicle at Chang'an US 长安汽车智能网联 / 自动驾驶汽车在美国地区的发展	David Weber、陈益新 长安汽车北美专家
9:30	An Adas-Oriented Virtual Eps Platform Based on the Force Feedback Actuator of the Steer-By-Wire System 基于转向线控系统力反馈执行器的运用于 ADAS 的虚拟 EPS 平台	方高明 同济大学
10:00	A Novel Method of Radar Modeling for Vehicle Intelligence 汽车智能雷达建模新方法	郭娇 吉林大学
10:30	A Multi-Function Automotive Mm-Wave Radar Design 多功能汽车毫米波雷达设计	毕欣 同济大学 汽车学院 协同创新中心
11:00	茶歇	
<b>智能和网联汽车技术</b>		分会主席：邓伟文 - 吉林大学
11:30	Physical Modeling Method on Ultrasonic Sensors for Virtual Intelligent Driving 虚拟智能驾驶的超声波传感器物理建模方法	刘镇疑 吉林大学
12:00	Lateral State Estimation for Lane Keeping Control of Electric Vehicles considering Sensor Sampling Mismatch Issue 电动汽车发生因传感器采样不匹配时车道保持控制的横向状态判断	王亚飞 上海交通大学
12:30	Modeling on Gps with Software-Centered Observation Errors GPS 软件中心观测误差建模	汪涛 吉林大学
13:00	午餐	
<b>ADAS 与自动驾驶技术</b>		分会主席：陈超卓 - 中瑞交通安全研究中心
14:00	Analyze Signal Processing Software for Millimeter-Wave Automotive Radar System by Using Systemvue and Matlab 利用 SystemVue 及 MATLAB 分析毫米波汽车雷达系统信号处理软件	黄李波 同济大学
14:30	Real-Time Pedestrian Detection Using Convolutional Neural Network on Embedded Platform 使用嵌入式平台的卷积神经网络进行行人实时侦测	胡骏 东南大学
15:00	Position Estimation and Autonomous Control of A Quad Vehicle 全地型车的位置估算及自动驾驶控制	冯宇翔 英国巴斯大学
15:30	A Potential Field Based Lateral Planning Method for Autonomous Vehicles 基于虚拟势场的自动驾驶汽车横向规划方法	涂强 同济大学
16:00	A V2x Design for 5G Network Based on Requirements of Autonomous Driving 自动驾驶基于 5G 网络的 V2X 设计的需求	Huisheng MA POTEVIO
16:30	本次技术研讨会结束	

演讲主题以英文为准，中文仅作参考

Session Title	Final Paper #	Paper/Presentation Title	Lead Author/Employer Name
ADAS and Autonomous Driving Technologies	2016-01-1870	A Usability Study on In-Vehicle Gesture Control	Jun Ma Tongji University
ADAS and Autonomous Driving Technologies	2016-01-1890	Interactive Modes F-ANP Evaluation for In-vehicle Secondary Tasks	Jun Ma Tongji University
ADAS and Autonomous Driving Technologies	2016-01-1871	Path Following of Skid Steering Vehicles Based on Line-of-Sight Navigation	Renxie Zhang Tongji University
ADAS and Autonomous Driving Technologies	2016-01-1877	Real-time Pedestrian Detection Using Convolutional Neural Network on Embedded Platform	Jun Hu Northeastern University
ADAS and Autonomous Driving Technologies	2016-01-1878	Position Estimation and Autonomous Control of a Quad Vehicle	Yuxiang Feng University of Bath
ADAS and Autonomous Driving Technologies	2016-01-1872	Analysis of Driver Emergency Steering Behavior Based on the China Naturalistic Driving Data	Bin Wu Tongji University/SMVIC
ADAS and Autonomous Driving Technologies	2016-01-1875	Coordinated Longitudinal and Lateral Control of Autonomous Electric Vehicles In a Platoon	Jinghua Guo Xiamen University
ADAS and Autonomous Driving Technologies	2016-01-1888	The Driving Behavior Identification Based on Vehicle Bus Data	Jie Hu Wuhan University of Technology
ADAS and Autonomous Driving Technologies	2016-01-1886	Research of Motor Control Based on Integrated-Electro-Hydraulic Braking System	Zhuoping Yu Tongji University
ADAS and Autonomous Driving Technologies	2016-01-1881	Study on Path Following Control Method for Automatic Parking System Based on Lqr	Zhengshuai Fan Tongji University
ADAS and Autonomous Driving Technologies	2016-01-1879	Analyze Signal Processing Software for Millimeter-Wave Automotive Radar System by Using SystemVue and MATLAB	Libo Huang Tongji University
ADAS and Autonomous Driving Technologies	2016-01-1874	A Potential Field Based Lateral Planning Method for Autonomous Vehicles	Qiang Tu Tongji University



Session Title	Final Paper #	Paper/Presentation Title	Lead Author/Employer Name
ADAS and Autonomous Driving Technologies	2016-01-1887	A V2x Design for 5G Network Based on Requirements of Autonomous Driving	Hui Sheng Ma China Potevio
Environmental sensors and sensor fusion	2016-01-1900	Lateral State Estimation for Lane Keeping Control of Electric Vehicles Considering Sensor Sampling Mismatch Issue	Yafei Wang Shanghai Jiao Tong University
Environmental sensors and sensor fusion	2016-01-1899	Map-Based Positioning Method for Vehicle Trajectory Control	Tao Wang Jilin University
Environmental sensors and sensor fusion	2016-01-1892	A Novel Method Of Radar Modeling For Vehicle Intelligence	Jiao Guo Jilin University
Environmental sensors and sensor fusion	2016-01-1895	A Multi-Function Automotive Mm-Wave Radar Design	Xin Bi Shenyang Institute of Automation/ CAS
Environmental sensors and sensor fusion	2016-01-1894	Multi-Sensor Information Fusion Algorithm With Central Level Architecture For Intelligent Vehicle Environmental Perception System	Siyu Chen Nanchang Hangkong University
Universals of Intelligent and Connected Vehicles	2016-01-1901	Physical Modeling Method on Ultrasonic Sensors for Virtual Intelligent Driving	Zhenyi liu Jilin University
Universals of Intelligent and Connected Vehicles	2016-01-1907	Lidar Sensor Modeling for Adas Applications under a Virtual Driving Environment	Yaxin Li Jilin University
Universals of Intelligent and Connected Vehicles	2016-01-1906	The Research of Driving Evaluation Index and Quantitative Method	Haijiang LIU Tongji University
Universals of Intelligent and Connected Vehicles	2016-01-1903	Modeling on Gps with Software-Centered Observation Errors	Tao Wang Jilin University
Universals of Intelligent and Connected Vehicles	2016-01-1902	Lateral Stability Control Algorithm Of Intelligent Electric Vehicle Based on Dynamic Sliding Mode Control	Xiaoyu Wang Jilin University
Universals of Intelligent and Connected Vehicles	2016-01-1905	An Adas-Oriented Virtual Eps Platform Based on the Force Feedback Actuator of The Steer-By-Wire System	Gaoming Fang Tongji University

## 会议地点

### 昆山维景国际大酒店

地址：江苏省昆山市花桥国际商务城兆丰路2号

电话：0512-5760-2222

从以下地点至会场	距离	费用
上海轨道交通 11 号线兆丰路站	约 500m	
上海虹桥国际机场 / 火车站	约 28km	出租车费用：约 95 元
上海火车站	约 35km	出租车费用：约 120 元
上海浦东国际机场	约 80km	出租车费用：约 290 元





## 北美

### 美国 宾西法尼亚州 - 全球总部

400 Commonwealth Drive  
Warrendale, PA 15096, USA

电话：+1.724.776.4841

传真：+1.724.776.0790

### 美国 密歇根州

755 West Big Beaver, Suite 1600  
Troy, MI 48084, USA

电话：+1.248.273.2455

传真：+1.248.273.2494

### 美国 哥伦比亚特区

1200 G Street, NW, Suite 800  
Washington, DC 20005, USA

电话：+1.202.463.7318

传真：+1.202.463.7319

## 欧洲

### 比利时 布鲁塞尔

280 Boulevard du Souverain  
1160 Brussels, Belgium

电话：+32.2.789.23.44

Email: info-sae-europe@associationhq.com

### 英国 伦敦 - SAE 航空航天标准

1 York Street, London  
W1U 6PA, United Kingdom

电话：+44 (0) 207.034.1250

传真：+44 (0) 207.034.1257

## 亚洲

### 中国 上海

中国上海市虹口区四川北路1350号  
利通广场2503室 (200080)

电话：+86-21-6140-8900

传真：+86-21-6140-8901

全球官网：www.sae.org

中文网站：www.sae.org.cn

客服中心：customerservice@sae.org

中国办公室：chinaoffice@sae.org

