

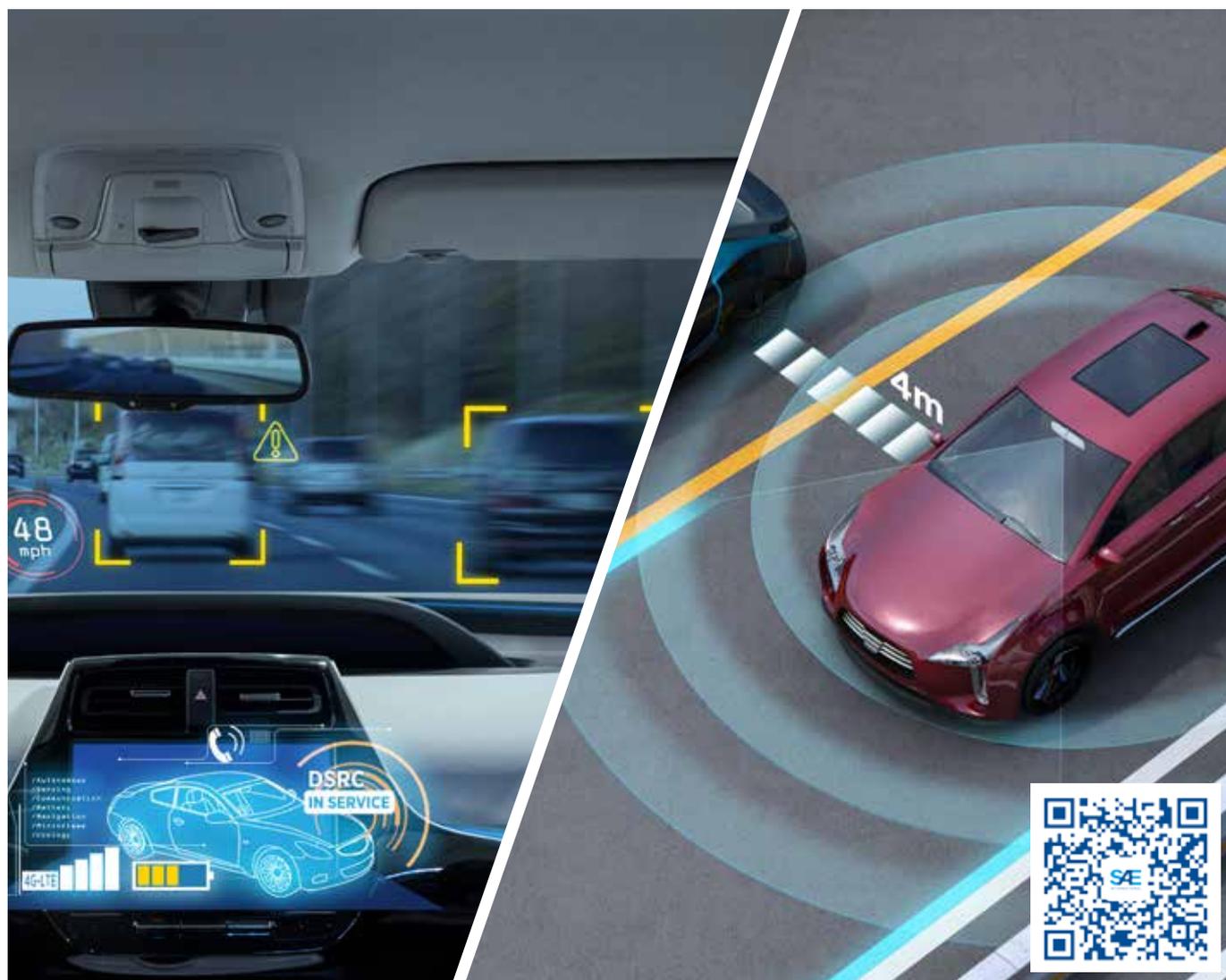


# SAE 2017 Intelligent and Connected Vehicles Symposium

## 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.sae.org.cn/events/icvs](http://www.sae.org.cn/events/icvs)



INSPIRING 激发  
BUILDING 创建  
ADVANCING 发展

人、技术、产业

— 始终前进、着眼未来

SAE International是航空航天、汽车、商用车\*领域权威性专业学会。相对于其他机构，SAE制定的车辆\*\*和航空航天标准在行业内占据绝对优势。同时，SAE还提供全球最丰富的航空航天、汽车、商用车领域的工程信息，并拥有全球性的车辆及航空航天工程师社交网络。

我们通过全面的项目、产品和服务，为行业提供信息、工具和技术，以帮助专业人士更好地完成工作，并保证下一代业内工程师能够获得良好的职业发展。

自1905年起，SAE就开始建立航空航天、汽车、商用车及工程农用机械领域的工程师网络，整合他们所需要的技术资源，以满足他们终生学习的需要，推动行业技术的进步与发展。

SAE International第一任副主席是一个名叫亨利·福特（美国福特汽车公司创始人）的德才兼备的工程师，在最早的发展阶段，SAE就获得了奥维尔·莱特（飞机发明人之一）等人的支持。在此基础上，我们建立了一个紧密合作、信息互通的广泛的中立性平台，并制定了许多首创标准。今天，SAE已经成为了全球公认最权威的航空、汽车、商用车工程知识来源，而信息共享仍然是我们的基本原则。

\*商用车：包括公路用车、非公路用车、工程及农用机械。

\*\*车辆：包括汽车与商用车

SAE INTERNATIONAL

航空航天、汽车、商用车及工程农用机械最权威的基本知识来源

4G-LTE



DSRC  
INFORMATION



## SAE 2017 汽车智能与网联技术国际学术会议

主办单位介绍	2
会议概览	3
顾问委员会	4
会场平面图	5
主旨演讲	6
会议日程	7
专家座谈与行业嘉宾	11
赞助商	12
发表论文列表	13

### 论坛期间使用的应急预案

在SAE 2017汽车智能与网联技术国际学术会议期间,若紧急情况发生,参会者须遵守规定的应急预案。靠近事件地点的参会者须向最近的论坛组织者和/或警卫人员报告,或向位于注册中心的SAE运行办公室报告。

如果发生灾难性事故,参会者须遵守事件发生时场馆发布的安全指令,其中包括听从公共广播系统提供的指令,并按指定路线撤离。

如果在本次活动过程中发生了紧急情况,或因故中断活动日程,那么参会人员与展商可拨打该号码了解活动恢复的情况。事件更新将在SAE官网<http://www.sae.org>上提供。

SAE紧急热线:

中国: +86-21-6140-8900

美国: +1-800-581-9295

## 主办单位介绍



SAE International - 国际自动机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、汽车和商用车辆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 556 个标委会、9,950+ 位标准制定者、2,500+ 份现行标准及 5,500+ 多份历史标准。



昆山经济技术开发区  
管委会

昆山经济技术开发区（以下简称“昆山开发区”）创建于 1984 年，1991 年底经省政府批准为省级经济技术开发区，1992 年 8 月成为国家级经济技术开发区，辖区面积 115 平方公里，总人口 69.8 万。建区以来，昆山开发区坚持以思想解放为先导，不断深化改革开放，引领产业多元化、功能创新化、园区城市化发展，综合保税区、光电产业园、留学人员创业园等一批国家级特色功能园区已具规模，机器人智能装备产业园、欧美科学产业城、高端食品产业园等一批特色产业园区正在加快建设，形成了电子信息、光电显示、精密机械、装备制造、民生轻工五大主导产业。截至目前，累计引进欧美、日韩、港澳台等 50 个国家和地区客商投资的 2242 个项目，投资总额 370 亿美元，注册外资 198 亿美元，注册内资企业数量超过 14800 家，注册资金超过 600 亿元，昆山开发区先后被评为成为国家知识产权示范园区、海外人才中国创业示范基地、全省首批创新型开发区和“两化融合”示范区，体制创新指数得分位列国家级开发区第一。在商务部开展的国家级开发区综合发展水平评价中，昆山开发区连续多年位居全国前四。

昆山市人才工作领导  
小组办公室

近年来，昆山全面落实党管人才原则，市人才办充分发挥牵头抓总职能，统筹推进全市人才工作，为昆山争当“强富美高”新江苏建设排头兵，努力走在高水平全面建成小康社会前列提供有力的组织保证和人才支撑。

至 2017 年 8 月底，全市引进和培养国家“千人计划”人才 108 人（其中自主申报入选 25 人），自主申报入选国家“万人计划”人才 5 人，省双创人才 92 人、省双创团队 14 个，姑苏人才 112 人、姑苏重大创新团队 1 个，昆山双创人才 379 人、双创团队 9 个，人才资源总量 35.6 万人，人才贡献率达 49.3%，高层次人才规模和质量均位居全省县级市前列，人才综合竞争力连续四年位列全省县市第一。在福布斯发布的年度中国大陆最佳商业城市排行榜百强中，人才指数连续两年位居全国县级市首位。

昆山是全国唯一同时建有国家“千人计划”基地和国家“万人计划”基地的县级市。昆山两岸青年创业园被国台办认定为首批“海峡两岸青年创业基地”。目前全市建有省级院士工作站 9 个，企业博士后科研工作站和分站 66 个，研究生工作站 132 个；国家级科技企业孵化器 5 家，省级孵化器 7 家；各级各类众创空间 31 家，其中国家级 1 家、省级 9 家。

## 承办单位

思爱翼工业科技咨询（上海）有限公司

昆山经济技术开发区科技局

昆山留学人员创业园管理处

## 会议概览

### 9月26日 星期二

07:45	<b>注册签到</b>	
09:00 - 09:30	<b>欢迎致辞</b>	
09:30 - 10:15	<b>主旨演讲</b>	
10:15 - 10:45	茶歇	
10:45 - 11:30	<b>主旨演讲</b>	
11:30 - 12:20	<b>专家座谈</b> 技术创新和业务转变塑造着智能互联车辆的未来	
12:20 - 13:20	午餐	
	<b>大会议室 A</b>	<b>大会议室 B</b>
13:20 - 15:10	<b>ICVS 100: 智能汽车技术</b>	<b>ICVS 300: 人 - 车 - 环境 交互</b>
15:10 - 15:30	茶歇	
15:30 - 17:30	<b>ICVS 100: 智能汽车技术</b>	<b>ICVS 600: 网络安全</b>
17:30 - 18:00	<b>主旨演讲</b>	
18:30 - 20:30	<b>大会晚宴</b>	

### 9月27日 星期三

9:00 - 10:30	<b>主旨演讲</b>	
10:30 - 11:15	茶歇	
	<b>大会议室 A</b>	<b>大会议室 B</b>
11:15 - 11:55	<b>ICVS 400: 网联汽车与协同驾驶</b>	<b>ICVS 800: 智能交通系统</b>
11:55 - 13:00	午餐	
13:00 - 14:50	<b>ICVS 200: 传感器, 传感和感知</b>	<b>ICVS 500: 智能汽车的工具和方法</b>
14:50 - 15:20	茶歇	
15:20 - 17:00	<b>ICVS 200: 传感器, 传感和感知</b>	<b>ICVS 500: 智能汽车的工具和方法</b>
17:00 - 17:45	<b>专家座谈</b> 技术不断创新和发展的加速器及抑制剂	
17:45 - 18:00	<b>最佳论文颁奖</b>	

本论坛旨在为思想的交流提供一个开放的平台。参会者或听众的发言未经本人及其公司的许可不得引用或剽窃。未经本人及其公司的许可, 发言、讨论或照片的任何记录都不得擅自使用。

#### 图像的使用规则

请注意, 以SAE International活动与参与者的名义所拍摄的照片与视频的版权属于SAE International。只要注册参加SAE International的活动, 即视为同意SAE International可在不通知您或对您提供报酬的情况下, 为了宣传等目的使用任何有您出现在内的照片或视频。

# 大会顾问委员会

按姓氏首字母排列



## 大会主席

**钟志华**

中国工程院 院士  
同济大学 校长



**王云鹏**

北京航空航天大学 副校长  
长江学者 特聘教授



**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



**杨志刚**

同济大学  
机械与能源工程学院 院长  
上海地面交通工具风洞中心 主任



**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



**余卓平**

同济大学  
校长助理、教授、博士生导师



**李骏**

中国工程院 院士  
一汽集团  
副总工程师、技术中心主任



**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



**沈峰**

沃尔沃汽车集团亚太区 副总裁  
Polestar 首席技术官

/Autonomous  
/Sensing  
/Communication  
/Battery  
/Navigation  
/Mirrors  
/Ecology

DSRC  
IN SERVICE

4G-LTE



## 会场平面图



### 大会组委会

**Rousseau Aymeric** 美国阿岗实验室

**白杰** 同济大学

**Joe Barkai** 行业分析师、咨询师与作者

**Tim Cavanaugh** SAE International

**陈超卓** 纵目科技

**陈慧** 同济大学

**邓伟文** 北京航空航天大学

**顾剑民** 沃尔沃中国

**Simon Hartley** RunSafe Security Inc

**李志强** 清华大学

**姚丹亚** 清华大学

**Abe Shocket** TE Connectivity

**殷承良** 上海交通大学

**赵生捷** 同济大学

### SAE项目团队

**Sherry McCaskey**

Event Manager

Sherry.Mccaskey@sae.org

**Kristie Saber**

Content Administrator

kristie.saber@sae.org

**Timothy Cavanaugh**

Technical Program Developer

Timothy.Cavanaugh@sae.org

**Katie Watenpool**

Marketing Communications Strategist

katherine.watenpool@sae.org

**敖晓华**

经理, 会议及航空标准

Alan.Ao@sae.org

**常志骋**

市场项目集经理

Will.Chang@sae.org

**王晓东**

项目经理

Rick.Wang@sae.org

**张鸣祥**

会议商务拓展

Sean.Zhang@sae.org

## 主旨演讲

9月26日 星期二



### 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

**无人驾驶的图灵测试**



### 谢飞

中国汽车工程研究院股份有限公司  
董事、副总经理

**i-VISTA 智能网联汽车 评价体系介绍**



### 李霖

上海国际汽车城  
主任工程师

**国家智能网联汽车（上海）试点示范区的现状与规划**

9月27日 星期三



### Bakhtiar Litkouhi

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

**自动驾驶车辆的过去、现在与未来**



### Renee Stephens

J.D. POWER 美国汽车质量副总裁  
We Predict Automotive 副总裁

**网联汽车 – 以消费者的需求为核心**

时间	全体大会	
9:00	<b>欢迎致辞</b> 徐秉良 SAE International 中国区总经理 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 昆山市政府领导	
9:15	<b>昆山市经济发展推介</b>	
	<b>主旨演讲</b>	
9:30	<b>无人驾驶的图灵测试</b> 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	
10:15	茶歇	
10:45	<b>i-VISTA 智能网联汽车 评价体系介绍</b> 谢飞 中国汽车工程研究院股份有限公司 董事、副总经理	
	<b>专家座谈</b>	
11:30	<b>技术创新和业务转变塑造着智能互联车辆的未来</b> <b>主持人：</b> 陈超卓 纵目科技 副总裁 <b>座谈专家：</b> Joe Barkai 行业分析师、咨询师与作家 顾剑民 沃尔沃汽车中国区研发总监 朱西产 同济大学 教授	
12:20	午餐	
	<b>大会议室 A</b>	<b>大会议室 B</b>
	<b>ICVS 100: 智能汽车技术</b> 主席：陈慧 教授	<b>ICVS 300: 人 - 车 - 环境 交互</b> 主席：邓伟文 教授
13:20	<b>特邀报告</b> <b>复杂智能汽车系统开发的最佳实践</b> 周剑光 东风汽车公司技术中心副院长	<b>特邀报告</b> <b>仿生双眼智能系统</b> 张晓林 中科院上海微系统与信息所 研究员
13:50	<b>基于 Dubins 曲线和 Tentacle 算法的智能车辆避障局部路径规划</b> WU, Lingfei 广汽集团	<b>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</b> LI, Renjie 清华大学

时间	大会议室 A	大会议室 B
14:10	<b>基于自动停车系统的模型预测控制的路径跟踪</b> LI, Fang 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 ZHU, Bing 吉林大学
14:30	<b>芯片安全架构 - 应对 ADAS 功能</b> 贡玉南 恩智浦 (中国) 管理有限公司	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	<b>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</b> 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 YAN, Shude 吉林大学
15:10	茶歇	
	<b>ICVS 100: 智能车辆技术</b> 主席: 陈慧 教授	<b>ICVS 600: 网络安全</b> 主席: 刘威
15:30	<b>特邀报告</b> <b>智取未来</b> 查鸿山 广汽研究院副院长	<b>特邀报告</b> <b>大型车辆的信息安全测试研究与方法</b> ZHONG, Jeffrey VisualThreat 工程部总监
16:00	<b>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</b> RUAN, Yandong 同济大学	<b>基于特殊安全硬件和 ECDH 算法的车辆网络安全研究</b> ZHAO, Jianning 同济大学
16:20	<b>复杂交通场景下的自动驾驶运动规划</b> DANG, Dongfang	<b>CAN 网络安全性和入侵检测系统设计研究</b> LI, Fang 中国科学院电工研究所
16:40	<b>能够强化学习的自动驾驶汽车避障系统</b> ZONG, Xiaopeng 北京航空航天大学	<b>自动驾驶车辆安全案例的发展: 几种不同方法的比较研究</b> YANG, Junfeng 英国伯明翰城市大学
17:30	<b>主旨演讲</b> <b>国家智能网联汽车 (上海) 试点示范区的现状与规划</b> 李霖 上海国际汽车城 主任工程师	
18:30	<b>大会晚宴</b>	

时间	全体大会	
	<b>主旨演讲</b>	
9:00	<b>自动驾驶车辆的过去、现在与未来</b> 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	
9:45	<b>网联汽车 – 以消费者的需求为核心</b> 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
	<b>ICVS 400: 网联汽车与协同驾驶</b> 主席: 胡坚明	<b>ICVS 800: 智能交通系统</b> 主席: 殷承良 教授
11:15	<b>基于层次分析法的上海智能与互联汽车产业链评估</b> LIN, Gaoxiang 同济大学	<b>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</b> XU, Zhe
11:35	<b>具有加权输出层的增强性深层神经网络</b> CUI, Hua 同济大学	<b>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</b> Singh, Suyash ABV- IITM, Gwalior
11:55	午餐	
	<b>ICVS 200: 传感器, 传感和感知</b> 主席: 白杰 教授	<b>ICVS 500: 智能汽车的工具和方法</b> 主席: 顾剑民 博士
13:00	<b>特邀报告</b> <b>自动传感器的最后一块拼图</b> 胡艳山 轩辕智驾 副总经理	<b>特邀报告</b> <b>智能驾驶进程与毫米波雷达技术动态</b> 毕欣 苏州豪米波 总经理
13:30	<b>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</b> KE, Min 吉林大学	<b>为极端环境设计的四轮电机驱动自动驾驶的稳定控制</b> LI, Xin 香港生产力促进局
13:50	<b>运用深度神经网络的边缘增强交通场景分割算法</b> TIAN, Huan 东软	<b>运用驾驶员在环 (Driver-In-the-Loop) 平台的 ESC 控制器的开发与测试</b> PEI, Xiaofei 武汉理工大学

时间	大会议室 A	大会议室 B
14:10	<b>稀疏激光雷达数据和单目图像在单帧中三维场景重建</b> WANG, Sijia 清华大学	<b>考虑运动不确定性的交通建模</b> LI, Jianping 吉林大学
14:30	<b>使用深通道特征提取方法的高效车道检测</b> WANG, Zhangyu 北京航空航天大学	<b>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</b> WANG, Yangyang 同济大学
14:50	茶歇	
15:20	<b>基于图像感知哈希编码的混合摄像 - 雷达车辆跟踪系统</b> CHEN, Sihan 同济大学	<b>多轮毂电机驱动智能汽车的动态建模和状态估计</b> PEI, Xiaofei 武汉理工大学
15:40	<b>汽车雷达多目标检测的 2-D CFAR 程序</b> LI, Sen 同济大学	<b>基于复杂性的 ADAS 测试场景的自动生成方法</b> DUAN, Jianli 重庆大学
16:00	<b>压缩感应在汽车雷达信号处理中的应用目标位置</b> YIN, Yang 同济大学	<b>基于 V2X 通信技术的全方位碰撞警告方法</b> ZHOU, Hao 北京万集科技
16:20	<b>用于单脉冲汽车雷达的改进性窄脉冲扩频技术设计</b> CHEN, Tao 中国汽车工程研究院有限公司	<b>光照条件对现实虚拟世界中的车辆检测的影响分析</b> YANG, Shun 吉林大学
16:40	<b>城市环境中基于立体视觉的车辆检测的混合方法</b> WANG, Yin 吉林大学	<b>汽车行业以太网标准</b> Shigeru, Kobayashi TE Connectivity
<b>专家座谈</b>		
17:00	<b>技术创新和发展的加速器及抑制剂</b> <b>主持人</b> 陈超卓 纵目科技 副总裁 <b>座谈专家</b> 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 交通科学与工程学院院长	
17:45	<b>最佳论文颁奖</b>	

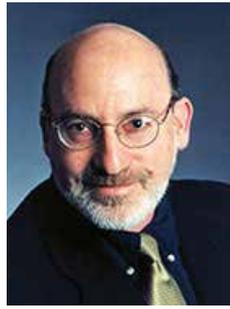
## 专家座谈与行业嘉宾 第一天



**座谈主持人**

**陈超卓**

纵目科技  
副总裁



**Joe Barkai**

行业分析师、咨询师与作家



**顾剑民**

沃尔沃汽车  
中国区研发总监



**朱西产**

同济大学  
教授



**周剑光**

东风汽车公司技术中心  
副院长



**张晓林**

中科院上海微系统与信息所  
研究员



**查鸿山**

广汽研究院  
副院长



**ZHONG, Jeffrey**

VisualThreat  
工程部总监

## 专家座谈与行业嘉宾 第二天



### 座谈主持人

**陈超卓**

纵目科技  
副总裁



**胡艳山**

轩辕智驾  
副总经理



**毕欣**

苏州豪米波  
总经理



**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  
交通科学与工程学院  
院长

## 赞助企业

特别鸣谢以下公司对本次论坛的大力支持。



ICVS100: Intelligent Vehicle Technologies Chair: Prof. Chen, Hui	
WRITTEN & ORAL PRESENTATION	
<b>Local Path Planning for Intelligent Vehicle Obstacle Avoidance Based on Dubins Curve and Tentacle Algorithm (2017-01-1951)</b> Lingfei Wu, Hongshan Zha, Caijing Xiu, Qiaojun He, Guangzhou Automobile Group	<b>Path Following Based on Model Predictive Control for Automatic Parking System (2017-01-1952)</b> ChengJun Ma, Univ of CAS, IEECAS; Fang Li, Institute of Electrical Engineering, CAS; Chenglin Liao, Lifang Wang, Key Laboratory of PEED, CAS
<b>Path-tracking Controller design for a 4WIS and 4WID Electric Vehicle with Steer-by-wire System (2017-01-1954)</b> Peng Hang, Xinbo Chen, Fengmei Luo, Tongji University	<b>Longitudinal Planning and Control Method for Autonomous Vehicles Based on A New Potential Field Model (2017-01-1955)</b> Yandong Ruan, Hui Chen, Jiancong Li, Tongji University
<b>Motion Planning of Vehicle Obstacle Avoidance in Complex Traffic Scenarios (2017-01-1958)</b> Dongfang Dang	<b>Obstacle Avoidance for Self-driving Vehicle with Reinforcement Learning (2017-01-1960)</b> Xiaopeng Zong, Guizhen Yu, Hongjie Su, Chaowei Hu, Guoyan Xu, Beihang University
WRITTEN PAPER ONLY	
<b>Hierarchical Framework for Adaptive Cruise Control with Model Predictive Control Method (2017-01-1963)</b> Yuande Jiang, Jilin Univ; Weiwen Deng, Beihang University; Rui He, Shun Yang, Shanshan Wang, Jilin Univ; Ning Bian, Dongfeng Auto	<b>Speed Tracking Control for All-Terrain Vehicle Considering Road Slope and Saturation Constraint of Actuator (2017-01-1953)</b> Manfei Bai, Lu Xiong, Zhiqiang Fu, Renxie Zhang
<b>Autonomous Emergency Braking Control Based on Hierarchical Strategy Using Integrated-Electro-Hydraulic Brake System (2017-01-1964)</b> Xiangkun He, Xuewu Ji, Kaiming Yang, Yulong Liu, Jian WU, Yahui Liu, Tsinghua Univ	<b>Study on Steering Angle Input during the Automated Lane Change of Electric Vehicle (2017-01-1962)</b> Hongluo Li, Yutao Luo, South China Univ of Technology

购买及下载 SAE 2017 汽车智能与网联技术国际学术会议 发表论文:

在线访问 <http://papers.sae.org/byevent/icvs-sep-2017>

联系 SAE International 中国办公室

邢诗桐 亚太区 销售客户经理

电话: 021-6140-8916

手机: 186-4055-6258

邮箱: [shitong.xing@sae.org](mailto:shitong.xing@sae.org)



扫描二维码  
访问论文网站

ICVS200: Sensors, Sensing and Perception Chair: Prof. Bai, Jie	
WRITTEN & ORAL PRESENTATION	
<p><b>Integrated Positioning Method for Intelligent Vehicle Based on GPS and UWB (2017-01-1966)</b></p> <p>Min Ke, Bing Zhu, Jian Zhao, Weiwen Deng, Jilin University</p>	<p><b>Edge Enhanced Traffic Scene Segmentation Algorithm with Deep Neural Network (2017-01-1967)</b></p> <p>Wei Liu, Northeastern University; Huan Tian, Neusoft; Jun Hu, Northeastern University; Shuai Cheng, Neusoft; Huai Yuan, Northeastern University</p>
<p><b>3D Scene Reconstruction with Sparse LiDAR Data and Monocular Image in Single Frame (2017-01-1969)</b></p> <p>Yuanxin Zhong, Sijia Wang, Shichao Xie, Zhong Cao, Kun Jiang, Diange Yang, Tsinghua University</p>	<p><b>Hybrid Camera-Radar Vehicle Tracking with Image Perceptual Hash Encoding (2017-01-1971)</b></p> <p>Sihan Chen, Libo Huang, Xin Bi, Jie Bai, Tongji University</p>
<p><b>2-D CFAR Procedure of Multiple Target Detection for Automotive Radar (2017-01-1972)</b></p> <p>Sen Li, Xin Bi, Tongji Univ.; Libo Huang, Automotive Sensors Group; Bin Tan, Tongji Univ</p>	<p><b>The Application of Compressed Sensing in Automotive Radar Signal Processing for the Target Location (2017-01-1973)</b></p> <p>Yang Yin, Xin Bi, Libo Huang, Shitao Yan, Tongji University</p>
<p><b>A Modified Chirp Sequence Design for Monopulse Automotive Radar (2017-01-1974)</b></p> <p>Tao Chen, China Automotive Engrg Rsch Inst Co Ltd; Jie Bai, Tongji Univ; Fang Wang, Vehicle Design Research Pty Ltd; Libo Huang, Automotive Sensors Group</p>	<p><b>A Hybrid Method for Stereo Vision-Based Vehicle Detection in Urban Environment (2017-01-1975)</b></p> <p>Wenhui Li, Wenlan Li, Jialun Liu, Yuhao Chen, Jilin Univ.</p>
WRITTEN PAPER ONLY	
<p><b>Efficient Lane Detection Using Deep Lane Feature Extraction Method (2017-01-1970)</b></p> <p>Guizhen Yu, Zhangyu Wang, Xinkai Wu, Yalong Ma, Yunpeng Wang, Beihang University</p>	<p><b>A New Method of Target Detection Based on Autonomous Radar and Camera Data Fusion (2017-01-1977)</b></p> <p>Xin Bi, Bin Tan, Zhijun Xu, Tongji Univ; Libo Huang, Automotive Sensors Group</p>
<p><b>Distance Estimation by Fusing Radar and Monocular Camera with Kalman Filter (2017-01-1978)</b></p> <p>Yuxiang Feng; Simon Pickering, Edward Chappell, Pejman iravani, Chris Brace, University Of Bath</p>	

<b>ICVS300: Human-Vehicle-Environment Interaction</b> Chair: Prof. Deng, Kevin	<b>ICVS400: Connected Vehicles and Cooperative Driving</b> Chair: Hu, Jianming
<b>WRITTEN &amp; ORAL PRESENTATION</b>	<b>WRITTEN &amp; ORAL PRESENTATION</b>
<b>Effects of Human Adaptation and Trust on Shared Control for Driver-Automation Cooperative Driving (2017-01-1987)</b> Renjie Li, Shengbo Li, Hongbo Gao, Keqiang Li, Bo Cheng, Deyi Li, Tsinghua University	<b>Evaluation of Shanghai's Industry Chain of Intelligent and Connected Vehicles Based on AHP Method (2017-01-1989)</b> Yi Chen, Gaoxiang Lin, Ying He, Tongji University
<b>Identification of Driver Individualities Using Random Forest Model (2017-01-1981)</b> Bing Zhu, Weinan Li, Jilin University; Ning Bian, Dongfeng Auto; Jian Zhao, Weiwen Deng, Jilin University	<b>Boosted Deep Neural Network with Weighted Output Layers (2017-01-1997)</b> Cui Hua, Tongji University
<b>Driver Lane Keeping Characteristic Indices for Personalized Lane Keeping Assistance System (2017-01-1982)</b> Xiaoming Lan, Hui Chen, Xiaolin He, Jiachen Chen, Tongji University; Yosuke Nishimura, Kazuya Ando, Kei Kitahara, JTEKT Corporation	
<b>Personalized Controller Design for Electric Power Steering System Based on Driver Behavior (2017-01-1983)</b> Bing Zhu, Shude Yan, Jian Zhao, Weiwen Deng, Jilin University; Ning Bian, Dongfeng Auto	
<b>WRITTEN PAPER ONLY</b>	<b>WRITTEN PAPER ONLY</b>
<b>Impact of In-Vehicle Touchscreen Size on Visual Demand and Usability (2017-01-1984)</b> Jun Ma, Junyi Li, Zaiyan Gong, Jihong Yu, Tongji Univ	<b>Study on Routing Optimization of Multi-Compartment Vehicle with Carbon Emission (2017-01-1988)</b> XueFei Deng, Intelligent Vehicle Hwy Soc of America; Lu Che, Rong Sun, Lei Zhang, Hebei Univ of Technology

ICVS500: Tools and Methods for Intelligent Vehicles Chair: Dr. Gu, Jianmin	
WRITTEN & ORAL PRESENTATION	
<p><b>Stability Control of Autonomous Vehicles with Four In-Wheel Motor Drive for Severe Environments (2017-01-2001)</b></p> <p>Xin Li, Lixin Situ, Yongqiang Yu, Feng Chen, Hong Kong Productivity Council</p>	<p><b>Development and Test of ESC Controller with Driver-In-the-Loop Platform (2017-01-1993)</b></p> <p>Daoyuan Sun, Xiaofei Pei, Xu Hu, Hao Pan, Bo Yang, Wuhan University of Technology</p>
<p><b>Traffic Modeling Considering Motion Uncertainties (2017-01-2000)</b></p> <p>Jianping Li, Jian Wu, Jilin University; Hao Sun, Beijing Union University; Yuyao Jiang, Weiwen Deng, Bing Zhu, Jilin University</p>	<p><b>The Trajectory Planning of the Lane Change Assist Based on the Model Predictive Control with Multi-Objective (2017-01-2004)</b></p> <p>Yangyang Wang, Tongji Univ.; Rong Feng, Chongqin Changan Automobile Co., Ltd; Ding Pan, Zhiguang Liu, Nan Wu, Wei Li, Tongji Univ.</p>
<p><b>Dynamic Modeling and State Estimation for Multi-In-Wheel-Motor-Driven Intelligent Vehicle (2017-01-1996)</b></p> <p>Zhichao Lin, Xuexun Guo, Xiaofei Pei, Bo Yang, Yanggang Zhang, Wuhan University of Technology</p>	<p><b>Automatic Generation Method of Test Scenario for ADAS Based on Complexity (2017-01-1992)</b></p> <p>Qin Xia, Jianli Duan, Feng Gao, Chongqing University; Tao Chen, China Automotive Engineering Research In; Cai Yang, Changan Automobile New Energy Research</p>
<p><b>An Omni-Directional Collision Warning Method Based on V2X Communication Technology (2017-01-1990)</b></p> <p>Xiangyu huang, Hao Zhou, Beijing Wanji Tech. Co., Ltd</p>	<p><b>Analysis of Illumination Condition Effect on Vehicle Detection in Photo-Realistic Virtual World (2017-01-1998)</b></p> <p>Shun Yang, Weiwen Deng, Zhenyi Liu, Jilin University; Ying Wang, Jilin university</p>
WRITTEN PAPER ONLY	
<p><b>Integrated Approach for Active Safety System Analysis And Design (2017-01-2003)</b></p> <p>Zhang Wei, BAIC Motor Corp Ltd; 1Lt Xidaodong Tang, Beijing Automotive Industry Corp</p>	<p><b>Precise Steering Angle Control of Lane Change Assist System (2017-01-2002)</b></p> <p>Yang yang Wang, Guangda Chen, Xuanjing Ao, Shuhao Fan, Han Mei, Wei Li, Tongji Univ</p>
<p><b>Hardware-in-the-Loop (HIL) Implementation and Validation of SAE Level 2 Autonomous Vehicle with Subsystem Fault Tolerant Fallback Performance for Takeover Scenarios (2017-01-1994)</b></p> <p>Adit Joshi, Ford Motor Co Ltd</p>	<p><b>Powertrain and Chassis Hardware-in-the-Loop (HIL) Simulation of Autonomous Vehicle Platform (2017-01-1991)</b></p> <p>Adit Joshi, Ford Motor Co Ltd</p>
<p><b>An Investigation into C-NCAP AEB System Assessment Protocol (2017-01-2009)</b></p> <p>Kuiyuan Guo, Yan Yan, Juan Shi, Runqing Guo, Yuguang Liu, China Automotive Technology and Research</p>	

## ICVS600: Cybersecurity

Chair: Liu, Wei

### WRITTEN & ORAL PRESENTATION

#### Research on Vehicle Cybersecurity Based on Dedicated Security Hardware and ECDH Algorithm (2017-01-2005)

Zhihong Wu, Jian\_ning Zhao, Yuan Zhu, Qingchen Li, Tongji Univ

#### Research on CAN Network Security Aspects and Intrusion Detection Design (2017-01-2007)

Fang Li, Institute of Electrical Engineering,CAS; Lifang Wang, Key Laboratory of PEED,CAS; Yan Wu, Institute of Electrical Engineering,CAS

#### The Development of Safety Cases for an Autonomous Vehicle: A Comparative Study on Different Methods (2017-01-2010)

Junfeng Yang, Michael Ward, Jahangir Akhtar, Birmingham City Univ.

### WRITTEN PAPER ONLY

#### One Kind Of Functional Safety Related Onboard Network And V2X Connectivity Cyber Security Solution (2017-01-2008)

Xingwei Wang, Infineon Technologies China Co Ltd

## ICVS800: Intelligent Transportation Systems

Chair: Prof. Yin, Chengliang

### WRITTEN & ORAL PRESENTATION

#### Macroscopic Traffic States Estimation Based on Vehicle-to-Infrastructure (V2I) Connected Vehicle Data (2017-01-2013)

Zhe Xu, Zhe Xu

#### Development of Smart PublicTransport System by Converting the Existing Conventional Vehicles to EV's in Indian Smart Cities (2017-01-2011)

Suyash Singh, Ankur Mathur, Sandeep Das, Purnendu Sinha, Vinay Singh, ABV- IITM, Gwalior

# 智慧生活 安全连结



Secure Connections for a Smarter World



## 安全·互联汽车

- ADAS: 雷达、V2X、Vision、Fusion、网络处理器
- 车载娱乐系统
- 车载网络
- 汽车安全进入系统
- 安全汽车

## 端到端·安全与数据保护

- 移动支付
- 电子政务
- 智能银行卡
- 用户身份验证
- 嵌入式安全芯片
- 云计算和基础设施安全



## 智能·互联解决方案

### 消费者领域

- 移动音频
- 高速接口
- 智能手机RF
- 个人健康
- 医疗

### 行业领域

- 智能家居/智能建筑
- 智能城市、智能电网
- M2M, 工业4.0
- 智能物流
- 4.5G/5G网络