

# 智能网联车辆先进技术研究所

智能网联车辆先进技术研究所现有11名来自日本东京大学、东南大学、武汉理工大学、江苏大学等国内外知名高校的专职科研教师，围绕智能汽车复杂环境感知、多源异构数据融合、高精度定位及动力学控制开展研究，承担了国家重点研发计划、国家自然科学基金及重点项目、江苏省重点研发等项目30余项，发表高水平论文100余篇，成果荣获江苏省科学技术一等奖、中国公路学会科学技术一等奖、教育部科技进步二等奖等奖励7项。与吉利、上汽、奇瑞、南京金龙、扬州瑞控等多家整车及零部件企业建立了产学研合作关系，能够提供包括智能车辆改制，LDW、FCW、LKA、ACC、AEB等L0-L2级辅助驾驶功能样机与系统级解决方案。

主要研究方向：

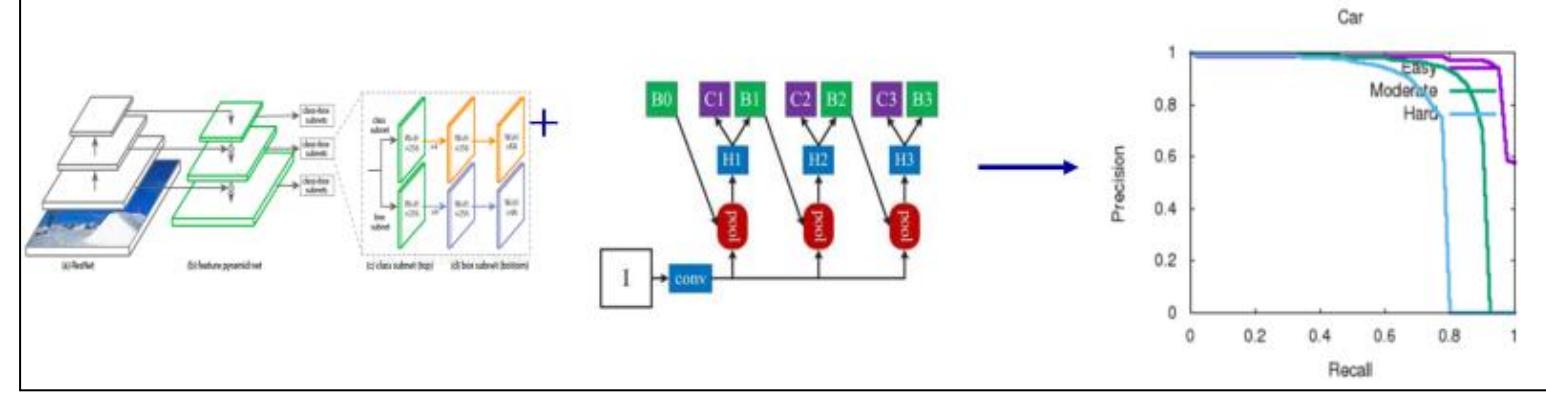
1. 智能汽车复杂环境感知与行为识别技术
2. 智能汽车高精度定位与导航技术
3. 智能汽车先进动力学控制理论与方法
4. 智能汽车多传感器信息融合技术
5. 车路协同环境下的智能汽车决策与控制技术

序号	姓名	职务	职称	研究方向
1	孙晓强	中心副主任、所长（兼）	副教授、硕导	智能汽车系统动力学模拟及先进控制技术
2	何友国	副所长	副教授、硕导	智能汽车动力学控制与电子设计技术
3	蔡英凤	研究院院长、中心主任（兼）	教授、博导	智能汽车环境感知与动力学控制理论与方法
4	陈建锋		副教授、硕导	智能车辆系统多信息协同感知与控制
5	汤传业		副教授、硕导	智能车辆环境感知与导航定位
6	刘擎超	实验室主任	副教授、硕导	智能网联汽车决策规划与人机协同安全部新技术
7	张云顺		副教授、硕导	下一代网联智能车的先进驾驶辅助系统
8	施德华	实验室副主任	副教授、硕导	智能汽车节能优化理论、混合动力系统优化控制
9	李祎承	实验室副主任	讲师、硕导	智能汽车高精度定位与环境感知
10	叶青		讲师	智能汽车动力学建模及运动控制
11	丁仁凯		讲师	智能汽车路面识别与动力学控制

## 围绕复杂环境感知、多源信息融合、高品质动力学控制开展前瞻技术研究



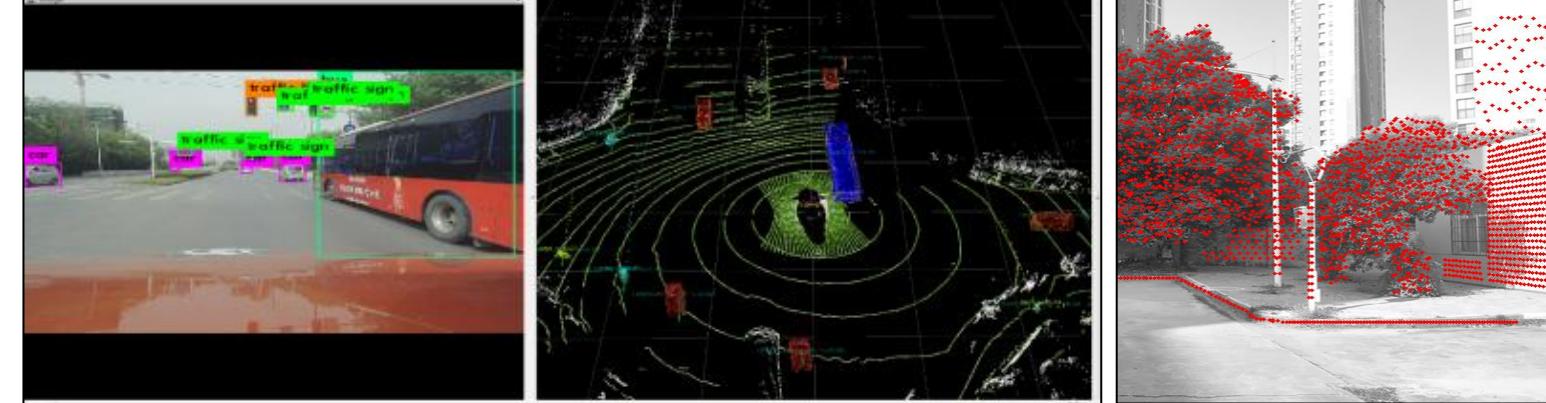
场景语义分割



单双阶融合的深度网络架构



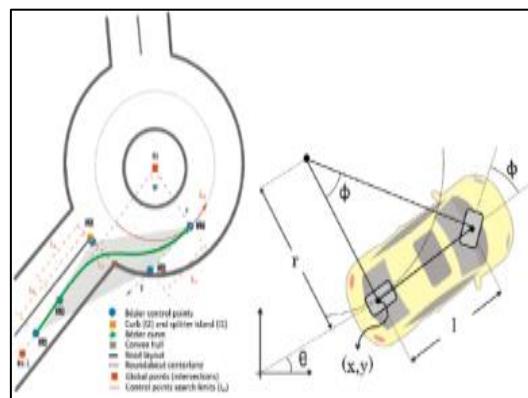
多目标检测



多传感器数据融合处理与检测



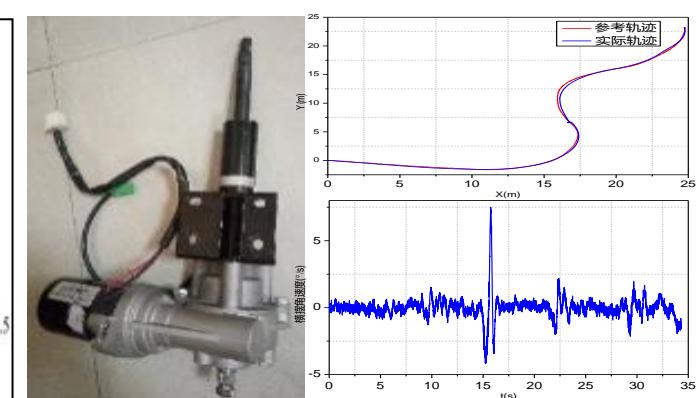
高精度定位



路径规划



轮胎动力学建模



动力学控制

## 无人驾驶汽车样车、ADAS原理样机开发



燃油车无人驾驶平台



车道偏离预警 (LDW)



智能巡航与车道保持集成系统 (ACC&LKA)



电动车无人驾驶平台