

Practice Research on Decision-Making System of Autonomous Vehicles

自駕車決策控制之實務研究

許琮明

財團法人車輛研究測試中心研發處

摘要

自駕車無疑是近年全球改變行車模式的創新科技之一，其技術功能主要由定位技術、感知偵測技術、與決策控制技術三大技術組成。定位技術提供自駕車世界座標定位自駕車身在世界何處；感知偵測技術辨識當前道路環境包含道路可行駛空間、障礙物偵測資訊與紅綠燈燈號等資訊；決策控制技術則依定位技術與感知偵測技術資訊，規劃自駕車之路徑與速度策略以處理不同場景確保行駛安全。本演講將介紹車輛中心在自駕車決策控制技術中使用深度學習方法的研發過程，並結合實務案例說明其如何應用於整合開發測試。