

# 学术报告会

时间：2023年12月29日 15:00

地点：电信群楼2-406会议室

## 端到端自动驾驶的方法与实践

林天威

地平线计算机视觉算法专家



### 摘要:

随着人工智能和自动驾驶技术的不断发展，端到端自动驾驶系统作为一种创新性的方法引起了广泛关注。与传统的分阶段方法不同，端到端系统试图通过直接从传感器数据到控制命令的端到端学习来完成驾驶任务。本报告将介绍获得CVPR 2023年Best Paper的端到端自动驾驶方法UniAD，并讨论当前业界端到端自动驾驶的探索以及端到端自动驾驶的一些困境。

### 简介:

林天威，地平线计算机视觉算法专家，2019年硕士毕业于上海交通大学自动化系。主要研究方向包括自动驾驶、AIGC、视频理解等，近年来在CVPR、ICCV、ECCV、TPAMI等会议期刊上发表论文二十余篇，谷歌学术引用2800余次。曾多次获得CVPR ActivityNet Challenge 时序动作检测相关竞赛的冠军，参与的工作UniAD获得CVPR 2023 Best Paper。