

学术报告会

时间：2024年5月23日 09:30

地点：电信群楼2-410会议室

AI大模型驱动的自动驾驶算法综述

高炳钊教授
同济大学



摘要:

随着大语言模型 (Large Language Model) 智能涌现能力的产生, 智能基础模型 (Foundation Model) 技术被认为有望解决汽车自动驾驶安全长尾问题。基础模型的海量数据预训练基于自监督学习, 其泛化能力优于需要标注的监督学习。本报告将从自动驾驶面临的挑战出发, 讲述自动驾驶算法开发的技术演进过程, 总结自监督学习的最新进展, 最后给出基于自监督学习的AI大模型垂直应用于自动驾驶场景可能的技术路线。

简介:

高炳钊, 同济大学的长聘特聘教授, 获控制理论与控制工程专业以及机械工程专业双博士学位。2015年度国家优青、入选2022年度国家重大人才工程, 自动化学会车辆控制与智能化专业委员会秘书长、IFAC T.C. Automotive Control委员。研究方向为汽车控制与智能化, 发表IEEE汇刊、ASME汇刊、VSD等控制和车辆权威期刊论文60余篇, 出版中英文专著2部, 授权发明专利30余件, 含美国发明专利2件。曾获自动化学会技术发明一等奖2项、吉林省优秀博士学位论文和多项学会优秀论文奖。