智能汽车

基于人工智能的智能车目标识别及车辆控制平台

**开发内容：**。

构建神经网络平台，开发基于深度学习的车辆、行人、弯道识别算法、基于机器学习算法的避撞驾驶行为分析与弯道驾驶行为分析算法

1、神经网络平台方面：

 ① 开发深度学习算法

 ② 构建神经网络平台

 ③ 开发行人识别算法

 ④ 开发车辆识别算法

⑤ 开发弯道识别算法

2、机器学习平台：

 ① 搭建数据挖掘平台

 ② 避撞驾驶行为算法

 ③ 弯道驾驶行为算法

 ④ 跟驰驾驶行为算法

**目标：**开发居于人工智能算法的自动驾驶车辆，确保车辆控制特性及环境感知探测特性与基于传统控制及感知的第二代的智能车有明显提升；

**开发指标：**采用人工智能识别及控制算法自动在开放路面行驶