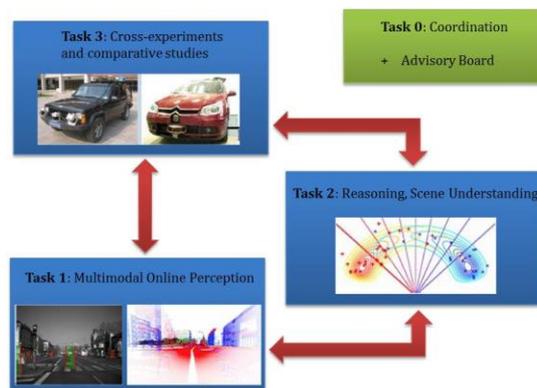


# Classification Automatique et Apprentissage



## PRETIV

### Perception multimodale et compréhension de scènes pour des véhicules intelligents transnationaux

2012 - 2015

Problématique : La sécurisation et l'aide à la conduite d'un véhicule nécessitent des technologies avancées en terme de perception et de compréhension de son environnement extérieur.

Méthode : Développement de systèmes de perception ; analyse et compréhension de la scène extérieure au véhicule ; fourniture d'indicateurs utiles à la prise de décision ; intégration et évaluation des méthodes de traitement dans les véhicules de deux laboratoires, dans des environnements de conduites en France et en Chine.

#### Publications (extrait)

- P. Xu, F. Davoine, H. Zha and T. Denœux. Evidential calibration of binary SVM classifiers. International Journal of Approximate Reasoning (IJAR), 2015.
- P. Xu, F. Davoine, J-B. Bordes, H. Zhao, T. Denœux, Multimodal Information Fusion for Urban Scene Understanding, Machine Vision and Applications, 2015
- A. Houenou, P. Bonnifait, V. Cherfaoui, W. Yao. Vehicle Trajectory Prediction based on Motion Model and Maneuver Recognition. International Conference on Intelligent Robots and Systems (RSJ IROS), Tokyo, Nov. 2013.

**Responsable scientifique**

F. Davoine

**Coordinateur**

Heudiasyc

**Partenaires**

Université de Pékin, Groupe PSA, Inria Rhône-Alpes

**Financement**

ANR