

# 5

## 電動車、智慧車研究群 *Electronic Car, Intelligent Vehicle Research Group*

### 成員

可掃描QRCode進入老師資料簡介



吳炳飛 教授  
[bwu@cssp.cn.nctu.edu.tw](mailto:bwu@cssp.cn.nctu.edu.tw)



蕭得聖 教授  
[tshsiao@cn.nctu.edu.tw](mailto:tshsiao@cn.nctu.edu.tw)



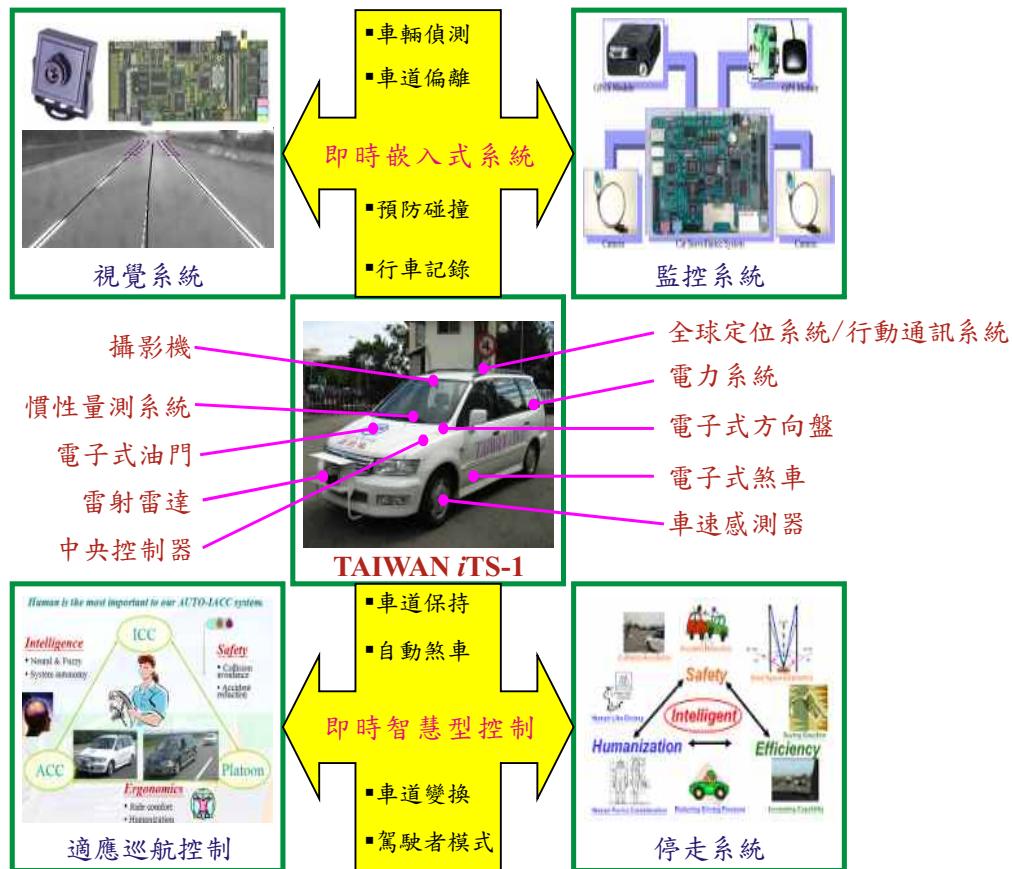
陳科宏 教授  
[khchen@cn.nctu.edu.tw](mailto:khchen@cn.nctu.edu.tw)

### 研究方向及特色

- 研究影像辨識與智慧型控制技術，應用於智慧車，協助完成用路人安全防護、道路安全防護以及車輛駕駛安全防護。進一步的，協助將【人】、【車】、【路】予以整合，完成創新以及貼心的智慧型運輸系統服務。
- 四輪轉向控制系統、輪胎摩擦力估測演算法、主動式輪胎力量分配系統、倒車輔助系統、錯誤診斷與容錯控制系統。
- 混合訊號及電源管理晶片積體電路實驗室
  - 實驗室成立目的：培育電源管理及混合訊號積體電路設計的人才
  - 研究方向：著重於低功率電路設計、混合訊號電路設計以及電源管理IC設計。

## ○ 交通大學智慧車 TAIWAN iTS-1

- 全方位主動式車輛安全輔助系統
- 行動式車道線偏離警示
- 自動車道保持與車道偏離警示系統
- 結合雷達與影像之行車安全防撞警示系統
- 智慧車用節能控制系統
- 智慧行車控制系統
- 弱勢用路人的安全防護
- 手機用車道偏離警示系統



## ○ 手機用車道偏離警示系統

- 使用者不需增加硬體設定成本，僅需下載服務軟體即可
- 契合目前龐大車輛售後市場(After Market)需求
- 系統具備日間、夜間、大雨陰天偵測能力與聲音警示功能
- Mobile 5.0 以上或 Android 1.6 以上
- 目前已成功移植至
  - Mio A700
  - ASUS P750
  - HTC Diamond
  - HTC Magic

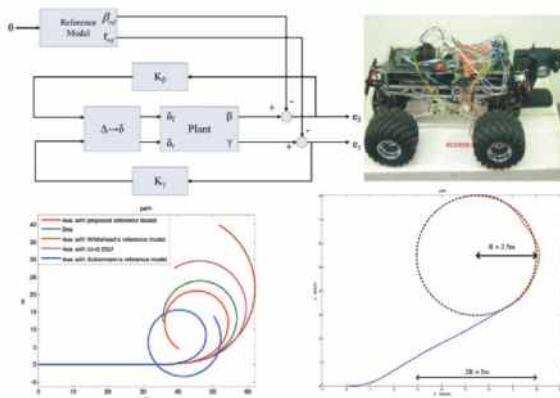




## Autonomous Vehicle and Intelligent Robot Lab

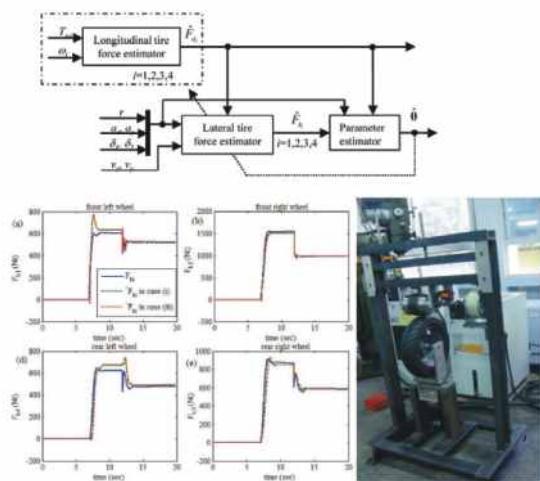
### Four-wheel-steering Control

- dynamically changing the driving characteristics experienced by the driver:
  - neutral steering
  - zero side-slip angle
- robust w.r.t disturbances

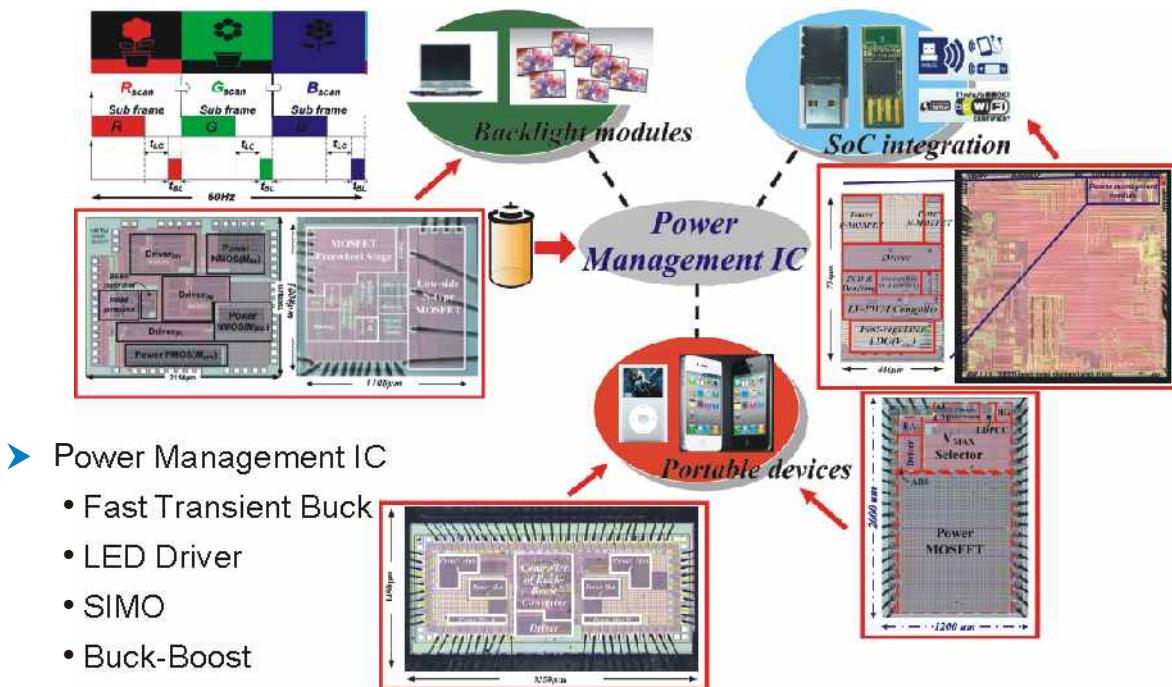


### Tire Forces Estimation

- real-time estimation of lateral and longitudinal tire forces of each wheel.
- robust w.r.t parameter variations



## Mixed-Signal and Power IC Lab



- Power Management IC
  - Fast Transient Buck
  - LED Driver
  - SIMO
  - Buck-Boost