

중간발표

장준민 장지훈 이예담

KMU EE

November 27, 2025

Constraints we kept

About Vehicle

$(0.0 \leq \text{VehicleSpeed} \leq 5.5) \wedge$
 $(\text{InitialSpeed} = 5.5) \wedge$
 $\text{UseAllowedSensor} \wedge$

About Task

$\neg \text{HitChild} \wedge$
 $\text{StopAtSignal} \wedge$
 $\text{LaneKeeping} \wedge$
 $\text{Parking} \wedge$

Implementation (Briefly)

- Matlab function 사용 안함 (for performance)
 - Matlab function 블럭이 시뮬레이션 동안 계속 interpreted 되는지
 - 중간에 한번 compile 되고 재사용 하는지(JIT)는 잘 모르겠음
- LKAS Module은 그대로 사용
 - as black box
- 기능 별로 Module화 시킴 (for readability)
- Sensor data 만을 활용해서 차량을 제어함

Demo Video

Demo Video (Click)