

Nr.	Autor(i)/An	Titlul articolului/proiectului	Aplicatie/Domeniu	Tehnologii utilizate	Metodologie/Abordare	Rezultate	Limitari	Comentarii suplimentare
1	Maciej Baczinski(2023)	Detection-segmentation convolutional neural network for autonomous vehicle perception	Automotive	MultiTask V3, Hybrid Nets, Yolop		99% precizie detectie, 97% segmentare, 124 fps cu placa video RTX 3060	Reducerea preciziei numerice	
2	Shaozu Ding(2024)	High and Low Resolution Tradeoffs in Roadside Multimodal Sensing	Automotive	Residual Fusion Net		16.7% pentru pietoni, 11% pentru biciclisti	Balansarea costului si performantei	
3	Ali Zoljodi(2024)	Contrastive Learning for Lane Detection via Cross-Similarity	Automotive	U-Net	Segmentarea pixelilor	Precizie: 77%, Recall: 73.69%, F1-measure 75.51%	Consum mare de resure, o baza de imagini foarte larga	
4	Rafael Gonzalez(2018)	Digital Image Processing	Image processing	Deep Learning		Rata de succes: 70%	Limitare din punct de vedere Hardware	
5	Dejin Zhang(2019)	Automatic road-marking detection and measurement from laser-scanning 3D profile data	Road Marking	Laser Scanning 3D profile data	Metoda intensitatii laser	Acuratete: >90% pentru 4178 de exemple	Imaginile 2D si intensitatile 3D nu pot reflecta acuratetea dimensiunilor	