2025-1학기 Challenger Track

자율스터디 기획서

|  |  |
| --- | --- |
| 팀명 | E2E |
| 팀장 | 신혜람 |
| 팀원 |  |

1. 스터디 주제/목표

스터디를 관통하는 큰 주제와 이 스터디로 얻어갈 목표에 대해 설명해주시면 됩니다!

|  |  |
| --- | --- |
| 스터디 주제 | End-to-End 자율주행 이론 및 최신 연구 동향 분석 |
| 스터디 목표 | End-to-End 방식의 자율주행 시스템에 대한 전반적인 구조를 이해하고, 대표적인 연구 사례 및 최신 논문들을 분석하여 기술적 흐름을 파악한다. 스터디를 통해 각자의 관점에서 모델 아키텍처, 학습 방식, 적용 사례 등을 정리하고 지식을 공유함으로써 자율주행 분야의 이론적 기반을 다진다. |

2. 참가대회

스터디를 참여하며 함께 진행할 대회가 있다면 적어주세요!

|  |  |
| --- | --- |
| 대회명 | - |
| 링크 |  |
| 대회에서 진행할 주제 | - |

3. 스터디 계획

주차별로 스터디 계획을 작성해주세요! 최소 4주차 이상 작성해주세요.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 주차 | 학습 주제 | 세부 활동 |
| 1 | 자율주행 시스템 개요 및 End-to-End 방식 소개 | Rule-based ↔ Modular ↔ End-to-End 접근 방식 비교, 흐름 파악 |
| 2 | |  | | --- | | 대표 모델 분석 ① – NVIDIA PilotNet |  |  | | --- | |  | | |  | | --- | | 논문 리뷰 및 구조 분석, 주요 특징 정리 |  |  | | --- | |  | |
| 3 | 대표 모델 분석 ② – ChauffeurNet / Reinforcement Learning 기반 | |  | | --- | | 각 논문 핵심 요약 및 발표 |  |  | | --- | |  | |
| 4 | End-to-End 학습 방법론 및 데이터셋 | |  | | --- | | 지도학습 vs 강화학습, 주요 벤치마크 데이터셋 소개 (Comma.ai, Udacity 등) |  |  | | --- | |  | |
|  | |  | | --- | |  | | |  | | --- | |  |  |  | | --- | |  | |
|  | |  | | --- | |  | |  |
|  |  |  |
|  |  |  |

4. 예산안 신청서

예산이 필요하신 분들을 위해 팀당 ~원의 지원금이 배정되어 있습니다. 예산안 반려 대상을 잘 확인하시고 신청해주시기 바랍니다.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 1 | 항목 |  |
| 비용 |  |
| 링크 |  |
| 사용계획 |  |
| 2 | 항목 |  |
| 비용 |  |
| 링크 |  |
| 사용계획 |  |
| 3 | 항목 |  |
| 비용 |  |
| 링크 |  |
| 사용계획 |  |
| 4 | 항목 |  |
| 비용 |  |
| 링크 |  |
| 사용계획 |  |