**시뮬레이션 환경에서의 자동차 자율주행 기술 적용**

**프로젝트 수행 계획서**

**Project Management Plan**

**신은수, 김순철, 안현욱**

**2020.03.18**

목차

[**1 개요** 3](#_Toc35434707)

[**1.1** **프로젝트 명** 3](#_Toc35434708)

[**1.2** **기간** 3](#_Toc35434709)

[**1.3** **목적** 3](#_Toc35434710)

[**1.4** **기능적 목표** 3](#_Toc35434711)

**1 개요**

* 1. **프로젝트 명**  
     - 시뮬레이션 환경에서의 자동차 자율주행 기술 적용
  2. **기간**- 프로젝트 기간 : 2020.02.16~2020.05.28  
     - 프로젝트 발표 : 2020.05.29
  3. **목적**- 프로젝트 기간, 예산, 개발환경을 고려하여 실제 차량 및 하드웨어 자원을 제외한   
     시뮬레이션 환경(AIRSIM, GTA)에서의 자율주행 기술 적용
  4. **기능적 목표  
     -** Vision 정보를 이용한 Object detection, Line tracking, ADAS 구현  
     - LiDAR sensor를 이용한 SLAM 구현  
     - END TO END 자율주행  
     - 강화학습을 이용한 자율주행

# **상세일정**

# **프로젝트 환경**

OS : Windows10, ubuntu18.04

그래픽 : NVIDIA GeForce RTX 2080 SUPER