

吴浩然

智能网联汽车课题组 (THICV)
清华大学, 车辆与运载学院
邮箱: wuhr19@mails.tsinghua.edu.cn
电话: (+86) 18372024541
个人主页: <https://wuhaoran111.github.io/>



教育背景

清华大学	2019.08 - 至今
车辆与运载学院, 博士	
新加坡国立大学	2022.10 - 2023.10
计算机学院, 联培博士	
清华大学	2015.07 - 2019.06
机械学院, 汽车系, 工程学士	

研究领域

深度学习, 自动驾驶轨迹预测, 意图识别, 机器学习

专业技能

软件: 熟练使用 Python, 了解 C++, MATLAB, R 等编程语言	英语: CET6
--	----------

重要科研成果

交互式、任务驱动的轨迹预测评估体系

我们观测到, 静态数据集中预测器的准确性与其在下游任务中的驾驶性能存在实质性差异。这种差异源于当前轨迹预测评估体系中忽略的两个因素: 1) 数据集与真实场景之间的环境动力学差异; 2) 预测器的计算效率。预测算法决定自车行为, 进而影响其他智能体的行为反馈。在数据集中, 未来轨迹为预先定义, 自车及其他智能体行为均不随预测结果变化, 即环境动力学不变, 预测器性能评估结果偏移。此外, 仅考虑预测精度无法满足自动驾驶系统实时响应的需求, 预测算法计算效率同样影响驾驶性能。本研究证明了交互式、任务驱动的轨迹预测评估体系对反映预测方法在自动驾驶中的性能至关重要。

基于计划行为理论的行人意图识别方法

基于计划行为理论, 分别对行人态度、主观规范和知觉行为控制三要素建模, 识别其穿行意图。基于姿态识别与方差分析获取影响行人态度的特征向量, 输入 MLP 网络训练; 基于社会规范定义行人从众效应, 修正群体行为, 提高行人态度识别准确率; 输入历史图像序列, 使用基于 ConvLSTM 的 Encoder-decoder 网络, 识别行人知觉行为控制; 最终, 设计基于场景的混合策略模型, 结合行人态度及知觉行为控制, 输出行人穿行意图。方法在 PIE 数据集中进行验证, 其识别准确率为 82%, F_1 score 为 90%, 无交通标识场景识别准确率超过数据集基准 13%。

重要实习经历

阿里达摩院, 自动驾驶实验室, 研究型实习生	2021.06 - 2021.08
完成多模态轨迹预测算法开发, 并在 Argoverse 轨迹预测挑战赛中验证其性能。首先进行算法调研并汇报, 选定 LaneGCN 方法作为基础进行性能优化; 熟悉 argoverse-api, 完成预测结果可视化及预测误差分析; 分析结果表明, 方法在部分场景模态间差异较小, 因此, 采取多样性损失函数与基于预测方差的非极大值抑制方法, 优化预测结果的多模态性。多模态性能无显著缺陷后, 对特征提取模块加入速度特征弥补轨迹采样时间波动, 对多任务损失函数设置可学习的权重, 方法性能均获得一定提升, 在 Argoverse 轨迹预测挑战赛中排名第七。	

重要项目成果

清华-日产合作项目——弱势道路使用者意图识别及轨迹预测	2019.12 - 2021.12
基于自动驾驶场景, 识别行人穿行意图并预测其穿行轨迹。基于 OpenPose 提取行人姿态关键点, 输入 LSTM 网络获得行人行为先验概率, 结合速度似然模型, 获得贝叶斯后验概率, 有效提高行人行为识别准确率, 并降低传感器遮挡带来的影响; 基于人车交互特征和行人行为构建动态贝叶斯网络, 识别行人多种行为模式下的穿行意图, 有效区分相似场景下的行人意图差异; 基于粒子滤波, 定义基于意图与可通行区域的粒子权重更新方法, 预测行人未来 3s 轨迹。系统整体在清华自采驾驶数据集中进行验证, 其结果表明, 系统能提前 20m ~ 30m 对车辆进行碰撞预警。	

基于 NGSIM 数据集，识别车辆换道意图并预测其未来轨迹。根据车辆轨迹与道路夹角确定换道轨迹点，分离换道轨迹与直行轨迹；基于动态与静态障碍物位置构建环境风险场，将历史风险序列输入 LSTM 网络，识别自车换道意图；基于 Encoder-decoder 架构预测车辆轨迹，将自车与周车历史轨迹输入 encoder LSTM，获得上下文变量 C，decoder LSTM 输入则为自车当前位置与换道意图。意图识别准确率为 95.2%，轨迹预测 3s 平均误差为 4.74m。

学术成果

- **H Wu**, T Phong, C Yu, et al. What Truly Matters in Trajectory Prediction for Autonomous Driving? (2023). arXiv preprint arXiv:2306.15136. (投稿至 **NeurIPS 2023**)
[Paper]
- **H Wu**, S Zheng, Q Xu, et al. Applying the extended theory of planned behavior to pedestrian intention estimation (2021). In IEEE IV. (自动驾驶领域顶会)
[Paper]
- **Wu H**, Wang L, Zheng S, et al. Crossing-road pedestrian trajectory prediction based on intention and behavior identification (2020). In IEEE ITSC. (智能交通领域顶会)
[Paper] [Dataset]
- Q Xu, **H Wu**, J Wang, et al. Roadside pedestrian motion prediction using Bayesian methods and particle filter (2021). In IET Intelligent Transport Systems. (学生一作，影响因子 **2.700**)
[Paper]
- C Zhang, S Zheng, **H Wu**, et al. AttentionTrack: Multiple Object Tracking in Traffic Scenarios Using Features Attention (2023). In IEEE TITS. (**Under Review**, 影响因子 **9.551**)
- M Cui, **H Wu**, X Zhao, et al. Safety-field based motion planning for proactive autonomous driving in dynamic environment (2020). In CVCI.
[Paper]
- H Hu, C He, H Ma, C Zou, **H Wu**, et al. Minimum Fuel Consumption Strategy in Autonomous Adaptive Cruise Control Scenarios (2021). In CCC.
[Paper]
- C Zou, **H Wu**, J Wang, et al. Lane change characteristics analysis of Chinese drivers based on driving safety field (2022). In ITS Asia-Pacific.
- 迭代优化式的端到端智能车辆感知方法、装置及电子设备（专利）
- 基于轨迹预测的行人防撞保护方法、装置、设备及介质（专利）
- 一种基于计划行为理论的行人违章穿行行为辨识方法（专利）

荣誉 & 奖项

清华之友-麓山英才奖学金	2022
滴滴国际交流奖学金	2020
美国数学建模大赛 ICM Honorable Mention	2019
清华大学综合奖学金	2017, 2018, 2021
本科生科研项目 SRT	2017.09 - 2018.05
清华之友 - 潍柴动力奖学金	2016
清暖湘曦-赴湖南矮寨精准扶贫项目调研支队, 实践金奖	2016