

打破自动驾驶的障碍 赋能可接受的技术路线



# 零事故愿景





### 乘员在车辆中死亡或严重受伤

# 行人因为车辆而死亡或严重受伤







# 从ADAS .....





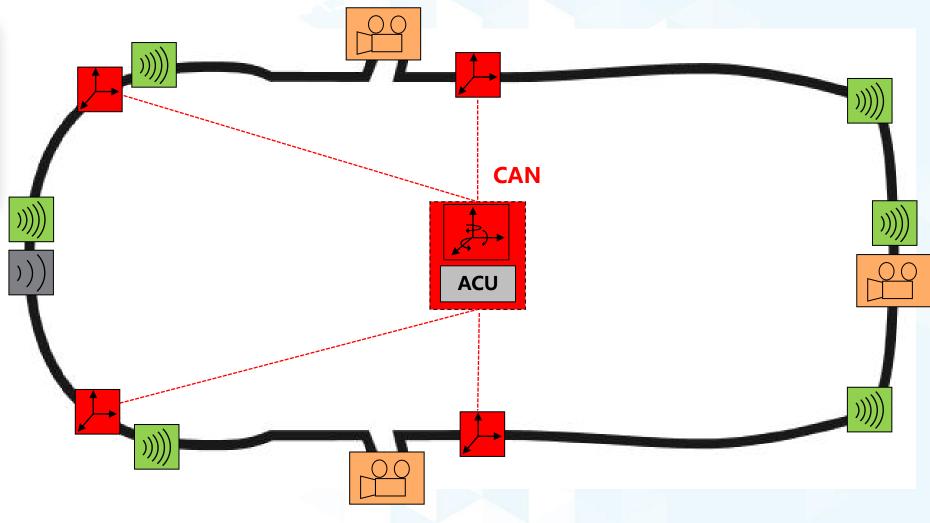


MEMS/IMU



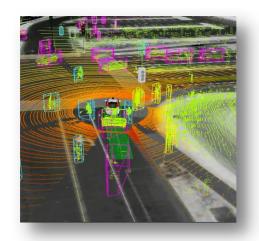
"))雷达

沙)))超声



# .到自动驾驶







摄像头



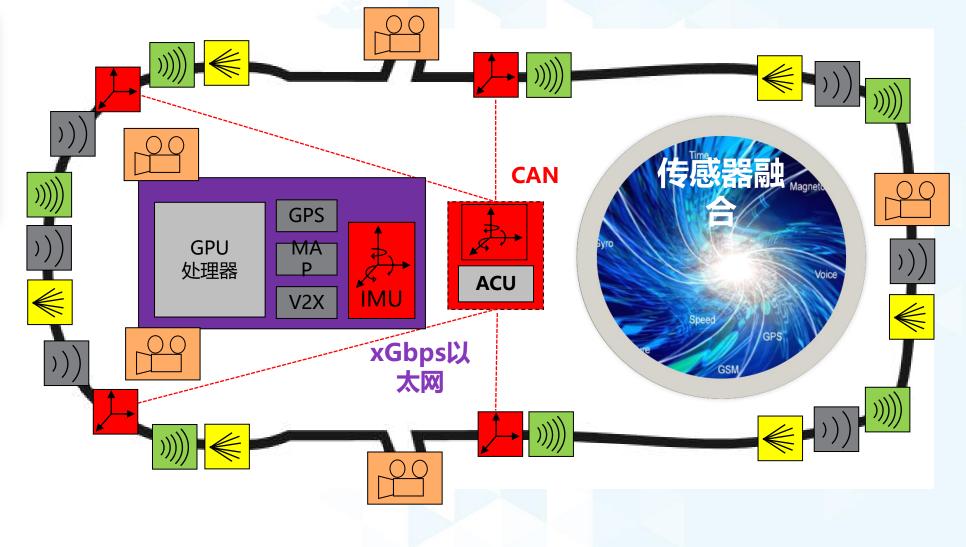
**MEMS/IMU** 



激光雷达

超声





# 消费者对自动驾驶的信心



- ▶根据布鲁金斯学会最近的一项调查,只有21%的成年互联网用户愿意乘坐自动驾驶汽车,不大可能乘坐的则有61%。
- ▶在美国汽车协会(2018年1月)和盖洛普(2018年5月)分别发布的调查报告中, 63%的人表示他们害怕乘坐完全自动驾驶的车辆,超过一半的人说他们永远 不会选择乘坐全自动驾驶车辆。
- ▶根据智库HNTB最近的一项研究,将近70%的人对与无人驾驶汽车分享道路有忧虑。
- ▶根据高速公路和汽车安全促进会(AHAS)最近的一项研究,59%的人认为自动驾驶汽车并不比人类驾驶汽车更安全。

### 行驶里程和接管情况





# 要实现可靠且普遍的自动驾驶还有很多工作要做!

注:"接管"指安全驾驶员接管或干预自动驾驶车辆。

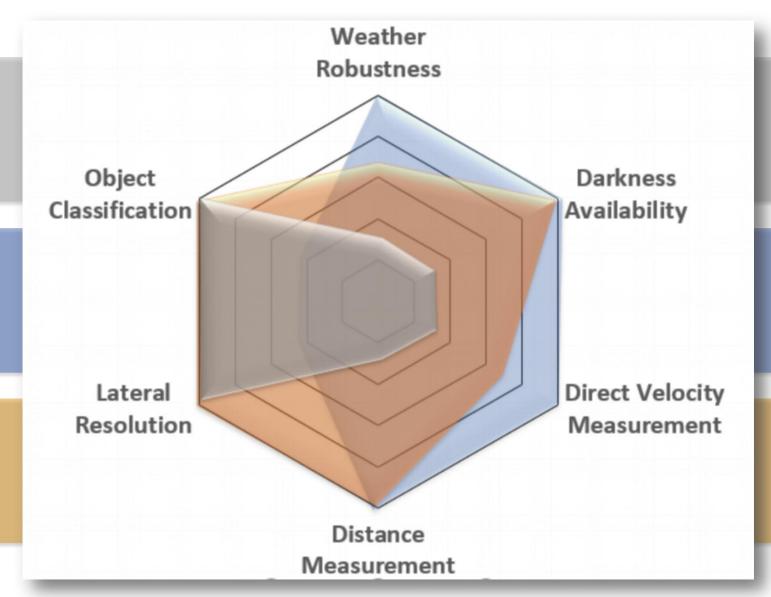
# 一些关键使用场景问题

- 以低延迟可靠地计算横向速度
- ▶ 创建三维密集占用地图
- 城市峡谷与隧道导航
- 减少/消除天气对驾驶的影响
- 提高使用场景的速度包络



# 用于自动驾驶的感知传感





**视觉** 摄像头和软件







### 实现自动驾驶:成像雷达

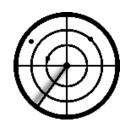


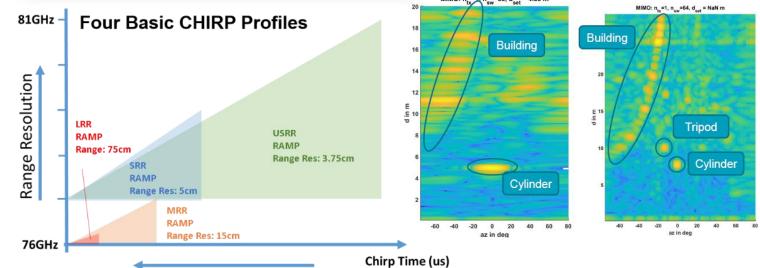
### 自动驾驶对成像雷达的要求:

- ► 高分辨率方位角和仰角(达到1° 及更高)
- ▶ 更多预警时间/低延迟
- ► 400kph+明确无误的速度测定
- ► 快速、可配置的调频信号
- ► 适用于从超短距雷达到长距雷达 的可扩展解决方案



Max. Unambiguous Velocity





# 实现自动驾驶:1,500nm波长激光



### - 更远距离...和人眼安全

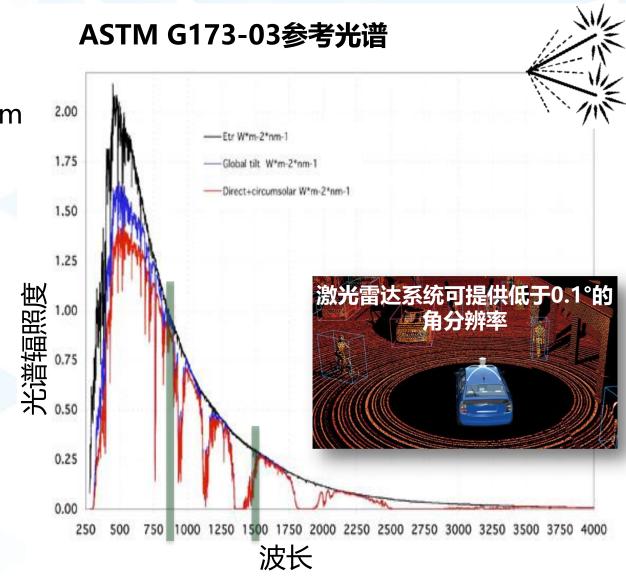
- IEC 60825-1:2014完成激光人眼安全标准化
- 近红外线:850-940nm,短波红外线:>1,500nm
- 1,500nm的探测距离扩大4倍

### - 不太容易受太阳的影响

- 1,500nm与900nm相比,太阳光谱显著减弱
- 直接亮度降低3倍
- 漫射亮度降低10倍

#### - 更环保

- 短波红外线可以更好地处理某些环境条件(雾霾、 烟雾、灰尘、细小的悬浮颗粒)



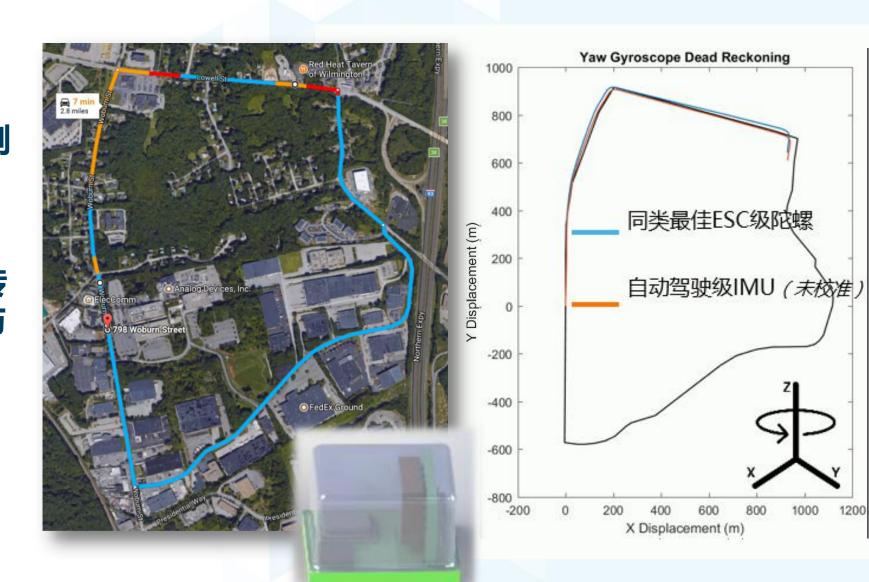
# 实现自动驾驶:惯性测量单元



- IMU对自动驾驶级导航和制导系统至关重要

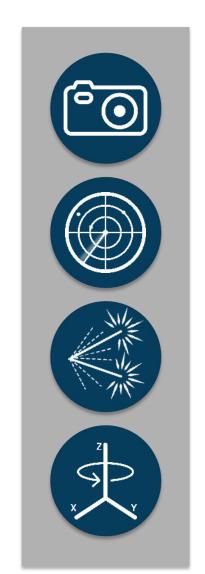
► 与高精地图、GPS和感知传感器融合以实现即时定位与地图构建

► 不受环境条件影响 .....*重力是常数!* 



### 垃圾进 垃圾出













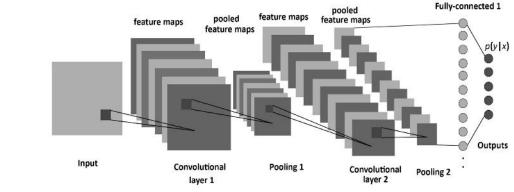








- ► 使用*高质量传感器*采集大量数据是AI训练和优化操作的必要条件
  - 并非所有传感器都能提供这种级别的保真度



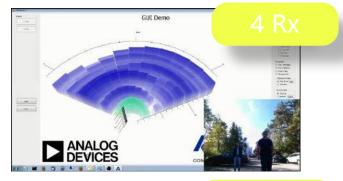
- 采用高性能传感器数据训练的深度卷积神经网络可实现更稳健的决策和更安全的车辆运行
  - 更高分辨率的传感器数据支持实现*更高精度的*对象检测、跟踪和分 类

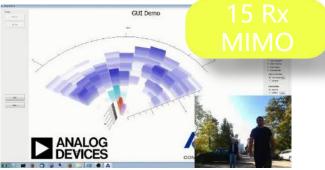
## 不断变化的图景



### 需要高性能!

#### 示例: **7xGHz成像雷达**





微型多普勒和系统级特性支持实 现高质量AI算法

### 行业在不断进化!



### 需要通力合作!

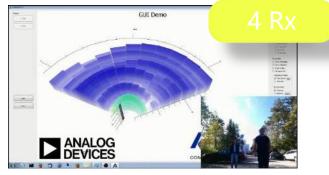


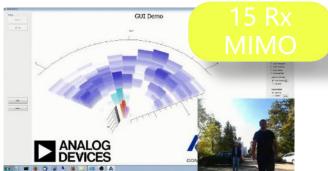
## 不断变化的图景



### 需要高性能!

#### 示例: **7xGHz成像雷达**





微型多普勒和系统级特性支持实 现高质量AI算法

### 行业在不断进化!



### 需要通力合作!



### 谢谢观看!



- ADI中国地区技术支持热线: 4006 100 006
- ADI中国地区技术支持信箱: china.support@analog.com
- ADI样片申请网址: http://www.analog.com/cn/sample