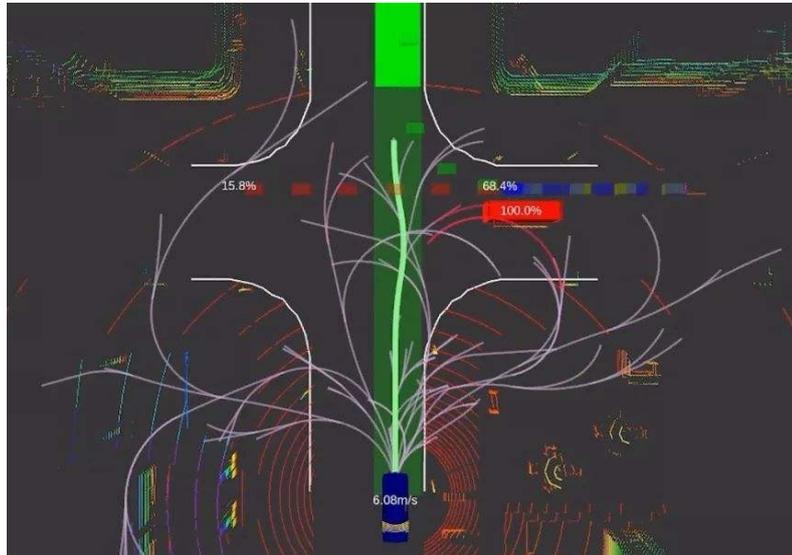




智能网联汽车的行为决策是基于环境感知和导航子系统的信息输出，这包括选择哪条车道，是否换车道，是否跟车，是否绕道，是否停车。

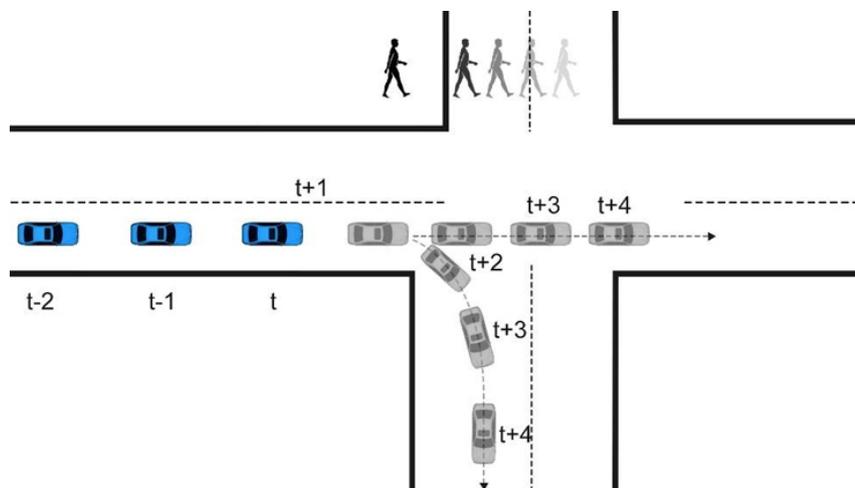
车辆控制是指控制转向、驾驶和制动，执行规划决策模块发出需求速度和需求方向盘转角，也包括转向灯、喇叭、车窗、仪表等车身电器控制信号。



举例说明

1. 预测模块

请说说预测模块的功能与预测的原理是什么？



举例说明

作业

1、毫米波雷达拆装、标定、检测过程是什么？

下次上课时检查

课后反思