

ADAS和自动驾驶

Applus+IDIADA能够在**概念阶段到最终验证的开发全程**，为高级驾驶辅助和自动驾驶车辆**提供全方位服务**。服务结合功能要求经验、软件开发过程、硬件集成经验和先进的模拟和测试工具，为功能实施提供全面支持。经验证明，我们能够成功实施客户项目和公共演示，工作方法行之有效。



IDIADA深入了解市场上的**所有系统**，拥有综合全面的经验：

PARTIAL AUTOMATION	TRANSVERSAL DETECTION	FRONTAL DETECTION	LATERAL DETECTION
<ul style="list-style-type: none"> Active Cruise Control (ACC) Lane Centring systems Traffic Jam / Pilot / Highway Assist (L2 / S1) Automated Parking 	<ul style="list-style-type: none"> Crossing targets, including pedestrians, cyclists and powered two wheelers (AEB VPL) Intersection assistant 	<ul style="list-style-type: none"> Autonomous Emergency Braking (AEB) Forward Collision Warning (FCW) 	<ul style="list-style-type: none"> Lane Departure Warning (LDW) Lane Keeping Assistance (LKA) BlindSpot Detection (BSD) Lane Change Assistance (LCA)

在开发全程提供全力支持

- 车辆评估和系统评估对标分析
 - 整车级
 - 传感器和数据融合级
- 功能规格和系统要求
 - [用户、功能和性能要求](#)
 - 软硬件规格
 - 目标设定
 - 基于车辆标准的可追溯工具

多车辆连环碰撞规避项目

多车辆连环碰撞规避是全球领先的通过自动驾驶实车进行实时协同式碰撞规避的项目。通过车辆间的信息交换，结合全新控制算法达到规避效果。它可在IDAPT高性能车载电脑平台上运行，可集成GPU、V2V无线电、RTK卫星定位和综合性I/O技术，实现智能网联自动驾驶汽车的多种用途。

智能网联自动驾驶汽车驾乘项目

运用具有后端智能网联支持的L4级自动驾驶出租车，通过手机应用程序实现叫车功能。该出租车此前用于创新型实车在环技术验证活动。