



驾驶方法包括通过地图定位模块进行线路的规划；自动驾驶环境监测模块通过环视摄像头组件、激光雷达、前视摄像头、侧后视摄像头组件、角雷达组件和超声波雷达组件的配合使用可在车体四周实现无死角探测。控制器根据地图定位模块的路径规划信息和自动驾驶环境监测模块探测的实时路况信息调取相应的场景控制逻辑。该方法及相应的自动驾驶系统及自动驾驶汽车兼顾了实现自动驾驶功能和传感器模块成本控制，而且该设计在满足自动驾驶性能要求的同时，使用了少的雷达及摄像头，较少的传感器数量解决了由于价格昂贵无法进行商业推广的问题。

CN113734196A

一种自动泊车方法、汽车及存储介质

本发明公开了一种自动泊车方法、汽车及存储介质。该方法包括：在车辆满足预设条件时，获取停车场列表，其中，预设条件为车辆行驶至目的地位置、且开启类型的自动代客泊车AVP模式；设定停车场列表中的个停车场为目标停车场，并获取目标行车路线；根据目标行车路线自动行驶至目标停车场，并判断目标停车场是否能成功泊车；若判断结果为是，则根据类型的AVP模式进行泊车，并向终端设备发送成功泊车信息；若判断结果为否，则设定停车场列表中的下一个停车场为目标停车场，并返回执行获取目标行车路线的步骤，直至成功泊车或者停车场列表中不存在下一个停车场为止。本方案能够有效解决泊车难的问题。

CN113665565A

车外环境显示方法和装置、车辆、设备和存储介质

本发明公开了一种车外环境显示方法和装置、车辆、设备和存储介质。该方法包括：获取车外环境的图像信息和激光雷达信息；根据图像信息和激光雷达信息进行融合形成车外环境信息；根据车外环境信息确定有效目标物的状态，并进行显示。车外环境信息中的激光雷达信息不仅能够对图像信息中的目标物进行数据补充，提高显示过程中有效目标物的状态的准确性，进而提高对驾驶员的指导作用。而且能够在车外环境恶劣图像信息显示不清晰时补充图像信息，完善图像信息中有效目标物的类型，避免光线不足的影响反映有效目标物的状态，从而可以提高在车外环境恶劣的情况下显示有效目标物的状态的准确性，为驾驶员提供操作指导信息，降低了驾驶员操作车辆的困难。

