

77GHz 角毫米波雷达 自动泊车 补盲 SRR

产品名称	77GHz 角毫米波雷达 自动泊车 补盲 SRR
公司名称	北京诺耕科技发展有限公司
价格	.00/件
规格参数	品牌:诺耕 型号:SRR2.0 产地:中国
公司地址	北京市朝阳区民族园路2号3幢5层501内5034室 (注册地址)
联系电话	010-58772186 13130329153

产品详情

SRR2.0角雷达 将完成以下的几个主要功能： 将完成以下的几个主要功能： 将完成以下的几个主要功能： 将完成以下的几个主要功能： 将完成以下的几个主要功能：

对检测范围内的物体进行点云 对检测范围内的物体进行点云 对检测范围内的物体进行点云
对检测范围内的物体进行点云 对检测范围内的物体进行点云 (raw detection)级别输出； 级别输出；

对检测范围内的物体进行 对检测范围内的物体进行 对检测范围内的物体进行
对检测范围内的物体进行 航迹 (Object)级别输出； 级别输出；

雷达安装位置标定； 雷达安装位置标定； 雷达安装位置标定；

雷达系统软硬件故障诊断，包含遮挡检测 雷达系统软硬件故障诊断，包含遮挡检测
雷达系统软硬件故障诊断，包含遮挡检测 雷达系统软硬件故障诊断，包含遮挡检测
雷达系统软硬件故障诊断，包含遮挡检测 雷达系统软硬件故障诊断，包含遮挡检测；

根据客户需求进行报警功能的输出 根据客户需求进行报警功能的输出
根据客户需求进行报警功能的输出 根据客户需求进行报警功能的输出 根据客户需求进行报警功能的输出

车身 静态信号 静态信号 输入主要包含 输入主要包含 输入主要包含 输入主要包含：

车身安装位置及角度 车身安装位置及角度 车身安装位置及角度

雷达安装极性 雷达安装极性

车身 动态信号 动态信号 输入主要包含 输入主要包含 输入主要包含 输入主要包含 :

车速

轮速

档位

横摆角

方向盘转角 方

雷达 输出 点云 (detection)的坐标系是以雷达自身为原点极 , 主要包含下信息 :

的坐标系是以雷达自身为原点极 , 主要包含下信息 :

的坐标系是以雷达自身为原点极 , 主要包含下信息 :

的坐标系是以雷达自身为原点极 , 主要包含下信息 :

的坐标系是以雷达自身为原点极 , 主要包含下信息 :

的坐标系是以雷达自身为原点极 , 主要包含下信息 :

的坐标系是以雷达自身为原点极 , 主要包含下信息 :

的坐标系是以雷达自身为原点极 , 主要包含下信息 :

的坐标系是以雷达自身为原点极 , 主要包含下信息 :

的坐标系是以雷达自身为原点极 , 主要包含下信息 :

的坐标系是以雷达自身为原点极 , 主要包含下信息 :

点云的径向距离值 ; 点云的径向距离值 ; 点云的径向距离值 ;

点云的径向相对速度值 ; 点云的径向相对速度值 ; 点云的径向相对速度值 ;

点云的径向相对速度值 ;

点云的强度 (有效截面积) 值 ; 点云的强度 (有效截面积) 值 ; 点云的强度 (有效截面积) 值 ;

点云的强度 (有效截面积) 值 ; 点云的强度 (有效截面积) 值 ;

点云的水平角度值 ; 点云的水平角度值 ; 点云的水平角度值 ;

点云的垂直角度值 ; 点云的垂直角度值 ; 点云的垂直角度值 ;

点云的置信度状态 ; 点云的置信度状态 ; 点云的置信度状态 ;

雷达 输出航迹 (Object)的坐标系是以 的坐标系是以 整车前保险杠 整车前保险杠 中心点为 中心点为 原点的 直角坐标系 , 主要包 , 主要包 , 主要包 含以下信息 : 含以下信息 :

航迹 的 ID值 ;

航迹 的状态 : 新建、成熟滑行 状态 : 新建、成熟滑行 状态 : 新建、成熟滑行 状态 : 新建、成熟滑行 状态 : 新建、成熟滑行

航迹 的横纵向坐标 横纵向坐标 横纵向坐标 值 ;

航迹 的横纵向 横纵向 相对速度值 ; 相对速度值 ; 相对速度值 ;

航迹 的横纵向 横纵向 相对加速度 加速度 ;

航迹的长、宽值 长、宽值 ;

航迹的 置信度状态 置信度状态 置信度状态 ;