

168澳洲彩10开奖结果查询

EMCm7DuGMf9lBRLV

168澳洲彩10开奖结果查询四维图新CEO程鹏：车路协同方案提升空间大，可以有效避免事故

车东西（公众号：chedongxi）作者 | 张睿 编辑 | 志豪

车东西4月27日消息，第二十一届上海国际汽车工业展览会（以下简称“上海车展”）在国家会展中心（上海）拉开帷幕。

在上海车展上，四维图新发布了全新的舱驾产品矩阵量产解决方案，并与高通技术公司（以下简称“高通”）宣布基于骁龙数字底盘解决方案深化合作，聚焦“行泊一体”与“舱泊一体”两大方向，发布中高阶辅助驾驶新品。

▲ 四维图新发布会现场

此次发布，四维图新基于多年的AI和数据基建服务能力，提出智驾行业如何恪守安全底线、沿着更安全、更可信赖的技术路线演进的主张。

在发布会后，四维图新CEO程鹏接受了车东西在内媒体的群访，回答了关于车路协同、辅助驾驶系统定义方面的问题。

一、发布多款产品 涵盖行泊一体与舱泊一体

此次上海车展，四维图新发布多款产品，进一步丰富了产品矩阵。

在行泊一体方案方面，四维图新依托Snapdragon Ride平台（SA8620P）的异构计算架构，通过算法优化显著提升算力利用率，在确保系统安全性和功能可靠性的基础上，以极致性价比实现行泊一体，并支持城区NOA Lite功能。

▲ 四维图新中算力行泊一体方案

在舱泊一体方案中，双方基于第四代骁龙座舱平台（QAM8255）的异构计算能力，通过算力资源复用，实现座舱与泊车功能的融合部署。平台支持QNX+Android双系统架构，适配约90%的主流车企软件生态。

此外，由四维图新和深圳卓驭科技有限公司（以下简称“卓驭科技”）联合推出的中高阶行泊一体解决方案，结合了卓驭科技的传感器硬件方案和算法技术，与四维图新的辅助驾驶地图数据融合。

发布环节后，四维图新与高通联合宣布：双方将基于骁龙数字底盘解决方案展开深度技术合作。

高通产品市场高级总监艾和志表示：“此次与四维图新的合作充分发挥了双方在智能驾驶和智能座舱领域的技术优势，为OEM厂商带来兼具高性能与成本优势的解决方案。我们期待与四维图新持续推进合作，加速智能汽车技术演进。”

2024年-2025年一季度，四维图新辅助驾驶产品新增量产定点已突破360万套，其中基础行车产品新增定点300万套，舱泊产品新增定点60万套。

此次发布的基于高通SA8620/SA8650平台的两款中高阶辅助驾驶新品，均可实现城市领航辅助驾驶系统，二者在五层金字塔模型中会有不同的侧重点，并在包括车速控制、跟车距离控制、横向精度控制、碰撞防御、静止障碍物识别避撞、VRU识别避撞、ODD内左右转向避撞等底层安全功能模块会打造出相同的可靠性能，同时以高精度地图赋能提升复杂场景安全度。

这两款辅助驾驶新品技术上均采用多重安全兜底的架构，在保留端到端强泛化能力的同时，规避了黑盒模型的安全隐患。

值得一提的是，基于高通SA8620平台的自研中高阶辅助驾驶解决方案，该产品能以优异成本实现高速领航辅助驾驶系统的极致安全性能，同时通过整合高精度地图算法与高精度定位技术，以较低成本打造具有安全便捷体验的轻量化城市NOA功能。

程鹏表示：“在功能板块划分上，我们始终坚持安全不可妥协的原则。这款高性价比产品能全面解决技术安全问题，并已将同业公司出现的问题纳入我们的经验库进行优化改进，确保产品表现更卓越。”

同时程鹏强调：“地图已从静态图层进化为世界模型驱动阶段必不可少的动态数据引擎，在提升单车智能水平、减少算力制约、应对突发情况预警等应用场景中，是不可替代的‘先验传感器’。”

针对行业多域融合趋势，由四维图新成员企业四维智联提供的智能座舱创新产品——AI Agent多模感知超级助手正式发布。

该产品采用混合模型架构，基于大语言模型，实现拟人化对话、深度识别，让交互更自然；多模态大模型则融合视频推理、环境描述、车辆状态等数据，实现全景可视可控。与此同时，AI Agent多模感知超级助手还将火山引擎-豆包和Deepseek全面融合接入智能座舱。

当天，四维图新还与字节跳动旗下云与AI服务平台火山引擎（以下简称“火山引擎”）、深圳市航盛电子股份有限公司（以下简称“航盛”）、卓驭科技签署战略合作协议或全面合作框架协议。

二、车路协同方案提升空间大 可以有效避免事故

在发布会后，四维图新CEO程鹏接受了车东西在内媒体的群访。

▲ 四维图新CEO程鹏

关于保留黑盒模型泛化能力的同时，如何通过可解释性的设计确保安全模块有效介入的问题，程鹏表示目前依靠分段。

分段中，感知端到端是到规控，从感知到规控端到端分块，基础的功能用规则去确保全，同时有双备份。另外，四维图新还有地图轨迹。

关于车路协同方案的进一步的扩展或者是落地规模化，程鹏认为提升空间是非常大的。

单车智能方面如果具备传感器多样冗余，再加上有这种实时的路况、施工、安全事件信息会有效避免严重事故发生。

那么回到车路协同，如果前车具备上述单车智能能力，那么哪个地方有封闭，有施工，就可以告诉后面的车辆。

四维图新的实时路况就是这么做出来的，前面的车看到了映射到地图上，精准匹配到车道上再发给后面的车，这样也可以有效避免事故。

关于全栈自研，程鹏认为存在即合理，假设一家企业做到1000万台/年，研发费可以分摊下去。

关于近期行业出台关于辅助驾驶系统定义的，程鹏认为核心是两个问题，第一个是好用和安全，第二个是用户的期望值管理。程鹏觉得这次新要求非常的有针对性，对四维图新这些踏踏实实干活，说实话干实事的公司肯定是好事。

同时程鹏表示短期能感知到，很多原来喊无图的企业又来找四维图新要地图和实时事件信息了。

结语：四维图发布舱驾产品矩阵量产解决方案

四维图新此次与多家合作伙伴战略签约，旨在共同夯实产业协同与技术跃迁根基，共建“地图+数据+硬件+算法+云”多位一体生态，打造极具扩展性的辅助驾驶系统工具箱，助力车企真正实现“全栈可控”。

澳洲幸运10开奖结果历史记录查询

168澳洲10开奖直播

ai人工智能计算彩票

快3大小单双平台赚钱

澳洲5历史开奖记录官方

澳洲十官方开奖记录

澳洲10官网历史开奖

大小单双稳赢6种方法

13458 02679一反一顺买

腾讯分分彩全天人工大全

正规大小单双快三下载软件

澳洲10开奖结果记录

澳洲幸运10是不是国家官方网站

网赌黑科技辅助器下载

澳洲幸运10前二技巧

幸运飞行艇官方开奖历史

澳洲计划10东一

数字彩预测免费

澳洲10官方开奖结果查询