

2020

中国智能汽车指数评价报告



比亚迪汉

2020款 EV 超长续航版尊贵型

中国智能汽车指数



ACC 自适应巡航控制系统



8.8分



AEB 自动紧急制动系统



9.6分



LDW 车道偏离报警系统



10.0分



BSD 盲区监测系统



10.0分



APS 自动泊车辅助系统



8.6分

样车品牌 比亚迪

生产厂家 比亚迪汽车工业有限公司

车型型号 BYD7009BEV1










生产日期 2020-11

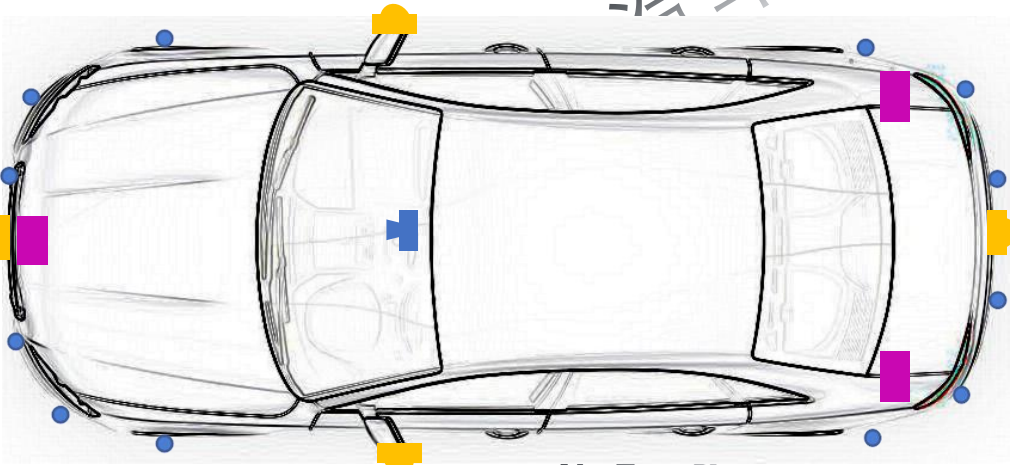
VIN LC0CE6CD7L1054626

是否自愿申请 否



环境感知传感器信息

| 图例 | 名称 | 数量 | 功能 |
|---|------------|----|-------------|
|  | 前视单目摄像头 | 1 | ACC、AEB、LDW |
|  | 前视双目摄像头 | 0 | — |
|  | 前视三目摄像头 | 0 | — |
|  | 360环视摄像头 | 4 | APS |
|  | 倒车后视摄像头 | 0 | — |
|  | 24GHz毫米波雷达 | 0 | — |
|  | 77GHz毫米波雷达 | 3 | ACC、AEB、BSD |
|  | 激光雷达 | 0 | — |
|  | 超声波雷达 | 12 | APS |



其他智能驾驶配置

| 自动驾驶分级 | 名称 | 是否搭载 |
|--------|--------------|------|
| L0 | 全景显示系统 | 是 |
| | 疲劳检测系统 | 否 |
| | 夜视系统 | 否 |
| | 交通标识识别系统 | 是 |
| L1 | 车道居中系统 | 是 |
| | 车道保持辅助系统 | 否 |
| L2 | 全自动泊车系统 | 是 |
| | 交通拥堵辅助系统 | 否 |
| | 高速公路自动驾驶辅助系统 | 否 |



目标车静止场景



目标车低速场景

| 试验场景 | 主车车速 | 得分率 | 试验场景 | 主车车速 | 得分率 |
|-------|--------|------|-------|---------|------|
| 目标车静止 | 30km/h | 100% | 目标车低速 | 90km/h | 100% |
| | 40km/h | 100% | | 100km/h | 100% |
| | 50km/h | 100% | | 110km/h | 100% |
| | 60km/h | 100% | | 120km/h | 0 |



目标车减速场景



50%横向重叠场景

| 试验场景 | 主车车速 | 得分率 | 试验场景 | 主车车速 | 得分率 |
|-------|---------|-----|---------|--------|------|
| 目标车减速 | 120km/h | 67% | 50%横向重叠 | 70km/h | 100% |

加分项

抬头显示

自适应限速

走停, 可静止激活

有√ / 无×

×

×

√



AEB

自动紧急 制动系统



FCW目标车静止场景



FCW目标车减速场景



FCW目标车低速场景

评价项目

试验场景

得分率

FCW功能

目标车静止

100%

目标车减速

100%

目标车低速

100%

评价项目

试验场景

得分率

AEB功能

AEB目标车静止场景

目标车静止

100%

AEB目标车低速场景

目标车低速

100%

加分项

安全带预警功能

辅助报警方式

有√ / 无×

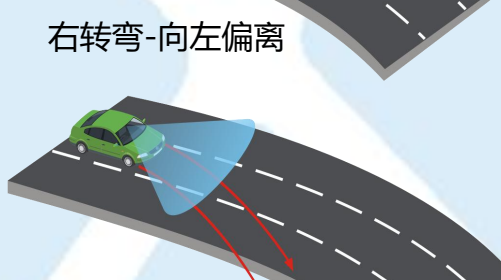
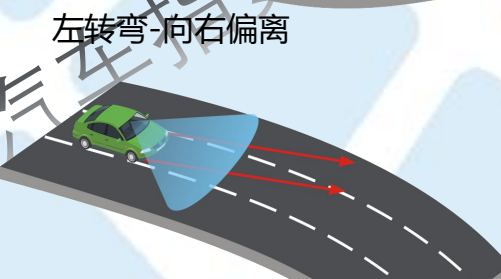
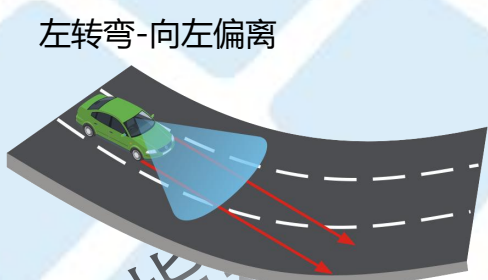
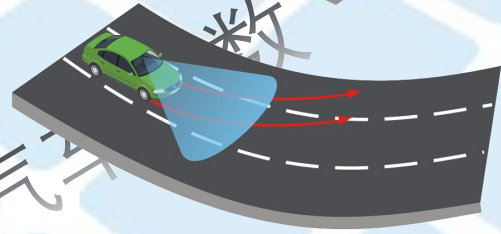
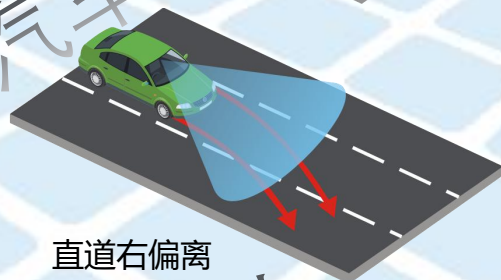
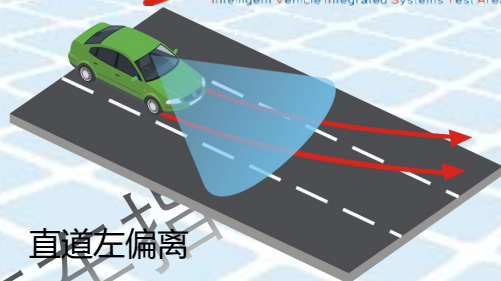
×

√

AEB评分

9.6分 / 10分

| 评价项目 | 试验场景 | 得分率 |
|-------|---------|------|
| LDW性能 | 直道左偏离 | 100% |
| | 直道右偏离 | 100% |
| | 左转弯道-左偏 | 100% |
| | 左转弯道-右偏 | 100% |
| | 右转弯道-左偏 | 100% |
| | 右转弯道-右偏 | 100% |



| 体验评价 | 评价标准 | 有/没有 |
|------|-----------------------|------|
| 报警形式 | 在听觉和/视觉报警基础上, 还包含触觉形式 | 有 |
| | 仅有听觉和视觉形式 | 没有 |

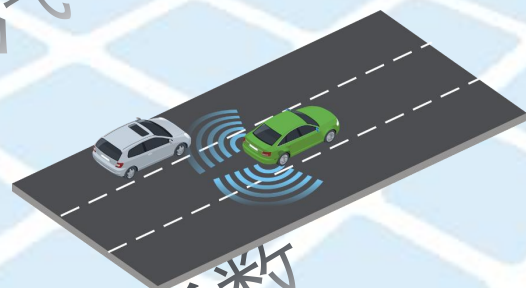
| 加分项 | 车道居中功能 | 车道偏离临界纠偏功能 |
|---------|--------|------------|
| 有√ / 无× | √ | × |

LDW评分

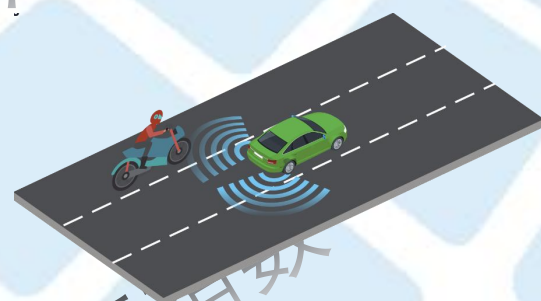
10.0分 / 10分

| 试验场景 | 目标车车速 | 试验场景 | 得分率 |
|------|-------|------|-----|
|------|-------|------|-----|

| | | | |
|--------|--------|-----|------|
| 目标车超主车 | 70km/h | 左盲区 | 100% |
| | | 右盲区 | 100% |
| | 90km/h | 左盲区 | 100% |
| | | 右盲区 | 100% |



| | | | |
|---------|---------|-----|------|
| 两轮车识别能力 | 120km/h | 左盲区 | 100% |
| | | 右盲区 | 100% |
| | 30km/h | 左盲区 | 100% |
| | | 右盲区 | 100% |



加分项

开门预警功能

倒车横向预警功能

有√ / 无×

√

√

BSD评分

10.0分 / 10分

| 评价项目 | 试验场景 | 得分率 |
|--------|-----------|------|
| 车位搜索能力 | 双边界车辆平行车位 | 100% |
| | 单边界车辆平行车位 | 50% |
| 车位搜索能力 | 双边界车辆垂直车位 | 100% |
| | 单边界车辆垂直车位 | 50% |
| | 白色标线平行车位 | 100% |
| | 白色标线垂直车位 | 100% |
| | 斜向车位 | 100% |



双边界车辆平行车位



单边界车辆平行车位



双边界车辆垂直车位



单边界车辆垂直车位



白色标线平行车位



白色标线垂直车位



斜向车位

中国智能汽车指数

评价项目

试验场景

得分率



双边界平行车位工况

双边界车辆平行车位

87%

泊车能力

双边界车辆垂直车位

67%



双边界垂直车位工况

斜向车位

100%



斜向车位工况

加分项

双边界平行车位出库

有√ / 无×

√

APS评分

8.6分 / 10分

试验掠影



服务社会 引领未来