



极狐 阿尔法S

2022款 HI版 高阶版

2023



导航智能驾驶测评 (高速公路)

智能行车



G+

94.22分

车辆安全性得分：94.22分/100分

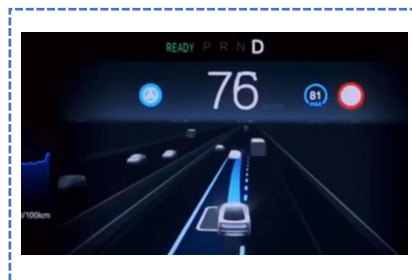
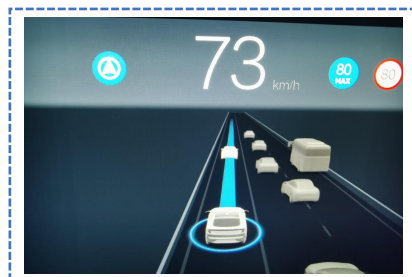
功能完成度得分：99.00分/100分

最终得分 = $\min\{\text{车辆安全性得分}, \text{功能完成度得分}\} = 94.22$ 分

注：G+代表极优秀水平，满分100分

基本信息

车辆类型	纯电动轿车
整车型号	BJ7001AUA6-BEV
生产厂家	北汽蓝谷麦格纳汽车有限公司
制造年月	2022-08
被测车辆NP功能商业名称	NCA智驾领航辅助
被测车辆NP功能软件版本	ARCFOX αS HI V1.4.05
车辆识别代号	LNBS11LK1NZ027684



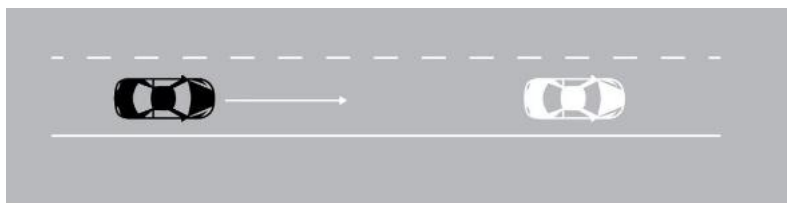
导航智能驾驶传感器及算力配置

类型	数量/性能
摄像头	15个
毫米波雷达	6个
激光雷达	3个
智能驾驶芯片	400 TOPS

车辆安全性测试

94.22分 / 满分100分

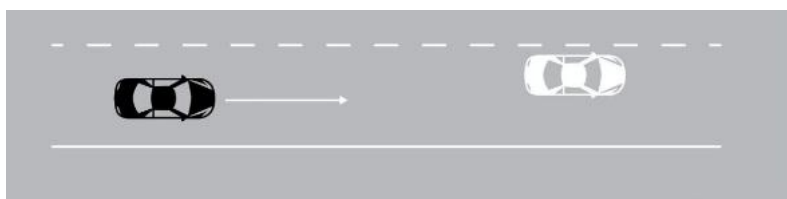
① 前车静止 (直道)



得分
13.53分

满分
14分

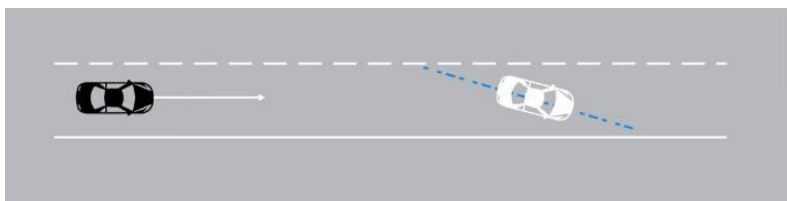
② 前车静止 (直道) - 目标车偏置



得分
13.53分

满分
14分

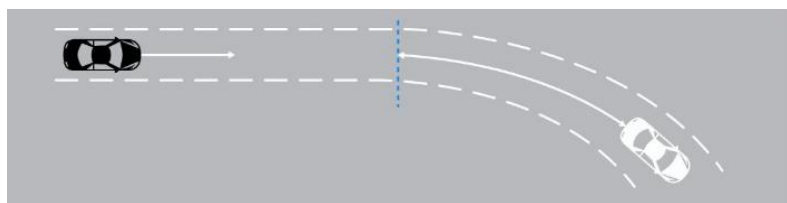
③ 前车静止 (直道) - 目标车斜置



得分
13.53分

满分
14分

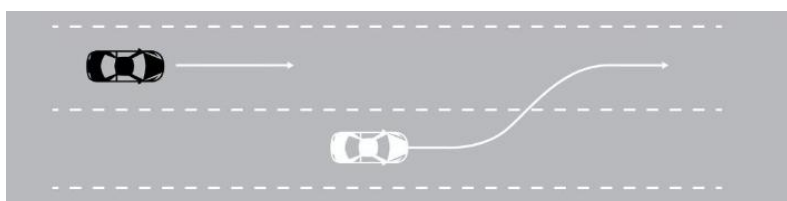
④ 前车静止 (弯道)



得分
13.53分

满分
14分

⑤ 前车切入



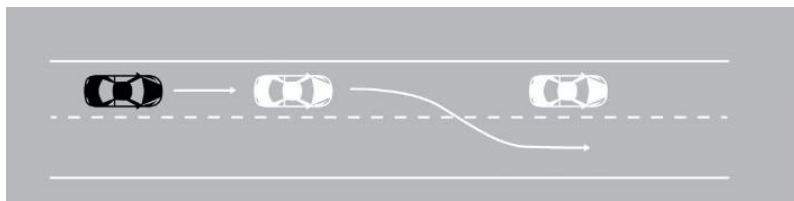
得分
12.60分

满分
14分

车辆安全性测试

94.22分 / 满分100分

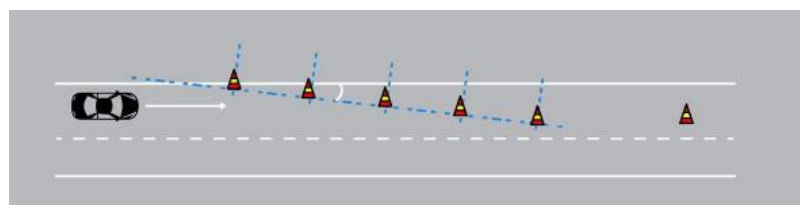
⑥ 前车切出



得分
13.00分

满分
15分

⑦ 交通锥避让



得分
14.50分

满分
15分

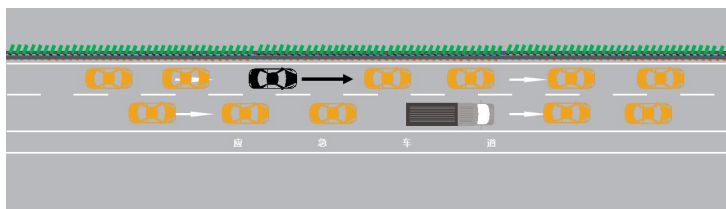
测试照片



功能完成度测试

99.00分 / 满分100分

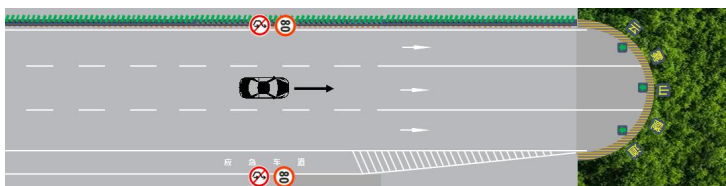
① 拥堵走停



得分
5.00分

满分
5分

② 隧道通行

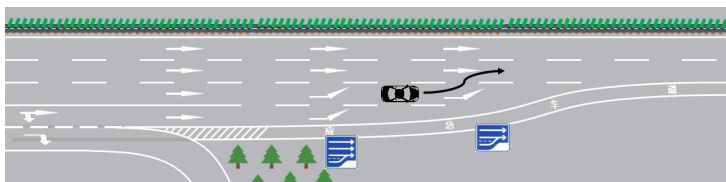


得分
5.00分

满分
5分

③ 车道尽头导航变道

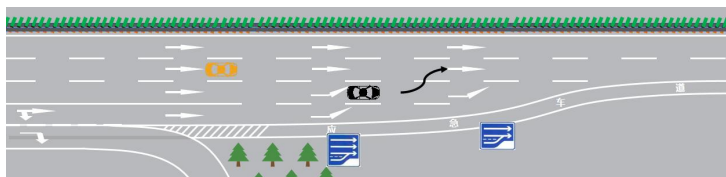
工况1：主车车道前方及相邻车道无环境车



得分
5.00分

满分
5分

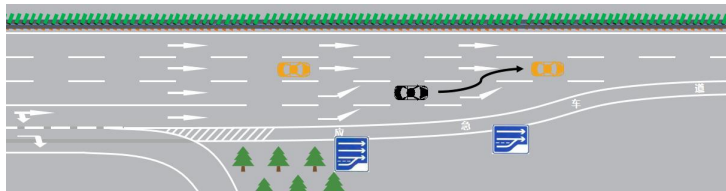
工况2：主车车道前方无环境车，相邻车道有 1 辆环境车



得分
5.00分

满分
5分

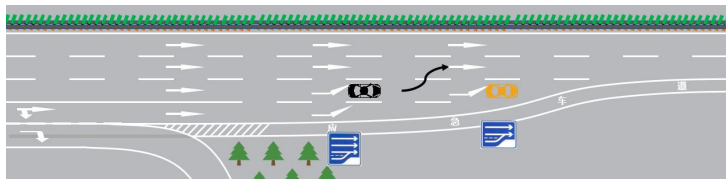
工况3：主车车道前方无环境车，相邻车道有 2 辆环境车



得分
5.00分

满分
5分

工况4：主车车道前方有 1 辆环境车，相邻车道无环境车



得分
5.00分

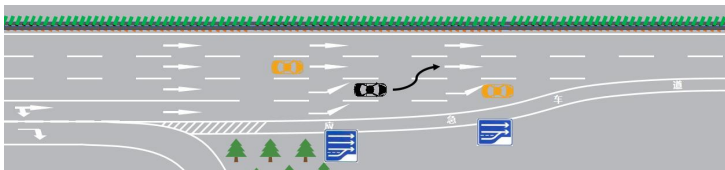
满分
5分

功能完成度测试

99.00分 / 满分100分

③ 车道尽头导航变道

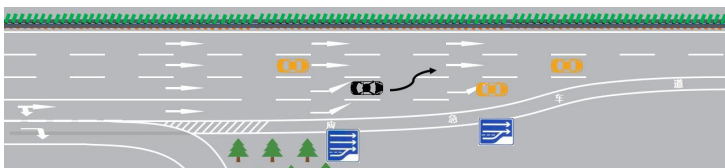
工况5：主车车道前方有 1 辆环境车，相邻车道有 1 辆环境车



得分
5.00分

满分
5分

工况6：主车车道前方有 1 辆环境车，相邻车道有 2 辆环境车

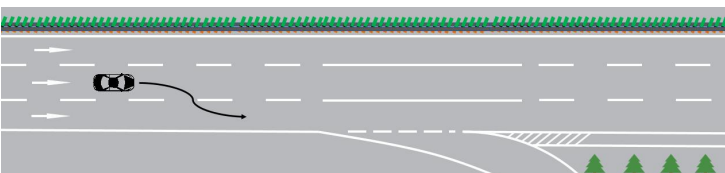


得分
5.00分

满分
5分

④ 高速汇出匝道

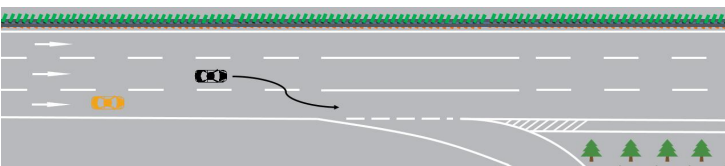
工况1：主车车道前方及相邻车道无环境车



得分
5.00分

满分
5分

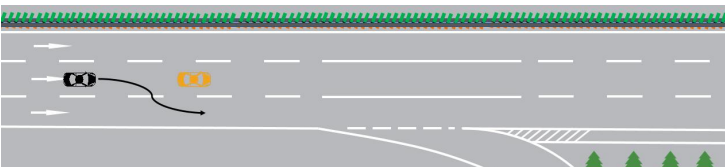
工况2：主车车道前方无环境车，相邻车道有 1 辆环境车



得分
5.00分

满分
5分

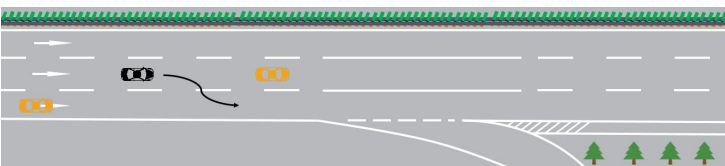
工况3：主车车道前方有 1 辆环境车，相邻车道无环境车



得分
5.00分

满分
5分

工况4：主车车道前方有 1 辆环境车，相邻车道有 1 辆环境车



得分
5.00分

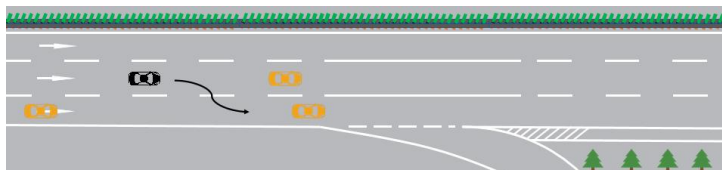
满分
5分

功能完成度测试

99.00分 / 满分100分

④ 高速汇出匝道

工况5：主车车道前方有 1 辆环境车，相邻车道有 2 辆环境车



得分
2.00分

满分
5分

⑤ 匝道内路线选择

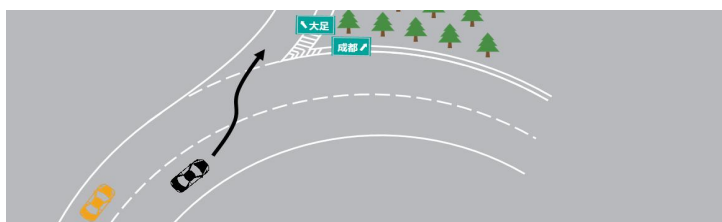
工况1：主车车道前方及相邻车道无环境车



得分
5.00分

满分
5分

工况2：主车车道前方无环境车，相邻车道有 1 辆环境车

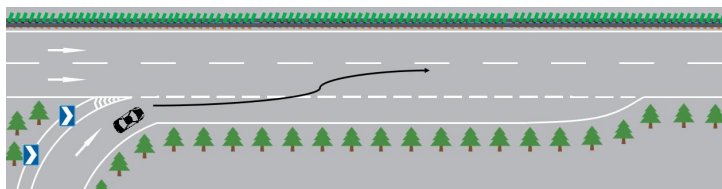


得分
5.00分

满分
5分

⑥ 匝道汇入高速

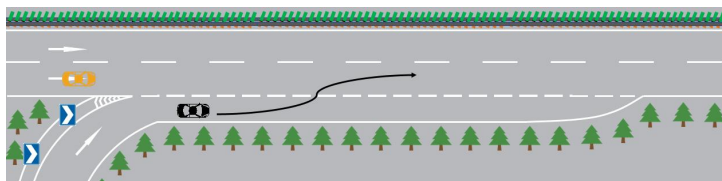
工况1：主车所在匝道前方及相邻车道无环境车



得分
5.00分

满分
5分

工况2：主车所在匝道前方无环境车，相邻车道有 1 辆环境车



得分
5.00分

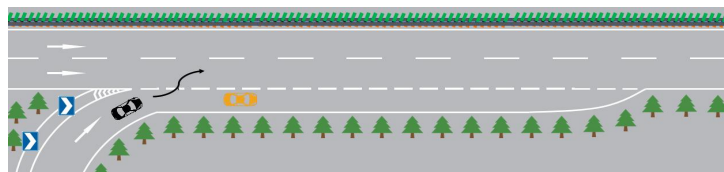
满分
5分

功能完成度测试

99.00分 / 满分100分

⑥ 匝道汇入高速

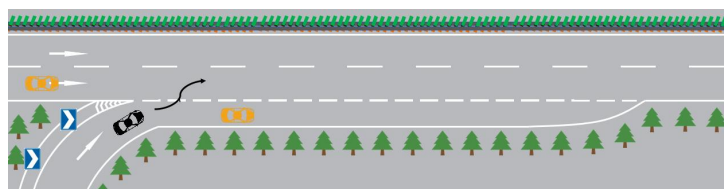
工况3：主车所在匝道前方有 1 辆环境车，相邻车道无环境车



得分
5.00分

满分
5分

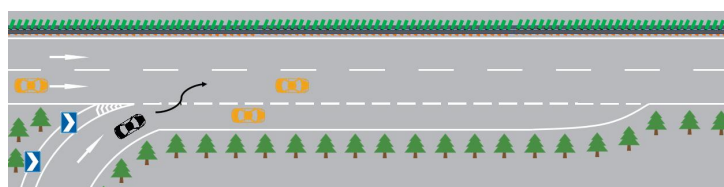
工况4：主车所在匝道前方有 1 辆环境车，相邻车道有 1 辆环境车



得分
5.00分

满分
5分

工况5：主车所在匝道前方有 1 辆环境车，相邻车道有 2 辆环境车



得分
2.00分

满分
5分

⑦ 额外罚分

扣分项		实扣分
路段内	超过道路限速	0
	变道不打转向灯	0
	压实线	0
	感知系统误识别导致意料之外的制动或转向	0
匝道内	压实线	0
	感知系统误识别导致意料之外的制动或转向	0
NP功能ODD适应性	在主车ODD支持路段，NP功能无法正常激活，适应性差，影响驾驶员体验	0

功能完成度测试

99.00分 / 满分100分

⑧ 额外加分

加分项	实加分
主车前方目标车慢行，主车智能变道	2
智慧避让侧方大型车辆	3
主车回避并行相邻车道环境车	0

测试照片



总体评价

该车型导航智能驾驶车辆安全性测试表现优秀，基础场景中，在直道和弯道都能够较早的识别前方静止车辆，并进行制动；前车切入场景中在较高车速能够识别前方切入车辆，并进行制动。挑战场景中，在较高车速能够完成前车切出，对第二目标物的识别和制动；交通锥能够识别并未进行制动。

该车型导航智能驾驶功能完成度测试表现优秀，能够完成隧道通行、车道尽头导航变道、汇出匝道、汇入匝道场景，匝道内能够选择正确路线行驶；罚分项未进行扣分；加分项中该车型遇到前方车辆慢行能够智能变道，并且能够智能避让侧方大型车辆和相邻车道环境车。