



理想 L9
2022款 Max

2023



导航智能驾驶测评 (高速公路)

智能行车



G+

67.66分

车辆安全性得分：67.66分/100分

功能完成度得分：94.97分/100分

最终得分 = min{车辆安全性得分, 功能完成度得分} = 67.66分

注：G+代表极优秀水平，满分100分

基本信息

车辆类型	插电式混合动力多用途乘用车
整车型号	LXA6520SHEVX1
生产厂家	重庆理想汽车有限公司
制造年月	2022-10
被测车辆NP功能商业名称	导航辅助驾驶 NOA
被测车辆NP功能软件版本	V4.2.1
车辆识别代号	LW433B123N1014957



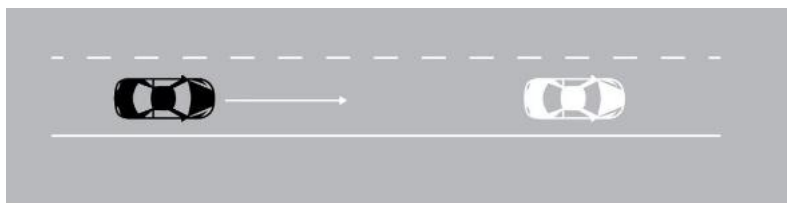
导航智能驾驶传感器及算力配置

类型	数量/性能
摄像头	11个
毫米波雷达	1个
激光雷达	1个
智能驾驶芯片	508 TOPS

车辆安全性测试

67.66分 / 满分100分

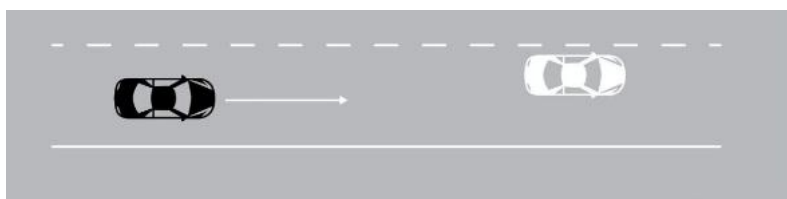
① 前车静止 (直道)



得分
12.13分

满分
14分

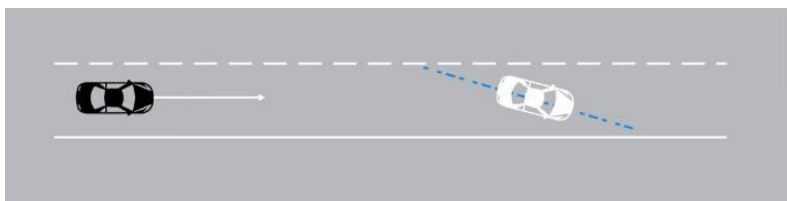
② 前车静止 (直道) - 目标车偏置



得分
12.13分

满分
14分

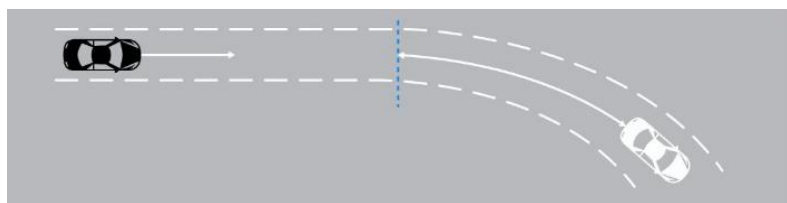
③ 前车静止 (直道) - 目标车斜置



得分
12.13分

满分
14分

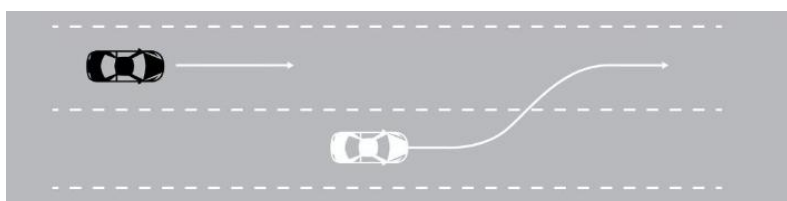
④ 前车静止 (弯道)



得分
10.27分

满分
14分

⑤ 前车切入



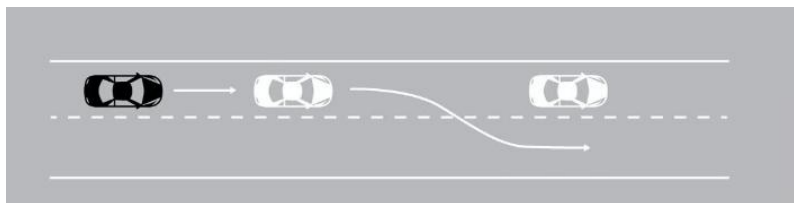
得分
11.20分

满分
14分

车辆安全性测试

67.66分 / 满分100分

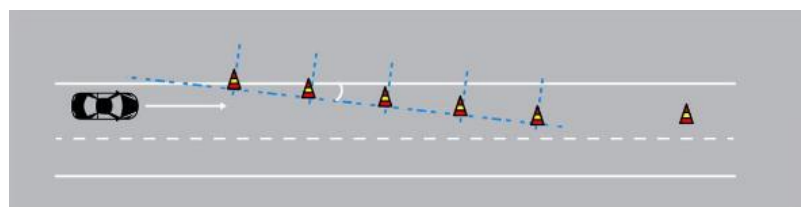
⑥ 前车切出



得分
9.80分

满分
15分

⑦ 交通锥避让



得分
0.00分

满分
15分

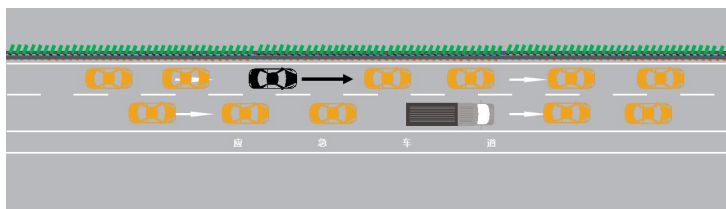
测试照片



功能完成度测试

94.97分 / 满分100分

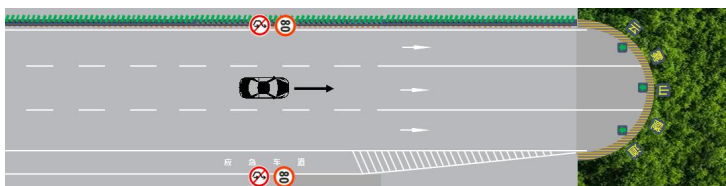
① 拥堵走停



得分
5.00分

满分
5分

② 隧道通行

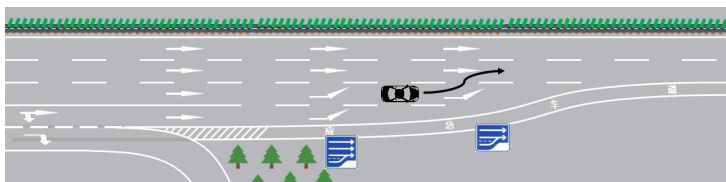


得分
5.00分

满分
5分

③ 车道尽头导航变道

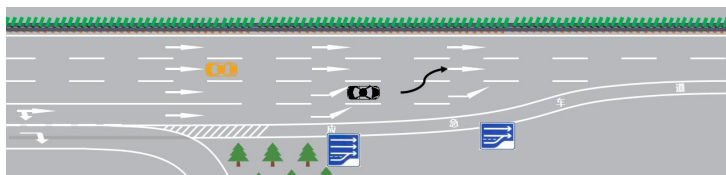
工况1：主车车道前方及相邻车道无环境车



得分
5.00分

满分
5分

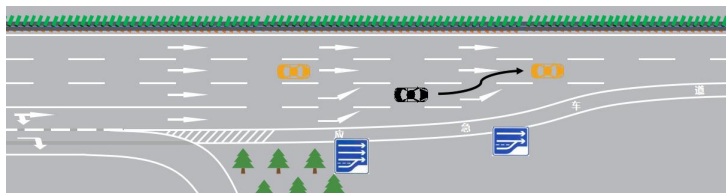
工况2：主车车道前方无环境车，相邻车道有 1 辆环境车



得分
5.00分

满分
5分

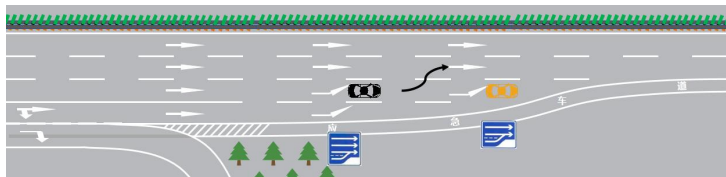
工况3：主车车道前方无环境车，相邻车道有 2 辆环境车



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

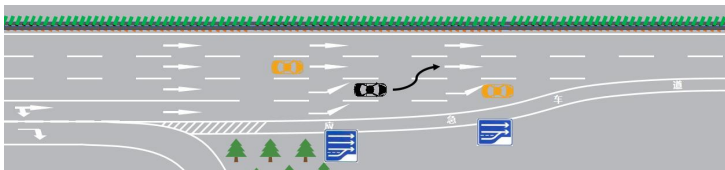
满分
5分

功能完成度测试

94.97分 / 满分100分

③ 车道尽头导航变道

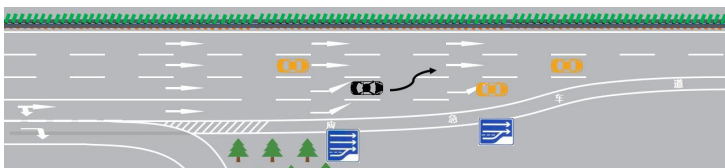
工况5：主车车道前方有 1 辆环境车，相邻车道有 1 辆环境车



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

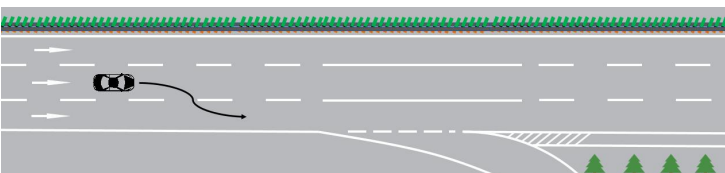


得分
5.00分

满分
5分

④ 高速汇出匝道

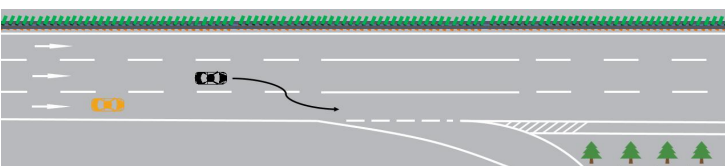
工况1：主车车道前方及相邻车道无环境车



得分
5.00分

满分
5分

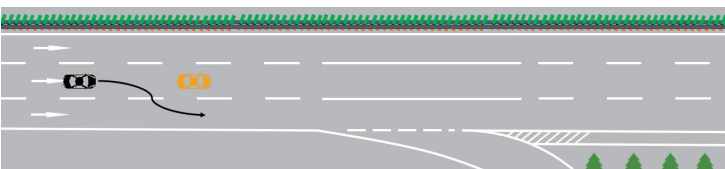
工况2：主车车道前方无环境车，相邻车道有 1 辆环境车



得分
5.00分

满分
5分

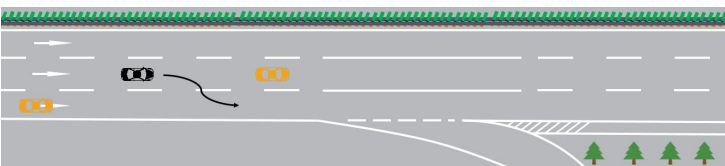
工况3：主车车道前方有 1 辆环境车，相邻车道无环境车



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

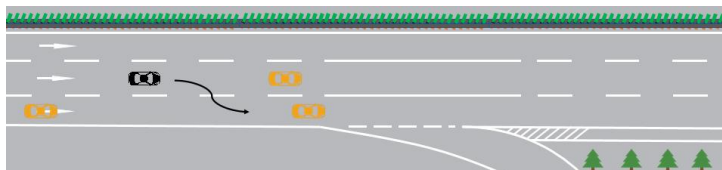
满分
5分

功能完成度测试

94.97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
3.80分

满分
5分

⑤ 匝道内路线选择

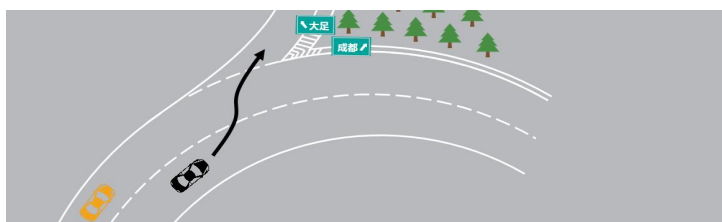
工况1：主车车道前方及相邻车道无环境车



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

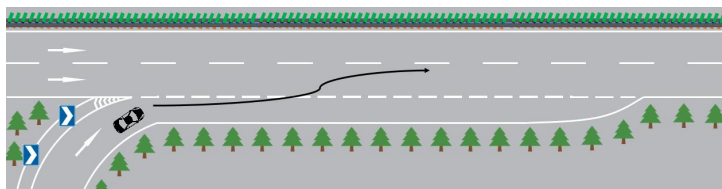


得分
5.00分

满分
5分

⑥ 匝道汇入高速

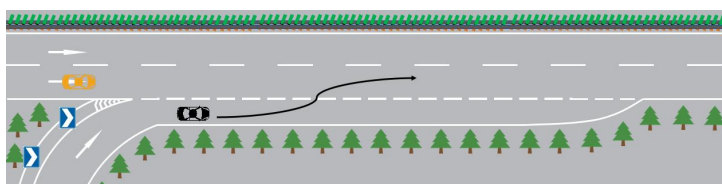
工况1：主车所在匝道前方及相邻车道无环境车



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

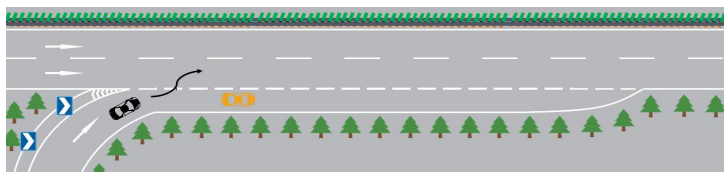
满分
5分

功能完成度测试

94.97分 / 满分100分

⑥ 匝道汇入高速

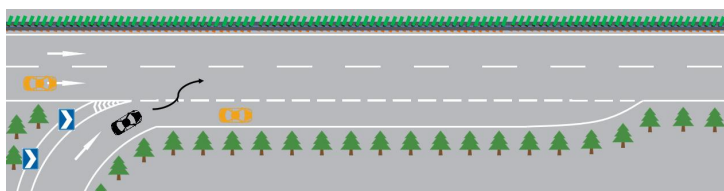
工况3：主车所在匝道前方有 1 辆环境车，相邻车道无环境车



得分
5.00分

满分
5分

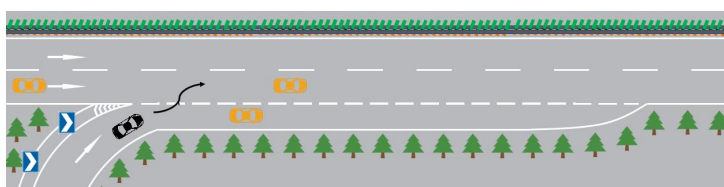
工况4：主车所在匝道前方有 1 辆环境车，相邻车道有 1 辆环境车



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
1.67分

满分
5分

⑦ 额外扣分

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	4
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	1.5

功能完成度测试

94.97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良好，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低车速能够识别前方切入车辆，并进行制动。挑战场景中，在较低车速能够完成前车切出，对第二目标物的识别和制动；交通锥能够识别但未进行制动。

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；罚分项中对压实线和变道不打转向灯进行扣分；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。