



深蓝 SL03i

2023款 705Max纯电版

## 2023



## 导航智能驾驶测评 (高速公路)

智能行车



G+

96.07分

车辆安全性得分：96.07分/100分

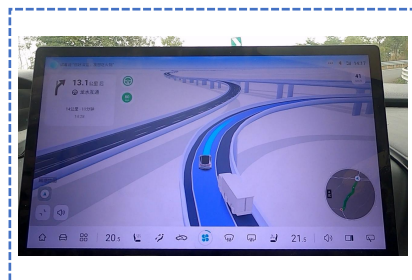
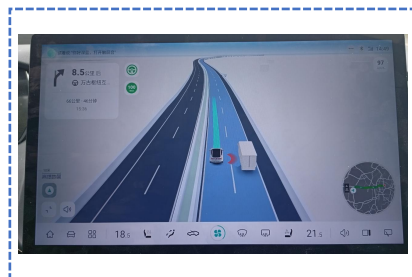
功能完成度得分：98.97分/100分

最终得分 = min{车辆安全性得分, 功能完成度得分} = 96.07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	SC7006AAEBEV
生产厂家	重庆长安汽车股份有限公司
制造年月	2023-12-18
NP功能商业名称	NID高速领航智驾辅助
NP功能软件版本	Deepal AD 1.0
车辆识别代号	LS6A2E0M0PA500378



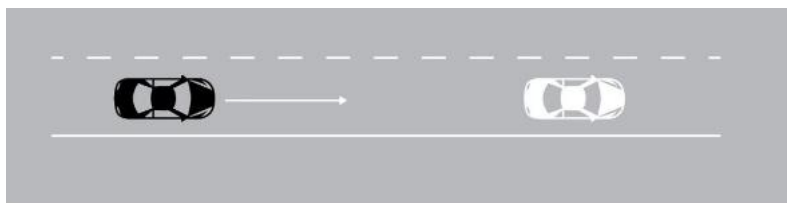
### 导航智能驾驶传感器及算力配置

类型	数量/性能
摄像头	12个
毫米波雷达	5个
激光雷达	0个
智能驾驶芯片	21TOPS

## 车辆安全性测试

96.07分 / 满分100分

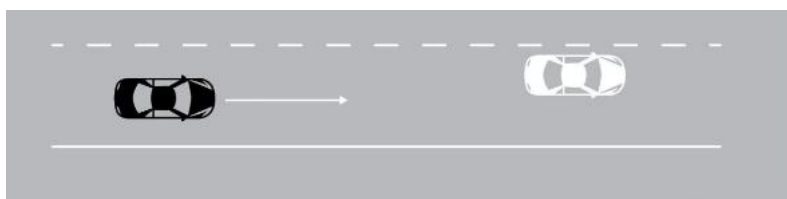
### ① 前车静止 (直道)



得分  
14分

满分  
14分

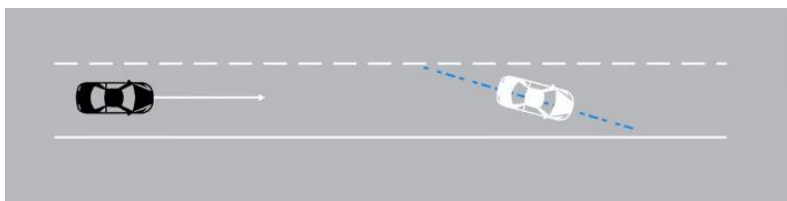
### ② 前车静止 (直道) - 目标车偏置



得分  
14分

满分  
14分

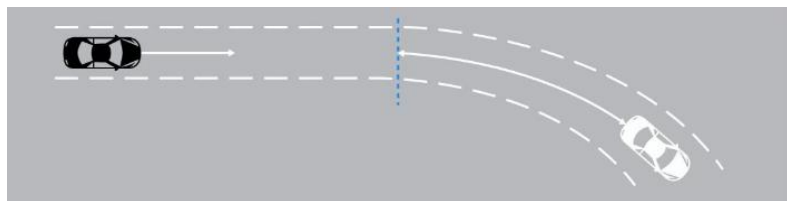
### ③ 前车静止 (直道) - 目标车斜置



得分  
14分

满分  
14分

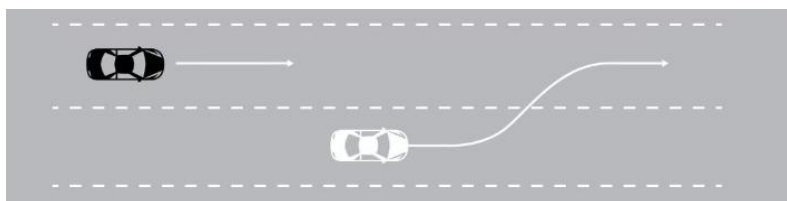
### ④ 前车静止 (弯道)



得分  
14分

满分  
14分

### ⑤ 前车切入



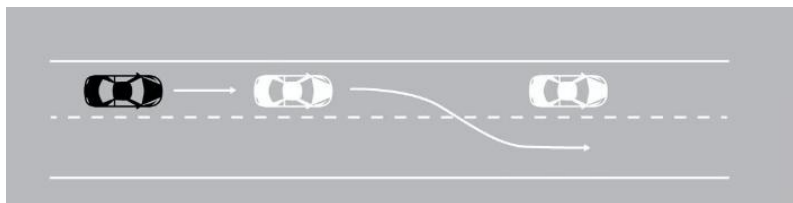
得分  
13.07分

满分  
14分

## 车辆安全性测试

96.07分 / 满分100分

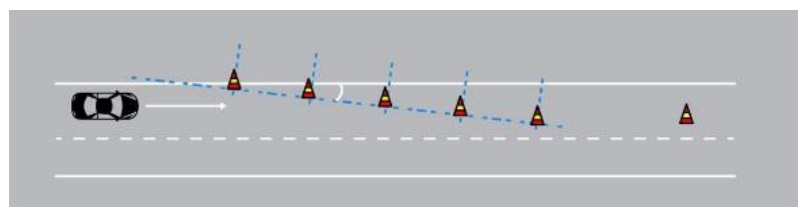
### ⑥ 前车切出



得分  
14分

满分  
15分

### ⑦ 交通锥避让



得分  
13分

满分  
15分

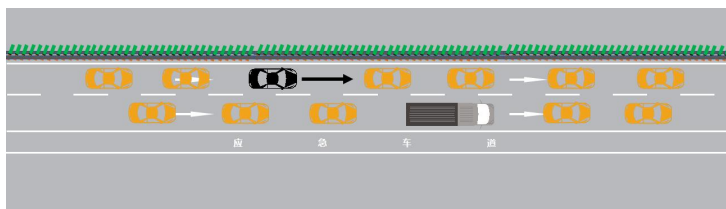
### 测试照片



## 功能完成度测试

98.97分 / 满分100分

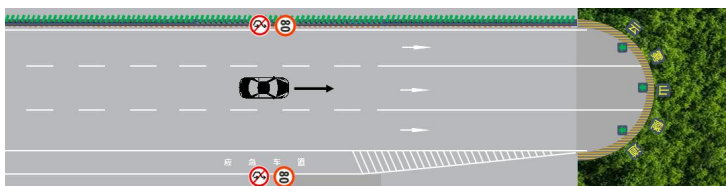
### ① 拥堵走停



得分  
5.00分

满分  
5分

### ② 隧道通行

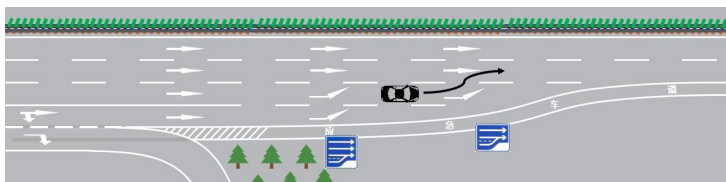


得分  
5.00分

满分  
5分

### ③ 车道尽头导航变道

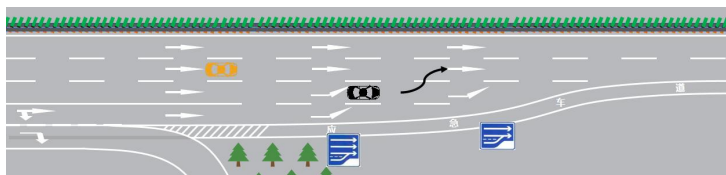
工况1：主车车道前方及相邻车道无环境车



得分  
5.00分

满分  
5分

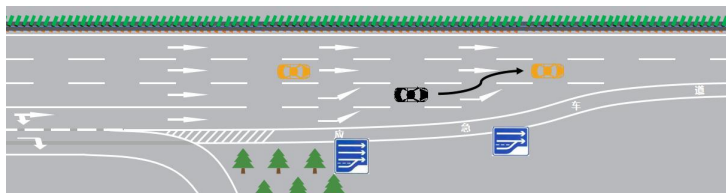
工况2：主车车道前方无环境车，相邻车道有 1 辆环境车



得分  
5.00分

满分  
5分

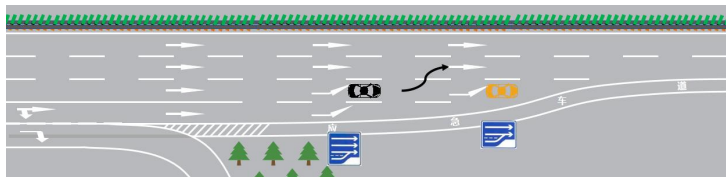
工况3：主车车道前方无环境车，相邻车道有 2 辆环境车



得分  
3.80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

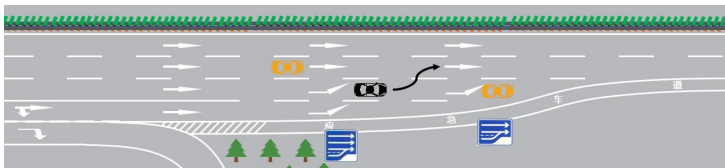
满分  
5分

## 功能完成度测试

98.97分 / 满分100分

### ③ 车道尽头导航变道

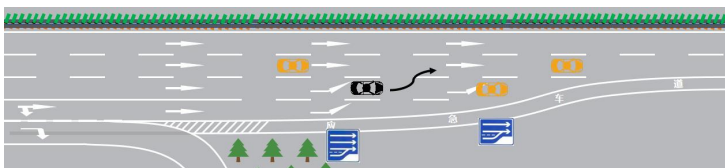
工况5：主车车道前方有 1 辆环境车，相邻车道有 1 辆环境车



得分  
4.00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

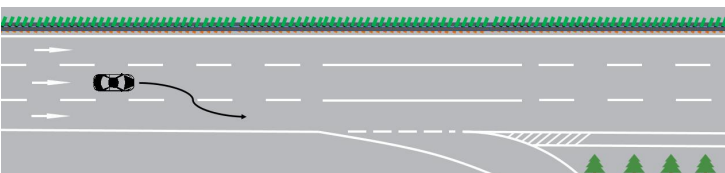


得分  
3.17分

满分  
5分

### ④ 高速汇出匝道

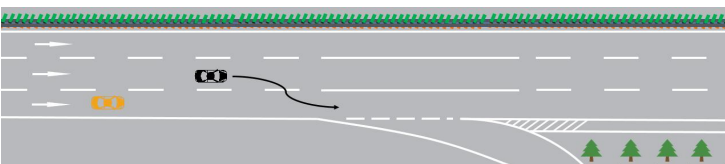
工况1：主车车道前方及相邻车道无环境车



得分  
5.00分

满分  
5分

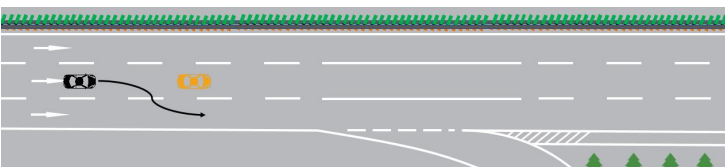
工况2：主车车道前方无环境车，相邻车道有 1 辆环境车



得分  
5.00分

满分  
5分

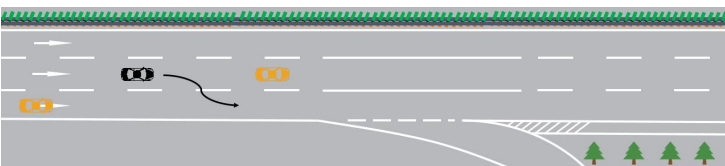
工况3：主车车道前方有 1 辆环境车，相邻车道无环境车



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

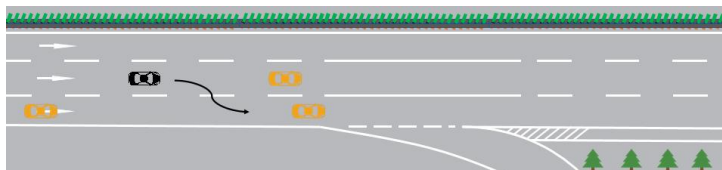
满分  
5分

## 功能完成度测试

98.97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  
3.67分

满分  
5分

### ⑤ 匝道内路线选择

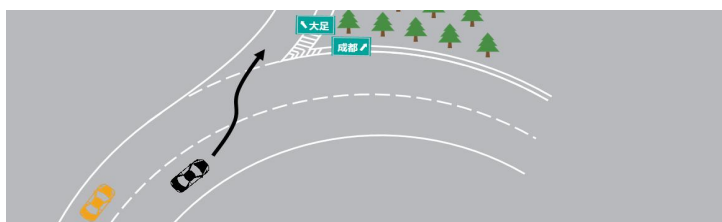
工况1：主车车道前方及相邻车道无环境车



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

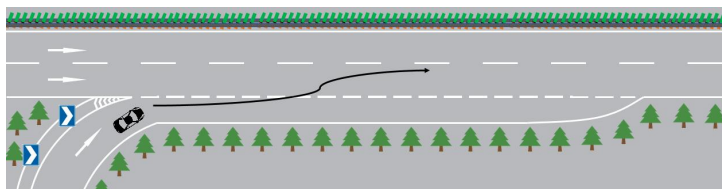


得分  
5.00分

满分  
5分

### ⑥ 匝道汇入高速

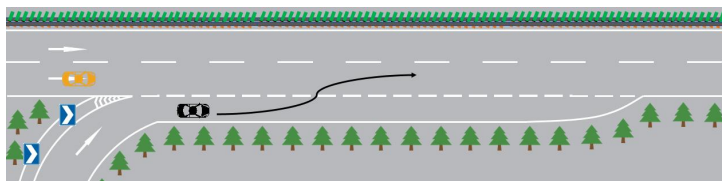
工况1：主车所在匝道前方及相邻车道无环境车



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

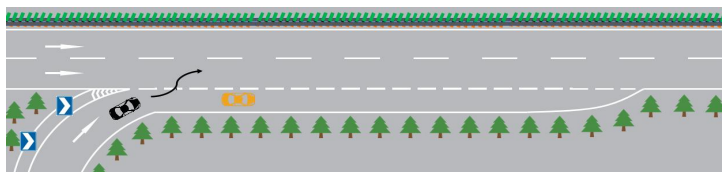
满分  
5分

## 功能完成度测试

98.97分 / 满分100分

### ⑥ 匝道汇入高速

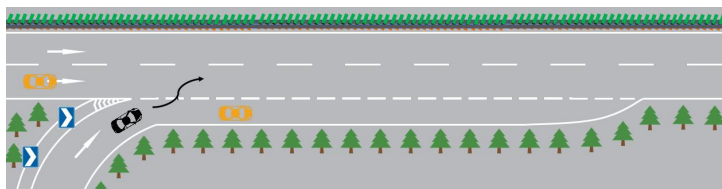
工况3：主车所在匝道前方有 1 辆环境车，相邻车道无环境车



得分  
5.00分

满分  
5分

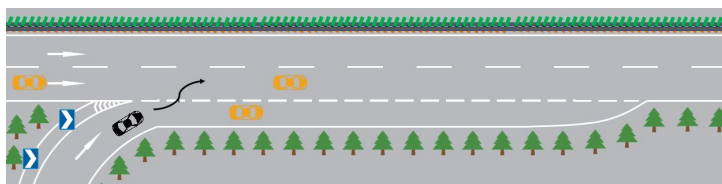
工况4：主车所在匝道前方有 1 辆环境车，相邻车道有 1 辆环境车



得分  
3.50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  
2.83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

98.97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	2.00
智慧避让侧方大型车辆	3.00
主车回避并行相邻车道环境车	3.00

### 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，在直道和弯道场景中均能在120km/h速度以下较早的识别前方静止车辆，并进行制动；在前车切入场景中能在110km/h速度以下能够识别前方切入车辆，并进行制动。挑战场景中，在目标车切出场景中能在110km/h速度以下完成前车切出及对第二目标物的识别和制动；在交通锥避让场景中能在100km/h速度以下识别交通锥并进行制动。

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