

小鹏 G6

2023款 580长续航 Max

2023



导航智能驾驶测评 (高速公路)

智能行车



G+

81.61分

车辆安全性得分：81.61分/100分

功能完成度得分：95.00分/100分

最终得分 = min{车辆安全性得分, 功能完成度得分} = 81.61分

注：G+代表极优秀水平，满分100分

基本信息

车辆类型	纯电动多用途乘用车
整车型号	NHQ6480BEVFA
生产厂家	肇庆小鹏新能源投资有限公司
制造年月	2023-10
NP功能商业名称	高速导航辅助驾驶HNGP
NP功能软件版本	Xmart OS 4.5.0
车辆识别代号	L1NNSGHA4PB027765



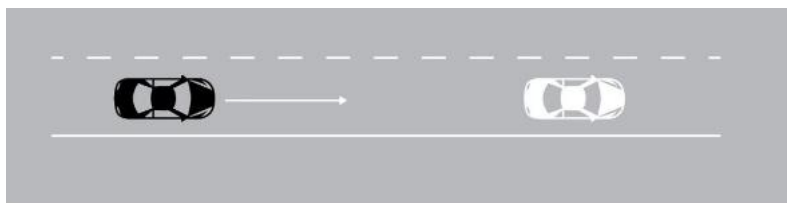
导航智能驾驶传感器及算力配置

类型	数量/性能
摄像头	12个
毫米波雷达	5个
激光雷达	2个
智能驾驶芯片	508TOPS

车辆安全性测试

81.61分 / 满分100分

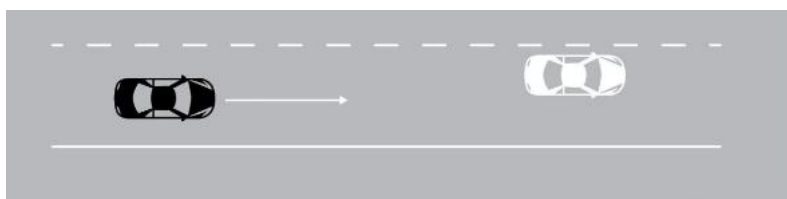
① 前车静止 (直道)



得分
13.07分

满分
14分

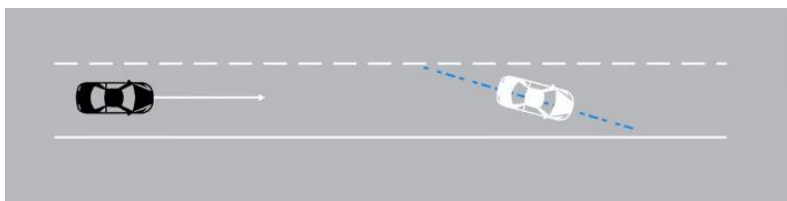
② 前车静止 (直道) - 目标车偏置



得分
13.07分

满分
14分

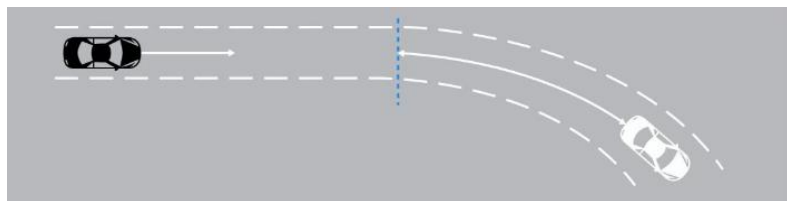
③ 前车静止 (直道) - 目标车斜置



得分
13.07分

满分
14分

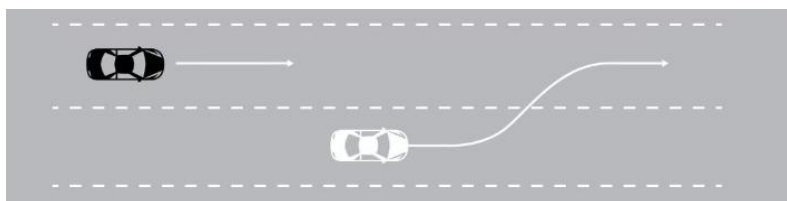
④ 前车静止 (弯道)



得分
13.07分

满分
14分

⑤ 前车切入



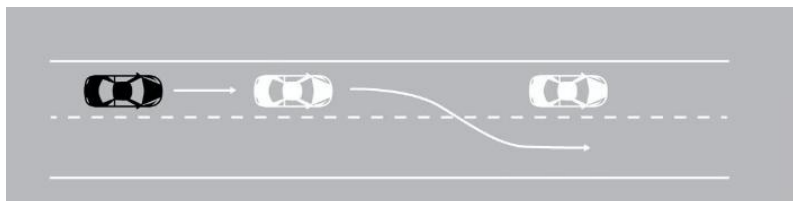
得分
9.33分

满分
14分

车辆安全性测试

81.61分 / 满分100分

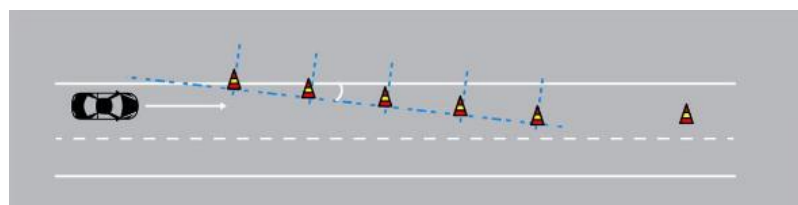
⑥ 前车切出



得分
9.00分

满分
15分

⑦ 交通锥避让



得分
11.00分

满分
15分

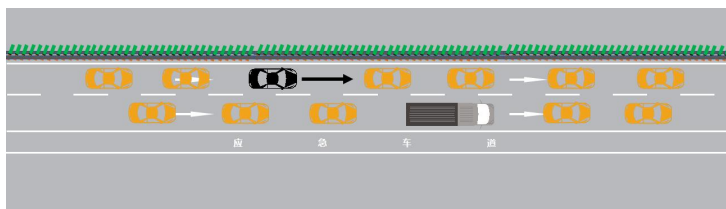
测试照片



功能完成度测试

95.00分 / 满分100分

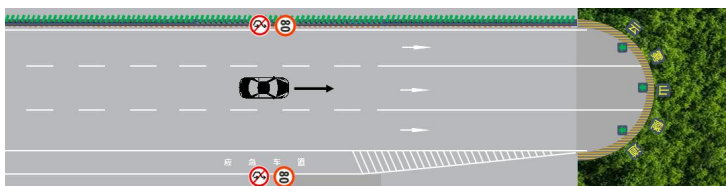
① 拥堵走停



得分
5.00分

满分
5分

② 隧道通行

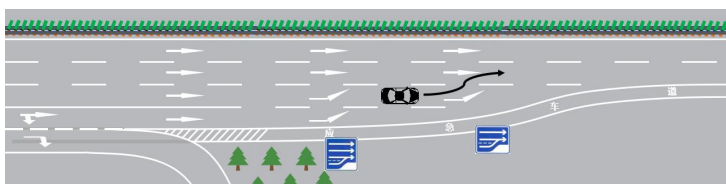


得分
5.00分

满分
5分

③ 车道尽头导航变道

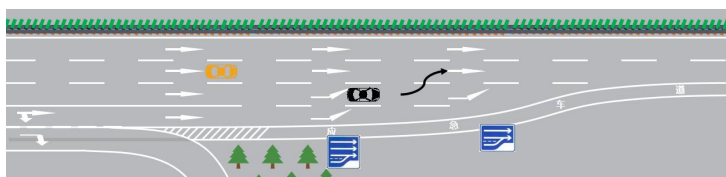
工况1：主车车道前方及相邻车道无环境车



得分
5.00分

满分
5分

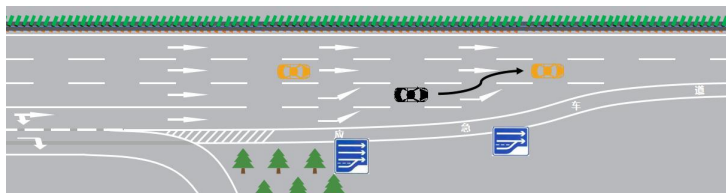
工况2：主车车道前方无环境车，相邻车道有 1 辆环境车



得分
5.00分

满分
5分

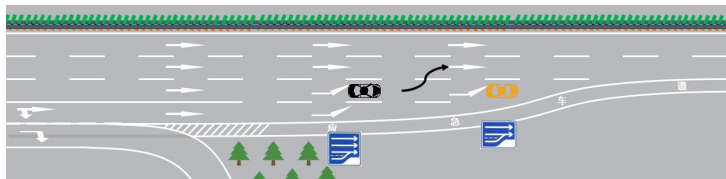
工况3：主车车道前方无环境车，相邻车道有 2 辆环境车



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

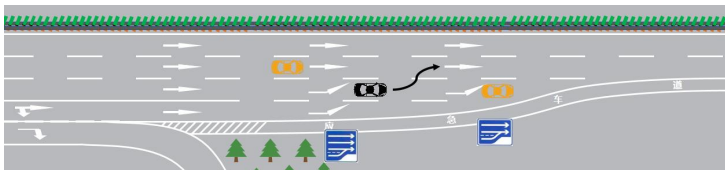
满分
5分

功能完成度测试

95.00分 / 满分100分

③ 车道尽头导航变道

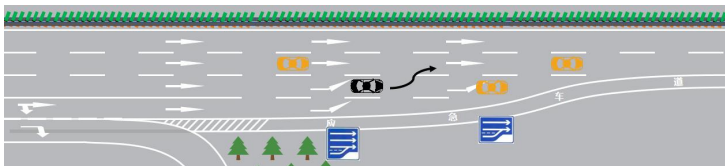
工况5：主车车道前方有 1 辆环境车，相邻车道有 1 辆环境车



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

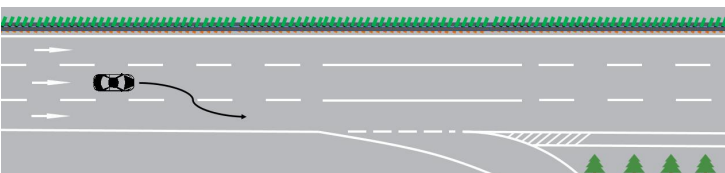


得分
5.00分

满分
5分

④ 高速汇出匝道

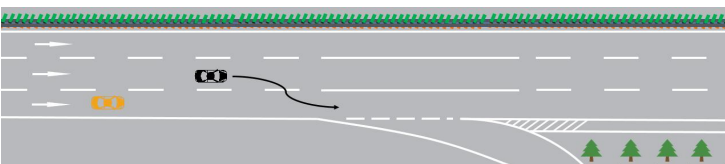
工况1：主车车道前方及相邻车道无环境车



得分
5.00分

满分
5分

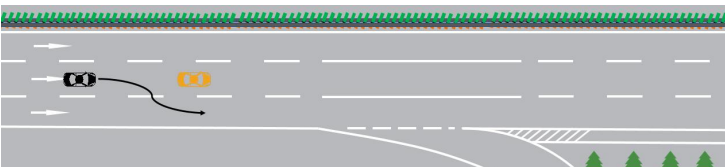
工况2：主车车道前方无环境车，相邻车道有 1 辆环境车



得分
5.00分

满分
5分

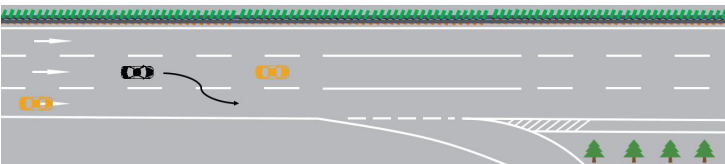
工况3：主车车道前方有 1 辆环境车，相邻车道无环境车



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

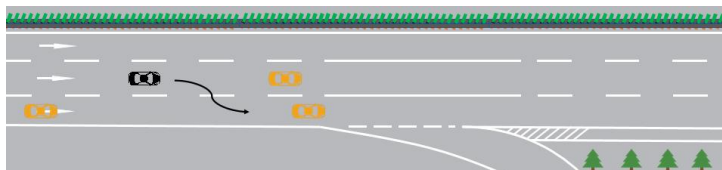
满分
5分

功能完成度测试

95.00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
5.00分

满分
5分

⑤ 匝道内路线选择

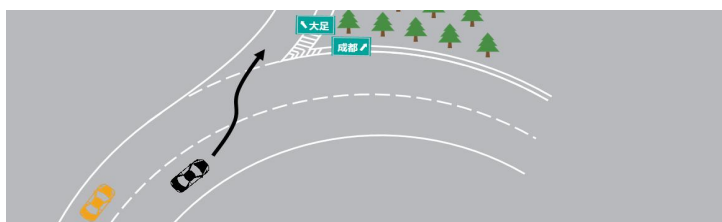
工况1：主车车道前方及相邻车道无环境车



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

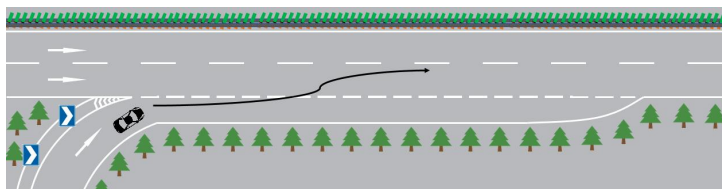


得分
5.00分

满分
5分

⑥ 匝道汇入高速

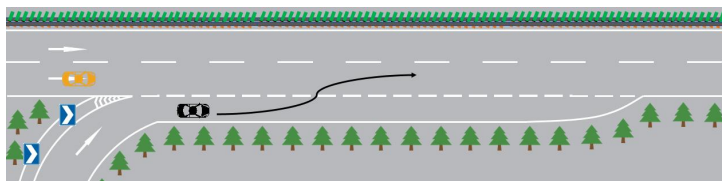
工况1：主车所在匝道前方及相邻车道无环境车



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

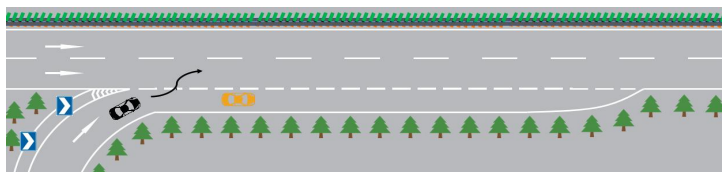
满分
5分

功能完成度测试

95.00分 / 满分100分

⑥ 匝道汇入高速

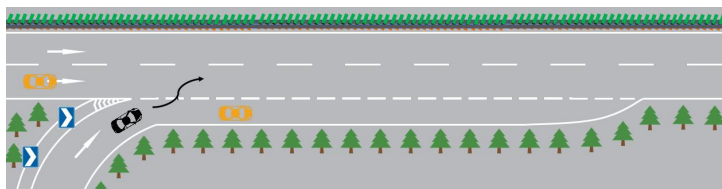
工况3：主车所在匝道前方有 1 辆环境车，相邻车道无环境车



得分
5.00分

满分
5分

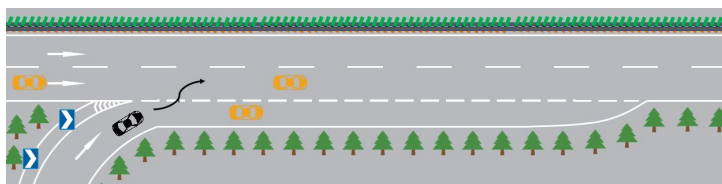
工况4：主车所在匝道前方有 1 辆环境车，相邻车道有 1 辆环境车



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
5.00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	10
	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

95.00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	2.00
智慧避让侧方大型车辆	0
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110km/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70km/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60km/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80km/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；罚分项中对变道不打转向灯进行了扣分；加分项中该车辆遇到前方车辆慢行能智能变道和回避并行相邻车道环境车。