车载多模态智能交互系统软件需求分 析报告

2211392 郭笑语

目录

- 1. 背景
- 2. 目标
- 3. 用户分析
 - 3.1 驾驶员
 - 3.2 乘客
 - 3.3 车辆维护人员
 - 3.4 系统管理员
- 4. 业务描述
- 5. 功能需求
 - 5.1 多模态输入融合
 - 5.2 系统管理功能
 - 5.3 智能决策与响应
- 6. 数据需求
 - 6.1 数据类型与来源
 - 6.2 数据处理与存储方式
 - 6.3 数据安全与隐私保护
- 6. 创新功能
- 7. 非功能需求
- 8. 开发要求
 - 9.1 技术栈和平台
 - 9.2 模块化架构
 - 9.3 可测试性与调试
 - 9.4 安全开发

9. 系统运行要求

- 10.1 性能要求
- 10.2 环境适应性
- 10.3 安全与稳定性
- 10.4 电源管理
- 10.5硬件配置要求
- 10.6软件配置要求

1. 背景

随着汽车向智能化发展的演进,车载人机交互正从传统的按钮和触摸屏逐步转向更加自然的多模态交互方式。智能座舱作为汽车智能化的重要组成,其核心功能之一就是提供多模态的交互体验,以实现更加自然、高效的信息交换和服务。近年来,人工智能技术(尤其是大模型)的融入,极大地提升了车载交互的智能化水平。比如,百度、华为、腾讯、科大讯飞等公司的大语言模型通过语音识别、视觉识别和多模态融合等AI技术,显著提升了智能座舱的个性化服务和用户交互体验。自适应的多模态交互被认为有助于提高驾驶安全性和用户对系统的信任度,同时让车内交互更加贴合用户的情境和需求。总的来看,人工智能和多模态融合正引领车载交互从以设备为中心转向以人为中心,未来车内助手将更具对话性、智能性,为驾驶者和乘客提供更佳的用户体验。

2. 目标

本系统旨在打造一个部署于安卓平台的车载多模态智能交互系统,以提升车辆人机交互的安全性、便捷性和智能化水平。具体目标包括:

- 提升驾驶安全:通过语音、手势等非接触式交互方式,减少驾驶员视线离开道路和双手 离开方向盘的频率,从而降低驾驶分心的风险。在复杂路况下,系统可智能筛选或延迟 次要交互请求,优先保证行车安全。
- 提高交互便捷性:利用多模态输入让用户以最自然的方式控制车载系统。例如,驾驶员可以直接说出导航目的地或通过手势调节音量,无需繁琐的物理操作。不同模态的结合还能实现"所见即所得"的交互,提高效率。
- 增强用户体验:借助AI大模型的强大理解和生成能力,提供更智能、更个性化的服务。 系统能够记住用户偏好、理解上下文,以对话式的方式提供服务,让交互过程更贴心、 人性化。
- 支持主动式服务:在适当情况下系统能够主动提醒或帮助用户,例如检测到驾驶员疲劳时发出警示,或在乘客凝视某景点时主动提供相关信息。这种主动交互有助于打造更智慧的座舱体验。

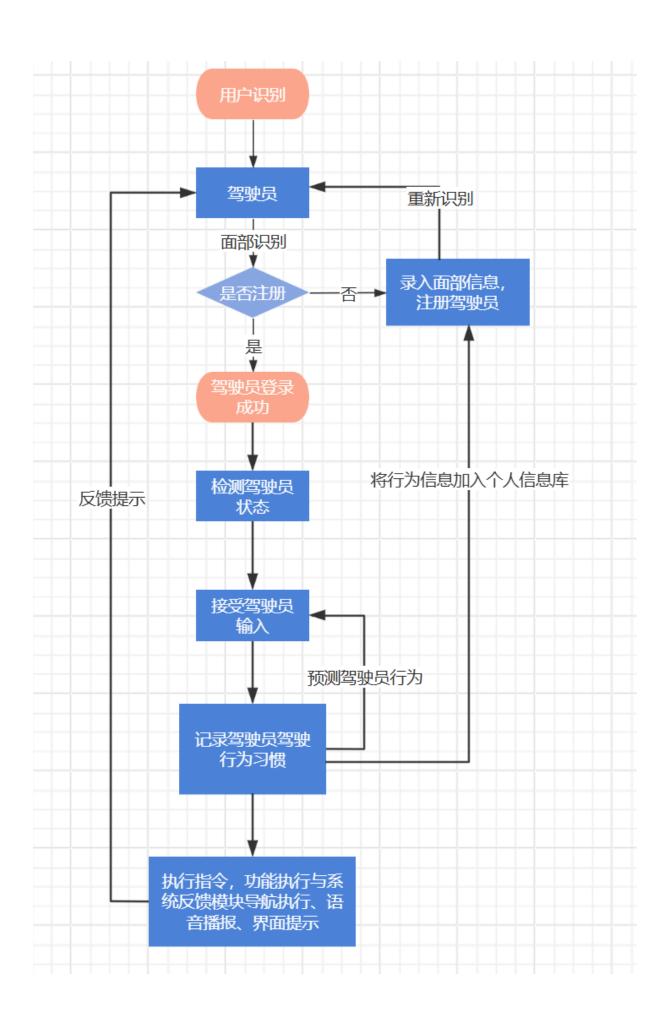
3. 用户分析

本系统面向不同角色的用户提供定制化的交互功能和体验。主要用户包括驾驶员、乘客、车辆维护人员以及系统管理员,以下分析各类用户的典型需求和使用场景。

驾驶员

驾驶员是系统的主要交互对象,他们在行车过程中需要方便、安全的方式来获取信息和控制 车辆功能。典型需求包括:

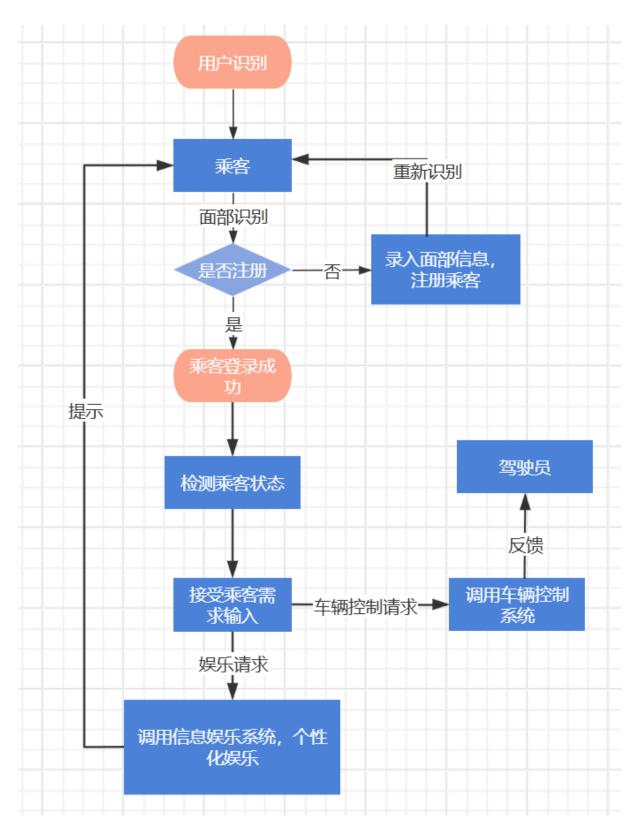
- 导航和路况询问: 驾驶员希望通过语音对话获取导航路线、实时路况、目的地信息等, 而无需分心查看屏幕。
- 车辆功能控制:在驾驶时可通过语音或简单手势控制空调温度、音响音量、接打电话、 切换音乐等。例如,驾驶员说出"调高温度"或做出向上的手势即可升高空调温度设置。
- 安全提醒与辅助:系统通过视觉模态(如摄像头)监测驾驶员状态,当检测到疲劳(如打哈欠、眼皮下垂)或注意力分散时,及时通过语音警示。同时在驾驶员遗忘某些操作(如未系安全带、转向灯未关闭)时给予提醒。
- 最小化干扰: 驾驶员需要的是一个尽可能降低干扰的助手。系统应能根据当前驾驶环境自动调整交互方式,例如高速行驶时减少不必要的语音对话,更多依赖简短提示; 在停车等安全环境下再进行复杂交互。



乘客

乘客作为车内的另一类用户,可能处于副驾驶或后排座位。他们的需求更多偏向娱乐和舒适,以及协助驾驶等方面:

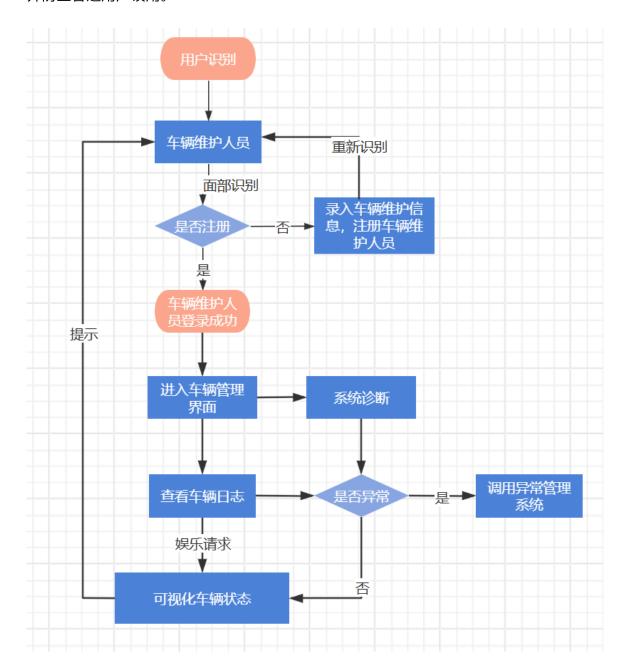
- 信息娱乐:乘客希望通过语音与系统交互来播放音乐、视频,或查询天气、新闻等。他们可以说出"播放下一首歌曲"或者用手势来切换歌曲。
- 车辆环境控制:乘客(尤其是后排乘客)可能希望调节各自区域的空调温度、照明亮度等。系统应支持乘客语音命令,如"后排调高温度至24度",系统能够识别命令针对后排并执行。
- 导航协助: 副驾驶乘客可能帮忙查询路线、搜索沿途服务(加油站、餐厅)等,通过语 音询问并让系统将结果显示在中控屏或HUD上,供驾驶员参考。乘客的这种查询不应过 多干扰驾驶员视线。
- 个性化娱乐:在长途旅程中,乘客可能希望使用系统提供的游戏、语音聊天机器人等功能来消遣时间。系统需识别乘客身份并切换到相应的个人配置(如喜欢的播放列表等)。



车辆维护人员

车辆维护人员(如4S店技师、车队维修工程师)使用本系统主要在车辆保养、检修等场景下:

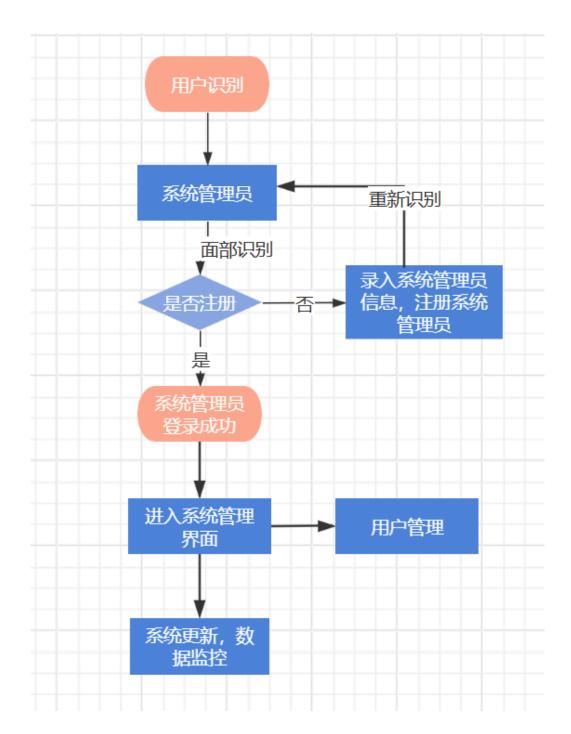
- 系统诊断:维护人员通过系统管理界面或语音交互获取传感器状态、自检结果等。例如 技师可以询问"最近的语音识别模块错误日志"来定位故障。
- 传感器校准:在更换或维修车载摄像头、麦克风等设备后,维护人员可启动系统的校准模式。通过语音指令或手势引导系统进入校准流程(例如"开始摄像头校准"),系统会提示下一步操作并反馈校准结果。
- 日志查阅:系统应提供多模态交互日志给维护人员,用于分析用户报告的问题。例如调取某天的交互记录重现当时驾驶员的语音命令、系统响应和传感器数据,以便排查异常。
- 权限受控的测试:维护人员在道路测试时,可能需要触发一些特定的系统响应(如测试 紧急制动提醒)。系统应允许运维模式下绕过某些安全限制进行测试,但要记录这些操作 并防止普通用户误用。



系统管理员

系统管理员通常是车载系统的软件维护或运营人员,可能来自汽车厂商的后台团队或者车队 管理者。他们关注系统的配置、权限和整体性能:

- 用户管理:管理员需要管理车载系统的用户权限和配置,例如为不同车辆或不同驾驶员 账号分配不同权限(如某些高级功能仅对特定用户开放)。
- 系统配置下发: 当软件有更新或需要调整参数(例如语音识别的敏感度阈值)时,管理员通过后台或OTA方式下发配置。系统应支持远程配置更新,并在本地提供只读视图让管理员核对配置应用情况。
- 数据监控与分析:管理员会定期收集系统使用情况数据和日志进行分析,包括语音识别准确率、多模态融合成功率、用户常用命令统计等,以便持续改进系统。系统需提供安全的数据导出或接口供管理平台使用。
- 安全与隐私合规:管理员需确保系统符合相关的安全和隐私法规。例如对存储的语音、 影像数据定期检查并做好脱敏、加密处理,并控制数据访问权限。发生异常(如数据泄 露风险)时,能够及时收到警报并采取措施。



4. 业务描述

本系统整体业务流程包含从多模态感知用户意图,到解析命令并作出智能响应,再到后台管理和优化的闭环过程。用户通过语音、手势、视线等多种方式与系统交互,系统前端的感知层融合这些输入,理解用户的意图,然后由决策层根据当前驾驶情境和优先级制定响应,最后通过语音播报、屏幕显示或车辆执行机构等进行反馈或动作。同时,系统管理模块贯穿始终,负责配置管理和日志记录。下图展示了系统各模块及其关系的业务流程:

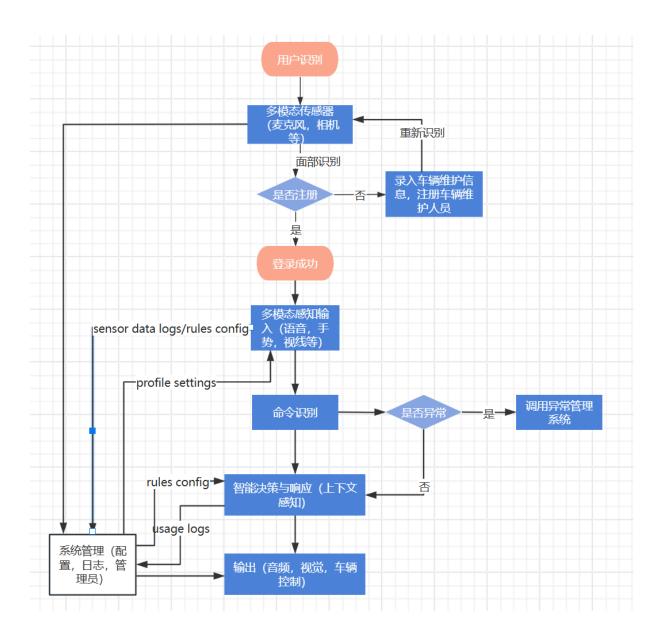


图1: 车载多模态交互系统的整体流程示意图。用户(驾驶员/乘客)通过麦克风、摄像头等多模态传感器提供语音、手势、视线等输入信号,进入多模态感知与输入融合模块进行处理和识别。然后进入指令识别模块解析出具体指令,由智能决策与响应模块结合驾驶情境进行处理,最终通过输出设备(语音播报、屏幕显示、车辆控制执行等)反馈给用户。同时,系统管理模块作为支撑,对前述过程中的数据进行日志记录,并提供配置下发和权限控制(如根据用户配置调整感知模块参数)。各模块协同工作,形成从感知→理解→决策→执行的闭环业务流程。

在上述流程中,多模态感知模块获取来自不同通道的用户输入信号,例如识别语音指令文本、检测手势动作、捕捉用户的目光注视点等。随后,指令识别模块对融合后的多模态信息进行语义理解,将用户意图转换为系统能够执行的命令或请求。智能决策模块则考虑车辆当前状态(行驶速度、道路环境)、用户状态(驾驶员或乘客、注意力水平)等上下文,对命令进行合理性判断和优先级排序,选择最优的响应方案。如果有冲突或不安全的指令,将给予拒绝或延迟执行并反馈原因。最后,执行层通过合适的反馈方式完成与用户的交互,例如语音助手播报结果、在中控屏上显示信息,或直接控制车辆功能(如调节空调、打开天窗)。整

个过程中系统管理模块持续监控各功能模块运行状况,记录交互日志和系统事件,确保系统可追溯、可维护,并根据需要调整系统参数以优化用户体验。

5. 功能需求

本章节详细描述车载多模态智能交互系统的主要功能需求,涵盖多模态输入处理、系统管理以及智能决策响应等方面。

5.1 多模态输入融合

该模块负责接收和融合用户的多种形式输入,实现自然直观的人机交互。具体包括:

- 语音控制:提供高精度的语音识别与自然语言理解能力。支持用户通过语音执行各种操作,例如导航目的地输入、播放音乐、拨打电话、设置空调等。语音助手应具备上下文对话能力,可以连续对话而无需每次唤醒,并能够识别不同说话人的基本指令。语音输入的处理需要在嘈杂的车内环境中保持较高准确率,确保驾驶途中语音命令依然可靠。
- 手势识别:通过车内摄像头捕捉手部动作,识别预定义的手势命令。一些典型手势如: "挥手"用于切换下一曲音乐,"握拳"用于暂停播放,"两指捏合"用于缩放地图等。手势识别应在白天和夜晚等不同光照条件下可靠工作,并避免将乘客的随意动作误识别为指令(需要结合上下文判断手势意图)。手势交互为用户提供了静音情况下或不方便说话时的一种补充控制手段。
- 视觉交互:利用车内摄像头和计算机视觉技术,实现对用户目光和面部状态的感知,包括:
 - 关注区域识别:检测驾驶员当前视线焦点区域。例如识别驾驶员是在注视前方道路、后视镜、中控屏幕还是某个实体按钮。这样当驾驶员通过语音下达模糊指令(如"调高这里的温度")时,系统可根据其视线判断所指代的空调区域。又如当驾驶员凝视某处外部建筑时,系统可以猜测其可能希望了解该建筑信息。
 - 头部姿态识别:追踪驾驶员头部朝向和姿态变化,用于推断注意力分布和意图。例如 检测驾驶员频繁向后回头,系统可以询问是否需要切换后视影像辅助倒车;若检测到 驾驶员长时间低头(可能在看手机),可发出提醒以确保安全。
 - 眼动追踪:实时跟踪驾驶员眼球运动,用于疲劳监测和辅助交互。一旦检测到眼睛闭合时间过长或眨眼频率异常,系统立即给予疲劳驾驶警报。眼动数据也可与其他模态结合实现创新交互,如结合视线定位和语音命令来精确控制指定对象(详见后文创新功能部分)。

值得注意的是,本系统的多模态输入融合强调各模态信息的互补和一致性。当用户同时给出语音和手势时,系统将综合判断。例如驾驶员说"下一首"同时挥手划过,系统应将这两个输入识别为同一意图(切换歌曲),提高识别的准确性和交互的自然度。系统需要有冲突检测机制:当不同模态输入含义冲突时(例如语音说"打开空调"但手势似乎表示关闭),应根据环境和历史行为判断以哪个为准,或通过语音询问用户以澄清意图。

5.2 系统管理功能

系统管理模块提供配置、监控和记录分析等支撑功能,保证系统长期稳定运行并可持续改进:

- 用户个性化配置:支持针对不同用户(驾驶员ID或乘客)定制交互参数和偏好设置。包括语音助手的个性化配置(如唤醒词、自定义回应风格),手势灵敏度调整,UI显示主题,以及辅助功能开关(如是否开启驾驶员监测)。这些配置可由用户在安全状态下通过语音或触屏界面调整,并由系统保存以在用户下次驾车时自动应用。管理员也可以预先为车辆设定默认配置模板。
- 多模态交互日志记录与分析:系统应实时记录各类交互事件和系统决策过程,形成日志文件。例如保存每条语音命令的识别结果、手势识别结果、当时车辆速度和时间戳、系统采取的响应等。日志数据经过适当的匿名化处理后,可供管理员或维护人员下载分析,用于改进系统算法或排查问题。同时,系统可以内置简单的分析模块,统计一段时间内常用的指令、识别准确率等,在管理界面以报表形式呈现,帮助优化交互设计。
- 系统权限管理:提供分级权限控制,确保系统功能安全使用。不同用户角色对系统的某些功能具有不同权限,例如普通驾驶员在行车过程中可能被限制使用视频播放等会严重分心的功能,而乘客在其座位显示屏上则不受此限。再如维护人员可以进入调试模式读取传感器数据,但此模式对一般用户隐藏。系统需要支持管理员创建/删除用户账户、分配角色权限,并在交互时根据用户身份自动应用权限策略。当用户尝试执行超出权限的操作时,系统给予友好提示并拒绝执行。

5.3 智能决策与响应

该模块是系统的大脑,负责根据识别的用户指令和环境上下文进行决策规划,选择适当的响应执行。主要功能包括:

- 指令优先级管理: 当同时收到多条指令或请求时,系统需要按照优先级执行。例如,驾驶过程中"紧急刹车"指令必须高于正在进行的音乐播放指令。又如当驾驶员和前排乘客几乎同时发出不同请求,系统应优先响应驾驶员的请求以确保行车有关事项不被延误。优先级的划分原则可以预先配置(安全相关 > 驾驶相关 > 信息娱乐类),并在运行中根据上下文动态调整。此外,系统应处理重复指令和冲突指令: 对于用户在短时间内连续重复的相同指令,可智能忽略多余执行;对于冲突指令(如一个用户要求降温而另一用户要求升温),系统可根据权限或预设策略决定执行哪个,并向另一方给出解释。
- 驾驶场景自适应:系统应感知车辆所处的行驶场景,自适应调整交互策略。在高速行驶或复杂路况下,系统减少向驾驶员输出冗长的语音对话,而以简洁提示为主,避免分散其注意力;在车辆停止或低速巡航时,则可以进行较为详细的对话和屏幕交互。例如,行驶中如果驾驶员请求阅读长短信,系统可以提议改为语音简述要点而非全文逐字朗读。又例如夜间行车时,界面应自动切换为深色简洁模式并降低屏幕亮度,语音提醒音量适当调低以免刺激驾驶员。通过感知环境光线、车速、导航状况等,系统实现交互方式对环境的自适应。这样的设计能够确保无论是在高速公路、城市拥堵还是恶劣天气下,系统都以最合适的方式提供服务,提高安全性和用户满意度。
- 异常状态反馈: 当系统检测到异常情况或无法正常完成指令时,必须及时反馈给用户, 并提供建议的解决方案。例如,如果语音指令无法识别(可能是噪音干扰或超出系统能)

力),系统应语音回复"抱歉,我没有听清楚,请再试一次"或提供帮助提示。如果某功能在当前驾驶状态下不可用(例如高速行驶时试图播放视频),系统应礼貌地解释原因:"当前车速较快,出于安全已暂停该功能"。在检测到系统自身出现故障或部分模块不可用时(如摄像头故障导致手势识别不可用),也要通知用户某些交互方式暂不可用,并在后台通知管理员。对于涉及安全的异常(如驾驶员长时间没有对警报做出反应),系统可逐级升级反馈手段,比如从语音提示升级到蜂鸣警报,必要时触发车辆的紧急预警系统。总之,异常状态反馈机制确保用户始终知晓系统状态,增强信任感,并在需要时得到明确指导。

6. 数据需求

6.1 数据需求描述

本系统涉及多模态交互,涉及多个数据类型和数据源,主要包括:

数据类型	来源模块	说明
语音输入音频数据	车载麦克风 / 语音识别模块	主要来自用户发出的语音指令,用于语音识别 和命令解析。
语音转文本内容	ASR引擎(本地或云端)	语音输入的文本化结果,用于后续的自然语言 处理和命令识别。
手势动作图像	车内摄像头 / 手势识别模块	来自车内摄像头的图像数据,用于识别驾驶员 或乘客的手势操作。
眼动轨迹/注视点数 据	眼动追踪模块	由眼动追踪设备提供的用户视线数据,用于疲 劳检测或精准控制交互。
面部状态/姿态图像	车内摄像头 / 计算机视觉模块	来自车内摄像头的图像数据,用于监控驾驶员 的面部表情和姿态,辅助疲劳检测。
用户ID与行为偏好	用户管理模块	每个用户的唯一ID和用户行为记录,用于个性 化服务和权限管理。
车辆运行状态数据	车辆总线 / Android Auto接口	车辆的实时状态数据,包括车速、油量、环境 参数等,提供语义决策支持。
环境上下文数据	车辆控制系统模块(如光线、 温湿度、温度等)	来自车内传感器的数据,用于场景自适应交 互,如根据光线自动调节UI亮度。
用户交互日志	多模态融合模块 + 决策模块	包含用户所有交互操作的记录,用于行为分 析、模型优化和维护调试。
故障/异常记录	系统监控模块	系统监控和错误日志数据,用于运维监控和故 障定位。

6.2 数据流图

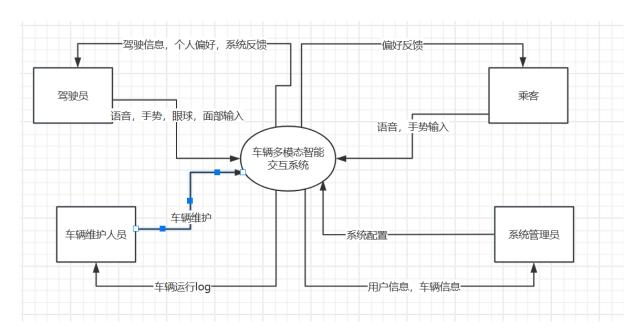
顶层数据流图:

• 外部实体:

。 驾驶员、乘客、车辆维护人员、系统管理员等,作为系统的输入和输出的提供者或接收者。

• 数据流:

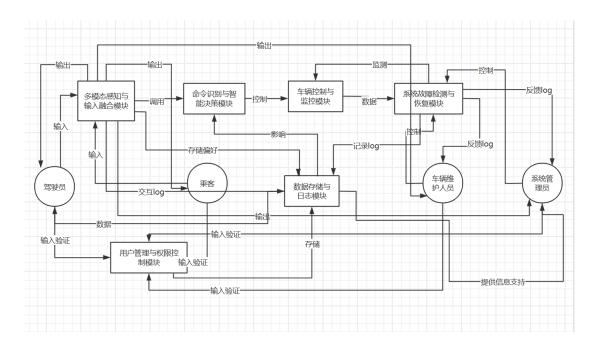
。 驾驶员的语音命令、手势、视线等输入流入系统的多模态感知与输入融合模块,并最 终输出到语音播报、屏幕显示或车辆控制等外部输出模块。



0层数据流图:

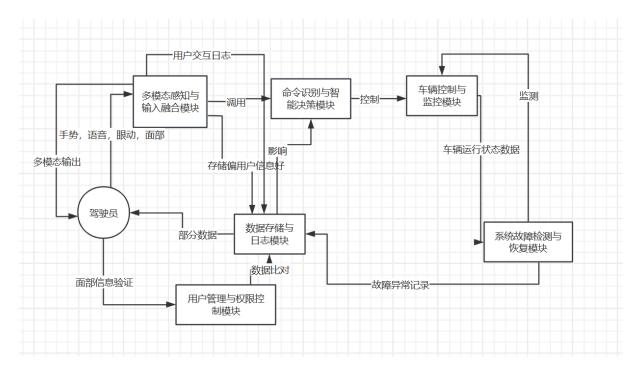
- 多模态感知与输入融合模块:
 - 。 包括语音识别模块、手势识别模块、视觉识别模块等。
 - 。 数据流可以显示用户输入的语音、手势和眼动信息如何流入这个模块,经过处理后生成融合后的用户指令。
- 命令识别与智能决策模块:
 - 。 细化为识别命令的过程(例如"播放音乐")以及如何基于当前驾驶情境(车速、道路 环境)做出智能决策。
- 数据存储与日志模块:
 - 。 包括存储用户配置、历史日志、使用记录等,确保系统的个性化和后期分析。
- 系统故障检测与恢复模块:
 - 。 系统实时监控各个模块的健康状态,检测硬件故障、网络延迟、数据异常等。
 - 一旦检测到故障,系统将自动切换到备选方案(如使用本地语音识别模型代替云端服务),并通知管理员。
- 用户管理与权限控制模块:

- 。 负责管理不同用户的身份信息、权限设置、以及系统对不同角色的访问控制等。
- 车辆控制与监控模块:
 - 。 负责控制和监控车辆的各种功能,例如空调调节、座椅加热、灯光控制等。

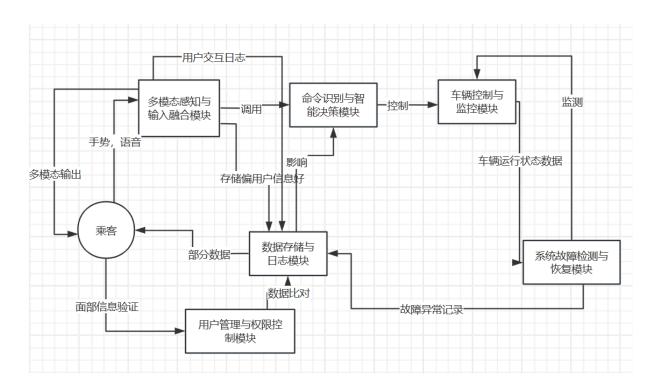


1层数据流图:

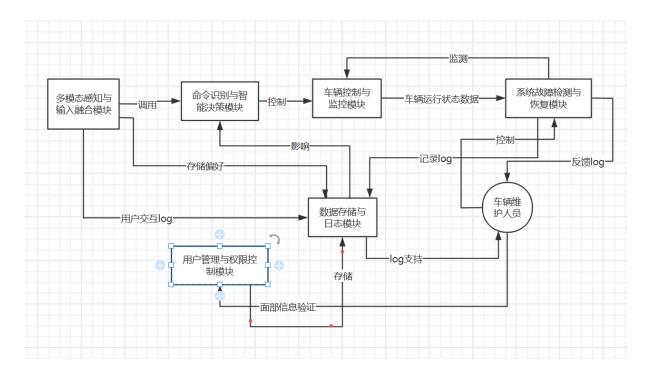
驾驶员数据流图:



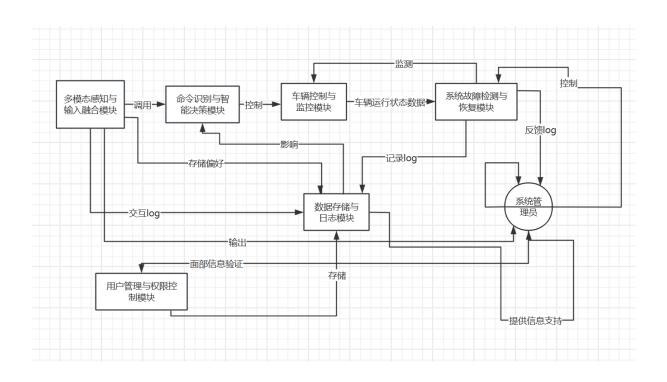
乘客数据流图:



车辆维护人员数据流图:



系统管理员数据流图:



6.3 数据字典

编号	名称	类型/长度	定义	备注
001	user_id	字符串 (20)	系统中唯一标识 每个用户的编号 (驾驶员/乘客/ 维护人员/管理 员)	主键字段
002	role_type	字符串 (10)	用户角色类型, 如 driver、 passenger、 admin、 maintainer	权限控制关键字 段
003	voice_input	文本 (255)	语音识别后的内容(自然语言)	来自 P3 模块
004	gesture_code	字符串 (50)	手势动作的分类 编码(如挥手、 滑动、捏合)	多模态输入
005	gaze_direction	字符串 (30)	注视方向(如中 控屏、车窗、驾 驶仪表)	用于上下文判断

006	intent_label	字符串 (40)	融合后生成的用户意图标签(如播放音乐、导航回家等)	识别用户意图
007	voice_input_audio_data	音频 (不定)	用户的语音输入 数据,用于语音 识别和命令解析	语音输入
008	voice_text	文本 (不定)	语音转化后的文 本内容,供后续 处理和命令识别 使用	语音识别后的文本
009	gesture_image	图像 (不定)	通过车内摄像头 捕捉到的手势图 像数据	用于手势识别
010	eye_tracking_data	轨迹数据 (不定)	用户的眼动轨迹 或注视点数据, 用于疲劳监测或 精准控制交互	眼动追踪数据
011	facial_expression_data	图像 (不定)	面部状态和姿态 的图像数据,用 于辅助疲劳检测 和交互反馈	面部识别数据
012	vehicle_status	数值/结构化数据	车辆的实时状态 数据,包括车 速、油量、环境 参数等,支持决 策响应	车辆状态
013	environmental_data	数值/结构化数据	来自车内传感器 的数据,用于场 景自适应,如光 线、温湿度等	环境数据
014	user_interaction_logs	日志 (不定)	系统与用户交互 的日志记录,供 分析和系统优化 使用	用户行为日志
015	fault_error_logs	日志 (不定)	系统监控和错误 日志数据,用于 运维监控和故障 定位	错误日志

7. 创新功能

本系统设计一项融合语音、手势、眼动追踪三种模态的创新交互功能——"视线选取与语音指令"。该功能允许驾驶员仅需"看"和"说"并辅以简单手势确认,便可直观地与车内外目标进行交互,在特定驾驶场景下提供独特价值。

场景描述: 驾驶员行驶在陌生城市道路上,路旁出现一家感兴趣的餐厅。传统操作需要驾驶员分心查看导航屏幕并手动搜索餐厅信息;但借助本系统的创新功能,驾驶员只需注视该餐厅,系统通过眼动追踪捕捉他的视线焦点,并实时在增强现实抬头显示器上高亮标记该餐厅。随后驾驶员伸出手执行一个"指向"手势以确认目标(也可通过持续注视两秒来确认选定)。系统收到视线+手势的多模态信号后,立即通过语音合成告知餐厅名称。此时驾驶员直接说出: "这是什么餐厅?"系统解析语音询问,根据已选定的目标,通过联网检索回答:"这是Oceanview餐厅,以海鲜闻名。"若驾驶员接着说"带我去那里",系统则立即将该地点设为导航目的地并开始路线引导。整个过程中,驾驶员无需用手触碰任何屏幕,也不必手动查找,只通过"眼看、手指、口述"三种自然动作就完成了信息获取和导航设置,极大降低了操作负荷。

功能价值: 在上述场景中,融合视线、手势和语音的交互方式实现了直观高效的人机对话。 对于驾驶员而言,这种"所见即可说"的体验具有多重价值:

- 降低驾驶分心:驾驶员不用在中控屏幕上输入搜索,也避免了繁琐菜单操作,目光始终 只短暂偏离道路去看目标,减少了分心时间,提高行车安全。
- 提升交互效率:相比传统语音交互需要明确说明目标(例如"导航到前方左侧第二个红色招牌的餐厅"这种冗长描述),视线定位直接提供了目标参照,使语音命令简洁明了。多模态融合使系统对用户意图理解更精准,无需反复确认,大幅加快了交互速度。
- 增强沉浸感和满意度:这种互动方式模拟了人与人交流时的自然行为——用眼神指示对象,用语言提问或指令。用户会感觉车内助手更加聪明、贴心,能够"看懂"他们的意图,从而对系统产生更高的信任和满意度。特别是在导航、路况咨询、景点讲解等驾驶场景下,视线+语音的结合能够提供类似增强现实的体验,让汽车智能助手真正成为驾驶员的"第二双眼睛"和"贴心伙伴"。

除了上述示例,本系统的该创新功能还能延展到其他应用场景,例如:驾驶员看向仪表盘上的某个警示灯并询问"有什么问题?"系统可立即解释该指示灯含义;驾驶员注视副驾驶乘客并说"看看TA想要什么温度",系统识别到驾驶员关注乘客且乘客可能感到热,通过手势互动进一步确认后,自动调节乘客一侧的空调温度。这些场景都体现了多模态融合带来的交互新可能,充分发挥语音、视觉、手势各自优势,实现1+1+1 > 3的效果,为车载交互提供了前所未有的便利性和智能化体验。

8. 非功能需求

• 响应时间:系统应保证实时的交互体验。从用户发出语音或手势指令到系统给出反馈, 延迟应控制在1-2秒以内。关键指令(如安全警报)应在毫秒级及时响应。界面触发的反 馈(如按钮按下后的界面更新)应在100毫秒级以确保流畅。对于依赖云端的大模型处 理,也需采取本地先行反馈机制,在等待复杂结果时先给出语音/视觉形式的确认,让用 户知晓请求已被处理。

- 可靠性:系统作为车载环境下长期运行的软件,需要7x24小时稳定运行。要求平均无故障时间(MTBF)满足汽车电子标准,出现异常也应有降级方案(如某传感器失效时,系统仍能利用其他模态提供基本功能)。系统还应具备断电保护和数据冗余机制,防止意外熄火或重启导致日志丢失或配置重置。软件更新应通过严格验证,支持OTA升级且不中断核心功能服务。
- 安全性:安全性贯穿人机交互和系统控制的各个层面。首先,在交互内容上,系统不得在驾驶关键时刻提供会过度吸引驾驶员注意的内容,例如行车过程中不弹出视频广告等。其次,系统执行物理命令时(如打开车窗、调节座椅)要符合安全规则,例如车辆高速行驶时禁止完全打开乘客门窗等。另外,系统本身需防御网络安全威胁,防止黑客通过多模态入口(如语音指令)进行攻击或注入有害命令。应采用安全验证机制(比如对某些敏感操作进行语音PIN码确认)以确保只有授权人员才能执行关键指令。
- 易用性:作为面向大众用户的交互系统,易用性至关重要。界面和对话设计应遵循直观、一致的原则,新用户无需长时间学习即可上手。语音交互尽可能使用自然语言,对口音和日常表达具有鲁棒性。手势设计要符合用户习惯(例如摇手表示"否"),并避免过于相似的手势产生混淆。系统还应提供适度的引导,如首次使用时通过语音和屏幕教程介绍主要功能。在多用户、多语言环境下,系统能够自动识别语言并切换相应模式,为不同文化背景的用户提供良好体验。
- 数据隐私:系统涉及对语音、图像等个人数据的采集和处理,必须严格遵循数据隐私保护规范。所有本地存储的用户语音命令、面部影像、眼动数据等应加密保存,仅用于提供交互功能和系统改进,未经用户许可不得上传云端或提供给第三方。在需要将部分数据发送至云端的大模型服务时,要提前获得用户同意,并采用匿名化和加密传输,确保云端也无法识别具体个人。系统应提供隐私设置界面,允许用户查看和管理采集的数据类型,并支持清除个人数据。通过实施隐私保护措施,消除用户对监控的顾虑,确保用户愿意放心使用多模态交互功能。

9. 开发要求

开发要求定义了在项目实施过程中,团队应遵循的标准、技术选型、安全保障和协作机制, 以确保系统高质量、可维护、可扩展。

9.1 技术栈和平台

- 操作系统平台: Android Automotive (安卓车载系统) 为主,兼容 Android 11 及以上版本。
- 开发语言:主要使用 Kotlin 和 Java 开发前端与服务逻辑; C/C++用于底层性能模块; Python用于训练和集成AI模型。
- 框架与SDK:
 - Android Jetpack (Lifecycle、Navigation、DataStore 等)
 - TensorFlow Lite / ONNX Runtime (部署轻量级大模型)

- 。 OpenCV(视觉识别与处理)
- 。 MediaPipe 或自研模块(用于手势识别)
- Android Automotive SDK(集成车辆控制功能)
- AI集成方式:优先采用本地推理模型(低延迟、高可靠性),必要时调用云端大模型服务 (需考虑延迟与网络状态)。
- 第三方语音识别/NLP引擎:如科大讯飞、百度UNIT、腾讯云语音等;也可部署私有开源模型(如 Whisper、ChatGLM)。

9.2 模块化架构

- 系统应遵循微服务/插件化架构设计:
 - 。 模态输入模块(语音、手势、视觉)可独立部署
 - 。 多模态融合引擎提供标准接口
 - 。 交互逻辑引擎与UI层解耦,便于升级
- 所有模块之间通信需使用标准API(如AIDL、gRPC、本地消息总线EventBus),并定义统一的数据结构和异常处理机制。

9.3 可测试性与调试

- 每个功能模块应具备完整的单元测试和集成测试用例,使用JUnit、Espresso等工具。
- 提供开发者调试面板,可实时查看:
 - 。 语音/手势识别结果
 - 。 当前融合状态
 - 。 模块运行日志
- 支持记录并回放真实交互场景以便问题复现。

9.4 安全开发

- 强制输入校验、异常捕获机制,防止语音注入或模态欺骗攻击。
- 开发阶段使用代码静态分析工具(如Lint、SonarQube)进行代码质量和安全漏洞检测。
- 加密通信通道、权限认证机制(OAuth2、本地令牌)必须在开发初期就集成。

10. 系统运行要求

系统运行要求保证系统在车载环境下的实际表现满足用户期望、平台稳定性和运营需求。

10.1 性能要求

- 启动时间:系统冷启动不超过5秒,热启动不超过1秒
- 模态响应时间:
 - 。 语音识别完成 + 响应不超过 1.5 秒
 - 。 手势识别响应时间不超过 1 秒
 - 。 多模态融合并决策输出总延迟不超过 2 秒
- 系统资源占用:
 - 。 CPU 使用率长期稳定在 30% 以下
 - 。 内存占用不超过 1.5GB
 - 。 模型推理任务支持异步执行,避免主线程阻塞

10.2 环境适应性

系统应能够在30°C 至 70°C的工作温度范围内稳定运行,并具备高容错性,能够适应不同光照条件(如夜间和强光环境)、车速和路况的变化。在强光条件下,视觉模态的识别准确性应不低于90%。无论是在高速行驶、城市拥堵,还是山区复杂路况下,系统都应能够保持良好的识别能力和响应时间。同时,系统的模态识别算法应具备足够的鲁棒性,在车内嘈杂环境(如开窗或高速风噪)下,仍能够保持超过**90%**的识别准确率,确保用户在各种环境下都能获得稳定的交互体验。

10.3 安全与稳定性

系统应能够在断网状态下继续提供基础的语音和视觉交互功能,确保核心服务不受网络断开 影响。当某一模态模块发生故障(例如语音识别失效)时,系统应自动降级为其他可用模态 继续服务,并通过屏幕或语音提示用户,确保用户不会因故障受到困扰。此外,系统应具备 异常检测机制,能够实时监测并记录内存泄漏、线程死锁、权限错误等关键异常,一旦发生 问题,系统应在后台自动重启相关模块,以恢复正常功能并保障服务的稳定性。

10.4 电源管理

电源管理要求系统能够在车辆电源变化时高效运行,并确保在车辆启动与休眠过程中的快速响应。在待机状态下,系统应能够维持低功耗运行,并支持唤醒监听功能,以确保在用户操作时能够迅速响应。系统还需与车辆电源系统进行联动,在车辆熄火时自动进入休眠状态,并在车辆重新通电时迅速恢复工作。此外,系统应能够与车载电源管理芯片(如DC-DC转换器和电池管理模块)有效集成,确保电源供应的稳定性和高效性,从而保证系统在不同驾驶环境下的持续稳定运行。

10.5 硬件配置要求

系统的硬件配置需确保高性能计算和多模态数据处理的流畅运行,以支持语音识别、手势交 互和视觉监控等功能。 处理器方面,推荐使用多核高性能处理器(如Intel i7或更高版本),以支持实时数据处理和复杂算法运行。最低配置要求为四核ARM Cortex-A73(主频2.0GHz及以上),而推荐配置为八核ARM Cortex-A76或更高规格的处理器,具备更强的计算能力,能够支持异步多任务处理,确保多模态交互的高效性。

内存要求至少为8GB RAM,对于更复杂的场景和数据处理需求,建议配备16GB或更高配置的内存,以确保多任务处理和大数据量分析时的稳定性与流畅性。

存储方面,系统应配备至少128GB的高速存储空间(如SSD),用于操作系统、应用程序和用户数据的存储。如果系统涉及大量视频或图像数据处理,建议扩展至512GB或更高的存储容量,以保证数据处理的高速性和系统的稳定性。

图形处理单元(GPU)应支持OpenGL ES 3.2或更高版本的图形标准,确保图形处理和视觉识别的需求能够得到满足。推荐配置为支持OpenCL或Vulkan的GPU,具有更强的图形和计算处理能力,能够优化视觉识别、增强现实显示以及图形界面的流畅展示。

摄像头和传感器方面,摄像头应具备至少1080p分辨率,并支持红外或低光拍摄功能,以便 在低光环境下精准进行手势识别和驾驶员状态监测。麦克风阵列应内置高质量、具备降噪功 能的设备,确保系统能够在嘈杂车内环境中准确捕捉语音指令。

显示屏要求为10英寸以上的高清触摸屏,分辨率达到1920x1080,确保清晰的界面显示和良好的用户交互体验。

网络连接需要支持4G/5G模块和Wi-Fi,以确保系统能够快速访问云端服务和进行实时数据 更新,进一步增强车载系统的实时性和智能化。

10.6 软件配置要求

系统的软件配置要求确保高效、稳定和安全的运行,以支持多模态交互和大模型推理。

系统应基于Android Automotive平台,兼容Android 11及以上版本,并使用Android Jetpack框架(包括Lifecycle、Navigation、DataStore等)来简化开发和提升可维护性。

AI推理模型,系统应使用TensorFlow Lite或ONNX Runtime以确保轻量级大模型能够高效运行在车载平台上,并支持OpenCV或类似的计算机视觉库实现车内视觉感知功能。

语音识别和自然语言处理应支持科大讯飞、百度UNIT、腾讯云语音识别等引擎,或使用开源私有模型(如Whisper、ChatGLM)。所有模块之间应使用标准通信协议(如AIDL、gRPC、EventBus等)进行数据交换,确保与车辆硬件和车载系统的高效交互。

系统需要强大的数据管理功能,支持用户偏好配置、系统日志和交互数据的存储与管理,并通过加密的方式确保用户隐私。

为了保障数据隐私,系统应实现严格的数据隐私保护机制,并要求敏感操作进行身份验证(如语音PIN、手势确认等)。

此外,系统应支持OTA更新,确保通过远程更新优化功能、修复漏洞,提供回滚机制以保障 更新过程中的安全性。同时,系统应配备静态代码分析工具(如SonarQube、Lint)进行代 码质量和安全漏洞检测,并提供调试面板以支持实时性能优化和问题排查。