



常用传感器硬件介绍课后题目答案_20210619

车载相机相关

自动驾驶场景下相机会遇到哪些成像质量问题？

回答：

1. veiling glare



2. fog



3. 隧道



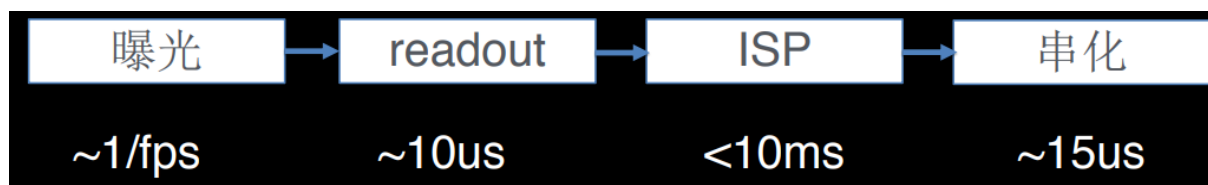
4. 夜晚

5. 大雨，暴雨等天气



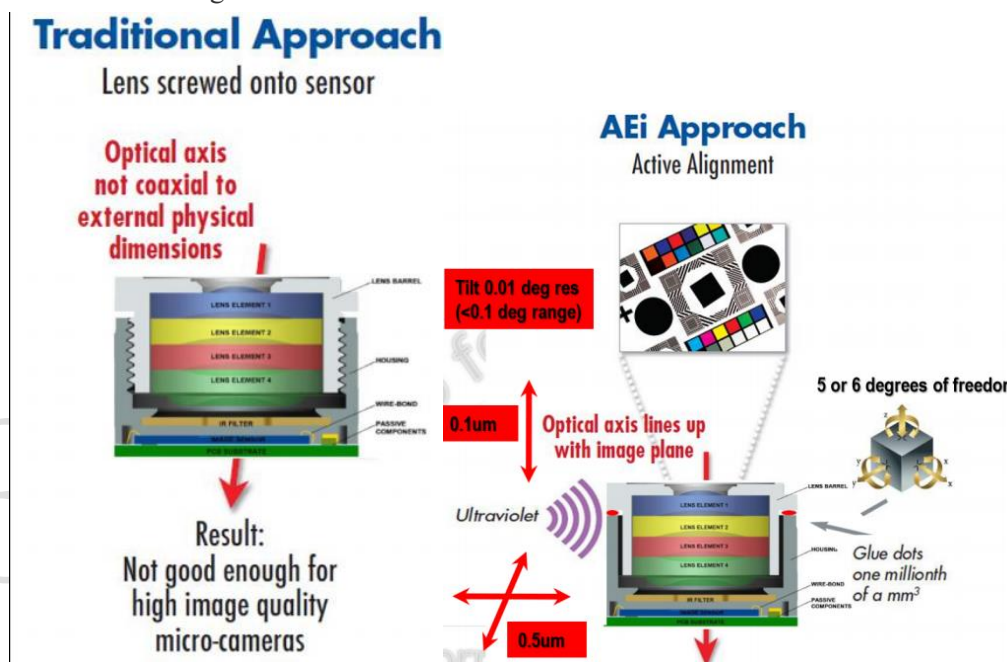
相机从曝光完成到上层应用获得图像有哪些延时环节？最低能做到什么程度？

回答：曝光，readout, isp, 串化；



相机生成线会做哪些操作保证精度？

回答：Active alignment

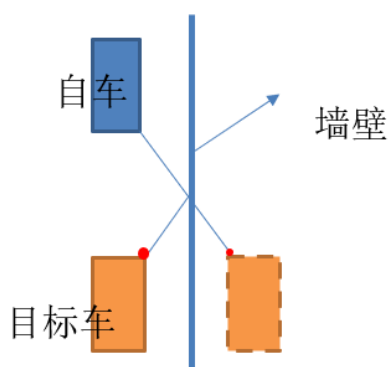


相机模组的内参在使用一段时间后会不会发生较大幅度变化？

回答：一般情况下相机内参我们默认不会发生较大幅度改变，除非由于一些较大碰撞导致相机内部部件相关发生较大偏移。但相机外参是会发生变化的，需要感知系统有校准功能。

毫米波相关

隧道中自车后目标镜像反射问题如何解决？

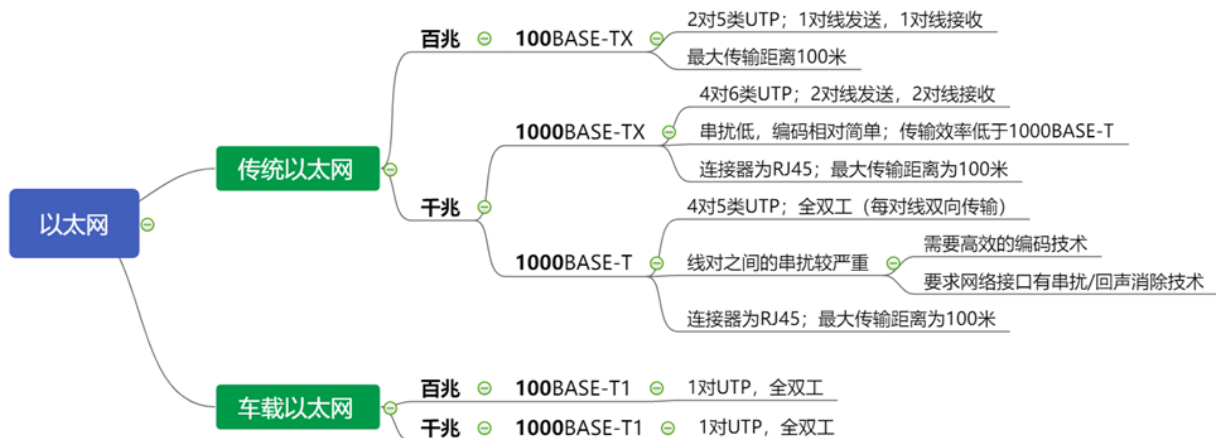




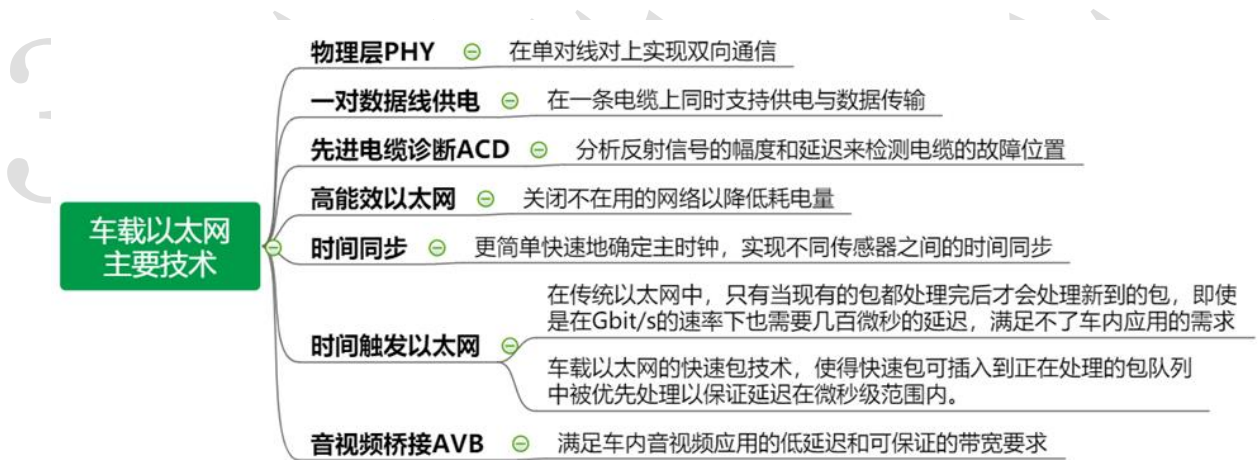
回答：这个在毫米波应用中是常见的一个难点，这种情况可以尝试将墙壁点拟合成护栏，用来过滤镜像目标。

激光雷达相关

车载以太网主要技术有哪些？



以太网分类



车载以太网主要技术