**蔚来ES8的环境感知传感器具体位置如下：**

**1. 激光雷达：安装在车顶正中央，俯视整个车辆周围的环境。**

**2. 摄像头：车头装有两个前摄像头，分别安装在前杠两侧；车尾装有一个后摄像头，安装在后杠上方；内后视镜带有一枚摄像头，用于监测驾驶员状态。**

**3. 毫米波雷达：安装在车头正中央，覆盖车辆前方的路面和其他车辆。**

**4. 超声波雷达：安装在前保险杠、侧边、后杠等位置，用于检测车辆周围的物体和车辆间距离。**

**配备这些环境感知传感器，ES8可以在不同路况和车辆周围环境下实现智能驾驶和安全驾驶。**

**奥迪e-tron的环境感知传感器具体位置如下：**

**1. 激光雷达：安装在车顶正中央，用于扫描周围环境并获取精准的三维地图信息。**

**2. 摄像头：车头有两个摄像头，分别安装在中央和两侧，用于实现车道偏离和车道保持等功能。此外，还有一个后置摄像头，用于泊车和倒车辅助。**

**3. 雷达：主要安装在车头和车尾，用于监测前方和后方障碍物，并辅助自适应巡航、刹车辅助等功能。**

**4. 超声波雷达：安装在车身周围，通过超声波测量距离和检测障碍物，帮助驾驶员进行停车。**

**以上这些传感器可以实现奥迪e-tron的自动驾驶、自适应巡航、泊车辅助等高级驾驶辅助功能。这些传感器能够帮助驾驶员更加安全地驾驶车辆，还可以提高驾驶的舒适性和便利性。**

**小鹏P7的环境感知传感器具体位置如下：**

**1. 激光雷达：安装在车顶正中央，用于扫描周围环境并获取精准的三维地图信息。**

**2. 摄像头：车头有两个摄像头和一个广角摄像头，分别安装在中央和两侧，用于实现车道偏离和车道保持等功能。车尾还有一个后置摄像头，用于泊车和倒车辅助。**

**3. 毫米波雷达：主要安装在车头和车尾，用于监测前方和后方障碍物，并辅助自适应巡航、刹车辅助等功能。**

**4. 超声波雷达：主要安装在车身周围，用于检测靠近车辆的物体和停车时离周围障碍物的距离。**

**以上这些传感器可以实现小鹏P7的自动驾驶、自适应巡航、泊车辅助等高级驾驶辅助功能。这些传感器能够帮助驾驶员更加安全地驾驶车辆，还可以提高驾驶的舒适性和便利性**

**岚图FREE的环境感知传感器具体位置如下：**

**1. 摄像头：车头有三个摄像头，分别安装在中央和两侧，用于实现车道偏离和车道保持等功能。车尾还有一个后置摄像头，用于泊车和倒车辅助。**

**2. 毫米波雷达：安装在车头正中央，用于监测前方障碍物和行车距离，并辅助自适应巡航等功能。**

**3. 超声波雷达：主要安装在车身四角，用于检测靠近车辆的物体和停车时离周围障碍物的距离。**

**以上这些传感器可以实现岚图FREE的自动驾驶、自适应巡航、泊车辅助等高级驾驶辅助功能。这些传感器能够帮助驾驶员更加安全地驾驶车辆，还可以提高驾驶的舒适性和便利性。**

**特斯拉Model X的环境感知传感器具体位置如下：**

**1. 激光雷达：安装在车顶正中央，主要用于测距和扫描周围环境。**

**2. 摄像头：车头有两个前置摄像头和一个广角摄像头，分别安装在中间和两边。车尾还有一个后置摄像头，检测后方交通情况。此外，车内还有一个前置摄像头，用于驾驶员辅助系统和行车记录仪。**

**3. 毫米波雷达：主要安装在车头，用于探测前方障碍物和行车距离。**

**4. 超声波雷达：安装在车身周围，用于检测车辆周围环境，包括侧方、后方等。**

**以上这些传感器可以实现特斯拉Model X的自动驾驶、自适应巡航、自动泊车等高级驾驶辅助功能。此外，这些传感器也能够帮助车辆实现智能避障和自动避撞等安全功能。**