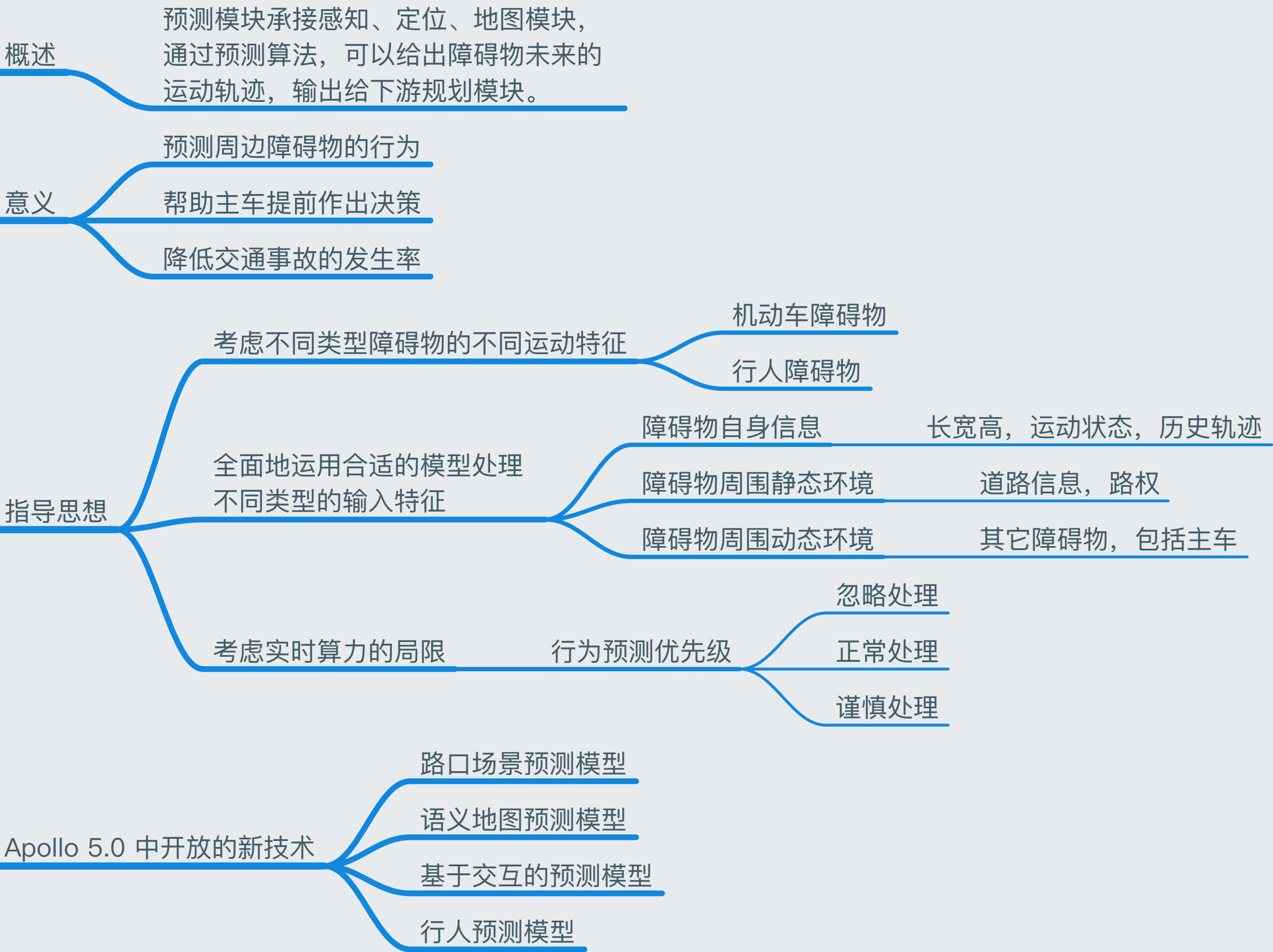
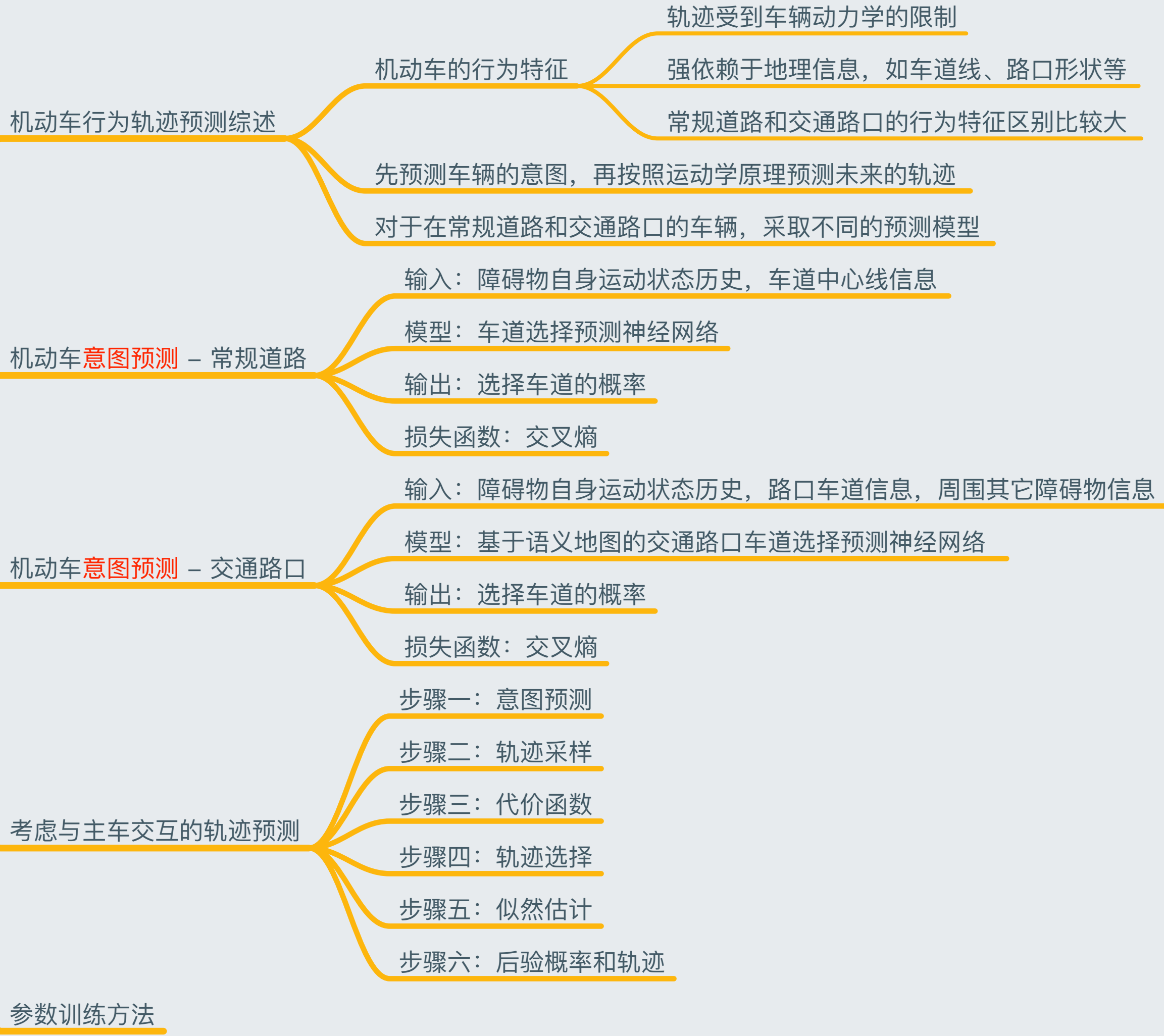


Apollo 5.0 障碍物行为预测技术

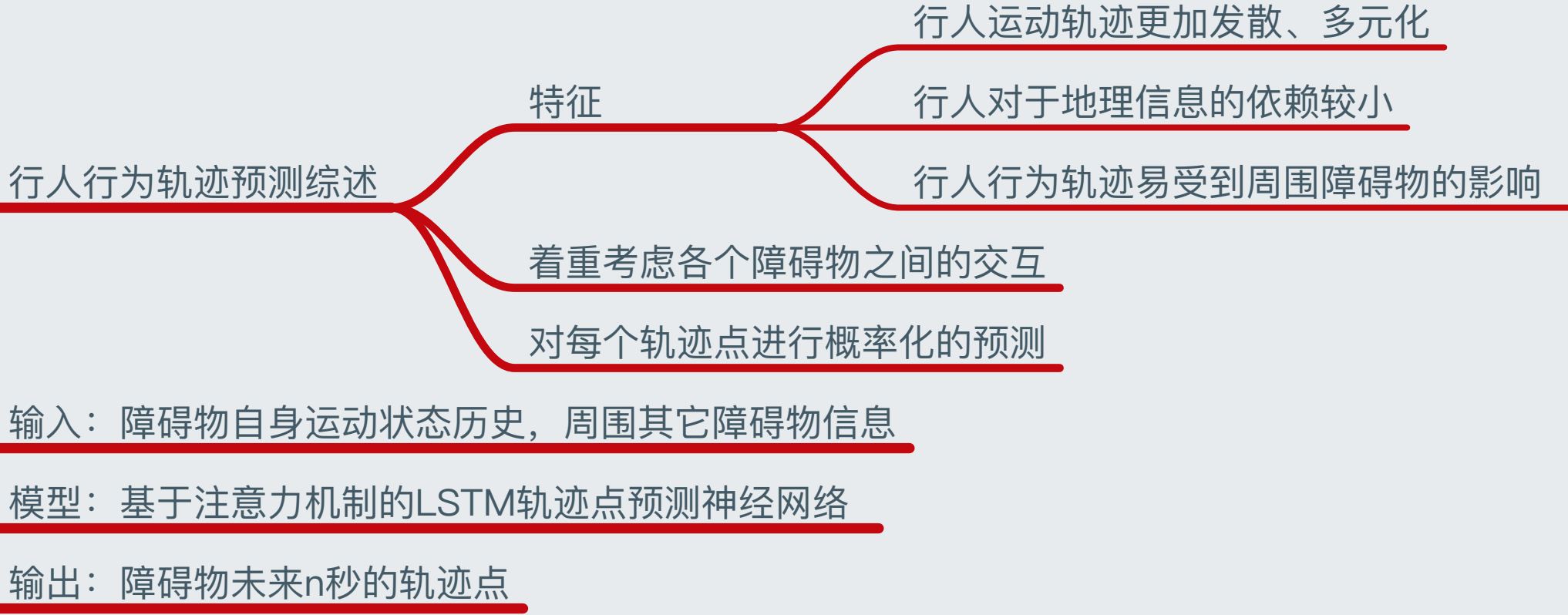
Apollo预测模块概述



机动车行为轨迹预测



行人行为轨迹预测



自动驾驶预测模块的挑战

- 第一：感知信息的信噪比过低
- 第二：障碍物的意图不明确
- 第三：障碍物被遮挡
- 第四：一些突发事件或者违背交规的障碍物问题
- 第五：复杂模型的线上预测耗时

未来的发展方向

- 语义地图的深度融合
- 更好的不确定性概率化表达
- 更完善的交互模型