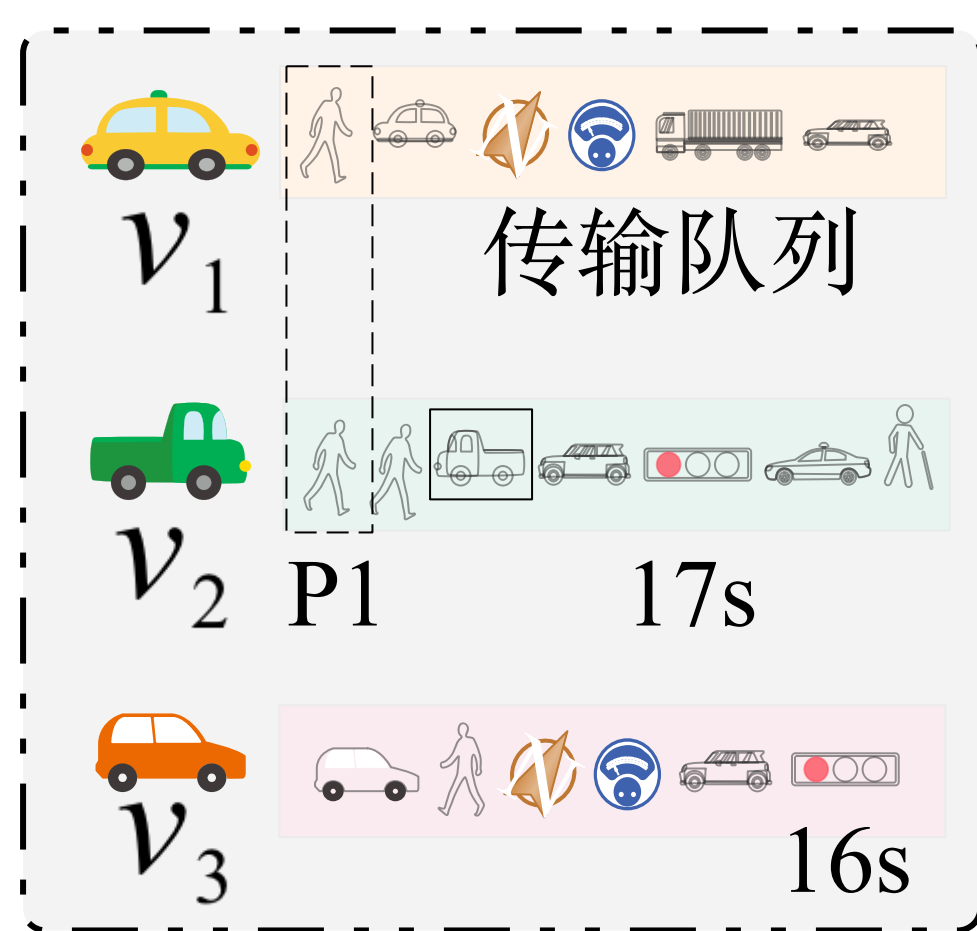
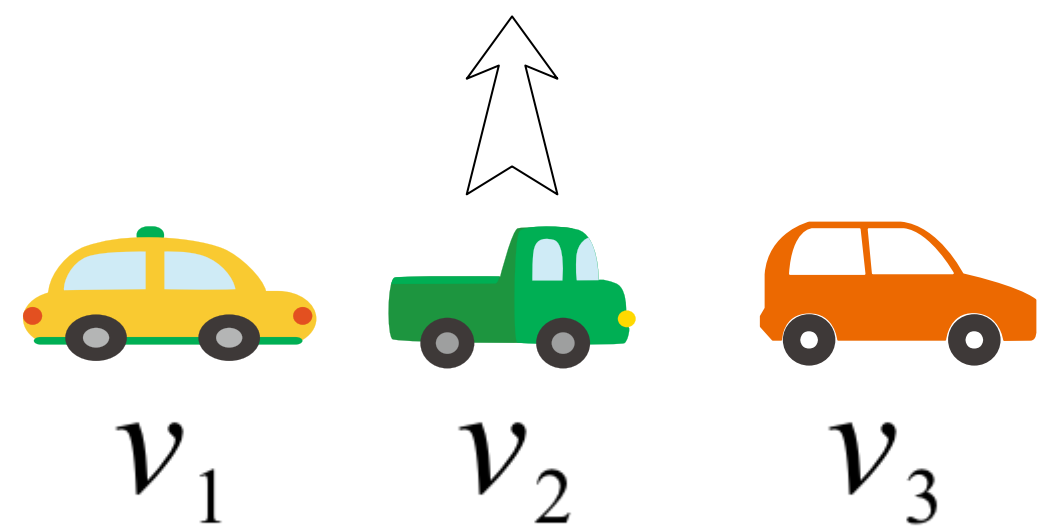


车辆  $V_2$  的位置更新数据  
包在传输过程中丢失



异质信息



车辆协同感知

不一致的红灯剩余时间  
17s ( $V_2$ ) 16s ( $V_3$ )

车辆  $V_2$  的  
真实位置

行人 P1 的位置被车辆  $V_1$   
和  $V_2$  同时感知



物理车联网环境

