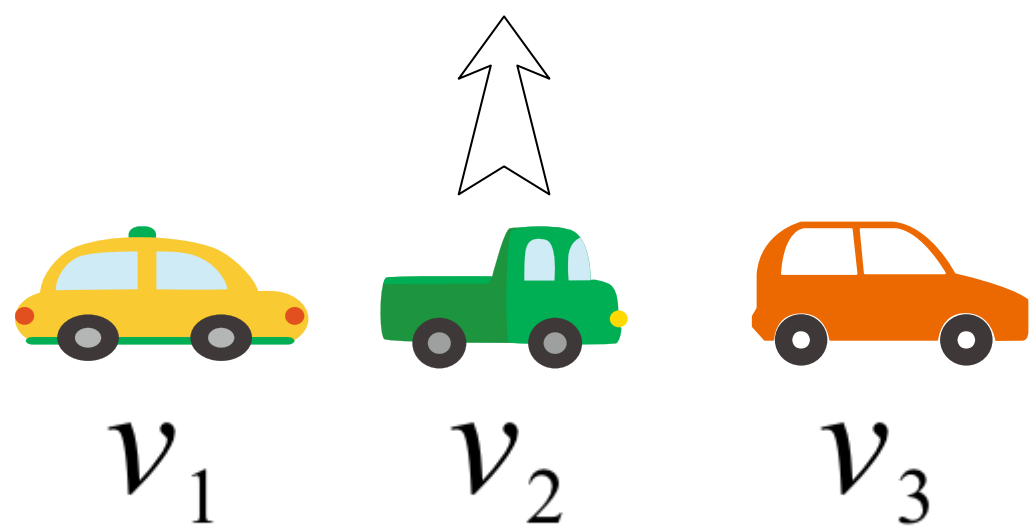


车辆 V_2 的位置更新数据
包在传输过程中丢失



异质信息



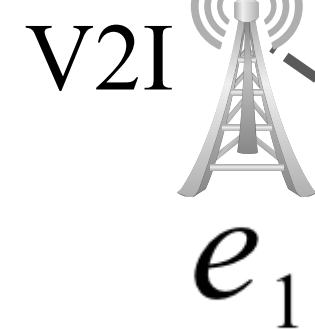
车辆协同感知

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



e_1

V_2

V_3

边缘节点 e_1 在时间 t 构建的视图

e_5

e_1

e_2

e_4

e_3

物理车联网环境



5G 基站



路侧单元



交通信号灯



路侧监控摄像头