

## 自动驾驶决策规划算法第三章第二节

轻决策 Apollo 1.5 ~ 3.0 EMPlanner

重决策 Apollo 3.5 5.0 ~ 7.0

3.5 加入了场景模块，分不同的场景分别求解

场景：默认 (keeping) , 过路口, 停车起步, ....

每个场景使用不同的规划参数

Apollo 3.5 也是 dp + ap 的最后一个版本

Apollo 5.0 ~ 7.0 回到了重决策, AP 保留, DP 基本失去了决策功能

## 猜测

Apollo 至今仍未见到量产产品 (截止到 2022) 集度?

理想：少数几套参数覆盖大多数 scenario

现实：每个 scenario 都需要针对性的调 dp 参数，这么做失去了轻决策的最大优势

Apollo 3.5 dp 最后的尝试

量产压力

Apollo 5.0 取消路径 dp, 保留速度 dp, 采用重决策

这么做使得 Apollo 的规划模块变的异常复杂庞大臃肿