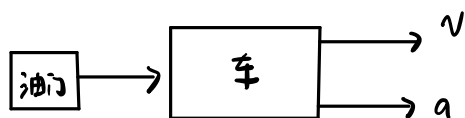


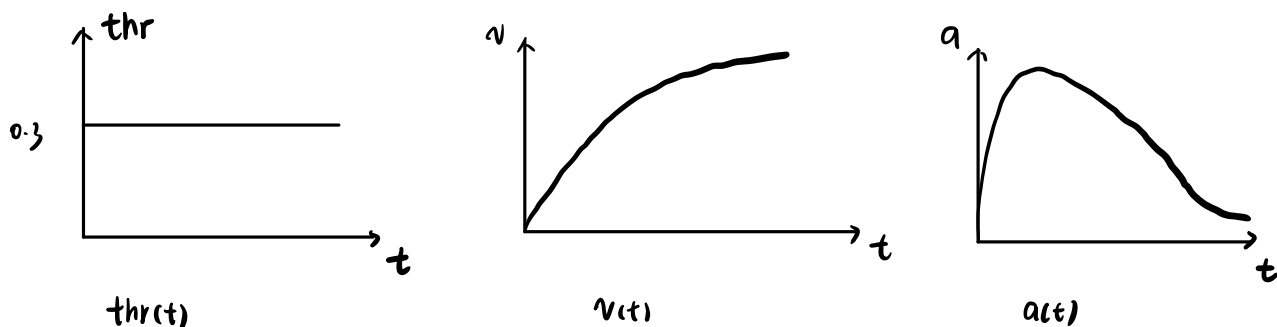
自动驾驶控制算法第十讲

Carsim 道路设置, 输入输出设置, 变速器设置, 电机模型 (180kw, 380 N.m)

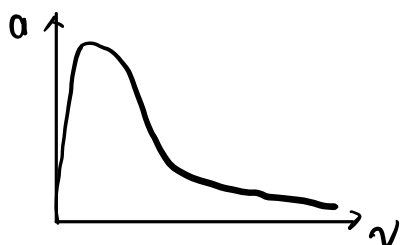
油门/刹车标定表的制作



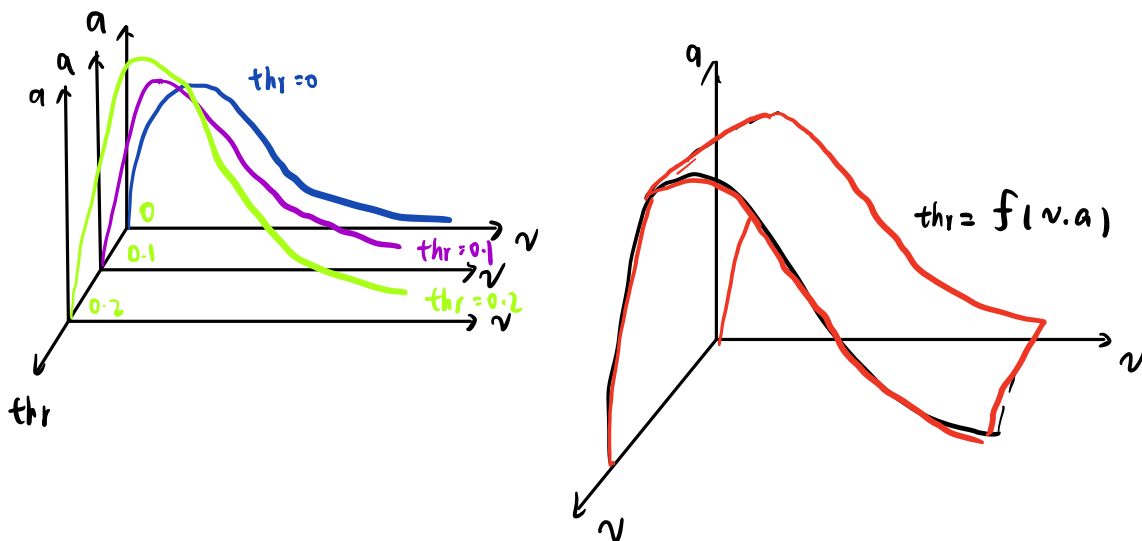
作实验, 踩不同的油门, 得到不同的 v, a 曲线



v, a 可以合并, 得到 v, a 曲线



不同的 thr 会得到不同的 v, a 曲线, 使用不同的 thr 做实验, 可得到一个三维曲面



通过作实验, 得到大量的 (v, a, thr) 的三维点, 从而拟合出 $thr = f(v, a)$

$f(v, a)$ 叫做模型 (深度学习术语)

标定表的制作

| $v \backslash a$ | 0 | 0.01 | 0.02 | 0.03 | |
|------------------|----------|----------------|------|------|--|
| 0 | $f(0,0)$ | $f(0.01,0.01)$ | | | |
| 0.01 | | | | | |
| 0.02 | | | | | |
| 0.03 | | | | | |
| | | | | | |
| | | | | | |
| | | | | | |

5

50

刹车不像油门 油门 $thr = f(v, a)$

刹车 $a = f(brake)$

