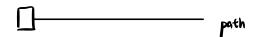
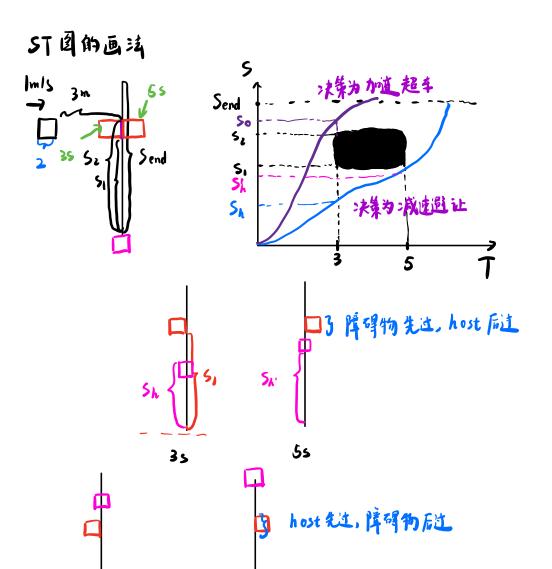
自动驾驶决策规划等海第二章第六节

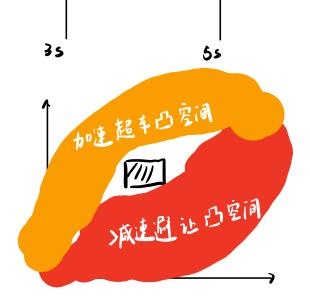
ST图,预测

四顾:考考线→建立frenct 生标轴,障碍物投影,动态积划(决集) 二次规划, frenct 转 cartesian 已有 Cartesian 的 path 作连度规划

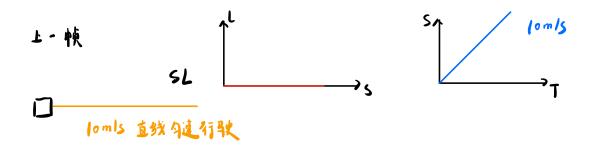


直接从 cartesian坐标的 path为坐标轴,建立 frenet坐标系 动态障碍物投影 frenet坐标,金成 ST 图 ✓ 建反决策,动态规划 建区决策,动态规划





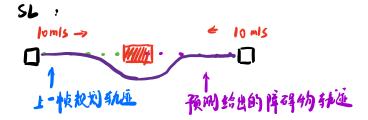
详细讲解 SL.ST如何迭代形

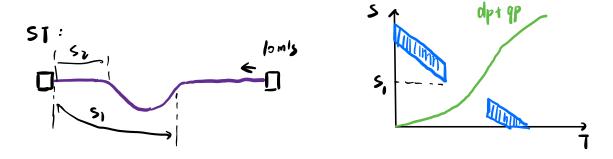


当前攸

感知看到了动态障碍物,预测给出了障碍物预测的轨迹 10m/s 直线,反向 10m/s

捕帆机划端



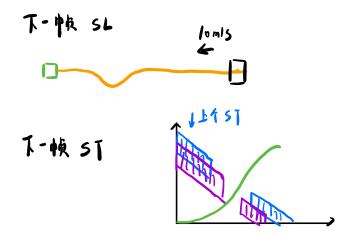




在下一帧中 上一帧(当前帧)的 path s speed 都多了



因为 Speed 多3 不再是 for 13 9连。所以虚拟障碍物的位置也多了



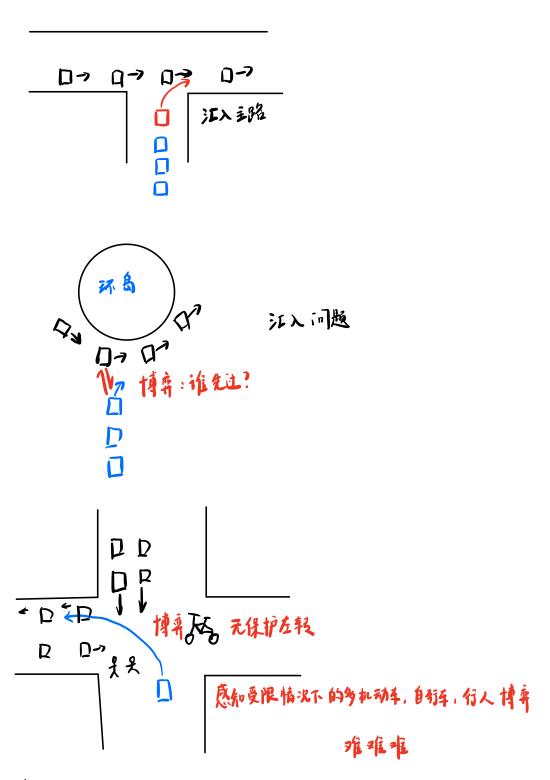
上·帧的 trajectory + 当前帧的预测 => 当前帧 SL的虚拟障碍物 => 当前帧 SL 几何更影响 当前帧的 SL => 改变当前帧速度积划 => 当前帧 trajectory 改变 下·帧拿当前帧的trajectory + 下·帧的预测 => 下·帧 SL => 下·帧 ST 特 SLT 三维积划问题降维,分解放两个二维的 SL, ST 积划问题 L-帧的 trajectory 优化当前帧的 SL, SL优化 ST, 不断迭代 EM planner 核心思想

扩尾: 0 博弈闷题





预测作难处理博弃问题 傍味?



整个次发气运中最难的问题,行业内难题