**对于软件开发我们存在一下问题，还请解答：**

1、请介绍贵司产品（暂且称为APU）能实现哪些功能，能通过《北京市自动驾驶车辆道路测试能力评估内容与方法（试行）》哪些测试；

2、请说明贵司产品实现的功能分别需要什么输入信号，输出又是什么信号；

3、请说明贵司产品实现功能的基本原理；

4、请说明贵司产品的关联零部件有哪些，贵司产品对关联零部件分别什么要求；

5、请提供一版详细的APU及关联的ECU的CAN Matrix矩阵信息，

6、关于之前提供的资料是否足够，贵司还有哪些需求？

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **序号** | **产品** | **产品规格** | **通信协议** | **备注** |
| 1 | Lidar型号1（Velodyne） | *√* | *√* | 请T反馈是否有问题 |
| 2 | Lidar型号2  （速腾） | *√* | *√* | 请T反馈是否有问题 |
| 3 | Camera | */* | */* | 需T明确产品型号，以便采购； 该产品为长周期物资，采购周期16weeks。 |
| 4 | 组合导航 | *√* | *√* |  |
| 5 | 超声波传感器 | 可提供 | 可提供 | 请T明确是否需要此配置，兴云建议保留超声波传感器，是否可（比如v≥15km/h）屏蔽，低速时启用。 |

对于传感器的信息，还请贵司反馈。