Apollo公开课 | 百度高精地图和服务

百度Apollo高精地图由Map Data和云端服务组成,云端服务包括OTA服务和RRS服务。Apollo高精地图将这两者融合到一起,以此来支持车道级应用、车道级导航、自定位等自动驾驶应用。



地图数据:一套路网架构

Apollo高精地图系统具有以下4个特征:

第一是Map Data, 百度不仅做高精地图, 也做导航地图;

第二是AI技术,它是保障高精地图质量和效率的基础;

第三是质量,百度Apollo高精地图采用全流程质量控制,对精度的所有要素要求非常高;

第四是Services,百度既做高精地图,也做自动驾驶,因此更加适合自动驾驶。

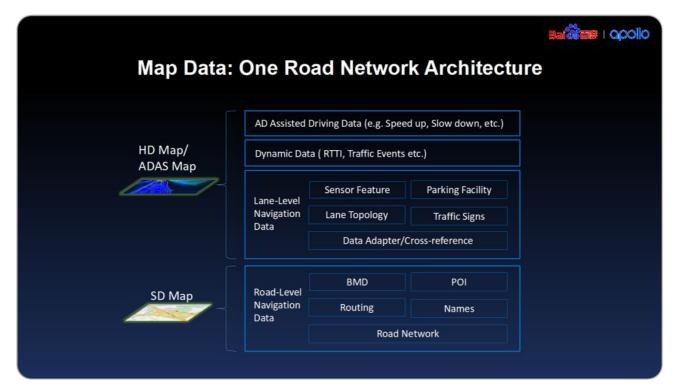


图1 路网架构图

下面看一下Map Data。图1是一套完整的**路网架构图**,它分为两个部分:首先最下面一层是**SD地图**,它是道路层的一个结构,包括POI、BMD、路由等道路层导航数据;往上是**高精地图**部分,包括车道级导航数据结构、动态数据和自动驾驶辅助驾驶数据等。在**车道级数据**层,每个车道都会附上其

一些属性,还有一些像交通标志标牌包括点云、图像的语义化或非语义化信息等。再往上一层是**所有数据之间的关联**,车道级数据跟道路级数据做关联,因此整个数据构成一套网,从而实现100%的关联。其中动态数据提供实时路况、交通拥堵、管制信息等辅助信息。辅助驾驶数据则包括驾驶行为数据,加速、减速等信息。

Al技术:高精地图产品通道

那么,数据是通过何种手段或者通过何种方法做出来的?下面主要看一下整个数据的Pipeline,包括数据源、后端自动处理、地图标注和验证以及地图编译和发布。

首先,在数据采集阶段,采集车会配备同一套传感器设备采集标准地图、SD地图或高精地图并带回。然后,所采集的数据进入后台进行综合化处理,类似于点云融合、图像识别、点云识别等环节。所有数据加工确认完成以后会经过一个编译过程,相当于产品化过程,编译成NDS以及自有格式提供给应用方或者内部应用。



图2 高精地图产品通道

值得注意的是,每公里的点云数据在一个1GB左右,点云数据拿过来要经过点云融合和点云识别处理。国内有些道路磨损比较厉害,有的道路可能比较宽,超过5车道以后边缘车道线上的点云非常稀疏,对精度影响非常大,这样的道路会进行多次采集,把多次采集结果再进行融合。

我们使用两种方式来提升精度,第一通过CCD相机、全景相机识别,进行一个精度校正,将精度控制在20厘米左右,甚至更高。第二是点云提取结果跟视觉提取结果进行匹配或者校对,以提升精度。

目前,Apollo高精地图能做到识别出**实际车道线**,比如单黄线、双黄线、白线操作类型,还有**护栏**、 路沿、隔音墙护栏类型,以及所有能看到的国标中约定的牌子类型。通过深度学习识别、融合平台, 最终标记车道线识别率达到96%以上。





图3 全过程质量控制

高精地图的制作对质量要求非常高,因此,在每个步骤引入检查和质量控制机制。首先在数据采集阶段,采集成果回来以后,会对其完整性进行检查。三个设备完整的数据包,在轨迹上一定要融合,精度保证在一定范围内,而且时间要对齐,因此非常具有挑战。第二是对云端处理结果做自动化检查的过程,包括识别,召回等检查。再做人工质检,第一自身检查,第二互检,第三会有专门QA去检查,保障每个环节数据有保障。



质量:完整精度保证



图4 完整精度保证

因为高精地图要求达到**厘米级**。为了获得更高的精度,采集过程中每个基站对准时间在14小时以上,通过基站保障整个采集过程中的精度。

此外,所有采集车都进行了标定,统一到同一个坐标系,例如做激光雷达和摄像头之间的标定。点云具有穿透性,采集数据会做一些**点云融合**,能有效把这些数据利用起来,从而提高精度。



质量:专业验证方式



图5 专业的验证方式

当前有两种方法来验证精度,一种是**专业测绘**,有专门测绘小组,有专业测绘的设备;第二就是**采用专业设备**,自动化设备,包括AP60设备,精度级更高的测绘级设备,精度都在几个毫米级。两种验证方法目前都在用,第一种方法适合测开阔区域上的一些点;第二种方法适合测覆盖全国高速10%以上的里程。



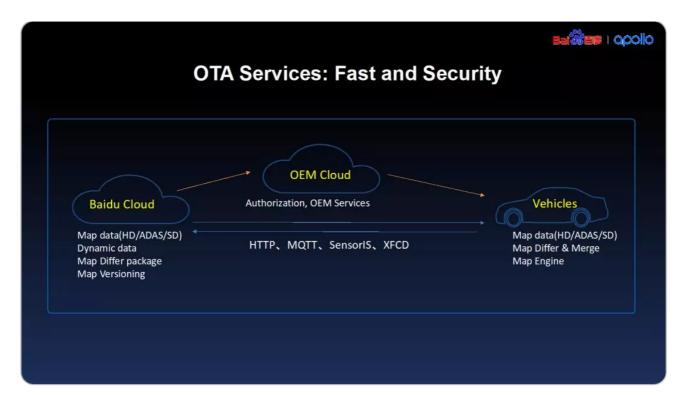


图6 OTA服务

下面是通过OTA Services提供给客户应用。主要是Fast security,这里主要提到几点:一是提供**百度云数据存储、处理服务云端**,同时客户会有一些诉求,需要把数据提供给最终车端,通过云端把数据推送给最终车端。

