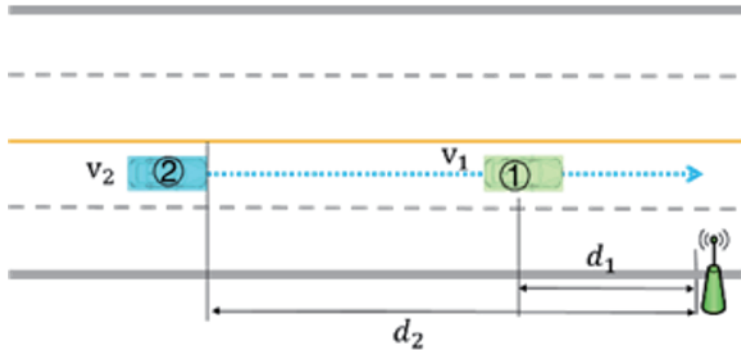


由于 $v_1, v_2, h_2$ 为独立变量，故跟驰场景的分布概率为

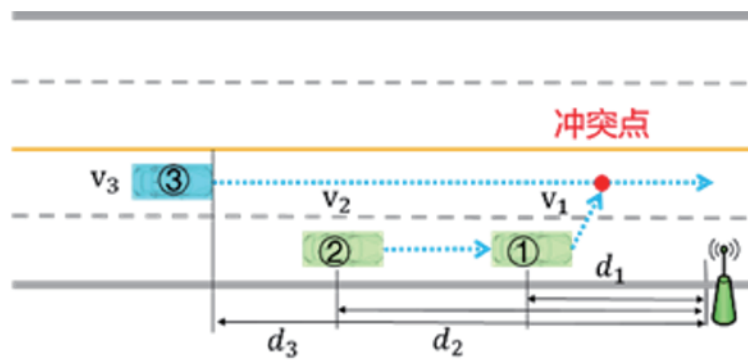
$$P(v_1, v_2, h_2) = P(v_1) \cdot P(v_2) \cdot P(h_2)$$



附图 4 直行

在换道场景中，超参数 $\{\theta\}=\{v_1, v_2, v_3, h_2, h_3\}$ ，其中 $v_3$ 为跟车3速度， $v_2$ 为遮挡车2速度， $v_1$ 为换道车1速度， $d_1$ 为换道车1与路侧设备之间的距离，假定为常值， $h_2$ 为遮挡车2与换道车1之间的车头时距， $h_3$ 为遮挡车2与跟车1之间的车头时距，三车之间的速度分布均满足跟驰场景中的速度对数正态分布， $h_2$ 满足跟驰场景中的车头时距负指数分布， $h_3$ 假定为均匀分布  $s(h) = \frac{1}{h_{max}-h_{min}}$ ，故换道场景的分布概率为

$$P(v_1, v_2, v_3, d_1, h_2, h_3) = P(v_1) \cdot P(v_2) \cdot P(v_3) \cdot P(h_2) \cdot P(h_3)$$



附图 5 左转