高速加速度适配方案及回归验证

目录

- 加速度使用逻辑
- 高速加速度验证回归

加速度使用逻辑

- 1. 连续radar观测数目维护:
 - 。 有radar观测radar_count++
 - 。 无radar观测radar count--
 - 。 限幅[0, 5]

2. 状态机:

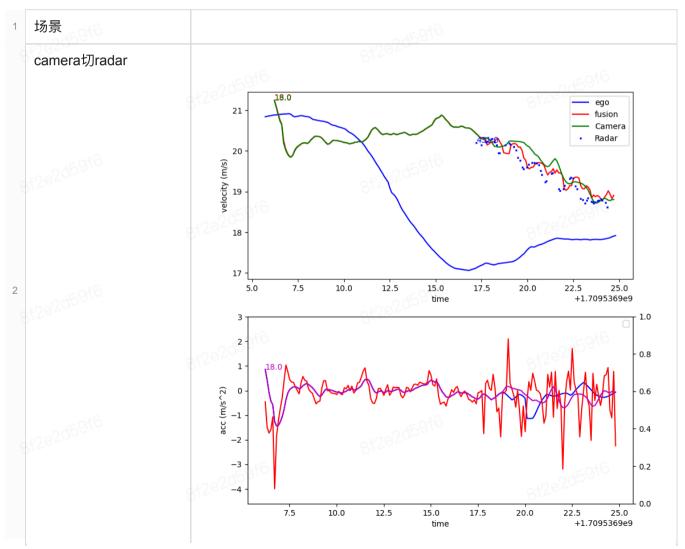
- 。 【无radar无camera】: 使用fitting加速度
 - radar count >= 5: 切换为【使用radar加速度】
 - 当前有camera加速度:切换为【使用camera加速度】,均值平滑一帧
- 。」【使用camera加速度】: 使用camera加速度
 - radar_count >= 5: 切换为【使用radar加速度】,均值平滑一帧
 - 丢失camera加速度观测:切换为【无radar无camera】,均值平滑一帧
- 。 【使用radar加速度】: 使用fitting加速度
 - radar_count == 0 && 有camera加速度: 切换为【使用camera加速度】,均值平滑一帧
 - radar_count == 0 && 无camera加速度: 切换为【无radar无camera】

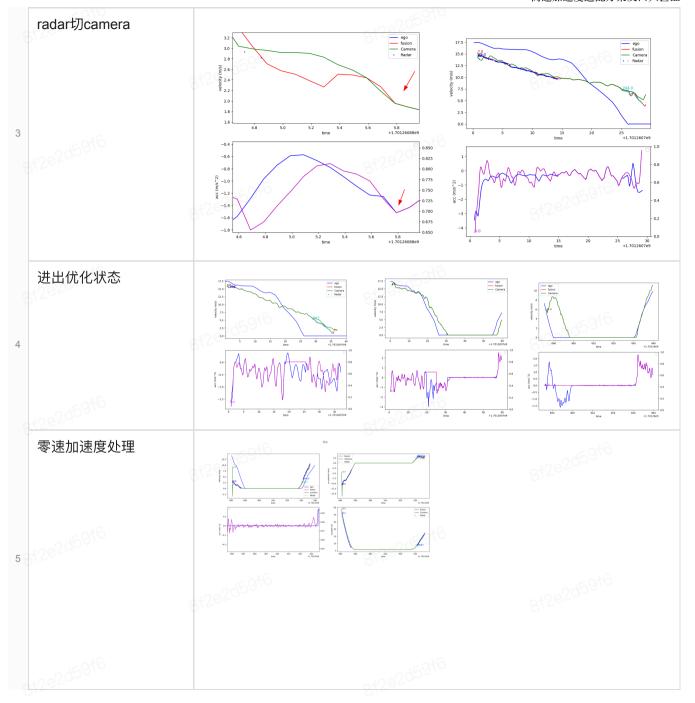
3. 零速加速度处理

。 如果大融合速度连续三帧为0, 且当前使用优化加速度, 报出加速度为0

高速加速度验证回归

- 三种切换状态没有明显的跳变
- 零速的时候报出加速度为0





https://ku.baidu-int.com/knowledge/HFVrC7hq1Q/nA5b6cA54s/DVX4dbl87x/rLbZqDuqMFLtcy

8f2e2d59f6

9f282d59f6

812

8f2e2d59f6

of2e2d59f6

8f2e2d59f0

8f2e2d5910

256