

# 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：

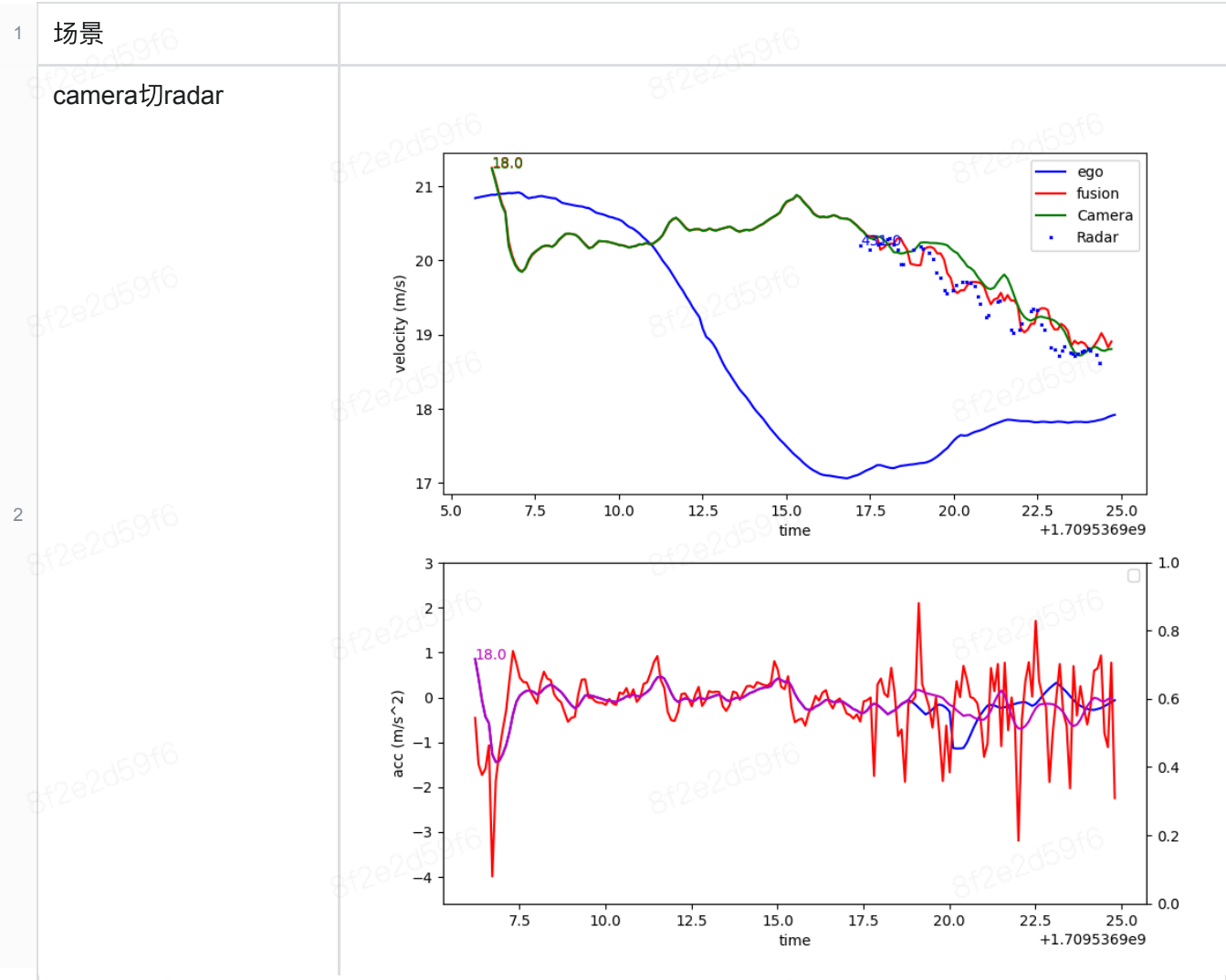
- **【无radar无camera】**：使用fitting加速度
  - radar\_count >= 5：切换为 **【使用radar加速度】**
  - 当前有camera加速度：切换为 **【使用camera加速度】**，均值平滑一帧
- **【使用camera加速度】**：使用camera加速度
  - radar\_count >= 5：切换为 **【使用radar加速度】**，均值平滑一帧
  - 丢失camera加速度观测：切换为 **【无radar无camera】**，均值平滑一帧
- **【使用radar加速度】**：使用fitting加速度
  - radar\_count == 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

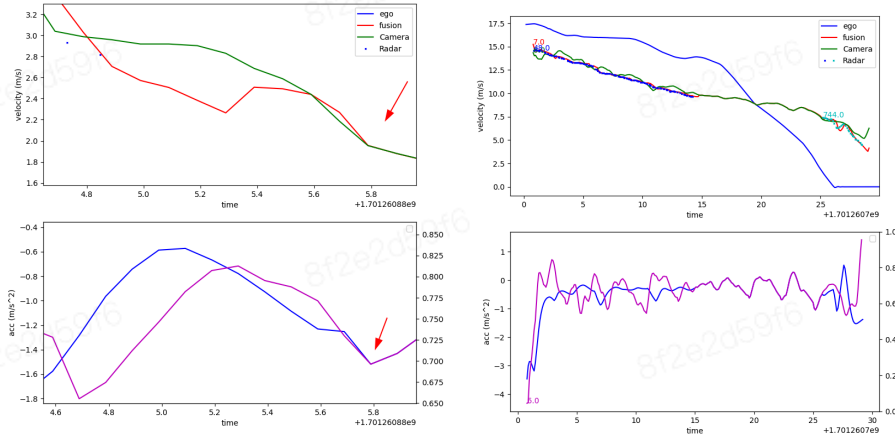
高速加速度验证回归

- 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



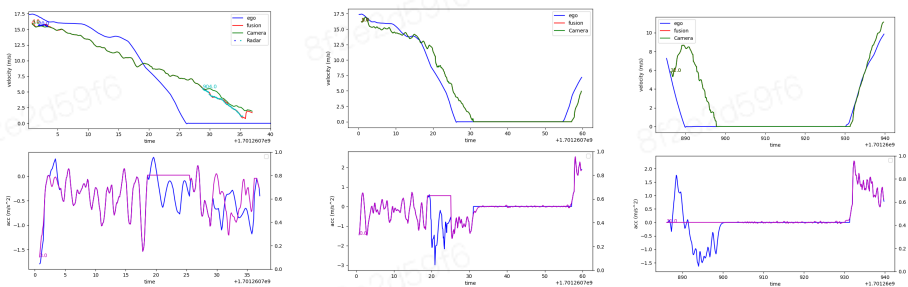
3

radar切camera



4

进出优化状态



5

零速加速度处理

