

2019



中国智能汽车指数评价报告



斯巴鲁森林人

SUBARU 2019款 2.0i 智擎旗舰版EyeSight



ACC 自适应巡航控制系统



4.2分



AEB 自动紧急制动系统



9.6分



LDW 车道偏离报警系统



8.1分



BSD 盲区监测系统



9.4分



APS 自动泊车辅助系统

未搭载

样车品牌 斯巴鲁

生产厂家 株式会社斯巴鲁 群馬制作所
矢岛工厂

车型型号 SKEHL1S

生产日期 2018-11

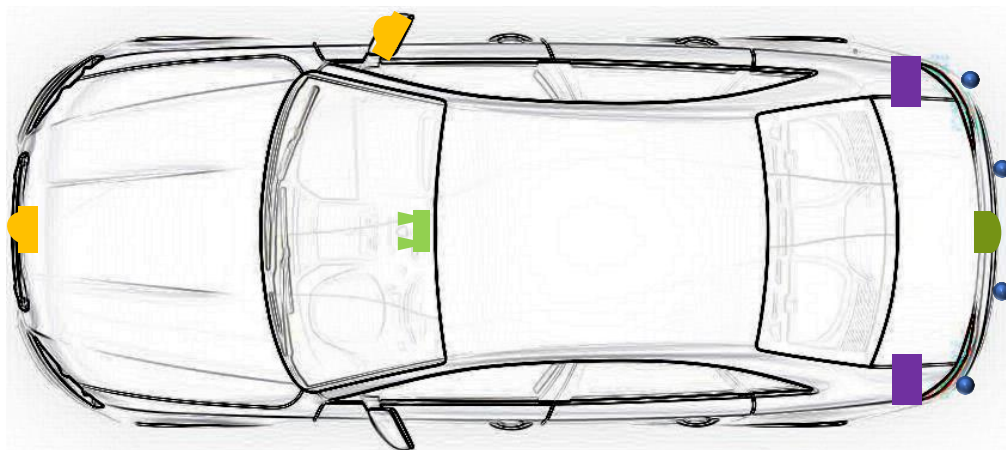
VIN JF1SKECC6KG016838

是否自愿申请 否



环境感知传感器信息

| 图例 | 名称 | 数量 | 功能 |
|---|------------|----|-------------|
|  | 前视单目摄像头 | 0 | — |
|  | 前视双目摄像头 | 1 | ACC、AEB、LDW |
|  | 前视三目摄像头 | 0 | — |
|  | 广角摄像头 | 2 | — |
|  | 倒车后视摄像头 | 1 | — |
|  | 24GHz毫米波雷达 | 2 | BSD |
|  | 77GHz毫米波雷达 | 0 | — |
|  | 激光雷达 | 0 | — |
|  | 超声波雷达 | 4 | — |



其他智能驾驶配置

| 自动驾驶分级 | 名称 | 是否搭载 |
|--------|--------------|------|
| L0 | 全景显示系统 | 否 |
| | 疲劳检测系统 | 是 |
| | 夜视系统 | 否 |
| | 交通标识识别系统 | 否 |
| L1 | 车道居中系统 | 否 |
| | 车道保持辅助系统 | 是 |
| L2 | 全自动泊车系统 | 否 |
| | 交通拥堵辅助系统 | 否 |
| | 高速公路自动驾驶辅助系统 | 否 |



目标车静止场景



目标车低速场景

| 试验场景 | 主车车速 | 得分率 |
|-------|--------|------|
| 目标车静止 | 30km/h | 100% |
| | 40km/h | 100% |
| | 50km/h | 100% |
| | 60km/h | 0 |

| 试验场景 | 主车车速 | 得分率 |
|-------|---------|-----|
| 目标车低速 | 90km/h | 0 |
| | 100km/h | 0 |
| | 110km/h | 0 |
| | 120km/h | 0 |



目标车减速场景



50%横向重叠场景

| 试验场景 | 主车车速 | 得分率 |
|-------|---------|-----|
| 目标车减速 | 120km/h | 50% |

| 试验场景 | 主车车速 | 得分率 |
|---------|--------|------|
| 50%横向重叠 | 70km/h | 100% |

| 加分项 | 抬头显示 | 自适应限速 | 走停，可静止激活 |
|---------|------|-------|----------|
| 有√ / 无× | × | × | √ |



AEB

自动紧急 制动系统



FCW目标车静止场景



FCW目标车减速场景



FCW目标车低速场景

评价项目

试验场景

得分率

FCW功能

目标车静止

100%

目标车减速

100%

目标车低速

100%



AEB目标车静止场景



AEB目标车低速场景

评价项目

试验场景

得分率

AEB功能

目标车静止

100%

目标车低速

100%

加分项

安全带预警功能

辅助报警方式

有√ / 无×

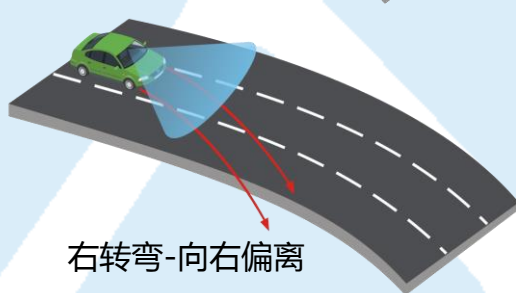
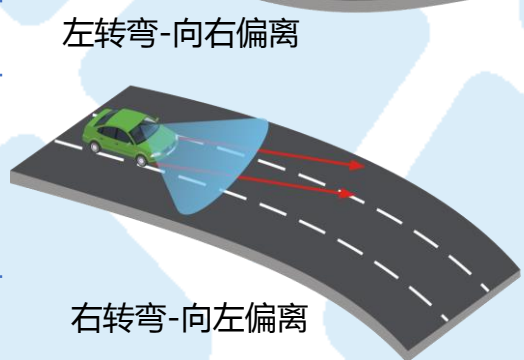
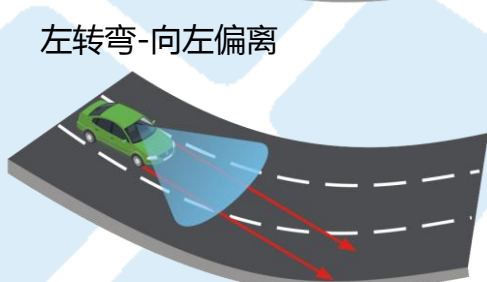
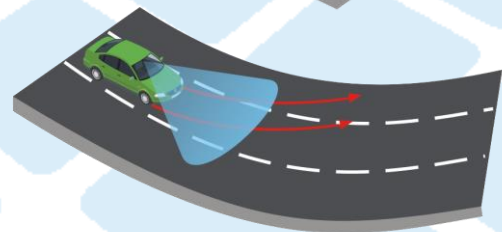
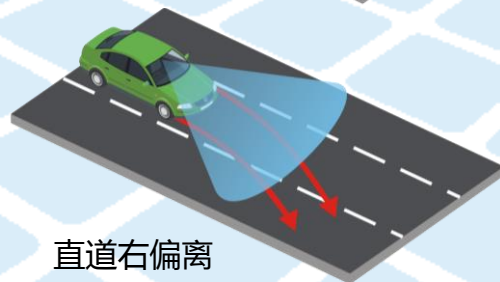
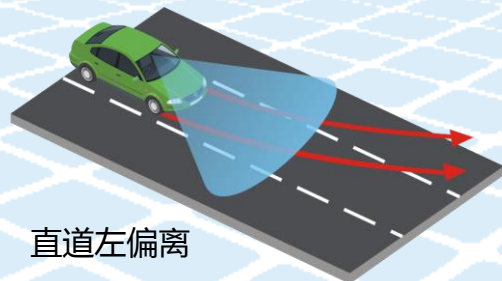
×

√

AEB评分

9.6分 / 10分

| 评价项目 | 试验场景 | 得分率 |
|-------|---------|------|
| LDW性能 | 直道左偏离 | 100% |
| | 直道右偏离 | 100% |
| | 左转弯道-左偏 | 0 |
| | 左转弯道-右偏 | 0 |
| | 右转弯道-左偏 | 0 |
| | 右转弯道-右偏 | 0 |



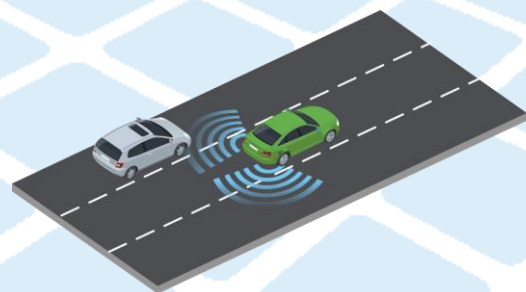
| 体验评价 | 评价标准 | 有/没有 |
|------|-----------------------|------|
| 报警形式 | 在听觉和/视觉报警基础上, 还包含触觉形式 | 没有 |
| | 仅有听觉和视觉形式 | 有 |

| 加分项 | 车道居中功能 | 车道偏离临界纠偏功能 |
|---------|--------|------------|
| 有√ / 无× | × | √ |

LDW评分

8.1分 / 10分

| 试验场景 | 目标车车速 | 试验场景 | 得分率 |
|---------|---------|------|------|
| 目标车超主车 | 70km/h | 左盲区 | 100% |
| | | 右盲区 | 100% |
| | 90km/h | 左盲区 | 100% |
| | | 右盲区 | 100% |
| 两轮车识别能力 | 120km/h | 左盲区 | 100% |
| | | 右盲区 | 100% |
| | 30km/h | 左盲区 | 100% |
| | | 右盲区 | 100% |



目标车超主车场景



两轮车识别能力场景

| 加分项 | 开门预警功能 | 倒车横向预警功能 |
|---------|--------|----------|
| 有√ / 无× | × | √ |

BSD评分

9.4分 / 10分

试验掠影



服务社会 引领未来