

# 2019



## 中国智能汽车指数评价报告



### 威马EX5

2019款 400 Extra 创新版



ACC 自适应巡航控制系统



8.7分



AEB 自动紧急制动系统



8.1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



8.1分

样车品牌 威尔马斯特

生产厂家 威马汽车制造温州有限公司

车型型号 SZS6460A05BEV

生产日期 2019-10

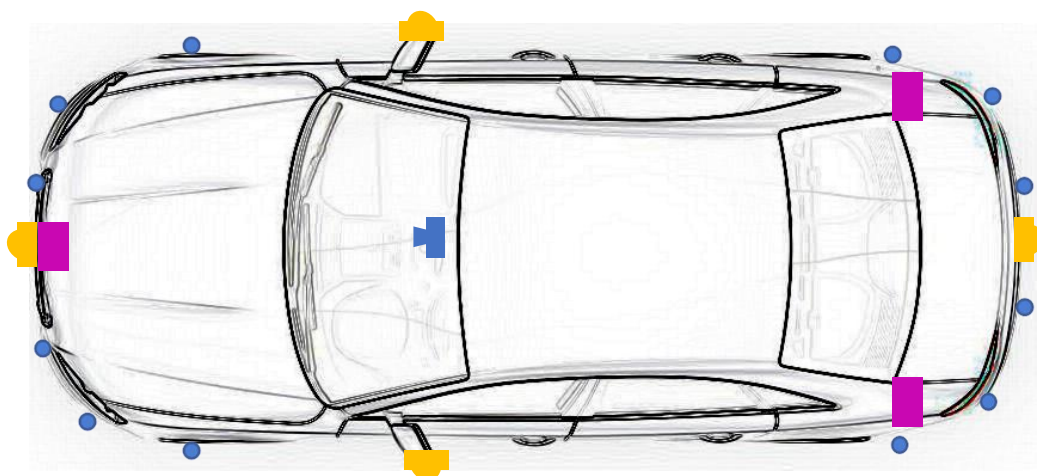
VIN LL2274091KW129694

是否自愿申请 是



# 环境感知传感器信息

图例	名称	数量	功能
	前视单目摄像头	1	ACC、AEB、LDW
	前视双目摄像头	0	—
	前视三目摄像头	0	—
	360环视摄像头	4	—
	倒车后视摄像头	0	—
	24GHz毫米波雷达	0	—
	77GHz毫米波雷达	3	ACC、AEB、BSD
	激光雷达	0	—
	超声波雷达	12	APS



## 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	是
	疲劳检测系统	否
	夜视系统	否
	交通标识识别系统	否
L1	车道居中系统	是
	车道保持辅助系统	是
L2	全自动泊车系统	是
	交通拥堵辅助系统	是
	高速公路自动驾驶辅助系统	是



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%
-------	--------	------

目标车静止	40km/h	100%
-------	--------	------

目标车静止	50km/h	100%
-------	--------	------

目标车静止	60km/h	100%
-------	--------	------

试验场景	主车车速	得分率
------	------	-----

目标车低速	90km/h	100%
-------	--------	------

目标车低速	100km/h	100%
-------	---------	------

目标车低速	110km/h	100%
-------	---------	------

目标车低速	120km/h	0
-------	---------	---



目标车减速场景

试验场景	主车车速	得分率
------	------	-----

目标车减速	120km/h	50%
-------	---------	-----



50%横向重叠场景

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×

×

×

√

ACC评分

8.7分 / 10分



# 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	0
-------	---

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×

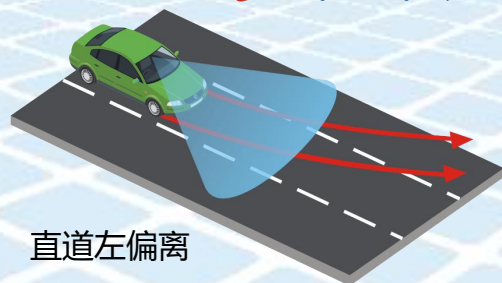
×

√

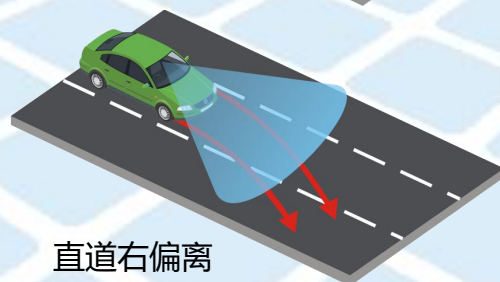
# AEB评分

## 8.1分 / 10分

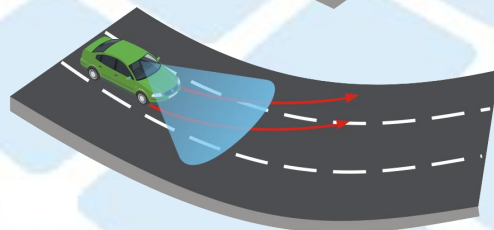
评价项目	试验场景	得分率
LDW性能	直道左偏离	100%
	直道右偏离	100%
	左转弯道-左偏	0
	左转弯道-右偏	0
	右转弯道-左偏	0
	右转弯道-右偏	0



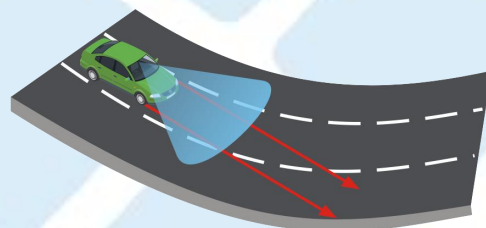
直道左偏离



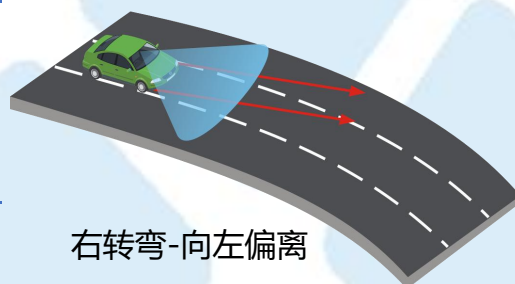
直道右偏离



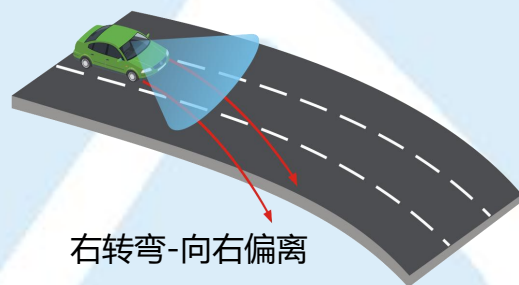
左转弯-向左偏离



左转弯-向右偏离



右转弯-向左偏离



右转弯-向右偏离

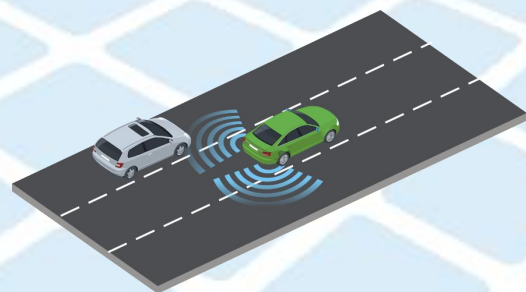
体验评价	评价标准	有/没有
报警形式	在听觉和/视觉报警基础上, 还包含触觉形式	没有
	仅有听觉和视觉形式	有

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



双边界车辆平行车位

评价项目

试验场景

得分率

双边界车辆平行车位

100%

单边界车辆平行车位

50%

车位搜索  
能力

双边界车辆垂直车位

100%

单边界车辆垂直车位

50%



单边界车辆平行车位

白色标线平行车位

0

白色标线垂直车位

0



双边界车辆垂直车位

斜向车位

100%



单边界车辆垂直车位



白色标线垂直车位



白色标线平行车位



斜向车位

APS评分

8.1分 / 10分

评价项目

试验场景

得分率

泊车能力	双边界车辆平行车位	60%
	双边界车辆垂直车位	93%
	斜向车位	100%



双边界平行车位工况



双边界垂直车位工况



斜向车位工况

加分项

双边界平行车位出库

有√ / 无×

√

APS评分

8.1分 / 10分



# 试验掠影



服务社会 引领未来