

2020

中国智能汽车指数评价报告



思皓A5

2021款 1.5T CVT旗舰型

中国智能汽车指数



ACC 自适应巡航控制系统

++++

8.2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

++++

8.8分



APS 自动泊车辅助系统

++++

8.1分

样车品牌 思皓

生产厂家 安徽江淮汽车集团股份有限公司

车型型号 HFC7152B5TS










生产日期 2020-11

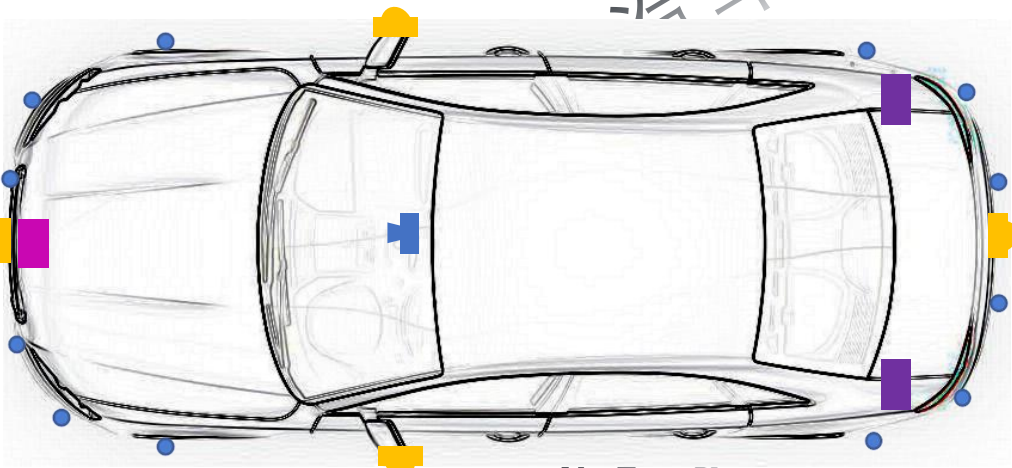
VIN LJ12FKT36L4050144

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	1	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	2	BSD
	77GHz毫米波雷达	1	ACC、AEB
	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	是
L1	车道居中系统	是
	车道保持辅助系统	否
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	试验场景	主车车速	得分率
目标车静止	30km/h	100%	目标车低速	90km/h	100%
	40km/h	100%		100km/h	100%
	50km/h	0		110km/h	100%
	60km/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	试验场景	主车车速	得分率
目标车减速	120km/h	100%	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

8.2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	0
	目标车减速	100%
	目标车低速	100%

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%



AEB目标车静止场景



AEB目标车低速场景

加分项

安全带预警功能

辅助报警方式

有√ / 无×

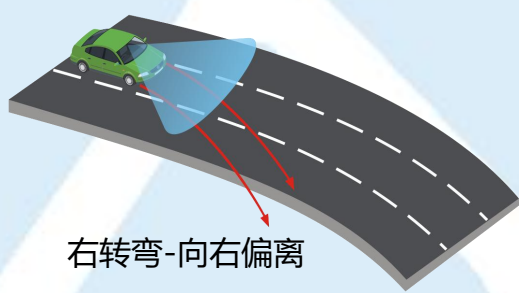
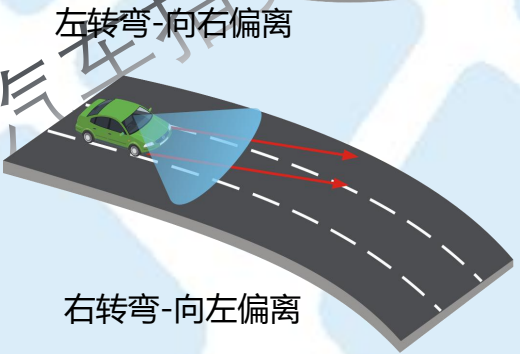
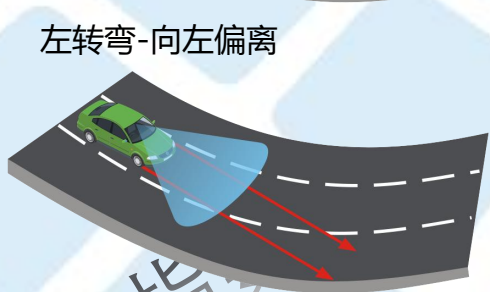
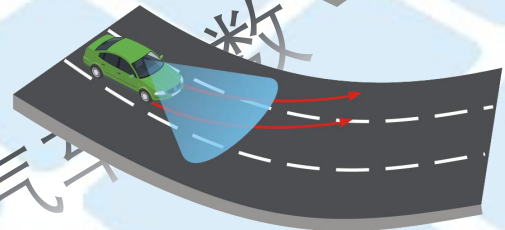
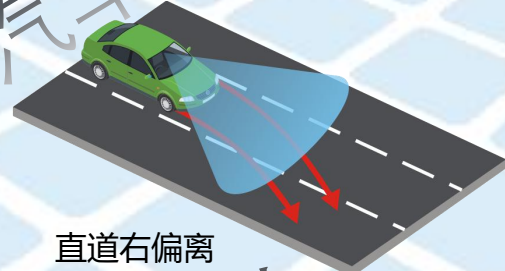
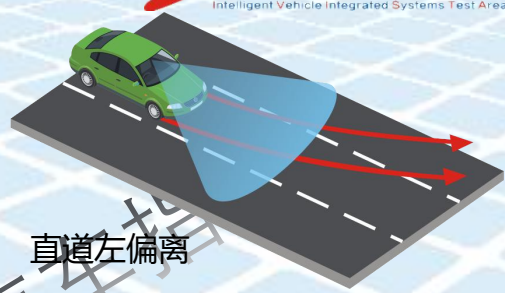
×

√

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



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

目标车超主车	90km/h	左盲区	100%
--------	--------	-----	------

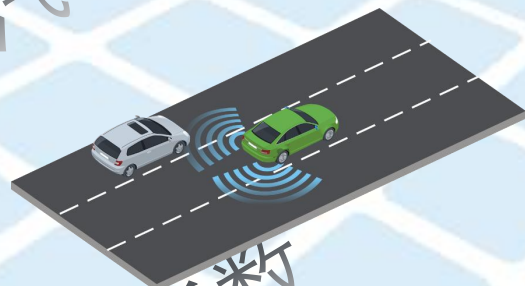
	右盲区	100%
--	-----	------

两轮车识别能力	30km/h	左盲区	0
---------	--------	-----	---

	右盲区	0
--	-----	---

两轮车识别能力	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

8.8分 / 10分

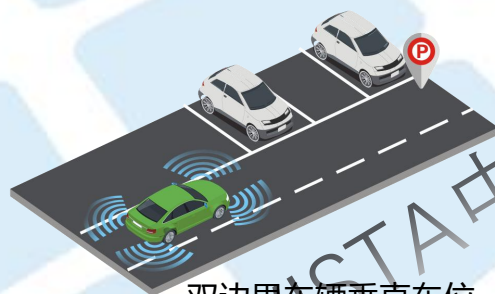
评价项目	试验场景	得分率
车位搜索能力	双边界车辆平行车位	100%
	单边界车辆平行车位	50%
车位搜索能力	双边界车辆垂直车位	100%
	单边界车辆垂直车位	50%
	白色标线平行车位	0
	白色标线垂直车位	0
	斜向车位	100%



双边界车辆平行车位



单边界车辆平行车位



双边界车辆垂直车位



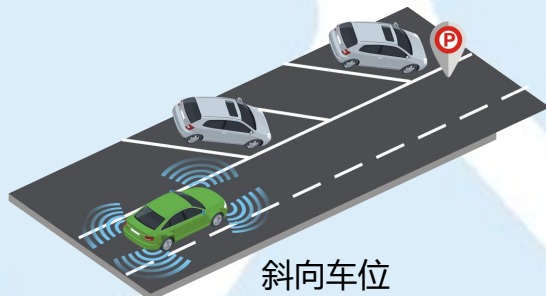
单边界车辆垂直车位



白色标线平行车位



白色标线垂直车位



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

87%

双边界车辆垂直车位

67%

斜向车位

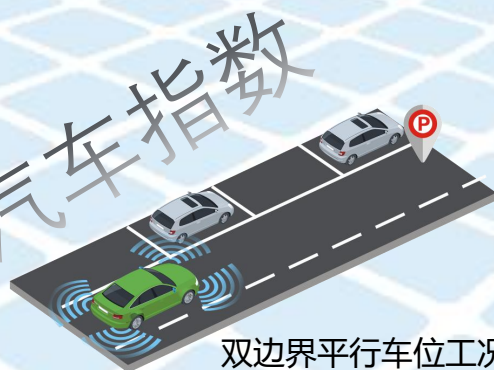
100%

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