



特色

本系統採用嵌入式硬體設計，利用超音波停車空間掃描與倒車攝影機影像定位方式，以圖像式停車空間選擇介面設定停車位置並進行路徑規劃，同時以多重式迴轉方式進行停車軌跡追蹤，搭配電動輔助轉向控制技術，自動控制方向盤轉向直至停妥目標停車位置。

技術

1. 路徑規劃與追蹤技術
2. 車輛方位推算技術
3. 電動輔助轉向控制

規格

1. 嵌入式硬體電路：DSP 系統，操作頻率：600 MHz
2. 介面：CAN BUS(轉角感知器)，CVBS (攝影機和 LCD panel)，PWM (輪速感知器、超音波感知器與EPS馬達控制器)
3. 操作溫度：-40 ~ 85°C
4. 操作電流：65A以下
5. 平行停車最小停車空間：車長1.3倍
6. 電動轉向裝置輸出扭力：40 Nm



成果展示

