



# 团 体 标 准

T/TMAC 067—2023

## 智能汽车组合驾驶辅助系统技术规范

The technical specifications for intelligent vehicle combination driving  
assistance system

2023-08-11 发布

2023-09-11 实施

中国技术市场协会 发 布  
中国标准出版社 出 版

中国技术市场协会(TMAC)是科技领域内国家一级社团,以宣传和促进科技创新,推动科技成果转移转化,规范交易行为,维护技术市场运行秩序为使命。为满足市场需要,做大做强科技服务业,依据《中华人民共和国标准化法》《团体标准管理规定》,中国技术市场协会有序开展标准化工作。本团体成员和相关领域组织及个人,均可提出修订 TMAC 标准的建议并参与有关工作。TMAC 标准按《中国技术市场协会团体标准管理办法》《中国技术市场协会团体标准工作程序》制定和管理。TMAC 标准草案经向社会公开征求意见,并得到参加审定会议多数专家、成员的同意,方可予以发布。

在本文件实施过程中,如发现需要修改或补充之处,请将意见和有关资料反馈至中国技术市场协会,以便修订时参考。

本文件著作权归中国技术市场协会所有。除了用于国家法律或事先得到中国技术市场协会正式授权或许可外,不许以任何形式复制本文件。第三方依据本文件开展认证、评价业务,须向中国技术市场协会提出申请并取得授权。

中国技术市场协会地址:北京市丰台区万丰路 68 号银座和谐广场 1101B

邮政编码:100036 电话:010-68270447 传真:010-68270453

网址:www.ctm.org.cn 电子信箱:136162004@qq.com

目 次

前言 ..... III

1 范围 ..... 1

2 规范性引用文件 ..... 1

3 术语、定义和缩略语..... 1

    3.1 术语和定义 ..... 1

    3.2 缩略语 ..... 3

4 要求 ..... 3

    4.1 基本要求 ..... 3

    4.2 横向控制性能要求 ..... 3

    4.3 纵向控制性能要求 ..... 5

    4.4 脱手报警要求 ..... 5

5 试验条件 ..... 6

    5.1 试验环境条件 ..... 6

    5.2 试验道路要求 ..... 6

    5.3 试验车辆要求 ..... 6

    5.4 试验仪器要求 ..... 7

6 试验方法 ..... 7

    6.1 横向控制试验方法 ..... 7

    6.2 纵向控制试验方法 ..... 9

    6.3 脱手报警试验方法 ..... 15

附录 A（规范性） 功能安全要求 ..... 16

参考文献 ..... 19

## 前 言

本文件按照 GB/T 1.1—2020《标准化工作导则 第 1 部分：标准化文件的结构和起草规则》的规定起草。

请注意本文件的某些内容可能涉及专利。本文件的发布机构不承担识别专利的责任。

本文件由比亚迪汽车工业有限公司提出。

本文件由中国技术市场协会归口。

本文件起草单位：比亚迪汽车工业有限公司、深圳海星智驾科技有限公司、苏州智行众维智能科技有限公司、河南中喆智能科技有限公司、深圳联友科技有限公司、珠海骏驰智联科技有限公司、深圳市博实结科技股份有限公司、中车时代电动汽车股份有限公司、智研高科(北京)信息技术发展有限公司、国科华创认证有限责任公司、北京英创汇智汽车技术有限公司、杭州飞步科技有限公司。

本文件主要起草人：吴桑、龚利全、王发平、姜波、安宏伟、黄千、王振中、王圣喆、文军红、杨锋、罗广、胡义发、朱群、袁兵、谢勇波、王全、王苗苗、张礼、杨小琴、李晨风、颜丙杰、杨政、贾丙西。

# 智能汽车组合驾驶辅助系统技术规范

## 1 范围

本文件规定了智能汽车组合驾驶辅助的横向、纵向控制的功能和性能要求,描述了对应的试验方法。

本文件适用于安装有持续执行动态驾驶任务中的车辆横向和纵向运动控制系统(以下简称系统)的M<sub>1</sub>类和N<sub>1</sub>类车辆,其他车辆可参照执行。

## 2 规范性引用文件

下列文件中的内容通过文中的规范性引用而构成本文件必不可少的条款。其中,凡是注日期的引用文件,仅该日期对应的版本适用于本文件;凡是不注日期的引用文件,其最新版本(包括所有的修改单)适用于本文件。

- GB 5768.2 道路交通标志和标线 第2部分:道路交通标志
- GB 5768.3 道路交通标志和标线 第3部分:道路交通标线
- GB/T 34590(所有部分) 道路车辆 功能安全
- GB 34660 道路车辆 电磁兼容性要求和试验方法
- GB/T 41798 智能网联汽车 自动驾驶功能场地试验方法及要求

## 3 术语、定义和缩略语

### 3.1 术语和定义

下列术语和定义适用于本文件。

#### 3.1.1

**车道 lane**

驾驶员不需改变行驶路径的没有任何固定障碍物干扰的行驶区域。

[来源:GB/T 26773—2011,3.1]

#### 3.1.2

**车道边线 lane boundary line**

用于确定车道边界的可见道路交通标线。

[来源:GB/T 39323—2020,3.2]

#### 3.1.3

**关闭状态 off state**

系统不对车辆执行任何横向和/或纵向运动控制。

#### 3.1.4

**激活状态 active state**

系统辅助驾驶员对车辆执行横向和纵向运动控制。