

 **LDTelescope[®]**

路侧感知融合系统产品手册

LDTelescope[®] 路侧感知融合系统

智慧交通和新基建背景下，车路协同发展进入全新阶段。传统交通传感器采集的数据无法满足智慧交通规划、管理需求。路侧感知能力亟待升级，需要精细化的目标级数据支撑功能落地。

激光雷达作为重要的路侧传感器之一，可以提供交通参与者的高精度轨迹，支持新型交通管理、车路协同感知、自动驾驶测试验证等功能。

针对智慧交通和车路协同的应用需求，亮道智能推出了**基于激光雷达的路侧感知融合系统LDTelescope[®]**，自2020年起在中德两地示范应用，保障更加安全、可靠、经济的交通出行。

整套系统硬件由高分辨率激光雷达、网络摄像头等路侧传感器，以及边缘计算单元组成。根据城市、高速等应用场景，LDTelescope[®]提供多种硬件配置方案，通过传感器融合来达到最佳效果。多个激光雷达、摄像头之间完成时空同步，边缘计算单元和传感器、RSU之间，通过以太网或5G网络进行数据传输。

LDTelescope[®]系统包含了部署在边缘计算单元的感知融合算法，可以对点云以及图像进行拼接、融合、聚类，从而实现目标的探测、跟踪和识别。通过将目标物输出传输到RSU或上一级功能开发平台，LDTelescope[®]系统将助力智能基础设施构建和智慧交通的落地应用。



▲ LDTelescope[®] 路侧感知融合系统

亮道智能自主开发的路侧感知融合算法支持：

- 识别Car、Van、Truck、Cyclist、Motorcycle、Pedestrian等动态目标
- 实时输出目标ID、目标速度、目标相对坐标、目标GPS坐标、目标三维包围框、目标航向角、目标加速度等参数

示范项目



中国·北京



中国·上海



德国·北威州

