



中华人民共和国国家标准

GB/T 44286.1—2024

合作式智能运输系统应用集 第1部分：车辆辅助驾驶应用集

Application of cooperative intelligent transportation systems—
Part 1: Driving assistance application set

2024-08-23 发布

2025-03-01 实施

国家市场监督管理总局
国家标准化管理委员会 发布

目 次

前言 III

引言 IV

1 范围 1

2 规范性引用文件 1

3 术语和定义 1

4 缩略语 2

5 应用分类 3

6 车辆辅助驾驶应用集 3

参考文献 30

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。

本文件是 GB/T 44286《合作式智能运输系统应用集》的第1部分。GB/T 44286 已经发布了以下部分：

- 第1部分：车辆辅助驾驶应用集；
- 第2部分：车辆协同驾驶应用集。

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。

本文件由全国智能运输系统标准化技术委员会（SAC/TC 268）提出并归口。

本文件起草单位：交通运输部公路科学研究所、中国信息通信研究院、同济大学、信通院车联网创新中心（成都）有限公司、山东省交通规划设计院集团有限公司、上海机动车检测认证技术研究中心有限公司、上汽大众汽车有限公司、东软睿驰汽车技术（沈阳）有限公司、北京万集科技股份有限公司、重庆长安汽车股份有限公司、高通无线通信技术（中国）有限公司、电信科学技术研究院有限公司、北京星云互联科技有限公司、北京百度智行科技有限公司。

本文件主要起草人：侯德藻、李婉君、陈泓宇、李欣、焦伟赟、葛雨明、林琳、毕欣、王龙翔、吴旭楠、毕玉峰、王聘程、丁孝娥、曹建永、马凌峰、梁睿、熊纪宇、祁帅、张春民、陈炳帅、马春香、付俭伟、牛雷、陶鹏、殷悦、张学艳、邓辉、房家奕、王易之、张广岐、王鲲、彭伟。

引 言

自动驾驶和车路协同技术展现出良好的发展前景，为了更好地满足智能网联驾驶未来发展需求，基于道路和交通状况实际，定义符合我国产业发展的智能网联驾驶应用场景，并制定相关应用标准支持从辅助驾驶到高级别智能网联驾驶发展路线。GB/T 44286《合作式智能运输系统应用集》提供了支撑智能网联驾驶应用场景描述和相关要求，拟由2个部分构成。

- 第1部分：车辆辅助驾驶应用集。目的在于规定辅助式智能驾驶可实现的应用场景、基本性能要求和数据交互基本内容。
- 第2部分：车辆协同驾驶应用集。目的在于规定协同式智能驾驶可实现的应用场景、基本性能要求和数据交互基本内容。

合作式智能运输系统应用集

第1部分:车辆辅助驾驶应用集

1 范围

本文件规定了合作式智能运输系统中车辆辅助驾驶应用集，包括典型的应用分类、应用定义、典型场景描述、基本性能要求和数据交互基本内容。

本文件适用于合作式智能运输系统的车辆辅助驾驶应用场景开发和验证。

2 规范性引用文件

本文件没有规范性引用文件。

3 术语和定义

下列术语和定义适用于本文件。

3.1

合作式智能运输系统 cooperative intelligent transportation system

通过人、车、路的信息交互，实现车辆和基础设施之间、车辆与车辆、车辆与人之间的智能协同与配合的一种智能运输系统体系。

[来源：GB/T 31024.1—2014，2.1]

3.2

场景 scenarios

在一定时间和空间范围内，相关地理位置、自然环境、道路、交通流等要素和车辆自身驾驶状态及执行任务的情况。

3.3

车载单元 on board unit

安装在车辆上的具备信息采集、处理、存储、输入和输出接口，具有专用短程无线通信模块的功能实体。

[来源：GB/T 31024.1—2014，2.3]

3.4

路侧单元 road side unit

安装在道路两侧或门架上，通过专用短程无线通信接收来自车载单元的信息和向车载单元发送信息的功能实体。

[来源：GB/T 31024.1—2014，2.4，有修改]

3.5

主车 host vehicle

装有车载单元且运行应用程序的目标车辆。

3.6

远车 remote vehicle

可装有车载单元且运行应用程序，与主车配合的车辆。