



中华人民共和国国家标准

GB/T 44719—2024

智能网联汽车 自动驾驶功能道路试验 方法及要求

Intelligent and connected vehicle—Methods and requirements of road test
for automated driving functions

2024-09-29 发布

2024-09-29 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 试验条件	2
5 试验方法及要求	4
附录 A（规范性） 自动驾驶功能道路试验环境要素要求及采集方法	6

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。

本文件由中华人民共和国工业和信息化部提出。

本文件由全国汽车标准化技术委员会（SAC/TC 114）归口。

本文件起草单位：中国汽车技术研究中心有限公司、上海机动车检测认证技术研究中心有限公司、北京百度智行科技有限公司、上海汽车集团股份有限公司、中国第一汽车集团有限公司、华为技术有限公司、北京智能车联产业创新中心有限公司、湖南湘江智能科技创新中心有限公司、公安部道路交通安全研究中心、上海淞泓智能汽车科技有限公司、东风汽车集团有限公司、一汽解放汽车有限公司、襄阳达安汽车检测中心有限公司、奇瑞新能源汽车股份有限公司、招商局检测车辆技术研究院有限公司、宝马（中国）服务有限公司、梅赛德斯—奔驰（中国）投资有限公司、通用汽车（中国）投资有限公司、一汽-大众汽车有限公司、天津大学、东风汽车有限公司东风日产乘用车公司、浙江亚太机电股份有限公司、北京与之科技有限公司。

本文件主要起草人：孙航、曹建永、陈振宇、邵星辰、邢亮、王大志、郑建明、杨森、党利冈、谢国富、郭魁元、周文辉、杨顺、杨彦鼎、张新生、高海龙、周定华、王霁宇、徐建勋、夏露、张伟、陆欢、齐海政、李志军、谢陈江、谭永岗、宋雪松、郑文荣、杨大为。

引 言

为适应智能网联汽车自动驾驶功能技术特点，国际范围内已形成采用包括仿真试验、场地试验、道路试验等在内的“多支柱”方法，综合验证自动驾驶功能安全性的共识。

对此，我国已开展自动驾驶功能仿真试验、场地试验以及道路试验标准制定工作，以指导汽车行业自动驾驶功能进行技术开发与功能验证。本文件针对自动驾驶功能的道路试验提出试验条件、试验方法及要求，利用道路试验过程中其他道路使用者行为及轨迹不可控、场景随机出现等特点，验证自动驾驶功能对于随机场景的响应能力。本文件将与仿真试验、场地试验等相关标准结合，共同构成满足自动驾驶功能试验需求的完整标准体系。

智能网联汽车 自动驾驶功能道路试验 方法及要求

1 范围

本文件规定了智能网联汽车自动驾驶功能的道路试验条件及要求，描述了试验方法。
本文件适用于具备自动驾驶功能的M类、N类汽车，其他车辆类型参照执行。

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，注日期的引用文件，仅该日期对应的版本适用于本文件；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/T 12534 汽车道路试验方法通则

GB/T 40429—2021 汽车驾驶自动化分级

GB/T 41798—2022 智能网联汽车 自动驾驶功能场地试验方法及要求

GB/T 44373 智能网联汽车 术语和定义

GA/T 115—2020 道路交通拥堵度评价方法

3 术语和定义

GB/T 12534、GB/T 40429—2021、GB/T 41798—2022、GB/T 44373界定的以及下列术语和定义适用于本文件。

3.1

有效试验时长总和 total effective test duration

在自动驾驶功能处于激活状态下针对某种特定道路环境进行试验的总时长。

3.2

单次连续试验 single continuous test

试验车辆在特定时间段内不间断进行的一次试验。

3.3

试验车辆 vehicle under test; VUT

进行自动驾驶功能试验的车辆。

3.4

试验操作人员 test operation staff

试验过程中，为配合试验进行，执行必要的动态驾驶任务和/或动态驾驶任务接管的人员。

3.5

随车试验人员 on-board test staff

试验过程中，记录试验数据和事件的人员。

3.6

I型道路环境 road environment type I

高速公路以及快速路路况下的道路环境。