

论文与报告

CITAVT-IV——视觉导航的自主车

[孙振平](#) [安向京](#) [贺汉根](#)

(国防科技大学自动化研究所)

Abstract 国防科技大学研制的CITAVT-IV自主车在高速公路实验中达到了75.6km/h的高速. 文章对CITAVT-IV的系统构成、组织结构及有关实验情况进行了比较详细的介绍, 特别是其系统软件和系统数据流程具有一定的新颖性, 该事件驱动的实时多任务软件系统具有很好的实时特性, 较好地解决了自主车系统的延迟问题.

Keywords [自主车](#); [体系结构](#); [视觉导航](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24