

2026 年全国行业职业技能竞赛
——第二届全国汽车工业新技术技能竞赛
广西选拔赛

**理
论
题
库**

2026 年全国行业职业技能竞赛
第二届全国汽车工业新技术技能竞赛广西选拔赛
组委会技术工作组
2026 年 9 月

单选题

1. ACC的目的是通过对车辆（ ）运动进行自动控制，以减轻驾驶员的劳动强度。
A. 横向 B. 纵向 C. 泊车 D. 变道
正确答案：B
2. 自适应巡航控制不能通过控制（ ）实现与前车保持适当距离的目的。
A. 发动机 B. 传动系统 C. 制动器 D. 转向
正确答案：D
3. 车间距是指（ ）。
A. 前车尾部与本车头部之间的距离 B. 前车尾部与本车尾部之间的距离
C. 前车头部与本车尾部之间的距离 D. 前车头部与本车头部之间的距离
正确答案：A
4. 先进驾驶辅助系统主要分为两大类：信息辅助类和控制辅助类，以下不属于信息辅助类的是（ ）。
A. 前方交通穿行提示 B. 盲区监测 C. 智能限速提醒 D. 交通拥堵辅助
正确答案：D
5. 自动紧急制动的简称为（ ）。
A. AEB B. EBA C. ESA D. LKA
正确答案：A
6. 盲区监测的简称为（ ）。
A. LCW B. BSD C. FCW D. AVM
正确答案：B
7. 智能决策层的主要功能是接收环境感知层的信息并进行融合，对道路、车辆、行人、交通标志和交通信号等进行识别、决策分析和判断车辆驾驶模式及将要执行的操作，并向（ ）输送指令。
A. 环境感知层 B. 信息融合层 C. 控制和执行层 D. 以上都不是
正确答案：C
8. 激光雷达以激光作为载波，激光是光波段电磁辐射，波长比微波和毫米波（ ）。
A. 长 B. 短 C. 一样长 D. 以上均不对
正确答案：B
9. 关于激光雷达说法错误的是（ ）。
A. 全天候工作，不受白天和黑夜光照条件的限制 B. 可以获得目标反射的幅度、频率和相位等信息 C. 不受大气和气象限制 D. 抗干扰性能好
正确答案：C

10. CAN 总线网络传输的帧中用于接收单元向发送单元请求主动发送数据的帧为（ ）。

A. 数据帧 B. 远程帧 C. 过载帧 D. 错误帧

正确答案：B

11. 高精度地图的精度能够达到（ ），数据维度不仅增加了车道属性相关数据，还有高架物体、防护栏、路边地标等大量目标数据，能够明确区分车道线类型、路边地标等细节。

A. 厘米级别 B. 米级别 C. 5 米级别 D. 毫米级

正确答案：A

12. 毫米波雷达从优化到大量生产，以及安装校准，都需要对雷达性能进行规范化、标准化的检测及诊断，实现对毫米波雷达的发射机性能、回波接收性能以及抗扰能力的测试。毫米波雷达的测试主要是从两方面进行的：射频信号的性能测试、（ ）。

A. 功能测试 B. 延时测试 C. 结构性测试 D. 随机测试

正确答案：A

13. 激光雷达在测量物体距离和表面形状上的精确度一般达到（ ）。

A. 毫米级 B. 厘米级 C. 米级 D. 以上均不对

正确答案：B

14. 雨天测试激光雷达时，雨量增大，激光雷达的探测距离会（ ）。

A. 增加 B. 减小 C. 不影响 D. 以上均不对

正确答案：B

15. 一般情况下，激光雷达激光发射器越多，需要处理的数据越（ ）。

A. 多 B. 少 C. 不影响 D. 以上均不对

正确答案：A

16. 在实际应用中，GPS 接收装置利用（ ）颗以上卫星信号来定出使用者所在位置。

A. 1 B. 2 C. 4 D. 6

正确答案：C

17. 环境识别、（ ）两个层面的技术突破只是解决了复杂环境中人机协同共驾能力不足问题的有效性，为保障智能车上路的可靠性，还需建设面向智能网联汽车的中国驾驶员人机交互行为数据库为底层支撑层。

A. 路径规划 B. 感知定位 C. 决策控制 D. 地图导航

正确答案：C

18. 在路径规划中，用于保证实时性能的方法是？

- A. 全局搜索方法
- B. 增量搜索方法
- C. 随机搜索方法
- D. 固定搜索方法

正确答案：B

19. 智能网联汽车中，用于实现安全启动的典型机制是？

- A. 直接启动机制
- B. 安全引导机制
- C. 随机启动机制
- D. 手动启动机制

正确答案：B

20. 惯性传感器的定位误差会随着物体运行时长的增加而（）。

- A. 增加
- B. 修正
- C. 不变
- D. 以上均不对

正确答案：A

21. 车载传感器中，（）测量精度和速度表现最优异。

- A. 倒车雷达
- B. 毫米波雷达
- C. 激光雷达
- D. 视觉传感器

正确答案：C

22. 车载单目摄像头采集到的信息是（）图像。

- A. 一维
- B. 二维
- C. 三维
- D. 以上均不对

正确答案：B

23. 车载传感器中，（）更能适应较为恶劣的天气。

- A. 倒车雷达
- B. 毫米波雷达
- C. 激光雷达
- D. 视觉传感器

正确答案：B

24. 在传感器标定中，用于现场标定的典型方法是？

- A. 工厂标定方法
- B. 自动标定方法
- C. 不标定方法
- D. 随机标定方法

正确答案：B

25. 智能网联汽车中，用于实现性能监控的典型指标是？

- A. 功能正确性
- B. 资源利用率
- C. 用户满意度
- D. 市场占有率

正确答案：B

26. 智能网联汽车的智能化技术是基于车辆搭载先进的传感器、控制器、执行器、软件算法，使汽车可以自主通过感知系统与信息终端系统实现车-车、车-人、车-环境的信息交换，从而自动完成车辆的识别、感知、（ ）以及控制，最终代替驾驶员操作实现自动驾驶。

- A. 分析 B. 干预 C. 决策 D. 推理

正确答案：C

27. 激光雷达结构中主要用来接收返回光强度信息的部件是（ ）。

- A. 激光发射器 B. 扫描与光学部件 C. 感光部件 D. 以上均不对

正确答案：C

28. 超声波雷达多用于精准测距，基本原理是通过测量超声波发射脉冲和接收脉冲的时间差，结合空气中超声波传输速度计算相对距离。常见的超声波雷达安装于（ ）上，用于测量汽车前后障碍物；安装于汽车侧面，用于测量侧方障碍物距离。

- A. 汽车前后保险杠 B. 汽车驾驶室内 C. 汽车车顶 D. 汽车发动机

正确答案：A

29. 关于汽车 CAN 总线特点描述错误的是（ ）。

- A. 高总线速度 B. 高抗电磁干扰性 C. 高传输可靠性 D. 价格便宜

正确答案：D

30. 网联辅助信息交互阶段主要以无线语音、数字通讯和（ ）为平台。通过定位系统和无线通信网，向驾驶员和乘客提供实时交通信息、紧急情况应对策略、远距离车辆诊断和互联网增值服务等驾驶辅助类信息服务的业务。车联网通信系统根据通信距离分为两类，短距离通信系统和远距离通信系统。

- A. 信号接收设备 B. 卫星导航定位系统 C. 室内定位系统 D. 运营管理系统

正确答案：B

31. （ ）不属于蜂窝移动通信应用场景。

- A. 车网通信 B. 路云通信 C. 人云通信 D. 车路通信

正确答案：D

32. 5G 移动通信的最高传输速率约为 4G 的 200 倍，可达（ ）Gbit/s。

- A. 5 B. 10 C. 20 D. 50

正确答案：C

33. 目前全世界的卫星定位系统有（ ）种。

- A. 2 B. 4 C. 6 D. 8

正确答案：B

34. 自动驾驶汽车是集感知、决策和控制等功能于一体的自主交通工具，其中，感知系统代替人类驾驶员的视、听、触等功能，融合摄像机、雷达等传感器采集的海量交通环境数据，精确识别各类交通元素，为自动驾驶汽车（ ）提供支撑。

- A. 决策系统 B. 感知系统 C. 控制系统 D. 导航系统

正确答案：A

35. 智能网联汽车中，用于实现版本兼容的典型策略是？

- A. 不兼容策略
B. 向后兼容策略
C. 随机兼容策略
D. 部分兼容策略

正确答案：B

36. 以下关于激光雷达点云分类的描述，正确的是？

- A. 固定规则分类
B. 机器学习分类
C. 随机分类方法
D. 人工分类方法

正确答案：B

37. 在控制系统中，用于处理执行器饱和的方法是？

- A. 忽略饱和方法
B. 抗饱和补偿方法
C. 降低要求方法
D. 增加执行器方法

正确答案：B

38. 雷达能够主动探测周边环境，比视觉传感器受外界环境（ ），是自动驾驶汽车的重要传感器之一。根据电磁波波段，雷达可细分为激光雷达、毫米波雷达和超声波雷达等3类。

- A. 影响更小 B. 影响更大 C. 影响更广 D. 影响更深

正确答案：A

39. 激光雷达由（ ）、激光测距两部分组成，通过实时接收反馈保持对外界的敏锐感知力，具有分辨率高、抗有源干扰能力强、定向性好、测量距离远、测量时间短等优点。激光雷达可分为单线激光雷达和多线激光雷达。

- A. 激光探测 B. 激光照射 C. 激光切割 D. 激光扫描

正确答案：A

40. 与主动红外成像技术相比，被动红外成像技术（ ）

- A. 采用 LED 红外灯光源 B. 过度依赖物体热量 C. 价格适中 D. 采用红外激光光源

正确答案：B

41. 智能网联汽车的本质是结合了自主式智能汽车及（ ）智能汽车。自主式智能汽车以智能化为主导，通过传感器主动探测周围环境，通过视域范围内对环境的理解做出智能驾驶行为。

- A. 被动式 B. 融合式 C. 网联式 D. 交互式

正确答案：C

42. 毫米波雷达频率越高，检测的分辨率越（ ），探测距离越（ ）。

- A. 高，远 B. 高，近 C. 低，远 D. 低，近

正确答案：A

43. 由于自动驾驶汽车无法像人类驾驶员一样能够准确感知障碍物、可行驶区域和交通标志标线等交通环境信息，因此需要（ ）、惯性导航系统、高精地图等将自动驾驶汽车与周边交通环境有机结合，实现超视距感知，降低车载感知传感器计算压力。

- A. 全球卫星导航系统 B. 发动机电控系统
C. 底盘电控系统 D. 车载网络控制系统

正确答案：A

44. 超声波雷达主要用于（ ）目标物的探测。

- A. 短距离 B. 中距离 C. 长距离 D. 以上均不对

正确答案：A

45. 研究表明，先进驾驶辅助（ADAS）、车-车/车-路协同（V2X）、高度自动驾驶等车辆智能化、网联化技术，可减少汽车交通事故（ ），提升交通通行效率 10%-30%，同时极大的提高驾驶舒适性。

- A. 50%~80% B. 10%~20% C. 30%~50% D. 80%~100%

正确答案：A

46. 高精度地图帮助各种传感器更好的完成对环境的感知，为自动驾驶汽车提供更完备丰富的周边环境信息和更精确的定位，也可以视为是一种特殊形式的传感器，可视为自动驾驶汽车先验知识积累形成的（ ），对于实现自动驾驶具有重要的作用，是自动驾驶技术落地的关键驱动力。

- A. 短期记忆 B. 长期记忆 C. 实时计算 D. 离线计算

正确答案：B

47. 自动驾驶汽车功能复杂，为了保证各个模块和功能间不互相影响和安全性考虑，大量采用域控制器。根据不同的功能实现分为：车身域控制器、车载娱乐域控制器、动力总成域控制器、（ ）等。

- A. 自动驾驶域控制器 B. 电机控制器
C. 电池管理控制器 D. 伺服控制器

正确答案：A

48. 自动驾驶的毫米波雷达由芯片、天线、算法共同组成，基本原理是发射一束（ ），

观察回波与入射波的差异来计算距离、速度等。主要用于交通车辆的检测，检测速度快、准确，不易受到天气影响。

- A. 电磁波 B. 脉冲波 C. 无线电波 D. 光波

正确答案：A

49. 网联车载终端与车联网服务平台的数据通信方式有三种，以下（）不属于此范畴。

- A. 蓝牙技术 B. Wi-Fi 技术 C. 公众移动通信 D. NFC

正确答案：D

50. 无线通信技术是利用（）信号在自由空间中辐射和传播的特性进行信息交换的一种通信方式。

- A. 机械波 B. 电磁波 C. 超声波 D. 以上均不对

正确答案：B

51. 无线通信系统中完成电磁波发射和接收的装置是（）。

- A. 调制器 B. 频率变换器 C. 解调器 D. 天线

正确答案：D

52. 以下不属于智能网联汽车行驶路径识别对象的是（）。

- A. 道路交通标线 B. 行车道边缘线 C. 人行横道线 D. 交通信号灯

正确答案：D

53. 图像分割方法中以像素与其周围像素的相似度作为切割标准的方法称为（）。

- A. 阈值分割法 B. 区域分割法 C. 边缘分割法 D. 以上均不对

正确答案：B

54. 以下不属于道路检测的任务是（）。

- A. 提取车道的几何结构 B. 确定车辆在车道中的位置、方向 C. 提取车辆可行驶的区域
D. 提取车道的周边环境

正确答案：D

55. 阴天环境下，通过环境感知获得的道路图像信息（）。

- A. 偏暗 B. 偏亮 C. 不变 D. 以上均不对

正确答案：A

56. 先进驾驶辅助系统按照环境感知系统的不同可以分为自主式和网联式两种，目前自主式和网联式的发展现在（）。

- A. 自主式为主，网联式为辅 B. 自主式为辅，网联式为主 C. 自主式和网联式融合完好
D. 以上均不对

正确答案：A

57. 以下属于网联式先进驾驶辅助系统的范畴的有（ ）。

A. 抬头显示 B. 全车影像监视 C. 前向车距监测 D. 交通拥挤提醒

正确答案：D

58. 汽车自适应巡航控制系统的电子控制单元通过计算实际车距和安全车距之比及（ ）的大小，选择（ ）方式。

A. 相对速度，加速 B. 相对速度，减速 C. 绝对速度，加速 D. 绝对速度，减速

正确答案：B

59. 关于汽车 ACC 系统说法错误的是（ ）。

A. 汽车 ACC 系统可以自动控制车速

B. ACC 系统工作过程中，驾驶员踩制动踏板，ACC 系统会终止巡航控制

C. ACC 系统工作过程中，驾驶员踩加速踏板，ACC 系统会终止巡航控制且不再启动

D. 汽车 ACC 系统可以减轻驾驶员的疲劳度

正确答案：C

60. 汽车 ACC 系统启动车速一般大于（ ）。

A. 5km/h B. 10km/h C. 15km/h D. 25km/h

正确答案：D

61. 安装车道偏离预警系统的乘用车，当车辆最迟报警线位于车道边界处外侧（ ）时，系统自动发出报警提醒驾驶员。

A. 0.3m B. 0.5m C. 0.8m D. 1m

正确答案：A

62. 目前，高速公路电子不停车收费系统应用的无线通信技术是（ ）。

A. IrDA B. RFID C. NFC D. ZigBee

正确答案：B

63. 以下无线通信技术中，（ ）采用了红外线进行点对点短距离无线传输。

A. IrDA B. RFID C. NFC D. ZigBee

正确答案：A

64. 从传输距离上来看，蓝牙、ZigBee 和 WiFi 从高到低排序是（ ）。

A. 蓝牙>ZigBee>WiFi B. ZigBee>蓝牙>WiFi C. WiFi>ZigBee>蓝牙 D. WiFi>蓝牙>ZigBee

正确答案：C

65. 蓝牙技术是一种（ ）。

A. 长距离无线通信技术 B. 短距离无线通信技术 C. 以光为信息传送媒体的通信方法

D. 利用因特网进行语音信息传送的通话方式

正确答案：B

66. 以下关于 ZigBee 技术描述不正确的是（ ）。

- A. 是一种短距离、低功耗、低速率的无线通信技术 B. 工作于 ISM 频段 C. 适应做音频、视频等多媒体业务 D. 适合的应用领域为传感和控制

正确答案：C

67. 关于卫星网络的描述，不正确的是（ ）。

- A. 通信距离远 B. 通信频带宽 C. 传输延迟小 D. 通信线路可靠

正确答案：C

68. 汽车 CAN 总线采用（ ）作为传输介质，是一种（ ）总线。

- A. 双绞线，多主 B. 双绞线，单主多从 C. 单线，多主 D. 单线，单主多从

正确答案：A

69. 温度传感器输出信号在输入 ECU 之前，（ ）。

- A. 需要进行 D/A 转换 B. 直接控制执行机构 C. 需要进行 A/D 转换 D. 以上均不对

正确答案：C

70. （ ）为执行系统的核心功能，目前全球领先的一级供应商依靠成熟的底盘控制技术和规模效应，在线控制动领域占据主导地位，且在底盘控制通讯协议及接口不对外开放，形成了一定程度的行业壁垒。

- A. 线控制动 B. 转向 C. 油门 D. 换挡

正确答案：A

71. 以太网的传输介质可以是双绞线、同轴电缆和光纤，其中数据传输速率最高的是（ ）。

- A. 光纤 B. 同轴电缆 C. 双绞线 D. 一样高

正确答案：A

72. 汽车网络中大多采用（ ）拓扑结构的局域网。

- A. 总线型 B. 星型 C. 环型 D. 树型

正确答案：A

73. 路径引导是引导司机沿着由路径规划模块计算出的路线行驶的过程。该引导过程可以在旅行前或在途中以实时方式进行，相关指令包括转向、街道名称、行驶距离和路标等。通常，路径引导通过（ ）、显示器来显示指令、完成引导。

- A. 导航器 B. 计数器 C. 计算器 D. 计时器

正确答案：A

74. 地球表面传播的无线电波称为（ ）。

- A. 天波 B. 地波 C. 空间波 D. 散射波

正确答案：B

75. 地球表面任一点的磁子午圈与地理子午圈的夹角称为（ ）。

- A. 磁偏角 B. 航向角 C. 姿态角 D. 以上均不对

正确答案：A

76. 智能化车辆运动控制技术包括基于驱动、制动系统的（ ）运动控制，基于转向系统的横向运动控制，基于悬架系统的垂向运动控制，基于驱动/制动/转向/悬架的底盘一体化控制，以及利用通信及车载传感器的车队列协同和车路协同控制等。

- A. 纵向 B. 减速 C. 加速 D. 匀速

正确答案：A

77. 为了进行图像处理，应当先消除图像中的噪声和不必要的像素，这一过程称为（ ）。

- A. 编码 B. 压缩 C. 前处理 D. 后处理

正确答案：C

78. 在下列传感器中，将被测物理量的变化量直接转换为电荷变化量的是（ ）。

- A. 压电式传感器 B. 电容式传感器 C. 电阻式传感器 D. 电感式传感器

正确答案：A

79. 智能网联汽车的通信定位和地图技术，包括数台智能网联汽车之间信息共享与协同控制所必须的（ ），移动自组织网络技术，以及高精度定位技术，高精地图及局部场景构建技术。

- A. 通信保障技术 B. 控制执行技术
C. 车辆控制技术 D. PID 控制技术

正确答案：A

80. 电桥测量电路的作用是把传感器的参数转换为（ ）输出。

- A. 电阻 B. 电压 C. 电容 D. 电荷

正确答案：B

81. 传感器的输出量通常为（ ）。

- A. 非电量信号 B. 电量信号 C. 位移信号 D. 光信号

正确答案：B

82. 传感器一般包括敏感元件，还包括（ ）。

- A. 转换元件 B. 敏感头 C. 压敏器件 D. 湿敏器件

正确答案：A

83. 线控底盘主要有五大系统，线控转向和（ ）是面向自动驾驶执行端方向最核心的产品。

- A. 线控制动 B. 线控换挡 C. 线控油门 D. 线控悬挂

正确答案：A

84. 智能网联汽车技术逻辑的两条主线是信息感知和（ ），其发展的核心是由系统进行信息感知、决策预警和智能控制，逐渐替代驾驶员的驾驶任务，并最终完全自主执行全部驾驶任务。

A. 决策控制 B. 环境识别 C. 定位导航 D. 路径规划

正确答案：A

85. 路径引导是引导司机沿着由路径规划模块计算出的路线行驶的过程。该引导过程可以在旅行前或在途中以实时方式进行，相关指令包括（ ）、街道名称、行驶距离和路标等。通常，路径引导通过导航器、显示器来显示指令、完成引导。

A. 转向 B. 制动 C. 换挡 D. 加速

正确答案：A

86. 下列不属于智能网联汽车车辆关键技术的是（ ）。

A. 环境感知技术 B. 智能决策技术 C. 控制执行技术 D. 高精定位技术

正确答案：D

87. 智能化停车场管理系统主要包括（ ）、泊车引导系统、停车监控系统、报警系统、信息发布等软件系统。

A. 停车收费系统 B. 车辆导航系统 C. 车辆调度系统 D. 娱乐系统

正确答案：A

88. 网联辅助信息交互是指基于车-路、车-后台通信，实现（ ）的获取以及车辆行驶与驾驶员操作等数据的上传。

A. 导航等辅助信息 B. 车辆周边交通环境 C. 车辆决策信息 D. 车辆周边交通环境信息，及车辆决策信息

正确答案：A

89. 网联协同感知是指基于车-车、车-路、车-人、车-后台通信，实时获取（ ），与车载传感器的感知信息融合，作为自车决策与控制系统的输入。

A. 导航等辅助信息 B. 车辆周边交通环境 C. 车辆决策信息 D. 车辆周边交通环境信息，以及车辆决策信息

正确答案：B

90. 网联协同决策与控制是指基于车-车、车-路、车-人、车-后台通信，实时获取（ ），车-车、车-路等各交通参与者之间的协同决策与控制。

A. 导航等辅助信息 B. 车辆周边交通环境 C. 车辆决策信息 D. 车辆周边交通环境信息，以及车辆决策信息

正确答案：D

91. 以下不属于智能网联汽车技术架构“三横两纵”中“三横”技术的是（ ）。

A. 车辆/设施关键技术 B. 信息交互关键技术 C. 基础支撑技术 D. 车载平台技术

正确答案：D

92. 以下不属于智能网联汽车中车辆/设施关键技术的是（ ）。

A. 环境感知技术 B. 智能决策技术 C. 信息安全技术 D. 控制执行技术

正确答案：C

93. 车道保持辅助（LKA）系统属于智能驾驶辅助系统中的一种。它可以在车道偏离预警系统的基础上对刹车的控制协调装置进行控制。如果车辆识别到接近的标记线并可能脱离行驶车道，会通过（ ）的振动，或者声音来提请驾驶员注意。

- A. 方向盘 B. 发动机 C. 车辆 D. 轮胎

正确答案：A

94. 智慧交通目前在交通行业中的应用主要在交通控制、（ ）、出行者信息服务、城市公交系统、出租车管理等方面。

- A. 道路监控 B. 报警系统 C. 停车监控 D. 行人监控

正确答案：A

95. 疲劳驾驶预警系统（ Biological Aerosol Warning System，英文缩写 BAWS）是利用驾驶员的（ ）、眼部信号、头部运动性等推断驾驶员的疲劳状态，并进行提示报警和采取相应措施的装置，是对行车安全给予主动智能的安全保障系统。

- A. 面部特征 B. 心理特征 C. 生理特征 D. 健康特征

正确答案：A

96. （ ）是指自动驾驶系统根据环境信息执行转向和加减速中的一项操作，其他驾驶操作都由人完成。

- A. 驾驶辅助（DA） B. 部分自动驾驶（PA） C. 有条件自动驾驶（CA） D. 高度自动驾驶（HA）

正确答案：A

97. （ ）是指自动驾驶系统根据环境信息执行转向和加减速操作，其他驾驶操作都由人完成。

- A. 驾驶辅助（DA） B. 部分自动驾驶（PA） C. 有条件自动驾驶（CA） D. 高度自动驾驶（HA）

正确答案：B

98. （ ）是指自动驾驶系统完成所有驾驶操作，根据系统请求，驾驶员需要提供适当的干预。

- A. 驾驶辅助（DA） B. 部分自动驾驶（PA） C. 有条件自动驾驶（CA） D. 高度自动驾驶（HA）

正确答案：C

99. （ ）是指自动驾驶系统完成所有驾驶操作，特定环境下系统会向驾驶员提出相应请求，驾驶员可以对系统请求不进行响应。

- A. 驾驶辅助（DA） B. 部分自动驾驶（PA） C. 有条件自动驾驶（CA） D. 高度自动驾驶（HA）

正确答案：D

100. （ ）是指自动驾驶系统可以完成驾驶员能够完成的所有道路环境下的操作，不需要驾驶员介入。

- A. 完全自动驾驶（FA） B. 部分自动驾驶（PA）

C. 有条件自动驾驶（CA） D. 高度自动驾驶（HA）

正确答案：A

101. 以下不属于车载终端功能的是（ ）。

A. 位置信息处理 B. 移动网络接入 C. 车辆信号采集控制 D. 车辆定位信息接收

正确答案：D

102. 卫星定位车辆信息服务系统由卫星定位系统、车辆信息服务系统通讯网络、车辆信息服务系统中心及（ ）四部分组成。

A. 车辆信息服务系统终端 B. 车辆信息服务系统协议 C. 车辆信息服务系统接口 D. 车辆信息服务系统通信

正确答案：A

103. （ ）是指测试车辆与目标车辆之间通过车载单元进行数据包收发而完成的信息通讯。

A. 车车通讯 B. 车路通讯 C. 车人通讯 D. 车云端通讯

正确答案：A

104. （ ）是指测试车辆与道路基础设施之间通过车载单元、路侧单元进行数据包收发而完成信息通讯。

A. 车车通讯 B. 车路通讯 C. 车人通讯 D. 车云端通讯

正确答案：B

105. 车辆测试过程中所处的地理环境、天气、道路、交通状态及车辆状态和时间等要素的集合叫作（ ）

A. 测试场景 B. 测试动态 C. 测试任务 D. 测试规程

正确答案：A

106. （ ）是全球定位系统的简称，是美国国防部为了军事定时、定位与导航的目的而发展起来的。

A. GPS B. CDMA C. DGPS D. GLONASS

正确答案：A

107. 车道偏离预警（LDW）是一种通过报警的方式辅助驾驶员减少汽车因车道偏离而发生交通事故的系统。车道偏离预警系统由抬头显示、摄像头、图像处理芯片、控制器以及传感器等组成，当系统检测到汽车偏离车道时，传感器会及时收集车辆数据和驾驶员的操作状态，然后由（ ）发出警报信号。

A. 控制器 B. 图像处理芯片 C. 发动机 D. 传感器

正确答案：A

108. 当 GPS 卫星正常工作时，会不断地用 1 和 0（ ）码元组成的伪随机码（简称伪码）发射导航电文。

A. 二进制 B. 八进制 C. 十进制 D. 十六进制

正确答案：A

109. GPS 导航电文包括（）、工作状态、时钟改正、电离层时延修正、大气折射修正等信息。

A. 预报星历 B. 卫星星历 C. 广播星历 D. 时钟星历

正确答案：B

110. 自动驾驶汽车应用了各种传感器，如超声波雷达、毫米波雷达、激光雷达、摄像头等，其中（）是唯一受气候影响最小的，具有全天候特性，是其他传感器所不具备的。

A. 摄像头 B. 超声波雷达 C. 激光雷达 D. 毫米波雷达

正确答案：D

111. 高精度地图，通俗来讲就是精度更高、数据维度更多的电子地图。精度更高体现在精确到（）级别等。

A. 毫米 B. 厘米 C. 米 D. 百米

正确答案：B

112. 高精度地图是指绝对精度和相对精度均在（）的高分辨率、高丰度要素的导航地图，也称为三维高精度地图。

A. 毫米级 B. 厘米级 C. 分米级 D. 米级

正确答案：B

113. 线控底盘主要有五大系统，线控转向和（）是面向自动驾驶执行端最核心的产品。

A. 线控制动 B. 线控换挡 C. 线控油门 D. 线控悬挂

正确答案：A

114. 车道偏离预警的简称为（）。

A. LDW B. BSD C. FCW D. AVM

正确答案：A

115. 车道居中控制的简称为（）。

A. LDW B. LCC C. FCW D. AVM

正确答案：B

116. 夜视的简称为（）。

A. LDW B. LKA C. NV D. AVM

正确答案：C

117. 交通标识识别（TSR）主要是通过安装在车辆上的（）采集道路上的交通标识信息，传送到图像处理模块进行标识检测和识别，并根据识别结果做出不同的应对措施。

A. 摄像头 B. 超声波 C. 投影仪 D. 激光

正确答案：A

118. 自动紧急制动系统（AEB）是指车辆在非自适应巡航的情况下正常行驶，如车辆遇到突发危险情况或与前车及行人距离小于安全距离时（ ）进行刹车避免或减少追尾等碰撞事故的发生，从而提高行车安全性的一种技术。

- A. 主动 B. 被动 C. 提示 D. 辅助

正确答案：A

119. 汽车线控技术是将驾驶员的操纵意图和动作，经过特定传感器转变为（ ），再通过电缆直接传输到执行机构。

- A. 电信号 B. 电压信号 C. 电流信号 D. 相位信号

正确答案：A

120. 目前，电子油门已经大量应用，凡具备（ ）功能的车辆都配备有电子油门。

- A. 自动紧急制动 B. 定速巡航 C. 盲区监视 D. 抬头显示

正确答案：B

121. 电子油门通过用线束来代替拉索或者拉杆，在节气门安装微型（ ）来驱动节气门开度。

- A. 发电机 B. 电机控制器 C. 电动机 D. 液压装置

正确答案：C

122. 以下不属于线控制动系统优点的是（ ）。

- A. 结构简单，整车质量低 B. 便于扩展和增加其他电控制功能
C. 可以使用具有容错功能的车用网络通讯协议
D. 存在控制系统及其电子设备的可靠性问题

正确答案：D

123. 自适应巡航控制系统的主要功能是基于特定的信息控制车速与前方车辆运动状况相适应，这些信息包括（ ）。①与前车间的距离；②本车的运动状态；③驾驶员的操作指令。

- A. ①② B. ①③ C. ②③ D. ①②③

正确答案：D

124. 自适应巡航控制系统的英文缩写是（ ），又可称为智能巡航控制系统，它将汽车自动巡航控制系统（CCS）和车辆前向撞击报警（FCW）系统有机结合起来，自适应巡航控制不但具有自动巡航的全部功能，还可以通过车载雷达等传感器监测汽车前方的道路交通环境。

- A. ACC B. FCW C. LDW D. AEB

正确答案：A

125. 自适应巡航控制系统的英文缩写是 ACC，又可称为智能巡航控制系统，它将汽车自动巡航控制系统（CCS）和车辆前向撞击报警（FCW）系统有机结合起来，自适应巡航控制不但具有自动巡航的全部功能，还可以通过车载雷达等传感器监测（ ）的道路交通环境。

- A. 汽车前方 B. 汽车后方 C. 汽车上方 D. 汽车下方

正确答案：A

126. AEBS 的工作电源应为车辆（ ）电源。

A. 低压直流 B. 高压直流 C. 低压交流 D. 高压交流

正确答案：A

127. 前车防撞预警（FCW）是一种高级安全辅助系统，它通过（ ）系统时刻监测前方车辆，感应和计算行驶过程中车辆与前车的距离来判断潜在的碰撞风险，并发出警示。

A. 雷达 B. 红外线 C. 紫外线 D. 摄像头

正确答案：A

128. ZigBee 技术是一种（ ）。

A. 长距离双向无线通信技术 B. 短距离双向无线通信技术 C. 长距离单向无线通信技术 D. 短距离单向无线通信技术

正确答案：B

129. IrDA 技术是一种利用（ ）进行点对点短距离无线通信的技术。

A. 紫外线 B. X 射线 C. 红外线 D. 超声波

正确答案：C

130. 微波通信技术是使用波长在 0.1mm~1m 之间的（ ）进行的通信技术。

A. 紫外线 B. X 射线 C. 红外线 D. 电磁波

正确答案：D

131. 卫星通信系统按用户性质可分为商用卫星通信系统、专用卫星通信系统和（ ）。

A. 广播电视卫星通信系统 B. 军事卫星通信系统 C. 固定业务卫星通信系统 D. 科学实验卫星通信系统

正确答案：B

132. 先进驾驶辅助系统（ADAS）采用的传感器主要有（ ）、雷达、激光和超声波等，可以探测光、热、压力或用于监测汽车其它状态的变量，通常位于车辆的前后保险杠、侧视镜、驾驶室内部或者挡风玻璃上。

A. 摄像头 B. 电脑 C. 投影仪 D. 转速传感器

正确答案：A

133. CAN 总线网络传输的帧主要包括数据帧、远程帧、错误帧和（ ）。

A. 过载帧 B. 距离帧 C. 监控帧 D. 传输帧

正确答案：A

134. 先进驾驶辅助系统的英文缩写是 ADAS，是利用安装在车辆上的传感、通信、决策及执行等装置，（ ）驾驶员、车辆及其行驶环境，并通过信息和运动控制等方式辅助驾驶员执行驾驶任务或主动避免碰撞危害的各类系统的总称。

A. 实时监测 B. 间断监测 C. 环境监测 D. 临时监测

正确答案：A

135. 移动互联网是以移动网络作为接入网络的互联网及服务，包括三个要素，即移动终端、移动网络和应用服务，其中（ ）是移动互联网的核心。

A. 移动终端 B. 移动网络 C. 应用服务 D. 以上全是

正确答案：C

136. 智能网联汽车需要通过（ ）准确感知自身在全局环境中的相对位置以及所要行驶的速度、方向、路径等信息。

A. 定位技术 B. 卫星技术 C. 无线技术 D. 导航技术

正确答案：A

137. 传感技术要在物联网中发挥作用，必须具有如下特征：传感部件（或称传感触点）要敏感、型小、节能。这一特征主要体现在（ ）上。

A. 微机电系统技术 B. 芯片技术 C. 无线通信技术 D. 存储技术

正确答案：A

138. 装有自适应前照灯系统的汽车，当车身发生前仰时，该系统调整的是汽车前照灯（ ）。

A. 横向角度 B. 纵向角度 C. 横向与纵向角度 D. 以上均不对

正确答案：B

139. 汽车传感器按功能分为汽车控制用传感器和汽车性能检测用传感器。以下（ ）不属于汽车控制用传感器。

A. 爆燃传感器 B. 微机械陀螺仪 C. 电子罗盘 D. 灯光检测传感器

正确答案：D

140. 射频识别技术由电子标签（射频标签）和阅读器组成。电子标签附着在需要标识的物品上，阅读器通过获取（ ）信息来识别目标物品。

A. 标签 B. 条形码 C. IC卡 D. 物品

正确答案：A

141. 关于车轮转速传感器说法错误的是（ ）。

A. 车轮转速传感器用于测量汽车车轮的转速 B. 电磁式轮速传感器属于无源传感器 C. 轮速传感器常用的类型是热敏电阻式 D. 常见的车轮轮速传感器其齿圈一般随车轮转动

正确答案：C

142. 射频识别技术（RFID）是一种信息感知技术，它按约定的协议把物理世界的实体转化为一种信息，通过这个转化过程，使得物体通过信息而与互联网相连，从而物联网才得以构建。所以，RFID是一种使物体“（ ）”技术。

A. 说话 B. 联网 C. 改进 D. 创新

正确答案：A

143. 科里奥利力来自物体所具有的惯性，在旋转体系中进行（ ）运动的质点，由于惯性的作用，有沿着原有运动方向继续运动的趋势。

A. 直线 B. 曲线 C. 双绞线 D. 折线

正确答案：A

144. 智能网联汽车的英文缩写是（ ），是指车联网与智能车的有机联合。

- A. ICV B. VICS C. RFID D. ITS

正确答案：A

145. 关于 AEB 工作条件描述错误的是（ ）。

- A. 车辆无其他功能相关车辆信号故障 B. 驾驶员未踩下制动踏板或未打转向灯
C. 车辆行驶速度 $\geq 10\text{km/h}$ D. 该功能处于开启条件

正确答案：C

146. 不属于 ACC 主要设定的参数是（ ）。

- A. 最高车速 B. 最小距离 C. 运行模式 D. 最小离地间隙

正确答案：D

147. 为了使激光雷达数据从激光雷达坐标统一转换到车体坐标上，需要对激光雷达进行（ ）参数标定。

- A. 横摆角 B. 侧倾角 C. 俯仰角 D. 以上均是

正确答案：D

148. 单线激光雷达获得的是（ ）数据。

- A. 2D B. 3D C. 4D D. 5D

正确答案：A

149. 激光雷达比较重要的测评参数不包含（ ）。

- A. 最大测距 B. 检测距离 C. 最佳分类测距 D. 激光的波长

正确答案：D

150. 能够通过网站、手机客户端等多种形式，为各种交通参与者提供全方位、多平台的城市道路实时交通信息服务的出行者信息服务系统是（ ）。

- A. 互联网智慧出行服务系统 B. 可变情报板信息发布系统
C. 基于 PDA 的交通信息服务系统 D. 呼叫中心式交通信息系统

正确答案：A

151. 下列关于车载以太网描述正确的是（ ）。

- A. 2010 年由博通、恩智浦以及宝马公司发起成立 OPEN 产业联盟
B. 以太网只可以采用星型连接
C. 以太网只可以采用线型连接
D. 车载以太网的传输速率是 100Mbit/s

正确答案：D

152. 设置在道路上的可变情报板主要用于（ ）

- A. 出行者信息服务 B. 道路监控
C. 城市公交管理 D. 出租车管理

正确答案：A

153. 信号传输过程中，产生干扰的原因是（ ）。
- A. 信号是缓变的 B. 信号是快变的 C. 干扰的耦合通道 D. 信号是交流的
- 正确答案：C
154. 自动驾驶领域常利用（ ）实现车辆定位。
- A. 惯性导航系统 B. 卫星定位系统 C. 视觉传感器
- D. 卡尔曼滤波器综合卫星定位系统和惯性导航系统
- 正确答案：D
155. 动态交通信息采集技术包括：远程交通微波检测器技术、车辆识别技术、（ ）、气象与道路环境信息采集技术、视频检测技术和电视监控技术等。
- A. 车辆定位技术 B. 车辆驾驶技术
- C. 车辆维修技术 D. 车辆保养技术
- 正确答案：A
156. 常用的定位技术一般有三大类：自主定位、星基定位和陆基定位。对于车辆导航系统来说，通常采用（ ）两类定位技术，其中自主定位技术的代表是推算定位（DR）技术，而GPS技术则属于星基定位技术。
- A. 自主定位、星基定位 B. 自主定位、陆基定位
- C. 陆基定位、星基定位 D. 推算定位、陆基定位
- 正确答案：A
157. 推算定位技术是利用（ ）和航向传感器（压电陀螺）测量位移矢量，从而推算车辆的位置。
- A. 距离传感器 B. 速度传感器
- C. 重力传感器 D. 压力传感器
- 正确答案：A
158. 智慧交通的核心是利用新一代信息技术，以一种更智慧的方法来改变城市交通的运行方式，提高（ ）
- A. 市民出行效率 B. 车辆通行效率 C. 车辆运输效率 D. 公交利用率
- 正确答案：A
159. 下列不是自主式自动驾驶中机器操控的是（ ）。
- A. 辅助驾驶 B. 完全自动驾驶 C. 有条件自动驾驶 D. 部分自动驾驶
- 正确答案：A
160. 关于惯性导航系统，描述错误的是（ ）。
- A. 不向外辐射能量 B. 受外界电磁干扰影响 C. 数据更新频率快
- D. 不依赖任何外部信息
- 正确答案：B

161. 惯导系统中的三轴加速度经过（ ）次积分，可获得物体位置定位。

A. 1 B. 2 C. 3 D. 4

正确答案：B

162. 从智能汽车的角度来看，（ ）融合交互的应用已经成为其重要特征，成为超越视觉体验，创造全方位驾乘体验的重要因素。

A. 多通道 B. 单通道
C. 双通道 D. 三通道

正确答案：A

163. 智能网联汽车是指车联网与智能车的有机联合，是搭载先进的车载传感器、控制器、执行器等装置，并融合现代通信与网络技术，实现车与（ ）等智能信息交换共享，实现安全、舒适、节能、高效行驶，并最终可替代人来操作的新一代汽车。

A. 人、车、路、后台 B. 人、车、路、前台 C. 人、车、物、后台
D. 人、车、物、前台

正确答案：A

164. 智能网联汽车是指车联网与（ ）的有机联合，是搭载先进的车载传感器、控制器、执行器等装置，并融合现代通信与网络技术，实现车与人、车、路、后台等智能信息交换共享，实现安全、舒适、节能、高效行驶，并最终可替代人来操作的新一代汽车。

A. 智能车 B. 轿车 C. 货车 D. 特种车

正确答案：A

165. 中国汽车工业协会针对智能网联汽车提出五级分类，第一级叫（ ）即驾驶资源辅助阶段，第二级叫部分自动化阶段，第三级叫有条件自动化阶段，第四阶段叫高度自动化阶段，最后阶段完全的自动化阶段。

A. DA B. PA C. CA D. FA

正确答案：A

166. 智能网联汽车的技术链主要包括（ ）、通信定位和地图技术、智能决策技术、车辆控制技术和数据平台技术等。

A. 先进传感技术 B. 普通传感技术 C. 射频识别技术 D. 无线电技术

正确答案：A

167. 实时地采集和发送交通信息，引导道路网中交通流量合理分布，达到高效率利用道路网络的信息服务称为（ ）。

A. 交通流信息诱导 B. 在途驾驶员信息服务
C. 出行前信息服务 D. 个性化信息服务

正确答案：A

168. 智能汽车常用的环境感知传感器有（ ）、激光雷达、毫米波雷达、超声波雷达和红外线传感器等。

A. 视觉传感器 B. 化学传感器
C. 听觉传感器 D. 气敏传感器

正确答案：A

169. 智能汽车常用的环境感知传感器有视觉传感器、（ ）、毫米波雷达、超声波雷达和红外线传感器等。

- A. 激光雷达 B. 预警雷达 C. 制导雷达 D. 舰载雷达

正确答案：A

170. 智能汽车智能决策规划模块以任务层次分解，可以分为三个模块化结构：宏观路径规划、中央行驶行为决策和（ ）。

- A. 微观轨迹规划 B. 直线轨迹规划
C. 飞行器航迹规划 D. 机械臂轨迹规划

正确答案：A

171. 智能汽车人机交互界面包括（ ）、语音对话、手势控制、驾驶员状态监测等。

- A. 按键选择 B. 档位选择 C. 语音选择 D. 手势选择

正确答案：A

172. 智能汽车人机交互界面包括按键选择、语音对话、手势控制、（ ）等。

- A. 驾驶员状态监测 B. 车辆状态监测
C. 行人状态监测 D. 道路状态监测

正确答案：A

173. 车载网络系统就是把众多的（ ）连成网络，其信号通过数据总成的形式传输，可以达到信息资源共享的目的。

- A. 电控单元 B. 汽车电器总成 C. 车辆传感器 D. 汽车总成

正确答案：A

174. 车载网络系统就是把众多的电控单元连成网络，其信号通过（ ）的形式传输，可以达到信息资源共享的目的。

- A. 数据总成 B. 汽车总成
C. 模拟信号 D. 线路总成

正确答案：A

175. 智能车辆是一个集环境感知、规划决策、（ ）等功能于一体的综合系统，它集中运用了计算机、现代传感、信息融合、通讯、人工智能及自动控制等技术，是典型的高新技术综合体。

- A. 多等级辅助驾驶 B. 单等级辅助驾驶
C. 两等级辅助驾驶 D. 三等级辅助驾驶

正确答案：A

176. 随着智能汽车用户驾驶功能的减弱，智能汽车空间正在从（ ）向着其他服务空间扩展。

- A. 驾乘空间 B. 立体空间 C. 车内空间 D. 三维空间

正确答案：A

177. 自适应巡航控制系统的英文缩写是 ACC，又可称为智能巡航控制系统，它将汽车自动巡航控制系统（ ）和车辆前向撞击报警（FCW）系统有机结合起来，自适应巡航控制不但具有自动巡航的全部功能，还可以通过车载雷达等传感器监测汽车前方的道路交通环境。

A. CCS B. ITS C. LDW D. AEB

正确答案：A

178. 机器视觉识别系统是指智能车辆利用 CCD 等成像元件从不同角度全方位拍摄车外环境，根据搜集到的视觉信息，识别近距离内的（ ）等。

A. 车辆、行人、交通标志 B. 车辆、行人、障碍物
C. 障碍物、行人、交通标志 D. 车辆、障碍物、交通标志

正确答案：A

179. 在复杂的路况环境下，单一传感器都有其局限性，仅仅安装单一传感器难以提供路况环境的全面描述，因此设计智能车辆必须配置（ ）。

A. 多种传感器 B. 单种传感器
C. 特种传感器 D. 超声波传感器

正确答案：A

180. 先进驾驶辅助系统（Advanced Driver Assistance Systems，ADAS）是利用（ ）技术采集汽车、驾驶员和周围环境的动态数据并进行分析处理，通过提醒驾驶员或执行器介入汽车操纵以实现驾驶安全性和舒适性的一系列技术的总称。

A. 环境感知 B. 触觉感知
C. 嗅觉感知 D. 听觉感知

正确答案：A

181. 车辆识别技术硬件基础一般包括触发设备（监测车辆是否进入视野）、摄像设备、照明设备、（ ）、识别车牌号码的处理机（如计算机）等，其软件核心包括车牌定位算法、车牌字符分割算法和光学字符识别算法等。

A. 图像采集设备 B. 声频采集设备
C. 超声波采集设备 D. 无线电设备

正确答案：A

182. 车辆识别技术硬件基础一般包括触发设备（监测车辆是否进入视野）、摄像设备、照明设备、图像采集设备、识别车牌号码的处理机（如计算机）等，其软件核心包括（ ）、车牌字符分割算法和光学字符识别算法等。

A. 车牌定位算法 B. 车辆定位算法
C. 车牌轨迹算法 D. 车牌路径算法

正确答案：A

183. 一个完整的车辆识别系统应包括（ ）、图像采集、车牌识别等几部分。

A. 车辆检测 B. 环境检测

C. 灯光检测 D. 障碍物检测

正确答案：A

184. 一个完整的车辆识别系统应包括车辆检测、图像采集、（ ）等几部分。

- A. 车牌识别 B. 行人识别
C. 道路识别 D. 环境识别

正确答案：A

185. 智能自动驾驶汽车控制系统立足于主动安全控制，以微型计算机为控制核心的电子系统，通常由 8 个功能不同的子系统组成，包括（ ）、车距控制系统、限速识别系统、并线警告系统、泊车辅助系统、夜视仪系统、周围环境识别系统及综合稳定控制系统等。

- A. 紧急制动辅助系统 B. 发动机电控系统
C. 汽车电器系统 D. 车载网络系统

正确答案：A

186. 智能自动驾驶汽车控制系统立足于主动安全控制，以微型计算机为控制核心的电子系统，通常由 8 个功能不同的子系统组成，包括紧急制动辅助系统、车距控制系统、限速识别系统、并线警告系统、（ ）、夜视仪系统、周围环境识别系统及综合稳定控制系统等。

- A. 泊车辅助系统 B. 转向辅助系统
C. 动力辅助系统 D. 车载网络系统

正确答案：A

187. 限速识别系统进行交通信号识别，会在车辆内的显示屏上显示标识。目前有两种用于识别限速的系统，一种是通过导航仪接收数字无线广播信息的系统；另一种是（ ）本身发射无线信号的系统。

- A. 限速标识 B. 车辆
C. 车辆标识 D. 驾驶员

正确答案：A

188. 信息融合技术，即利用计算机技术对按时序获取（ ）的观测信息在一定准则下加以自动分析、综合，以完成需要的决策和估计任务而进行的信息处理过程。

- A. 若干传感器 B. 单个传感器
C. 特种传感器 D. 两个传感器

正确答案：A

189. 用于路网交通信息采集的道路传感器按其工作方式，主要有磁频传感器、（ ）、光电传感器、视频传感器、霍尔传感器等种类。

- A. 波频传感器 B. 水温传感器
C. 压力传感器 D. 轮速传感器

正确答案：A

190. 用于路网交通信息采集的道路传感器按其工作方式，主要有磁频传感器、波频传感

器、（ ）、视频传感器、霍尔传感器等种类。

- A. 光电传感器 B. 温度传感器
- C. 压力传感器 D. 转速传感器

正确答案：A

191. 用于路网交通信息采集的道路传感器按其工作方式，主要有磁频传感器、波频传感器、光电传感器、视频传感器、（ ）等种类。

- A. 压力传感器 B. 爆震传感器
- C. 霍尔传感器 D. 水温传感器

正确答案：C

192. （ ）是 Vehicle to X 的意思，X 代表基础设施（Infrastructure）、车辆（Vehicle）、人（Pedestrian）等，X 也可以是任何可能的“人或物”（Everything），即车与环境协同。

- A. V2X B. V2N
- C. V2V D. V2P

正确答案：A

193. 自动驾驶汽车属于智能汽车，是其中 L3—L5 级别的智能汽车，该级别的智能汽车是能够执行完整（ ）（DDT）的自动驾驶系统（ADS）功能车。

- A. 动态驾驶任务 B. 静态驾驶任务
- C. 复杂驾驶任务 D. 简单驾驶任务

正确答案：A

194. 自动驾驶汽车属于智能汽车，是其中 L3—L5 级别的智能汽车，该级别的智能汽车是能够执行完整动态驾驶任务（DDT）的（ ）（ADS）功能车。

- A. 半自动驾驶系统 B. 自动驾驶系统 C. 安全驾驶系统 D. 简单驾驶系统

正确答案：B

195. 人工智能和高级机器学习技术的应用，衍生出一系列创新的智能系统，提升了（ ）、周边设备、应用和服务等数据处理能力，并构建了更加完善的城市交通信息系统。

- A. 智能汽车 B. 越野汽车
- C. 普通汽车 D. 小型汽车

正确答案：A

196. 随着智能汽车用户驾驶功能的减弱，智能汽车空间正在从驾乘空间向着其他（ ）扩展。

- A. 服务空间 B. 立体空间
- C. 学习空间 D. 三维空间

正确答案：A

197. 智能汽车系统本身数据、车内外信息交互数据及用户状态数据（ ），使得显示信息的数量快速上升。目前，在车内需要显示的信息已经远远超过了驾驶本身的信息。娱

乐、资讯、社交等信息大量进入了汽车内部。

- A. 快速增长
- B. 低速增长
- C. 中速增长
- D. 快速下降

正确答案：A

198. 智能汽车系统本身数据、车内外信息交互数据及用户状态数据快速增长，使得显示信息的数量快速上升。目前，在车内需要显示的信息已经（ ）驾驶本身的信息。

- A. 远远超过
- B. 远远低于
- C. 等于
- D. 远远小于

正确答案：A

199. 网络、（ ）与汽车整合的信息系统（车载信息系统、车载娱乐系统等）以及大量的车载应用软件正在不断涌入车内。

- A. 智能技术
- B. 检测技术
- C. 物理技术
- D. 制造技术

正确答案：A

200. 网络、智能技术与汽车整合的信息系统（车载信息系统、车载娱乐系统等）以及（ ）的车载应用软件正在不断涌入车内。

- A. 大量
- B. 简单
- C. 少量
- D. 复杂

正确答案：A

201. 智能网联汽车的 V2X 通信中，“V2I”代表车辆与（ ）的通信。

行人 B. 道路基础设施 C. 云平台 D. 车辆

正确答案：B

202. 智能网联汽车的信息安全体系中，负责检测入侵行为的模块称为（ ）。

- A. 防火墙
- B. IDS
- C. IPS
- D. VPN

正确答案：B

203. 摄像头标定的主要目的是（ ）。

- A. 校正图像颜色
- B. 修正镜头畸变并确定成像几何关系
- C. 调整帧率
- D. 提高曝光时间

正确答案：B

204. 车载以太网的典型传输速率为（ ）。

- A. 10 Mbit/s
- B. 100 Mbit/s
- C. 1 Gbit/s
- D. 10 Gbit/s

正确答案：C

205. 自动驾驶车辆的路径规划算法通常不包括（ ）。

A. Dijkstra 算法 B. A*算法 C. Kalman 滤波 D. 遗传算法

正确答案：C

206. 在 ADAS 系统中，毫米波雷达主要用于（ ）。

A. 车道识别 B. 前方目标检测与距离测量 C. 车内监测 D. 交通标志识别

正确答案：B

207. CAN 总线的数据传输方式属于（ ）。

A. 并行通信 B. 串行通信 C. 模拟通信 D. 光纤通信

正确答案：B

208. 激光雷达输出的点云数据可用于（ ）。

A. 车辆转速测量 B. 三维环境重建 C. 声学建模 D. 热成像分析

正确答案：B

209. 智能驾驶系统中“融合定位”通常指（ ）。

A. GPS 与惯导融合 B. 超声波与摄像头融合 C. 雷达与红外融合 D. IMU 与气压计融合

正确答案：A

210. 下列哪一项不是 5G 通信在车联网中的优势？

A. 高速率 B. 低时延 C. 高可靠 D. 高能耗

正确答案：D

211. 视觉感知算法中，用于物体识别的深度学习网络常采用（ ）。

A. CNN B. RNN C. LSTM D. GAN

正确答案：A

212. 智能网联汽车的数据安全防护应遵循（ ）原则。

A. 开放优先 B. 最小权限 C. 单点信任 D. 任意访问

正确答案：B

213. V2V 通信的主要目的是（ ）。

A. 车辆与交通灯交互 B. 车辆间信息共享和安全预警 C. 车辆与云端通信 D. 车辆内部诊断

正确答案：B

214. 智能驾驶系统的控制层主要完成（ ）。
A. 环境识别 B. 决策规划 C. 转向制动执行 D. 云端数据处理

正确答案：C

215. 信息安全中的加密通信常采用（ ）。
A. 明文传输 B. 对称或非对称加密 C. 模拟调制 D. 开放通道

正确答案：B

216. 自动驾驶车辆感知层的核心任务是（ ）。
A. 决策与控制 B. 采集环境信息 C. 云端管理 D. 交通规划

正确答案：B

217. 超声波雷达的测距原理基于（ ）。
A. 光速 B. 声速 C. 电磁感应 D. 压电效应

正确答案：B

218. 智能网联汽车中，DSRC 的全称是（ ）。
A. Dedicated Short Range Communication

B. Digital Short Range Channel

C. Data Secure Radio Communication

D. Distributed Sensor Radar Control

正确答案：A

219. 自动驾驶车辆中 IMU 的主要功能是（ ）。
A. 测量姿态与加速度 B. 获取图像信息 C. 测量温度 D. 测试电流

正确答案：A

220. CAN FD 相较于传统 CAN 的优势是（ ）。
A. 传输速率更高 B. 抗干扰更弱 C. 成本更低 D. 数据帧更短

正确答案：A

221. 自动驾驶系统的安全等级通常以（ ）标准进行评估。
A. ISO 9001 B. ISO 26262 C. ISO 14000 D. GB 14886

正确答案：B

222. 高精地图的更新主要依赖于（ ）。

A. 静态数据采集 B. 实时动态采集与云同步 C. 手工绘制 D. 离线记录

正确答案：B

223. 摄像头焦距越长，其视场角将（ ）。

A. 变大 B. 变小 C. 不变 D. 无规律变化

正确答案：B

224. 智能网联汽车系统中，常用于远程升级的软件机制称为（ ）。

A. OTA B. IDS C. FTP D. DNS

正确答案：A

225. 智能驾驶决策算法中，车辆避障主要依赖（ ）。

A. 感知与路径规划 B. 云端分析 C. 驾驶员干预 D. 温度感应

正确答案：A

226. 5G V2X 的通信时延可低至（ ）。

A. 1 s B. 100 ms C. 10 ms D. 1 ms

正确答案：D

227. 自动驾驶等级 L2 与 L3 的关键区别在于（ ）。

A. 是否具备网络连接 B. 是否实现驾驶员脱手脱眼 C. 是否可完全无人接管 D. 是否为电动车

正确答案：B

228. 自动驾驶车辆的“感知—决策—执行”架构中，路径规划属于（ ）。

A. 感知层 B. 决策层 C. 执行层 D. 通信层

正确答案：B

229. 激光雷达测距的基本原理是（ ）。

A. 多普勒频移 B. 飞行时间测量 C. 热辐射测量 D. 压力检测

正确答案：B

230. 智能汽车信息安全威胁中，最常见的入侵方式是（ ）。

A. 物理攻击 B. 网络攻击 C. 声学干扰 D. 红外干扰

正确答案：B

231. 自动驾驶系统的传感器冗余设计是为了（ ）。

A. 降低成本 B. 提高可靠性与安全性 C. 减少重量 D. 降低功耗

正确答案：B

232. 在 V2X 通信中，车与云平台的通信通常采用（ ）。

A. 蜂窝网络 B. 蓝牙 C. ZigBee D. 红外线

正确答案：A

233. 智能网联汽车中，车载操作系统主要用于（ ）。

A. 音乐播放 B. 车辆控制与数据管理 C. 视频娱乐 D. 地图显示

正确答案：B

234. 自动驾驶车辆进行场景感知时，常采用的多传感器融合算法为（ ）。

A. 卡尔曼滤波 B. 傅里叶变换 C. 均值滤波 D. 插值算法

正确答案：A

235. 高精度定位系统 RTK 的关键特性是（ ）。

A. 相对定位精度高 B. 低速率通信 C. 无需卫星 D. 光学成像

正确答案：A

236. 自动驾驶系统的安全冗余通常包括（ ）。

A. 电源冗余 B. 通信冗余 C. 计算冗余 D. 以上都是

正确答案：D

237. 以下哪一项不属于智能网联汽车的组成要素？

A. 感知系统 B. 控制系统 C. 通信系统 D. 发动机排量系统

正确答案：D

238. 车载通信安全加密常用的算法是（ ）。

A. AES B. MD5 C. SHA1 D. Base64

正确答案：A

239. 智能驾驶场景仿真主要用于（ ）。

A. 驾驶员体验 B. 算法验证与安全测试 C. 车辆维修 D. 数据压缩

正确答案：B

240. 车载以太网采用的物理层协议是（ ）。

A. 100BASE-T1 B. RS-232 C. PCIe D. USB

正确答案：A

241. 智能网联汽车的“云控平台”主要负责（ ）。

A. 车灯控制 B. 数据管理与策略下发 C. 动力驱动 D. 电池管理

正确答案：B

242. 当车辆通过 V2X 获知前方路段拥堵信息后自动调整路径，此功能属于（ ）。

A. 感知 B. 决策 C. 控制 D. 通信

正确答案：B

243. 在网络安全中，防止数据被窃听的主要措施是（ ）。

A. 数据压缩 B. 数据加密 C. 数据同步 D. 数据备份

正确答案：B

244. 自动驾驶系统中的冗余设计通常不包括（ ）。

A. 感知层冗余 B. 控制层冗余 C. 决策层冗余 D. 外观冗余

正确答案：D

245. 智能驾驶系统在识别道路边界时主要使用（ ）。

A. 激光雷达点云 B. 毫米波雷达 C. 超声波雷达 D. GPS 信号

正确答案：A

246. 智能网联汽车的“车端”安全防护通常包括（ ）。

A. 防火墙与加密认证 B. 云端审计 C. 手动检测 D. 无防护

正确答案：A

247. 自动驾驶车辆的传感器标定可分为（ ）。

A. 内参与外参标定 B. 动态与静态标定 C. 单点与多点标定 D. 单帧与多帧标定

正确答案：A

248. 车路协同系统中，RSU 的作用是（ ）。

A. 车辆导航 B. 路侧通信与信息中继 C. 电池管理 D. 驾驶行为记录

正确答案：B

249. 智能驾驶控制算法中常用于车辆轨迹跟踪的控制方法是（ ）。

A. PID 控制 B. 逻辑回归 C. BP 神经网络 D. 集成学习

正确答案：A

250. 自动驾驶测试中常采用的虚拟仿真工具不包括（ ）。

A. CARLA B. PreScan C. MATLAB/Simulink D. Excel

正确答案：D

251. 智能网联汽车的信息交互体系结构中，“两纵”技术之一是（ ）。

A. 信息交互关键技术 B. 车辆设施关键技术 C. 信息安全与标准规范 D. 网络安全技术

正确答案：C

252. 自动驾驶车辆在遇到紧急情况时自动减速停车的功能属于（ ）。

A. 自动泊车 B. 紧急制动 C. 巡航控制 D. 驾驶辅助

正确答案：B

253. 智能驾驶算法中的 SLAM 主要用于（ ）。

A. 自主建图与定位 B. 通信加密 C. 车辆调度 D. 电池诊断

正确答案：A

254. 智能汽车的 CAN 报文中，仲裁字段的作用是（ ）。

A. 表示数据长度 B. 确定优先级 C. 校验错误 D. 结束帧

正确答案：B

255. 车载终端 T-Box 的主要功能是（ ）。

A. 实现车联网通信 B. 驾驶员识别 C. 动力控制 D. 灯光控制

正确答案：A

256. 自动驾驶车辆的软件功能安全要求属于（ ）。

A. ISO 21434 B. ISO 26262 C. GB 7258 D. GB 14886

正确答案：B

257. 智能网联汽车的“车云协同”模式主要解决（ ）。

A. 本地存储问题 B. 算力与数据共享问题 C. 电源供应问题 D. 机械噪声问题

正确答案：B

258. 感知算法中，语义分割的输出结果是（ ）。

A. 二值图像 B. 每像素分类图 C. 边缘特征 D. 热力图

正确答案：B

259. V2P 通信的主要目的为（ ）。

A. 车辆避让行人 B. 行人识别 C. 环境建模 D. 地图更新

正确答案：A

260. 自动驾驶车辆的控制算法通常包括纵向控制和（ ）。

A. 横向控制 B. 环境控制 C. 语音控制 D. 照明控制

正确答案：A

261. 自动驾驶系统中常用于感知数据时间同步的协议是（ ）。

A. NTP B. PTP C. TCP D. FTP

正确答案：B

262. 智能汽车的功能安全等级从低到高依次为（ ）。

A. A-D B. D-A C. ASIL A-ASIL D D. L1-L5

正确答案：C

263. 自动驾驶车辆的“Fail-Safe”设计是指（ ）。

A. 故障时系统自动进入安全状态 B. 故障自动修复 C. 故障忽略 D. 故障手动清除

正确答案：A

264. 智能网联汽车的车载操作系统通常具备（ ）。

A. 实时性与安全隔离能力 B. 多媒体播放能力 C. 游戏运行能力 D. 语音通话功能

正确答案：A

265. 自动驾驶车辆的状态感知包括车身姿态、速度、（ ）。

A. 车轮转速 B. 驾驶员姓名 C. 车辆颜色 D. 轮胎品牌

正确答案：A

266. 智能汽车的能量管理系统属于（ ）。

A. 动力系统 B. 控制系统 C. 通信系统 D. 感知系统

正确答案：B

267. 网络安全攻击中，拒绝服务攻击的英文缩写为（ ）。

A. MITM B. DOS C. SQL D. API

正确答案：B

268. 智能网联汽车中的 CAN 通信速率最高可达（ ）。

A. 125 kbps B. 250 kbps C. 500 kbps D. 1 Mbps

正确答案：D

269. 智能网联汽车感知系统的融合对象不包括（ ）。

A. 雷达 B. 摄像头 C. 超声波 D. 制动踏板

正确答案：D

270. 自动驾驶测试中，场景复杂度通常由（ ）决定。

A. 道路类型与交通元素数量 B. 车辆颜色 C. 驾驶员经验 D. 天气温度

正确答案：A

271. 高精地图中“静态要素”不包括（ ）。

A. 道路边界 B. 车道线 C. 行驶车辆 D. 路灯杆

正确答案：C

272. 智能汽车的“自动泊车系统”简称为（ ）。

A. APA B. AEB C. ACC D. LKA

正确答案：A

273. 自动驾驶中使用的行为决策算法可基于（ ）。

A. 有限状态机 B. 光学成像 C. 声学测距 D. 颜色识别

正确答案：A

274. 智能网联汽车网络安全的核心目标不包括（ ）。

A. 机密性 B. 完整性 C. 可用性 D. 易用性

正确答案：D

275. 自动驾驶车辆中，路径规划算法的输出是（ ）。

A. 车辆轨迹 B. 环境模型 C. 图像特征 D. 速度曲线

正确答案：A

276. 车载操作系统实时性要求最高的任务通常是（ ）。

A. 娱乐系统 B. 控制任务 C. 通信任务 D. 信息展示

正确答案：B

277. 智能驾驶系统中，车辆动力学模型常用于（ ）。

A. 轨迹跟踪控制 B. 数据加密 C. 云端通信 D. 图像识别

正确答案：A

278. 智能汽车的环境感知系统包括（ ）。

A. 激光雷达、摄像头、毫米波雷达 B. 转速表、里程表 C. 空调系统 D. 车载音响

正确答案：A

279. V2X 技术的关键特征之一是（ ）。

A. 低延时高可靠 B. 高延时低速率 C. 高功耗 D. 无安全机制

正确答案：A

280. 智能网联汽车的控制执行系统不包括（ ）。

A. 转向控制 B. 制动控制 C. 动力控制 D. 音响控制

正确答案：D

281. 自动驾驶车辆的感知盲区问题通常通过（ ）。

A. 多传感器冗余 B. 减少传感器数量 C. 提高功率 D. 降低帧率

正确答案：A

282. 智能汽车数据总线体系中，FlexRay 的特点是（ ）。

A. 实时性高 B. 成本低 C. 速率慢 D. 可靠性差

正确答案：A

283. 自动驾驶车辆进行场景识别时，常用的标签数据格式是（ ）。

A. JSON B. XML C. COCO D. TXT

正确答案：C

284. 智能驾驶中，LKA 系统的主要作用是（ ）。

A. 车道保持 B. 车距控制 C. 自动泊车 D. 语音识别

正确答案：A

285. 智能网联汽车的通信安全协议中常采用（ ）。

A. TLS B. FTP C. NTP D. DHCP

正确答案：A

286. 自动驾驶测试中“闭环仿真”是指（ ）。

A. 感知与控制实时联动 B. 单向数据流 C. 静态仿真 D. 离线计算

正确答案：A

287. 智能汽车安全功能中，“Fail Operational”是指（ ）。

A. 故障后继续安全运行 B. 故障即停 C. 故障重启 D. 故障忽略

正确答案：A

288. 自动驾驶系统的 AI 训练数据主要来源于（ ）。

A. 实车采集与仿真数据 B. 文本资料 C. 语音输入 D. 手工绘图

正确答案：A

289. 智能网联汽车的安全防护体系可分为物理安全与（ ）。

A. 网络信息安全 B. 电气安全 C. 电池安全 D. 驾驶安全

正确答案：A

290. 自动驾驶系统中，车辆控制输出常包括（ ）。

A. 转向角与加减速指令 B. 图像数据 C. 语音指令 D. 云端指令

正确答案：A

291. 智能汽车的 CAN 通信中，标准帧的标识符长度为（ ）。

A. 8 位 B. 11 位 C. 16 位 D. 29 位

正确答案：B

292. 智能驾驶车辆的视觉感知通常采用（ ）。
A. RGB 或灰度摄像头 B. 电流传感器 C. 温度传感器 D. 声学传感器

正确答案：A

293. 自动驾驶测试中，软硬件在环（HIL）测试的目的为（ ）。
A. 控制照明 B. 模拟实车控制效果 C. 读取地图 D. 测量噪声

正确答案：B

294. 智能网联汽车的最终目标是实现（ ）。
A. 远程控制 B. 全自动安全驾驶 C. 高速驾驶 D. 机械化制造

正确答案：B

295. 智能网联汽车的 V2X 通信体系包括 V2V、V2I、V2P 以及（ ）。
A. V2S B. V2C C. V2N D. V2E

正确答案：C

296. 自动驾驶车辆的环境建模通常基于（ ）数据。
A. 麦克风 B. 激光雷达与摄像头 C. 电压传感器 D. 温度传感器

正确答案：B

297. 智能网联汽车中，车载以太网常采用的拓扑结构是（ ）。
A. 总线型 B. 树型 C. 星型 D. 环型

正确答案：C

298. 自动驾驶车辆中，车辆状态估计算法常采用（ ）。
A. 傅里叶分析 B. 线性插值 C. 卡尔曼滤波 D. 均值滤波

正确答案：C

299. 智能网联汽车的通信安全防护主要依赖（ ）。
A. 图像去噪 B. 温度补偿 C. 车辆颜色识别 D. 加密与认证机制

正确答案：D

300. 在 ADAS 系统中，AEB 功能的主要作用是（ ）。
A. 自动加速 B. 自动灯光调整 C. 自动紧急制动 D. 自动泊车

正确答案：C

301. 智能网联汽车的“车路云一体化”主要通过（ ）实现。
A. 摄像头传输 B. 蓝牙通信 C. 云控平台与车载终端协同 D. 语音识别系统

正确答案：C

302. 自动驾驶系统的“纵向控制”通常指（ ）。
A. 灯光控制 B. 声音控制 C. 方向角控制 D. 车辆速度控制

正确答案：D

303. 智能网联汽车网络安全体系遵循“纵深防御”原则，其核心思想是（ ）。
A. 多层次安全防护 B. 外包安全 C. 单点安全 D. 仅软件防御

正确答案：A

304. 智能汽车的 CAN 通信协议中，传输介质一般为（ ）。
A. 光纤 B. 双绞线 C. 无线链路 D. 同轴电缆

正确答案：B

305. 自动驾驶车辆中常用于障碍物检测的传感器不包括（ ）。
A. 摄像头 B. 电流传感器 C. 毫米波雷达 D. 激光雷达

正确答案：B

306. 智能网联汽车车载终端 T-Box 通常具备（ ）功能。
A. 数据采集与远程通信 B. 制动控制 C. 音量调节 D. 车灯控制

正确答案：A

307. 自动驾驶算法中，车辆目标跟踪常采用（ ）算法。
A. 分水岭 B. 哈希匹配 C. 卡尔曼滤波 D. 快速傅里叶变换

正确答案：C

308. 智能汽车功能安全的关键目标是（ ）。
A. 增强娱乐功能 B. 提高系统复杂度 C. 降低系统故障风险 D. 减少算法数量

正确答案：C

309. 车辆状态估计中，IMU 传感器可测得（ ）。
A. 压力与温度 B. 加速度与角速度 C. 电流与功率 D. 速度与电压

正确答案：B

310. 智能驾驶系统中，“多源异构数据融合”是指（ ）。

A. 不同类型传感器数据协同处理 B. 单一信号独立运算 C. 仅使用雷达数据 D. 仅用图像数据

正确答案：A

311. 智能汽车通信网络中，LIN 总线常用于（ ）。

A. 云端连接 B. 高速图像传输 C. 语音识别 D. 低速车身控制

正确答案：D

312. 自动驾驶决策算法中常用的路径规划方法不包括（ ）。

A. FFT 算法 B. RRT 算法 C. A*算法 D. Dijkstra 算法

正确答案：A

313. 智能网联汽车的网络攻击风险主要来源于（ ）。

A. 制动摩擦片 B. 外部通信接口 C. 电池系统 D. 车身涂层

正确答案：B

314. 自动驾驶系统的“控制环”中输入信号来自（ ）。

A. 电源系统 B. 执行层 C. 感知层 D. 决策层

正确答案：D

315. 智能汽车中，车载操作系统的安全分区主要用于（ ）。

A. 控制娱乐系统 B. 防止任务互相干扰 C. 提高计算速度 D. 改善画质

正确答案：B

316. 自动驾驶系统的关键性能指标之一是（ ）。

A. 座椅材质 B. 音量大小 C. 车身颜色 D. 感知精度

正确答案：D

317. 智能网联汽车的车载网络中，MOST 总线主要用于（ ）。

A. 多媒体数据传输 B. 电机控制 C. 制动系统 D. 控制信号传输

正确答案：A

318. 在 V2X 系统中，RSU 设备通常安装在（ ）。

A. 路侧基础设施上 B. 云端 C. 电池系统内 D. 车辆内部

正确答案：A

319. 自动驾驶车辆的“自动泊车系统”通过（ ）完成环境感知。

A. 超声波雷达与摄像头 B. GPS 定位 C. 云端数据 D. 蓝牙

正确答案：A

320. 智能汽车系统中，“OTA 升级”可实现（ ）。

A. 制动液检测 B. 机械零件更换 C. 燃油加注 D. 远程软件更新

正确答案：D

321. 自动驾驶算法中，PID 控制的三个参数分别是（ ）。

A. 电压、电流、功率 B. 比例、积分、微分
C. 压力、惯性、方向 D. 位置、速度、加速度

正确答案：B

322. 智能网联汽车的功能安全等级最高为（ ）。

A. ASIL D B. ASIL C C. ASIL B D. ASIL A

正确答案：A

323. 自动驾驶测试中的 SIL 测试指（ ）。

A. 软件在环仿真 B. 系统在环仿真 C. 传感器在环仿真 D. 硬件在环仿真

正确答案：A

324. 智能汽车中，“冗余制动系统”的主要作用是（ ）。

A. 提高速度 B. 确保故障时仍可安全停车 C. 降低油耗 D. 降低噪音

正确答案：B

325. 智能网联汽车的云端调度功能主要实现（ ）。

A. 电池充电 B. 任务分配与路径优化 C. 音乐播放 D. 灯光调节

正确答案：B

326. 自动驾驶算法中常用于目标识别的开源模型为（ ）。

A. PCA B. LSTM C. YOLO D. RNN

正确答案：C

327. 智能网联汽车的定位系统可通过（ ）增强定位精度。

- A. 蓝牙同步 B. 差分 GNSS 与 IMU 融合 C. 声波测距 D. 温度补偿

正确答案：B

328. 自动驾驶系统中的“决策树算法”用于（ ）。

- A. 行为选择与路径规划 B. 视频播放 C. 声音识别 D. 图像渲染

正确答案：A

329. 智能网联汽车的网络攻击防御可采用（ ）。

- A. IDS 与 IPS 系统 B. 摄像头识别 C. 声波检测 D. 红外报警

正确答案：A

330. 自动驾驶车辆中，传感器外参标定的主要目的是（ ）。

- A. 调整曝光时间 B. 优化带宽 C. 确定各传感器间空间位置关系 D. 识别颜色

正确答案：C

331. 智能汽车中，5G 网络的切片技术可用于（ ）。

- A. 增强图像清晰度 B. 不同业务优先级的资源分配 C. 降低传感器成本 D. 提高车灯亮度

正确答案：B

332. 自动驾驶测试的安全评估指标不包括（ ）。

- A. 路径偏差 B. 能耗 C. 碰撞率 D. 音响音量

正确答案：D

333. 智能汽车的“车联网安全协议栈”通常不包含（ ）。

- A. 应用层 B. 物理层 C. 传输层 D. 语音层

正确答案：D

334. 自动驾驶车辆中常见的感知误差来源包括（ ）。

- A. 车漆老化 B. 灯光亮度 C. 环境干扰与传感器噪声 D. 轮胎磨损

正确答案：C

335. 智能网联汽车的网络安全标准为（ ）。

- A. ISO/SAE 21434 B. ISO 14001 C. ISO 45001 D. GB 7258

正确答案：A

336. 自动驾驶算法中，路径平滑常采用（ ）算法。

A. 小波分析 B. 中值滤波 C. B 样条曲线 D. 傅里叶变换

正确答案：C

337. 智能汽车的车身控制系统主要负责（ ）。

A. 图像识别 B. 云端同步 C. 路径规划 D. 车窗、雨刮、门锁控制

正确答案：D

338. 自动驾驶感知系统中，深度估计常通过（ ）实现。

A. 双目摄像头 B. 光照传感器 C. 单声道传感器 D. 温度传感器

正确答案：A

339. 智能汽车的 V2X 通信协议中，C-V2X 基于（ ）网络。

A. Wi-Fi B. 蜂窝移动通信 C. 蓝牙 D. ZigBee

正确答案：B

340. 自动驾驶决策算法中，基于规则的方法依赖于（ ）。

A. 随机游走 B. 模拟退火 C. 逻辑条件与阈值判断 D. 深度神经网络

正确答案：C

341. 智能汽车系统中的“域控制器”设计的主要目的是（ ）。

A. 降低处理能力 B. 提高计算集中化 C. 分散化设计 D. 减少通信带宽

正确答案：B

342. 自动驾驶车辆的安全测试中，“失效注入”技术用于（ ）。

A. 模拟系统故障验证鲁棒性 B. 优化路径规划 C. 降低能耗 D. 提高转速

正确答案：A

343. 智能网联汽车的“车路协同”能够提升（ ）。

A. 安全性与通行效率 B. 车身美观 C. 车辆舒适性 D. 语音清晰度

正确答案：A

344. 自动驾驶车辆的高精地图通常包含（ ）。
A. 天气信息 B. 道路拓扑、车道线与交通标志 C. 音响品牌 D. 车身颜色

正确答案：B

345. 智能汽车的传感器信号融合主要为了解决（ ）。
A. 单一传感器不可靠的问题 B. 提高外观 C. 增强音效 D. 降低功耗

正确答案：A

346. 自动驾驶系统中，“云端协同控制”可实现（ ）。
A. 音乐下载 B. 车载清洗 C. 车队调度与路径优化 D. 语音合成

正确答案：C

347. 智能网联汽车的隐私保护机制中，常用的匿名化技术是（ ）。
A. 数据压缩 B. 数据扩展 C. 数据脱敏 D. 数据冗余

正确答案：C

348. 自动驾驶车辆中，控制延迟主要影响（ ）。
A. 车载音量 B. 行驶安全与稳定性 C. 电池寿命 D. 照明亮度

正确答案：B

349. 智能汽车中，“HMI”代表（ ）。
A. Human Machine Interface B. Hybrid Motor Interface C. High Mapping Interface D. Hardware Monitor Integration

正确答案：A

350. 自动驾驶车辆的安全冗余设计可采用（ ）。
A. 单通信通道 B. 双计算平台 C. 单制动系统 D. 单电源

正确答案：B

351. 智能汽车系统中，网络入侵防御主要通过（ ）。
A. 导航系统 B. IDS/IPS 系统 C. 图像识别算法 D. 声学算法

正确答案：B

352. 自动驾驶车辆的感知系统在雨雾天气下性能下降的主要原因是（ ）。
A. 光线散射与信号衰减 B. 空气湿度 C. 电池电量减少 D. 轮胎打滑

正确答案：A

353. 智能网联汽车的控制命令传输延迟应小于（ ）。

A. 1 s B. 10 ms C. 100 ms D. 10 s

正确答案：B

354. 自动驾驶车辆的测试验证流程通常遵循（ ）。

A. HIL→SIL→MIL→实车测试 B. MIL→SIL→HIL→实车测试 C. 实车→仿真→评估 D. 设计→维护

正确答案：B

355. 智能网联汽车的信息安全防护体系包括预防、检测、响应与（ ）。

A. 限制 B. 记录 C. 恢复 D. 关闭

正确答案：C

356. 自动驾驶车辆的控制系统实时性要求通常为（ ）。

A. 分钟级 B. 毫秒级 C. 秒级 D. 小时级

正确答案：B

357. 智能网联汽车的安全通信协议可通过（ ）验证消息来源。

A. 指纹识别 B. 数字签名 C. 图像识别 D. 声音认证

正确答案：B

358. 自动驾驶算法中的强化学习常用于（ ）。

A. 行为决策与策略优化 B. 光照分析 C. 电池控制 D. 声音识别

正确答案：A

359. 智能汽车的 CAN 通信中，错误帧的作用是（ ）。

A. 压缩数据 B. 扩展带宽 C. 提示传输错误 D. 增强速率

正确答案：C

360. 自动驾驶车辆感知系统中的点云分割主要目标是（ ）。

A. 优化温度 B. 提取目标物体 C. 降噪 D. 校准时间

正确答案：B

361. 智能汽车安全认证中，PKI 体系用于（ ）。

A. 光学识别 B. 温度检测 C. 声学定位 D. 公钥加密与身份认证

正确答案：D

362. 自动驾驶车辆的冗余制动系统一般采用（ ）。

A. 电磁式单级 B. 双回路液压制动 C. 气压式单通道 D. 单回路制动

正确答案：B

363. 智能网联汽车的通信架构中，C-V2X 分为（ ）。

A. 高速与低速通信 B. 点对点通信 C. 有线与无线通信 D. 直连通信与蜂窝通信

正确答案：D

364. 自动驾驶车辆的安全关键功能需满足（ ）要求。

A. 实时性与可预测性 B. 高延时 C. 高能耗 D. 非确定性

正确答案：A

365. 智能汽车的高精地图分辨率通常达到（ ）。

A. 分米级 B. 米级 C. 十米级 D. 厘米级

正确答案：D

366. 自动驾驶感知系统的关键性能指标之一是（ ）。

A. 检测精度与召回率 B. 车辆颜色 C. 座椅舒适度 D. 音量大小

正确答案：A

367. 智能网联汽车系统的时间同步机制常采用（ ）。

A. HTTP B. FTP C. PTP D. NTP

正确答案：C

368. 自动驾驶车辆中，路径规划算法的计算约束包括安全性与（ ）。

A. 电压 B. 平滑性 C. 温度 D. 照明度

正确答案：B

369. 智能汽车的“车载网关”主要用于（ ）。

A. 音量调节 B. 空调控制 C. 不同总线数据转换与安全隔离 D. 车灯闪烁

正确答案：C

370. 自动驾驶车辆的环境感知范围主要取决于（ ）。
A. 座椅高度 B. 轮胎尺寸 C. 驾驶员经验 D. 传感器类型与布局

正确答案：D

371. 智能网联汽车的“云控平台”可实现（ ）。
A. 灯光控制 B. 声音调节 C. 远程监控与策略下发 D. 车辆启动

正确答案：C

372. 自动驾驶车辆的视觉检测算法中，常用的目标检测评价指标是（ ）。
A. FPS B. IoU C. mAP D. Hz

正确答案：C

373. 智能汽车的 CAN 通信错误检测包括位错误、CRC 错误和（ ）。
A. 电流错误 B. 格式错误 C. 电压错误 D. 地址错误

正确答案：B

374. 自动驾驶车辆的高精地图通常与（ ）结合使用。
A. 灯光系统 B. 实时定位系统 C. 音响系统 D. 电源系统

正确答案：B

375. 智能汽车的通信安全可通过（ ）防止数据篡改。
A. 数字签名与哈希校验 B. 图像识别 C. 声纹识别 D. 电压检测

正确答案：A

376. 自动驾驶车辆的测试评价体系中，安全性测试属于（ ）。
A. 黑盒测试 B. 功能测试 C. 性能测试 D. 白盒测试

正确答案：B

377. 智能网联汽车的定位误差来源不包括（ ）。
A. 多路径效应 B. 信号遮挡 C. GPS 漂移 D. 轮胎磨损

正确答案：D

378. 自动驾驶车辆的“纵向动力控制”主要调节（ ）。

A. 车门状态 B. 加速度与制动力 C. 转向角 D. 灯光亮度

正确答案：B

379. 智能网联汽车的入侵检测系统 IDS 可检测（ ）。

A. 光照强度 B. 异常数据流 C. 声音变化 D. 电压波动

正确答案：B

380. 自动驾驶车辆的高精地图动态要素包括（ ）。

A. 交通流量与信号灯状态 B. 山体轮廓 C. 建筑颜色 D. 路灯数量

正确答案：A

381. 智能汽车的车载操作系统常采用（ ）。

A. Windows B. QNX 或 Linux C. Android D. MacOS

正确答案：B

382. 自动驾驶车辆控制系统的闭环结构包括感知、决策与（ ）。

A. 执行 B. 存储 C. 通信 D. 显示

正确答案：A

383. 智能汽车的 CAN 通信协议属于（ ）。

A. 点对点通信方式 B. 单主机通信方式 C. 多主机通信方式 D. 主从通信方式

正确答案：C

384. 自动驾驶车辆的测试评估中，关键指标不包括（ ）。

A. 车漆亮度 B. 安全性 C. 稳定性 D. 舒适性

正确答案：A

385. 智能网联汽车的安全策略体系通常包括预防、检测与（ ）。

A. 响应 B. 关闭 C. 删除 D. 静默

正确答案：A

386. 自动驾驶算法的泛化能力取决于（ ）。

A. 电源稳定性 B. 网络延时 C. 训练数据的多样性与质量 D. 车辆重量

正确答案：C

387. 智能汽车的“车端防护”策略主要包括（ ）。

A. 加密通信与访问控制 B. 增强音效 C. 亮度调节 D. 节能模式

正确答案：A

388. 自动驾驶车辆的终极目标是（ ）。

A. 降低车价 B. 实现安全、高效、无人化出行 C. 提高燃油效率 D. 增强娱乐体验

正确答案：B

389. 智能网联汽车的“信息安全三要素”是（ ）。

A. 成本、能耗、可靠性 B. 准确性、效率、舒适性 C. 速度、精度、稳定性 D. 机密性、完整性、可用性

正确答案：D

390. 自动驾驶车辆的感知层数据同步通常采用（ ）协议。

A. UDP B. ARP C. FTP D. PTP

正确答案：D

391. 智能汽车的激光雷达一般采用（ ）测距原理。

A. 电容变化法 B. 压电振动法 C. 飞行时间法 D. 声波反射法

正确答案：C

392. 自动驾驶车辆的惯性测量单元 IMU 通常包含（ ）。

A. 摄像头与麦克风 B. 加速度计与陀螺仪 C. 热敏电阻与光敏电阻 D. 电流计与电压计

正确答案：B

393. 智能网联汽车系统中，C-V2X 直连通信模式通常采用（ ）。

A. RS232 接口 B. CAN 接口 C. PC5 接口 D. Uu 接口

正确答案：C

394. 自动驾驶车辆的路径跟踪算法需确保轨迹的（ ）。

A. 连续性与平滑性 B. 色彩鲜艳 C. 电压稳定 D. 声音一致

正确答案：A

395. 智能汽车的功能安全管理流程属于（ ）标准体系。
A. ISO 26262 B. ISO 21434 C. ISO 9000 D. ISO 45001

正确答案：A

396. 自动驾驶系统的“驾驶策略模块”属于（ ）层。
A. 决策层 B. 执行层 C. 感知层 D. 通信层

正确答案：A

397. 智能网联汽车中，V2X 通信可用于（ ）。
A. 车辆防碰撞预警 B. 空调调节 C. 音响播放 D. 车窗控制

正确答案：A

398. 自动驾驶系统中，路径规划算法的输入包括（ ）。
A. 感知信息与地图数据 B. 油耗与温度 C. 音量与亮度 D. 音频信号

正确答案：A

399. 智能汽车 CAN 通信中，CRC 字段用于（ ）。
A. 提高噪声 B. 检测传输错误 C. 控制车灯 D. 降低带宽

正确答案：B

400. 自动驾驶系统的“障碍物检测”任务属于（ ）功能。
A. 感知 B. 决策 C. 控制 D. 通信

正确答案：A

401. 智能网联汽车中，V2X 通信的“低时延”特性有助于（ ）。
A. 实现实时安全预警 B. 提高视频清晰度 C. 节省电量 D. 增强音效

正确答案：A

402. 自动驾驶车辆的高精地图主要用于（ ）。
A. 调节空调 B. 提供定位与路径规划支持 C. 播放音乐 D. 控制车窗

正确答案：B

403. 智能汽车系统中的“冗余设计”是为了（ ）。
A. 提升系统安全与可靠性 B. 降低硬件成本 C. 简化架构 D. 减少通信量

正确答案：A

404. 自动驾驶车辆的传感器故障通常通过（ ）检测。

A. 数据一致性检查 B. 颜色分析 C. 声纹识别 D. 车速对比

正确答案：A

405. 智能网联汽车的 5G 网络可实现端到端时延低至（ ）。

A. 1 ms B. 10 ms C. 100 ms D. 1 s

正确答案：A

406. 自动驾驶算法中的 SLAM 技术主要用于（ ）。

A. 信号压缩 B. 电压调节 C. 同步定位与地图构建 D. 声音识别

正确答案：C

407. 智能汽车的车载操作系统应具备（ ）特性。

A. 实时性与安全隔离 B. 可随意更改内核 C. 开放式外接 D. 不受干扰

正确答案：A

408. 自动驾驶车辆的功能安全等级与系统风险成（ ）关系。

A. 无关 B. 正比 C. 反比 D. 不确定

正确答案：B

409. 智能网联汽车的车路协同系统通过（ ）实现车辆信息共享。

A. 电源线 B. RSU 设备 C. 蓝牙终端 D. OBD 接口

正确答案：B

410. 自动驾驶车辆的路径决策应优先考虑（ ）。

A. 安全性与交通法规 B. 时间最短 C. 距离最短 D. 能耗最低

正确答案：A

411. 智能汽车 CAN 通信的仲裁机制基于（ ）。

A. 报文 ID 优先级 B. 时间顺序 C. 发送节点数量 D. 随机选择

正确答案：A → 可改为 C（示例已在最初说明）

412. 自动驾驶车辆的冗余计算单元主要用于（ ）。

A. 图像存储 B. 网络共享 C. 故障切换与安全保障 D. 声音分析

正确答案：C

413. 智能网联汽车的“云控平台”可实现（ ）。

A. 实时调度与实时监控 B. 音量调节 C. 温度控制 D. 空调开关

正确答案：A

414. 自动驾驶车辆测试场景构建时应覆盖（ ）。

A. 单一路段 B. 各种气候与道路状况 C. 仅晴天道路 D. 室内环境

正确答案：B

415. 智能汽车通信安全中，防止“重放攻击”需采用（ ）。

A. 手动验证 B. 时间戳与随机数机制 C. 声纹认证 D. 蓝牙锁定

正确答案：B

416. 自动驾驶系统中，路径平滑可使用（ ）算法实现。

A. 快速傅里叶 B. B样条或 Bezier 曲线 C. 哈夫变换 D. 插值滤波

正确答案：B

417. 智能网联汽车的车载传感器中，超声波雷达适用于（ ）。

A. 近距离目标检测 B. 远距离测距 C. 高速物体识别 D. 天气预测

正确答案：A

418. 自动驾驶车辆的定位精度受（ ）影响最大。

A. 卫星信号质量与环境遮挡 B. 车身颜色 C. 轮胎磨损 D. 温度变化

正确答案：A

419. 智能网联汽车的通信协议层次结构遵循（ ）模型。

A. 二层模型 B. 三层模型 C. OSI 七层模型 D. 五层模型

正确答案：C

420. 自动驾驶车辆的感知系统融合后可提高（ ）。

A. 识别精度与鲁棒性 B. 车身光泽度 C. 轮胎气压 D. 电机转速

正确答案：A

421. 智能汽车的“自动紧急制动系统”英文缩写为（ ）。

A. LKA B. TCS C. AEB D. ACC

正确答案：C

422. 自动驾驶算法中，车辆跟驰控制常用（ ）算法。

A. PID 控制 B. FFT 变换 C. CNN D. SVM

正确答案：A

423. 智能网联汽车的安全防护体系包括车端安全与（ ）。

A. 用户体验 B. 环境优化 C. 车漆保护 D. 云端安全

正确答案：D

424. 自动驾驶车辆的控制输出通常包含（ ）。

A. 转向角、制动力、加速度 B. 声音频率 C. 灯光颜色 D. 视频信号

正确答案：A

425. 智能汽车 CAN FD 技术相较传统 CAN 可支持更高（ ）。

A. 电压 B. 数据速率 C. 声音 D. 光照

正确答案：B

426. 自动驾驶系统中的“环境语义分割”用于（ ）。

A. 电池诊断 B. 动力分配 C. 提取道路、车辆、行人等区域 D. 语音识别

正确答案：C

427. 智能网联汽车的通信架构可实现（ ）通信。

A. 车-座椅通信 B. 车-音响通信 C. 车-车、车-路、车-云多维交互 D. 车-灯通信

正确答案：C

428. 自动驾驶车辆的决策模块应具备（ ）。

A. 音乐识别 B. 多目标优化与应急响应能力 C. 语音合成 D. 车载诊断

正确答案：B

429. 智能汽车的功能安全等级 ASIL 根据（ ）确定。

A. 驾驶员年龄 B. 风险评估结果 C. 温度范围 D. 车辆重量

正确答案：B

430. 自动驾驶车辆的高精地图可实现车道级导航，精度一般在（ ）。

A. 5 m B. 10 m C. 1 m D. 10 cm

正确答案：D

431. 智能网联汽车的通信可靠性指标通常通过（ ）衡量。

A. 电流 B. 丢包率与时延 C. 音量 D. 温度

正确答案：B

432. 自动驾驶车辆的安全测试应包含（ ）。

A. 功能安全与信息安全验证 B. 空调评估 C. 油耗分析 D. 音响测试

正确答案：A

433. 智能汽车的“感知融合算法”主要目标是（ ）。

A. 提升识别准确度 B. 增强亮度 C. 改善外观 D. 减少带宽

正确答案：A

434. 自动驾驶车辆的决策模块常使用（ ）算法实现避障。

A. 栅格地图搜索 B. 图像增强 C. 声波识别 D. 语义匹配

正确答案：A

435. 智能网联汽车通信安全的防护层级不包括（ ）。

A. 网络层 B. 应用层 C. 物理层 D. 视觉层

正确答案：D

436. 自动驾驶车辆的轨迹跟踪偏差主要受（ ）影响。

A. 延时与控制精度 B. 电压 C. 声音 D. 颜色

正确答案：A

437. 智能汽车系统中的 HIL 测试可验证（ ）。

A. 控制算法的实车执行性能 B. 灯光强度 C. 车身颜色 D. 电池寿命

正确答案：A

438. 自动驾驶算法中，LQR 控制器主要用于（ ）。

A. 图像识别 B. 云端认证 C. 车辆稳定控制 D. 声音识别

正确答案：C

439. 智能网联汽车的通信协议安全性通常通过（ ）保证。

A. 手动校验 B. 加密与身份认证机制 C. 电流检测 D. 音频同步

正确答案：B

440. 自动驾驶车辆的冗余传感器可提高（ ）。

A. 系统可靠性与容错性 B. 成本 C. 功率消耗 D. 噪声

正确答案：A

441. 智能汽车的 CAN 通信报文中，标识符较小的帧（ ）。

A. 被丢弃 B. 优先级更低 C. 无优先级 D. 优先级更高

正确答案：D

442. 自动驾驶车辆的测试平台通常包括（ ）。

A. 软件仿真与实车验证 B. 音频系统 C. 灯光控制 D. 电源模块

正确答案：A

443. 智能网联汽车的“云控平台”具备（ ）功能。

A. 驾驶座调节 B. 车辆状态监测、调度与安全控制 C. 温度检测 D. 语音控制

正确答案：B

444. 自动驾驶系统的控制架构中，执行层包括（ ）。

A. 地图模块 B. 转向、制动、驱动模块 C. 通信模块 D. 感知模块

正确答案：B

445. 智能汽车的传感器冗余设计可防止（ ）。

A. 电量消耗 B. 温度波动 C. 单点失效导致的系统故障 D. 网络延迟

正确答案：C

446. 自动驾驶车辆的动态测试需包含（ ）。

A. 加速、制动、转向等工况 B. 空调控制 C. 静态展示 D. 室内仿真

正确答案：A

447. 智能网联汽车的网络攻击类型不包括（ ）。

A. 中间人攻击 B. 重放攻击 C. 拒绝服务攻击 D. 声音攻击

正确答案：D

448. 自动驾驶系统的“纵向加速度控制”常通过（ ）实现。

A. 图像优化 B. 油门与制动控制 C. 车灯调节 D. 声音识别

正确答案：B

449. 智能汽车的“数据安全”要求确保数据的（ ）。

A. 可控、可查、可追溯 B. 可压缩 C. 可删除 D. 可转发

正确答案：A

450. 自动驾驶车辆的环境建模算法通常输出（ ）。

A. 栅格地图或点云模型 B. 视频流 C. 图片数据 D. 语音文件

正确答案：A

451. 智能网联汽车的 5G 网络相比 4G 的最大优势是（ ）。

A. 低时延与高可靠 B. 高功耗 C. 低速率 D. 高成本

正确答案：A

452. 自动驾驶车辆的路径重规划通常在（ ）情况下触发。

A. 遇到障碍或道路封闭 B. 系统休眠 C. 电量充足 D. GPS 关闭

正确答案：A

453. 智能汽车 CAN 通信的“位填充”机制用于（ ）。

A. 降低功耗 B. 防止连续位导致同步错误 C. 提高噪声 D. 增加速率

正确答案：B

454. 自动驾驶车辆的冗余电源系统主要用于（ ）。

A. 降低成本 B. 调节空调 C. 控制音响 D. 确保关键系统不断电

正确答案：D

455. 智能网联汽车的车路协同系统可显著提升（ ）。

A. 电池寿命 B. 交通安全与道路效率 C. 音响体验 D. 座椅舒适度

正确答案：B

456. 自动驾驶车辆的安全决策模块应在（ ）内完成响应。

A. 分钟级 B. 毫秒级 C. 秒级 D. 小时级

正确答案：B

457. 智能汽车通信系统中，车载以太网支持（ ）。

A. 手动控制 B. 蓝牙匹配 C. 声学检测 D. 实时高速数据传输

正确答案：D

458. 自动驾驶算法的模型压缩主要目的是（ ）。

A. 提升部署效率与计算速度 B. 降低信号强度 C. 提高分辨率 D. 改善颜色

正确答案：A

459. 智能网联汽车的“信息安全管理体系”英文缩写为（ ）。

A. IDS B. OSI C. ISMS D. VPN

正确答案：C

460. 自动驾驶车辆的“功能降级模式”用于（ ）。

A. 降低亮度 B. 故障时维持有限安全功能 C. 提高速度 D. 增强动力

正确答案：B

461. 智能汽车的云端算法训练主要依赖（ ）。

A. 手工输入 B. 磁盘缓存 C. 大规模数据集与 GPU 计算 D. 声学系统

正确答案：C

462. 自动驾驶车辆的行驶决策需遵守（ ）。

A. 用户偏好 B. 驾驶员习惯 C. 道路交通法规与安全策略 D. 能耗最小原则

正确答案：C

463. 智能网联汽车的通信系统应支持（ ）。

A. 高带宽与低延迟 B. 高能耗 C. 低带宽与高延迟 D. 低可靠

正确答案：A

464. 自动驾驶算法测试的关键指标包括（ ）。

A. 温度 B. 精度、鲁棒性与实时性 C. 声音 D. 亮度

正确答案：B

465. 智能汽车的“加密认证机制”可防止（ ）。
A. 未授权访问 B. 声学噪声 C. 振动 D. 车灯干扰

正确答案：A

466. 自动驾驶车辆的传感器数据延迟会影响（ ）。
A. 决策准确性与响应时间 B. 灯光 C. 车体重量 D. 油耗

正确答案：A

467. 智能网联汽车的“车载以太网”相比 CAN 总线的优势是（ ）。
A. 抗干扰更弱 B. 更低速率 C. 成本更低 D. 更高带宽与实时通信能力

正确答案：D

468. 自动驾驶系统中的“控制器安全等级”应满足（ ）。
A. ISO 9001 B. ISO 26262 C. GB 7258 D. ISO 14000

正确答案：B

469. 智能汽车的高精地图数据可通过（ ）更新。
A. 驾驶员输入 B. 手动绘制 C. 云端实时同步 D. 蓝牙传输

正确答案：C

470. 自动驾驶车辆的冗余通信链路可保证（ ）。
A. 数据传输连续性与安全性 B. 声音连贯性 C. 音效 D. 导航语音

正确答案：A

471. 智能网联汽车的信息安全设计应贯穿（ ）。
A. 全生命周期 B. 开发初期 C. 售后阶段 D. 用户使用期

正确答案：A

472. 自动驾驶系统的传感器时间同步精度通常要求在（ ）。
A. 微秒级 B. 毫秒级 C. 秒级 D. 分钟级

正确答案：B

473. 智能汽车的云端安全防护不包括（ ）。
A. 防火墙 B. 入侵检测 C. 声音识别 D. 数据加密

正确答案：C

474. 自动驾驶车辆的紧急接管机制应在（ ）时间内触发。

A. 数分钟 B. 几百毫秒至数秒 C. 数小时 D. 次日

正确答案：B

475. 智能网联汽车的车载通信模块 T-Box 通常具备（ ）。

A. 音响放大 B. 空调调节 C. GPS 定位与远程数据传输 D. 温度监控

正确答案：C

476. 自动驾驶系统的路径规划需兼顾（ ）。

A. 亮度 B. 安全、舒适与能效 C. 声音 D. 温度

正确答案：B

477. 智能汽车的传感器标定周期性执行是为了（ ）。

A. 降低功耗 B. 保持系统精度与可靠性 C. 降低成本 D. 减少噪声

正确答案：B

478. 自动驾驶车辆的安全策略中，冗余电源系统应覆盖（ ）。

A. 控制与制动模块 B. 音响系统 C. 空调 D. 灯光

正确答案：A

479. 智能网联汽车的 V2X 通信场景包括（ ）。

A. 音乐同步 B. 照明联动 C. 车辆协同换道与紧急避让 D. 语音交互

正确答案：C

480. 自动驾驶车辆的安全接管提示可通过（ ）。

A. 手动指令 B. 声光与触觉反馈 C. 蓝牙设备 D. 网络接口

正确答案：B

481. 智能汽车的功能安全验证过程必须包含（ ）。

A. 系统级安全分析 B. 声学检测 C. 颜色测试 D. 振动分析

正确答案：A

482. 自动驾驶算法中，车辆轨迹规划常采用（ ）优化方法。

- A. 动态规划 B. 声学模型 C. 图像插值 D. 光照校正

正确答案：A

483. 智能网联汽车的车端安全体系应包含（ ）。

- A. 视频存储 B. 音效增强 C. 加密、防火墙、入侵检测 D. 语音控制

正确答案：C

484. 自动驾驶车辆的冗余传感器数据融合有助于（ ）。

- A. 提高噪声水平 B. 提升感知可靠性 C. 降低算力 D. 增加功耗

正确答案：B

485. 智能汽车 CAN 总线常用于（ ）。

- A. 多媒体传输 B. 视频播放 C. 音频信号 D. 关键控制信号传输

正确答案：D

486. 自动驾驶系统的状态监控模块主要负责（ ）。

- A. 控制音量 B. 显示亮度 C. 检测系统运行状态与异常 D. 车内温度

正确答案：C

487. 智能网联汽车的“云端协同决策”可实现（ ）。

- A. 蓝牙连接 B. 多车协同与交通优化 C. 电池充电 D. 音乐共享

正确答案：B

488. 自动驾驶技术的核心目标是（ ）。

- A. 安全、智能、高效的自动出行 B. 降低油耗 C. 提升舒适度 D. 增强音效

正确答案：A

489. 智能网联汽车中，网络攻击“中间人攻击”的主要特征是（ ）。

- A. 攻击者截取并篡改通信数据 B. 攻击者制造噪声 C. 攻击者关闭通信端口 D. 攻击者切断电源

正确答案：A

490. 自动驾驶车辆的“功能安全目标”主要是（ ）。

- A. 增加车辆速度 B. 防止因故障引发的安全风险 C. 提高驾驶体验 D. 降低电池能耗

正确答案：B

491. 智能汽车 CAN 总线通信中，采用差分信号传输的主要目的是（ ）。

A. 提高抗干扰能力 B. 降低带宽 C. 减少功率 D. 增强音质

正确答案：A

492. 自动驾驶系统中的“感知融合算法”应具备（ ）能力。

A. 电流调节 B. 光照增强 C. 实时性与鲁棒性 D. 声学还原

正确答案：C

493. 智能网联汽车通信协议中，IEEE 802.11p 用于（ ）。

A. 蓝牙配对 B. DSRC 车联网通信 C. Wi-Fi 热点共享 D. 蜂窝移动通信

正确答案：B

494. 自动驾驶车辆的测试评估体系包括安全性、功能性与（ ）。

A. 电压 B. 鲁棒性 C. 音量 D. 亮度

正确答案：B

495. 智能汽车的车载操作系统 QNX 属于（ ）系统。

A. 多媒体系统 B. 实时操作系统 C. 图形系统 D. 文件系统

正确答案：B

496. 自动驾驶车辆的传感器延迟补偿常采用（ ）。

A. 声音调节 B. 信号压缩 C. 时间同步与插值预测 D. 温度修正

正确答案：C

497. 智能网联汽车的数据传输安全可通过（ ）保障。

A. TLS 加密协议 B. 明文通信 C. 非加密传输 D. 手动记录

正确答案：A

498. 自动驾驶车辆的路径跟踪误差主要由（ ）造成。

A. 控制延迟与定位误差 B. 电池衰减 C. 轮胎磨损 D. 照明不足

正确答案：A

499. 智能汽车的网络安全防护分为“预防、检测、响应”和（ ）。

A. 重启 B. 恢复 C. 暂停 D. 删除

正确答案：B

500. 自动驾驶车辆的控制系统应具有（ ）能力。

A. 实时闭环与冗余容错 B. 蓝牙通信 C. 声音识别 D. 图像播放

正确答案：A

多选题

1. 自动驾驶系统中的感知层包括哪些传感器？

- A. 激光雷达
- B. 超声波雷达
- C. 摄像头
- D. GPS

正确答案：A, B, C

2. 智能网联汽车的 V2X 通信技术中，V2V 主要指车辆间的（ ）。

- A. 数据传输
- B. 道路信息共享
- C. 安全警报
- D. 行驶轨迹互通

正确答案：A, C, D

3. 在自动驾驶系统中，路径规划模块的主要任务是什么？

- A. 计算最优路径
- B. 检测障碍物
- C. 控制车辆速度
- D. 与其他车辆通信

正确答案：A, B, C

4. 智能网联汽车的车载网络中，CAN 总线的主要作用是（ ）。

- A. 控制系统的通信
- B. 传输传感器数据
- C. 处理车辆控制信号
- D. 实现车与车通信

正确答案：A, B, C

5. 以下哪些属于自动驾驶车辆的冗余设计目标？

- A. 提高系统安全性
- B. 提高计算速度
- C. 增强系统容错能力
- D. 降低系统成本

正确答案：A, C

6. 智能汽车的功能安全性分析需要使用以下哪些方法？

- A. FMEA
- B. FTA
- C. HAZOP
- D. CMMI

正确答案：A, B, C

7. 智能网联汽车的传感器信号融合中，以下哪些传感器的数据融合能提高定位精度？

- A. 激光雷达
- B. GPS
- C. IMU
- D. 温度传感器

正确答案：A, B, C

8. 在自动驾驶系统中，感知层的主要任务是（ ）。

- A. 对环境进行感知
- B. 识别交通标志
- C. 避免碰撞
- D. 控制车辆行驶

正确答案：A, B

9. 智能网联汽车的高精地图可提供哪些功能支持？

- A. 实时路径规划
- B. 精确定位
- C. 天气信息
- D. 交通信息

正确答案：A, B, D

10. 以下哪些是自动驾驶系统中常用的路径规划算法？

- A. A*算法
- B. Dijkstra 算法
- C. Kalman 滤波
- D. RRT 算法

正确答案：A, B, D

11. 在智能网联汽车的车载网络中，以下哪些属于车与云端的通信协议？

- A. LTE
- B. V2V
- C. V2I
- D. Wi-Fi

正确答案：A, C

12. 自动驾驶车辆的控制层主要负责以下哪些任务？

- A. 速度控制
- B. 车道保持
- C. 路面检测
- D. 车辆执行指令

正确答案：A, B, D

13. 以下哪些是智能网联汽车信息安全防护中的常见技术？

- A. 加密与认证
- B. 防火墙
- C. 入侵检测系统（IDS）
- D. 基站同步

正确答案：A, B, C

14. 在自动驾驶的环境感知中，哪些传感器能够提供物体的距离与速度信息？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. 毫米波雷达
- D. 超声波雷达

正确答案：C, D

15. 智能网联汽车的车路协同系统中，以下哪些是关键技术？

- A. V2X 通信
- B. 高精度地图
- C. 车载雷达
- D. 智能交通信号灯

正确答案：A, B, D

16. 自动驾驶车辆中的“安全驾驶模式”主要包括（ ）。

- A. 速度限制控制
- B. 自动泊车
- C. 路障避让
- D. 人脸识别

正确答案：A, C

17. 智能网联汽车的定位精度提升可以通过以下哪些方式？

- A. 差分 GPS
- B. 高精度地图
- C. 雷达扫描
- D. IMU 融合

正确答案：A, B, D

18. 自动驾驶系统的决策模块通常考虑哪些因素？

- A. 交通信号
- B. 行驶速度
- C. 环境感知数据
- D. 车内舒适度

正确答案：A, B, C

19. 以下哪些属于智能网联汽车中的“感知”系统？

- A. 雷达
- B. 摄像头
- C. GPS
- D. 激光雷达

正确答案：A, B, D

20. 自动驾驶系统的“应急避让”功能通常通过哪些传感器实现？

- A. 摄像头
- B. 超声波雷达
- C. 毫米波雷达
- D. 激光雷达

正确答案：A, B, C, D

21. 智能网联汽车的通信协议中，以下哪些是 V2X 技术的关键协议？

- A. DSRC
- B. C-V2X
- C. 5G
- D. LTE

正确答案：A, B

22. 在智能网联汽车的功能安全中，以下哪些标准是必须遵循的？

- A. ISO 26262
- B. ISO 21434
- C. ISO 14001
- D. ISO 9001

正确答案：A, B

23. 以下哪些是智能汽车中的“高级驾驶辅助系统（ADAS）”功能？

- A. 自适应巡航
- B. 车道偏离警告
- C. 自动紧急制动
- D. 智能后视镜

正确答案：A, B, C

24. 自动驾驶系统的冗余设计可以确保（ ）。

- A. 系统安全性
- B. 高计算速度
- C. 高电池效率
- D. 可靠的通信

正确答案：A, D

25. 智能网联汽车的“车云协同”系统主要实现哪些功能？

- A. 多车协同
- B. 路况实时更新
- C. 实时天气预报
- D. 自动驾驶控制

正确答案：A, B

26. 在智能网联汽车中，V2V 通信可以实现以下哪些功能？

- A. 车速协同控制
- B. 行驶安全警告

C. 能源共享

D. 路段拥堵预测

正确答案：A, B, D

27. 以下哪些传感器常用于智能网联汽车中的“环境感知”模块？

A. 超声波传感器

B. 激光雷达

C. 摄像头

D. 温度传感器

正确答案: A, B, C

28. 智能网联汽车的“自动泊车系统”主要依赖哪些传感器？

A. 超声波雷达

B. 激光雷达

C. 摄像头

D. GPS

正确答案: A, B, C

29. 自动驾驶车辆的路径规划模块应考虑哪些因素？

A. 道路结构

B. 环境感知数据

C. 交通信号与规则

D. 车辆动力学

正确答案: A, B, C, D

30. 以下哪些是智能网联汽车中常见的车载通信协议?

A. CAN 总线

B. V2V 通信

C. 蓝牙

D. 以太网

正确答案: A, B, D

31. 自动驾驶系统中的决策模块通常包括哪些功能？

A. 路径规划

B. 障碍物检测

C. 环境感知

D. 行为预测

正确答案: A, B, D

32. 以下哪些属于智能网联汽车中的“车路协同”系统?

A. V2X 通信

B. 智能交通信号控制

C. 高精度地图更新

D. 车载娱乐系统

正确答案：A, B, C

33. 自动驾驶系统中的“控制系统”通常包括哪些功能？

- A. 车辆加速与刹车控制
- B. 转向控制
- C. 电池管理
- D. 感知数据融合

正确答案：A, B

34. 智能汽车的车载终端 T-Box 的功能包括（ ）。

- A. 实时数据传输
- B. 路况感知
- C. 驾驶员监测
- D. OTA 升级

正确答案：A, B, D

35. 自动驾驶车辆的“驾驶员监控系统”可通过哪些手段实现？

- A. 面部识别
- B. 驾驶员姿势检测
- C. 生物识别技术
- D. 车速监控

正确答案：A, B, C

36. 智能网联汽车的“自动紧急制动系统”能够应对（ ）。

- A. 碰撞预警
- B. 突发障碍物
- C. 交通信号灯变化
- D. 不合规驾驶行为

正确答案：A, B

37. 自动驾驶车辆的“自动驾驶模块”通常由（ ）组成。

- A. 感知层
- B. 决策层
- C. 执行层
- D. 通信层

正确答案：A, B, C

38. 智能网联汽车的高精度地图可以提供哪些功能？

- A. 实时车辆定位
- B. 道路结构信息
- C. 天气数据
- D. 交通信号灯控制

正确答案：A, B

39. 自动驾驶系统中的“决策模块”通常会根据以下哪些因素做出决策？

- A. 环境感知数据
- B. 车辆状态
- C. 交通规则
- D. 驾驶员的偏好

正确答案：A, B, C

40. 以下哪些是智能网联汽车中常见的传感器？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. 电流传感器
- D. 超声波传感器

正确答案：A, B, D

41. 自动驾驶车辆中的“纵向控制”主要用于哪些任务？

- A. 车速控制
- B. 方向控制
- C. 加减速控制
- D. 车道保持

正确答案：A, C

42. 智能网联汽车的车路协同系统中，以下哪些技术是关键？

- A. V2V 通信
- B. 高精度地图
- C. 智能交通信号控制
- D. 无线电频率分配

正确答案：A, B, C

43. 在自动驾驶车辆的感知系统中，哪些传感器可以协同工作提高障碍物检测精度？

- A. 激光雷达
- B. 超声波雷达
- C. 摄像头
- D. 温湿度传感器

正确答案：A, B, C

44. 智能网联汽车的云控平台主要用于（ ）。

- A. 车辆的远程监控
- B. 车载系统的 OTA 升级
- C. 车与云的实时数据交互
- D. 车载娱乐系统控制

正确答案：A, B, C

45. 自动驾驶系统中，路径规划模块通常会考虑哪些因素？

- A. 当前道路状况
- B. 交通信号与规则
- C. 其他车辆的动态
- D. 车辆的外观设计

正确答案：A, B, C

46. 以下哪些属于智能网联汽车的车载网络协议？

- A. CAN 总线
- B. FlexRay
- C. V2X
- D. Wi-Fi

正确答案：A, B, C

47. 智能网联汽车的安全系统应具备哪些功能？

- A. 车辆状态监控
- B. 防碰撞预警
- C. 电池过载保护
- D. 行人识别

正确答案：A, B, D

48. 自动驾驶系统中的“感知层”主要负责哪些任务？

- A. 识别周围环境
- B. 路径规划
- C. 控制车辆执行
- D. 数据采集

正确答案：A, D

49. 智能网联汽车的 V2X 通信中，车与人（V2P）通信可实现哪些功能？

- A. 行人安全警报
- B. 自动停车协同
- C. 交通流量优化
- D. 车载娱乐系统控制

正确答案：A, B

50. 自动驾驶车辆的安全性设计应考虑哪些方面？

- A. 冗余控制系统
- B. 紧急制动功能
- C. 车辆外形优化
- D. 碰撞后的自我修复

正确答案：A, B

51. 以下哪些是智能网联汽车的车载终端 T-Box 的功能？

- A. 实时数据传输
- B. 环境感知
- C. 路况分析
- D. 电池管理

正确答案：A, C

52. 自动驾驶中，感知数据融合的主要目标是（ ）。

- A. 提高感知的准确性
- B. 增加传感器数量
- C. 优化计算速度
- D. 降低硬件成本

正确答案：A, C

53. 智能网联汽车的“车辆黑匣子”可以记录哪些信息？

- A. 行驶路径
- B. 碰撞前后事件
- C. 驾驶员的行为数据
- D. 车载娱乐系统使用情况

正确答案：A, B, C

54. 自动驾驶系统的“执行层”包含哪些功能？

- A. 转向控制
- B. 加速度控制
- C. 车速控制
- D. 环境感知

正确答案：A, B, C

55. 智能网联汽车的网络安全防护可包括哪些技术？

- A. 防火墙
- B. 加密与身份认证
- C. 入侵检测系统（IDS）
- D. 实时数据压缩

正确答案：A, B, C

56. 智能网联汽车的车载通信网络中，FlexRay的特点是（ ）。

- A. 实时性高
- B. 传输速率低
- C. 成本高
- D. 适用于低延迟需求的应用

正确答案：A, C, D

57. 自动驾驶系统中的“决策层”通常通过哪些方式实现路径选择？

- A. 状态机
- B. 强化学习
- C. 路径规划算法
- D. 激光雷达扫描

正确答案：A, B, C

58. 以下哪些是智能网联汽车中的“传感器融合”技术常见应用？

- A. 目标检测
- B. 车道保持
- C. 环境建模
- D. 疲劳驾驶识别

正确答案：A, B, C

59. 自动驾驶车辆中的“信息安全”措施通常包括哪些技术？

- A. 数据加密
- B. 防火墙
- C. 动态信息认证
- D. 路况预测

正确答案：A, B, C

60. 以下哪些是自动驾驶车辆的冗余设计措施？

- A. 双控制单元
- B. 数据备份
- C. 冗余传感器
- D. 音频增强

正确答案：A, B, C

61. 智能网联汽车的通信协议中，C-V2X 相比 DSRC 有何优势？

- A. 更低的延迟
- B. 更高的传输速率
- C. 更长的通信距离
- D. 更低的能耗

正确答案：A, B, C

62. 自动驾驶系统中的“路径平滑”主要通过哪些算法实现？

- A. B 样条曲线
- B. 插值算法
- C. PID 控制
- D. 快速傅里叶变换（FFT）

正确答案：A, B

63. 在自动驾驶系统中，车辆的“纵向控制”是指（ ）。

- A. 控制车辆加减速
- B. 路径规划
- C. 车道保持
- D. 车速控制

正确答案：A, D

64. 智能网联汽车的“自动泊车系统”利用哪些传感器完成泊车任务？

- A. 超声波传感器
- B. 摄像头
- C. 激光雷达
- D. GPS

正确答案：A, B, C

65. 自动驾驶系统中的“安全接管”是指（ ）。

- A. 驾驶员可以在系统出现故障时接管控制
- B. 车辆可以自主进行紧急停车
- C. 车辆能够自动检测障碍物并进行避让
- D. 车辆自动进行行驶状态优化

正确答案：A, B

66. 智能网联汽车的车载信息系统应包括哪些功能？

- A. 导航系统
- B. 娱乐系统
- C. 车载诊断
- D. 环境感知

正确答案：A, B, C

67. 在自动驾驶中，感知层需要处理哪些信息？

- A. 车辆周围的障碍物信息
- B. 交通标志和交通信号灯
- C. 天气状况
- D. 车速与加速度

正确答案：A, B

68. 智能网联汽车的 V2I 通信可以实现哪些功能？

- A. 实时路况更新
- B. 交通信号灯控制
- C. 驾驶员疲劳检测
- D. 车道偏离警告

正确答案：A, B

69. 自动驾驶车辆的路径规划应考虑哪些因素？

- A. 交通规则
- B. 道路结构
- C. 其他车辆的行为
- D. 道路湿滑程度

正确答案：A, B, C, D

70. 智能网联汽车中的“安全驾驶辅助系统”包括哪些功能？

- A. 自动紧急制动（AEB）
- B. 车道保持辅助（LKA）
- C. 自动泊车
- D. 动态限速

正确答案：A, B, C

71. 自动驾驶车辆的环境感知系统通常包括哪些传感器？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. 毫米波雷达
- D. GPS

正确答案：A, B, C

72. 智能网联汽车的车载网络中，哪些通信协议适用于车与车（V2V）通信？

- A. DSRC
- B. C-V2X
- C. Bluetooth
- D. Wi-Fi

正确答案：A, B

73. 以下哪些是自动驾驶系统中的“执行层”任务？

- A. 控制转向
- B. 控制车辆加减速
- C. 路径规划
- D. 障碍物检测

正确答案：A, B

74. 智能网联汽车的“车路协同”系统中，V2I通信能够实现哪些功能？

- A. 路段拥堵预警
- B. 交通信号控制
- C. 自动泊车
- D. 路况信息共享

正确答案：A, B, D

75. 自动驾驶系统的“决策层”通常涉及哪些技术？

- A. 强化学习
- B. 神经网络
- C. PID 控制
- D. 规则引擎

正确答案：A, B, D

76. 智能网联汽车的车载传感器包括哪些类型？

- A. 激光雷达
- B. 超声波雷达
- C. 摄像头
- D. 动力电池

正确答案：A, B, C

77. 在自动驾驶系统中，以下哪些因素会影响路径规划的选择？

- A. 当前交通状况
- B. 车辆速度
- C. 环境光照强度
- D. 道路路面情况

正确答案：A, B, D

78. 智能网联汽车的控制系统主要负责哪些功能？

- A. 速度控制
- B. 转向控制
- C. 道路状况分析
- D. 路况预警

正确答案：A, B

79. 以下哪些是智能网联汽车的信息安全防护措施？

- A. 数据加密
- B. 防火墙
- C. 加速器模块
- D. 访问控制

正确答案：A, B, D

80. 自动驾驶系统中的“路径规划模块”通常会考虑哪些因素？

- A. 当前道路状态
- B. 交通信号灯状态
- C. 环境光强
- D. 道路交通规则

正确答案：A, B, D

81. 以下哪些是智能网联汽车的“环境感知”传感器？

- A. 激光雷达
- B. 超声波雷达
- C. GPS
- D. 政府数据接口

正确答案：A, B

82. 自动驾驶车辆的“冗余设计”通常应用于哪些系统？

- A. 控制系统
- B. 数据传输系统
- C. 导航系统
- D. 空调系统

正确答案：A, B

83. 智能网联汽车的云端平台能够支持哪些功能？

- A. OTA 远程升级
- B. 实时数据传输
- C. 多车协同作业
- D. 环境感知

正确答案：A, B, C

84. 自动驾驶系统的“感知层”通常由哪些传感器组成？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. GPS
- D. 车内温湿度传感器

正确答案：A, B

85. 智能网联汽车的“车载终端 T-Box”可通过哪些功能实现车况监测？

- A. 实时数据采集
- B. 动态控制车辆
- C. 车辆状态远程检查
- D. 天气监测

正确答案：A, C

86. 自动驾驶车辆的“功能安全”主要通过哪些技术来保证？

- A. 冗余设计
- B. 紧急刹车系统
- C. 路况感知
- D. 信号传输安全

正确答案：A, B, D

87. 智能网联汽车中的“智能交通系统（ITS）”可以实现哪些功能？

- A. 路况监测
- B. 实时交通信息更新
- C. 自动调节车速
- D. 驾驶员情绪监测

正确答案：A, B

88. 自动驾驶车辆的“数据传输”主要通过哪些网络协议进行？

- A. CAN 总线
- B. 以太网
- C. V2V 通信
- D. 5G 网络

正确答案：A, B, C

89. 智能网联汽车的 V2X 技术能够支持哪些功能？

- A. 车速协调
- B. 车间信息传输
- C. 车道偏离警告
- D. 行人检测

正确答案：A, B

90. 智能网联汽车中的“高精度地图”主要提供哪些数据？

- A. 道路结构
- B. 交通信号
- C. 地形信息
- D. 车辆位置

正确答案：A, B, C

91. 自动驾驶系统中的“安全接管”通常由哪些技术支持？

- A. 驾驶员监控
- B. 自动紧急刹车
- C. 手动接管
- D. 车速控制

正确答案：A, B, C

92. 智能网联汽车的车载传感器中，哪些传感器适用于障碍物检测？

- A. 激光雷达
- B. 超声波雷达
- C. 摄像头
- D. GPS

正确答案：A, B, C

93. 自动驾驶系统中的“路径平滑”技术通过哪些方法实现？

- A. B 样条
- B. 卡尔曼滤波
- C. 拉格朗日插值
- D. 路径追踪算法

正确答案：A, B, C

94. 智能网联汽车的“车载雷达”常用于哪些任务？

- A. 车道偏离警告
- B. 障碍物检测
- C. 车速监测
- D. 自适应巡航

正确答案：B, D

95. 自动驾驶车辆中的“纵向控制”主要负责哪些任务？

- A. 控制车速
- B. 控制加减速
- C. 车道保持
- D. 车身稳定控制

正确答案：A, B

96. 智能网联汽车的“车路协同”系统中，V2X 通信可以提供哪些功能？

- A. 道路状态信息共享
- B. 交通信号灯调度
- C. 车速控制
- D. 安全警报

正确答案：A, B, D

97. 自动驾驶系统的“感知层”包括哪些传感器？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. 红外传感器
- D. 超声波雷达

正确答案：A, B, D

98. 智能网联汽车的“车载终端 T-Box”常用于（ ）。

- A. 远程数据监控
- B. 车载信息系统
- C. 路况更新
- D. 电池电量管理

正确答案：A, B, C

99. 在自动驾驶中，车速的控制依赖于（ ）。

- A. 纵向控制模块
- B. 车道保持系统
- C. 自动紧急制动
- D. 环境感知系统

正确答案：A, C

100. 以下哪些属于自动驾驶系统中的“决策层”功能？

- A. 路径规划
- B. 障碍物检测
- C. 行为预测
- D. 环境感知

正确答案：A, C

101. 智能网联汽车中的“高精度地图”用于（ ）。

- A. 提供精确的定位支持
- B. 交通信号控制
- C. 实时路况预测
- D. 路段和车道信息分析

正确答案：A, D

102. 自动驾驶系统中的“感知层”需要识别哪些内容？

- A. 交通标志
- B. 其他车辆
- C. 行人
- D. 天气情况

正确答案：A, B, C

103. 智能网联汽车的通信安全防护主要包括哪些技术？

- A. 数据加密
- B. 入侵检测系统
- C. 基站认证
- D. 自动驾驶控制

正确答案：A, B

104. 以下哪些是自动驾驶车辆的“安全冗余设计”目标？

- A. 保证系统正常运行
- B. 防止系统失效导致事故
- C. 提高计算效率
- D. 增加驾驶员负担

正确答案：A, B

105. 智能网联汽车的车载传感器中，哪些传感器适合用于环境感知？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. 超声波雷达
- D. GPS

正确答案：A, B, C

106. 自动驾驶系统中的“执行层”通常负责哪些任务？

- A. 控制车辆加减速
- B. 路况评估
- C. 控制车辆转向
- D. 传感器数据采集

正确答案：A, C

107. 智能网联汽车的车载信息系统（IVI）能够提供哪些功能？

- A. 导航功能
- B. 娱乐系统
- C. 行车数据记录
- D. 安全监控

正确答案：A, B, C

108. 自动驾驶系统的“路径规划”模块通常会考虑哪些因素？

- A. 交通规则
- B. 当前路况
- C. 车辆性能
- D. 行驶速度

正确答案：A, B, C

109. 智能网联汽车的“车载雷达”常用于（ ）。

- A. 障碍物检测
- B. 路况感知
- C. 车速控制
- D. 自动泊车

正确答案：A, B

110. 自动驾驶车辆中的“控制系统”可通过哪些方式进行冗余设计？

- A. 双控制单元
- B. 备用电源
- C. 双传感器系统
- D. 高性能计算平台

正确答案：A, B, C

111. 以下哪些技术对自动驾驶车辆的环境感知至关重要？

- A. 激光雷达
- B. 车载摄像头
- C. 毫米波雷达
- D. GPS 定位

正确答案：A, B, C

112. 智能网联汽车的云控平台通常支持哪些功能？

- A. 远程数据上传
- B. 自动驾驶控制
- C. 车况监测
- D. 行驶路线规划

正确答案：A, C, D

113. 自动驾驶系统中的“决策层”通常依赖哪些算法？

- A. 强化学习
- B. 线性回归
- C. 规则引擎
- D. 贝叶斯网络

正确答案：A, C

114. 智能网联汽车的“自动泊车系统”中，哪些传感器起到了关键作用？

- A. 超声波雷达
- B. 激光雷达
- C. 摄像头
- D. 红外线传感器

正确答案：A, B, C

115. 自动驾驶系统中的“安全接管”机制包括哪些内容？

- A. 驾驶员接管控制
- B. 自动紧急制动
- C. 路况数据更新
- D. 行为预测与优化

正确答案：A, B

116. 智能网联汽车的“V2X 通信”主要应用于哪些场景？

- A. 车辆与车辆之间的通信
- B. 车辆与基础设施之间的通信
- C. 车辆与行人之间的通信
- D. 车载娱乐系统

正确答案：A, B, C

117. 自动驾驶车辆的“环境感知”模块主要使用哪些传感器？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. 超声波传感器
- D. 全球定位系统（GPS）

正确答案：A, B, C

118. 智能网联汽车的“自动驾驶”功能可通过哪些技术实现？

- A. 传感器融合
- B. 路况感知
- C. 自动泊车
- D. 自动驾驶控制

正确答案：A, B, C

119. 自动驾驶车辆的“路径规划”模块通常考虑哪些因素？

- A. 道路结构
- B. 环境变化
- C. 交通信号
- D. 驾驶员偏好

正确答案：A, B, C

120. 以下哪些传感器常用于自动驾驶系统的障碍物检测？

- A. 激光雷达
- B. 超声波雷达
- C. 摄像头
- D. 电流传感器

正确答案：A, B, C

121. 自动驾驶车辆的“纵向控制”可以通过哪些模块实现？

- A. 制动系统
- B. 车速控制系统
- C. 转向控制系统
- D. 轮胎压力监测系统

正确答案：A, B

122. 自动驾驶系统中的“环境感知”模块可以通过哪些传感器实现？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. 超声波传感器
- D. 气象雷达

正确答案：A, B, C

123. 智能网联汽车的“车载通信系统”主要通过哪些协议进行数据传输？

- A. CAN 总线
- B. V2V 通信
- C. V2I 通信
- D. Wi-Fi

正确答案：A, B, C

124. 自动驾驶系统中的“决策层”可以通过哪些算法来做出决策？

- A. 强化学习
- B. 状态机
- C. A*算法
- D. PID 控制

正确答案：A, B, C

125. 智能网联汽车的“自动泊车系统”需要哪些传感器来检测周围环境？

- A. 摄像头
- B. 超声波雷达
- C. 激光雷达
- D. GPS

正确答案：A, B, C

126. 自动驾驶系统的“控制层”通常包括哪些功能？

- A. 速度控制
- B. 转向控制

- C. 路况监测

正确答案：A, B, D

127. 智能网联汽车的“车载信息系统”可以提供哪些功能？

- A. 导航
 - B. 音乐播放
 - C. 实时路况更新
 - D. 车载 Wi-Fi 共享

正确答案: A, B, C

128. 自动驾驶系统中的“安全接管”功能主要是为了（ ）。

- A. 在系统失效时提供手动接管功能
- B. 保证自动驾驶的系统稳定性
- C. 使车辆能够在紧急情况下停下
- D. 提高车载娱乐体验

正确答案：A, C

129. 以下哪些是自动驾驶系统中的“感知层”功能？

- A. 环境识别
 - B. 障碍物检测
 - C. 交通信号识别
 - D. 车辆加速控制

正确答案: A, B, C

130. 智能网联汽车的“车路协同”系统中，以下哪些通信方式是常见的？

- A. V2V 通信 B. V2I 通信
- C. V2P 通信 D. V2X 通信

正确答案: A, B, C, D

131. 自动驾驶车辆的“执行层”可以通过哪些方式执行控制任务？

- A. 车速控制 B. 制动控制
- C. 转向控制 D. 路况信息处理

正确答案: A, B, C

132. 智能网联汽车的“高精度地图”主要提供哪些信息？

- A. 道路结构 B. 交通标志位置
- C. 车辆实时定位 D. 高速公路限速信息

正确答案: A, B, D

133. 自动驾驶系统中的“路径规划模块”应考虑哪些因素？

- A. 当前交通状况
- B. 车辆可行驶速度
- C. 环境光照变化
- D. 车道结构与道路标志

正确答案：A, B, D

134. 自动驾驶车辆的“纵向控制”模块通常包括哪些控制功能？

- A. 加速控制
- B. 制动控制
- C. 路况评估
- D. 车速调节

正确答案：A, B, D

135. 智能网联汽车的“车载传感器”中，哪些传感器适用于近距离障碍物检测？

- A. 超声波雷达
- B. 激光雷达
- C. 摄像头
- D. 毫米波雷达

正确答案：A, B, C

136. 自动驾驶系统中的“感知层”一般依赖哪些传感器进行环境感知？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. 超声波传感器
- D. 电流传感器

正确答案：A, B, C

137. 智能网联汽车的“自动泊车系统”可以通过哪些传感器进行障碍物检测？

- A. 激光雷达
- B. 超声波传感器
- C. 摄像头
- D. 红外传感器

正确答案：A, B, C

138. 自动驾驶车辆的“控制系统”主要包括哪些模块？

- A. 转向控制
- B. 车速控制
- C. 制动系统
- D. 车道保持

正确答案：A, B, C

139. 智能网联汽车的“安全防护”系统中，哪些技术常用于防止网络攻击？

- A. 防火墙
- B. 入侵检测系统
- C. 数据加密
- D. 信号放大

正确答案：A, B, C

140. 自动驾驶车辆的“环境感知”系统中，哪些传感器对障碍物检测尤为重要？

- A. 超声波雷达
- B. 激光雷达
- C. 摄像头
- D. GPS

正确答案：A, B, C

141. 智能网联汽车的“车路协同”系统中的“V2X 通信”可以支持哪些功能？

- A. 交通信号控制
- B. 车道偏离警告
- C. 车速自动调节
- D. 车内娱乐

正确答案：A, B, C

142. 自动驾驶系统中的“感知层”应使用哪些传感器来获取环境信息？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. 超声波雷达
- D. 温度传感器

正确答案：A, B, C

143. 智能网联汽车的“车路协同”技术可以通过哪些手段提升交通效率？

- A. 动态信号灯控制
- B. 路况信息共享
- C. 车速控制
- D. 自动泊车

正确答案：A, B, C

144. 自动驾驶车辆的“纵向控制”不包括哪些任务？

- A. 车道保持
- B. 车速控制
- C. 刹车控制
- D. 路况预测

正确答案：B, D

145. 以下哪些是智能网联汽车的通信协议？

- A. CAN 总线
- B. V2V 通信
- C. Wi-Fi
- D. 以太网

正确答案：A, B, D

146. 智能网联汽车的“高精度地图”能够提供哪些功能？

- A. 路况分析
- B. 精确定位
- C. 交通信号灯控制
- D. 车道信息

正确答案：B, D

147. 自动驾驶车辆的“执行层”通常通过哪些方式执行控制任务？

- A. 路径规划
- B. 车辆加减速
- C. 转向控制
- D. 行为预测

正确答案：B, C

148. 智能网联汽车的“车载雷达”主要用于哪些任务？

- A. 障碍物检测
- B. 环境建模
- C. 车速控制
- D. 车道保持

正确答案：A, B

149. 自动驾驶系统的“路径规划”模块通常会考虑哪些因素？

- A. 当前交通状况
- B. 交通信号灯
- C. 车速
- D. 路段信息

正确答案：A, B, D

150. 智能网联汽车中的“自动泊车系统”可以通过哪些技术实现？

- A. 激光雷达
- B. 超声波传感器
- C. GPS 定位
- D. 车载摄像头

正确答案：A, B, D

151. 自动驾驶系统中的“感知层”需要识别哪些元素？

- A. 交通标志
- B. 行人
- C. 其他车辆
- D. 天气信息

正确答案：A, B, C

152. 智能网联汽车的“车路协同”中，车与基础设施（V2I）通信可实现哪些功能？

- A. 实时路况更新
- B. 车道状态监测
- C. 交通信号灯调节
- D. 自动驾驶控制

正确答案：A, B, C

153. 自动驾驶系统中的“决策层”通常依赖于哪些算法？

- A. 强化学习
- B. 状态机
- C. 道路检测算法
- D. 神经网络

正确答案：A, B, D

154. 智能网联汽车的“车载通信系统”中，哪些是常用的通信协议？

- A. V2V
- B. CAN 总线
- C. Wi-Fi
- D. 5G

正确答案：A, B, C

155. 自动驾驶系统的“环境感知”模块通常包括哪些传感器？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. 超声波雷达
- D. 热成像仪

正确答案：A, B, C

156. 智能网联汽车的“自动紧急制动系统”可以通过哪些方式来实现？

- A. 传感器数据融合
- B. 环境感知
- C. 车辆实时定位
- D. 驾驶员输入

正确答案：A, B

157. 自动驾驶车辆的“安全接管”功能通常由哪些系统支持？

- A. 驾驶员监控系统
- B. 自动紧急制动系统
- C. 路况感知系统
- D. 车速控制系统

正确答案：A, B, C

158. 智能网联汽车的“高精度地图”中，以下哪些信息是常见的？

- A. 道路标志与交通信号
- B. 路段坡度
- C. 车辆实时位置
- D. 道路宽度与车道数

正确答案：A, B, D

159. 自动驾驶系统中的“感知层”依赖哪些技术进行环境感知？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. 超声波雷达
- D. 全球定位系统（GPS）

正确答案：A, B, C

160. 智能网联汽车的“车路协同”技术通过哪些方式优化交通流量？

- A. 车与车之间的信息共享
- B. 交通信号灯智能控制
- C. 车速调整与协同
- D. 自动紧急刹车

正确答案：A, B, C

161. 智能网联汽车中的“车载终端 T-Box”用于哪些功能？

- A. 远程控制与数据传输
- B. 车载信息共享
- C. 车况实时监控
- D. 车速控制

正确答案：A, B, C

162. 自动驾驶系统中的“路径规划”模块通过哪些数据进行路径选择？

- A. 路段信息
- B. 实时交通状况
- C. 交通信号状态
- D. 车载娱乐系统数据

正确答案：A, B, C

163. 智能网联汽车的“自动泊车系统”可以通过哪些方式进行车位识别？

- A. 超声波雷达
- B. 摄像头
- C. 激光雷达
- D. GPS

正确答案：A, B, C

164. 自动驾驶系统的“决策层”需要处理哪些类型的数据？

- A. 路况数据
- B. 车辆状态数据
- C. 交通信号灯数据
- D. 车辆娱乐数据

正确答案：A, B, C

165. 自动驾驶系统中的“感知层”通常需要哪些传感器来获取周围环境信息？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. 超声波传感器
- D. 微波传感器

正确答案：A, B, C

166. 智能网联汽车的车路协同中，V2X 通信能够提供哪些功能？

- A. 实时交通信息共享
- B. 自动紧急刹车
- C. 路段交通优化
- D. 行人监测

正确答案：A, C, D

167. 自动驾驶系统中的“路径规划”模块考虑哪些关键因素？

- A. 道路类型
- B. 交通信号状态
- C. 行人及障碍物
- D. 车辆与环境的互动

正确答案：A, B, C

168. 智能网联汽车中的“车载终端 T-Box”主要用于哪些功能？

- A. 实时数据监控
- B. 车载娱乐功能
- C. 远程诊断
- D. 电池健康监测

正确答案：A, C, D

169. 自动驾驶车辆的“纵向控制”是为了（ ）。

- A. 控制车速
- B. 实现自动泊车
- C. 控制加减速
- D. 控制车辆转向

正确答案：A, C

170. 智能网联汽车的“车载传感器”包括哪些类型？

- A. 激光雷达
- B. 超声波传感器
- C. 雷达传感器
- D. GPS

正确答案：A, B, C

171. 自动驾驶系统中的“控制层”通过哪些方式执行车辆控制任务？

- A. 转向控制
- B. 制动控制
- C. 车速控制
- D. 车况分析

正确答案：A, B, C

172. 智能网联汽车中的“自动泊车系统”需要哪些传感器来实现泊车？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. 超声波雷达
- D. 全球定位系统

正确答案：A, B, C

173. 自动驾驶车辆的“感知层”主要依赖哪些传感器来检测障碍物？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. 超声波雷达
- D. 热成像传感器

正确答案：A, B, C

174. 智能网联汽车的“V2X 通信”中，车与路（V2I）通信可以实现哪些功能？

- A. 交通信号灯控制
- B. 路况信息传输
- C. 行车安全警报
- D. 车内温度调节

正确答案：A, B, C

175. 自动驾驶系统中的“安全冗余”设计不包括以下哪些？

- A. 传感器冗余
- B. 控制系统冗余
- C. 通信系统冗余
- D. 音响系统冗余

正确答案：A, B, C

176. 智能网联汽车的“车载通信系统”不包括以下哪些功能？

- A. 环境感知
- B. V2X 通信
- C. 车速调节
- D. 车载娱乐系统

正确答案：A, C

177. 自动驾驶车辆的“执行层”通常包括哪些功能？

- A. 转向控制
- B. 加速控制
- C. 路况评估
- D. 制动控制

正确答案：A, B, D

178. 智能网联汽车的“高精度地图”能提供哪些信息？

- A. 道路结构
- B. 路况数据
- C. 交通信号
- D. 车道数量

正确答案：A, B, C, D

179. 自动驾驶车辆中的“决策层”通常使用哪些算法进行决策？

- A. 强化学习
- B. 状态机
- C. 贝叶斯网络
- D. 深度学习

正确答案：A, B, D

180. 智能网联汽车中的“车路协同”系统能实现哪些功能？

- A. 多车协同驾驶
- B. 交通信号自动控制
- C. 行车轨迹优化
- D. 车辆远程诊断

正确答案：A, B, C

181. 自动驾驶系统中的“环境感知”模块通常包括哪些传感器？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. 超声波雷达
- D. GPS

正确答案：A, B, C

182. 智能网联汽车的“自动泊车系统”能通过哪些方式来实现停车？

- A. 环境感知
- B. 自动调节车速
- C. 调节转向角度
- D. 车速控制

正确答案：A, B, C

183. 自动驾驶系统中的“感知层”依赖哪些技术进行环境感知？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. 超声波传感器
- D. 环境光传感器

正确答案：A, B, C

184. 智能网联汽车的“V2X 通信”技术支持哪些功能？

- A. 路况信息共享
- B. 交通信号灯控制
- C. 车速自动调节
- D. 驾驶员监控

正确答案：A, B, C

185. 自动驾驶系统中的“决策层”应当依据哪些因素做出决策？

- A. 当前交通状况
- B. 道路结构
- C. 交通规则
- D. 车主偏好

正确答案：A, B, C

186. 智能网联汽车的“车载信息系统”提供哪些功能？

- A. 导航系统
- B. 环境感知
- C. 娱乐功能
- D. 数据监控

正确答案：A, C, D

187. 自动驾驶系统中的“执行层”主要负责哪些任务？

- A. 车速控制
- B. 转向控制
- C. 环境建模
- D. 数据上传

正确答案：A, B

188. 智能网联汽车中的“车载终端 T-Box”不包括哪些功能？

- A. 实时数据传输
- B. 环境感知
- C. 车速监控
- D. 车载娱乐

正确答案：B, D

189. • 智能网联汽车的“车路协同”系统通过哪些方式提高行驶效率？

- A. 实时交通数据共享
- B. 自动控制车速
- C. 路段调整
- D. 车道保持

正确答案：A, B, C

190. 自动驾驶系统中的“感知层”需要依赖哪些传感器来监测环境？

- A. 激光雷达
- B. 超声波雷达
- C. 摄像头
- D. GPS

正确答案：A, B, C

191. 智能网联汽车的“自动泊车系统”通过哪些技术实现自动停车？

- A. 激光雷达
- B. 超声波雷达
- C. 摄像头
- D. GPS 定位

正确答案：A, B, C

192. 自动驾驶车辆的“纵向控制”不包括哪些任务？

- A. 控制车速
- B. 加减速
- C. 车道保持
- D. 环境感知

正确答案：C, D

193. 智能网联汽车的“高精度地图”能提供哪些支持？

- A. 精确定位
- B. 道路信息
- C. 车速限制
- D. 交通信号

正确答案：A, B, C, D

194. 自动驾驶系统中的“决策层”需要根据哪些因素做出决策？

- A. 路况数据
- B. 交通信号灯
- C. 环境感知数据
- D. 车速设定

正确答案：A, B, C

195. 自动驾驶系统的“执行层”通常依赖哪些控制功能？

- A. 车速控制
- B. 制动控制
- C. 转向控制
- D. 环境感知

正确答案：A, B, C

196. 智能网联汽车中的“V2X 通信”可以支持哪些功能？

- A. 车速自动调整
- B. 路况信息共享
- C. 行车安全警告
- D. 车道偏离警告

正确答案：B, C, D

197. 智能网联汽车的“车路协同”系统中，V2I 通信可以提供哪些功能？

- A. 路段信息更新
- B. 车道状态监测
- C. 交通信号灯调节
- D. 驾驶员行为分析

正确答案：A, B, C

198. 自动驾驶系统的“路径规划”模块通过哪些方法实现路线选择？

- A. Dijkstra 算法
- B. A*算法
- C. 快速傅里叶变换（FFT）
- D. 物理模型

正确答案：A, B

199. 智能网联汽车的“车载信息系统”能提供哪些服务？

- A. 导航
- B. 娱乐
- C. 环境感知数据
- D. 车载诊断

正确答案：A, B, D

200. 自动驾驶系统中的“环境感知”模块需要整合哪些传感器数据？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. GPS
- D. 超声波雷达

正确答案：A, B, C, D

201. 智能网联汽车的“自动紧急制动系统”通过哪些手段实现？

- A. 环境感知
- B. 行人检测
- C. 车道偏离检测
- D. 路面情况分析

正确答案：A, B, D

202. 自动驾驶车辆的“纵向控制”包括哪些功能？

- A. 车速控制
- B. 车道偏离修正
- C. 自动刹车
- D. 行驶方向调整

正确答案：A, C

203. 智能网联汽车的“车载传感器”能够检测哪些环境因素？

- A. 障碍物
- B. 车道信息
- C. 气象数据
- D. 车速信息

正确答案：A, B, C

204. 自动驾驶系统的“决策层”通常会考虑哪些方面的因素？

- A. 车辆速度
- B. 环境变化
- C. 车道状态
- D. 道路拥堵情况

正确答案：A, B, C, D

205. 智能网联汽车的“自动泊车系统”通常使用哪些传感器进行车位识别？

- A. 激光雷达
- B. 超声波雷达
- C. 摄像头
- D. 红外传感器

正确答案：A, B, C

206. 自动驾驶车辆的“安全接管”功能通过哪些机制实现？

- A. 驾驶员检测系统
- B. 自动紧急制动
- C. 环境感知分析
- D. 人机界面交互

正确答案：A, B, C

207. 智能网联汽车的“车载通信系统”中，哪些协议用于车与车通信（V2V）？

- A. DSRC
- B. C-V2X
- C. Wi-Fi
- D. LTE

正确答案：A, B

208. 自动驾驶车辆的“路径规划”模块需要处理哪些类型的数据？

- A. 路况数据
- B. 车辆状态
- C. 交通信号数据
- D. 车主的驾驶习惯

正确答案：A, B, C

209. 智能网联汽车的“车路协同”技术可以通过哪些方式优化行车体验？

- A. 实时路况更新
- B. 交通信号自动调节
- C. 自动驾驶决策支持
- D. 驾驶员控制支持

正确答案：A, B, C

210. 自动驾驶系统中的“感知层”依赖哪些传感器来实时监控周围环境？

- A. 激光雷达
- B. 摄像头
- C. 超声波雷达
- D. 全球定位系统（GPS）

正确答案：A, B, C

判断题

1. 激光雷达通过测量激光的飞行时间来获取目标的距离信息。
正确答案：对
2. 毫米波雷达在雾、雨、雪等恶劣天气下的性能不受任何影响。
正确答案：错
3. 智能网联汽车就是无人驾驶汽车。
正确答案：错
4. V2X 通信技术只包括车与车之间的通信。
正确答案：错
5. 高精度地图的绝对坐标精度可以达到厘米级。
正确答案：对
6. 惯性测量单元（IMU）可以在 GPS 信号丢失时提供短期的定位信息。
正确答案：对
7. 摄像头传感器可以精确测量目标的距离。
正确答案：错
8. 超声波雷达主要用于远距离障碍物检测。
正确答案：错
9. SAE 将自动驾驶分为 L0-L5 共 6 个等级。
正确答案：对
10. 线控底盘技术是实现自动驾驶的关键技术之一。
正确答案：对
11. 智能网联汽车的“三横”技术架构指的是车辆、信息交互和基础支撑技术。
正确答案：对
12. 所有的传感器都需要进行标定才能获得准确的数据。
正确答案：对
13. 深度学习算法在图像识别领域没有应用。
正确答案：错
14. 传感器融合技术可以提升环境感知的准确性和鲁棒性。
正确答案：对

15. 高精度地图一旦制作完成就无需更新。
正确答案：错
16. V2V 通信可以帮助车辆感知超视距范围内的交通状况。
正确答案：对
17. 车载以太网相比传统 CAN 总线具有更高的带宽。
正确答案：对
18. 决策规划模块负责直接控制车辆的油门、刹车和转向。
正确答案：错
19. 功能安全（ISO 26262）主要关注防止网络攻击。
正确答案：错
20. 预期功能安全（SOTIF）关注的是因性能局限导致的危险。
正确答案：对
21. 固态激光雷达内部有旋转部件。
正确答案：错
22. 卡尔曼滤波是一种常用的状态估计算法。
正确答案：对
23. A*算法是一种用于路径规划的随机搜索算法。
正确答案：错
24. 控制系统的 PID 控制器中，积分环节用于消除稳态误差。
正确答案：对
25. 智能网联汽车测试可以完全通过仿真完成，不需要实车测试。
正确答案：错
26. 智能座舱的人机交互设计不需要考虑驾驶安全。
正确答案：错
27. 数据闭环是推动自动驾驶系统迭代优化的重要手段。
正确答案：对
28. OTA 升级只能用于更新车载娱乐系统。
正确答案：错
29. 组合导航系统通常融合了 GPS 和 IMU 的数据。

正确答案：对

30. 摄像头标定的目的是提升图像的分辨率。

正确答案：错

31. 目标检测任务需要识别出图像中特定物体的位置和类别。

正确答案：对

32. SLAM 技术可以同时进行定位和地图构建。

正确答案：对

33. 4D 毫米波雷达无法提供目标的高度信息。

正确答案：错

34. 时间敏感网络（TSN）主要用于保证车载娱乐数据的传输。

正确答案：错

35. 数字孪生技术可以创建车辆的虚拟模型用于仿真测试。

正确答案：对

36. 在控制理论中，前馈控制可以补偿可测量的干扰。

正确答案：对

37. 车载操作系统必须是开源的。

正确答案：错

38. 多传感器融合中的前融合是指在原始数据层面进行融合。

正确答案：对

39. 智能网联汽车不需要考虑网络安全问题。

正确答案：错

40. 仿真测试可以复现一些在实车测试中难以遇到的极端场景。

正确答案：对

41. 卷积神经网络（CNN）主要用于处理序列数据。

正确答案：错

42. 扩展卡尔曼滤波（EKF）可以用于处理非线性系统。

正确答案：对

43. 传感器的精度描述了其输出值与真实值之间的差异。

正确答案：对

44. 激光雷达的线数越高，其垂直视角和点云密度也越高。
正确答案：对
45. V2X 通信中的 BSM 消息包含车辆的位置、速度等信息。
正确答案：对
46. 形式化验证可以用于验证自动驾驶系统决策的逻辑正确性。
正确答案：对
47. 增加模型复杂度总是能提高机器学习模型的性能。
正确答案：错
48. 车载网络通信协议包括 CAN、LIN、FlexRay 等。
正确答案：对
49. 功能安全中的 ASIL 等级最高为 D 级。
正确答案：对
50. 智能网联汽车的云控平台不能进行远程诊断。
正确答案：错
51. DSRC 是一种用于短距离车际通信的技术。
正确答案：对
52. 循环神经网络（RNN）常用于处理车辆轨迹预测等时序数据。
正确答案：对
53. 软件定义汽车意味着汽车的功能可以通过软件更新来改变或升级。
正确答案：对
54. 所有的路径规划算法都不需要考虑车辆的动力学约束。
正确答案：错
55. 高精度地图包含车道线的几何信息和语义信息。
正确答案：对
56. 在传感器融合中，卡尔曼滤波假设系统噪声服从高斯分布。
正确答案：对
57. 智能网联汽车的计算平台只需要满足感知算法的算力需求。
正确答案：错
58. 激光雷达的波长选择对其性能没有影响。
正确答案：错

59. V2X 通信中的 PC5 接口指的是车与网络之间的接口。
正确答案：错
60. 高精度地图通常使用 NDS 格式进行存储。
正确答案：对
61. mAP 是评估目标检测算法性能的常用指标。
正确答案：对
62. 点云分割是将激光雷达点云划分为不同物体的过程。
正确答案：对
63. 智能网联汽车不需要遵守任何交通法规。
正确答案：错
64. 多目标跟踪算法可以估计多个物体在不同帧间的运动状态。
正确答案：对
65. 车载计算平台的功耗管理不重要。
正确答案：错
66. 摄像头和激光雷达的联合标定需要确定两者之间的相对位置和姿态。
正确答案：对
67. 车载以太网 AVB/TSN 技术支持时间敏感流量的传输。
正确答案：对
68. 智能网联汽车的研发不需要采用 V 模型等系统工程方法。
正确答案：错
69. 在决策规划中，有限状态机可以用于描述行为决策逻辑。
正确答案：对
70. 智能网联汽车的商业模式只能通过销售硬件盈利。
正确答案：错
71. 锚框（Anchor Box）在目标检测中用作预测边界框的参考基准。
正确答案：对
72. 点云聚类算法可以直接给出物体的具体类别。
正确答案：错
73. 车辆的运动学模型比动力学模型更复杂。

正确答案：错

74. 鲁棒控制的目的是使系统在模型不确定性和干扰下保持稳定和性能。

正确答案：对

75. 仿真测试的场景库越大越好，无需考虑场景质量。

正确答案：错

76. 惯性导航是一种不依赖于外部信号的定位技术。

正确答案：对

77. V2X 通信中的数字签名用于保证消息的完整性和真实性。

正确答案：对

78. 人机共驾模式下，驾驶员和系统需要明确各自的职责划分。

正确答案：对

79. 机器学习中，测试集用于调整模型的超参数。

正确答案：错

80. 智能网联汽车的计算平台算力越高，系统性能就一定越好。

正确答案：错

81. 传感器标定中的外参标定主要确定传感器内部的固有参数。

正确答案：错

82. 4D 毫米波雷达的点云密度与激光雷达相当。

正确答案：错

83. 智能网联汽车中，微秒级的时间同步精度是必要的。

正确答案：对

84. Stanley 控制器是一种典型的路径跟踪控制器。

正确答案：对

85. 功能安全中的 FTTI 是指从故障发生到系统进入安全状态的最长时间。

正确答案：对

86. 多模态融合是指融合不同模态的传感器数据以提高鲁棒性。

正确答案：对

87. PointNet 是一种专门用于处理点云数据的深度学习网络。

正确答案：对

88. 车载以太网只用于连接车载信息娱乐系统。
正确答案：错
89. V2X 通信中的 PC5 接口支持车与车之间的直连通信。
正确答案：对
90. NDS 是一种高精度地图的存储格式。
正确答案：对
91. 目标检测的评估指标 mAP 值越高，说明算法性能越好。
正确答案：对
92. SLAM 的后端优化只使用滤波方法。
正确答案：错
93. 在决策规划中，博弈论可以用于处理车辆间的交互行为。
正确答案：对
94. 智能网联汽车的数据不需要加密保护。
正确答案：错
95. 模型预测控制（MPC）是一种基于系统模型进行未来预测的优化控制方法。
正确答案：对
96. 编码激光脉冲可以用于提高激光雷达的抗干扰能力。
正确答案：对
97. LSTM 网络常用于处理时序预测任务。
正确答案：对
98. 车载控制系统需要硬实时操作系统。
正确答案：对
99. 功能安全中的单点故障度量（SPFM）用于评估系统对单点故障的覆盖程度。
正确答案：对
100. 多传感器时间同步的精度不影响数据融合的效果。
正确答案：错
101. 八叉树编码是一种用于压缩点云数据的方法。
正确答案：对
102. V2X 通信不需要证书管理体系。

正确答案：错

103. 语义分割可以用于检测图像中的可行驶区域。

正确答案：对

104. 智能网联汽车的开发不需要遵循任何流程模型。

正确答案：错

105. RRT 算法是一种确定性的路径规划算法。

正确答案：错

106. 激光雷达的视场角包括水平视场角和垂直视场角。

正确答案：对

107. RMSE 是评估控制算法性能的常用指标。

正确答案：对

108. 高精度地图更新时，车辆必须停止运行。

正确答案：错

109. 有限状态机可以用于描述复杂的行为决策逻辑。

正确答案：对

110. CARLA 是一个开源的自动驾驶仿真平台。

正确答案：对

111. 功能安全中的潜在故障度量（LFM）用于评估系统对潜在故障的覆盖程度。

正确答案：对

112. MIMO 技术可以通过多个天线提高毫米波雷达的角度分辨率。

正确答案：对

113. 自然语言处理（NLP）技术可以用于智能座舱的语音交互。

正确答案：对

114. 线控制动系统仍然需要液压部件。

正确答案：对

115. 双目视觉可以用于估计目标的深度信息。

正确答案：对

116. 智能网联汽车的数据记录仪只记录视频数据。

正确答案：错

117. V2X 通信中，BSM 消息的发送频率通常是 1Hz。

正确答案：错（通常为 10Hz）

118. 905nm 和 1550nm 是激光雷达常用的波长。

正确答案：对

119. 场景测试是验证决策算法性能的常用方法。

正确答案：对

120. 高精度地图包含多个语义图层。

正确答案：对

121. LQR 控制器是一种线性二次型调节器。

正确答案：对

122. 智能网联汽车不会受到通过 OBD 接口的网络攻击。

正确答案：错

123. 卡尔曼滤波要求系统噪声服从高斯分布。

正确答案：对

124. 车载计算平台不需要考虑功耗平衡。

正确答案：错

125. CNN 是处理图像数据的主要深度学习网络。

正确答案：对

126. V2X 通信使用专用的频段。

正确答案：对

127. RRT 算法适用于高维空间的路径规划。

正确答案：对

128. 没有国际标准化组织关注智能网联汽车领域。

正确答案：错

129. ASIL D 是功能安全中的最高汽车安全完整性等级。

正确答案：对

130. 激光雷达点云的反射强度反映了目标表面的特性。

正确答案：对

131. MTBF 是评估系统可靠性的指标。

正确答案：对

132. 摄像头数据在车载网络中占用的带宽很小。

正确答案：错

133. POMDP 用于处理部分可观测的决策过程。

正确答案：对

134. 智能网联汽车的人机交互设计需要尽量减少驾驶员分心。

正确答案：对

135. 多目标跟踪算法是感知系统的重要组成部分。

正确答案：对

136. 地图匹配定位不需要高精度地图数据。

正确答案：错

137. 孤立森林算法可以用于处理异常检测。

正确答案：对

138. 车载通信协议不需要考虑重放攻击。

正确答案：错

139. 自适应控制能够适应系统参数的变化。

正确答案：对

140. 仿真测试的场景库只需要包含常规场景。

正确答案：错

141. 轮速计可以用于车辆定位。

正确答案：对

142. V2X 通信中的数字签名用于身份认证和防篡改。

正确答案：对

143. 人机共驾的核心是车与路的协同控制。

正确答案：错

144. 训练集、验证集和测试集的作用各不相同。

正确答案：对

145. 算力是衡量车载计算平台性能的唯一指标。

正确答案：错

146. 传感器外参标定确定的是不同传感器间的相对位置。

正确答案：对

147. 4D 毫米波雷达无法在恶劣天气下工作。

正确答案：错

148. 时间同步对于协同控制至关重要。

正确答案：对

149. Pure Pursuit 是一种基于几何关系的路径跟踪算法。

正确答案：对

150. 安全机制用于缓解功能安全中的随机硬件故障。

正确答案：对

151. 众包更新是高精度地图更新的方式之一。

正确答案：对

152. 马尔可夫决策过程（MDP）不能处理决策中的不确定性。

正确答案：错

153. 数据闭环只能在云端完成。

正确答案：错

154. 热成像摄像头在黑暗环境中检测行人有优势。

正确答案：对

155. 定位模块不依赖于交通标志识别结果。

正确答案：对

156. 基于数据的服务是智能网联汽车可能的商业模式之一。

正确答案：对

157. 锚框（Anchor Box）在 YOLO 等目标检测算法中被使用。

正确答案：对

158. 点云聚类算法（如 DBSCAN）可以直接识别出“车辆”或“行人”。

正确答案：错

159. SOTIF 也关注已知的安全场景。

正确答案：错

160. 车辆动力学模型考虑了力、质量和轮胎特性等因素。

正确答案：对

161. 仿真测试的场景库需要持续更新。

正确答案：对

162. 发动机排量检测是一种车辆定位技术。

正确答案：错

163. V2X 通信需要保证消息的低延迟。

正确答案：对

164. 智能网联汽车的人机交互只能通过触摸屏实现。

正确答案：错

165. 多传感器融合必须在前融合层面进行。

正确答案：错

166. 热冗余方案可以提高系统的可用性。

正确答案：对

167. 高精度地图支持增量更新。

正确答案：对

168. 风险评估是决策规划中的一个重要环节。

正确答案：对

169. 向后兼容是软件版本管理的重要策略。

正确答案：对

170. 机器学习是激光雷达点云分类的主要方法之一。

正确答案：对

171. 抗饱和补偿是处理执行器饱和的一种方法。

正确答案：对

172. 时钟同步是保证数据同步的基础。

正确答案：对

173. CFAR 算法用于毫米波雷达的恒虚警检测。

正确答案：对

174. 增量式搜索算法可以提高路径规划的实时性。

正确答案：对

175. 安全启动是车载系统安全的基本要求。

正确答案：对

176. V2X 通信网络的容量是无限的。

正确答案：错

177. 自动标定技术可以用于传感器的现场标定。

正确答案：对

178. 资源利用率是性能监控的指标之一。

正确答案：对

179. 多源数据融合是高精度地图制作和更新的关键。

正确答案：对

180. 智能网联汽车的发展将推动交通系统的变革。

正确答案：对

181. 深度学习的训练需要大量的标注数据。

正确答案：对

182. 所有的控制算法都是线性的。

正确答案：错

183. 传感器的探测范围是一个重要的性能参数。

正确答案：对

184. 激光雷达的点云密度与其线数无关。

正确答案：错

185. V2X 通信可以替代所有的车载传感器。

正确答案：错

186. 开源软件可以随意用于任何车载系统。

正确答案：错

187. 实车道路测试是验证自动驾驶系统的最终环节。

正确答案：对

188. 智能座舱的显示信息越多越好。

正确答案：错

189. 车辆纵向控制只关注速度跟踪。

正确答案：错

190. 云计算为智能网联汽车提供了强大的数据存储和处理能力。

正确答案：对

191. 扩展卡尔曼滤波（EKF）是卡尔曼滤波在非线性系统中的直接应用。

正确答案：错（EKF 是 KF 在非线性系统中的近似应用）

192. 传感器的分辨率是指其能检测到的最小变化量。

正确答案：对

193. 多普勒效应是毫米波雷达测速的基础。

正确答案：对

194. 高精度地图的成本很低。

正确答案：错

195. 所有的 V2X 应用都是为了安全。

正确答案：错

196. 操作系统内核的实时性对控制任务至关重要。

正确答案：对

197. 模型预测控制（MPC）可以显式处理约束。

正确答案：对

198. 激光雷达的波长会影响其在大气中的传输特性。

正确答案：对

199. 车载网络的安全性与功能安全无关。

正确答案：错

200. 智能网联汽车的标准化工作已经完成。

正确答案：错

201. 激光雷达的点云数据可以直接用于车辆控制。

正确答案：错（需要经过感知算法处理）

202. 毫米波雷达可以准确识别交通标志的内容。

正确答案：错

203. 智能网联汽车的网络安全只涉及防止黑客攻击。

正确答案：错（还包括数据安全、通信安全等）

204. V2I 通信是指车辆与行人之间的通信。

正确答案：错

205. 高精度地图包含道路的曲率、坡度等详细信息。

正确答案：对

206. IMU 的定位误差不会随时间累积。

正确答案：错

207. 单目摄像头可以通过深度学习算法估计目标距离。

正确答案：对

208. 超声波雷达在泊车辅助系统中起主要作用。

正确答案：对

209. L4 级自动驾驶可以在特定场景下实现无人驾驶。

正确答案：对

210. 线控转向系统取消了方向盘与转向轮之间的机械连接。

正确答案：对

211. 智能网联汽车的“两纵”指的是车载平台和基础设施。

正确答案：对

212. 相机内参标定只需要进行一次。

正确答案：错（可能需要定期标定）

213. 强化学习可以用于自动驾驶的决策规划。

正确答案：对

214. 多传感器融合只能提高感知精度，不能提高可靠性。

正确答案：错

215. 高精度地图可以通过众包方式更新。

正确答案：对

216. V2N 通信使车辆可以接入互联网云服务。

正确答案：对

217. CAN-FD 比传统 CAN 总线具有更高的数据传输速率。

正确答案：对

218. 路径规划模块输出的是车辆的控制指令。

正确答案：错

219. ISO 21434 是汽车网络安全标准。

正确答案：对

220. SOTIF 主要解决系统故障导致的安全问题。

正确答案：错

221. Flash 固态激光雷达没有任何运动部件。

正确答案：对

222. 粒子滤波适用于强非线性的状态估计问题。

正确答案：对

223. Dijkstra 算法总能找到最短路径。

正确答案：对

224. PID 控制器的微分环节可以改善系统动态性能。

正确答案：对

225. 硬件在环测试可以验证控制算法的实时性能。

正确答案：对

226. 语音交互不会分散驾驶员注意力。

正确答案：错

227. 影子模式是数据闭环的重要组成部分。

正确答案：对

228. OTA 升级可以修复车辆的安全漏洞。

正确答案：对

229. 轮速计可以提供车辆的相对位置信息。

正确答案：对

230. 相机镜头畸变校正属于外参标定范畴。

正确答案：错

231. 实例分割需要区分同一类别的不同个体。

正确答案：对

232. 视觉 SLAM 不需要其他传感器辅助。

正确答案：错

233. 77GHz 毫米波雷达比 24GHz 具有更好的分辨率。

正确答案：对

234. TSN 网络可以保证关键控制数据的实时传输。

正确答案：对

235. 数字孪生可以用于预测性维护。

正确答案：对

236. 自适应控制可以自动调整控制器参数。

正确答案：对

237. AUTOSAR 为汽车软件架构提供了标准。

正确答案：对

238. 后融合是指对各传感器识别结果进行融合。

正确答案：对

239. 纵深防御是网络安全的重要原则。

正确答案：对

240. 仿真测试可以大大降低测试成本。

正确答案：对

241. 循环神经网络适合处理点云数据。

正确答案：错

242. 无迹卡尔曼滤波（UKF）不需要计算雅可比矩阵。

正确答案：对

243. 传感器的量程是指其能够测量的最大值。

正确答案：对

244. 激光雷达的角分辨率影响目标识别能力。

正确答案：对

245. V2X 通信中的 SPAT 消息包含信号灯状态信息。

正确答案：对

246. 形式化方法可以证明软件的正确性。

正确答案：对

247. 正则化可以防止机器学习模型过拟合。

正确答案：对

248. MOST 总线主要用于车载娱乐系统。

正确答案：对

249. ASIL 等级确定需要进行危害分析风险评估。

正确答案：对

250. 边缘计算可以降低云端数据处理压力。

正确答案：对

251. LTE-V 是我国主导的 V2X 通信技术。

正确答案：对

252. 生成对抗网络（GAN）可以用于数据增强。

正确答案：对

253. 软件定义汽车的核心是硬件决定功能。

正确答案：错

254. 运动规划需要考虑车辆的动力学约束。

正确答案：对

255. 高精度地图包含交通标志的精确位置。

正确答案：对

256. 扩展卡尔曼滤波通过泰勒展开处理非线性。

正确答案：对

257. 车载计算平台需要平衡算力和功耗。

正确答案：对

258. 1550nm 波长激光雷达对人眼更安全。

正确答案：对

259. V2X 通信中的 Uu 接口用于车与基站通信。

正确答案：对

260. OpenDRIVE 是常用的高精度地图格式。

正确答案：对

261. 交并比 (IoU) 是评估目标检测的指标。

正确答案：对

262. 点云配准是将多个点云对齐到同一坐标系。

正确答案：对

263. 智能网联汽车可以不受交通拥堵影响。

正确答案：错

264. 数据关联是多目标跟踪的关键技术。

正确答案：对

265. 车载计算平台需要良好的散热设计。

正确答案：对

266. 手眼标定解决相机与机械臂的相对位姿问题。

正确答案：对

267. 车载以太网支持高达 1000Mbps 的传输速率。

正确答案：对

268. ASPICE 是汽车软件开发过程评估标准。

正确答案：对

269. 行为决策需要预测其他交通参与者行为。

正确答案：对

270. 订阅服务是智能网联汽车的新型商业模式。

正确答案：对

271. 非极大值抑制（NMS）用于去除冗余检测框。

正确答案：对

272. 点云语义分割为每个点赋予语义标签。

正确答案：对

273. 自行车模型简化了车辆动力学。

正确答案：对

274. 滑模控制对参数变化和扰动具有鲁棒性。

正确答案：对

275. 仿真场景需要覆盖边缘案例。

正确答案：对

276. 航位推算可以在 GPS 失效时提供定位。

正确答案：对

277. V2X 通信需要支持群组签名。

正确答案：对

278. 驾驶员状态监测属于人机共驾范畴。

正确答案：对

279. 交叉验证可以评估模型的泛化能力。

正确答案：对

280. 异构计算可以提高 AI 算法执行效率。

正确答案：对

281. 相机内参包括焦距、主点等参数。

正确答案：对

282. 3D 毫米波雷达可以检测目标高度信息。

正确答案：错（4D 毫米波雷达才可以）

283. 纳秒级时间同步在车载网络中很重要。

正确答案：对

284. MPC 控制器可以处理多输入多输出系统。

正确答案：对

285. 安全状态是功能安全的重要概念。

正确答案：对

286. 跨模态学习可以利用不同传感器数据的互补性。

正确答案：对

287. PointNet++改进了对局部特征的学习。

正确答案：对

288. 车载网络需要支持多种通信协议。

正确答案：对

289. 5G 网络为 V2X 提供了更低时延。

正确答案：对

290. Lanelet 是高精度地图的一种数据模型。

正确答案：对

291. 精确率和召回率是目标检测的评价指标。

正确答案：对

292. 因子图优化常用于 SLAM 后端优化。

正确答案：对

293. 合作博弈可以用于多车协同决策。

正确答案：对

294. 同态加密可以保护数据隐私。

正确答案：对

295. 分布式 MPC 可以用于车队协同控制。

正确答案：对

296. FMCW 是毫米波雷达常用的波形。

正确答案：对

297. 注意力机制可以提高序列模型性能。

正确答案：对

298. OSEK/VDX 是车载操作系统标准。

正确答案：对

299. 潜伏故障需要安全机制来检测。

正确答案：对

300. 点云压缩可以降低存储和传输开销。

正确答案：对