

区域控制



自动驾驶域控制器

BF-AIDC-BS01



功能特点

53 Tops 算力

A1000 黑芝麻

8核 Cortex A55 1.5GHz CPU

AEQ-100 车规级芯片

15 瓦超低功耗

产品概述

自动驾驶域控制器是采用**国产车规级芯片**研发的车辆高性能自动驾驶区域控制器。

结合高速智能摄像头、高低线数激光雷达、毫米波雷达等先进移动视觉传感器全方位保障自动驾驶。
应用于农机耕作、矿道采运、厂区运输、物资配送、机车牵引、摆渡接送等非道路无人操控场景。
可根据客户实际的非道路无人操控场景的应用需求进行定制化系统开发。

外围配接



12路GMSL高速摄像头

毫米波雷达
100BASE-T1激光雷达1路AHD高清输出
2路RS232报警输出
6路CAN FD通讯

应用场景



大型农用机械



大型工程机械



物流转运车辆



摆渡牵引机械



农场 牧场 林场



矿场 矿坑 矿井



工厂 园区 基地



码头 机场 堆场

邮箱: before@zaxbefore.com

电话: 0755-2918 9161

地址: 深圳市龙华区民治街道民康社区布梅路127号设艺术产业园A213

产品参数

产品型号	BF-AIDC-BS01						
CPU	BST A1000, 8 核心 Cortex A55@1.5GHz, 计算能力高达 32K DMIPS 2 核心 Cortex R5@800MHz, 计算能力高达 2670 DMIPS 6 个 MAC Array@1.0GHz, NN 算力高达 53 TOPS (INT-8) 5 个 DSP@800MHz, 算力 128 GFLOPS/2 TOPS (INT) 3 个 ISP Engine@400MHz, 高达 1.2 Gpps 1 个 CV 加速器, 包括 warp/scale						
	NPU	Hexa-core MAC Array@1.0GHz, 53 TOPS NN 算力(INT-8)					
	GPU	GPU Mali450@1GHz, 30GFlops, 支持 3D AVM					
	DDR	4GB LPDDR4, 4266Mbps					
	MCU	车规级 MCU, 支持英飞凌 AURIX 系列 BGA292 封装 英飞凌 AURIX 系列 32 位 MCU, ASIL-D 等级					
运行系统	Linux/Free RTOS						
存储	64GB eMMC, 支持 TF card						
莫莱克斯 500762-0481 接口 (48 PIN)	电源+/-极, ACC 开关 On/Off	2 路 RS232	2 路 AI/DI, 0~5V	6 路 CAN, 兼容 CAN FD 1 路 GPI (PU) 4 路 GPO (OD)			
网络接口	NXP 以太网芯片, 兼容 TSN						
安费诺 NTHBR11A1000ST 接口	汽车以太网: 2 路 100BASE-T1 或 2 路 1000BASE-T1						
Mini-FAKRA 接口	支持 12 摄像头输入, 720p/60fps 或 1080p/30fps 模式						
FAKRA 接口	1×AHD 输出						
外壳材质	铝合金外壳 (ADC12)						
机器重量	净重≤2.5kg, 毛重 5.5kg						
电源输入	电源端+/-, ACC On/Off, 9~36V DC						
整机功耗	续航 < 15W; 最大 < 30W						
适宜环境	工作温度-40~+85°C; 储运温度-50~+95°C。湿度 < 95%						
防护等级	IP65						

设计标准

- | | |
|---------------------------------------------|----------------------------|
| GB/T 28046 道路车辆电气及电子设备的环境条件和试验 | GB/T 17626 电磁兼容试验和测量技术系列标准 |
| GB/T 21437 道路车辆由传导和耦合引起的电骚扰 | GB/T 17619 机动车电子电器组件的电磁辐射 |
| GB/T 35381.X-2017 农林拖拉机和机械 串行控制和通信数据网络 | GB/T 34590 道路车辆 功能安全 |
| GB/T 38874.X-2020 农林拖拉机和机械 控制系统安全相关部件 | |
| GB/T 19951-2019道路车辆电气/电子部件对静电放电抗扰性的试验方法 | |
| GB/T 18655 车辆、船和内燃机无线电骚扰特性用于保护车载接收机的限值和测量方法 | |
| ISO20653: 2006道路车辆_电气电子设备防护等级(IP_代码) | |
| T/NJ 1138-2018 拖拉机自动辅助驾驶系统通用技术条件 | |
| T/NJ 1120-2018 农林拖拉机 电子控制系统 术语 | |
| T/NJ 1139 拖拉机自动辅助驾驶系统性能试验方法 | |