

# 说明书附图

将户外越野环境下的障碍物标准化为一个长方体结构，建立激光雷达的观测模型，并对所述长方体结构进行障碍物分析

S101

基于障碍物分析结果确定地面无人车辆是否能够通过相应障碍物，得到识别结果以及可通行区域

S102

图 1

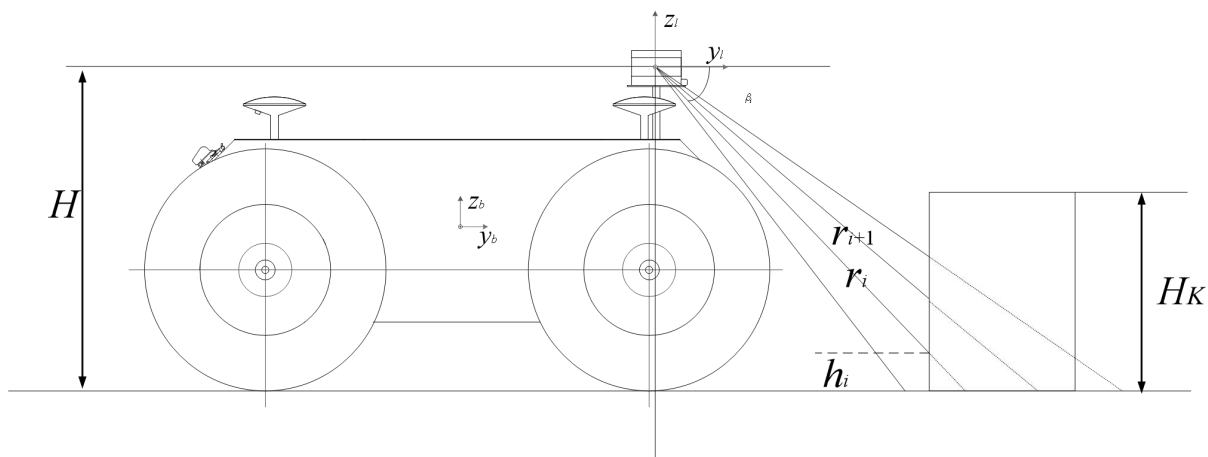


图 2

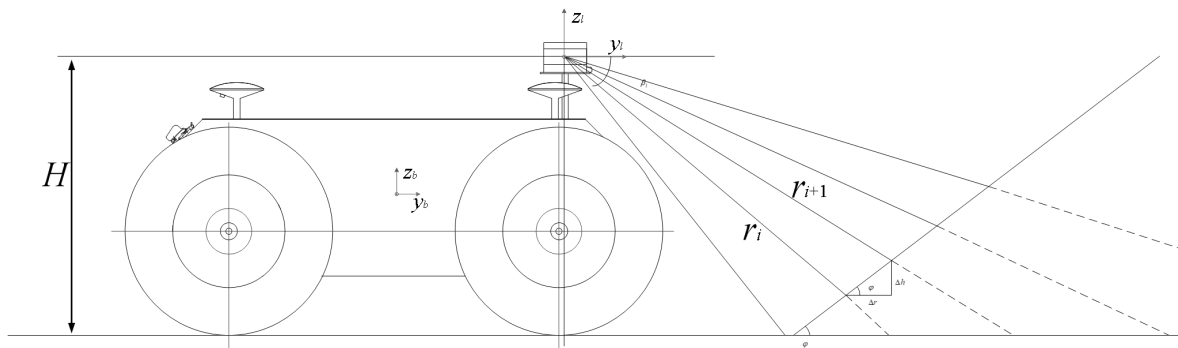


图 3

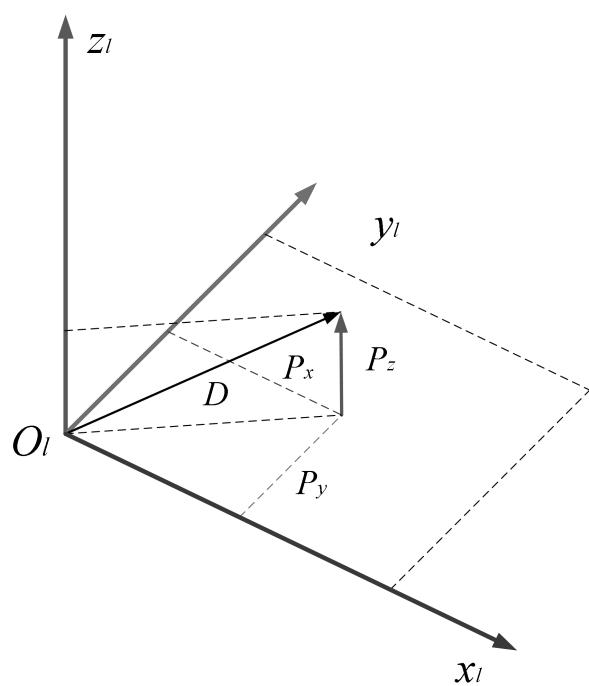


图 4