

# 中国智能交通产业联盟

2024 年第 1 号【总第 61 号】

## 关于联盟团体标准制修订项目立项的通知

联盟各成员单位：

为有效推进联盟标准化工作，并依照标准管理工作计划及安排，《道路运输车辆智能视频监控终端危险驾驶行为采集技术规范》《自动驾驶车辆驾驶人接管绩效测评方法》等 19 项标准提案已在会上完成标准技术表达，并已通过工作组内投票，依据联盟标准制修订程序，现予批准立项。

附件 联盟团体标准制修订项目立项清单



# 附件

## 联盟团体标准制修订项目立项清单

序号	立项编号	项目名称	范围和主要技术内容	制修订	起草单位
1	T/ITS 0273-2024	道路运输车辆智能视频监控终端危险驾驶行为采集技术规范	<p><b>范围：</b> 本文件规定了道路运输车辆智能视频监控终端（以下简称终端）危险驾驶行为采集的种类要求、规则要求、场景要求、内容要求和性能指标要求等内容。 本文件适用于指导终端厂家参照本规范生产产品，指导运营管理企业和主管部门分析和认证司机危险驾驶行为。</p> <p><b>主要技术内容：</b> 本标准内容适用于道路运输车辆智能视频监控报警系统中，安装在运输车辆上的车载终端。本标准描述的技术规范在继承国家标准和交通部标准(JT/T 883、交运办〔2018〕115)的基础上，扩展和完善以下主要技术内容：</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 明确终端危险驾驶行为采集场景和种类。</li> <li>2. 明确终端危险驾驶行为采集详细判定规则。</li> <li>3. 明确终端危险驾驶行为采集功能响应速度等关键性能指标。</li> <li>4. 明确终端危险驾驶行为采集功能需要支持的参数配置项。</li> <li>5. 明确终端检测到危险驾驶行为后的具体动作。</li> </ol>	制定	青岛海信网络科技股份有限公司、交通运输部公路科学研究院、青岛市交通运输局、青岛真情巴士集团有限公司、北京市智慧交通发展中心(北京市机动车调控管理事务中心)
2	T/ITS 0274-2024	自动驾驶车辆驾驶人接管绩效测评方法	<p><b>范围：</b> 本文件规定了智能驾驶车辆驾驶人接管绩效的定义、结构维度、测评要求与测评方法，基于高保真驾驶模拟器，根据多维度主客观指标，确定接管绩效的测评要求、测评方法和综合计算方法。 本文件适用于 GB/T 40429-2021 和 SAE J3016_202104 中定义的 L3 级（有条件）自动驾驶车辆被动接管过程，以获取接管绩效综合评估分数以及安全性、反应及时性、横</p>	制定	中国科学院软件研究所、重庆中科汽车软件创新中心、清华大学、重庆赛力斯凤凰智创科技有限公司、重庆大学、中国

序号	立项编号	项目名称	范围和主要技术内容	制修订	起草单位
			<p>向稳定性、纵向稳定性等维度的分项量化结果。</p> <p>主要技术内容：</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 明确 L3 自动驾驶车辆驾驶人接管绩效测试总体方案与通用要求，包括术语定义、测试场景、测试设备、测试方案、被试驾驶人样本要求、测试流程等，构建接管绩效综合测评体系；</li> <li>2. 给出接管过程各阶段的划分规范，确定接管绩效关键评价维度；</li> <li>3. 明确接管绩效各维度对应评价指标的定义、数据采集要求与计算方法；</li> <li>4. 提出多指标融合的接管绩效评分机制，包括评分方式、评价权重、得分计算方式等。</li> </ol>		<p>汽车工程研究院股份有限公司、合肥工业大学汽车与交通工程学院、武汉理工大学、东南大学、北京工业大学、桂林电子科技大学、南通大学、北京航空航天大学、中汽院（江苏）汽车工程研究院有限公司、上海悻星电子科技有限公司</p>
3	T/ITS 0275-2024	自动驾驶车辆车外人机交互系统评价方法	<p>范围：</p> <p>本文件规定了自动驾驶车辆车外人机交互系统的定义、功能要求、设计要求、评价要求与评价方法，评价基于自动驾驶车辆的车外人机交互系统与道路使用者进行交互时的有效性、准确性、反应及时性、交互效率、响应能力、可用性、安全性和用户体验，并以此制定指导原则和评价方法。</p> <p>主要技术内容：</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 明确自动驾驶车辆—车外人机交互系统评价方法总体方案与通用要求，包括术语定义、划分与车外人机交互相关的评价场景、评价设备、评价方案、评价流程等，构建面向落地产品的车外人机交互系统评价方法体系。</li> <li>2. 划分车外人机交互过程的各个阶段，为每个阶段提供明确的规范，确定车外人机交互系统包括通信清晰度、信息传递、用户输入机制、反馈机制、安全考虑、与不同用户群体的兼容性以及与周围环境的整合等方面的关键评价维度。</li> </ol>	制定	<p>清华大学、中国科学院软件研究所、北京航空航天大学、南通大学、东南大学、桂林电子科技大学、北京工业大学、合肥工业大学汽车与交通工程学院、武汉理工大学、中国汽车工程研究院股份有限公司、重庆中科汽车软件创新中心、蔚来汽车科</p>

序号	立项编号	项目名称	范围和主要技术内容	制修订	起草单位
			<p>3. 明确车外人机交互系统评价各维度对应评价指标的定义、评价要求与衡量和评估各维度内各种评估指数性能的方法。</p> <p>4. 提出多指标融合的车外人机交互系统评价机制，包括评价指标、评价方式、评价权重、整体性能评价等。</p>		技（安徽）有限公司
4	T/ITS 0276-2024	车载前装ETC上路通行功能要求及试验方法	<p>范围： 本文件规定了车载前装ETC上路通行功能要求及试验方法的适用范围、规范性引用文件、术语和定义、技术要求及试验方法。 本文件适用于车载前装ETC路上通行效果的实车测试。</p> <p>主要技术内容： 1. 明确车载前装ETC实车测试总体方案，包括测试场地及配置、测试方法等 2. 明确车载前装ETC整车作为测试对象需满足的物理层指标要求，包括唤醒时间、唤醒灵敏度、接收灵敏度等 明确在高速出入口、自由流测试场景下的车载前装ETC整车指标要求，包括基本功能要求、交易距离要求、交易车速要求以及交易成功率要求等</p>	制定	福耀玻璃工业集团股份有限公司、国汽（北京）智能网联汽车研究院有限公司、交通运输部公路科学院、深圳市金溢科技股份有限公司、北京万集科技股份有限公司、北京速通科技有限公司
5	T/ITS 0277-2024	城市弹性交通信息物理系统仿真框架设计规范	<p>范围： 本标准规定了弹性交通信息物理系统仿真平台的总体架构设计、基础功能要求、应用服务要求、协同管理要求、性能要求、安全要求等内容。 本标准以服务弹性交通信息物理系统仿真平台建设为目标，梳理弹性交通业务应用，提出仿真平台总体架构，细化基础功能要求，规范性能及安全要求，进而指导弹性交通信息物理系统仿真平台建设，推动交通管理、运营和服务的弹性化。 本标准适用于指导弹性交通仿真的平台或系统的规范化研发、建设与部署。</p> <p>主要技术内容： 1. 明确城市交通范围内的典型弹性交通场景，及其仿真平台的数据、功能与性能标准。 2. 确定城市弹性交通信息物理系统仿真平台的总体设计和分层架构标准。</p>	制定	长安大学，同济大学，东南大学，北京航空航天大学，西南交通大学

序号	立项编号	项目名称	范围和主要技术内容	制修订	起草单位
			<p>3. 确定交通仿真平台的基础设施要求。</p> <p>4. 明确弹性交通信息物理系统仿真平台的基础功能和应用服务标准。</p> <p>5. 确定弹性交通信息物理系统仿真平台的性能要求和安全要求。</p>		
6	T/ITS 0278-2024	慢行交通路面智能巡检技术要求 第1部分：非机动车道	<p>范围： 本文件规定了城市人行道路面状态智慧化数据采集设备、采集功能、采集工作环境、采集技术要求和采集流程。本文件适用于城市人行道快速巡察和人行道路面病害数据采集工作。</p> <p>主要技术内容： 1. 采集设备：由视频采集装置、激光测距装置、陀螺仪、卫星定位和移动小车等设备组成数据采集装备。 2. 采集功能：包括数据采集的位置定位、异常状态检测（抛洒物、违章占道搭建等）、路面病害类型检测、路面病害严重程度检测、全龄友好程度检测（盲道、无障碍等设施的完好性）和软件分析功能等。 3. 采集工作环境：适用的环境温度、可见度、检测安全速度和路上行人数据干扰情况等相关要求。 4. 采集技术要求：数据采集装置的外观、精度、采样频率、采集速度、数据格式、数据传输要求、检测指标和软件报表等要求。</p>	制定	上海市城市建设设计研究总院（集团）有限公司；北京交通大学；交通部公路科学研究院；苏州澳路康智能科技有限公司；华设设计集团股份有限公司
7	T/ITS 0279-2024	车路协同路侧设施运维管理技术要求	<p>范围： 本文件规定了车路协同感知设施、通信设施、计算设施的数据运维、网络运维、外场运维等相关技术要求。 本文件适用于车路协同感知设施、通信设施、计算设施的运维管理主体。</p> <p>主要技术内容： 1. 总则 2. 规范性引用文件</p>	制定	智能汽车创新发展平台（上海）有限公司、中国信息通信研究院、上海汽车集团股份有限公司、同济大学、上海淞泓智能汽车科技有限公司

序号	立项编号	项目名称	范围和主要技术内容	制修订	起草单位
			3. 术语、定义和缩略语 4. 总体要求 5. 路侧感知设备运维 5.1 摄像机设备运维 5.2 毫米波雷达设备运维 5.3 激光雷达设备运维 5.4 感知数据质量运维 6. RSU 设备运维 6.1 功能要求（业务数据发送、消息通信等） 6.2 数据质量运维 7. 路侧计算设备运维 7.1 在线率（通信心跳等） 7.2 OTA 功能 7.3 功能要求（业务数据等） 8. 信号灯采集设备运维 8.1 功能要求（业务数发送） 8.2 性能运维（数据准确率、自学习时间、时延） 9. 运维管理流程 9.1 运维流程 9.2 运维管理指标 9.3 自动化运维要求 10. 验证方法		
8	T/ITS 0280-2024	高速公路 能源自治	范围： 本文件规定了高速公路在能源自治系统条件下，管理设施及能源自治系统的设计指南，	制定	北京中交国通智能 交通系统技术有限

序号	立项编号	项目名称	范围和主要技术内容	制修订	起草单位
		条件下管理及服务设施设计指南	<p>根据高速公路运营服务管理需求，提出管理设施及能源自治系统的设计原则、设计要求及设计要点。</p> <p>本文件适用于高速公路能源自治条件下管理设施设计，国省干线、城市道路可参考。</p> <p>主要技术内容：</p> <p>本文件主要范围、规范性引用文件、术语与定义、总体设计、监控设施、服务设施、运维设施及自治能源系统八个部分。</p> <p>1. 范围：规定本标准的适用范围。</p> <p>2. 规范性引用文件：列出本标准在编制过程中引用的国家、行业标准及规程。</p> <p>3. 术语与定义：对标准中涉及的术语和符号进行解释。</p> <p>4. 总体设计：明确能源自治条件下高速公路监控设施、服务设施、运维设施及自治能源系统设计的总体要求、设计原则和设计内容。包括公路沿线自然禀赋评估、负荷计算、总体能源供给系统、节能与安全、经济性等的总体设计及要求。</p> <p>5. 监控设施：明确能源自治系统条件下，监控设施的设计原则和设计要点，结合项目所在区域自然禀赋，根据公路管理设施分布情况，选择综合能源供给方案。</p> <p>6. 服务设施：明确能源自治系统条件下，服务区、收费站等服务设施的设计原则和设计要点，结合项目所在区域自然禀赋，根据公路管理设施分布情况，选择综合能源供给方案。</p> <p>7. 运维设施：明确能源自治系统条件下，日常及应急运维养护设施的设计原则和设计要点，结合项目所在区域自然禀赋，根据公路管理设施分布情况，选择综合能源供给方案。</p> <p>自治能源系统：明确常态与非常态下自治能源系统的设计原则和设计要点。包括接入的能源类型、供给手段、需具备的必备功能和可选功能要求等。</p>		公司、交通运输部公路科学研究院、广西桂贺高速公路有限公司、柳州电力勘察设计院、长安大学
9	T/ITS 0281-2024	高速公路营运巡查	<p>范围：</p> <p>本应用规范规定了无人驾驶航空器的高速公路运营巡查、指挥调度的通用要求、应用</p>	制定	广东利通科技投资有限公司、丰图科技

序号	立项编号	项目名称	范围和主要技术内容	制修订	起草单位
		与指挥调度无人驾驶航空器应用规范	<p>场景要求、应急调度监测任务执行要求、任务资料整理及归档要求、异常处置要求及维护保养要求。</p> <p>本文件适用于基于无人驾驶航空器的高速公路运营巡查、指挥调度的规划、建设和应用。</p> <p>主要技术内容：</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 通用要求：无人驾驶航空器高速公路营运巡查与指挥调度系统组成、系统功能性要求、系统非功能性要求。</li> <li>2. 应用场景要求：无人机启用条件、设备选型功能要求、无人驾驶航空器机巢选址要求、应急调度监测任务内容。</li> <li>3. 营运巡查与指挥调度监测任务执行要求：一般要求、任务执行安全要求、任务前检查要求、飞行操作要求、监测内容要求。</li> <li>4. 任务资料的整理及归档要求：任务资料整理、任务资料质检、任务资料归档及存储要求。</li> <li>5. 异常情况处置要求：设备故障处置、特殊工况处置。</li> <li>6. 维护保养要求：无人机维护保养要求、控制站维护保养要求、电池维护保养要求。</li> </ol>		（深圳）有限公司、中路高科交通科技集团有限公司、重庆渝微电子技术研究院有限公司、广东省交通规划设计研究院集团股份有限公司
10	T/ITS 0282-2024	公路隧道有线广播系统技术要求	<p>范围：</p> <p>本标准规定了公路隧道有线广播系统的结构与分类、技术要求、试验方法、检验规则、标志、包装、运输和贮存。</p> <p>本标准适用于公路隧道使用的广播系统，其他应用场合可参照执行。</p> <p>主要技术内容：</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 术语和定义；</li> <li>2. 结构和分类；</li> <li>3. 技术要求，包括一般要求，功能要求，性能要求；</li> <li>4. 试验方法</li> </ol>	制定	北京公科飞达交通工程发展有限公司、交通部公路科学研究院、浙江数智交院科技股份有限公司、广东省政府还贷高速公路管理中心、辽宁省交通规划设计院有限责任公司



序号	立项编号	项目名称	范围和主要技术内容	制修订	起草单位
			5. 检验规则 6. 标志、包装、运输及贮存		
11	T/ITS 0283-2024	基于组件化 PNT 平台协同导航定位信息的无人集群控制框架与协议	<b>范围：</b> 本文件规定了一套基于组件化 PNT 平台协同导航定位信息的无人集群控制框架与协议，界定组件化 PNT 平台的协同导航、基于组件化 PNT 平台协同导航定位信息的无人集群控制的术语、定义、框架和协议。 本文件适用于基于组件化 PNT 平台协同导航定位信息的无人集群控制系统的设计、研制、使用和维护以及相关技术的贸易及交流。 <b>主要技术内容：</b> 1. 明确组件化 PNT 平台的协同导航定位、基于组件化 PNT 平台协同导航定位信息的无人集群控制系统的总体框架，包括关键术语、总体系统组成、关键模块划分等。 2. 确定与“组件化 PNT 平台的协同导航定位模块”相关的术语和定义、模块功能和特性、模块的输入输出内容等。 3. 确定与“基于组件化 PNT 平台协同导航定位信息的无人集群控制模块”相关的术语和定义、模块功能和特性、模块的输入输出内容等。 确定“组件化 PNT 平台的协同导航定位模块”和“基于组件化 PNT 平台的协同导航定位信息的无人集群控制模块”之间的关键通信协议，包括两个模块之间的输入输出关系、模块内部分布式通信的接口关系、各通信协议的详细数据格式、数据传输速率等。	制定	中山大学、武汉大学、上海交通大学、之江实验室、湖南大学、山东科技大学
12	T/ITS 0284-2024	交通能源自洽条件下高速公路感知设施部署设计指南	<b>范围：</b> 为提高高速公路运行状态感知能力，本文件规定了交通能源自洽条件下高速公路感知设施的设计方式和能源保障方式。 本文件适用于高速公路能源自洽条件下感知设备布设的设计与数据采集。 <b>主要技术内容：</b> 本标准主要包括范围、规范性引用文件、术语、总体思路、工况划分、设计方法、采	制定	北京中交国通智能交通系统技术有限公司；交通运输部公路科学研究院；广西桂贺高速公路有限公司；云南省交

序号	立项编号	项目名称	范围和主要技术内容	制修订	起草单位
			<p>集方法等七个部分内容：</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 范围：对本标准的使用范围进行约定；</li> <li>2. 规范性引用文件：列出本标准在编制过程中引用的国家、行业标准及规程。</li> <li>3. 术语与定义：对标准中涉及的术语和符号进行解释。</li> <li>4. 总体思路：明确基于能源自治条件下高速公路感知设施设计的目标和原则，并对设计内容进行说明。</li> <li>5. 工况划分：考虑能源供给条件和高速公路运行状态，对高速公路感知场景进行划分，包括常态运行和非常态运行状态。</li> <li>6. 交通能源自治条件下感知设施的设计方法：结合不同场景特征，基于能源自治融合技术，对不同场景的感知设施能源供给方式进行设计建议。</li> <li>7. 感知监测数据的采集方法：对高速公路感知监控数据的采集和汇聚方法进行了建议。</li> </ol>		<p>通规划设计研究院股份有限公司；柳州电力勘察设计有限公司</p>
13	T/ITS 0285-2024	面向车路协同的城市道路智能化建设指南	<p>范围：</p> <p>本文件定义了车路协同一体化智能道路建设规范要求，遵循“系统性、实用性、安全性、先进性、经济性、可扩展性”的原则，规定了智能道路建设的总体思路，确定了车路协同一体化智能道路建设中“智能感知”、“精准定位”、“协同引导”的建设要求、测试方法和性能指标，实现“人-车-路”智能网联和高效协同，以及智能道路“建设-养护-运营”全生命周期管理。</p> <p>本文件适用于新建、改(扩)建智能高速公路的建设、养护、运营、管理各阶段。</p> <p>主要内容：</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 规定智能道路建设的总体思路，包括建设目标、建设原则、总体架构等。</li> <li>2. 规定“感知-定位-引导”一体化智能道路技术的应用场景、智能度分级。</li> <li>3. 确定智能道路智能感知对象范围，感知分析功能的测试方法、建设和性能指数要求。</li> <li>4. 确定智能道路精准定位应用场景，车-路联合精准定位测试方法、建设和性能指数要求。</li> </ol>	制定	<p>同济大学、香港理工大学、上海公路桥梁(集团)有限公司、上海城建城市运营(集团)有限公司、中交投资有限公司、四川路桥建设集团股份有限公司</p>

序号	立项编号	项目名称	范围和主要技术内容	制修订	起草单位
			<p>5. 确定智能道路协同引导实现方法，车-路联合引导交通的建设、性能指数要求。</p> <p>6. 确定智能道路在不同应用场景下，“感知-定位-引导”的智能度配置方法和性能指数要求。</p> <p>确定智能道路施工标准及可视化监管平台建设要求，以及针对不同场景下的应用要求。</p>		
14	T/ITS 0286-2024	智能轮廓标技术规范	<p>范围和主要技术内容：</p> <p>一、本文件规定了智能轮廓标的基本要求，提出了产品的技术要求、试验方法、检验规则等，主要内容如下：</p> <p>1 范围</p> <p>本文件规定了 AD-HOC 无线传感联网智能轮廓标的技术要求、试验方法、检验规则。本文件适用于具有主动数据采集、主动发光以及诱导功能的智能轮廓标产品，可广泛用于公路、隧道等场景。</p> <p>2 规范性引用文件</p> <p>3 技术要求</p> <p>4 功能要求</p> <p>4.1 车辆智能感知</p> <p>感知内容包括车道流量、车辆速度、车辆与同车道前后车辆的间距等数据。</p> <p>4.2 防眩目灯光控制</p> <p>主要指结合车辆感知的数据实现防眩目灯光控制功能的要求。</p> <p>4.3 无线通讯</p> <p>智能轮廓标需支持无线通讯机制，并可自组织形成 AD-HOC 无线网络，设备间可以通过 AD-HOC 网络交换或传输数据。</p> <p>4.4 诱导工作模式要求</p> <p>包括道路轮廓强化模式、主动诱导模式、防追尾警示模式、危险警示模式、备灾模式</p> <p>5 性能要求</p>	制定	青岛海信网络科技股份有限公司、浙江柯瑞普科技有限公司、交通运输部公路科学研究院、同济大学、北京市智慧交通发展中心

序号	立项编号	项目名称	范围和主要技术内容	制修订	起草单位
			<p>主要涵盖发光显示组件要求、夜间视认距离要求、车辆检测范围要求、通信容错距离要求、电网供电容错要求、电器安全性能要求、电源适应性要求、环境适应性要求。</p> <p>6 实验方法 标准规定了产品检测的具体试验方法</p> <p>7 检验规则 标准规定了产品的型式检验和出厂检验要求</p> <p>二、本文件适用于无线组网智能轮廓标系统研发，可适用于智慧公路、智慧高速公路建设。</p>		
15	T/ITS 0287-2024	自动驾驶 车辆信息 互操作通 用技术要 求与流程	<p>范围： 本文件规定了自动驾驶互操作通用技术要求、互操作流程以及典型应用场景。 本文件适用于本文件适用于城市道路、封闭区域等环境下的自动驾驶互操作需求。</p> <p>主要技术内容： 1. 明确自动驾驶车辆互操作相关的基本概念定义； 2. 规定自动驾驶车辆互操作通用技术要求； 3. 明确自动驾驶车辆互操作流程，定义自动驾驶车辆的基本组成单元与功能、接口交互模式以及互操作工作流程； 4. 提出自动驾驶车辆互操作典型场景，阐述工作原理、通信方式、交互需求以及预期效果。 可信性的性能评估。</p>	制定	北京航空航天大学，交通运输部公路科学研究院，北京交通大学，北方工业大学，华路易云科技有限公司，株洲中车时代电气股份有限公司，交通运输部水运科学研究院
16	T/ITS 0288-2024	自主式交 通系统协 同感知信 息安全交 互技术要	<p>范围：本标准规定了自主式交通系统中不同交通主体之间协同感知信息交互在不同场景下的标准流程、信息类型、安全分级、信息加密、数据传输、接口管理的技术要求。本标准适用于自主式交通系统中的协同感知信息交互系统。</p> <p>主要技术内容：</p>	制定	东南大学、交通运输部公路科学研究院、南京莱斯网信技术研究院有限公司、东软集团股份有限公

序号	立项编号	项目名称	范围和主要技术内容	制修订	起草单位
		求	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 规定不同场景下的安全模型整体架构；</li> <li>2. 规定协同感知信息交互的通信安全要求，对加密解密时延提出基本要求；</li> <li>3. 规定协同感知信息交互的数据安全要求，包括数据分类分级、安全管控、数据来源备份；</li> <li>4. 规定协同感知信息交互的接口安全要求，包括节点信誉管理、黑白名单管理。</li> </ol>		<p>司、苏州智加科技有限公司、中南大学、武汉理工大学、联通智网科技股份有限公司。</p>
17	T/ITS 0289-2024	混合交通流环境下的自动驾驶编队仿真测试评价技术规范	<p><b>范围：</b> 本文件规定了混合交通流环境下自动驾驶编队仿真测试评价的术语和缩略语、测试评价流程、测试评价指标体系、测试评价方法、测试评价报告。 本标准适用于混合交通流环境下的自动驾驶编队的仿真测评。其他单一交通流环境下自动驾驶编队的仿真测评也可参照执行。</p> <p><b>主要技术内容：</b></p> <p>(1) 测试评价流程 规定了混合交通流环境下自动驾驶编队仿真测试评价流程，包括仿真测试环境搭建、测试评价指标体系、测试评价方法、测试评价报告。</p> <p>(2) 仿真测试环境要求 规定了仿真软件所搭建的测试环境，包括道路条件、交通条件以及仿真测试环境。</p> <p>(3) 测试评价指标体系 明确了测试评价指标体系，包括安全性、稳定性、平顺性等一级指标及其二级指标，以及上述指标的具体计算方法。</p> <p>(4) 测试评价方法 确定了测试评价指标体系的指标权重，规定了测试评价的基本要求及步骤，确定了测试评价的等级。</p> <p>(5) 测试评价报告 规定了测试评价报告的质量、内容等基本要求。</p>	制定	<p>上海市城市建设设计研究总院（集团）有限公司；北京交通大学；交通运输部公路科学研究院；东软睿驰汽车技术（沈阳）有限公司；北京百度智行科技有限公司</p>

序号	立项编号	项目名称	范围和主要技术内容	制修订	起草单位
18	T/ITS 0290-2024	埋入式路面气象状态传感器检测方法	<p><b>范围：</b> 本文件规定了用于道路路面气象状态检测的埋入式路面气象状态传感器的产品技术要求和路面气象参数测量量的检测方法要求。 本文件适用于道路路面气象状态检测的埋入式路面气象状态传感器的设计、生产和检测。</p> <p><b>主要技术内容：</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 明确埋入式路面气象状态传感器检测总体方案，包括测试环境、测试功能、性能要求等；</li> <li>2. 确定埋入式路面气象状态传感器路面温度检测功能的测试方法；</li> <li>3. 确定埋入式路面气象状态传感器路面覆盖物检测功能的测试方法；</li> <li>4. 确定埋入式路面气象状态传感器冰点温度检测功能的测试方法；</li> <li>5. 确定埋入式路面气象状态传感器水膜厚度检测功能的测试方法。</li> </ol>	制定	交通运输部公路科学研究所、东南大学、北京中交国通智能交通系统技术有限公司、北京聚恒博联科技有限公司、无锡物联网创新中心有限公司
19	T/ITS 0291-2024	自主式交通系统自动驾驶车辆驾驶员作业负荷度量方法	<p><b>范围和主要技术内容：</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1、范围 本标准规定了自动驾驶车辆驾驶员/安全员在自动驾驶人机共驾环境下的负荷程度度量方法。 本标准适用于处于在自动驾驶人机共驾环境下的N类自动驾驶车辆驾驶员/安全员，其他车型可参照执行。</li> <li>2、规范性引用文件</li> <li>3、术语 定义作业负荷等术语。</li> <li>4、负荷度量指标体系</li> <li>5、评分机制</li> <li>6、负荷度量指标测试方法</li> </ol>	制定	苏州智加科技有限公司、香港科技大学（广州）、交通运输部公路科学研究院、东南大学、吉林大学、武汉理工大学