



文远知行发布一段式端到端辅助驾驶解决方案，将在2025年内量产上车
8月 21, 2025 9:00 AM EDT

WePilot AiDrive



WeRide's test vehicle, empowered by WePilot AiDrive, in Guangzhou



2025年8月21日，全球领先的自动驾驶科技公司文远知行WeRide (NASDAQ: WRD) 正式推出一段式端到端辅助驾驶解决方案——「WePilot 3.0」，距离公司与全球顶级Tier 1博世合作的「两段式端到端」方案量产上车仅半年。目前，「WePilot 3.0」已完成核心功能验证，预计2025年内实现量产上车，助力全球辅助驾驶行业走向更智能、更高效、更普适的大规模应用阶段。相比先感知再决策的传统两段式架构，文远知行WePilot 3.0更像是“老司机上路”——无需“先看到再思考”，而是看见那一刻就已经在动方向盘。路径更短，反应更快，容错率也更高。



(文远知行WePilot 3.0测试车在广州街头)

文远知行WePilot 3.0面对各类复杂路况，都可以做到安全、舒适、效率三者兼顾，能轻松处理：

- 密集车流果断准确变道
- 施工路段无规划道路绕行
- 无保护路口转弯
- 人车混行避让
- 大曲率弯道通行
- 无延迟快速跟车起步
- 城中村窄路与行人、对向来车、路侧障碍物的复杂交互

这些极具挑战性的路况，在实际路跑中一一被还原，文远知行WePilot 3.0的表现堪称惊艳：



(夜间与行人、电瓶车、路边障碍物交替博弈，丝滑通行城中村)



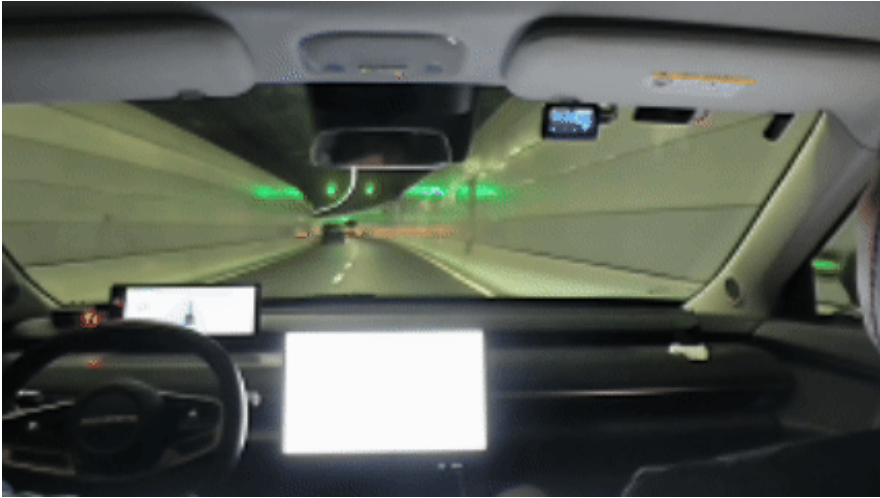
(夜间大逆光条件下精准识别横穿马路行人)



(复杂场景下无保护转弯)



(连续顺滑变道，变道路线规划平顺)



(低照度隧道下，保持安全跟车距离，拟人化快速超越慢车)

一段式端到端技术带来的架构级优化还为文远知行WePilot 3.0带来三个关键优势：**可伸缩的算力适配能力、不同传感器构型适应能力以及以天为单位的快速迭代能力**。文远知行WePilot 3.0既支持多模态传感器融合感知，也支持纯视觉；既可以适配高算力平台，也可以通过模型蒸馏快速适配中低算力平台，并通过中间件实现算法层与硬件和基础软件层解耦，使得L2级辅助驾驶功能模块化，从而快速部署和量产。



(文远知行WePilot 3.0测试车畅行市区)

同时，利用海量行车数据，文远知行WePilot 3.0可自动生成训练标签，不断增大模型对边缘场景的覆盖度，进一步加强系统对长尾场景的理解和应对能力，持续性短周期低成本提升产品在消费者端的性能表现。真正做到“常用常新”、“越开越好开”。

目前，文远知行WePilot 3.0已体现出高度拟人的L2级辅助驾驶能力和多场景下的极致安全性能，将于2025年内量产上车，为终端用户提供更高效、更安全的L2级辅助驾驶体验。

安全港声明

本新闻稿包含的陈述可能构成根据1995年美国私人证券诉讼改革法案“安全港”条款的“前瞻性”陈述。这些前瞻性陈述可以通过诸如“将”、“预期”、“预计”、“目标”、“未来”、“打算”、“计划”、“相信”、“估计”、“可能”以及类似表述的术语来识别。非历史事实的陈述，包括关于文远知行的信念、计划和期望的陈述，均为前

瞻性陈述。前瞻性陈述涉及固有的风险和不确定性。有关这些及其他风险的进一步信息包含在文远知行向SEC提交的文件中。本新闻稿中提供的信息均截至本新闻稿发布之日，除非适用法律要求，否则文远知行不承担更新任何前瞻性陈述的义务。