



文遠知行發佈一段式端到端輔助駕駛解決方案，將在2025年內量產上車
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，全球領先的自動駕駛科技公司文遠知行WeRide (NASDAQ:WRD) 正式推出一段式端到端輔助駕駛解決方案——「WePilot 3.0」。距離公司與全球頂級Tier 1博世合作的「兩段式端側端」方案量產上車僅半年。目前，「WePilot 3.0」已完成核心功能驗證，預計2025年內實現量產上車，協助全球輔助駕駛產業走向更智慧、更有效率、更普遍的大規模應用階段。相比先感知再決策的傳統兩段式架構，文遠知行WePilot 3.0更像是「老司機上路」——「無需」先看到再思考，而是看見那一刻就已經在動方向盤，路徑更短，反應更快，容錯率也更高。



(文遠知行WePilot 3.0測試車在廣州街頭)

文遠知行WePilot 3.0面對各類複雜路況，都可以做到安全、舒適、效率三者兼顧，能輕鬆處理：

- 密集車流果斷準確變道
- 施工路段無規劃道路繞行
- 無保護路口轉彎
- 人車混行避讓
- 大曲率彎道通行
- 無延遲快速跟車起步
- 城中村窄路與行人、對向來車、路側障礙物的複雜交互

這些極具挑戰性的路況，在實際路跑中一一被還原，文遠知行WePilot 3.0的表現堪稱驚豔：



(夜間與行人、電瓶車、路邊障礙物交替博弈，絲滑通行城中村)



(夜間大逆光條件下精準識別橫穿馬路行人)



(複雜場景下無保護轉彎)



(連續順滑變道，變道路線規劃平順)



(低照度隧道下，保持安全跟車距離，擬人化快速超越慢車)

一段式端到端科技帶來的架構級優化還為文遠知行WePilot 3.0帶來三個關鍵優勢：**可伸縮的算力適配能力**、**不同感知架構型適配能力**以及**以天為維度的快速反覆運算能力**。文遠知行WePilot 3.0既支持多模態感知融合感知，也支持純視覺；既可以適配高算力平臺，也可以通過模型蒸餾快速適配中低算力平臺，並通過中介軟體實現算滯層與硬體和基礎軟件層解耦，使得L2級輔助駕駛功能模塊化，從而快速部署和量產。



(文遠知行WePilot 3.0測試車暢行市區)

同時，利用海量行車數據，文遠知行WePilot 3.0可自動生成訓練標籤，不斷增大模型對邊緣場景的覆蓋度，進一步加強系統對長尾場景的理解和應對能力，持續性短週期低成本地提升產品在消費者端的效能表現，**真正做到“常用常新”、“越開越好開”**。

目前，文遠知行WePilot 3.0已體現出高度擬人的L2級輔助駕駛能力與多場景下的極致安全性能，將於2025年內量產上車，為終端用戶提供更有效率、更安全的L2級輔助駕駛體驗。

安全港聲明

本新聞稿包含的陳述可能構成根據1995年美國私人證券訴訟改革法案“安全港”條款之“前瞻性”陳述。這些前瞻性陳述可以通過諸如“將”、“預期”、“預計”、“目標”、“未來”、“打算”、“計畫”、“相信”、“估計”、“可能”以及類似表述的術語來識別。非歷史事實的陳述，包括關於文遠知行的信念、計畫和期望的陳述，均為

前瞻性陳述。前瞻性陳述涉及固有的風險和不確定性。有關這些及其他風險的進一步資訊包含在文遠知行向SEC提交的檔案中。本新聞稿中提供的資訊均截至本新聞稿發佈之日，除非適用法律要求，否則文遠知行不承擔更新任何前瞻性陳述的義務。