

小鹏发新车，高德要联手，AI开车谁说了算？

来源：林淑荣 发布时间：2025-11-11 06:09:57

今天下午三点，小鹏公司在广州举办科技日活动，展示了第一辆Robotaxi车辆，这辆车采用银色和黑色搭配，灯带设计得比较长，尾翼部分很明显，车身周围安装多个摄像头，后排车窗是三角形样式，整体看起来不像普通汽车，更像一个装满摄像头的机器人，小鹏公司没有把这称为新车发布，而是强调这是物理AI技术落地的重要一步。

何小鹏之前提到过“涌现”这个词，它指的不是单一功能进步，而是多种能力同时出现，比如感知、决策和控制这些方面，在真实道路上可以自主优化，不需要依赖人工调整，这和其他车企逐步更新算法的做法不一样，他们的目标不是销售车辆，而是要开发一套能够复制的AI驾驶系统，计划在2025年下半年达到海外领先水平。



XP-何小鹏

1小时前 来自 微博网页版 已编辑

这两天有不少媒体朋友关心我们Robotaxi业务进展，在这里我统一回复一下

1、做Robotaxi的技术趋势明确，过去几个月端到端上车，加速小鹏智驾的迭代。端到端+大模型把大家带到L4自动驾驶趋势明确。目前，我们在加快小鹏Robotaxi业务步伐，欢迎优秀人才加入。

2、特斯拉即将分享Robotaxi的最新进展了，我很期待。媒体朋友问小鹏做Robotaxi和特斯拉有何不同？我们会专注Robotaxi产品本身，不介入运营，聚焦如何提升Robotaxi场景的行泊车能力，定制车内外场景提升乘客体验，强化安全冗余等。并且在明年下半年，我们将在量产车上实现对标海外一流Robotaxi的软件使用体验。

3、我们计划2026年小鹏正式推出Robotaxi，实现安全且高效的载人体验是Robotaxi能力的第一步。随着L4智驾能力逐渐成熟，政策法规持续完善，Robotaxi的座舱可以设计成任何场景，未来可能不是一键叫咖啡，而是一键叫来咖啡厅为你服务。收起

收起 | 旋转 | 查看大图



高德地图今天传出与小鹏汽车合作研发Robotaxi的消息，如果合作达成，高德的地图数据、实时路况和用户习惯信息将全面接入小鹏汽车系统，过去车企通常独立开发高精地图，现在转为平台与车企协同推进，这种模式可能改变整个行业的运行方式。



XP-何小鹏

33 分钟前



这段时间，很多鹏友问我：今年的科技日要发布什么？今天，我正式用一个词来回答：涌现，Emergence。

这个词对大众来说或许还有些陌生，但对我们而言，它就像在科技的深海中，突然发现了一片新大陆。当技术的要素积累到某个临界点，过去那些孤立的技术难题，突然之间，贯通了。

我们一直在思考，下一个决定性的突破在哪里？答案愈发清晰：就在物理世界。正如市值突破五万亿、持续领跑AI算力的英伟达同样坚信的那样——AI的未来不仅存在于代码和屏幕中，更在于成为人类在物理世界中的延伸与伙伴。这才是AI的终极价值所在。

涌现，究竟意味着什么？它意味着机器有更多可能真正拥有了理解物理世界，交互物理世界的能力。它不再只是执行指令的工具，而是能够主动应对复杂环境、与我们协同创造的伙伴。长远来看，这终将重塑人类社会的生产力与生产关系。这条路充满挑战，意味着我们要让AI学会处理现实世界中无穷的“不确定”，这比任何实验室的测试都难上百倍、千倍。

物理AI，它关乎下一个十年，我们如何出行，如何生活，如何与超级智能体相处。现在，我也很欣喜地公布，小鹏在物理AI领域涌现了惊喜的能力。不止一个，而是多个。

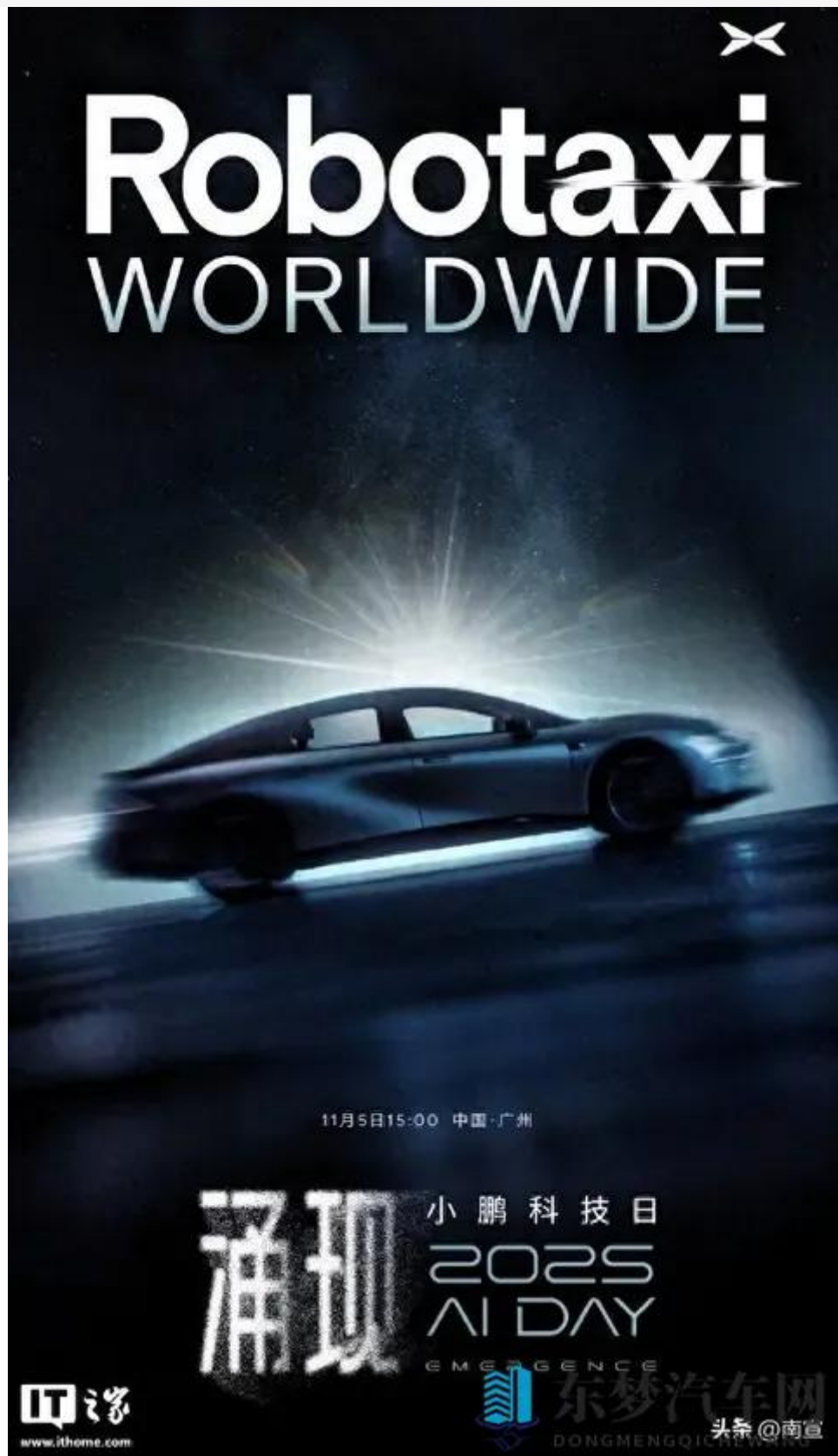
穿越逆境，直抵繁星。

11月5日，#小鹏科技日#，与你一同见证「涌现」的力量！[收起](#)



小鹏在海报上写了“worldwide”这个词，表明小鹏不仅打算在中国发展业务，还计划进入全球市场，小鹏汽车的设计有意避开了中国特有的路标标识，重点训练无保护左转和人车混行这类通用场景，小鹏不像Waymo那样依赖美国的基础设施条件，也不像Cruise那样受限于当地法规限制，小鹏希望依靠人工智能技术直接适应各种复杂交通环境，从而绕过修路或改造基础设施带来的麻烦。

这辆车的传感器没有隐藏起来，摄像头直接露在外面，后视镜下方也安装了传感器，这种设计在汽车行业比较少见，像特斯拉和华为通常会把传感器尽量藏好，但小鹏汽车选择让用户看见人工智能在哪里工作，可能是想让人们不害怕技术，感觉系统透明、容易理解，我认为这个做法很聪明，与其让人猜测人工智能在做什么，不如直接展示它的工作方式。



百度、美团和滴滴都在争抢城市试点，小鹏汽车却没有急着申请牌照，小鹏汽车更关注2026年正式推出产品时，能否让全球用户感觉这才是人工智能驾驶应有的体验，小鹏汽车不追求数量，而是争取定义标准，时间安排恰好赶上行业整体加速阶段，小鹏汽车希望借此时机打出自身品牌。

HTML版本：[小鹏发新车，高德要联手，AI开车谁说了算？](#)