

序号	版本	描述	作者	日期
1	V1.0	创建, base on H93 LDCU ICD V1.7	吴洋/陈敏其	2022/9/20
2	V1.1	更新,应系统需求变更	吴洋/陈敏其	2022/12/26
3	V1.2	增加内部电压表	陈武/陈敏其	2023/2/2
4	37.1 4	1、新增UWBCAN唤醒 2、新增 J_AI_ASCtrSw唤醒	吴洋/陈敏其	2023/2/16

	即号: Num:	功能 function	电流 current	信号类型 singal type	各注 remark	负载信息	备往	电流 (A)	DUT测试状态	状态1下限	状态1上限	状态2下限	状态2上限	状态3下限	状态3上限	状态4下限	状态4上限	状态5下限	状态5上限	VAVE删除信号测试
J1-1	1	J_DO_LS_12VPWR2RLY	500mA	低边输出	預留	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效	0.004	状态1:输出关斯 状态2:输出打开	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0	0. 5	v						
J1-2		J_DO_LS_REOPRIy	500mA	低边输出	后油泵继电器	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效	0.004	状态1:输出打开 状态2:输出关断	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0.5	v						
J1-3 T1-4		J_ECANH J_ECANL	100mA 100mA	CAN CAN	ICAN (FD)	CAN☆ CAN1H CAN☆ CAN1L														
J1-5		J DI SlowChargeWake HS	10mA	高边输入	预留	状态1: 悬空	提供数字量		状态1: 悬空	0	0	1	1	状态值						
J1-6		J_DI_BrakeSw1_HS	10mA	数字输入-高	制动开关信号1	状态2: VBAT 状态1: VBAT	提供数字量		状态2: VBAT 状态1: VBAT	1	1	0	0	状态值						
J1-7		J LFDrive IMMO N	2A	低颗天线驱动	预留	状态2: 悬空	201007.00		状态2: 悬空					PA-D-III						
J1-8 I1-9		J_LFDrive_IMMO_P J_LFDrive_PassengerDoor_P	2A 2A	低频天线驱动 低频天线驱动	预留 预留														1	
J1-9 J1-10	0	J_LFDrive_PassengerDoor_N	2A	低频天线驱动																
J1-11 J1-12		J_LFDrive_TailBumper_N J_LFDrive_TailBumper_P	2A 2A	低频天线驱动 低频天线驱动	预留														 	
J1-13		J_LFDrive_Forward_N	2A	低频天线驱动																
J1-14	4	J_DO_LS_12VPower1	500mA	低边输出	12V取电口(行李箱)	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效	0.004	状态1:输出打开 状态2:输出关断	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	V						
J1-1	5	J_DO_LS_VaccumPumpRly	500mA	低边输出	预留	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效	0.004	状态1: 输出关斯 状态2: 输出打开	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0	0. 5	v						
J1-16	6	J_DO_LS_12VPower2	500mA	低边输出	12V取电口(副IP台前)	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效		状态1:输出打开 状态2:输出关断	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	V						
J1-17	7	J_DO_LS_CarpetLight	500mA	低边输出	預留	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效		状态1: 输出关断 状态2: 输出打开	VBAT-0. 5	VBAT+0.5	0	0. 5	V						
J1-18		J_DI_QuickChargeWake_HS	10mA	数字输入-高	预留	状态1: 悬空 状态2: VBAT	提供数字量		状态1: 悬空 状态2: VBAT	0	0	1	1	状态值						
J1-19 J1-21		Sensor_GND Sensor_GND	500mA 500mA	GND	预留 预留													<u> </u>	\vdash	
	4	J_LFDrive_DrvDoor_N	2A	低频天线驱动																
J1-26 J1-26		J_LFDrive_DrvDoor_P J_LFDrive_Forward_P	2A 2A	低頻天线驱动 低頻天线驱动	預留															
J1-20 J1-21	-	J_PO_DiffuseCeilingLamp	500mA	PWM低边输出	预留	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 占空比与频率	0. 004	状态1: 25% 状态2: 75%	00	101	00	101	(頻率)						
J1-28		Sensor GND	500mA	CMD CMD		2.74K 1.1V±VDA1	位例棚田: 白工比与频率	0.004	状态2: 75%	99	101	99	101	(頻平)					\vdash	
J1-29		J_DI_DCULifeBeat_Wake	10mA	数字输入-低	右域唤醒/心跳采样	状态1: GND 状态2: 悬空	提供数字量		状态1: GND 状态2: 悬空	0	0	1	1	状态值						
J1-30	0 1	J_DI_SRSCrash	10mA	数字输入-低	碰撞信号采集	状态1: 悬空 状态2: GND	提供数字量		状态1: 悬空 状态2: GND	1	1	0	0	状态值						
J1-31		Sensor_GND Sensor_GND	500mA 500mA	GND	预留 27.00															
J1-32 J1-33	3	Sensor_GND	500mA	GND	预留 预留															
J1-39 T1-36		Sensor GND Sensor GND	500mA 500mA	GND	预留															
		Sensor_GND Sensor_GND	500mA	GND	预留 预留															
J1-38	8 5	Sensor_GND	500mA	GND	紧急下电开关地															
J1-39 J1-40		J_LFDrive_Trunk_P J_DO_LS_CWCEN	2A 500mA	低频天线驱动低边输出	预留 预留	2. 74K 上拉至VBAT	+人間(4人) 」 <i>はて</i> 女 秋	0.004	状态1: 输出关断 状态2: 输出打开	VBAT-0, 5	VBAT+0. 5	0	0.5	17						
J1-41	1 5	Sensor_GND	500mA	GND GND	预留	2.74K 上拉至VBA1	检测输出: 低有效	0.004	状态2: 输出打开	VBAI-0. 5	VBA1+0. 5	0	0. 5	v						
J1-42 J1-43		Sensor_GND Sensor_GND	500mA 500mA	GND	预留														 	
J1-4		J_DI_TrunkOpenSw_LS	10mA	数字输入-低	尾门开启开关	状态1: 悬空 状态2: GND	提供数字量		状态1: 悬空 状态2: GND	1	1	0	0	状态值						
J1-45	5	J_DI_RLDoorReleaseSW_LS	10mA	数字输入-低	预留	状态1: GND 状态2: 悬空	提供数字量		状态1: GND 状态2: 悬空	0	0	1	1	状态值						
J1-46	6	J_DI_EmergencyAlarmSw_LS	10mA	数字输入-低	紧急报警开关信号采集	状态1: 悬空 状态2: GND	提供数字量		状态1: 悬空 状态2: GND	1	1	0	0	状态值						
J1-47		J_DI_BrakeSw2_HS	10mA	数字输入-高	制动开关信号2	状态1: 悬空 状态2: VBAT	提供数字量		状态1: 悬空 状态2: VBAT	0	0	1	1	状态值						
J1-50		Sensor_GND Sensor_GND	500mA 500mA	GND	預留														\longrightarrow	
J1-51 J1-52		Sensor_GND J_LFDrive_Trunk_N	2A	GND 低頻天线驱动	预留													1	\Box	
J2-1		J_DI_KL15_BackUp_HS	10mA	数字输入-高	左域KL15电控制冗余采样	状态1: 悬空 状态2: VBAT	提供数字量		状态1: 悬空 状态2: VBAT	0	0	1	1	状态值						
J2-2		J_5V_SensorPower2	100mA	5V输出	加速踏板传感器2电源5V+	1K 下拉至GND	检测输出: 5V有效		状态1:输出打开 状态2:输出关断	4. 9	5. 1	0	0.1	V						
回采]	M_AI_5V_SENSOR_POWER2_FB																		
J2-3		J_DO_HS_BMSEmergencyStop	500mA	高边输出	BMS紧急下电	2.74K 下拉至GND	检测输出: 高有效	0.004	状念2: 糋出天断	VBAT-0.5	VBAT+0.5	0	0.5	V						
J2-4		J_DO_HS_KL15_BackUp	1A	高边输出	右域KL15电控制冗余	2.74K 下拉至GND	检测输出: 高有效	0.004	状态1:输出关断 状态2:输出打开	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0.5	V						
J2-5		J_DO_HS_PM25FanPower	500mA	高边输出	預留	2.74K 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 004	状态1: 输出打开 状态2: 输出关断	VBAT-0.5	VBAT+0.5	0	0. 5	V						

J2-6	J_DO_LS_RLDoorHandleLight	500mA	低边输出	预留	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效	0. 004	状态1: 输出打开 状态2: 输出关断	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	V				
J2-7	J_DI_FLTopLightSw_LS	10mA	数字输入-低	左前项灯开关	状态1: 悬空 状态2: GND	提供数字量		状态1: 悬空 状态2: GND	1	1	0	0	状态值				
J2-8	J_AI_EmergencyPowerOff	50mA	模拟输入	紧急下电开关	电阻型: 状态1: 2.74K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 2.74K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	1. 55	1. 75	0. 78	0. 98	v				
J2-9	J_DO_HS_MainPowerWake1	1.5A	高边输出	MainPower1	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1:输出关断 状态2:输出打开	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	v				
回采	M_DI_MainPowerWake1Fb							状态1:输出关斯 状态2:输出打开	0	0	1	1	状态值				
J2-10	J_DO_HS_KL15Wake1	1.5A	高边输出	BLS2/MSB/ACU 唤醒	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1:输出打开 状态2:输出关断	VBAT-0.5	VBAT+0.5	0	0. 5	v				
J2-11	J_AI_SeatRowSecLtSBRSt	50mA	模拟输入	預留	电阻型: 状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	1. 55	1. 75	1	1.2	v				
J2-12	J_DO_HS_CDCUWake	1.5A	高边输出	CDCU唤醒	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1:输出打开 状态2:输出关断	VBAT-0.5	VBAT+0.5	0	0.5	v				
J2-13	J_DO_HS_CDCWake	1.5A	高边输出	CDC唤醒	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1:输出关断 状态2:输出打开	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	v				-
J2-14	J_PI_DriveHVIL_Fb	10mA	PWM输入	驱动回路IIVIL反馈采样	PWM 高驱 O-VBAT	提供PWM	0. 02	状态1: 25% 状态2: 75%	99	101	99 74	101 76	(頻率Hz) (占空比%)				
J2-15 J2-16	Sensor_GND Sensor_GND	500mA 500mA	GND GND	加速踏板地2 传感器GND									(HILMO)				
J2-18	J_DI_RLTopLightSw_LS	10mA	数字输入-低	左后顶灯开关	状态1: GND 状态2: 悬空	提供数字量		状态1: GND 状态2: 悬空	0	0	1	1	状态值				
J2-19	J_DI_AeriaReadLampSW_LS	10mA	数字输入-低	预留	状态1: 悬空 状态2: GND	提供数字量		状态1: 悬空 状态2: GND	1	1	0	0	状态值				-
J2-20	J_AI_ThirdRowLtSBRSt	10mA	模拟输入	三排左侧SBR检测	电阻型: 状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	2. 6	2. 7	1. 56	1.76	v				
J2-21	J_DI_BrakeFluidLevel_LS	10mA	低边输入	预留	状态1: GND 状态2: 悬空	提供数字量		状态1: GND 状态2: 悬空	0	0	1	1	状态值				
J2-22	J_DI_ThirdRowBeltMid_LS	10mA	数字输入-低	三排中间安全带未系检测	状态1: 悬空 状态2: GND	提供数字量		状态1: 悬空 状态2: GND	1	1	0	0	状态值				
J2-23	J_DI_RLVoiceSw_LS	10mA	低边输入	预留	状态1: GND 状态2: 悬空	提供数字量		状态1: GND 状态2: 悬空	0	0	1	1	状态值				
J2-24	J_AI_DrvSeatTemp	10mA	模拟输入	预留	电阻型: 状态1: 5.1K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 5.1K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	0.71	0. 92	v				
J2-25	J_DO_HS_CameraHeated	3A	高边输出	摄像头加热	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1:输出关断 状态2:输出打开	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	v				
J2-26	J_DO_HS_MainPowerWake2	1.5A	高边输出	MainPower2(DC&OBC/EVCC/IPU- F/IPU-R/电子风扇KL87)	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1:输出打开 状态2:输出关断	VBAT-0.5	VBAT+0.5	0	0.5	v				
J2-27 回采	J_PI_ChargeHVIL_Fb M DI MainPowerWake2Fb	10mA	PWM输入	预留							2	0	10-4-64				
旦未 J2-28	NC							状态1: 输出打开 状态2: 输出关断	1	1	0	0	状态值				
J2-29 J2-30	Sensor_GND J_DI_RLDoorAjarSW_LS	10mA	数字输入-低	左侧滑门锁状态	状态1: GND	提供数字量		状态1: GND	0	0	1	1	状态值				
J2-30 J2-31	J DI RLOutHandleSW LS	10mA	数字输入-低	預留	状态2: 悬空 状态1: 悬空	提供数字量		状态2: 悬空 状态1: 悬空	1	1	0	0	状态值				
	= = =	10mA			状态2: GND 状态1: GND			状态2: GND 状态1: GND	0	0	1	1					
J2-32	J_DI_RLDoorGearHomeSW_LS	IUIIA	数字输入-低	三排左侧安全带未系检测	状态2: 悬空 电阻型: 默认悬空	提供数字量		状态2: 悬空	U	U	1	1	状态值			\vdash	
J2-33	J_AI_DrvSeatAdjSwBackInc	10mA	模拟输入	预留	状态1: 1.2K 下拉至GND 状态2: 634R 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 1.2K 下拉至GND 状态2: 634R 下拉至GND	1. 85	2. 05	1. 33	1.53	V				
12-34	J_PI_DrvSeatHeightHALLFb	10mA	puneto à	THE COLUMN TWO IS NOT	Dung Print Lither Ett Mooon	+8 Aleman o upar	0. 04	状态1: 25%	99 24	101 26	99 74	101 76	(頻率) (占空比)				
JZ-34	J_FI_DIVSeatHeighthALLF6	TOMA	PWM输入	预留	PWM 高驱 上拉电阻为392R	提供PWM O-VBAT	0.04	状态2: 75%	VBAT-0. 5 0	VBAT+0. 5 0. 5	VBAT-0. 5 0	VBAT+0. 5 0. 5	(高电平)				
J2-35	J_AI_DrvSeatAdjSwSld	10mA	模拟输入	预留	电阻型: 默认悬空 状态1: 1.2K 下拉至GND 状态2: 634R 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 1.2K 下拉至GND 状态2: 634R 下拉至GND	1. 85	2. 05	1. 33	1.53	v				
J2-36	J_AI_AbatVentOpenSw_LS	10mA	模拟输入	預留	电阻型: 默认悬空 状态1: 1.2K 下拉至GND 状态2: 634R 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 1.2K 下拉至GND 状态2: 634R 下拉至GND	1. 85	2. 05	1. 33	1.53	v				
J2-37	J_DO_HS_ReverseLamp	1.5A	高边输出	倒车灯控制	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1:输出打开 状态2:输出关断	VBAT-0.5	VBAT+0.5	0	0.5	v				
J2-38	J_DO_HS_IntLgthPower	500mA	高边输出	行李箱灯节能输出、中前顶灯节 输出	能 60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1:输出关断 状态2:输出打开	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	v				
J2-39	J_DO_HS_LampLimpHomeOut	1A	高边输出	近光灯LimpHome控制	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1:输出打开 状态2:输出关断	VBAT-0.5	VBAT+0. 5	0	0.5	v				
J2-40	J_PI_DrvSeatBackIncHALLFb	10mA	PWM输入	预留	PWM 高驱 上拉电阻为392R	提供PWM O-VBAT	0. 02	状态1: 25% 状态2: 75%	99	101	99	101	(頻率)				
								100	24	26	74	76	(占空比)				

									00	101			/ ACC where h						
J2-41	J_PI_AbatVentHALLFb	10mA	PWM输入	预留	PWM 高驱 上拉电阻为392R	提供PWM O-VBAT	0. 02	状态1: 25% 状态2: 75%	99	101	99	101	(頻率)				<u></u>		
								TOTAL TOTAL	24	26	74	76	(占空比)						
								状态1: 25%	99	101	99	101	(頻率)						
J2-42	J_PI_RLWindow_HallFb1	10mA	PWM输入	左后玻璃升降电机霍尔反馈	PWM 高驱 O-VBAT (三线霍尔)	提供PWM O-VBAT	0.02	状态2: 75%	24	26	74	76	(占空比)						
J2-43	J DI RLDoorPawlSW LS	10mA	数字输入-低	预留	状态1: 悬空	提供数字量		状态1: 悬空	1	1	0	0	状态值						
					状态2: GND			状态2: GND 状态1: 25%	99	101	99	101	(頻率)				+		
J2-44	J_PI_RLWindow_HallFb2	10mA	PWM输入	左后玻璃升降电机霍尔反馈	PWM 高驱 O-VBAT (三线霍尔)	提供PWM O-VBAT	0.02	状态2: 75%	24	26	74	76	(占空比)						
J2-45	J PI DrvSeatSldHALLFb	10mA	PWM输入	预留	PWM 高驱 上拉电阻为392R	提供PWM O-VBAT	0.04	状态1: 25%	99 24	101 26	99 74	101 76	(頻率) (占空比)						
J2 40	J-11-Divisional in the co	1011111	1 marque / C	1×m	1 mm [m]-92 TETE-E-91/300210	pepsi wa o abati	0.04	状态2: 75%	VBAT=0. 5 0	VBAT+0. 5 0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5 0. 5	(高电平)						
12-46	J AI DrvSeatAdjSwHei	10mA	模拟输入	75 (21)	电阻型: 默认悬空	提供模拟量		状态1: 1.2K 下拉至GND	1. 85	2. 05	1. 33	1. 53	v						
J2-46	J_AI_DrvSeatAdjSwhei	TUTTA	快 拟 湘 八	预留	状态1: 1.2K 下拉至GND 状态2: 634R 下拉至GND	從洪侯拟里		状态2: 634R 下拉至GND	1. 85	2. 05	1. 33	1. 53	v						
J2-47	J AI ASCtrSw	10mA	模拟输入	悬架升降开关信号	电阻型: 默认悬空 状态1: 1.2K 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 1.2K 下拉至GND	1. 85	2. 05	1. 33	1. 53	17						
J2-41	J_AI_ASCIrSW	IUIIA	快拟抽入	忍朱开畔开大信亏	状态2: 634R 下拉至GND	從供保拟里		状态2: 634R 下拉至GND	1. 85	2. 05	1. 55	1. 53	v						
12-48	LALD-CAlica-E	10mA	+45 +01 &A)	TE GO	电阻型: 默认悬空	+0 (II-10:40) FL		状态1: 1.2K 下拉至GND	1. 85	0.05	1. 33	1. 53	V.						
J2-48	J_AI_DrvSeatAdjSwFrntHei	10mA	模拟输入	预留	状态1: 1.2K 下拉至GND 状态2: 634R 下拉至GND	提供模拟量		状态2: 634R 下拉至GND	1. 85	2. 05	1. 33	1.53	v						
TO 40	I AI CDI Al-aV	404	425 to 1 644 3	TO GOT	电阻型: 默认悬空	+0 (II-10-10) III.		状态1: 1.2K 下拉至GND	1, 85	0.05	1, 33	1, 53	V.						
J2-49	J_AI_SRLAbatVentSw	10mA	模拟输入	预留	状态1: 1.2K 下拉至GND 状态2: 634R 下拉至GND	提供模拟量		状态2: 634R 下拉至GND	1. 85	2. 05	1. 33	1.53	v				/		
J2-50	J_DO_HS_LCarpetLight	3.2A	全桥驱动	左侧迎宾光毯供电	10R/100W 下拉至GND	检测输出: 高有效	1.2	状态1: 输出打开 状态2: 输出关断	VBAT-0. 5	VBAT+0.5	0	0.5	v						
J2-51	J_HBridge_RSHCCtr-	3.2A	全桥驱动	预留				2000 MINAM											
J2 31	J_HB/Idge_RB/ICCGF	0.231	主101-96-90	JKH													4		
J2-52	J_DO_HS_RDCUWake	1A	高边输出	右域硬线喚醒/Lifebeat	10R/100W 下拉至GND	检测输出: 高有效	1. 2	状态1: 输出关断 状态2: 输出打开	0	0.5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	V						
J4-1	J_DO_HS_BrakeLamp	5A	高边输出	制动灯控制	10R/100W 下拉至GND	检测输出: 高有效	1. 2	状态1: 输出打开	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0	0.5	V						
回采	M_AI_BrakeLamp_HeatCurrent							状态2: 输出关断											
J4-2	J DO HS IMSPower	5A	高边输出	内流媒体后视镜供电	10R/100W 下拉至GND	检测输出: 高有效	1. 2	状态1:输出关断	0	0, 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	v						
Ī.					TONY TOON ISSUED	ELOSTED LIFE TO THE	11.5	状态2: 输出打开		-	12411 01 0	12.11 010	-				+		
J4-3	J_Hbridge_ESCCUForwardBackward+	20A	全桥驱动	管柱前后调节电机正															
J4-4	J_Hbridge_DrvSeatBackIne	20A	全桥驱动	预留				JD day 60 districts											
J4-5	SteeringWheelHeatedReturn	20A	全桥驱动	预留	10R/100W 下拉至GND	检测输出: 高有效	1.2	状态1: 输出打开 状态2: 输出关断	VBAT-0. 5	VBAT+0.5	0	0.5	V						
						检测输出: 状态1: 高电平													
J4-6	J_HBridge_RearAbatVentCtr+	20A	全桥驱动	后遮阳帘电机正		状态2: 低电平 状态3: 低电平	1.2	状态1: 正转	VBAT-0.5	VBAT+0. 5	0	0.5	0	0. 5	V				
					10R/100W	检测输出:		状态2: 反转 状态3: 刹车											
J4-7	J_HBridge_RearAbatVentCtr	20A	全桥驱动	后遮阳帘电机负		状态1: 低电平 状态2: 高电平	1.2		0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0	0. 5	V				
回采	M AI Seat CSO1					状态3: 低电平											4—	+-+	
四米	M_AI_Seat_CSU1					检测输出:											+	+	
J4-8	J_Hbridge_DrvSeatHei	30A	全桥驱动	预留		状态1: 低电平 状态2: 高电平			0	0. 5	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	V				
					10R/100W	状态3: 低电平	1, 2	状态1: 正转 状态2: 刹车									4		
	I Illuidas Duscasillis	20.0	A ACTION	75 cm		检测输出: 状态1: 高电平		状态3: 反转	unum er a	unum c		0.5		0.5					
J4-9	J_Hbridge_DrvSeatHei+	30A	全桥驱动	预留		状态2: 低电平 状态3: 低电平			VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0	0.5	0	0. 5	V				
回采	M_AI_TLE92108_CSO1																		
						检测输出: 状态1: 高电平													
J4-10	J_HBridge_RLDoorLockCtr+	4.4A	PWM全桥驱动	左后门锁电机正		状态2: 尚电干 状态2: 低电平 状态3: 低电平		状态1: 门锁正转	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0	0.5	0	0. 5	V				
			+	+	10R/100W	状念3: 似电干 检测输出:	1.2	状态2: 门锁反转 状态3: 刹车		+			+	1			+-	+	
J4-11	J_HBridge_RLDoorLockCtr	4.4A	PWM全桥驱动	左后门锁电机负		状态1: 低电平 状态2: 高电平			0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0.5	0	0. 5	V				
	1		1	1	1	状态3: 低电平	1	1	1	1	1	1	1	1	1	l	1	1	
回采	M AI DoorLock Current		+	-		(人心): KRT				+							_	+-+	

		_					1			_						
J4-12	J_HBridge_RLHandleCt⊭	1.1A/12A	全桥驱动	预留	+10R/100W	检测输出: 状态1: 低电平 状态2: 高电平 状态3: 低电平	状态1: 正转	0	0. 5	0	0. 5	VBAT-0. 5	/BAT+0. 5	v		
J4-13	J_HBridge_RLHandleCtr+	1.1A/12A	全桥驱动	预留	T10K/100M	检测输出: 状态!: 高电平 状态2: 低电平 状态3: 低电平	状态2: 刹车 状态3: 反转	VBAT-0.5	VBAT+0. 5	0	0.5	0 0). 5	v		
回采	M_AI_RLHandle_Current	500 4		tt -bantit												
J4-14		500mA	GND	传感器地			状态1: 输出打开									
J4-15	J_DO_HS_LtSlideDoor	2A/5A	高边输出	预留	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效 0.2	V.62: 相田人明	VBAT-0. 5	VBAT+0.5	0	0. 5	V				
J4-16	J_DO_HS_SeatVentPower	3A	高边输出	预留	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效 0.2	状态1:输出关断 状态2-输出打开	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0.5	V				
J4-17	J_DO_HS_Backlight	500mA	高边驱动	紧急报警开关背景灯/前项灯背光 左后项灯背光	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效 0.2	状态1: 输出打开 状态2: 输出关断	VBAT-0. 5	VBAT+0.5	0	0. 5	v				
J4-18	J_DO_HS_ATLPower	2A	高边驱动	ATL供电	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效 0.2	状态1:输出关断 状态2:输出打开	0	0. 5	VBAT-0.5	VBAT+0.5	V				
J4-19	J_Hbridge_EPBCtr+	30A	全桥驱动	EPB左侧卡钳电机正	100 / 100W	检测输出: 状态1: 高电平 状态2: 低电平 状态3: 低电平 状态4: 低电平	状态1: EPB锁车 状态2: EPB解锁	VBAT-0. 5	VBAT+0.5	0	0.5	0 0). 5	0 0.5	v	
J4-20		30A	全桥驱动	EPB左侧卡钳电机负	10R/100W	检测输出: 状态1: 低电平 状态2: 高电平 状态3: 低电平 状态4: 低电平	状态3: EPB刹车 状态4: EPB OFF	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0 0). 5	0 0.5	V	
J4-21	Sensor_GND	500mA	GND	预留												
J4-22	J_HBridge_FLCinchMotorCtr	30A	全桥驱动			检测输出: 状态1: 高电平 状态2: 低电平 状态3: 低电平	状态1: 反转	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0	0. 5	0 0). 5	v		
J4-23	J_HBridge_FLCinchMotorCtr+	30A	全桥驱动	一 预留	GR/50W	2 松渺输出: 状态1: 低电平 状态2: 高电平 状态3: 低电平	状态2: 正转 状态3: 刹车	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0 0). 5	v		
J4-24	J_Hbridge_RLWindowCtr+	12A/31A	全桥驱动	左后车窗控制正	-6R/50W	检测输出: 状态1: 高电平 状态2: 低电平 状态3: 低电平	状态1: 正转 状态2: 反转	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0	0.5	0 0). 5	v		
J4-25	J_Hbridge_RLWindowCtr	12A/31A	全桥驱动	左后车窗控制负		检测输出: 状态1: 低电平 状态2: 高电平 状态3: 低电平	状态3: 刹车	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0 0). 5	v		
回采	M_AI_WINDOW_CURRENT2															
回米 T5-1	M_AI_TLE92108_CSO2 J PCANH	100mA	PCAN H	布留												
.,0 1	2_10/11/11	100	I CALLET	JXIII				99	101	99	101	(頻率Hz)				
J5-2	J_PO_LS_FLTopLight	100mA	低边PWM输出	左前项灯	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效 0.000	状态1: 25% 状态2: 75%	24 VBAT-0. 5 0	26 VBAT+0. 5 0. 5	74 VBAT-0. 5 0	76 VBAT+0. 5 0. 5	(占空比%) (高电平V) (低电平V)				
J5-3	J_PO_LS_FRTopLight	100mA	低边PWM输出	右前项灯	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效 0.00	状态1: 75% 状态2: 25%	99 74 VBAT-0. 5	101 76 VBAT+0. 5 0. 5	99 24 VBAT-0. 5	101 26 VBAT+0. 5 0. 5	(頻率Hz) (占空比%) (高电平V) (低电平V)				
J5-4	J_PO_LS_FMTopLight	500mA	PWM低边输出	中前顶灯	2.74K 上拉至VBAT	检測输出: 低有效 0.000	状态1: 25% 状态2: 75%	99 24 VBAT-0. 5 0	101 26 VBAT+0. 5 0. 5	99 74 VBAT-0. 5 0	101 76 VBAT+0. 5 0. 5	(頻率Hz) (占空比%) (高电平V) (低电平V)				
J5-5	J_PO_LS_RLTopLight	500mA	PWM低边输出	左后顶灯	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效 0.00-	状态1: 75% 状态2: 25%	99 74 VBAT-0. 5 0	101 76 VBAT+0. 5 0. 5	99 24 VBAT-0. 5 0	101 26 VBAT+0. 5 0. 5	(頻率Hz) (占空比%) (高电平V) (低电平V)				
J5-6	J_PO_LS_TLTopLight	500mA	PWM低边输出	三排左顶灯	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效 0.00-	状态1: 25% 状态2: 75%	99 24 VBAT-0. 5 0	101 26 VBAT+0. 5 0. 5	99 74 VBAT-0. 5 0	101 76 VBAT+0. 5 0. 5	(頻率Hz) (占空比%) (高电平V) (低电平V)				
J5-7	J_PO_LS_TrunkLight	500mA	PWM低边输出	行李箱灯	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效 0.00-	状态1: 75% 状态2: 25%	99 74 VBAT-0. 5 0	101 76 VBAT+0. 5 0. 5	99 24 VBAT-0. 5 0	101 26 VBAT+0. 5 0. 5	(頻率Hz) (占空比%) (高电平V) (低电平V)				
J5-8 I5-9	J_ICANH J_ICANL	100mA 100mA	CAN	ICAN (FD)	CAN卡 CAN2H CAN卡 CAN2L			1	1	1	1	1				+
J5-10		10mA	模拟输入	预留	电阻型: 状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量	状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	1.06	1. 26	v				
J5-11				UWBCAN (FD)	More at 1 12 Tour											
J5-12	J_UWBCANL		UWBCAN_L	UWDCAN (PD)												
	J_LIN_LSU/Heated J_PCANL	50mA 100mA	LIN PCAN L	PCAN(E)												
	_						1				_					

J5-15	J_DO_HS_IMS_Heated	3.2A	全桥驱动	内流媒体后视镜摄像头加热	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效 0.2	状态1:输出关断 状态2:输出打开	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0.5	v			
J5-16	J_PO_ChargeHVILOut	500mA	PWM输出	预留	2.74K 下拉至GND	检测输出: 高有效 0.02	状态1: 25% 状态2: 75%	99	101	99	101	(頻率)			
J5-17 J5-18	Sensor_GND NC	500mA	GND	预留											
J5-19 J5-20	NC J_DI_FRTopLightSw_LS	10mA	数字输入-低	右前项灯开关	状态1: GND	提供数字量	状态1: GND	0	0	1	1	状态值			
J5-20 J5-21	J_DI_RLChildLockOrDoorOpen_LS	10mA	数字输入-低	預留	状态2: 悬空	提供数字量	状态2: 悬空 状态1: 悬空	1	,	0	1	状态值			
J5-21 J5-22	NC	TOTIA	数子籼八□以	沙田	状态2: GND	從供奴子里	状态2: GND	1	1	0	0	 八心旧			
J5-23	J_AI_PDUTempSensor2	50mA	模拟输入	预留	电阻型: 状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量	状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	1. 06	1. 26	V			
J5-24	J_AI_ChargeDirectTemp4	50mA	模拟输入	预留	电阻型: 状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量	状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	1.06	1.26	v			
J5-25 J5-26		50mA 50mA	LIN通讯 LIN	左侧智能表面LIN RFR LIN	接RFR测试模块										
J5-27 J5-28	J_HBridge_LSHCCtr J_LIN_FKS	3.2A 50mA	全桥驱动 LIN通讯	预留 脚踢传感器LIN											
J5-29	NC		Privatel	The next 14 AFABRETTA											
J5-30 J5-31	NC J_DI_RSHCPosSW_LS	10mA	数字输入-低	预留	状态1: 悬空 状态2: GND	提供数字量	状态1: 悬空 状态2: GND	1	1	0	0	状态值			
J5-32	J_DI_TLTopLightSw_LS	10mA	数字输入-低	三排左顶灯开关	状态1: GND 状态2: 悬空	提供数字量	状态1: GND 状态2: 悬空	0	0	1	1	状态值			
J5-34	J_AI_ChargeDirectTemp3	50mA	模拟输入	预留	电阻型: 状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量	状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	1.06	1. 26	v			
J5-35	J_AI_MotorWaterTempSensorB	50mA	模拟输入	电机水温传感器信号8	电阻型: 状态1: 5.1K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量	状态1: 5.1K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	0.71	0. 91	V			
J5-36	J_AI_ChargeTemp2	50mA	模拟输入	交流充电口温度2	电阻型: 状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量	状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	1.06	1. 26	V			
J5-37	J_AI_ChargeDirectTemp2	50mA	模拟输入	直流充电口温度2	电阻型: 状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量	状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	1.06	1. 26	v			
<mark>J5-38</mark>	J_AI_PDUTempSensor1	50mA	模拟输入	预留	电阻型: 状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量	状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	1.06	1.26	v			
J5-39	J_AI_AccPositionSensor1	50mA	模拟输入	加速踏板位置采样1	电压型: DUT内部330k下拉 状态1: 3.3V 状态2:1.8V	提供模拟量	状态1: 3.3V 状态2:1.8V	3. 2	3. 4	1.7	1.9	V			
J5-40	J_HBridge_LChildLockCts	1.8A	全桥驱动	预留		检测输出: 状态1: 低电平 状态2: 高电平 状态3: 低电平	状态1: 正转 状态2: 刹车	0	0. 5	0	0. 5	VBAT-0.5	VBAT+0. 5	v	
J5-41	J_HBridge_Reserve2	1.8A	全桥驱动	预智	OUT/ SUM	检测输出: 状态1: 高电平 状态2: 低电平 状态3: 低电平	状态3: 反转	VBAT-0.5	VBAT+0.5	0	0. 5	0	0. 5	v	
J5-42	J_5V_SensorPower1	100mA	5V输出	传感器电源1	1K 下拉至GND	检测输出: 5V有效	状态1: 输出打开 状态2: 输出关断	4. 9	5. 1	0	0. 1	v			
J5-43	J_DO_HS_HallPower	500mA	高边输出	左后电动窗/遮阳帘HALL传感器电源	1 60R/50W 下拉至GND	检測输出: 高有效 0.2	状态1: 输出关断 状态2: 输出打开	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0.5	V			
J5-44	J_5V_SensorPower3	100mA	5V输出	预留	1K 下拉至GND	检测输出: 5V有效	状态1: 输出打开 状态2: 输出关断	4. 9	5. 1	0	0. 1	v			
J5-45	J_DI_RLHandleExtSw	10mA	数字输入-低	预留	状态1: GND 状态2: 悬空	提供数字量	状态1: GND 状态2: 悬空	0	0	1	1	状态值			
J5-46	J_PI_PM2.5DendityFb	10mA	PWM输入	预留	PWM 低驱	提供周期1s的PWM波形 0.02	状态1: 25% 状态2: 75%	1 24 VBAT-0. 5	1 26 VBAT+0. 5 0. 5	1 74 VBAT-0, 5	1 76 VBAT+0. 5	(頻率Hz) (占空比%) (高电平V) (低电平V)			
J5-47	J_AI_AccPositionSensor2	50mA	模拟输入	加速踏板位置采样2	电压型: DUT内部330k下拉 状态1: 3.3V 状态2:1.8V	提供模拟量	状态1: 3.3V 状态2:1.8V	3. 2	3. 4	1. 7	1.9	V			
J5-48	J_AI_RLWindowCtrSw	10mA	模拟输入	预留	电阻型: 状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	提供模拟量	状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	2. 4	2. 6	1. 56	1. 76	v			
J5-49	J_AI_ChargeDirectTemp1	50mA	模拟输入	直流充电口温度1	电阻型: 状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量	状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	1.06	1. 26	v			
J5-50	J_AI_ChargeTemp1	50mA	模拟输入	交流充电口温度1	电阻型: 状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量	状态1: 3.3K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	1.06	1. 26	V			

				Marine A. A.		电阻型:			状态1: 5.1K 下拉至GND					L					
J5∹	51	J_AI_BatteryWaterTempSensorB	50mA	模拟输入	电池水温传感器信号B	状态1: 5.1K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量		状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	0.71	0.91	V					
J5-		J_DI_MLTopLightSw_LS	10mA	数字输入-低	预留		提供数字量			0	0			状态值					
Ј3-	1	NC																	
J3-2	2	J_LIN_AGS/EBS	50mA	LIN	AGS/EBS/Mot_Pump/Bat_Pump LI	LIN* LIN1													
Ј3∹	3	J_AI_BatteryWaterTempSensorA	100mA	模拟输入	电池水温传感器信号	电阻型: 状态1: 5.1K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 5.1K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	0.71	0. 91	V					
J3-	-	J_AI_VacuumPressSensor	100mA	模拟输入	预留	电压型: DUT内部330k下拉 状态1: 3.3V 状态2:1.8V	提供模拟量		状态1: 3.3V 状态2:1.8V	3. 2	3. 4	1.7	1.9	v					
J3-	5	Sensor_GND	500mA	GND	传感器地				Albahar Madake TE										
<mark></mark>	-	J_5V_SensorPower2	100mA	5V输出	预留	1K 下拉至GND	检测输出: 5V有效		状态1: 输出打开 状态2: 输出关断	4. 9	5. 1	0	0.1	V					
J3-4		J_CCANH J_CCANL	100mA 100mA	CAN	ICAN (FD)	CAN≒ CAN3H CAN≒ CAN3L													
J3-		J_AI_MotorWaterTempSensorA	100mA	模拟输入	电机水温传感器信号	电阻型: 状态: 5.1K 下拉至GND 状态: 1K 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 5.1K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	0.71	0.91	V					
Ј3-	10	J_DO_LS_BatteryPumpRly	500mA	低边输出	电池水泵继电器	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效	0.004	状态1:输出关断 状态2:输出打开	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0	0.5	v					
Ј3-	11	J_DO_LS_FanRly	500mA	低边输出	电子风扇继电器控制	2.74K 上拉至VBAT			状态1:输出打开 状态2:输出关斯	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	V					
										99	101	99	101	(頻率)					
J3-	12	J_PO_LS_LCarpetLight	500mA	PWM低边输出	左侧迎宾光毯	2.74K 上拉至VBAT	检测输出:占空比与频率	0.004	状态1: 25% 状态2: 75%	24 VBAT-0. 5	26 VBAT+0. 5	74 VBAT-0. 5	76 VBAT+0. 5	(占空比)					
									1/18:21 10:0	0	0. 5	0	0.5	(低电平)					
Ј3-	13	J_DO_LS_FEOPRIy	500mA	低边输出	前油泵继电器	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效	0.004	状态1:输出打开 状态2:输出关断	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	V					
Ј3-	14	J_DO_LS_MotorPumpRly	500mA	低边输出	电机水泵继电器	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效	0.004	状态1:输出关断 状态2:输出打开	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0	0. 5	V					
										99	101	99	101	(頻率)					
Ј3-	15	J_PO_LS_FanSpeedCtr	500mA	低边PWM输出	电子风扇PWM控制	2.74K 上拉至VBAT	检测输出:占空比与频率	0.004	状态1: 25% 状态2: 75%	24 VBAT-0. 5	26 VBAT+0. 5	74 VBAT-0, 5	76 VBAT+0. 5	(占空比)					
									小度2: 73%	0 VBA1-0. 5	0. 5	VBA1-0. 5	0. 5	(低电平)					
										99	101	99	101	(頻率)					
J3-	16	J_PO_LS_MotorPumpSpeedCtr	500mA	低边PWM输出	预留	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 占空比与频率	0. 004	状态1: 25% 状态2: 75%	VBAT-0. 5	26 VBAT+0. 5	74 VBAT-0. 5	76 VBAT+0. 5	(高电平)					
Ј3-	17	Sensor_GND	500mA	GND	电驱水温传感器地					U	0. 5	U	0. 5	(低电平)					
Ј3-		NC				状态1: GND			状态1: GND										
J3-:		J_DI_BrakeFluidLevel_LS Sensor GND	10mA 500mA	数字低边输入	预留 预留	状态2: 悬空	提供数字量		状态2: 悬空	0	0	1	1	状态值					
J3-	21	NC	COOMIN		JAH														
J3-:		NC Sensor GND	500mA	CMD	真空压力传感器地														
J3-2		J_DO_HS_FSRRPower	2A	高边输出	左前、右前短距毫米波雷达SRR_	L 60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1:输出关断	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	v					
J3-:		J_PI_RearAbatVentHALLFb2	50mA	PWM输入	、SRR_FR 后遮阳帘HALL传感器信号2	PWM 低驱	提供PWM	0. 02	状态2: 输出打开 状态1: 75%	99	101	99	101	(頻率)					
Jo-	20	J_FI_RealAdat velidiALLF02	John	FWM相八	戶應阿印BALL表發發目 52	L H M T (2/2)/2	延供FWM	0.02	状态2: 25%	74	76	24	26	(占空比)					
J3-2	27	J_PI_FanFb	100mA	PWM输入	电子风扇诊断	PWM 低驱	提供PWM	0.02	状态1: 25% 状态2: 75%	24	101 26	74	101 76	(頻率)	1	+		+	
јз-:	28	J_PI_RearAbatVentHALLFb1	50mA	PWM输入	后遮阳帘HALL传感器信号1	PWM 低驱	提供PWM	0. 02	状态1: 75%	99	101	99	101	(頻率)					
J3-2		Sensor_GND	500mA	GND	电池水温传感器地				状态2: 25%	74	10	24	20	(占空比)				+	
J3-:		J_PO_DriveHVILOut	500mA	PWM输出	驱动回路互锁输出	2.74K 下拉至GND	检测输出: 高有效	0.02	状态1: 25% 状态2: 75%	99	101	99	101 76	(頻率)					
回卵	Ř	M_PI_DriveHVILOutFb							状态1: 25% 状态2: 75%	99	101	99	101	(長空比)					
J3-:	31	J_DI_VacuumPumpRlyFb_HS	50mA	数字输入-高	预留	状态1: 悬空 状态2: VBAT	提供数字量		状态1: 悬空 状态2: VBAT	0	0	14	1	(占空比)					
								0.00:		UDATE C. T	WDATE C T	0	0.5	A SPECIFIC					
J3-:	32	J_DO_LS_DeforstrRly	500mA	低边输出	后除霜继电器	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效检测输出:	o. 004	状态2: 输出打开	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	U	0. 5	V			-		
J8-	1	J_HBridge_FLHandleCtr+	1.1A/12A	全桥驱动	左前门把手电机正	10R/100W J8_1与J8_5分别接两端	状态1:高电平 状态2:低电平 状态3:低电平	1. 2	状态1: 正转 状态2: 刹车 状态3: 反转	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0	0.5	0	0. 5	V			
J8-:	2	J_HBridge_FLCWindowCtr	12A/31A	全桥驱动	左前车窗控制负		检测输出: 状态1: 低电平 状态2: 高电平 状态3: 低电平	-2	监控纹波电流	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0	0. 5	V			
J8=;		J_HBridge_FLCWindowCtr+	12A/31A	全桥驱动	左前车窗控制正		检測输出: 状态1: 高电平 状态2: 低电平 状态3: 低电平			VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0	0. 5	0	0. 5	V			
回Я	K	M_AI_WINDOW_CURRENT1			1														

1	1	1		+	1			In to	1		1	1	1	1	1	1	1 1	ı
J8-4	J_DO_HS_LeftMirrorHeated	5A	高边输出	左外后视镜加热	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1:输出打开 状态2:输出关断	VBAT-0.5	VBAT+0. 5	0	0.5	V					
J8-5	J_HBridge_FLHandleCts	1.1A/12A	全桥驱动	左前门把手电机负	10R/100W J8_1与J8_5分别接两端	检测输出: 状态1: 低电平 状态2: 高电平 状态3: 低电平	1. 2	0	0. 5	0	0. 5	VBAT-0.5	VBAT+0.5	V				
回采	M_AI_FLHandle_Current																	
J8-6	J_HBridge_FMirrorFoldCtr	2A	全桥驱动	左外后视镜折叠电机负	60R/50W	检测输出: 状态1: 低电平 状态2: 高电平 状态3: 低电平	0, 2	状态1: 正转 状态2: 刹车	0	0. 5	0	0.5	VBAT-0.5	VBAT+0. 5	V			
Ј8-7	J_HBridge_FMirrorFoldCtr+	2A	全桥驱动	左外后视镜折叠电机正		检测输出: 状态1: 高电平 状态2: 低电平 状态3: 低电平		状态3: 反转	VBAT-0.5	VBAT+0.5	0	0. 5	0	0. 5	V			
回采	M_AI_FMirrorFold_Current							状态1:输出打开										
J8-8	J_DO_HS_IntLgthPower	500mA	高边输出	左侧BSD灯节能输出	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态2: 输出关断	VBAT-0.5	VBAT+0. 5	0	0.5	V					
J8-9	J_HBridge_FMirrorLRCts	2A	全桥驱动	左外后视镜面左右调节	2.74K J8_10与J8-9分別接两端	检测输出: 状态1: 上下正转 高电平 状态2: 刹车 低电平 状态3: 上下反转 低电平 状态4: 左右正转 低电平 状态5: 左右反转 高电平	0. 2	建议测试状态流程	VBAT-0.5	VBAT+0. 5	0	0. 5	0	0. 5	0	0. 5	VBAT-0. 5 VBAT+0. 5	v
J8-10	J_HBridge_FMirrorCtr+	2A	全桥驱动	左外后视镜面调节公共端	2.74K J8_10与J8_19/J8_12分别接两端	检测输出: 状态1: 上下正转 高电平 状态2: 刹车 低电平 状态3: 上下反转 低电平 状态3: 左右正转 高电平 状态5: 左右反转 低电平		1>2>3>2>4>2>5 状态1: 上下正转 状态2: 上下反转 状态3: 刹车 状态4: 左右正转	VBAT-0.5	VBAT+0. 5	0	0. 5	0	0. 5	VBAT-0.5	VBAT+0. 5	0 0.5	V
J8-12	J_HBridge_FMirrorUDCtr	2A	全桥驱动	左外后视镜上下调节	2.74K J8_10与J8-12分别接两端	检测输出: 状态1: 上下正转 低电平 状态2: 刹车 低电平 状态3: 上下反转 高电平 状态4: 左右正转 高电平 状态5: 左右反转 低电平	0. 2	状态5: 左右反转	0	0. 5	0	0. 5	VBAT-0.5	VBAT+0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0 0.5	v
J8-11	J_DO_HS_HallPower	500mA	高边输出	主驾电动窗霍尔传感器供电	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1:输出打开 状态2:输出关断	VBAT-0.5	VBAT+0. 5	0	0. 5	v					
T9-1	J_PI_FLWindow_HallFb2	10mA	PWM输入	主驾玻璃升降电机霍尔反馈	PWM 高驱 O-VBAT (三线霍尔)	提供PWM O-VBAT	0. 02	状态1: 25%	99	101	99	101	(頻率)					
J9-2	J_DI_FLDoorReleaseSW_LS	10mA	数字输入-低	主驾电释放开关信号	状态1: GND 状态2: 悬空	提供数字量		状态2: 75% 状态1: GND 状态2: 悬空	0	0	74 1	76 1	(占空比) 状态值					
J9-3	J DI FLOutHandle LS	10mA	数字输入-低	左外开门把手开关	状态1: 悬空	提供数字量		状态1: 悬空	1	1	0	0	状态值					
					状态2: GND 状态1: GND			状态2: GND 状态1: GND										
J9-4	J_DI_FLDoorUnlockSW_LS	10mA	数字输入-低	主驾Unlock信号	状态2: 悬空	提供数字量		状态2: 悬空	0	0	1	1	状态值					
J9-5	J_DO_HS_ATLPower	2A	高边输出	ATL供电	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1:输出打开 状态2:输出关断	VBAT-0.5	VBAT+0. 5	0	0.5	V					
J9-6	J_DO_LS_LBSDLight	500mA	低边输出	左侧BSD灯	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效	0.004	状态1: 输出打开 状态2: 输出关断	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	v					
J9-7	J_DO_HS_WinLockLight	500mA	高边输出	中控车窗锁止指示灯	2.74K 下拉至GND	检测输出: 高有效	0.004	4D-K-1 #Address III	VBAT-0.5	VBAT+0. 5	0	0. 5	v					
J9-8	J_PO_LS_LCarpetLight	500mA	低边输出	左侧迎宾光毯	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效	0.004	状态1:输出打开 状态2:输出关断	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	V					
J9-9	J_DO_LS_LDOWLight	500mA	低边输出	预留	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效	0. 004	40-大1 於山平底	VBAT-0.5	VBAT+0. 5	0	0.5	v					
J9-10	J_DO_LS_LFDoorHandleLight	500mA	低边输出	预留	2.74K 上拉至VBAT	检测输出: 低有效	0. 004	业 本1. 输出打开	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0.5	v					
J9-11	J_DO_HS_Backlight	2A	高边输出	背主驾电动窗开关背光	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1:输出关斯 状态2:输出打开	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	v					
J9-12	Sensor_GND	500mA	GND	主驾电动窗霍尔传感器共地														
J9-13	Sensor_GND	500mA	GND	左前门把手开关共地														
J9-14	Sensor_GND	500mA	GND	左后视镜模拟地														
J9-15	Sensor_GND	500mA	GND															
J9-16 J9-17	Sensor_GND J_AI_LMirrorTemp	500mA 10mA	(GND 模拟输入	左外后视镜加热温度反馈	电阻型: 状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	1. 55	1. 75	1	1.2	V					
J9-18	J_AI_DRLWindowCtrSw	10mA	模拟输入	主驾玻璃升降开关左后	电阻型: 状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	2. 4	2. 6	1.56	1.76	V					
J9-19	J DI FLDoorGearUnlockSW LS	10mA	数字输入-低	主驾GearUnlock信号	状态1: 悬空	提供数字量		状态1: 悬空	1	1	0	0	状态值					
				, ,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	状态2: GND			状态2: GND										l

J9-20	J_HBridge_FLDoorLockCtr+	4.4A	全桥驱动	左前门锁电机正		检测输出: 状态1: 高电平 状态2: 低电平 状态3: 低电平		状态1: 正转	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0	0.5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	V				
J9-40	J_HBridge_FLDoorLockCtr	4.4A	全桥驱动	左前门锁电机负	10R/100W	检测输出: 状态1: 低电平 状态2: 高电平 状态3: 低电平	1. 2	状态2: 刹车 状态3: 反转	0	0. 5	0	0.5	0	0. 5	V				
回采	M_AI_FLDoorLock_Current																		
J9-21	J_PI_FLWindow_HallFb1	10mA	PWM输入	主驾玻璃升降电机霍尔反馈	PWM 高驱 0-VBAT (三线電尔)	提供PWM O-VBAT	0.02	状态1: 25% 状态2: 75%	99	101	99 74	101	(頻率)						
J9-22	J_DI_FLDoorAjarSW_LS	10mA	数字输入-低	主驾Ajar信号	状态1: GND 状态2: 悬空	提供数字量		状态1: GND 状态2: 悬空	0	0	1	1	(占空比) 状态值						
J9-23	J_5V_SensorPower3	100mA	5V输出	传感器电源3	1K 下拉至GND	检测输出: 5V有效	, 1	状态1:输出打开 状态2:输出关断	4. 9	5. 1	0	0.1	V						
回采	M_AI_5V_SENSOR_POWER3_FB																		
J9-24	J_DI_CentralOpenLockSw_LS	10mA	数字输入-低	中控解锁开关	状态1: 悬空 状态2: GND	提供数字量	, !	状态1: 悬空 状态2: GND	1	1	0	0	状态值						
J9-25	J_DI_CentralCloseLockSw_LS	10mA	数字输入-低	中控闭锁开关	状态1: GND 状态2: 悬空	提供数字量		状态1: GND 状态2: 悬空	0	0	1	1	状态值						
J9-26	J_DI_LFHandleExtSw	10mA	数字输入-低	左前门把手展开开关	状态1: 悬空 状态2: GND	提供数字量	, !	状态1: 悬空 状态2: GND	1	1	0	0	状态值						
J9-27	J DI LFHandleRetSw	10mA	数字输入-低	左前门把手回收开关	状态1: GND	提供数字量		状态1: GND	0	0	1	1	状态值						
J9-28	J AI MirrorDirSw	10mA	模拟输入	预 留	状态2: 悬空 电阻型: 默认悬空 状态1: 1.2K 下拉至GND	提供模拟量		状态2: 悬空 状态1: 1.2K 下拉至GND	1 7	1 0	1. 18	1. 38	V						
JU 20			DC39/100/C	17.11	状态2: 634R 下拉至GND	DCDVDCI9AIL		状态2: 634R 下拉至GND			1.10	1.00							
<mark>J9-29</mark>	J_DI_FLDoorHomeSwitch_LS	10mA	数字输入-低	预留	状态1: GND 状态2: 悬空	提供数字量		状态1: GND 状态2: 悬空	0	0	1	1	状态值						
J9-30	J_AI_MirrorSelectSw	10mA	模拟输入	预留	电阻型: 状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	2. 4	2. 6	1.56	1.76	v						
J9-31	J_AI_LMirrorLRPositionFb	10mA	模拟输入	左外后视镜左右镜面位置采样	电压型: DUT内部330k下拉 状态1: 3.3V 状态2:1.8V	提供模拟量		状态1: 3.3V 状态2: 1.8V	3. 2	3. 4	1.7	1.9	v						
J9-32	J_AI_DRRWindowCtrSw	10mA	模拟输入	主驾玻璃升降开关_右后	电阻型: 状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	2. 4	2. 6	1.56	1.76	V						
J9-33	J_AI_LMirrorUDPositionFb	10mA	模拟输入	左外后视镜上下镜面位置采样	电压型: DUT内部330k下拉 状态1: 3.3V 状态2:1.8V	提供模拟量		状态1: 3.3V 状态2: 1.8V	3. 2	3. 4	1.7	1.9	V						
Ј9-34	J_AI_DFRWindowCtrSw	10mA	模拟输入	主驾玻璃升降开关。右前	电阻型: 状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	2. 4	2. 6	1. 56	1.76	v						
J9-35	J_AI_DFLWindowCtrSw	10mA	模拟输入	主驾玻璃升降开关左前	电阻型: 状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	2. 4	2. 6	1. 56	1.76	v						
J9-36	J DI WinLockSw LS	10mA	数字输入-低	中控车窗锁止开关	状态1: GND	提供数字量		状态1: GND	0	0	1	1	状态值						
TO 05	I DI FI D. D. IOW I C	40.1	W. obsta > Ar	As tell the ref. Ab. Ell.	状态2: 悬空 状态1: 悬空	40 AT 40. 17. III	\dashv	状态2: 悬空 状态1: 悬空					-I b -4- #-						
J9-37	J_DI_FLDoorPawlSW_LS	10mA 500mA	数字输入-低	主驾棘爪信号	状态2: GND	提供数字量	<u> </u>	状态2: GND	1	1	U	0	状态值						
J9-38	Sensor_GND		0.10	主驾电动窗开关共地	状态1: GND	to uranist in	-	状态1: GND					d b -t- M-						
J9-39	J_DI_FLDoorOpenSw_LS	10mA	数字输入-低	主驾门全开信号	状态2: 悬空	提供数字量	<u> </u>	状态2: 悬空	0	0	1	1	状态值						
***	I DO HO O	40.		alaska Madasakk	AND ARROW THE TOTAL	AA NILAA JI. SASSA SA		状态1: 10%	9 24	26	74	101 76	(頻率) (占空比)				1		
J6-1	J_PO_HS_SteeringWheelHeatedCtr	10A	高边输出	方向盘加热	10R/100W 下拉至GND	检测输出: 高有效	1.2	状态2: 100%	VBAT-0. 5		VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	(高电平)						
回采	M AI SteeringWheelHeated CurrentFb						\dashv		U	0. 5	U	0. 5	(低电平)	 			1		
H-JK						检测输出:	-												
J6-2	J_Hbridge_ESCCUUpDown+	10A	全桥驱动	管柱上下调节电机正	10R/100W J6-2与J6-4分別接两端	状态1: 上下正转 高电平 状态2: 刹车 低电平 状态3: 上下反转 低电平 状态4: 前后正转 低电平 状态5: 前后反转 高电平	1. 2	建议测试状态流程	VBAT-0. 5	VBAT+0.5	0	0.5	0	0. 5	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	V
J6-4	J_Hbridge_ESCCUCom+	16A	PWM全桥驱动	管柱调节电机公共端		检测输出: 状态1: 上下正转 高电平 状态2: 刻车 低电平 状态3: 上下反转 低电平 状态4: 前后正转 高电平 状态5: 前后反转 低电平		1>2>3>2>4>2>5 状态1: 上下正转 状态2: 上下反转 状态3: 刹车 状态4: 前后正转	0	0. 5	0	0.5	VBAT-0.5	VBAT+0.5	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	v
J4-3	J_Hbridge_ESCCUForwardBackward+	10A	全桥驱动	管柱前后调节电机正	10R/100W J4-3与J6-4分別接两端	检测输出: 状态1: 上下正转 低电平 状态2: 刹车 低电平 状态3: 上下反转 高电平 状态4: 前后正转 高电平 状态5: 前后反转 低电平	1. 2	状态5:前后反转	0	0. 5	0	0.5	VBAT-0.5	VBAT+0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	0	0.5	v
回采	M_AI_ESCCU_CSO2							In the day to be set											
J6-3	J_SteeringWheelHeatedReturn	20A	全桥驱动	方向盘加热return	10R/100W 下拉至GND	检测输出: 高有效	1. 2	状态1:输出打开 状态2:输出关断	VBAT-0. 5	VBAT+0.5	0	0.5	V						

_									00	101	99	101	(頻率)		1 1	
								状态1: 25%	24	26	74	76	(占空比)			
J6-5	J_PO_LS_LFootLight	500mA	低边驱动	预留	2.74K 上拉至VBAT	检测输出:占空比与频率	0.004	状态2: 75%	VBAT-0. 5	VBAT+0.5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	(高电平)			
	0.00								0	0. 5	0	0.5	(低电平)			
J6-6 J6-7	Sensor_GND NC	500mA	GND	管柱霍尔传感器GND												
J6-8	Sensor GND	500mA	GND													
			punetto >	AND LONG BURNING A COUNTY OF THE COUNTY OF T	none strate 1 45 4 84 M noon	48 (library o vinya	0.00	状态1: 25%	99	101	99	101	(頻率)			
J6-9	J_PI_ESCCUpDown_HallFb	100mA	PWM输入	管柱上下调节HALL传感器信号	PWM 高驱 上拉电阻为392R	提供PWM O-VBAT	0. 02	状态2: 75%	24	26	74	76	(占空比)			
J6-10	J PI ESCCUForwardBackward HallFb	100mA	PWM输入	管柱前后调节HALL传感器信号	PWM 高驱 上拉电阻为392R	提供PWM O-VBAT	0, 02	状态1: 75%	99	101	99	101	(頻率)			
								状态2: 25%	74	76	24	26	(占空比)			
J6-11	J_5V_SensorPower1	100mA	5V输出	预留	1K 下拉至GND	检测输出: 5V有效		状态1:输出打开 状态2:输出关断	4. 9	5. 1	0	0. 1	v			
回采	M_AI_5V_SENSOR_POWER1_FB															
J6-12	J_AI_GearShift_N2	10mA	模拟输入	预留	电阻型: 状态1: 2.74K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 2.74K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	1. 25	1. 45	v			
J7-1	J_DO_HS_HallPower	500mA	高边输出	管柱HALL传感器电源	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0.2	状态1:输出打开 状态2:输出关断	VBAT-0.5	VBAT+0.5	0	0.5	V			
J7-2	J_DO_HS_IntLgthPower	500mA	高边输出	节能输出	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1:输出关断 状态2:输出打开	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0.5	V			
J7-3	Sensor_GND	500mA	GND	车内温度传感器地												
<mark>J7-6</mark>	J_AI_GearShift_R2	10mA	模拟输入	预留	电阻型: 状态1: 2.74K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 2.74K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	1. 25	1.45	V			
J7-7	J_AI_GearShift_R1	10mA	模拟输入	预留	电阻型: 状态1: 2.74K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 2.74K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	1. 25	1. 45	v			ı
J7-8	J_AI_GearShift_NI	10mA	模拟输入	预留	电阻型: 状态1: 2.74K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 2.74K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	1. 25	1.45	v			
J7-9	J_AI_GearShift_P1	10mA	模拟输入	预留	电阻型: 状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	2. 4	2. 6	1. 56	1.76	v			·
J7-10	J_AI_GearShift_D2	10mA	模拟输入	预留												
J7-11	J_DO_HS_SWSPower	3A	高边输出	SWS/MFS/左智能表面供电	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1: 输出打开 状态2: 输出关断	VBAT-0.5	VBAT+0.5	0	0.5	v			
J7-12	J_DO_HS_Backlight	1A	高边输出	预留	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1: 输出关斯 状态2: 输出打开	0	0. 5	VBAT-0. 5	VBAT+0. 5	v			
J7-13	J_DO_HS_ATLPower	2A	高边输出	ATL供电	60R/50W 下拉至GND	检测输出: 高有效	0. 2	状态1:输出打开 状态2:输出关断	VBAT-0.5	VBAT+0.5	0	0. 5	v			
J7-14	J_AI_SteeringWheelTemp	10mA	模拟输入	方向盘温度传感器	电阻型: 状态1: 2.74K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 2.74K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	1. 25	1.45	v			
J7-15	J_AI_InCarTempSensor	10mA	模拟输入	预留	电阻型: 状态1: 2.74K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 2.74K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	1. 25	1.45	v			
J7-16	J_AI_AtmosphericPressSensor	10mA	模拟输入	预留	电压型: DUT内部330k下拉 状态1: 3.3V 状态2:1.8V	提供模拟量		状态1: 3.3V 状态2: 1.8V	3. 2	3. 4	1. 7	1.9	v			ı
J7-17	J_AI_GearShift_P2	10mA	模拟输入	预留	电阻型: 状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 1K 下拉至GND 状态2: 499R 下拉至GND	2. 4	2. 6	1. 56	1.76	v			
J7-18	Sensor_GND	500mA	GND	方向盘加热温度传感器地												
J7-19	Sensor_GND	500mA	GND	档位传感器地	1.004.00											
J7-20	J_AI_GearShift_D1	10mA	模拟输入	预留	电阻型: 状态1: 2.74K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	提供模拟量		状态1: 2.74K 下拉至GND 状态2: 1K 下拉至GND	2. 4	2. 6	1. 25	1. 45	v			
नि छ	M AI BAT VBATPullUp FB				1		+					_				
回采	M AI FS6522 MUXOUT						1-						 	 		
回采	M_AI_BAT															
]				1						

序 号 No.	PIN脚号 Pin Num	功能 function	电流 current	信号去向 singal go where	信号类型 singal type	备注 remark	唤醒方式
1	J1-6	J_DI_BrakeSw1_HS	1A		数字输入-高	BLS1开关	高电平有效
2	J1-3	J_ECANH	50mA		CAN	ECAN (FD)	CAN报文唤醒
3	J1-4	J_ECANL	50mA		CAN	ECAN (PD)	CANJUX
4	J3-7	J_CCANH	50mA		CAN	CCAN (FD)	CAN报文唤醒
5	Ј3-8	J_CCANL	50mA		CAN	CCAN (PD)	CANJUX
6	J5_8	J_ICANH	100mA		CAN	ICAN (FD)	CAN报文唤醒
7	J5_9	J_ICANL	100mA		CAN	ICAN (PD)	CANJUX
	J5_11	J_UWBCANH	100mA		CAN	UWBCANCAN (FD)	CAN报文唤醒
	J5_12	J_UWBCANL	100mA		CAN		CANJUX
8	J5_25	J_LIN_PWS	50mA		LIN	LIN通信	支持从节点唤醒
9	J5-26	J_LIN_RFR	50mA		LIN	LIN通信	LIN信号唤醒
10	J9-2	J_DI_DriveDoorReleaseSW_LS	50mA		数字输入-低	左前吸合门: Auto Reset	低电平有效
11	J9-4	J_DI_FLDoorUnlockSW_LS	10mA		数字输入-低	主驾Unlock信号	低电平有效
12	J9-22	J_DI_FLDoorAjarSW_LS	10mA		数字输入-低	主驾Ajar信号	低电平有效
13	Ј9-24	J_DI_CentralOpenLockSw_LS	10mA		数字输入-低	中控解锁开关	低电平有效
14	J9-25	J_DI_CentralCloseLockSw_LS	10mA		数字输入-低	中控闭锁开关	低电平有效
15	J9-22	J_DI_FLDoorAjarSW_LS	10mA		数字输入-低	左前门开关	低电平有效
16	J1-46	J_DI_EmergencyAlarmSw_LS	10mA		数字输入-低	紧急报警开关信号采集	低电平有效
17	Ј9-3	J_DI_FLOutHandle_LS	10mA		数字输入-低	左外开门把手	低电平有效
18	J1-29	J_DI_DCULifeBeat_Wake	10mA		数字输入-低	右域唤醒/心跳采样	低电平有效
19	J2-30	J_DI_RLDoorAjarSW_LS	10mA		数字输入-低	左侧滑门锁状态	低电平有效
20	J1-44	J_DI_TrunkOpenSw_LS	10mA		数字输入-低	尾门开启开关	低电平有效
21	J2-47	J_AI_ASCtrSw	10mA		模拟输入	悬架升降开关信号	低电平有效

>	≺小鹏		Н	3左域控制器	内部关键电压	玉信号测试
序号	信号名	对应测试点	参考值	下限	上限	备注
1	VAUX_5V	T333	5	4.9	5. 1	
2	VCCA_5V	T367	5	4.9	5. 1	
3	VPRE	T328	6.5	6.4	6.6	
4	3V3	T369	3.3	3.2	3. 4	
5	VBAT0	T23	Vbat-0.25	Vbat−0.55	Vbat	
6	VBAT_Pu11Up	T220	Vbat-0.4	Vbat−0.75	Vbat	
7	VBAT_Driver	T312	Vbat-0.4	Vbat−0.55	Vbat	
8	1.09V	T905	1.09	1	1.15	
9	U35_VDD	T713	3.02	2.87	3. 17	
10	U36 VDD	T703	3.02	2.87	3. 17	
11	U34_VDD	T692	3.02	2.87	3. 17	