

# E2E二期-泊出交互

## 变更1：

### 6.1.1 推荐卡片建图

系统检测满足 havp 原有建图条件，并满足条件

【1、匹配到泊入建图；2、未创建泊出建图；3、位于默认车位内】，有如下动作：



a、卡片文言「学习泊出路线，即可从车位直达目的地」

b、点击「开始创建地图」软按键，开启泊出路线学习。

c、推荐卡片维持 10s，如当前系统判断不满足泊入条件立即消失。

d、推荐卡片仅显示一次（在不驶离当前停车场地图的情况下）

具体信号交互如下：

泊车控制器发送 PopupDisp=0x46:Can\_Create\_Mooring\_Map 主动推送 E2E 泊出地图创建弹窗。如用户点击则 HUT 发送 BtnEnaReq=0xD:Creat\_Mooringout\_Map，泊车控制器请求 InterfaceDisTyp=0xC:Moored\_Learning\_Request，界面跳转为泊出地图创建界面。

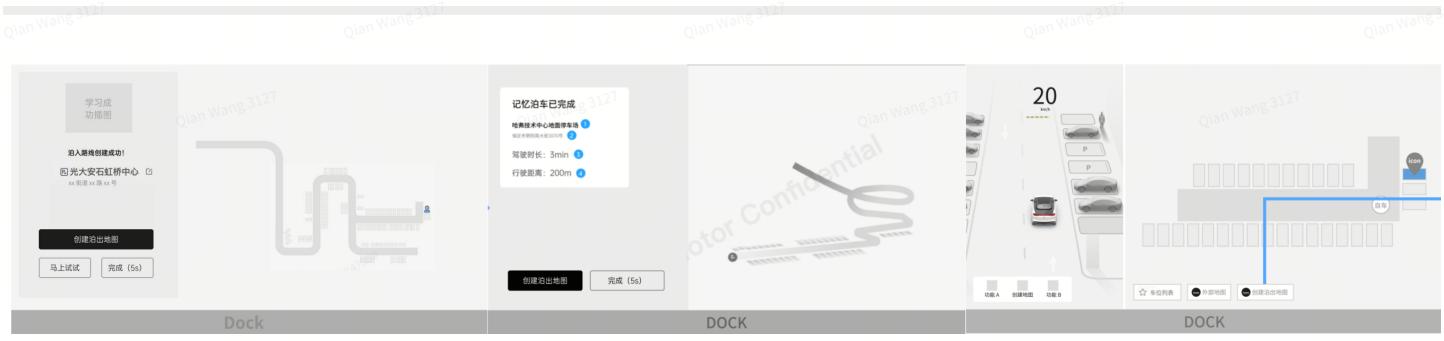
同样，在泊入建图完成页和泊入巡航完成页(黑屏状态)下，ADC 给 HUT 发送 PopupDisp=70:Can\_Create\_Mooring\_Map，主动推送 E2E 泊出地图创建弹窗，推荐卡片持续 10s。



- 新增交互：PopupDisp=0x46:Can\_Create\_Mooring\_Map 主动推送 E2E 泊出地图创建弹窗
- 用户点击，HUT 发送 BtnEnaReq=0xD:Creat\_Mooringout\_Map，BLC 返回 InterfaceDisTyp=0xC:Moored\_Learning\_Request，界面跳转为泊出地图创建界面。

## 变更2：

### 6.1.2 软按键建图



在建图完成界面/巡航完成界面和地图管理界面，【创建泊出地图】按键显示由域控 ADC 发送 PrkOutMapBuildBtnDisp 控制。

若已经创建过 E2E 泊出地图，则发送 0x0:No\_Display 不显示

若未创建过 E2E 泊出地图，且满足创建 E2E 泊出地图条件则发送 0x1:Available (可用)，按键显示可点击。

若未创建过 E2E 泊出地图，但不满足创建 E2E 泊出地图条件 0x2:Unavailable (置灰)，按键显示置灰。

置灰条件：

- 未定位到泊入地图
- 四门两盖打开
- 安全带解开
- 雨量光照射条件不满足
- 驾驶模式不满足
- 后视镜折叠
- 坡道 > 24%
- 无默认车位
- 车辆未在默认车位内

当 PrkOutMapBuildBtnDisp = 0x1:Available，用户点击 【创建泊出地图】按键，HUT 发送 BtnEnaReq=0xD: Creat\_Mooringout\_Map，泊车控制器进入 E2E 泊出地图创建流程。

- 若未创建过 E2E 泊出地图，但不满足创建 E2E 泊出地图条件 0x2:Unavailable (置灰)，按键显示置灰。
- 泊车建图开启抑制与 HUT 交互信号如下：

| 类型 | 触发信号  | Toast                 | 说明            |
|----|---|-----------------------|---------------|
| 新增 | HAVPFunctTextDisp=0xAE:Please_park_in_the_default_slot          | 请泊入默认车位，创建泊出暂不可用      | 泊出建图开启抑制情况下触发 |
| 新增 | HAVPFunctTextDisp=0xAF:Please_save_and_park_in_the_default_slot | 请收藏一个默认车位并泊入，创建泊出暂不可用 | 泊出建图开启抑制情况下触发 |
|    |   |                       |               |

## 变更3：

### 6.1.3 建图中

前置条件：

满足泊出建图前置条件

触发条件：

如用户点击创建泊出地图按键，收到 HUT 发送 BtnEnaReq=13:Creat\_Mooringout\_Map 或 停车场已有地图，车辆位于默认车位内，用户确认 E2E 泊出地图创建主动推送 BtnEnaReq= 0x3:Start\_HAVP\_VR。

系统动作：

泊车控制器发送信号 InterfaceDisTyp=0xC: Moored\_Learning\_Request，发送常驻文言 HAVPFunctTextDisp=0xA2:Lead\_Out\_Parkinglot 「请驶出停车场，进入公共道路」，语音播报「请驶出停车场，进入公共道路」(建图周期仅一次)。HUT 界面显示还原世界界面，根据泊车控制器实时发送车位 (不显示可泊状态)、车位状态、历史轨迹、减速带、起点位置、柱子(方柱、圆柱)、目标车位、墙壁、行人、小孩、小气车、SUV、卡车、公交车、阻车器、锥桶、水马、道路箭头、隔离柱、垃圾箱、禁停牌、道路边界、路墩 (水泥墩、石墩)、推车、闸机等数据进行画面渲染，并显示相关统计信息 (已学路线距离、减速带数量)，示图如下：



当用户将车辆行至至公共道路时 (通过匝道、搜星、地图信息判断)，引导用户继续行驶 tbd 米，完成泊出建图。引导中常驻文言发送 HAVPFunctTextDisp=0xA3:Drive\_On，「请继续行驶，学习将自动完成」，语音播报「请继续行驶，学习将自动完成」(建图周期仅一次)。示图如下：

- 智驾发送信号 InterfaceDisTyp=0xC: Moored\_Learning\_Request，发送常驻文言 AVPFunctTextDisp=0xA2:Lead\_Out\_Parkinglot 「请驶出停车场，进入公共道路」，语音播报「请驶出停车场，进入公共道路」 (建图周期仅一次)。

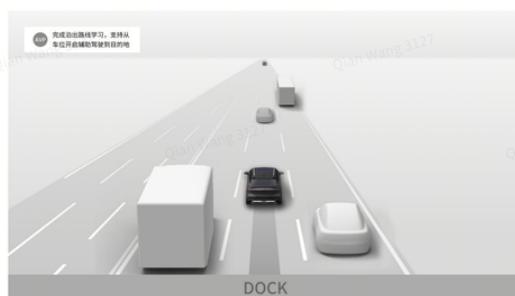
- 当用户将车辆行至至公共道路时（通过道闸、搜星、地图信息判断），引导用户继续行驶 tbd 米，完成泊出建图。引导中常驻文言发送 HAVPFunctTextDisp=0xA3:Drive\_On，「请继续行驶，学习将自动完成」，语音播报「请继续行驶，学习将自动完成」（建图周期仅一次）。

| 类型 | 触发信号  | Toast         | 说明            |
|----|---|---------------|---------------|
| 复用 | HAVPFunctTextDisp=0xA: Start parking out          | 路线学习开始，请开往出口  | 泊出建图开启抑制情况下触发 |
| 复用 | HAVPFunctTextDisp=0xB: Route learning parking out | 路线学习中，请开往出口   | 使用场景：建图中-系统   |
| 复用 | HAVPFunctTextDisp=0xA2: Lead_Out_Parkinglot       | 请驶出停车场，进入公共道路 | 使用场景：建图中-系统   |
| 复用 | HAVPFunctTextDisp=0xA3: Drive_On                  | 请继续行驶，学习将自动完成 | 使用场景：建图中-系统   |

## 变更4：

### 6.1.5.3 保存成功

建图完成后不显示建图完成页，显示文言「完成泊出路线学习，支持从车位开启辅助驾驶到目的地」，语音播报「完成泊出路线学习，支持从车位开启辅助驾驶到目的地」（单周期一次），示意图如下：



具体信号如下：

| 序号 | 类型 | 触发信号  | 播报                       | J区文字                     | 仪表报警音效                 | Toast | 说明           |
|----|----|---|--------------------------|--------------------------|------------------------|-------|--------------|
| 1  | 新增 | HAVPFunctTextDisp=0xAD:The_route_is_completed | 完成泊出路线学习，支持从车位开启辅助驾驶到目的地 | 完成泊出路线学习，支持从车位开启辅助驾驶到目的地 | avp_route_finish.wavNA |       | 使用场景：泊出建图完成后 |

- 建图完成后不显示建图完成页，显示文言「完成泊出路线学习，支持从车位开启辅助驾驶到目的地」，语音播报「完成泊出路线学习，支持从车位开启辅助驾驶到目的地」（单周期一次），

| 类型 | 触发信号 | 仪表报警音效 | Toast | 说明 |
|----|------|--------|-------|----|
| 新增 |      |        |       |    |

|                |  |                                       |                                  |                  |
|----------------|--|---------------------------------------|----------------------------------|------------------|
| Qian Wang 3127 | HAVPFuncTextDisp=0xAD:Th<br>e_route_is_completed | 完成泊出路线学<br>习, 支持从车位<br>开启辅助驾驶到<br>目的地 | 完成泊出路线学习,<br>支持从车位开启辅助<br>驾驶到目的地 | 使用场景：泊出建图<br>完成后 |
|----------------|--|---------------------------------------|----------------------------------|------------------|