

# E2E二期-新增终点停车场卡片

## 需求概览：

**导航中时：** 距离终点 1.1km，地图显示匹配到终点停车场卡片。ADC 发送 PB message ParkDestinationE2E, 具体参考下方协议规范。

## Somelp协议接口：

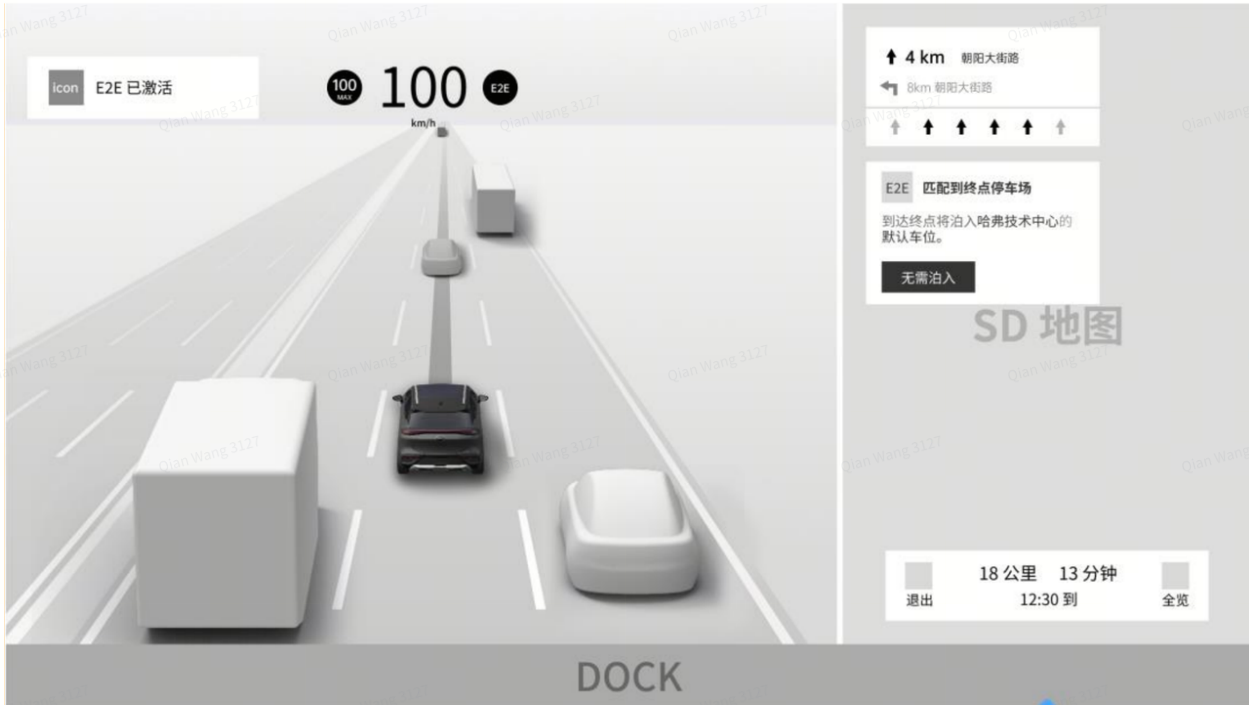
- Someip V3.9.1 ( [GWM\\_GEEP\\_Platform\\_SOMEIP\\_Static\\_InterfaceDescription\\_V3.9.1.xlsx](#) )
- ServiceInterfaceName: OneclickNOASrv
- EventgroupName: egMatchDestPrkgSts
- ElementName: ParkingCtrl
- DatatypeReference: NoParkingReq\_Enum
- 用户点击按钮 HUT发送 NoParkingReq\_Enum = 0: No\_Parking

PackageName	ServiceInterfaceName	ServiceInterfaceID	ServiceInterfaceVersion	ServiceInterfaceDescription
GREATWALL.Srv	OneclickNOASrv	0x0807	1	一键智驾服务：当条件满足（如路况且在导航状态），ADC判断当前无NOA，在HUT进行弹框
GREATWALL.Srv	OneclickNOASrv	0x0807	1	一键智驾服务：当条件满足（如路况且在导航状态），ADC判断当前无NOA，在HUT进行弹框

Packagereference	DatatypeName	DatatypeVersion	DatatypeDescription	Datatype	EnumValue
GREATWALL.Srv	MatchDestPrkgSts_Struct	0.1	匹配终点停车场的状态信息	Struct	-
GREATWALL.Srv	MatchDestPrkgSts_Struct	0.1	匹配终点停车场的状态信息	Struct	-
GREATWALL.Srv	POIStatus_Enum	0.1	是否匹配到终点停车场	Enum	0
GREATWALL.Srv	POIStatus_Enum	0.1	是否匹配到终点停车场	Enum	1
GREATWALL.Srv	ParkingPOI_Struct	0.1	停车场信息	Struct	-
GREATWALL.Srv	ParkingPOI_Struct	0.1	停车场信息	Struct	-
GREATWALL.Srv	ParkingPOI_Struct	0.1	停车场信息	Struct	-
GREATWALL.Srv	ParkingName_String	0.1	目标停车场名称	String	-
GREATWALL.Srv	LatitudePOI_Float	0.1	目标停车场经度	Float	-
GREATWALL.Srv	LongitudePOI_Float	0.1	目标停车场纬度	Float	-
GREATWALL.Srv	NoParkingReq_	0.1	无需泊入请求	Enum	0

卡片显示内容如下：

- 1. E2E 图标
- 2. 标题：匹配到终点停车场
- 3. 正文：到达终点将泊入 XXXXXX 的默认车位
- 4. 无需泊入软按钮



弹窗显示逻辑：

- 匹配到目标停车场时，发送一帧POIStatus\_Enum = 1： match，座舱显示弹窗及“不可泊入”按钮；

POIStatus\_Enum = 1: match

Guowei Pan 1月8日 15:04  
2026.01.08 更新：  
POIStatus\_Enum = 1: match  
只发一帧。  
[@Chong Cheng](#)

POIStatus\_Enum = 0: no\_match

Guowei Pan 1月8日 15:05  
2026.01.08 更新：  
POIStatus\_Enum = 0:  
no\_match，只发一帧。  
[@Chong Cheng](#)

- 若中途匹配不到目标停车场，发送 一帧POIStatus\_Enum = 0：no\_match，座舱不再显示弹窗；

匹配到的停车场信息发送逻辑：

- 当发送POIStatus\_Enum = 1：match时，同时需发送停车场名称，固定发送“到达终点将泊入xxx的默认车位”，其中xxx需替换为 终点停车场名称，若xxx>20个字，则大于20个字和第20个字的部分省略为“...”，如“到达终点将泊入考试结束肯德基对讲蛇口街道师哈弗技术中...的默认车位”

用户点击卡片上的无需泊入：

- HUT发送someip信号NoParkingReq\_Enum = 0：No\_Parking。

ADC收到信号后切换到 NOA 功能， 文言显示和语音播报：

- 已切换NOA，对应信号：TeTextSceneBroadcast=0x15：Downgrade TO NOA。

注：

1. 若导航偏航，需重新判断是否满足<1.1km需求，若满足，重新发送信号MatchDestPrkgSts；如不满足，则不发送。

2. 行车切换到泊车后，MatchDestPrkgSts信号不发送，卡片不显示。

3. 点击无需泊入后切换到NOA后，本次导航周期无法激活E2E，需要重新下发导航才可以。
1. 若导航偏航，需重新判断是否满足<1.1km需求,若满足，重新发送一帧信号POIStatus\_Enum=1: match；如不满足，则发送一帧信号POIStatusEnum=0: no match。

2. 行车切换到泊车后，发送一帧信号POIStatus\_Enum=0:no\_match，卡片不显示。

3. 点击无需泊入后切换到NOA后，本次导航周期无法激活E2E，需要重新下发导航才可以。

交互内容：

1. 需求描述： 以下 依赖someip V3.9.1 级以上版本矩阵表

需求名称	描述	图示
导航终点弹窗	E2E-NOA状态下，距离导航终点1.1km处，当地图匹配到终点停车场或用户手动选择终点停车场时，显示终点停车车卡片 卡片显示内容如下： 1、E2E图标2、标题：匹配到终点停车场3、正文：到达终点将泊入XXXXXX的默认车位4、无需泊入软按键 若遇地图偏航，需重新判断是否满足≤1.1km需求，若满足，重新发送；如不满足，则等待	

若导航偏航，需重新判断是否满足<1.1k…



Guowei Pan 1月8日 15:16  
2026.01.08 更新：改成发送一帧信号 POIStatus\_Enum  
[@Chong Cheng](#)

行车切换到泊车后，发送一帧信号POISta…



Guowei Pan 1月8日 15:17  
2026.01.08 更新：改成发送一帧信号 POIStatus\_Enum  
[@Chong Cheng](#)

行切泊结束导航	当行车切换到泊车时，需结束行车SD导航，并不在播报导航的“导航结束”	
新增文言	泊出切换行车失败，可以降级ICC的情况下：文言+语音+音效：已切换智慧巡航，请注意导航路线	
	行泊切换失败后会降级ICC：文言+语音+音效：未能泊入，已切换为智慧巡航	
复用文言	泊切行切换成功，但未匹配到终点停车位切换至NOA	
E2E行车总结页切换	区分原有的记忆泊车总结页，使用泊车信号，当收到该信号时显示E2E总结页	
E2E结束行程卡片	在E2E泊入终点车位或到达HAVP泊车状态终点位置时（如周围无可泊车位等情况），弹出E2E总结页弹窗，（其他工况下均不显示此页面）：在行切泊之后，若中途因人为干预或系统边界等问题导致E2E异常退出，均不显示此页面；若NOA阶段退出，则复用现有行车的行程总结卡片逻辑；在保留原有的NOA、HAVP完成总结页基础上，新增E2E完成总结页界面，且需体现： ● E2E累计辅助驾驶里程，即E2E+NOA+LCC+ACC开启里程 ● 路线概览要区分三段显示HAVP、行车段的路线，即在泊车	可以取到：起点停车场名称终点名称

	行驶路线，即上匝道出、行车路段、泊入车位三段路线 ● 行车段路线概览区分人驾和智驾 (ACC+LCC+NOA之和)	
E2E/ICC切换	当E2E激活时，点击ICC按钮降级至ICC；当ICC激活时，若满足E2E激活条件，点击E2E按钮升级至E2E	