

# 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。

## Someip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（如路并且在导航状态），ADC判断当前NOA，在HUT进行弹框
GREATWALL.Srv	OneclickNOASrv	0x0807	1	一键智驾服务：当条件满足（如路并且在导航状态），ADC判断当前NOA，在HUT进行弹框

Packagereference	DatatypeName	DatatypeVersion	DatatypeDescription	Datatype	EnumValue
GREATWALL.Srv	MatchDestPrk gSts_Struct	0.1	匹配终点停车场的状态信息	Struct	-
GREATWALL.Srv	MatchDestPrk gSts_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. 无需泊入软按键



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；



- 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：TeTextSceneBrocast=0x15: Downgrade TO NOA。

注：

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

Qian Wang 3127

Qian Wang 3127

| 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

## 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，显示终点停车场卡片。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	



	<p>出、行车路段、泊入车位三段路线  <b>● 行车段路线概览区</b>          分人驾和智驾(ACC+LCC+NOA之和)</p>	
E2E/ICC切换	<p>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</p>	