

E2E二期-泊出交互

变更1:

6.1.1 推荐卡片建图

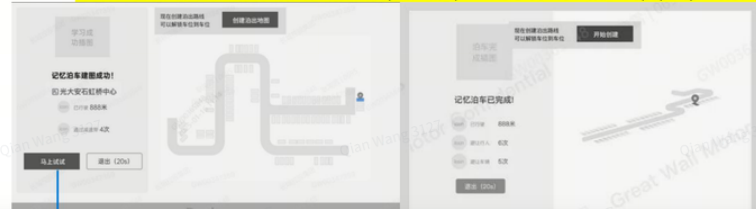
系统检测满足 havp 原有建图条件, 并满足条件
【1、匹配到泊入建图; 2、未创建泊出建图; 3、位于默认车位内】。有如下动作:



- 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_Greate_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。

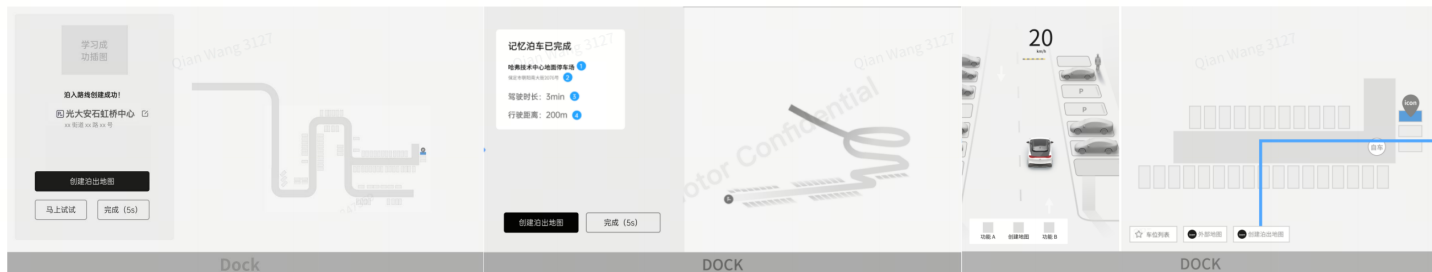
同样, 在泊入建图完成页和泊入巡航完成页(需屏状态)下, ADC 给 HUT 发送 PopupDisp=70:Can_Greate_Mooring_Map, 主动推送 E2E 泊出地图创建弹窗, 推荐卡片持续 10s。



- 新增交互: PopupDisp=0x46:Can_Greate_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】按钮显示由域控 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），按钮显示可点击。

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），按钮显示置灰。

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】按钮，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），按钮显示置灰。
- 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钮，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、小汽车、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），示意图如下：



当用户将车辆行至公共道路时（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）。示意图如下：

- 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	UI 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	HAVPFunctTextDisp=0xAD:Th e_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	使用场景：泊出建图 完成后	Qian Wang 3127
----------------	---	--------------------------------------	----------------------------------	------------------	----------------

