先确认以下几点疑问：

1. 有CAN通讯后，是否MCU不自行根据油门、档位、刹车做任何动作了？还是可以模式切换？
2. EPB驻车指令是需要MCU具体怎么执行？比如是在什么控制方式下？是下发目标转速为0还是让MCU自己把电机抱死？
3. EPB刹车指令是什么意思？刹车只能靠机械去制动，MCU能做的只有能量回收等效的电制动。
4. EPB工作状态和EPB刹车灯点高指令给MCU做什么处理？
5. 油门踏板和刹车踏板如果没有开关量进MCU，则无法将踏板的真实状态送到bus。
6. 档位信号本来就是开关量，“档位信号有效性”是否有实际意义？
7. 制动踏板有模拟量进MCU？
8. 因上次此电机在北京标定时，只是为IO控制上车匹配，没有CAN的需求，所以输出扭矩及母线电流是无法准确得到的。
9. 故障代码是否按我公司默认的即可？
10. 如方便的话，请将自动驾驶/自动泊车的配合需求说明给我们一份，以便我们理解。