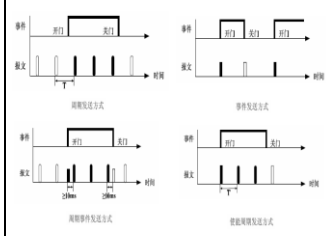
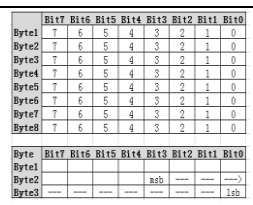
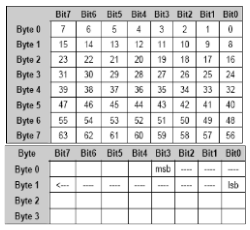
D53车型ADAS通信网络信号矩阵

日期	版本	编制说明	编制人	实现阶段
2019.3.5		根据ADAS专业的要求： 在D53车型V2.4版矩阵基础上更新： 1、RADA原发送的报文0x2F6，0x2B6，0x4F7更改为ADAS控制器发出； 2、Camera原发送的报文0x3F2，0x541，0x42B，0x43B,0x44B，0x45B,0x4D4更改为ADAS控制器发出； 3、ADAS控制器接收信号同RADA、Camera接收的信号。	李敏	
2019.3.8	V1.0	正式发布V1.0版		

表格说明 Legend		
Property 属性	Description 描述	Remarks 备注
ECU (Tx) 发送ECU	ECU name that sends the described message and signal 发送相应报文和信号的控制器（ECU）名称	
Serial Number 序号	Serial Number of the message/signal 报文/信号序号	
Msg Name 报文名称	Message name 报文名称	
MsgID 报文标识符	Message identifier 报文标识符	
Msg Send Type 报文发送类型	Send type for the message. 报文的发送类型 Send type:"Cycle", "Event", "Cycle and Event " and "Cycle if Active" 发送类型："周期", "事件", "周期事件" , "使能周期"	
Message Cycle Time (ms) 报文周期时间（ms）	Cycle time of the message if it should be sent cyclically 报文发送周期时间（仅对周期性发送报文）	Unit: ms 单位：毫秒
Msg Length (bytes) 报文长度	Byte length of the message 报文的字节长度	
Signal Name (Label) 信号名称（名称）	Signal Name 信号名称	
Signal Description 信号描述	Description for the signal 信号描述	
Byte Order 字节次序	Intel or Motorola	CAN通信采用Motorola，LIN通信采用Intel
Signal Length 信号长度	Bit length of the signal 信号的位长度	
Start Bit 起始位(PSA1 CAN,PSA2 CAN)	Start Bit Position 起始位位置，对应MSB的位置	
Start Bit 起始位（PCAN、BCAN、ECAN）	Start Bit Position 起始位位置，对应LSB位置	
Resolution 精度	Resulotion value is to calculate the physical value of the signal. 十六进制值的比例因子是为了计算信号的物理值。	The signal's conversion formula (Rasolution, Offset) is used to transform the hex value to a physical value or in the reverse direction. [Physical value] = ([Hex value] * [Resolution]) + [Offset] 使用信号的转换公式用来作为十六进制和物理值之间的相互转换。 [物理值] = (「十六进制值] * [精度]) +偏移量
Offset 偏移量	Offset value is to calculate the physical value of the signal. 偏移量用来计算信号的物理值。	
Min~Max(phy) 最小值—最大值（物理值）	Min~Max(phy) 物理值范围	
Initial Value (hex) 初始值（十六进制）	Default Value is to send when receiving overtime. 当节点监测到接收超时后，传递给应用程序的值。	
Invalid Value (hex) 无效值（十六进制）	Invalid Value is to send when function invalidation or application cannot deal in time. 如果信号相关的功能失效或者应用程序无法及时处理，发送节点发送的值	
Signal Unit 信号单位	Unit of the signal physical value 信号物理值的单位	
Signal Value Description 信号值描述	Hex-physics representation of the signal value 信号十六进制值所代表的物理值	
Remark 备注		
Rounting way 路由形式	rounting way of signals retransferred by gateway 经网关转发的信号的路由形式	only in multi-segment Vehicle 只有多网段的车型才有
Source 源节点	Source of signals retransferred by gateway 经网关转发的信号的源节点	only in multi-segment Vehicle 只有多网段的车型才有
Network Node 网络节点	It Defines the transition and receiver of the signal. 定义了信号的发送和接收节点。	发送：Tx 接收：Rx
缩写	含义	说明
CONS_INIT	Default or initial value to be used by the receiver at its initialization while waiting to receive the first information	
PROD_INIT	Default or initial value used by transmitted at initialization	
TT_MODE_DEG_CONS	Receiver degraded modes Default value transmitted in the event of degraded mode of the measurement	
TT_MODE_DEG_PROD	Emitter degraded modes Default value to be used by the receiver in the event of degraded mode of the measurement	
PSA网段信号缩写类型定义	The coding method of the signal is defined in the column "Signal_Type". * UNM defines an unsigned integer number * SNM defines a signed integer number * BMP defines an enumerate signal * BCD defines a Binary-Coded Decimal signal * ASCII defines an ASCII character.	* UNM 定义为无符号整数; * SNM 定义为有符号整数; * BMP 定义为枚举信号 * BCD 定义为BCD信号 * ASCII 定义为ASCII字符.
RollingCount	滚动计数器	报文计数器信号(由0递增到最大值，之后再从0开始递增)，接收节点依据此信号来判断是否丢帧。
CheckSum	校验值	具体参考下表说明“CheckSum method introduction”
CheckSum Algorithm Illustration 校验值算法说明		
	适用范围	说明
算法1 Checksum Algorithm 1	1、动力CAN，checksum使用算法1（除0x17D，0x123） 2、车身CAN的checksum使用算法1 3、PSA1-CAN的0x379报文使用算法1	报文中其它字节内容相互异或的结果
算法2 Checksum Algorithm 2	1、PSA1-CAN的checksum使用算法2（除0x305、0x379）； 2、PSA2-CAN的checksum使用算法2； 2、0x17D的checksum使用算法2	$\lvert \Sigma Qi+Checksumint \rvert_{16}=0xF$ ΣQi=SUM （the higher nibbles and lower nibbles of Byte1~Byte8 of the frame），including checksum ChecksumInit_constant的数值见信号矩阵中信号对应的备注列
算法3 Checksum Algorithm 3	0x123报文checksum使用算法3	**temp_result** = Byte0 XOR Byte1 XOR Byte2 XOR Byte3 XOR Byte4 XOR Byte5 XOR Byte6 **Checksum** = higher nibble(temp_result) XOR lower nibble(temp_result) XOR RollingCount_ESC6 **higher nibble=** higher 4 bits **lower nibble** = lower 4 bits
算法4 Checksum Algorithm 4	0x305报文中的信号P84信号checksum使用算法4	chksum = higher nibble (alpha) XOR lower nibble (alpha) XOR (Cpt_angle_vol) avec alpha = lower byte (Angle_volant) XOR higher byte (Angle_volant) XOR (vitesse_rot_vol) XOR (octet 4 de la trame 305) avec higher nibble = moitié de poids fort de l'octet alpha lower nibble = moitié de faible de l'octet alpha

D53 PSA1 CAN 网络信号矩阵

ECU	Message Information 报文信息										Signal Information 信号信息																					网络节点							车型配置										
ECU Name	Serial 序号	Msg Name	Msg ID(hex)	Msg Send Type	Msg Cycle Time (ms)	Frame_Max_Length	Frame_Used_Lgth	Frame_Min_Lgth	Frame_enabling_flag_Value	Net_Name	Signal_CodeID	Abbr.	Signal Name	Signal Name	Signal Length	Start Byte Positio	Start Bit Positi	Resolution	Offset	Range 范围（Dec）		Signal_Type	Signal_Type_Init_eng	Signal_State_eng	Signal_enabling_flag_Value	PROD_INIT	CONS_INIT	Valeur_Interdite_S	Valeur_Invalide_S	Valeur_Indisponible_S	Remark 备注	process method	信号对应关系		EPS	ESC	Gateway	APA	Radar	Camera	ADAS	B0	E1	E1	E1	E1	E2	E2	E2	E2	E3	E3+
控制器名称简写	序号	报文名称	报文ID	报文发送类型	报文周期	报文最大长度	报文使用长度	报文最小长度	报文使能标志值	所在网段	信号编号	EP信号简写	信号名称	信号名称（中文）	信号长度	起始字节位置	起始位位置(DEB)	精度	偏移量	Valeur_Min_S	Valeur_Max_S	信号类型	信号单位	信号值描述 (Dec，按照十进制定义)	信号使能标志值	Signal_Tx_Init_Value（发送初始值）	Signal_Rx_Init_Value	Signal_Forbidden_Value	Signal_Invalid_Value	Signal_Indisponible_Value（无效值）	备注	处理方式	源节点 source node	踏信号Source signal name	电动助力转向	电子稳定系统	网关	自动泊车	雷达	摄像头	ADAS控制器	C10TD-MT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15TD-DCT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15T-DCT	C10TD-DCT	C10TD-DCT（2019.11）
EPS	2	EPS_2F5_PSA1	0x2F5	Periodique	10	7	7	2	1 if CPK or CAV1-DAE or LXA	HS1																								Tx	Rx		Rx		Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM1469	CHKSUM_TRME_DYN_DAE	DAE frame dynamic checksum	校验值	4	1	7	—	—	—	—	BMP	—	Please refer to reference specification.	1 if CPK or CAV1-DAE	—	—	—	—	—	ChkInit_constant=0x4				Tx	Rx		Rx		Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM1470	CPT_PROCESS_4B_DAE	4bits compute process counter for DAE	滚动计数	4	1	3	1	0	0	15	UNM	—	Non applicable	1 if CPK or CAV1-DAE	0x0	—	—	—	—				Tx	Rx		Rx		Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM1776	CPLE_VOLANT_OPTMSE	Optimized steering wheel torque	轮转向扭矩	8	2	7	0.1	0	-10	10	SNM	N.m	Non applicable	1 if CPK	0x7F	—	0x65-0x7E; 0x80-0x9B	0x7F	—				Tx			Rx		Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM1987	ETAT_DAE_CPK	DAE status for Citypark	自动泊车DAE状态	2	3	6	—	—	—	—	BMP	—	0：Unavailable 1：Available 2：Control in progress 3：Invalid	1 if CPK	0b00	—	—	0b11	0b000				Tx			Rx		Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM1705	CAUSE_DESACTIV_CPK	Citypark inhibition cause	自动泊车禁止原因	3	3	4	—	—	—	—	BMP	—	0：No control interruption 1：Pick up driver 2：Vehicle speed too high 3：Angular error too high 4：Obstacle at the wheel 5：Manoeuvring number too high 6：DAE thermal safety catch 7：Other faults	1 if CPK	0b000	—	—	—	—				Tx			Rx		Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM1624	ANGLE_COLONNE	EPS column angle	EPS管柱角度	16	4	7	0.1	0	-1630	1630	SNM	Degree	Non applicable	1 if CAV1-DAE or LXA	0x0	—	0x3FAD-0x7FFE; 0x8000-0xC053	0x7FFF	—				Tx	Rx				Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM2730	VITESSE_COLONNE	EPS column speed	EPS管柱速度	12	6	7	1	—	-2000	2000	SNM	Degree/s	Non applicable	1 if CAV1-DAE	0x0	—	0x7D1-0x7FE; 0x800-0x82F	0x7FF	—				Tx	Rx				Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM3303	ETAT_DAE_CAV3_VIRTUEL	DAE state for Virtual CAV3	虚拟CAV3的DAE状态	3	7	3	—	—	—	—	BMP	—	0：Init 1：Supply cut off 2：Waiting for a new offset 3：EPS works with the ESC offset 4：EPS works with calibrated offset 5：EPS works with self-determined offset 6：Reserved 7：INVALID	1 if ESC and CAV3_VIRTUEL	0b000	—	0b110	0b111	—				Tx					Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM2032	ETAT_SECU_ANGLE_COL	Column angle safe state	管柱角度的安全状态	1	7	0	—	—	—	—	BMP	—	0：Column angle unsafe 1：Column angle safe	1 if CAV1-DAE or LXA	0b0	—	—	—	—				Tx	Rx				Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
EPS	3	EPS_495_PSA1	0x495	Periodique	100	4	3	2	1 (all configurations)	HS1																								Tx		Rx			Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM1775	CPLE_VOLANT	Steering wheel torque	方向盘转矩	8	1	7	0.25	0	-32	31.5	SNM	N.m	Non applicable	1 (all configurations)	0x7F	—	—	0x7F	—				Tx					Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM1985	ETAT_DA_2	Power steering status	动力转向状态	2	2	7	—	—	—	—	BMP	—	0：No request to light lamp 1：Request to light red lamp 2：Request to light orange lamp 3：Reserved	1 if AEE2010	0b00	—	—	—	—			IC (接收)		Tx		Rx			Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM1963	EPS_STATE_LKA	State of EPS for LKA function	LKA功能的EPS状态	3	3	4	—	—	—	—	BMP	—	0：unauthorized 1：authorized 2：available 3：active 4：defect 5：Reserved 6：Reserved 7：Reserved	1 if LXA	0x0	—	0b101; 0b110; 0b111	—	—				Tx					Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM2662	STEERWHL_HOLD_BY_DRV	State indicating if the driver holds steering wheel or not	司机保持转向或非转向的状态指示	1	3	1	—	—	—	—	BMP	—	0：no steering activity detected from the driver torque 1：steering activity detected from the driver torque	1 if LXA	0x0	—	—	—	—				Tx					Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM2696	TRQ_LIMIT_STATE	Torque limitation state if the DAE limit the apply torque	如果DAE限制的扭矩限制状态	1	3	0	—	—	—	—	BMP	—	0：no saturation 1：Saturation effective	1 if LXA	0x0	—	—	—	—				Tx					Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
Gateway	9	GW_208_PSA1	0x208	Periodique	10	8		6	1 (all configurations)	HS1																						信号路由			Rx	Rx	Tx		Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P000	REGIME_MOTEUR	EMS_Engine RPM	发动机转速	16	1	7	0.125	0	0	8191.75	UNM	RPM	—	1 (all configurations)	0xFFFF	—	—	0xFFFF	—	网关转发	网关转发	EMS	(0x083)EMS_EngSpd	Rx	Rx	Tx		Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P003	COUPLE_REEL	EMS_Actual torque	实际扭矩	8	3	7	2	-100	-100	408	UNM	N.m	—	1 (all configurations)	0x32	—	—	0xFF	—	网关转发	网关转发	EMS	(0x086)EMS_EngActualFlwTorque	Rx	Rx	Tx		Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P002	VOLONTE_COND	EMS_Driver request	驾驶员需求	8	4	7	0.5	0	0	100	UNM	%	—	1 (all configurations)	0x0	—	0xC9-0xFE	0xFF	—	网关转发	网关转发	EMS	EMS5(0x0E0)/EMS_ActPedalPos	Rx	Rx	Tx		Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P042	DIAG_MUX_ON	EMS_DiagMuxOn	诊断模式	1	5	6	—	—	—	—	BMP	—	0：No communication diagnostic 1：Communication diagnostic on	1 (all configurations)	0b0	according supplier strategy	—	—	—	网关处理：GW判断0x0E0报文EMS_EngRunning Status为3:Engine_RUN时，GW发送P042为1，other value P042为0	网关处理	EMS	EMS5(0x0E0)/EMS_EngRunningStatus	Rx	Rx	Tx		Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P014	CONTACT_FREIN2	Brake secondary contact	制动踏板是否踩下	1	5	1	—	—	—	—	BMP	—	0：Brake pedal released 1：Brake pedal pressed	1 (all configurations)	0b0	—	—	—	—	EMS接硬线信号后，网关转发至CAN上	网关转发	EMS	EMS5(0x0E0)/EMS_BrakePedal	Rx	Rx	Tx			Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
Gateway	11	GW_3F1_PSA1	0x3F1	Mixte	50	8		3	1 if STTd or LXA	HS1																						在E3-C10TD配置下，网关发送该条报文给摄像头					Tx			Rx	Rx								√	√
											PM1411	DMD_DELEST_DA	Power steering power cut request	动力转向切断请求	1	1	2	—	—	—	—	BMP	—	0：Not request 1：Power cut request	1 if STTd	0b0	according supplier strategy	—	—	—	网关处理						Tx			Rx	Rx								√	√
											PM2146	LKA_STATE	General state of LKA function	LAK功能一般状态	3	5	4	—	—	—	—	BMP	—	0：Unavailable 1：Unselected 2：Selected 3：Autorized 4：Active 5：Defect 6：Collision risk 7：Reserved	1 if LXA	0x000	to be defined	0b111	—	—	网关发送固定值0x000							Tx			Rx	Rx								√	√
											PM2147	LKA_TRQ_FACT_REQ	Coefficient to regulate EPS applied torque	EPS应用扭矩系数	7	6	7	0.01	0	0	1	UNM	—	Non applicable	1 if LXA	0x7F	to be defined	0x65-0x7D	0x7F	0x7E	网关发送固定值0x000							Tx			Rx	Rx								√	√
											PM3069	LKA_ACTIVATION	Permit to know if EPS is drive by LKA o LPA function	LKA或LPA功能允许	1	6	0	—	—	—	—	BMP	—	0：LKA function 1：LPA function	1 if LXA	0b0	to be defined	—	—	—	网关发送固定值0x000							Tx			Rx	Rx								√	√
											PM3068	COLUMN_ANGLE_SETPOINT	Column angle setpoint send from BSI to EPS	计算角度	14	7	7	0.1	0	-780	780	SNM	Degree	Non applicable	1 if LXA	0x0	to be defined	0x21B7-0x2000; 0x1E79-0x1FFF	—	—	网关发送固定值0x000							Tx			Rx	Rx								√	√
											PM3192	TRAILER_DETECTION	Trailer Present	拖车稳定系统使用状态	1	1	7	—	—	—	—	BMP	—	Non applicable	0：Trailer absence 1：Trailer presence	1 if ESC	0b0	—	—	0b1	无拖车功能，发送初始值							Tx			Rx	Rx								√	√
											PM1410	DMD_DELEST_EASYMOVE	EASYMOVE power cut request	EASYMOVE供电切断请求	1	1	3	—	—	—	—	BMP	—	Non applicable	0：Not request 1：Power cut request	1 if ESC and EASYMOVE and STTD	0b0	—	—	—	此信号为PSA电源管理请求，请求为BSI发给ESC的，DFM依据自己的电源管理而定，DFM一直发默认值0x0							Tx			Rx	Rx								√	√
											PM1412	DMD_DELEST_ABS_ESP	ABS ESP power cut request	ABS ESP供电切断请求	1	1	1	—	—	—	—	BMP	—	Non applicable	0：Not request 1：Power cut request	1 if (ABS or ESC) and STTD	0b0	—	—	—	此信号为PSA电源管理请求，请求为BSI发给ESC的，DFM依据自己的电源管理而定，DFM一直发默认值0x0							Tx			Rx	Rx								√	√
											PM2781	CHKSUM_TRME	checksum	校验和	4	2	7	1	0	0	15	UNM	—	Non applicable	—	—	—	—	—	—	ChkInit_constant=0x4							Tx			Rx	Rx								√	√
											PM2834	CPT_PROCESS	4bits compute process counter	滚动计数	4	2	3	—	—	—	—	BMP	—	Please refer to reference specification.	—	—	—	—	—	—	—							Tx			Rx	Rx								√	√
											PM2955	REQ_DECON_ASR	ASR connection/disconnection demand	ASR连接/不连接命令（ESC OFF开关指令）	1	3	7	—	—	—	—	BMP	—	Non applicable	0：No ASR disconnection requested 1：ASR disconnection requested	1 if ESC	0b0	—	—	—	DFM一直发默认值0x0							Tx			Rx	Rx								√	√
											PM3270	ACPK_VAL_REQUEST_BSI	Dead man dedicated push button status incoming from BSI	自动泊车功能开关	2	8	1	—	—	—	—	BMP	—	Non applicable	0：No request 1：Request 2：Unconfigured 3：Fault	1 if ESC or CPK4	0b00	0	—	—	—	有APA配置，网关发默认值2； 无APA配置，网关发默认值0							Tx			Rx	Rx								√	√
ADAS	11	ADAS_3F2_PSA1	0x3F2	Mixte	50	8		3	1 if STTd or LXA	HS1																								Rx	Rx	Tx	Rx			Tx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM1411	DMD_DELEST_DA	Power steering power cut request	动力转向切断请求	1	1	2	—	—	—	—	BMP	—	0：Not request 1：Power cut request	1 if STTd	0b0	according supplier strategy	—	—	—							Rx		Tx				Tx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM2146	LKA_STATE	General state of LKA function	LAK功能一般状态	3	5	4	—	—	—	—	BMP	—	0：Unavailable 1：Unselected 2：Selected 3：Autorized 4：Active 5：Defect 6：Collision risk 7：Reserved	1 if LXA	0x000	to be defined	0b111	—	—							Rx		Tx				Tx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√

ECU	Message Information 报文信息										Signal Information 信号信息																								网络节点							车型配置										
	Serial Number	Msg Name	Msg ID(hex)	Msg Send Type	Msg Cycle Time (ms)	Frame_Max_Lgth	Frame_Used_Lgth	Frame_Min_Lgth	Frame_enabling_flag_Value	Net_Name	Signal_CodeID	Abbr.	Signal Name	Signal Name	Signal Length	Start Byte Position	Start Bit Position(MSB)	Resolution	Offset	Range 范围（Dec）		Signal_Type	Signal_Phy_Unit_eng	Signal_State_eng	Signal_enabling_flag_Value	PROD_INIT	CONS_INIT	Valeur_Interdite_S	Valeur_Invalide_S	Valeur_Indisponible_S	Remark 备注	process method	信号对应关系		EPS	ESC	Gateway	APA	Rada	Camera	ADAS	E0	E1	E1	E1	E1	E2	E2	E2	E2	E3	E3+
控制器名称简写	序号	报文名称	报文ID	报文发送类型	报文周期	报文最大长度	报文使用长度	报文最小长度	报文使能标志值	所在网段	信号编号	EP信号简写	信号名称	信号名称（中文）	信号长度	起始字节位置	起始位位置(MSB)	精度	偏移量	Valeur_Min_S	Valeur_Max_S	信号类型	信号单位	**信号值描述 (Dec，按照十进制定义)**	信号使能标志值	Signal_Tx_Init_Value（发送初始值）	Signal_Rx_Init_Value	Signal_Forbidden_Value	Signal_Invalid_Value	Signal_Unavailable_Value（无效值）	备注	处理方式	源节点 source node	源信号Source signal name	电动助力转向	电子稳定系统	网关	自动泊车	雷达	摄像头	ADAS控制器	C10TD-MT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15TD-DCT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15T-DCT	C10TD-DCT	C10TD-DCT（2019.11）
											PM2147	LKA_TRQ_FACT_REQ	Coefficient to regulate EPS applied torque	EPS应用扭矩系数	7	6	7	0.01	0	0	1	UNM	—	Non applicable	1 if LXA	0x7F	to be defined	0x65-0x7D	0x7F	0x7E					Rx		Tx				Tx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM3069	LXA_ACTIVATION	Permit to know if EPS is drive by LKA o LPA function	LKA或LPA功能允许	1	6	0	—	—	—	—	BMP	—	0：LKA function 1：LPA function	1 if LXA	0b0	to be defined	—	—	—					Rx		Tx				Tx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM3068	COLUMN_ANGLE_SETPOINT	Column angle setpoint send from BSI to EPS	计算角度	14	7	7	0.1	0	-780	780	SNM	Degree	Non applicable	1 if LXA	0x0	to be defined	0x2187-0x2000; 0x1E79-0x1FFF	—	—					Rx		Tx				Tx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM3192	TRAILER_DETECTION	Trailer Present	拖车稳定系统使用状态	1	1	7	—	—	—	—	BMP	Non applicable	0：Trailer absence 1：Trailer presence	1 if ESC	0b0	—	—	—	0b1						Rx	Tx				Tx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM1410	DMD_DELEST_EASYMOVE	EASYMOVE power cut request	EASYMOVE供电切断请求	1	1	3	—	—	—	—	BMP	Non applicable	0：Not request 1：Power cut request	1 if ESC and EASYMOVE and STTD	0b0	—	—	—	—						Rx	Tx				Tx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM1412	DMD_DELEST_ABS_ESP	ABS ESP power cut request	ABS ESP供电切断请求	1	1	1	—	—	—	—	BMP	Non applicable	0：Not request 1：Power cut request	1 if (ABS or ESC) and STTD	0b0	—	—	—	—						Rx	Tx				Tx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM2781	CHKSUM_TRME	checksum	校验值	4	2	7	1	0	0	15	UNM	Non applicable	Non applicable	—	—	—	—	—	—	ChkInit_constant=0x4				Rx	Rx	Tx	Rx			Tx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM2834	CPT_PROCESS	4bits compute process counter	滚动计数	4	2	3	—	—	—	—	BMP	—	Please refer to reference specification.	—	—	—	—	—	—	—				Rx	Rx	Tx	Rx			Tx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM2955	REQ_DECON_ASR	ASR connection/disconnection demand	ASR连接/不连接命令（ESC OFF开关指令）	1	3	7	—	—	—	—	BMP	Non applicable	0：No ASR disconnection requested 1：ASR disconnection requested	1 if ESC	0b0	—	—	—	—	DFM一直发默认值0x0					Rx	Tx				Tx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM3270	ACPK_VAL_REQUEST_BSI	Dead man dedicated push button status incoming from BSI	自动泊车功能开关	2	8	7	—	—	—	—	BMP	Non applicable	0：No request 1：Request 2：Unconfigured 3：Fault	1 if ESC or CPK4	0b00	0	—	—	—	除了E3配置，网关发送初始值，在E3配置下，camera按照接收的3F1报文转发					Rx	Tx	Rx			Tx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
Gateway	12	GW_412_PSA1	0x412	Mixte	50	8		8	1 if Multimode or Bimode	HS1																					信号路由				Rx	Rx	Tx	Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P910	ETAT_OUVRANTS	BCM_Opening states	车门状态	5	7	7	—	—	—	—	BMP	—	0XXXX：Boot closed 行李箱关 1XXXX：Boot open行李箱开 X0XXX：ARD closed右后车门关 X1XXX：ARD open 右后车门开 XX0XX：ARG closed 左后车门关 XX1XX：ARG open左后车门开 XXX0X：Passenger closed 右前车门关 XXX1X：Passenger open右前车门开 XXXX0：Driver closed 左前车门关 XXXX1：Driver open 左前车门开	1 if ESC and (ADEC or EASYMOVE)	0b00000		—	—	—	网关处理	网关处理	BCM(0x23A)	BCM_TrunkSt、 BCM_LFDoorSwitchSt、 BCM_RFDoorSwitchSt、 BCM_RRDoorSwitchSt、 BCM_LRDoorSwitchSt、 BCM_TrunkSt		Rx	Tx	Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
Gateway	13	GW_432_PSA1	0x432	Periodique	50	8		4	1 if AEE2010	HS1																					信号路由				Rx	Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P214	REVEIL_PRINCIPAL	Main wake up	主唤醒	2	1	7	—	—	—	—	BMP	—	0：Invalid RCD 1：No main wake up request 2：Main wake up request 3：Not valid	1 if ABS or ESC	0b00		—	0b11	—	RCD唤醒功能，需网关实现RCD功能，网关根据Lgnition Lock状态直接发送		_	_		Rx	Tx			Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P368	ETAT_PRINCIP_SEV	GW_BCM_SEV main state	点火开关状态	2	7	1	—	—	—	—	BMP	—	00：Stop(OFF) 01：Contact(ON) 10：Start 11：Reserved	1 if AEE2010	0b00	according supplier strategy	0b11	—	—	网关转发	网关处理	BCM	BCM3'（0x33C）BCM_IgnitionSt	Rx	Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
Gateway	14	GW_552_PSA1	0x552	Mixte	1000	8		8	1 if AEE2010	HS1																					信号路由				Rx	Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P325	CPT_TEMPOREL	Vehicle time counter	车辆时间计数	32	1	7	0.1	0	0	429496729.3	UNM	s	Non applicable	1 if AEE2010	0xFFFFFFFE	according supplier strategy	—	0xFFFFFFFF	0xFFFFFFFE	网关处理发送	网关处理，GW详细定义			Rx	Rx	Tx		Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P015	KILOMETRAGE	number of kilometer	里程	24	5	7	1	0	0	16777214	UNM	km	Non applicable	1 if AEE2010	0x0 then copy the Last memorised value	according supplier strategy	—	0xFFFFFF	—	网关转发	网关处理	EMS8	EMS_TotalOdmeter（0x305）	Rx	Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P326	COMPTEUR_RAZ_GCT	Temporal counter Reset counter	暂时置位计数	8	8	7	1	0	0	253	UNM	Non applicable	Non applicable	1 if AEE2010	0xFE	according supplier strategy	—	0xFF	0xFE	网关处理发送	网关处理	_	_	Rx	Rx	Tx		Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
Gateway	16	GW_572_PSA1	0x572	Periodique	100	8		2	1 (all configurations)	HS1																					信号路由				Rx	Rx	Tx	Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM1682	BOUC_CEINT_COND	IC_seat bealt driver state	驾驶员安全带状态	2	1	7	—	—	—	—	BMP	—	0：indeterminate 1：seat bealt not put 2：seat bealt put 3：invalid	1 if ESC and EASYMOVE	0b00	—	—	—	—	网关处理	网关处理	IC(0x320)	IC_DriverBeltSwitchSig		Rx	Tx	Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
EPS	19	EPS_305_PSA1	0x305	Periodique	10	7	7	5	1 if ESC and CAV3-virtual	HS1																					骡子车阶段，GW不需要发送，SAS使用PSA的件，且SAS与ESC同一个网段；量产车型，EPS发送方向盘转角相关信号至ESC，ESC不发送该报文				Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P537	ANGLE_VOLANT	Steering wheel angle	转向角信号	16	1	7	0.1	0	-780	780	SNM	Degree	Non applicable	1 if ESC and CAV1	0x0	according supplier strategy	0x1E79-0x7FFE; 0x8000-0xE187	0x7FFF	—			_	_	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P538	VITESSE_ROT_VOL	Steering wheel rotation speed	转向旋转速度	8	3	7	4	0	0	1016	UNM	Degree/s	Non applicable	1 if ESC and CAV1	0x0	according supplier strategy	—	0xFF	—			_	_	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P591	SENS_ROT_VOL	Steering wheel sensor direction	转向传感器方向	1	4	7	—	—	—	—	BMP	—	0：Positive angles, increase of wheel angle： counter 1：Negative angles, decrease of wheel angle： clockwi	1 if ESC and CAV1	0b0	according supplier strategy	—	—	—			_	_	Tx	Rx	Rx		Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P848	CODE_DEFAUT_VOL	SWS fault code	SWS故障码	4	4	6	—	—	—	—	BMP	—	0000：No default or no more failure 0001：Detected failure by ESP on SWS rotation speed (if 0010：Detected failure by ESP on SWS angle (if SWS calib 0011：Detected failure by ESP on SWS angle and rotation XXXX：Internal failures detected by SWS (if calibration	1 if ESC and CAV1	0b0000	—	—	—	—			_	_	Tx	Rx	Rx		Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P953	TRIM_VOL	SWS trim	SWS修正	1	4	2	—	—	—	—	BMP	—	0：SWS not trimmed 1：SWS trimmed	1 if ESC and CAV1	0b1	—	—	—	—			_	_	Tx	Rx	Rx			Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P820	CALIBRATION_VOL	SWS calibration	SWS标定	1	4	1	—	—	—	—	BMP	—	0：Sensor not calibrated 1：Sensor is calibrated	1 if ESC and CAV1	0b1	according supplier strategy	—	—	—			_	_	Tx	Rx	Rx			Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P903	ETAT_CAPT_VOL	Internal SWS status	SWS内部状态	1	4	0	—	—	—	—	BMP	—	0：Sensor faulty 1：Sensor is OK	1 if ESC and CAV1	0b1	0b0	—	—	—			_	_	Tx	Rx	Rx		Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P846	CHKSUM_VOL	SWS checksum	校验值	4	5	7	—	—	—	—	BMP	—	Please refer to reference specification.	1 if ESC and CAV1	Non applicable	according supplier strategy	—	—	—	chksum = higher nibble (alpha) XOR lower nibble (alpha) XOR (Cpt_angle_vol) avec alpha = lower byte (Angle_volant) XOR higher byte (Angle_volant) XOR (vitesse_rot_vol) XOR (octet 4 de la trame 305) avec higher nibble = moitié de poids fort de l'octet alpha lower nibble = moitié de faible de l'octet alpha		_	_	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P871	CPT_PROCESS_4B_A_VOL	4 bits Compute process counter for SWS	滚动计数	4	5	3	1	0	0	15	UNM	—	Non applicable	1 if ESC and CAV1	0x0	according supplier strategy	—	—	—			_	_	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM2054	FLG_INIT_AVOL	Initialization steering Wheel angle flag	初始转向角度标志	1	7	7	—	—	—	—	BMP	—	0：steering wheel angle available 1：steering wheel angle memorized	1 if ESC and CAV1	0b1	according supplier strategy	—	—	—			_	_	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM2053	FLG_AVOL_ICN	Absolute Steering Wheel angle accurate	绝对转向角度	1	7	6	—	—	—	—	BMP	—	0：Valid value in the range 1：Valid but uncertain value	1 if ESC and CAV1	0b1	according supplier strategy	—	—	—			_	_	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√

ECU	Message Information 报文信息										Signal Information 信号信息																								网络节点							车型配置										
	Serial Number	Msg Name	Msg ID(hex)	Msg Send Type	Msg Cycle Time (ms)	Frame_Max_Lgth	Frame_Used_Lgth	Frame_Min_Lgth	Frame_enabling_flag_Value	Net_Name	Signal_CodeID	Abbr.	Signal Name	Signal Name	Signal Length	Start Byte Position	Start Bit Position(MSB)	Resolution	Offset	Range 范围（Dec）		Signal_Type	Signal_Phy_Unit_eng	Signal_State_eng	Signal_enabling_flag_Value	PROD_INIT	CONS_INIT	Valeur_Interdite_S	Valeur_Invalide_S	Valeur_Indisponible_S	Remark 备注	process method	信号对应关系		EPS	ESC	Gateway	APA	Rada	Camera	ADAS	E0	E1	E1	E1	E1	E2	E2	E2	E2	E3	E3+
控制器名称简写	序号	报文名称	报文ID	报文发送类型	报文周期	报文最大长度	报文使用长度	报文最小长度	报文使能标志值	所在网段	信号编号	EP信号简写	信号名称	信号名称（中文）	信号长度	起始字节位置	起始位位置(MSB)	精度	偏移量	Valeur_Min_S	Valeur_Max_S	信号类型	信号单位	信号值描述 (Dec，按照十进制定义)	信号使能标志值	Signal_Tx_Init_Value（发送初始值）	Signal_Rx_Init_Value	Signal_Forbidden_Value	Signal_Invalid_Value	Signal_Unavailable_Value（无效值）	备注	处理方式	源节点 source node	源信号Source signal name	电动助力转向	电子稳定系统	网关	自动泊车	雷达	摄像头	ADAS控制器	C10TD-MT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15TD-DCT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15T-DCT	C10TD-DCT	C10TD-DCT（2019.11）
											PM2953	ANGLE_VOLANT_ORIGINE	indication about producer of steering wheel information		2	7	5	—	—	—	—	BMP	—	0：estimator 1：CAV3 2：integrated CAV3 3：other	1 if ESC and CAV1	0b00	according supplier strategy	—	—	—			_	_	Tx	Rx	Rx		Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
ESC	20	ESC_30D_PSA1	0x30D	Periodique	20	8	8	8	1 if ABS or ESC	HS1																					信号路由				Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P263	VITESSE_ROUE_AVG_NF	No filtered front left wheel speed	未过滤过的左前轮速	16	1	7	0.01	0	0	655.33	UNM	km/h	Non applicable	1 if ABS or ESC	0xFFFE	according supplier strategy	—	0xFFFF	0xFFFE	网关处理		TCU/EMS(接收)		Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P264	VITESSE_ROUE_AVD_NF	No filtered front right wheel speed	未过滤过的右前轮速	16	3	7	0.01	0	0	655.33	UNM	km/h	Non applicable	1 if ABS or ESC	0xFFFE	according supplier strategy	—	0xFFFF	0xFFFE	网关处理		TCU/EMS(接收)		Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P265	VITESSE_ROUE_ARG_NF	No filtered rear left wheel speed	未过滤过的左后轮速	16	5	7	0.01	0	0	655.33	UNM	km/h	Non applicable	1 if ABS or ESC	0xFFFE	according supplier strategy	—	0xFFFF	0xFFFE	网关处理		TCU/EMS(接收)		Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P266	VITESSE_ROUE_ARD_NF	No filtered rear right wheel speed	未过滤过的右后轮速	16	7	7	0.01	0	0	655.33	UNM	km/h	Non applicable	1 if ABS or ESC	0xFFFE	according supplier strategy	—	0xFFFF	0xFFFE	网关处理		TCU/EMS(接收)		Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
ESC	21	ESC_34D_PSA1	0x34D	Periodique	20	8	8	5	1 if ESC	HS1 ; HS2																					信号路由				Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											FP0514	ESP_DECONNECTE	ASR-ESP disconnected	ESC OFF开关状态	1	1	7	—	—	—	—	BMP	—	0：Connected by the driver 1：Disconnected by the driver	1 if ESC	0b0	to be defined	—	—	—	网关接收0x0,就转发0x0; 网关接收0x1,就转发0x1;		IC（接收）		Rx	Tx	Rx	Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											FP0527	REQ_LAMPE_DEF_ESP	Request to light ASR-ESP fault lamp	ESC故障灯点亮请求	1	1	4	—	—	—	—	BMP	—	0：no request 1：switch on request	1 if ESC	0b1	to be defined	—	—	—	网关需转发给仪表，仪表接收信号转发关系待讨论		IC（接收）		Rx	Tx	Rx	Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P157	CPT_PROCESS_4B_ESP	4 bits Compute process counter for ESP		4	6	3	1	0	0	15	UNM	—	Non applicable	1 if ESC	0x0	—	—	—	—	_		_	_		Tx			Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P353	REGUL_ESP_SEUL	ESP in regulation	ESC在工作	1	7	4	—	—	—	—	BMP	—	0：No regulation 1：Regulation active	1 if ESC	0b0	—	—	—	—	当P353=0且P147=0时，网关发送0； 当P353=1或P147=1时，网关发送1；		IC（接收）			Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											FP0523	REGUL_MSR	MSR in regulation	MSR工作	1	7	3	—	—	—	—	BMP	—	0：No regulation 1：Regulation active	1 if ESC	0b0	—	—	—	—	信号定义不同，网关需要处理 当P352=0且FP0523=0时，网关发送1； 当P352=1或FP0523=1时，网关发送0；		IC（接收）			Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P352	REGUL_ASR	ASR in regulation	TCS工作	1	7	2	—	—	—	—	BMP	—	0：No regulation 1：Regulation active	1 if ESC	0b0	—	—	—	—	信号定义不同，网关需要处理 当P352=0且FP0523=0时，网关发送1； 当P352=1或FP0523=1时，网关发送0；		IC（接收）			Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM1413	PENTE_STATIQUE	Static slope	静态坡道	6	8	5	1	-30	-30	30	UNM	%	Non applicable	1 if ESC	0x3E	—	0x3D	0x3F	0x3E	_		EMS(接收)			Tx	Rx	Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
ESC	22	ESC_38D_PSA1	0x38D	Periodique	40	8	8	5	1 if ABS or ESC	if ABS HS1 only; if ESP HS1 and																					信号路由				Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P010	VITESSE_VEHICULE_ROUES	Vehicle speed (wheel sensor)	车速（轮速传感器）	16	1	7	0.01	0	0	655.34	UNM	km/h	Non applicable	1 if ABS or ESC	0xFFFF	VEH_SPD_INIT	—	0xFFFF	—	网关转发		EMS/TCU/IC等		Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM2849	CPT_PROCESS_4B_38D	4 bits compute process counter for UC brake	计数器	4	6	7	1	0	0	15	UNM	—	Non applicable	1 if ABS or ESC	0x0	according supplier strategy	—	—	—	_		_	_	Rx	Tx	Rx		Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P607	CHKSUM_TRME_DYN_UC_FREIN	ABR dynamic vehicle frame checksum	校验值	4	6	3	—	—	—	—	BMP	—	Please refer to reference specification.	1 if ABS or ESC	—	according supplier strategy	—	—	—	ChkInit_constant=0x8		_	_	Rx	Tx	Rx		Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM2643	SENS_ROULAGE	Vehicule driving direction	行驶方向	2	7	5	—	—	—	—	BMP	—	0：Undefined 1：Front toward 2：Rear toward 3：Invalid	1 if ABS or ESC	0b00	—	—	0b11	—	ADAS使用		_	_		Tx		Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											FP0657	VVH_INDISP	Vehicle speed unavailability flag	车速可靠位	2	7	3	—	—	—	—	BMP	—	0：Invalid 1：Speed informations available 2：Speed informations unavailable 3：Invalid	1 if ABS or ESC	0b10	—	—	0b00; 0b11	—	车速信号有效位					Tx	Rx		Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
ESC	23	ESC_3CD_PSA1	0x3CD	Periodique	10	8	8	8	1 if ABS or ESC	HS1																					信号路由				Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											FP0501	ACCEL_LAT	Lateral acceleration	横向加速度	16	1	7	0.05	0	-15	15	SNM	m/s2	Non applicable	1 if ESC	0x0	according supplier strategy	0x8000-0xFED3; 0x012D-0x7FFE	0x7FFF	—	网关转发		ACU(接收)		Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P532	VITESSE_LACET	Yaw speed	横摆角速度	16	3	7	0.1	0	-100	100	SNM	Degree/s	Non applicable	1 if ESC	0x0	according supplier strategy	0x03E9-0x7FFE; 0x8000-0xFC17	0x7FFF	—	网关转发		ACU(接收)		Rx	Tx	Rx	Rx		Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P225	CONTACT_FREIN3_HS	Brake pedal disabled UC Brake	制动踏板是否有效标识 0-制动踏板状态正常 1-制动踏板状态异常	1	5	5	—	—	—	—	BMP	—	0：Main brake switch OK 1：Main brake switch not OK	1 if ABS or ESC	0b0		—	—	—	网关转发		—	—		Tx	Rx		Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P515	PRESSION_MAITRE_CYL	TMC pressure	主缸压力	12	6	7	0.1	-55	-55	354.4	UNM	Bar	Non applicable	1 if ESC	0x226		—	0xFFF	—	网关转发		EMS/TCU(接收)			Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM4164	CHKSUM_TRAME_4B_3CD	Frame checksum	校验值	4	8	7	—	—	—	—	BMP	—	Please refer to reference specification.	1 if ESC	—		—	—	—	ChkInit_constant=0xC		—	—		Tx	Rx		Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM4165	CPT_PROCESS_4B_3CD	4 bits compute process counter	计数器	4	8	3	1	0	0	15	UNM	—	Non applicable	1 if ESC	—		—	—	—	—		—	—		Tx	Rx		Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
ESC	24	ESC_50D_PSA1	0x50D	Periodique	100	8	8	1	1 if ABS or ESC	HS1																					信号路由				Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P351	REGUL_ABR	ABS in regulation	ABS工作状态	1	1	5	—	—	—	—	BMP	—	0：No regulation 1：Regulation active	1 if ABS or ESC	0b0		—	—	—	网关接收0x0,就转发0x0; 网关接收0x1,就转发0x1;		EMS/TCU/IC(接收）		Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											FP0526	REQ_LAMPE_DEF_ABR	Request to light ABS fault lamp	ABS故障灯	1	1	0	—	—	—	—	BMP	—	0：no request 1：switch on request	1 if ABS or ESC	0b1		—	—	—	网关接收0x0,就转发0x0; 网关接收0x1,就转发0x1;		IC(接收）			Tx	Rx		Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
ESC	26	ESC_3AD_PSA1	0x3AD	Periodique	20	8	8	8	1 if ESC and (EASYMOVE or CPK4)	HS1																					信号路由					Tx	Rx	Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P337	ETAT_FNCT_FREIN_STATION	Park brake function status		3	4	2	—	—	—	—	BMP	—	0：Park brake released EPB已释放 1：Park brake locked EPB已驻车（非使用最大驻力车） 2：Park brake static locking in progress EPB在静态驻车过程中 3：Park brake static releasing in progressEPB在静态释放过程中 4：Dynamic braking in progressEPB在动态驻车过程中 5：Park brake locked at maximum strees value (long tiEPB使用最大驻力的已驻车 6：Reserved 7：Undefined	1 if ESC and EASYMOVE	0b000		0b110	—	—	网关接收到P337=000转发0； 网关接收到P337=001/101转发1； 网关接收到P337=010转发2； 网关接收到P337=011转发3； 网关接收到P337=100转发4； 网关接收到P337=110转发5/6； 网关接收到P337=111转发7；		IC/DCT/EMS(接收）			Tx	Rx		Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
ESC	34	ESC_2ED_PSA1	0x2ED	Periodique	40	7	7	7	1 if ESC	HS1																										Tx		Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM3297	CHKSUM_FRAME_4B_2ED	Frame checksum	校验值	4	1	7	—	—	—	—	BMP	—	Please refer to reference specification.		—	—	—	—	—	ChkInit_constant=0xD		—	—		Tx		Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM3296	CPT_PROCESS_4B_2ED	4 bits process counter	计数器	4	1	3	1	0	0	15	UNM	—	Non applicable		—	—	—	—	—	—		—	—		Tx		Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM3288	FAULT_PULS_CNT_FL	Front Left pulse counter malfunction	左前轮齿圈脉冲故障	1	2	7	—	—	—	—	BMP	—	0：No Fault 1：Fault		0b0	—	—	—	—	—		—	—		Tx		Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√

ECU	Message Information 报文信息										Signal Information 信号信息																								网络节点							车型配置										
	Serial Number	Msg Name	Msg ID(hex)	Msg Send Type	Msg Cycle Time (ms)	Frame_Max_Lgth	Frame_Used_Lgth	Frame_Min_Lgth	Frame_enabling_flag_Value	Net_Name	Signal_CodeID	Abbr.	Signal Name	Signal Name	Signal Length	Start Byte Position	Start Bit Position(MSB)	Resolution	Offset	Range 范围（Dec）		Signal_Type	Signal_Phy_Unit_eng	Signal_State_eng	Signal_enabling_flag_Value	PROD_INIT	CONS_INIT	Valeur_Interdite_S	Valeur_Invalide_S	Valeur_Indisponible_S	Remark 备注	process method	信号对应关系		EPS	ESC	Gateway	APA	Rada	Camera	ADAS	E0	E1	E1	E1	E1	E2	E2	E2	E2	E3	E3+
控制器名称简写	序号	报文名称	报文ID	报文发送类型	报文周期	报文最大长度	报文使用长度	报文最小长度	报文使能标志值	所在网段	信号编号	EP信号简写	信号名称	信号名称（中文）	信号长度	起始字节位置	起始位位置(MSB)	精度	偏移量	Valeur_Min_S	Valeur_Max_S	信号类型	信号单位	信号值描述 (Dec，按照十进制定义)	信号使能标志值	Signal_Tx_Init_Value（发送初始值）	Signal_Rx_Init_Value	Signal_Forbidden_Value	Signal_Invalid_Value	Signal_Unavailable_Value（无效值）	备注	处理方式	源节点 source node	源信号Source signal name	电动助力转向	电子稳定系统	网关	自动泊车	雷达	摄像头	ADAS控制器	C10TD-MT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15TD-DCT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15T-DCT	C10TD-DCT	C10TD-DCT（2019.11）
											PM3289	PULS_CNT_WHEEL_FL	Pulse counter of front left wheel (96puls/rd)	左前轮齿圈脉冲（96plus/rd）	11	2	6	1	0	0	2047	UNM	—	Non applicable		0x000	—	—	—	—	—		—	—		Tx		Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM3290	FAULT_PULS_CNT_FR	Front right pulse counter malfunction	右前轮齿圈脉冲故障	1	3	3	—	—	—	—	BMP	—	0： No Fault 1： Fault		0b0	—	—	—	—	—		—	—		Tx		Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM3291	PULS_CNT_WHEEL_FR	Pulse counter of front right wheel (96puls/rd)	右前轮齿圈脉冲（96plus/rd）	11	3	2	1	0	0	2047	UNM	—	Non applicable		0x000	—	—	—	—	—		—	—		Tx		Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM3292	FAULT_PULS_CNT_RL	Rear Left pulse counter malfunction	左后轮齿圈脉冲故障	1	5	7	—	—	—	—	BMP	—	0： No Fault 1： Fault		0b0	—	—	—	—	—		—	—		Tx		Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM3293	PULS_CNT_WHEEL_RL	Pulse counter of rear left wheel (96puls/rd)	左后轮齿圈脉冲（96plus/rd）	11	5	6	1	0	0	2047	UNM	—	Non applicable		0x000	—	—	—	—	—		—	—		Tx		Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM3294	FAULT_PULS_CNT_RR	Rear Right pulse counter malfunction	右后轮齿圈脉冲故障	1	6	3	—	—	—	—	BMP	—	0： No fault 1： Fault		0b0	—	—	—	—	—		—	—		Tx		Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM3295	PULS_CNT_WHEEL_RR	Pulse counter of rear right wheel (96puls/rd)	右后轮齿圈脉冲（96plus/rd）	11	6	2	1	0	0	2047	UNM	—	Non applicable		0x000	—	—	—	—	—		—	—		Tx		Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
Gateway	43	GW_349_PSA1	0x349	Periodique	10	8		8	1 if ESC and BVA	HS1																					信号路由					Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P008	RAP_CIBLE_BVA	TCU_AGB Target position	自动变速箱目标档位	4	4	7	—	—	—	—	BMP	—	0： Declutched 1： Transmission range： 1 2： Transmission range： 2 3： Transmission range： 3 4： Transmission range： 4 5： Transmission range： 5 6： Transmission range： 6 7： Transmission range： 7 8： Transmission range： 8 9： Reverse 10： Neutral 11： Reserved 12： Reserved 13： Reserved 14： Reserved 15： range engaged doubtful	1 if ESC and BVA	0xF		0b1011- 0b1110	—	—	信号范围及定义不一致，需要网关处理转发	网关处理	TCU	TCU1（0x93）TCU_TargetGear		Rx	Tx		Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P007	POS_LEVIER_BV	TCU_Gear lever position	换挡手柄位置	4	4	3	—	—	—	—	BMP	—	0： P 1： R 2： N 3： D 4： Reserved 5： Reserved 6： Reserved 7： Reserved 8： Reserved 9： Reserved 10： Reserved 11： Manual mode / Reserved 12： Reserved 13： Reserved 14： Reserved 15： CMF disabled or unavailable	1 if ESC and BVA and ADEC	0b1111		0b0100- 0b1010; 0b1100- 0b1110	0b1111	—	信号定义及范围不一致，需要网关处理转发	网关处理	TCU	TCU_PRNDLStatus：档杆信息 0:Neutral 1:L range（实际不发出） 2:2 range （实际不发出） 3:3 range（实际不发出） 4:D range 5:Park 6:Unreliable档杆换挡过程中 7:Reverse 8:M 9:M+ A:M-		Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM2853	CHKSUM_TRME_DYN_V2_349	BV dynamic frame checksum	校验值	4	7	7	—	—	—	—	BMP	—	Please refer to reference specification.	1 if ESC and BVA	—	—	—	—	—	ChkInit_constant=0x9		—	—		Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											PM2842	CPT_PROCESS_4B_V2_349	4 bits Compute process counter for Gear Box	计数器	4	7	3	1	0	0	15	UNM	—	—	1 if ESC and BVA	—	—	—	—	—	—		—	—		Rx	Tx	Rx	Rx	Rx	Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
Gateway	45	GW_489_PSA1	0x489	Periodique	60	8		4	1 if ESC and (ASRPLUS_SELECT_KNOB or ASRPLUS_MODE_SELECTOR) and AX6)	HS1																						信号路由				Rx	Tx		Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
												GW_TCU_ATFailure	TCU_ATFailure	AT故障指示灯	1	2	7	1	0	—	—	BMP	—	0：没有故障 1：AT故障	—	0x0	0x0	—	—	—	直接转发	网关转发	TCU	TCU1（0x93）TCU_ATFailure			Tx		Rx		Rx				√	√			√	√	√	√
Gateway	46	GW_348_PSA1	0x348	Periodique	20	8		5	1 if ABS or ESC	HS1																					信号路由				Rx	Rx	Tx	Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
											P134	ETAT_MT	EMS_Engine state	发动机状态	4	6	3	—	—	—	—	BMP	—	0： Locked 1： Cut 2： Starting 3： Engine running 4： Stopped 5： Driven restart 6： Degraded go 7： Engine preparing 8： Reserved 9： Reserved 10： Autonomous starting 11： Reserved 12： Reserved 13： Autonomous restart 14： Reserved 15： Invalid	1 if ABS or ESC	0b0001		0b1000; 0b1001; 0b1011; 0b1100; 0b1110	0b1111	—	网关处理,详细处理见网关文档	网关处理	EMS	EMS_EngRunningStatus（0x0E0）	Rx	Rx	Tx	Rx	Rx		Rx	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√	√
												GW_TCU_GearEngagement	TCU_GearEngagement	输入离合器状态	1	5	5	1	0	0	1	BMP	—	0：未吸合（not clutched） 1：吸合（clutched）		0b0	—	—	—	—	转发TCU信号；	网关转发	TCU	TCU2(0x94)TCU_GearEngagement			Tx		Rx		Rx				√	√			√	√	√	√
												GW_TCU_DCTClutchStatus	TCU_DCTClutchStatus	离合器的状态	3	6	7	1	0	0	7	BMP	—	0：Fully Disengaged 1：Slip 2：non slip(incl.u-slip)		最近的一个值（last value）	—	—	—	—	转发TCU信号；	网关转发	TCU	TCU2(0x94)TCU_DCTClutchStatus			Tx		Rx		Rx				√	√			√	√	√	√
Gateway	52	GW_32D_PSA1	0x32D	Periodique	20	8	8	8	1 if ESC	HS2																					报文路由		报文路由				Tx		Rx	Rx	Rx								√	√	√	√
											PM1611	ACCEL_LONGI_CALIB	ACCEL_LONGI_CALIB	标定后的当前纵向加速度	12	1	7	0.02	-40.96	-40.96	40.92	UNM	m/s2	Non applicable	1 if ESC	0x800		—	0xFFF	—	—	网关转发	网关报文路由PSA2网段的32D报文				Tx		Rx	Rx	Rx								√	√	√	√
											PM2048	FA_ETAT_DECEL	ESC_AEB_Status	ESC执行AEB当前状态位	2	2	3	—	—	—	—	BMP	—	0： Inhibed 1： Wait 2： Active 3： Default	1 if ESC and (CAV3 or AEB2 or V_AEB)	0b0		—	—	—	—	网关转发					Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
											P485	EFFORT_FREIN	Braking_effort	ESC是否在加制动力	1	2	1	—	—	—	—	BMP	—	0： No brake force generated 1： Brake force generated	1 if ESC and (ACC_STOP or ACC30 or ACC_STOP_GO)	0b0		—	—	—	—	网关转发					Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
											PM3310	BRAKE_RELEASED_FAILSAFE	Message from ESC informing the perception system that ESC has detected a slip away and as a consequence is releasing the brakes. Driver is to be informed to take control over.	0-因为功能安全不需要释放制动 1-因为功能安全需要释放制动 （ACC S&G和ACC-STOP功能用）	1	3	7	—	—	—	—	BMP	—	0： No need to release brakes because of failsafe situation 1： ESC is releasing the brakes because of failsafe mode	1 if ESC and (ACC_STOP or ACC30 or ACC_STOP_GO)	0b0		—	—	—	—	网关转发					Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
											PM3259	VEHICLE_STANDSTILL	Vehicle detected as stationary for ACC	车辆是否静止	1	3	5	—	—	—	—	BMP	—	0：no_vehicle_standstill 1：vehicle_standstill	1 if ESC and ACC_STOP_GO	0b0		—	—	—	—	网关转发					Tx		Rx	Rx	Rx								√	√	√	√
											PM1607	ACC_ETAT_DECEL	ESC_ACC_Status	ESC执行ACC当前状态位	2	3	4	—	—	—	—	BMP	—	0： Inhibed 1： Wait 2： Active 3： Default	1 if ESC and (ACC30 or ACC_STOP or ACC_STOP_GO)	0b0		—	—		—	网关转发					Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
											PM1632	APPUI_FREIN_RECONSTRUIT	Brake_Pedal_Active	制动踏板是否有错	2	3	1	—	—	—	—	BMP	—	0： break pedal press rebuilt out of order 1： no break pedal press 2： break pedal press 3： reserved	1 if ESC and (AEB2 or V_AEB or ACC_STOP or ACC30)	0b01		0b11	—	—	—	网关转发					Tx		Rx	Rx	Rx								√	√	√	√
											PM1637	ARRET_VHL_ADAS	Vehicle_Hold_Status	车辆是否在hold状态	2	4	6	—	—	—	—	BMP	—	0： No vehicle hold due to ADAS function 1： vehicule hold due to comfort function 2： vehicule hold due to security function 3： Reserved	1 if ESC and (AEB2 or V_AEB or ACC_STOP or ACC30 or ACC_STOP_GO)	0b00		0b11	—	—	—	网关转发					Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
											PM1471	VITESSE_LACET_BRUTE	YawRate_Raw	未滤波的横摆角速度	12	5	7	0.08	-163.84	-163.84	163.68	UNM	Degree/s	Non applicable	1 if ESC	0x800		—	0xFFF	—	—	网关转发					Tx		Rx	Rx	Rx								√	√	√	√
											P606	CPT_PROCESS_4B_UC_FREIN	4 bits compute process counter for UC brake	计数器	4	8	7	1	0	0	15	UNM	Non applicable	Non applicable	1 if ESC and (AEB2 or V_AEB)	0x0		—	—	—	—	网关转发					Tx		Rx	Rx	Rx								√	√	√	√
											PM1468	CHKSUM_TRME_DYN_UCF_ACC	UCF to ACC dynamic frame checksum	校验值	4	8	3	—	—	—	—	BMP	—	Please refer to reference specification.	1 if ESC	Non applicable		—	—	—	ChkInit_constant=0x2	网关转发					Tx		Rx	Rx	Rx								√	√	√	√
Gateway	53	GW_42D_PSA1	0x42D	Periodique	50	4	4	4	1 if ESC	HS2																					报文路由		报文路由				Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
											PM2913	DYN_SLOPE_ACCURACY	Dynamic slope accuracy	动态坡道精度	2	1	7	—	—	—	—	BMP	—	0： High 1： Mid 2： Low 3： Undefined	1 if ESC	0b11		—	—	—		网关转发	网关报文路由,直接转发PSA2网段的42D报文				Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
											PM2912	DYN_SLOPE_VALUE	Dynamic slope	动态坡道	6	1	5	1	-30	-30	30	UNM	%	—	1 if ESC	0x3E		0x3D	0x3F	0x3E	—	网关转发					Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
Gateway	54	GW_592_PSA1	0x592	Periodique	100	8		2	1 if ESC and (TPMF or TPMC or EASYMOVE)	HS2																					信号路由						Tx		Rx		Rx								√	√	√	√

ECU	Message Information 报文信息										Signal Information 信号信息																								网络节点							车型配置										
	Serial Number	Msg Name	Msg ID(hex)	Msg Send Type	Msg Cycle Time (ms)	Frame_Max_Lgth	Frame_Used_Lgth	Frame_Min_Lgth	Frame_enabling_flag_Value	Net_Name	Signal_CodeID	Abbr.	Signal Name	Signal Name	Signal Length	Start Byte Position	Start Bit Position (MSB)	Resolution	Offset	Range 范围（Dec）		Signal_Type	Signal_Phy_Unit_eng	Signal_State_eng	Signal_enabling_flag_Value	PROD_INIT	CONS_INIT	Valeur_Interdite_S	Valeur_Invalide_S	Valeur_Indisponible_S	Remark 备注	process method	信号对应关系		EPS	ESC	Gateway	APA	Rada	Camera	ADAS	E0	E1	E1	E1	E1	E2	E2	E2	E2	E3	E3+
控制器名称简写	序号	报文名称	报文ID	报文发送类型	报文周期	报文最大长度	报文使用长度	报文最小长度	报文使能标志值	所在网段	信号编号	EP信号简写	信号名称	信号名称（中文）	信号长度	起始字节位置	起始位位置(MSB)	精度	偏移量	Valeur_Min_S	Valeur_Max_S	信号类型	信号单位	信号值描述 (Dec，按照十进制定义)	信号使能标志值	Signal_Tx_Init_Value（发送初始值）	Signal_Rx_Init_Value	Signal_Forbidden_Value	Signal_Invalid_Value	Signal_Unavailable_Value（无效值）	备注	处理方式	源节点 source node	源信号Source signal name	电动助力转向	电子稳定系统	网关	自动泊车	雷达	摄像头	ADAS控制器	C10TD-MT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15TD-DCT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15T-DCT	C10TD-DCT	C10TD-DCT（2019.11）
												DETECTION_ARTIV_DEM	Radar_Detec_Req	雷达检测请求	2	5	1	—	—	—	—	BMP	—	0：Init or no detection request 1：Detection request 2：Simulation 3：Invalid	—	0x1	0x1	—	0x3	—	PSA在正常情况下都发1.此信号的其他值用于太假测试，DFM车型中只需要此信号常发1		—	—			Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
Gateway	55	GW_452_PSA1	0x452	Periodique	50	6		4	1 if ESC and ACC_STOP_GO	HS2																					信号路由						Tx	Rx	Rx	Rx	Rx								√	√	√	√
												ETAT_ESSUYAGE_AV	BCM_State_Front_Wiper	前雨刮状态	2	1	7	1	—	—	—	BMP	—	0：Stop; 1：Front wiping confirmed; 2：Low Speed; 3：Hight Speed	—	0b0	0b0	—	—	—		网关转发	BCM	(0x33C)BCM_FrontWiperSwitchSt			Tx	Rx	Rx	Rx	Rx								√	√	√	√
												ETAT_GLIGNOTANTS	BCM_Status_Indicator	转向灯状态（包括双闪）	2	1	5	1	—	—	—	BMP	—	0：Indicator inactive 1：Right Indicator active（开关状态） 2：Left Indicator active（开关状态） 3：Left indicator and right indicator active（双闪灯的状态）	—	0b0	0b0	—	—	—	信号路由	网关处理	BCM	BCM2（0x23A）BCM_LeftTurnSwitchSt/BCM_RightTurnSwitchrSt/BCM_HazardLampSt			Tx	Rx	Rx	Rx	Rx								√	√	√	√
												GW_BCM_CHMSLStatus	BCM_CHMSLStatus	第三制动灯输出状态	2	1	3	1	0	0	3	BMP	—	0：OFF 1：ON 2：错误 3：无效		0x0	—	—	—	—	网关转发BCM信号	网关转发	BCM	BCM3-0x33C（BCM_CHMSLStatus）			Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
												GW_BCM_BrakeLampStatus	BCM_BrakeLampStatus	制动灯输出状态	2	1	1	1	0	0	3	BMP	—	0：OFF 1：ON 2：错误 3：无效		0x0	—	—	—	—	网关转发BCM信号	网关转发	BCM	BCM3-0x33C(BCM_BrakeLampStatus)			Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
												DDE_ACTIVATION_LVV	Speed_Limitation_On	限速功能是否打开	1	3	6	1	—	—	—	BMP	—	0：No LVV Request 1：LVV Request	—	0b0	0b0	—	—	—	因为DFM无限速功能，要求此信号一直发默认值0b0		—	—			Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
												FREIN_SEUL_DMD_BSI(ACC_DMD_FREIN_SEUL_HAB)	GW_BCM_Brakeonly_Request_BCM	判断ACC只允许制动（例如驾驶侧门打开，驾驶员安全带解开）	1	3	2	1	—	—	—	BMP	—	0：Not brake only request by BCM 1：Brake only request by BCM	—	0b0	0b0	—	—	—	暂时无控制器可发出，骡子车由网关发送默认值0b0		—	—			Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
												GW_IC_passengerBeltSwitchSig	IC_passengerBeltSwitchSig	副驾驶员安全带信号	1	3	3	1	—	—	—	BMP	—	0：安全带未系 1：安全带系上		0b0	—	—	—	—	网关转发	网关转发	IC	IC(0x320)IC_passengerBeltSwitchSig			Tx	Rx	Rx		Rx								√	√	√	√
												ARC_DMD_ACTIV_HAB	IC_Fcw_Activation_Config	FCW开关	2	3	5	1	—	—	—	BMP	—	0：无输入 1：关闭 2：开启 3：预留	—	0x2	—	—	—	—	网关转发	网关转发	MP5	MP5-2(0x366)MP5_FCWSwitch			Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
												ARC_SENSIBILITE_HAB	IC_FCW_Sensitivity	FCW报警敏感度	2	4	2	1	—	—	—	BMP	—	0：value not used 1：1 sportive 2：2 standard 3：3 prudent	—	0x2	0x2	—	0x0	—	网关转发	网关转发	MP5	GMP5-2(0x366)FCW_Sensitivity			Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
												CHKSUM_FRAME_4B_452	Checksum	校验值	4	6	3	1	0	0	15	BMP	Non applicable	Please refer to reference specification.		—	—	—	—	—	ChkInit_constant=0xB		—	—			Tx		Rx	Rx	Rx								√	√	√	√
												CPT_TRAME_BSI2	RollingCount_BCM	计数器	4	4	7	1	0	0	15	BMP	Non applicable	Please refer to reference specification.	—	—	—	—	—	—	—		—	—			Tx		Rx	Rx	Rx								√	√	√	√
												FA_DMD_ACTIV_HAB	MP5_AEB_Activation_Config	AEB开关	2	5	1	1	—	—	—	BMP	—	0：无输入 1：关闭 2：开启 3：预留	—	0x2	0b0	—	—	—	网关转发	网关转发	MP5	MP5-2(0x366)MP5_AEBSwitch			Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
												PROGRAMME_ACC	TCU_PROGRAMME_ACC	ACC工作模式	2	6	7	1	—	—	—	BMP	—	0：Comfort 1：Sport 2：Eco 3：Reserved	—	0b0	0b0	—	0x3	—	ET0后需要转出TCU发出的值	网关转发	TCU	TCU1（0x93）TCU_SelectedATMode			Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
Gateway	56	GW_228_PSA1	0x228	Periodique	10	8		2	1 if ESC and ((ADEC and (STTa or STTd)) or EASYMOVE or AEB2 or V_AEB or CMA or CDA or HADC or ACC_STOP or ACC30 or ACC_STOP_GO)	HS2																					信号路由						Tx	Rx	Rx		Rx								√	√	√	√
											P334	EFCMNT_PDLE_ACCEL	EMS_Acceleration pedal position	油门踏板位置	8	3	7	0.5	0	0	100	UNM	%	—	1 if ESC and (EASYMOVE or V_AEB or AEB2 or ACC_STOP or ACC30 or ICB)	0x0		0xC9-0xFE	0xFF	—		网关处理	EMS	EMS_AccPedalPositionRaw（0x88）			Tx	Rx	Rx		Rx								√	√	√	√
Gateway	57	GW_2F8_PSA1	0x2F8	Periodique	20	7		7	1 if ESC and CPK4	HS2																					信号路由					Rx	Tx	Rx	Rx		Rx								√		√	√
											PM1771	CPLE_ROUE_GMP_MAX	EMS_WhlTrq_max	当前档位最大扭矩	13	2	7	2	-4000	-4000	11000	UNM	N.m	—	1 if ESC and CPK4	0x1D4C	—	0x1D4D-0x1FFE	0x1FFF	—	此信号仅C10TD-EMS发出	网关转发	EMS_2F8(0x17E)	EMS_Max_powertrain_torque wheel		Rx	Tx	Rx	Rx		Rx								√		√	√
											PM2495	OFF_CPL_GMP_MAX_NPIL	EMS_WhlTrq_max_offset	当前档位不能实现的最大扭矩偏差	11	3	2	2	0	0	4000	UNM	N.m	—	1 if ESC and CPK4	0x000	—	0x7D1-0x7FE	0x7FF	—	此信号仅C10TD-EMS发出	网关转发	EMS_2F8(0x17E)	EMS_Not_controlable_max_powertrain_torque_wheel_offset		Rx	Tx	Rx	Rx		Rx								√		√	√
											PM1772	CPLE_ROUE_GMP_MIN	EMS_WhlTrq_min	当前档位最小扭矩	13	5	7	2	-4000	-4000	11000	UNM	N.m	—	1 if ESC and CPK4	0x0000	—	0x1D4D-0x1FFE	0x1FFF	—	此信号仅C10TD-EMS发出	网关转发	EMS_2F8(0x17E)	EMS_Min_powertrain_torque_wheel		Rx	Tx	Rx	Rx		Rx								√		√	√
											PM2496	OFF_CPL_GMP_MIN_NPIL	EMS_WhlTrq_min_offset	当前档位不能实现的最小扭矩偏差	11	6	2	2	0	0	4000	UNM	N.m	—	1 if ESC and CPK4	0x000	—	0x7D1-0x7FE	0x7FF	—	此信号仅C10TD-EMS发出	网关转发	EMS_2F8(0x17E)	EMS_Not_controlable_min_powertrain_torque_wheel_offset		Rx	Tx	Rx	Rx		Rx								√		√	√
Gateway	58	GW_318_PSA1	0x318	Periodique	20	5		5	1 if ESC and (CPK4 or ACC_STOP_GO)	HS2																					信号路由					Rx	Tx	Rx	Rx		Rx								√		√	√
											PM1773	CPLE_ROUE_GMP_REAL	EMS_Actual_whlTrq	轮端真实扭矩	14	4	7	1	-4000	-4000	11000	UNM	N.m	—	1 if ESC and (CPK4 or ACC_STOP_GO)	0x0000	—	0x3A99-0x3FFE	0x3FFF	—	此信号仅C10TD-EMS发出	网关转发	EMS_318（0x14A）	EMS_Realized powertrain torque wheel：实际的发动机作用于轮边的扭矩		Rx	Tx	Rx	Rx		Rx								√		√	√
												CNS_CPL_GMP_COORD_XVV (VSCTl_tqWhlPTPreCoVSCTlReq)	EMS_Driver_wheel_torque	驾驶员轮端扭矩请求	14	2	7	1	-4000	-4000	11000	UNM	N.m	—	—	0x0000	—	0x3A99-0x3FFE	0x3FFF	—			EMS_318（0x14A）	EMS_Driver_wheel_torque：驾驶员轮端扭矩请求			Tx		Rx		Rx								√		√	√
												DISP_XVV_GMP_ACTIF (VSCtl_bAvlTqWhlPT_no1)	EMS_ACCcontrol_Available	ACC控制扭矩是否可用	1	3	1	1	0	0	1	BMP	—	0：Not available 1：Available	—	0x0		—	—	—			EMS_318（0x14A）				Tx		Rx		Rx								√		√	√
												DISP_XVV_BV_EN_PRISE (VSCtl_bAvlTqWhlPT_no2)	EMS_GearBox_ACCcontrol_Available	控制换挡是否可用	1	3	0	1	0	0	1	BMP	—	0：Not available 1：Available	—	0x0		—	—	—			EMS_318（0x14A）				Tx		Rx		Rx								√		√	√
												CPLE_ACC_EFFECTIF (VSCTl_bCtlEfcDVSReg_tqWhlPT)	EMS_ACC_Effecitive_EMS	ACC需求是否能满足	1	5	0	1	0	0	1	BMP	—	0：ACC torque request is not realized (driver torque realized) 1：ACC torque request is realized	—	0x0		—	—	—			EMS_318（0x14A）				Tx		Rx		Rx								√		√	√
Gateway	59	GW_2D8_PSA1	0x2D8	Periodique	20	7		7		HS1																					信号路由						Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
												CNS_POT_CPL_GMP_XVV(VSCTI_tqWhlPTPotReq)	GW_EMS_Pot_WhlTrq_Request	巡航模式的潜在扭矩请求	13	2	7	2	-4000	-4000	11000	UNM	N.m	—	—	0x7D0	0x7D0	—	0x1FFF	—	EMS增加该信号，网关转发(下一阶段实现)	网关转发	EMS	EMS_2F8(0x17E)			Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
												ETAT_ACC_CMM(ACC_ETAT_GMP)	GW_EMS_EMS_Status_ACC	EMS响应ACC状态	3	3	2	1	0	0	7	UNM	—	0：Shunt down 功能关闭 1：Initialization 初始化 2：Inhibit 功能不可用 3：Waiting 等待ACC扭矩请求 4：Active not effective 驾驶员油门接管 5：Active effective 正在工作 6：Reserved 7：Failure 故障	—	0x2	0x2	—	0x6	—				EMS_318(0x14A)			Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
												POT_CPL_ROUE_GMP_MAX(VSCTI_tqWhlPTPotMax)	GW_EMS_Pot_WhlTrq_Max	最低档最大潜在扭矩	11	4	7	8	-4000	-4000	11000	UNM	N.m	—	—	0x7FE	0x7FE	—	0x7FF	—				EMS_318(0x14A)			Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
												ACC_INHIB_SUR_REGIME	GW_EMS_ACC_Ihibited_By_Engine	EMS禁止ACC功能	1	7	4	1	0	0	1	UNM	—	0：No Inhibition 1：Inhibition requested	—	0x0	0x0	—	—	—				EMS_318(0x14A)			Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
												POT_CPL_ROUE_GMP_MIN(VSCTI_tqWhlPTPotMax)	GW_EMS_Pot_WhlTrq_Min	最高档最小潜在扭矩	11	6	7	8	-4000	-4000	11000	UNM	N.m	—	—	0x7FE	0x7FE	—	0x7FF	—				EMS_318(0x14A)			Tx		Rx		Rx								√	√	√	√
Gateway	60	GW_612_PSA1	0x612	Periodique	100	8		8		HS1																					信号路由						Tx			Rx	Rx										√	√
												ETAT_FEUX_ROUTE	High beam state	大灯状态	1	2	2	1	0	0	1	UNM	—	0：Lighted off 1：Lighted on	—	0x0	0x0	—	—	—	网关转发	网关转发	BCM	BCM2（0x23A）BCM_HighBeamStatus			Tx			Rx	Rx										√	√
Gateway	61	GW_550_PSA1	0x550	Mixte	500	8		8		HS1																					报文路由						Tx			Rx	Rx										√	√
												LKA_Mode_BCM	LC Mode	LKA 功能选择	2	1	7	1	0	0	3	UNM	—	0：预留 1：车道偏离预警 2：车道保持辅助 3：预留	—	0x2	0x2	—	—	—		网关转发	MP5	MP5_6(0x413)LKA_Mode			Tx			Rx	Rx										√	√
												LKA_main_SW_BCM	LKA main switch	LKA开启开关	1	1	5	1	0	0	1	UNM	—	0：LKA OFF 1：LKA ON	—	0x0	0x0	—	—	—		网关转发	MP5	MP5_6(0x413)LKA_main_SW			Tx			Rx	Rx										√	√
												GW_Mp5_ISA_Switch	GW_Mp5_ISA_Switch	ISA功能开关	2	1	4	1	0	0	3	UNM	—	0：ISA OFF 1：ISA ON 2：Reserved 3：Reserved	—	0x0	0x0	—	—	—		网关转发	MP5	MP5_6(0x413)LKA_main_SW			Tx			Rx	Rx										√	√
												GW_Mp5_TSR Switch	GW_Mp5_TSR Switch	TSR开关	2	1	2	1	0	0	3	UNM	—	0：TSR OFF 1：TSR ON 2：Reserved 3：Reserved	—	0x0	0x0	—	—	—		网关转发	MP5	MP5_6(0x413)LKA_main_SW			Tx			Rx	Rx										√	√
Gateway	62	GW_309_PSA1	0x309	Mixte	100	8	8	8		HS1																					报文路由						Tx		Rx		Rx								√	√	√	√

ECU	Message Information 报文信息										Signal Information 信号信息																		网络节点							车型配置										
	Serial Number	Msg Name	Msg ID(hex)	Msg Send Type	Msg Cycle Time (ms)	Frame_Max_Length	Frame_Used_Lath	Frame_Min_Lgth	Frame_enabling_flag_Value	Net_Name	Signal_CodeID	Abbr.	Signal Name	Signal Name	Signal Length	Start Byte Positio	Start Bit Positi on(M)	Resolution	Offset	Range 范围（Dec）		Signal_Type	Signal_Phy_Unit_eng	Signal_State_eng	Signal_enabling_flag_Value	PROD_INIT	CONS_INIT	Valeur_Interdite_S	Valeur_Invalide_S	Valeur_Indisponible_S	Remark 备注	process method	信号对应关系		EPS	ESC	Gateway	APA	Rada	Camera	ADAS	E0	E1	E1	E1	E1	E2	E2	E2	E2	E2	E3	E3+
控制器名称简写	序号	报文名称	报文ID	报文发送类型	报文周期	报文最大长度	报文使用长度	报文最小长度	报文使能标志值	所在网段	信号编号	EP信号简写	信号名称	信号名称（中文）	信号长度	起始字节位置	起始位位置(0SB)	精度	偏移量	Valeur_Min_S	Valeur_Max_S	信号类型	信号单位	信号值描述 (Dec，按第十进制定义)	信号使能标志值	Signal_Tx_Init_Value（发送初始值）	Signal_Rx_Init_Value	Signal_Forbidden_Value	Signal_Invalid_Value	Signal_Indisponible_Value (无效值)	备注	处理方式	源节点 source node	源信号Source signal name	电动助力转向	电子稳定系统	网关	自动泊车	雷达	摄像头	ADAS控制器	C10TD-MT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15TD-DCT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15T-DCT	C10TD-DCT	C10TD-DCT（2019.11）
												SCC_LeftSteeringWheelSwitchSig	GW_SCC_LeftSteeringWheelSwitchSig	方向盘左快捷键	8	1	7	—	—	—	—	BMP	—	0：无按键按下 1：CRUISE 巡航按键按下 2：CRUISE OFF巡航按键按下 3：CANCEL按键按下 4：RES+按键按下 5：SET-按键按下 语音识别按键按下 7： MUTE键按下 8：ACC开关按键按下 9：ACC reset/+按键按下 10：ACC_Set/-按键按下 11：ACC Cancel按键按下 12： ACC headway set (ACC距离设置按键按下) 13：ICA main switch pressed(ICA开关按键按下) 254： ACC按键错误	—	0x0	0x0	—	—	—	网关道踢转发快捷键信号	网关转发	SCC	SCC1（0x309） SCC_LeftSteeringWheelSwitchSig			Tx		Rx		Rx					√	√	√	√					
												SCC_RightSteeringWheelSwitchSig	GW_SCC_RightSteeringWheelSwitchSig	方向盘右快捷键	8	2	7	—	—	—	—	BMP	—	0：无按键按下 1：音频选择按键（mode）按下 2：音量+按键按下 3：音量-按键按下 4：seek+/蓝牙接听按键按下 5：seek-/蓝牙挂断按键按下 6：仪表上翻按下 7：仪表下翻按下 8：OK按下 9：翻页键按下	—	0x0	0x0	—	—	—	网关道踢转发快捷键信号	网关转发	SCC	SCC1（0x309） SCC_RightSteeringWheelSwitchSig			Tx		Rx		Rx					√	√	√	√					
ADAS	63	ADAS_2F6_PSA1	0x2F6	Periodique	20	8		7	1 if ESC and (V_AEB or AEB2 or U_AEB)	HS1																					信号路由							Rx	Rx	Rx				Tx								√	√	√	√
											PM1940	DMD_ALRT_COL_HAPT_ARC	Haptic_Alarm	振动报警请求	1	1	7	—	—	—	—	BMP	—	0： no request haptic alarm 1： request haptic alarm	1 if ESC and (V_AEB or AEB2)	0b0	—	—	—	—	fork信号，ESC根据车速和车辆状态自己标定，标定需求见ESC文档。 FCW,AEB用		—	—	Rx	Rx	Rx				Tx								√	√	√	√
												CIBLE_DETECTEE (DTC_INFOS_CIBLE_ACC_MDD.PRESENCE_CIBLE)	ACC_HMI_TgtDisp_Flag	是否有前车	1	1	0	—	—	—	—	BMP	—	0：O0(无目标车辆） 1： On(有目标车辆）	—	0b0	—	—	—	—	ACC工作时&有前车，图标填充。需仪表做逻辑。 望子车暂不实现报警功能，网关在望子车不转发，后续由IC接收该信号		IC（收）	—			Rx				Tx								√		√	√
												ETAT_CAPTEUR_ARTIV	Radar_State	雷达传感器状态	3	1	6	1	0	—	—	BMP	—	0：Init,初始化状态 1：Stand by，等待状态 2：Actif，工作状态 3：Reduce visibility，视野能力降低状态 4：Simulation，功能模拟状态 5：Learning，自学习状态 6：Blocked，遮挡状态 7： Fault， 故障状态	—	0x0	0x0	—			自己使用，无接收方		—	—							Tx								√	√	√	√
												FA_INFO_FRN_EN_COURS	AEB_Braking_progress	自动刹车状态位（仅 AEB/IBA）	1	3	4	—	—	—	—	BMP	—	0： not braking in progress 1： braking in progress	—	0b0	—	—	—	—	AEB/IBA触发用，ACC无关		/EMS/IC、ACU（收）	—			Rx	Rx				Tx								√	√	√	√
												ARC_ETAT_ARC	FCW_Staus	前向预警状态位	4	3	3	—	—	—	—	BMP	—	0：unavailable 1： value not used 2： value not used 3： initialization 4： value not used 5： value not used 6： inhibited 7： value not used 8： value not used 9： value not used 10： waiting 11： value not used 12： active 13： value not used 14： value not used 15： fault	—	0x0	0x0	—	0xE	—	这里2F6报文除了jerk给ESC，其它都是给仪表做逻辑，所以这里FCW_Staus只给仪表 0 = 不可用 电压不正常 3 = 初始化 6= 禁用 (车速无效，ESC功能不可用，雷达降级&（摄像头无法全功能/横摆角速度无效），雷达不在工作状态) 10 = 等待 （车速未达到工作区间，FCW按钮未打开(PSA BSI会有车速门限，按完按钮需要等到车速门限达到才置1)） 12 = 工作 15 = 故障 网关转发		IC（收）	—			Rx				Tx								√	√	√	√
												ACC_Engine_Start_Request	ACC_Engine_Start_Request	RADA的发动机启动请求 (Engine start reques for ACC GO)	1	5	2	1	0	—	—	BMP	—	0： no ACC engine start request 1： ACC engine start resquest		0x0	—	—	—	—	ACC go 发给power train的请求		EMS（收）				Rx				Tx								√		√	√
												FA_ETAT_FA	AEB_Status	紧急预碰撞状态位	3	6	7	—	—	—	—	BMP	—	0：unavaible 1： initialization 2：value not used 3：inhibited 4： value not used 5：waiting 6：active 7： fault	—	0x0	0x0	—	0x2	—	这里2F6报文除了jerk给ESC，其它都是给仪表做逻辑，所以这里FCW_Staus只给仪表 0 = 不可用 电压不正常 1 = 初始化 3 = 禁用 (车速无效，ESC功能不可用，雷达降级&（摄像头无法全功能/横摆角速度无效），雷达不在工作状态) 5 = 等待 （车速未达到工作区间，FCW按钮未打开(PSA BSI会有车速门限，按完按钮需要等到车速门限达到才置1)） 6 = 工作 7 = 故障 网关转发		IC（收）	—			Rx				Tx								√	√	√	√
												DMD_PLT_DECEL_MDD (Est_bBrkReq)	Decel_Request	刹车请求 (AER/IBA/ACC共用)	1	6	2	—	—	—	—	BMP	—	0： no control request 1： control resquest	—	0b0	—	—	—	—	(AEB/IBA/ACC共用)，2F6除了jerk request 信号，其它都是给BCM用的，所以这里的Decel_Request给仪表逻辑 望子车暂不实现报警功能，网关在望子车不转发，后续由IC接收该信号		ESC/EMS/IC/BCM/ACU（收）	—			Rx	Rx				Tx								√	√	√	√
												TARGET_POSITION (TARGET_POSITION)	TARGET_POSITION	目标位置	3	8	7	—	—	—	—	BMP	—	0：POS1 VCLOSE 1： POS2 CLOSE 2： POS3 SPOTON 3： POS4 FAR 4：POS5 VFAR 5： POS6 6： POS7 Not PRESENT 7：Invalid	—	0x4	—	—	0x7	—	车道线绿格子，显示距离前车远近 望子车暂不实现报警功能，网关在望子车不转发，后续由IC接收该信号		IC	—			Rx				Tx								√		√	√
												CPT_PROCESS_4B_ACC2 (CPT_PROCESS_4B_ACC2)	RollCouter_ACC2	计数器	4	7	7								—	0b0	—	—	—	—	—			—	—			Rx				Tx								√	√	√	√
												CHKSUM_TRME_DYN_ACC2 (CHKSUM_TRME_DYN_ACC2)	Checksum_ACC2	校验值	4	7	3								—	0b0	—	—	—	—	ChkInit_constant=0x7	网关处理	—	—			Rx				Tx								√	√	√	√
ADAS	64	ADAS_2B6_PSA1	0x2B6	Periodique	20	8		8	1 if ESC and (ACC_STOP or ACC_30 or ACC_STOP_GO or AEB2 or V_AEB)	HS1																					报文路由							Rx	Rx				Tx								√	√	√	√
											P470	CONS_DECEL_MDD	Deceleration setpoint detection device	减速度设置	8	1	7	0.05	-10.65	-10.65	2	UNM	m/s2	Non applicable	1 if ESC and (AEB2 or V_AEB or ACC_30 or ACC_STOP or ACC_STOP_GO)	0xFE		0xFF	—	0xFE	车型专用件 雷达需求减速度，ACC,AEB,IBA共用		ESC EMS	—			Rx	Rx				Tx								√	√	√	√
												TPS_CONF_MIN_RAP_DES (DVSReq_tiCfmSdwnReq)	TminDownGear	ACC请求降档最小确认时间	6	2	7	0.1	0	0	6,2	UNM	s	—	—	0x0	0x0	—	0x3F	—	当该信号有效时，如果ACC潜在请求扭矩小于当前扭位最大扭矩，不需要降档，发送默认无效值6.2s ，如果ACC潜在请求扭矩大于当前扭位最大扭矩，建议变速箱降档，发送值0；暂为其他值 ，ACC推荐变速箱降档时间不小于该请求时间。		TCU EMS	—			Rx				Tx								√		√	√
												TPS_CONF_MIN_RAP_MON (DVSReq_tiCfmSupReq)	TminUpGear	ACC请求升档最小确认时间	6	2	7	0.1	0	0	6,2	UNM	s	—	—	0x0	0x0	—	0x3F	—	当该信号有效时，ACC推荐变速箱升档时间不小于该请求时间，起到缓冲作用。默认无效值6.2s		TCU EMS	—			Rx				Tx								√		√	√
												DDE_ACT_POT_CPL_ROUE (DVSReq_stAcvTqWhlPTPotReq)	stAcvTqWhlPTPotReq	潜在扭矩请求状态位	2	2	1	1	0	—	—	—	—	0： No Request 1： GMPmode Request 2： Brake Mode request 3： Not used	—	0x0	0x0	—	0x3	—	0-no request,1-发动机控制，2-ESC控制，3-not used。TCU仅在本位发送1时其余三个值号才有效。		TCU EMS	—			Rx				Tx								√		√	√
												CNS_POT_CPL_ROUE_GMP (DVSReq_rqWhlPTPotReq)	PotACCTqReq	ACC轮端潜在请求扭矩	12	3	7	4	-4000	-4000	11000	UNM	N.m	—	—	0x0	0x0	—	0xFFF	—	TCU判断ACC潜在请求扭矩是否超过当前扭位最大输出值，若超过，可提前进入预选换档策略。目的是减少不必要的频繁换挡。		TCU EMS	—			Rx				Tx								√		√	√

ECU	Message Information 报文信息									Signal Information 信号信息																		网络节点						车型配置									
	Serial Numbe	Msg Name	Msg ID(hex)	Msg Send Type	Msg Cycle Time (ms)	Frame_Max_Length	Frame_Used_Lath	Frame_Min_Lgth	Frame_enabling_flag_Value	Net_Name	Signal_CodeID	Abbr.	Signal Name	Signal Name	Signal Length	Start Byte Positio	Start Bit Positi on(Mo	Resolution	Offset	Range 范围（Dec）		Signal_Type	Sig_Byt_Init_eng	Signal_State_eng	Signal_enabling_flag_Value	P0OD_INIT	CONS_INIT	Valeur_Interdite_S	Valeur_Invalide_S	Valeur_Indisponible_S	Remark 备注	process method	信号对应关系		EPS	ESC	Gateway	APA	Rada	Camera	ADAS	E0	E1	E1	E1	E1	E2	E2	E2	E2	E3	E3+
控制器名称简写	序号	报文名称	报文ID	报文发送类型	报文周期	报文最大长度	报文使用长度	报文最小长度	报文使能标志值	所在网段	信号编号	EP信号简写	信号名称	信号名称（中文）	信号长度	起始字节位置	起始位位置（0lSB）	精度	偏移量	Valeur_Min_S	Valeur_Max_S	信号类型	信号单位	信号度描述 (Dec，按照十进制定义)	信号使能标志值	Signal_Tx_Init_Value（发送初始值）	Signal_Rx_Init_Value	Signal_Forbidden_Value	Signal_Invalid_Value	Signal_Indisponible_Value（无效值）	备注	处理方式	源节点 source node	源信号Source signal name	电动助力转向	电子稳定系统	网关	自动泊车	雷达	摄像头	ADAS 控制器	C10TD-MT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15TD-DCT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15T-DCT	C10TD-DCT	C10TD-DCT（2019.11）
											P475	ETAT_ACC	Function Acc status	ACC功能状态	4	4	3	—	—	—	—	BMP	—	0：Initialization 1：OFF 2：Inhibited 3：Waiting 4：Active 5：Suspended 6：Brake only 7：Waiting rise 8：Reserved 9：Reserved 10：Reserved 11：Reserved 12：Reserved 13：Reserved 14：Reserved 15：Fault	1 if ESC and (AEB2 or V_AEB or ACC_30 or ACC_STOP or ACC_STOP_GO)	0b0000		0b1000-0b1110	0xE	—	该信号ESC,EMS，TCU会用来交互信号，仅表用来做显示逻辑 0 = 初始化 1 = 关闭的 2 = 禁止使用 发动机，ESC的ACC功能失效；车速不在工作区间；踩下刹车后；failsafe条件满足 3 = 等待 4 = 工作 5 = 暂时退出（驾驶员油门接管） 6 = 只能制动（发动机故障，稳定程度介入，ItS/IA为不能加速等） 7 = 等待退出（工作到退出的转换阶段） 15 = 故障		ESC EMS TCU IC ACU接收	—			Rx	Rx			Tx				√			√	√
												CNS_CPLE_ROUE_GMP (DVSReg_tq(WhlPTReq)	ACCTqReq	ACC轮端请求扭矩	14	5	7	1	-4000	-4000	11000	UNM	N.m	—	—	0x0	0x0	—	0x3FFF	—	—		EMS	—			Rx				Tx				√			√	√
											PM1797	DDE_ACT_CPL_ROUE	Powertrain torque wheel activation request	飞轮扭矩激活请求	2	6	1	—	—	—	—	BMP	—	0：No Request 1：Upper bound Request 2：Lower bound request 3：Not used	1 if ESC and (ACC_STOP or ACC30 or ACC_STOP_GO)	0b00	—	0b11	—	—	—		EMS	—			Rx				Tx				√			√	√
											PM1821	DDE_PREFILL	Prefill request	预建压请求	1	7	7	—	—	—	—	BMP	—	0：No prefill request 1：Prefill request	1 if ESC and (AEB2 or V_AEB)	0b0	—	—	—	—	AEB用			—		Rx	Rx				Tx				√	√	√	√
												TYPE_RAPPORT (TYPE_RAPPORT)	TYPE_RAPPORT	(0,1)交替每个cycle变化)	1	7	6	—	—	—	—	BMP	—	0：Decrease 1：Increase	—	0b0	—	—	—	—	新增给TCU,CAN上该信号每个cycle 0，1交替，当该信号为0时，2B6报文10-15bit上显示为降档最小确认时间TminDownGear(TPS_CONF_MIN_RAP_DES),当该信号为1时，2B6报文10-15bit上显示为升档最小确认时间TminUpGear（TPS_CONF_MIN_RAP_MON）		TCU	—			Rx				Tx				√			√	√
											PM1949	DMD_PLT_DECEL_MDD	MDD Deceleration control request	MDD减速度控制请求	1	7	5	—	—	—	—	BMP	—	0：no control request UCF 1：control resquest UCF	1 if ESC and (AEB2 or V_AEB or ACC_30 or ACC_STOP or ACC_STOP_GO)	0b0	—	—	—	—	AEB、ACC、IBA共用		ESC EMS	—			Rx				Tx				√	√	√	√
											PM2700	TYPE_DECEL_MDD	MDD deceleration type	MDD减速度类型	2	7	4	—	—	—	—	BMP	—	0：no Braking 1：ACC braking 2：High Speed automatic braking / AFUi braking 3：Low speed automatic braking / FARC2 breaking	1 if ESC and (AEB2 or V_AEB or ACC_30 or ACC_STOP or ACC_STOP_GO)	0b00	—	—	—	—	刹车类型 ACC制动，IBA或AEB		ESC	—			Rx	Rx			Tx				√	√	√	√
											PM2049	FA_ETAT_FA	State of the function FARC in the detection device	在减速度设置装置中的AEB功能状态：	3	7	2	—	—	—	—	BMP	—	0：unavailble 1：initialization 2：value not used 3：inhibited 4：value not used 5：waiting 6：active 7：fault	1 if ESC and (AEB2 or V_AEB)	0b000	—	0b010; 0b100	—	0b000	AEB用		ESC	—			Rx	Rx			Tx				√	√	√	√
											P479	GPT_PROCESS_4B_ACC	4 bits Compute process counter for ACC	滚动技术	4	8	7	1	0	0	15	UNM	—	Non applicable	1 if ESC and (AEB2 or V_AEB or ACC_30 or ACC_STOP or ACC_STOP_GO)	0x0	—	—	—	—	—		ESC EMS	—			Rx				Tx				√	√	√	√
											P480	CHKSUM_TRME_DYN_ACC	ACC dynamic frame checksum	校验值	4	8	3	—	—	—	—	BMP	—	Please refer to reference specification.	1 if ESC and (AEB2 or V_AEB or ACC_30 or ACC_STOP or ACC_STOP_GO)	—	—	—	—	—	Chklnit_constant=0x3		ESC EMS	—			Rx				Tx				√	√	√	√
ADAS	06	ADAS_541_PSA1	0x541	Periodique	100	8				HS1																				Rx				Tx							√	√
												HMI_TelltaleSts	LKA action indication	LKA动作指示	3	1	2	1	0	—	—	BMP	—	0：LKA + LDW OFF, no icon display 1：LKA + LDW ON but not in working range, no icon display 2：LKA + LDW available and vehicle is normal driving without LKA interfering, icon displayed in green 3：LKA + LDW available and vehicle is driving with LKA interfering, icon flashing in orange 4~6：Reserved 7：Invalid	—	0x0	—	—	0x7	—	网关转发IC接收						Rx				Tx							√	√
												HMI_LDWSts	LDW Status Display	LDW 0n1y 状态指示	2	1	4	1	0	—	—	BMP	—	0：LDW Only OFF, no icon display 1：LDW Only ON and no system fault, icon displayed in green 2：LDW Only ON and system fault detected, icon displayed in red 3：Invalid	—	0x0	—	—	0x3	—	网关转发IC接收						Rx				Tx							√	√
												HMI_LKASts	LKA Status Display	LKA状态指示	2	1	6	1	0	—	—	BMP	—	0：LKA + LDW OFF, no icon display 1：LKA + LDW ON and no system fault, icon displayed in green 2：LKA + LDW ON and system fault detected, icon displayed in red 3：Invalid	—	0x0	—	—	0x3	—	网关转发IC接收						Rx				Tx							√	√
												HMI_DisplaySts	Vehicle Lane Display	车道线显示	4	2	3	1	0	—	—	BMP	—	0： System OFF and no lane line displayed 1： System ON but not in the working range or no lane, both lane lines displayed in gray 2： System available but no lane detected, both lane lines displayed in gray 3： System available and only left lane detected, left lane line displayed in green 4： System available and only right lane detected, right lane line displayed in green 5： System available and both lanes detected, both lane lines displayed in green 6： LKA intervention or LDW warning on left side with single left lane detected, left lane line displayed in orange and right lane line displayed in gray. 7： LKA intervention or LDW warning on right side with single right lane detected, right lane line displayed in orange and left lane line displayed in gray 8： LKA intervention or LDW warning on left side with double bounded lines, left lane line displayed in orange and right lane line displayed in green. 9： LKA intervention or LDW warning on right side with double bounded lines, right lane line displayed in orange and left lane line displayed in green A~E：Reserved F：Invalid	—	0x0	—	—	0xF	—	网关转发IC接收						Rx				Tx							√	√
												HMI_PopupSts	HMI Popup Status	仪表弹出文字 表示状态变化	4	2	7	1	0	—	—	BMP	—	0：Default value 1：3 second popup text lable ="LaneSense On" 2：Persistent popup text label = "Please Hands on Steering Wheel" 3：3 second popup text label = "LaneSense Temporarily Unavailable" 4：3 second popup text label = "LaneSense Temporarily Unavailable - Front Camera Blocked" 5：3 second popup text label = "LaneSense Available" 6：3 second popup text label = "LaneSense Disable - System Faule" 7：3 second popup text label = "LaneSense Can be Switched On - Systeem Fault Fixed" 8：3 second popup text lable = "LaneSense Off" 9~14：Reserved 15：Invalid	—	0x0	—	—	0xF	—	网关转发IC接收						Rx				Tx							√	√
												LDW_CHIME_Flag	LDW_Flag	LDW 报警状态	2	3	1	1	0	—	—	BMP	—	0-No LDW warning 1-Left LDW warining 2-Right LDW warining 3-Invalid	—	0x0	—	—	0x3	—	网关转发IC接收						Rx				Tx							√	√
												Hands_off_warning	Hands-off warning	脱手报警	1	3	2	1	0	—	—	BMP	—	0- No Hands off warning 1- Hands off warning	—	0x0	—	—	—	—	网关转发IC接收						Rx				Tx							√	√

ECU	Message Information 报文信息										Signal Information 信号信息																								网络节点							车型配置										
	Serial Number	Msg Name	Msg ID(hex)	Msg Send Type	Msg Cycle Time (ms)	Frame_Max_Lgth	Frame_Used_Lgth	Frame_Min_Lgth	Frame_enabling_flag_Value	Net_Name	Signal_CodeID	Abbr.	Signal Name	Signal Name	Signal Length	Start Byte Position	Start Bit Position(MSB)	Resolution	Offset	Range 范围（Dec）		Signal_Type	Signal_Phy_Unit_eng	Signal_State_eng	Signal_enabling_flag_Value	PROD_INIT	CONS_INIT	Valeur_Interdite_S	Valeur_Invalide_S	Valeur_Indisponible_S	Remark 备注	process method	信号对应关系		EPS	ESC	Gateway	APA	Rada	Camera	ADAS	E0	E1	E1	E1	E1	E2	E2	E2	E2	E3	E3+
控制器名称简写	序号	报文名称	报文ID	报文发送类型	报文周期	报文最大长度	报文使用长度	报文最小长度	报文使能标志值	所在网段	信号编号	EP信号简写	信号名称	信号名称（中文）	信号长度	起始字节位置	起始位位置(MSB)	精度	偏移量	Valeur_Min_S	Valeur_Max_S	信号类型	信号单位	信号值描述 (Dec，按照十进制定义)	信号使能标志值	Signal_Tx_Init_Value（发送初始值）	Signal_Rx_Init_Value	Signal_Forbidden_Value	Signal_Invalid_Value	Signal_Unavailable_Value（无效值）	备注	处理方式	源节点 source node	源信号Source signal name	电动助力转向	电子稳定系统	网关	自动泊车	雷达	摄像头	ADAS控制器	C10TD-MT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15TD-DCT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15T-DCT	C10TD-DCT	C10TD-DCT（2019.11）
												LKA_Mode_CVM	LKA Mode from Camera	摄像头发出的LKA 功能模式	2	3	4	1	0	—	—	BMP	—	0：OFF 1： LDW only 2：LKA+LDW 3：LCA+LDW (resolved)	—	0x0	—	—	—	—							Rx				Tx										√	√
												LKA_Switch	LKA Switch State	LKA功能开启状态	1	3	5	1	0	—	—	BMP	—	0：LKA Switch OFF 1：LKA Switch ON	—	0x0	—	—	—	—	暂无控制器接收						Rx				Tx										√	√
												ETAT_ELECTR_UCE	ECU operating phase	当前摄像头工作状态	4	4	3	1	0	—	—	BMP	—	0：system error 1： Status not available 2：System Initializing/Warming Up 3： Camera not calibrated 4：reserved 5： Camera Blocked/No image 6： reserved 7： Camera Degraded 8： reserved 9：System fully operational 10： Service Alignment in processing 11： reserved 12： reserved 13：reserved 14： reserved 15： reserved	—	0x9	0x9	—	—	—				—			Rx				Tx										√	√
												ISA_Popup_text	ISA_Popup_text	ISA功能文字显示	3	4	6	1	0	—	—	BMP	—	0：No popup 1：ISA system ON (From OFF to ON) 2：ISA system OFF (From ON to OFF) 3：System fault 4~7：Reserved;	—	0x0	—	—	—	—	网关转发IC接收						Rx				Tx										√	√
												ISA Value	ISA Value	ISA功能的速度值	5	5	4	1	0	0	31	SNM	km/h	0：No speed limit sign detected;1=10km/h speed limit sign; 2：20km/h speed limit sign;3=30km/h speed limit sign; 4：40km/h speed limit sign;5=50km/h speed limit sign; 6：60km/h speed limit sign;7=70km/h speed limit sign; 8：0km/h speed limit sign;9=90km/h speed limit sign; 10：100km/h speed limit sign;11=110km/h speed limit sign; 12：120km/h speed limit sign;13=130km/h speed limit sign; 14：140km/h speed limit sign; 15：5km/h speed limit sign;16=15km/h speed limit sign; 17：25km/h speed limit sign;18=35km/h speed limit sign; 19：45km/h speed limit sign;20=55km/h speed limit sign; 21：65km/h speed limit sign;22=75km/h speed limit sign; 23：85km/h speed limit sign;24=95km/h speed limit sign; 25：105km/h speed limit sign;26=115km/h speed limit sign; 27：125km/h speed limit sign;28=135km/h speed limit sign; 29：145km/h speed limit sign; 30~31：reserved	—	0x0	—	—	—	—	网关转发IC接收,仅表显示识别的限速值						Rx				Tx										√	√
												ISA Sign Type	ISA Sign Type	ISA限速标识类型	3	6	2	1	0	—	—	BMP	—	0：Default value 1：Speed limit sign without speed value 2：Speed limit sign with speed value 3：End of speed limit sign 4~7：Reserved;	—	0x0	—	—	—	—	网关转发IC接收						Rx				Tx										√	√
												ISA Status	ISA Status	ISA功能报警状态	3	6	5	1	0	—	—	BMP	—	0：ISA system OFF 1：ISA system ON with limit value 2：ISA sign flash(over speed) 3：System fault 4~7：reserved	—	0x0	—	—	—	—	网关转发IC接收						Rx				Tx										√	√
												TSR_Vision_Only_Sign_Type	TSR_Vision_Only_Sign_Type	标识符的种类	8	7	7	1	0	—	—	BMP	—	0：No TSR detected 1：施工标志 2： 十字交叉标志 3：上陡坡标志 4：下陡坡标志 5：易滑标志 6：注意落石标志 7：注意信号灯标志 8：注意横风标志 9：注意危险标志 10：注意行人标志 11：注意儿童标志 12：停车让行标志 13：禁止驶入标志 14：禁止左转标志 15：禁止右转标志 16~255：预留 以上，数值越大，优先级越高	—	0x0	—	—	—	—	网关转发IC接收						Rx				Tx										√	√
ADAS	67	ADAS_42B_PSA1	0x42B	Evenementiel	Non applicable	8				HS1																															Tx										√	√
												L0_C0_COEF	C0 coefficient	左车道线轨迹计算公式参数C0	12	5	44	0.01	0	-20.48	20.47	SNM	m	SNM-12 Resolution： 0.01 Offset： 0 m Min： -20.48 m Max： 20.47 m Invalide： Unite： m	—	0x0	0x0	—	—	—	ADAS控制器自己使用的信号，无接收方		—								Tx										√	√
												L0_C1_COEF	C1 coefficient	左车道线轨迹计算公式参数C1	10	6	50	0.00098	0	-0.357	0.357	SNM	—	SNM-10 Resolution： 0.0009765625 Offset： 0 Min： -0.357 Max： 0.357 Invalide： Unite：	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
												L0_C2_COEF	C2 coefficient	左车道线轨迹计算公式参数C2	16	3	24	2E-06	0	-0.032768	0.03276	SNM	m-1	SNM-16 Resolution： 0.000001 Offset： 0 m-1 Min： -0.032768 m-1 Max： 0.032766 m-1 Invalide： Unite： m-1	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
												L0_C3_COEF	C3 coefficient	左车道线轨迹计算公式参数C3	16	1	8	4E-09	0	-0.000131	0.00013107	SNM	m-2	SNM-16 Resolution： 0.000000004 Offset： 0 m-2 Min： -0.000131072 m-2 Max： 0.000131068 m-2 Invalide： Unite： m-2	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
												L0_LINE_TYPE	Detected line type	左车道线的类型	3	7	59	1	0	0	7	BMP	—	0： undecided 1： solid 2： road edge 3： dashed 4： double lane mark 5： Bott's dotts 6： Barrier 7： forbidden value	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
												MSG_COUNT_LL0DAT1	Message counter	计数器	2	6	48	1	0	0	3	UNM	—	UNM-2 Resolution： 1 Offset： 0 Min： 0 Max： 3	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
												L0_DETECT_QUALITY	Quality of the detected line	探测车道线质量	2	7	62	1	0	0	3	BMP	—	0： low1 (no line detected) 1： low2 (line detected with insufficient score) 2： medium (line predicted or detected with low score) 3： high (line detected with sufficient score)	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
ADAS	68	ADAS_43B_PSA1	0x43B	Evenementiel	Non applicable	4				HS1																															Tx										√	√
												L0_MARK_WIDTH	Marker width of the line	左车道宽度	7	2	17	0.01	0	0	1.27	UNM	m	UNM-7 Resolution： 0.01 Offset： 0 m Min： 0 m Max： 1.27 m Invalide： Unite： m	—	0x0	0x0	—	—	—	ADAS控制器自己用的信号，无接收方		—								Tx										√	√
												L0_LANE_CHANGE	MobilEye lane change	车道改变	1	2	16	1	0	0	1	BMP	—	0： no line change 1： line change	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
												MSG_COUNT_LL0DAT2	Message counter	计数器	2	3	30	1	0	0	3	UNM	—	UNM-2 Resolution： 1 Offset： 0 Min： 0 Max： 3 Invalide： Unite：	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√

ECU	Message Information 报文信息										Signal Information 信号信息																								网络节点							车型配置										
	Serial Number	Msg Name	Msg ID(hex)	Msg Send Type	Msg Cycle Time (ms)	Frame_Max_Lgth	Frame_Used_Lgth	Frame_Min_Lgth	Frame_enabling_flag_Value	Net_Name	Signal_CodeID	Abbr.	Signal Name	Signal Name	Signal Length	Start Byte Position	Start Bit Position(MSB)	Resolution	Offset	Range 范围（Dec）		Signal_Type	Signal_Phy_Unit_eng	Signal_State_eng	Signal_enabling_flag_Value	PROD_INIT	CONS_INIT	Valeur_Interdite_S	Valeur_Invalide_S	Valeur_Indisponible_S	Remark 备注	process method	信号对应关系		EPS	ESC	Gateway	APA	Rada	Camera	ADAS	E0	E1	E1	E1	E1	E2	E2	E2	E2	E3	E3+
控制器名称简写	序号	报文名称	报文ID	报文发送类型	报文周期	报文最大长度	报文使用长度	报文最小长度	报文使能标志值	所在网段	信号编号	EP信号简写	信号名称	信号名称（中文）	信号长度	起始字节位置	起始位位置(MSB)	精度	偏移量	Valeur_Min_S	Valeur_Max_S	信号类型	信号单位	信号值描述 (Dec，按照十进制定义)	信号使能标志值	Signal_Tx_Init_Value（发送初始值）	Signal_Rx_Init_Value	Signal_Forbidden_Value	Signal_Invalid_Value	Signal_Unavailable_Value（无效值）	备注	处理方式	源节点 source node	源信号Source signal name	电动助力转向	电子稳定系统	网关	自动泊车	雷达	摄像头	ADAS控制器	C10TD-MT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15TD-DCT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15T-DCT	C10TD-DCT	C10TD-DCT（2019.11）
												L0_TLC	Time to line crossing	TTC	8	1	8	0.01	0	0	2.55	UNM	s	UNM-8 Resolution： 0.01 Offset： 0 s Min： 0 s Max： 2.55 s Invalide： Unite： s	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
												L0_VIEW_RANGE	View range of the line	可视车道线范围	8	0	0	0.5	0	0	127.5	UNM	m	UNM-8 Resolution： 0.5 Offset： 0 m Min： 0 m Max： 127.5 m Invalide： Unite： m	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
ADAS	69	ADAS_44B_PSA1	0x44B	Evenementiel	Non applicable	8				HS1																															Tx										√	√
												R0_C0_COEF	C0 coefficient	右车道线轨迹计算公式参数C0	12	5	44	0.01	0	-20.48	20.47	SNM	m	SNM-12 Resolution： 0.01 Offset： 0 m Min： -20.48 m Max： 20.47 m Invalide： Unite： m	—	0x0	0x0	—	—	—	ADAS控制器自己用的信号，无接收方		—								Tx										√	√
												R0_C1_COEF	C1 coefficient	右车道线轨迹计算公式参数C1	10	6	50	0.00098	0	-0.357	0.357	SNM	—	SNM-10 Resolution： 0.0009765625 Offset： 0 Min： -0.357 Max： 0.357 Invalide： Unite：	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
												R0_C2_COEF	C2 coefficient	右车道线轨迹计算公式参数C2	16	3	24	1E-06	0	-0.032768	0.032766	SNM	m-1	SNM-16 Resolution： 0.000001 Offset： 0 m-1 Min： -0.032768 m-1 Max： 0.032766 m-1 Invalide： Unite： m-1	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
												R0_C3_COEF	C3 coefficient	右车道线轨迹计算公式参数C3	16	1	8	4E-09	0	-0.000131	0.00013107	SNM	m-2	SNM-16 Resolution： 0.000000004 Offset： 0 m-2 Min： -0.000131072 m-2 Max： 0.000131068 m-2 Invalide： Unite： m-2	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
												R0_LINE_TYPE	Detected line type	右车道线的类型	3	7	59	1	0	0	7	BMP	—	0： undecided 1：solid 2：road edge 3：dashed 4：double lane mark 5： Bott's dotts 6： Barrier 7： forbidden value	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
												MSG_COUNT_LR0DAT1	Message counter	计数器	2	6	48	1	0	0	3	UNM	—	UNM-2 Resolution： 1 Offset： 0 Min： 0 Max： 3	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
												R0_DETECT_QUALITY	Quality of the detected line	探测车道线质量	2	7	62	1	0	0	3	BMP	—	0： low1 (no line detected) 1： low2 (line detected with insufficient score) 2：medium (line predicted or detected with low score) 3： high (line detected with sufficient score)	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
ADAS	70	ADAS_45B_PSA1	0x45B	Evenementiel	Non applicable	4				HS1																															Tx										√	√
												R0_MARK_WIDTH	Marker width of the line	右车道宽度	7	2	17	0.01	0	0	1.27	UNM	m	UNM-7 Resolution： 0.01 Offset： 0 m Min： 0 m Max： 1.27 m Invalide： Unite： m	—	0x0	0x0	—	—	—	ADAS控制器自己用的信号，无接收方		—								Tx										√	√
												R0_LANE_CHANGE	MobilEye lane change	车道改变	1	2	16	1	0	0	1	BMP	—	0： no line change 1： line change	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
												MSG_COUNT_LR0DAT2	Message counter	计数器	2	3	30	1	0	0	3	UNM	—	UNM-2 Resolution： 1 Offset： 0 Min： 0 Max： 3 Invalide： Unite：	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
												R0_TLC	Time to line crossing	TTC	8	1	8	0.01	0	0	2.55	UNM	s	UNM-8 Resolution： 0.01 Offset： 0 s Min： 0 s Max： 2.55 s Invalide： Unite： s	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
												R0_VIEW_RANGE	View range of the line	可视车道线范围	8	0	0	0.5	0	0	127.5	UNM	m	UNM-8 Resolution： 0.5 Offset： 0 m Min： 0 m Max： 127.5 m Invalide： Unite： m	—	0x0	0x0	—	—	—											Tx										√	√
ADAS	71	ADAS_4D4_PSA1	0x4D4		100				测试报文， 开发阶段使用，量产不																																Tx										√	√
ADAS	72	ADAS_4F7_PSA1	0x4F7	Periodique	100	8	8	8		HS1																											Rx				Tx								√	√	√	√
												ACC_HMI_Icon_Disp	ACC Vehicle Icon Display	ACC状态图标显示	3	6	2	1	0	0	3	BMP	—	0： No Display 1： Gray 2： Green 3： Red 4~7：Reserved	—	0x0	0x0	—	—	—	网关接收转发给IC						Rx				Tx								√		√	√
												ACC_HMI_SetSpd_Disp	ACC Set Speed Display	ACC设定车速状态显示	3	1	2	1	0	0	3	BMP	—	0： No display 1： value with a strikethrough line 2： value without a strikethrough line 3： only short dash line without value 4： value blink 5~7：Reserved	—	0x0	0x0	—	—	—	网关接收转发给IC ACU接收						Rx				Tx								√		√	√
												ACC_HMI_HwyDisp_FLG	ACC Desired Headway Icon Basic	ACC时距状态显示	1	1	4	1	0	0	1	BMP	—	0：Off 1：On	—	0x0	0x0	—	—	—	网关接收转发给IC						Rx				Tx								√		√	√
												ACC_Desired_Headway	ACC Desired Headway Display	ACC时距间隔显示	2	1	6	1	0	0	3	BMP	—	0： Invalid 1： Near 2： Medium 3： Far	—	0x3	0x3	—	—	—	网关接收转发给IC ACU接收						Rx				Tx								√		√	√
												GW_SCC_DDE_ACTIVATION_RVV_ACC	RVV / ACC Vehicle speed request type	RVV/ACC请求类型	1	1	7	1	0	0	1	BMP	—	0： No RVV or ACC request 1： RVV or ACC request	1 if ESC and ACC_STOP_GO	0b0		—	—	—	网关接收转发给IC ESC接收			P220			Rx				Tx								√	√	√	√
												ACC_HMI_Txt_Disp	ACC Pop Up Message	ACC文字提示	4	2	3	1	0	0	15	BMP	—	0： No Pop Up Message 1： ACC ON （自适应巡航开启） 2： Radar Blocked (雷达被遮挡) 3： ACC Fault (自动巡航故障) 4： ACC Activation Unsatisfied (激活条件不满足) 5： ACC Active(自动巡航激活) 6： ACC go request(自适应巡航请求Go） 7：Please Take Over the Car (请掌控车辆)(Level 1普通报警,黄灯显示) 8： Please Take Over the Car immediately (请立即掌控)(Level 2车辆紧急报警，红灯显示) 9： ACC Canceled (自动巡航已取消) 10： ACC OFF （自适应巡航关闭） 11~15： Reserved	—	0x0	0x0	—	—	—	网关接收转发给IC ACU接收						Rx				Tx								√		√	√

ECU	Message Information 报文信息										Signal Information 信号信息																								网络节点							车型配置										
	Serial Number	Msg Name	Msg ID(hex)	Msg Send Type	Msg Cycle Time (ms)	Frame_Max_Lgth	Frame_Used_Lgth	Frame_Min_Lgth	Frame_enabling_flag_Value	Net_Name	Signal_CodeID	Abbr.	Signal Name	Signal Name	Signal Length	Start Byte Position	Start Bit Position(MSB)	Resolution	Offset	Range 范围（Dec）		Signal_Type	Signal_Phy_Unit_eng	Signal_State_eng	Signal_enabling_flag_Value	PROD_INIT	CONS_INIT	Valeur_Interdite_S	Valeur_Invalide_S	Valeur_Indisponible_S	Remark 备注	process method	信号对应关系		EPS	ESC	Gateway	APA	Rada	Camera	ADAS	E0	E1	E1	E1	E1	E2	E2	E2	E2	E3	E3+
控制器名称简写	序号	报文名称	报文ID	报文发送类型	报文周期	报文最大长度	报文使用长度	报文最小长度	报文使能标志值	所在网段	信号编号	EP信号简写	信号名称	信号名称（中文）	信号长度	起始字节位置	起始位位置(MSB)	精度	偏移量	Valeur_Min_S	Valeur_Max_S	信号类型	信号单位	**信号值描述 (Dec，按照十进制定义)**	信号使能标志值	Signal_Tx_Init_Value（发送初始值）	Signal_Rx_Init_Value	Signal_Forbidden_Value	Signal_Invalid_Value	Signal_Unavailable_Value（无效值）	备注	处理方式	源节点 source node	源信号Source signal name	电动助力转向	电子稳定系统	网关	自动泊车	雷达	摄像头	ADAS控制器	C10TD-MT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15TD-DCT	C10TD-MT	A15T-MT（2019.12）	C10TD-DCT	A15T-DCT	C10TD-DCT	C10TD-DCT（2019.11）
												AEB_Alert_Req	AEB_Alert_Req	AEB FCW报警请求信号	2	2	7	1	1	0	3	BMP	—	0：No Req 1：FCW_Alert_Req 2：AEB_Alert_Req 3：Reserved		0x0	0x0	—	0x3	—	网关接收转发给IC						Rx				Tx								√	√	√	√
												AEB_Switch_Status	AEB_Switch_Status	AEB OFF指示灯	2	2	5	1	1	0	3	BMP	—	0：AEB_FCW_On 1：FCW_off 2：AEB_off 3：AEB_FCW_Off							网关接收转发给IC						Rx				Tx								√	√	√	√
												AEB_Fault_Status	AEB_Fault_Status	AEB &FCW Fault 指示灯	2	4	4	1	1	0	3	BMP	—	0：No_Fault 1：FCW_Fault 2：AEB_Fault 3：AEB_FCW_Fault							网关接收转发给IC						Rx				Tx								√	√	√	√
												ACC_Desired_Cruise_Speed	ACC Desired Set Speed	驾驶员设置ACC巡航速度	8	3	7	1	0	0	254	UNM	kp/h		—	0x0	0x0	—	0xFF	—	网关接收转发给IC ACU接收						Rx				Tx								√		√	√
												AEB_HMI_Txt_Disp	AEB tips	AEB 文字提示	3	4	2	1	0	0	7	BMP	—	0：No_display 1：Forward_Collison_Warning_ON 2：Emergency_Braking System_ON 3：Forward_Collision_Warning_Fault 4：Forward_Collision_Warning_OFF 5：Emergency_Braking_System_Unavailable 6：Emergency_Braking_System_Fault 7：Emergency_Braking_System_OFF	—	0x0	0x0	—	—	—	网关接收转发给IC ACU接收						Rx				Tx								√	√	√	√
												ICA_status_icon	ICA_status_icon	ICA_状态灯	3	5	7	1	0	0	3	BMP	—	0：No_display (ICA off) 1：Gray (ICA switch ON and Inactive) 2：Green (ICA Active) 3：Orange(ICA Degraded) 4：Red (ICA Fault) 5~7：Reserved		0x0	—	—	—	—	网关接收转发给MP5						Rx				Tx								√		√	√
												ICA_HMI_Txt_Disp	ICA_HMI_Txt_Disp	ICA_弹出文字提醒	4	5	3	1	0	0	15	BMP	—	00：No display 01：ICA ON 02：Radar Blocked 03：ICA Fault 04：ICA Activation Unsatisfied 05：ICA Active 06：ICA go request 07：Please take over the car 08：Please hold the steering wheel 09：Please take over the car immediately 10：ICA Canceled 11：ICA OFF 12-15：Reserved		0x0	—	—	—	—	网关接收转发给IC						Rx				Tx								√		√	√