­­­­­­­­ <泊车辅助、泊车辅助传感器>

Phase2 福特 MRD文档

版本 <1.8>

目录

[目录 2](#_Toc3886595)

[1 需求介绍 5](#_Toc3886596)

[2 全自动泊车辅助Fully-Active Park Assist 5](#_Toc3886597)

[3 泊车辅助传感器Basic Park Aid/Park Distance Control 5](#_Toc3886598)

[~~4~~ ~~可视行车轨迹Visual driving tube~~ 6](#_Toc3886599)

[~~4.1~~ ~~概述~~ 6](#_Toc3886600)

[~~4.2~~ ~~功能使用~~ 6](#_Toc3886601)

版本更改记录

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **日期** | **版本** | **更改描述** | **作者** |
| <2018/10/30> | <1.2> Phase 1终稿 | 根据1030MRD评审会议内容  根据信号状态，合并模版2和模版4，满足更清楚的基础界面判定。  增加3.1.4部分备注  更新模版示意图，ICON5位置统一 | 周倩雯 |
| <2018/12/03> | <1.3>  PHASE 2 | 修订细节，如上下箭头的百分比用动画形式程序。  开始Phase2文档复用及修改。  增加泊车快捷键、可视行车轨迹部分。  删除RVC/360/CTA部分内容。  **根据Phase1情况，增加RVC不可用的逻辑问题。** | 周倩雯 |
| <2018/12/24> | <1.4>  PHASE 2 | 确认other option 内容为导航到附近停车场功能。保留BPA按键，开关泊车辅助传感器图Display和声音。  确认扇区。  增加BPA部分SPSS注意事项。  由于Phase2的泊车辅助、泊车辅助传感器部分复用Phase1内容。删除对应部分，并增加对应功能备注。  更新shorcutkey硬按键内容。  增加泊车辅助传感器图开关。 |  |
| <2018/12/26> | <1.5>  PHASE 2 | 与FO@Lynn进行review，修改部分TBD部分。增加TBD，已标记为黄色和灰色。 | 周倩雯 |
| <2018/12/29> | <1.6>  PHASE 2 | 删除5.2可视行车轨迹注意事项第二条白天、黑夜模式。删除Timer部分TBD。拆分林肯和福特MRD。根据MRD review意见，修改部分MRD。 | 周倩雯 |
| <2019/1/4> | <1.7>  PHASE 2 | 根据福特方反馈。暂时删除与北美方确认中的TBD2项（泊车快捷键菜单的泊车辅助入口是否有“取消”“已结束”2种状态、带有可视行车轨迹的泊车辅助传感器popup上是否有音量开关键、OFF键）。若有需要再讨论是否增加对应页面或元素。 | 周倩雯 |
| <2019/3/17> | <1.8>  PHASE 2 | 根据与福特FO@Lynn确认，***删除*** 行车轨迹线功能与相关描述 | 周倩雯 |

# 需求介绍

泊车辅助、泊车辅助传感器是“车辆控制”里的基础功能，用于帮助驾驶员停车或启动车辆时观察周围环境及使用联网服务。

~~可视行车轨迹Visual Driving tube，配置后将在无影像可用时自动显示在泊车辅助传感器中。帮助驾驶员在无影像时获得更直观的车路方向状态。~~

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Phase2福特（除CD391外）车型配置 | | | | | |
| 车型代号 | 屏幕 | 通道 | 泊车辅助+泊车辅助传感器配置 | RVC+360 | 泊车快捷键 |
| CX482 | 12.3寸横屏  1920\*720 | 4CH | RPA泊车辅助传感器 | with/without RVC | / |
| / |
| 8CH | RPA+FPA泊车辅助传感器 | with/without 360 | / |
| / |
| 12CH | RPA+FPA+FAPA泊车辅助传感器+全自动泊车辅助 | with/without 360 | / |
| / |
| U625 | 12.8寸竖屏1080\*1920 | 4CH | RPA泊车辅助传感器 | with/without RVC | / |
| 8CH | RPA+FPA泊车辅助传感器 | with/without 360 | / |
| 12CH | RPA+FPA+FAPA泊车辅助传感器+全自动泊车辅助 | 360 | / |

# 全自动泊车辅助Fully-Active Park Assist

Phase2的「CX482」、「U625」的12通道车型配备全自动泊车辅助功能，**复用Phase1横屏C519车型**对应功能。对应车型的其它通道不配备泊车辅助功能。

# 泊车辅助传感器Basic Park Aid/Park Distance Control

Phase2的「CX482」、「U625」都配备泊车辅助传感器，传感器的触发、使用与退出逻辑**复用Phase1对应配置。**

~~注意：~~

1. ~~对已配备PDC但此时无影像[[1]](#footnote-1)的对应车辆情况，增加行车轨迹功能。~~

# ~~可视行车轨迹Visual driving tube~~

## ~~概述~~

~~可视行车轨迹是泊车辅助传感器的附加功能，该功能为无影像打开时的泊车辅助传感器提供行车轨迹线。当车辆已打开泊车辅助传感器且RVC/FVC不可用时，可视行车轨迹在泊车辅助传感器的小车两侧显示行车轨迹线。~~

~~可视行车轨迹由福特配置（百度侧读取配置显示）。当可视行车轨迹配置且满足条件时[[2]](#footnote-2)，随泊车辅助传感器的触发和退出而显示。~~

## ~~功能使用~~

~~注意：~~

1. ~~可视行车轨迹功能通过读取车辆的转向信号、转向角度来显示[[3]](#footnote-3)动态变化的行车轨迹线。RD注意该部分由Baidu建模。~~
2. ~~该泊车辅助传感器popup上无页面上有音量键、OFF键。~~
3. ~~UE注意，可视行车轨迹的颜色不能与当前泊车辅助传感器的配色（红绿黄）冲突。~~
4. ~~当车辆直行或转弯时，泊车轨迹线应延伸至不超过泊车辅助传感器扇区的范围。~~

|  |  |
| --- | --- |
| ~~不同转向信号下的轨迹线概览~~ | |
| ~~page81image13482624~~ | ~~page82image13193904~~ |
| ~~[PrkAidDrvDir\_D\_Stat]=“ForwardNegative” 左前方轨迹~~ | ~~[PrkAidDrvDir\_D\_Stat]=“BackwardNegative” 左后方轨迹~~ |
| ~~page82image13204304~~ | ~~page82image13192032~~ |
| ~~[PrkAidDrvDir\_D\_Stat]=“ForwardPositive” 右前方轨迹~~ | ~~PrkAidDrvDir\_D\_Stat]=“BackwardPositive” 右后方轨迹~~ |
| ~~page83image13240560~~ | |
| ~~[PrkAidDrvDir\_D\_Stat]=“DirectionNotKnown” 无轨迹~~ | |
| ~~page84image13573024~~ | ~~page84image13390928~~ |
| ~~[PrkAidDrvDir\_D\_Stat]=”ForwardPositive” or “ForwardNegative” ；[PrkAidRdiusLeft\_L\_Dsply] =[PrkAidRdiusRight\_L\_Dsply] = “0”垂直向前~~ | ~~[PrkAidDrvDir\_D\_Stat]=”RearwardPositive” or “RearwardNegative” ；[PrkAidRdiusLeft\_L\_Dsply] = [PrkAidRdiusRight\_L\_Dsply] = “0” 垂直向后~~ |

1. ~~只要是camera没有在显示，不区分是未配备还是不可用，都对noncamera的泊车辅助传感器增加可视行车轨迹。~~ [↑](#footnote-ref-1)
2. ~~FVCDisp=false, RVCDisp=false, PDCDisp=true。视频信号源根据伟世通接口是否提供数据判断。~~ [↑](#footnote-ref-2)
3. ~~RD注意，参考Ford建模公式（单独附件）。~~

   ~~参考说明：为左轨迹线建立一个半圆，根据“PrkAidRdiusLeft\_L\_Dsply” 提供的角度调整轨迹线状态。右边亦如此，信号变为“PrkAidRdiusRight\_L\_Dsply”。两个半圆为同心圆，圆心始终在车辆转向侧。~~

   ~~轨迹线与小车图的交点、即所有轨迹线的起点应该为可编辑的，因为车型变化影响图标比例。~~

   ~~当车不为垂直行驶向前时[PrkAidRdiusLeft\_L\_Dsply] OR [PrkAidRdiusRight\_L\_Dsply] != “0” && negative value (-)，转向的外侧轨迹线的起点为车前部最外侧点，转向的内侧轨迹线的起点为车后轮点。当车辆向后行驶时，[PrkAidDrvDir\_D\_Stat]=”RearwardPositive” ，转向的外侧轨迹线的起点为~~*~~车后部最外侧点，转向内侧轨迹线的起点为车前轮点。~~*

   ~~[PrkAidRdiusLeft\_L\_Dsply] OR [PrkAidRdiusRight\_L\_Dsply] != “0” && positive value (+),~~  [↑](#footnote-ref-3)