

# i-VISTA

编号：i-VISTA GM-MM-A0-2018

---

## 中国智能汽车指数 管理办法

(试行)

2018年5月6日发布并实施

---

中国汽车工程研究院股份有限公司发布

# 目 录

前 言.....	1
1 管理机制.....	2
1.1 综合管理部.....	2
1.2 试验技术部.....	2
1.3 基础技术部.....	2
1.4 信息媒体部.....	3
2 测评范围.....	3
2.1 自适应巡航控制系统.....	3
2.2 自动紧急制动系统.....	4
2.3 车道偏离报警系统.....	4
2.4 盲区监测系统.....	4
2.5 泊车辅助系统.....	5
3 运行流程.....	5
4 车型选取.....	5
4.1 选车原则.....	5
4.2 车型选取方式.....	6
4.2.1 自主购买.....	6
4.2.2 企业申请.....	6
5 测试评价.....	6
5.1 测试评价告知.....	6
5.2 测试评价准备.....	6
5.3 测试评价实施.....	6
5.4 评价结果审定.....	6
6 结果发布.....	6
6.1 发布形式.....	6
6.2 发布周期.....	7
6.3 发布途径.....	7
7 结果的使用.....	7
8 评价结果异议的申诉和处理.....	7
9 试验数据、图像资料及试验后车辆的处理.....	8
10 费用来源.....	8
11 Logo 标识.....	8
12 声明.....	8
13 公共交流.....	8
附件 1 《中国智能汽车指数工作运行流程图》.....	10
附件 2 《企业自愿申请评价表》.....	11
附件 3 《测试评价实施告知函》.....	12
附件 4 《车型信息反馈表》.....	13
附件 5 《评价结果异议申诉表》.....	16

## 前 言

智能汽车集成系统试验区i-VISTA (Intelligent Vehicle Integrated Systems Test Area)是工信部和重庆市政府支持下，共筹共建的具有国际领先水平的智能汽车和智慧交通应用示范工程及产品工程化公共服务平台。i-VISTA将建成先进驾驶辅助系统（简称ADAS）、V2X、自动驾驶、智慧交通等涉及的环境感知传感器、系统、整车的虚拟仿真测试、（半）封闭以及开放道路测试环境，覆盖西部地区90%以上特殊路况以及全国85%以上的道路环境和通信环境，支持中国智能网联汽车以及智慧交通系统技术标准研究、试验验证、检测认证、应用示范和产品工程化需求。

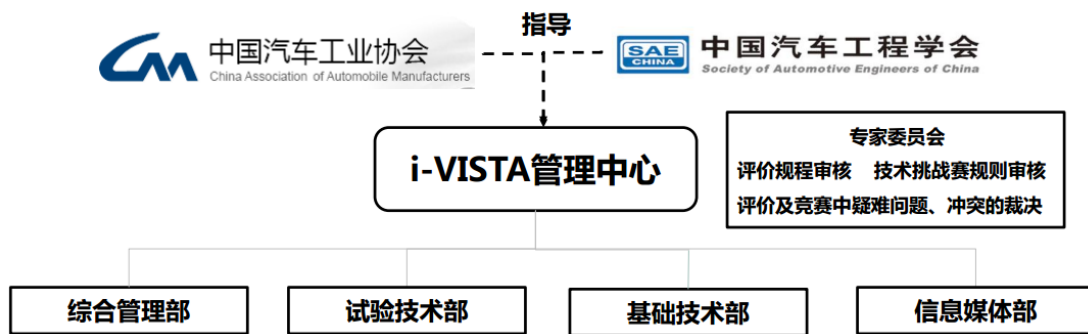
在i-VISTA基础上，中国汽车工程研究院股份有限公司（简称“中国汽研”）在中国汽车工业协会和中国汽车工程学会的联合指导下，充分研究并借鉴国内外智能网联汽车测试评价方法，结合中国自然驾驶数据分析和中国驾驶员行为特性研究成果，经过多轮论证，形成了中国智能汽车指数评价体系（简称i-VISTA）。

i-VISTA旨在打造一个中立、公正、专业、权威的智能汽车测试评价平台，为消费者买车用车提供权威参考。i-VISTA面向消费者从安全、体验、能耗、效率四个维度设计评价场景，重点针对目前市场上大规模应用的ADAS，包含自适应巡航控制ACC、自动紧急制动AEB、车道偏离报警LDW、盲点监测BSD、自动泊车辅助APS等产品进行评价，后续将根据技术发展及应用情况，从安全、体验、能耗、效率等四个维度，分阶段引入V2X、自动驾驶等产品评价。评价结果以直观量化的等级形式定期对外发布，为消费者买车用车提供参考，引导整车和零部件企业对产品进行优化升级，促进中国汽车产业链和交通产业链向更安全、更高效的方向发展。

i-VISTA 管理中心保留对中国智能汽车指数的全部权利，未经授权，除企业自行进行的技术开发试验外，不允许其他机构使用中国智能汽车指数规程对汽车产品进行公开性或商业目的的试验或评价。随着中国智能汽车技术的发展，对道路交通事故、自然驾驶数据以及中国驾驶员行为统计特性的深入研究，i-VISTA 管理中心同时保留对试验项目和评价方法进行变更升级的权利。

## 1 管理机制

为便于中国智能汽车指数的管理，保障各项工作有序进行，在中国汽车工业协会和中国汽车工程学会的联合指导下，中国汽研设立 i-VISTA 管理中心，负责统筹管理各项工作。下设综合管理部、试验技术部、基础技术部、信息媒体部，各部门主要职责如下：



### 1.1 综合管理部

综合管理部负责 i-VISTA 管理中心的日常运营，主要职责如下：

- ① 体系管理，包括管理规程的制定及修订；
- ② 日常事务管理；
- ③ 制定年度计划；
- ④ 组织专家评审会议，对评价过程中疑难问题进行解答，对冲突进行裁决；
- ⑤ 组织信息和结果发布。

### 1.2 试验技术部

试验技术部主要负责测试评价相关工作的顺利进行，主要职责为：

- ① 测试评价规程修订升级；
- ② 制定样车采购计划、实施样车采购；
- ③ 制定试验计划；
- ④ 试验实施、试验报告编制。

### 1.3 基础技术部

基础技术部办公地点设在北京，支持评价方法的完善和研究，主要职责是：

- ① 负责自然驾驶数据库建设及数据分析；

- ② 进行计算机仿真、驾驶模拟器等基础设施建设；
- ③ 技术体系研究、新方法研究。

#### 1.4 信息媒体部

信息媒体部承担测试评价成果及体系方案的发布、对外联络和宣传工作，主要职责是：

- ① 管理 i-VISTA 官网和“ivista 重庆”微信公众号；
- ② 负责宣传、公关和危机应对；
- ③ 负责媒体合作、活动策划。

此外，设立专家委员会，负责对评价体系进行政策、行业信息参考和技术咨询，审核测试评价方法，解答疑难问题，裁决测试评价中的冲突。专家委员会的日常管理由综合管理部负责。

## 2 测评范围

考虑到各整车企业搭载 ADAS 功能的差异性，首先对自适应巡航控制 ACC、自动紧急制动 AEB、车道偏离报警 LDW、盲区监测 BSD、自动泊车辅助 APS 共五个产品进行单独评价，再逐步过渡到对 ADAS 进行整体评价。未来将根据 L2、L3、L4、L5 等自动驾驶技术的实际量产情况对评价体系进行动态更新。ADAS 只进行安全和体验评价，L2 级和 L3 级自动驾驶技术进行安全、体验、能耗评价，L4 级和 L5 级自动驾驶技术进行安全、体验、能耗和效率评价。

### 2.1 自适应巡航控制系统

自适应巡航控制系统（Adaptive Cruise Control System，简称 ACC）是先进驾驶辅助系统（Advanced Driver Assistant System，简称 ADAS）的子产品之一，为驾驶员在行车过程中提供定速巡航和跟车控制辅助，可有效减轻驾驶员负担。试验规程参考 ISO\_22179 《Intelligent transport systems — Full speed range adaptive cruise control (FSRA) systems — Performance requirements and test procedures》标准，结合中国自然驾驶数据和中国驾驶员行为统计特性的研究成果设计试验场景。试验场景包括目标车静止、目标车低速、目标车减速、横向重叠共 4 个场景，以及抬头显示、自适应限速、走停功能等 3 个加分项。针对每个试验场景，根据体验和安全两个维度计算得分。目标车静止场景主车车速分别为 30km/h、40km/h、50km/h 和 60km/h，目标车低速场景主车车速分别为 90km/h、100km/h、110km/h 和 120km/h，目标车减速场景目标车车速为 70km/h，分别以  $-3\text{m/s}^2$  和  $-4\text{m/s}^2$  的减速度制动到停止，这三个

工况主要考察 ACC 的减速能力。横向重叠场景的重叠率分别为±50%，考察 ACC 的目标识别能力。

详细测试评价规程见《自适应巡航控制系统试验规程》《自适应巡航控制系统评价规程》。

## 2.2 自动紧急制动系统

自动紧急制动系统（AEB， Autonomous Emergency Braking System）是先进驾驶辅助系统（ADAS， Advanced Driver Assistant System）的子产品之一，能够避免或减轻因驾驶员未注意到前方危险可能发生的碰撞，提高行车安全性。试验规程主要参考 IIHS 《Autonomous Emergency Braking Test Protocol》 Version 1 和其他标准法规试验项目，结合中国自然驾驶数据和中國驾驶员行为统计特性的研究成果设计试验场景。试验场景分为安全和体验两个维度。其中安全评价分为 FCW 功能试验和 AEB 功能试验，FCW 功能试验包含目标车静止（主车车速 72km/h）、目标车低速（主车车速 72km/h，目标车车速 32km/h）和目标车减速（主车和目標车车速均为 72km/h，目标车减速度为 $-3\text{m/s}^2$ ）三大类试验工况，各工况重复 7 次，根据报警时刻 TTC 进行评价；AEB 功能试验包含目标车静止（主车车速分别为 20km/h 和 40km/h）、目标车低速（主车车速分别为 40km/h 和 60km/h，目标车车速为 20km/h）两种试验工况，各工况重复 5 次，根据碰撞避免或减轻效果进行评价。体验评价对 AEB 功能和 FCW 功能的人机交互进行评价。

详细测试评价规程见《自动紧急制动系统试验规程》《自动紧急制动系统评价规程》。

## 2.3 车道偏离报警系统

车道偏离报警系统（Lane Departure Warning System，简称 LDW）是先进驾驶辅助系统（Advanced Driver Assistant System，简称 ADAS）的子产品之一，当驾驶员在行车过程中无意识偏离车道可能发生危险时发出报警，提高行车安全性。试验规程参考 GB/T 26773-2011 《智能运输系统车道偏离报警系统性能要求与检测方法》标准，结合中国自然驾驶数据和中國驾驶员行为统计特性的研究成果设计试验工况。安全评价为直道白色虚线的可重复性报警试验和半径 250m 弯道下的报警产生试验。其中，直道白色虚线可重复性报警左右侧每种偏离速度的试验工况重复 4 次，考察 LDW 报警一致性。弯道报警产生工况每种偏离速度只做一次试验，考察 LDW 对弯道的识别能力。体验评价为人机交互评价，同时对车道保持辅助功能进行加分鼓励。

详细测试评价规程见《车道偏离报警系统试验规程》《车道偏离报警系统评价规程》。

## 2.4 盲区监测系统

盲区监测辅助系统（Blind Spot Detection System, BSD）是先进驾驶辅助系统（Advanced Driver Assistant System, ADAS）的子系统，为驾驶员在行车过程中安全变道提供辅助。试验规程参考 ISO 17387 《Intelligent transport systems — Lane change decision aid systems (LCDAS)—Performance requirements and test procedures》标准，结合中国自然驾驶数据和中國驾驶员行为统计特性的研究成果设计试验工况。其中安全评价为目标车直线超越主车场景，主车车速为 60km/h，目标车分别以 70km/h、90km/h、120km/h 的车速超越主车，用于评价 BSD 的报警性能，左右侧试验场景一致，每个场景重复 3 次试验。体验评价为中国特有的两轮车识别能力试验场景，同时对开门预警和倒车横向预警功能进行加分鼓励。

详细测试评价规程见《盲区监测系统试验规程》《盲区监测系统评价规程》。

## 2.5 泊车辅助系统

泊车辅助系统（Assisted Parking System，简称 APS）是先进驾驶辅助系统（Advanced Driver Assistant System，简称 ADAS）的子产品之一，为驾驶员在泊车过程中提供横向或/和纵向辅助。试验规程参考 ISO 16787 《Intelligent Transport Systems — Assisted Parking Systems (APS)—Performance Requirements and Test Procedures》标准，结合中国自然驾驶数据和中國驾驶员行为统计特性的研究成果设计试验工况。体验评价由车位搜索能力试验和泊车能力试验构成，安全评价为对车辆障碍物检测能力进行评价。车位类型一共设置了 7 种，包括双边界车辆平行车位、单边界车辆平行车位、白色标线平行车位、双边界车辆垂直车位、单边界车辆垂直车位、白色标线垂直车位和斜向车位，充分代表了中国典型的泊车环境。在体验和评价之外，另设平行车位自动出库功能加分试验。

详细测试评价规程见《泊车辅助系统试验规程》《泊车辅助系统评价规程》。

## 3 运行流程

中国智能汽车指数工作运行流程详见附件 1 《中国智能汽车指数工作运行流程图》。

## 4 车型选取

### 4.1 选车原则

在近两年内新上市的乘用车（M1 类车辆）总销量超过 3000 台的车型里，选取 ACC、AEB、LDW、BSD、APS 搭载数量最多且售价最低的车型，不区分传统能源（汽油、柴油）和新能源（纯电动、混合动力等）。

## 4.2 车型选取方式

### 4.2.1 自主购买

智能指数涉及试验用车辆均在市场上正规渠道自行随机购买。

### 4.2.2 企业申请

企业自愿申请评价的车型进行智能指数测试评价时，若申请车辆满足车型选取原则，i-VISTA 管理中心将对测评结果进行发布。企业自愿申请某种车型进行 i-VISTA 评价时，需向 i-VISTA 管理中心提交《企业自愿申请评价表》(详见附件 2)，并提交指数相关表单信息。i-VISTA 管理中心在接到企业提交的《企业自愿申请评价表》后，对经审核符合申请条件和原则的企业发送《自愿申请接收函》。申请测试车辆由测试方在市场随机购买，车辆购买及测试评价费用由申请企业承担。

## 5 测试评价

### 5.1 测试评价告知

测试车型确定后，i-VISTA 管理中心提前 10 个工作日下达测试评价任务，并向生产企业发送《测试评价实施告知函》(见附件 3)。

### 5.2 测试评价准备

生产企业接到《测试评价实施告知函》后的 5 个工作日内，需向 i-VISTA 管理中心提供《车型信息反馈表》，见附件 4。

生产企业的技术人员可在规定时间内观看试验的准备情况，并对必要的参数进行确认，但不得对车辆和设备等进行任何操作。

### 5.3 测试评价实施

测试评价及数据处理由 i-VISTA 试验技术部按照规程进行，并完成相应的测试评价报告，受邀人员和媒体可观看测试过程。

### 5.4 评价结果审定

i-VISTA 管理中心对测试评价结果进行审定并进行结果信息发布。

## 6 结果发布

### 6.1 发布形式



i-VISTA 管理中心按照 ACC、AEB、LDW、BSD、APS 五个系统分别发布评价结果，结果发布时，将注明试验车辆的型号及配置。

评价试验中的测试数据不进行公开发布。

评价结果以直观的等级：优秀（++++）、良好（+++）、一般（++）、较差（+）的形式呈现，详见表 1。

表 1 评价结果呈现形式

类型	颜色参数			分数区间	符号标识
	红	绿	蓝		
优秀	0	204	0	$8 < X \leq 10$	++++
良好	255	255	51	$6 < X \leq 8$	+++
一般	255	153	0	$4 < X \leq 6$	++
较差	255	0	0	$0 \leq X \leq 4$	+

## 6.2 发布周期

i-VISTA 管理中心将对外公开发布 i-VISTA 的测试评价结果，每半年不少于一次。

## 6.3 发布途径

i-VISTA 管理中心通过发布会或网络、新媒体、电视等方式发布测试评价结果，并在官网 [www.i-vista.org](http://www.i-vista.org) 上定期更新测试评价结果等信息。

允许其他媒体、汽车生产企业、消费者转载或刊登来自 [www.i-vista.org](http://www.i-vista.org) 网站下载的评价结果和相关信息，但需要在发布或转载信息时注明信息来源。

## 7 结果的使用

i-VISTA 管理中心发布的测试评价结果在用于对消费者进行智能汽车认知宣传和普及时可以无偿使用，使用时，应注明信息来源。用于商业目的时，使用方须事先向 i-VISTA 管理中心提出申请。

## 8 评价结果异议的申诉和处理

相关单位对评价结果有异议时，可在结果发布后的 15 个工作日内填写《评价结果异议申诉表》（见附件 5），向 i-VISTA 管理中心提出申诉。接到申诉后的 30 个工作日内，i-VISTA 管理中心给予正式回复。仍存在争议时，i-VISTA 管理中心可组织相关单位进行正式会议讨论。

## 9 试验数据、图像资料及试验后车辆的处理

i-VISTA 测试评价的数据由 i-VISTA 管理中心保管。

由 i-VISTA 管理中心自筹资金购买的车辆，若该车型生产企业有购买自己企业车型评价数据或测试后车辆的需求，生产企业可在接到《测试评价实施告知函》后，及时向 i-VISTA 管理中心提出申请，并承担相应费用。

由企业自行申请测试的车辆，生产企业可在结果发布后申请取回测评数据和试验后车辆。对于结果发布后没有异议的车型，结果发布后超过三个月仍未提出取回试验后车辆的，视为同意由 i-VISTA 管理中心处置。

## 10 费用来源

i-VISTA 管理中心每年按计划自筹资金，用于购买车辆、测试及管理的费用，以保证中国智能汽车指数的长期运行。

企业自行申请进行的测试评价，相关费用由企业自行承担。

## 11 Logo标识

i-VISTA 已申请注册以下图标作为专用 Logo。



## 12 声明

i-VISTA 是中国汽研在中国汽车工业协会和中国汽车工程学会的联合指导下构建并维护的测评体系。i-VISTA 管理中心保留对 i-VISTA 的全部权利，未经 i-VISTA 管理中心许可，不允许其他机构以 i-VISTA 的名义开展相关活动。i-VISTA 的测评结果仅对所测试评价的车型负责，使用 i-VISTA 评价结果的各方应对其真实性、准确性、完整性负责。

## 13 公共交流

i-VISTA 管理中心每年定期举行相关研讨会、社交媒体消费者面对面等公共宣传活动，通过各种形式与生产企业和相关研究机构开展技术交流与合作。



## 附件 2 《企业自愿申请评价表》

i-VISTA-GM-MM-A0-B01

车辆生产企业			
车辆型号		产品商标	
车辆配置		上市时间	
车辆 VIN 码			
企业联系方式	联系人		联系电话
	邮编		E-mail
	通讯地址		
提交表格	管理办法中附件 4		
评价声明	如对评价试验过程没有异议，评价结果将在网站上公开发布。		
负责人签名(企业公章)	年 月 日		
注：如企业有意评价的车型尚未上市，则测试结果允许 i-VISTA 管理中心作为摸底数据，不对外公开发布测评结果。			

## 附件3 《测试评价实施告知函》

i-VISTA-GM-MM-A0-B02

车辆生产企业		
车辆型号		
车辆配置		
VIN 码		
试验计划日期	AEB 试验	
	ACC 试验	
	BSD 试验	
	LDW 试验	
	APS 试验	
联系人		
联系电话		
E-mail		
签字（公章）		

## 附件 4 《车型信息反馈表》

i-VISTA-GM-MM-A0-B03

车辆基本信息			
生产企业名称		生产工厂地址	
品牌型号		车辆类型	
外形尺寸 (mm)		整备质量 (kg)	
轴距 (mm)		轮距 (mm)	
前悬/后悬 (mm)	/	第 95 百分位眼椭圆中心距车尾距离 (mm)	
质心坐标 (X, Y, Z)		质心高度(满载/空载) (mm)	
轮胎型号 (前轮/后轮)		推荐冷胎压 (前/后轮)	
AEB			
AEB 功能	<input type="checkbox"/> FCW+AEB <input type="checkbox"/> FCW		
实现技术	<input type="checkbox"/> 毫米波雷达 <input type="checkbox"/> 激光雷达 <input type="checkbox"/> 摄像头 <input type="checkbox"/> 毫米波雷达摄像头融合		
激光雷达数量、型号、生产厂商			
毫米波雷达数量、型号、生产厂商			
摄像头数量、型号、生产厂商			
其他传感器数量、型号、生产厂商			
AEB ECU 型号及供应商			
AEB 是否需要初始化 (含 AEB 系统和传感器校准, 如需要, 请提供具体方法或现场支持)			
AEB 系统是否具有一键开/关功能			
有无制动辅助(DBS)			
有无安全带预紧功能			
是否具有行人保护功能 (AEB VRU_Ped)			
FCW 报警信号类型	<input type="checkbox"/> 声音报警 <input type="checkbox"/> 光报警 <input type="checkbox"/> 震动报警		
声音报警信号频率 (Hz)			
AEB 工作车速范围 (km/h)	低:	高:	
FCW 工作车速范围 (km/h)	低:	高:	
AEB VRU_Ped 功能工作车速范围 (km/h)	低:	高:	
ACC			
ACC 类型	<input type="checkbox"/> 常规 ACC <input type="checkbox"/> 停走型 ACC		
实现技术	<input type="checkbox"/> 毫米波雷达 <input type="checkbox"/> 摄像头 <input type="checkbox"/> 毫米波雷达摄像头融合		
毫米波雷达数量、型号、生产厂商			
摄像头数量、型号、生产厂商			
其他传感器数量、型号、生产厂商			
ACC ECU 型号及供应商			
ACC 是否需要初始化 (含 ACC 系统和传感器校准, 如需要, 请提供具体方法或现场支持)			
最低激活车速 (km/h)			
车间时距档位数量及数值			
跟停距离 (m)			

是否支持静止状态下激活（无目标车）	
是否有抬头显示功能（显示 ACC 相关信息）	
有无自适应限速功能（能根据限速标志、地图信息或者 V2X 信息自动进行降速调整）	
LDW	
摄像头数量、型号、生产厂商	
LDW 是否需要初始化（含 LDW 系统和传感器校准，如需要，请提供具体方法或现场支持）	
最低激活车速（km/h）	
报警形式	<input type="checkbox"/> 声音报警 <input type="checkbox"/> 光报警 <input type="checkbox"/> 震动报警
LDW 适用的弯道曲率半径（m）	
声音报警信号频率（Hz）	
振动报警信号频率（Hz）	
是否有 LKA 功能	<input type="checkbox"/> 车道居中 <input type="checkbox"/> 车道纠偏
LKA 适用的弯道曲率半径（m）	
BSD	
实现技术	<input type="checkbox"/> 毫米波雷达 <input type="checkbox"/> 超声波雷达 <input type="checkbox"/> 摄像头
毫米波雷达数量、型号、生产厂商	
摄像头数量、型号、生产厂商	
BSD ECU 型号及供应商	
BSD 是否需要初始化（含 BSD 系统和传感器校准，如需要，请提供具体方法或现场支持）	
是否有 BSW 功能	
是否有 CVW 功能	
最低激活车速（km/h）	
报警最大相对速度（km/h）	
是否能识别到两轮车	
是否有开门预警功能	
是否有倒车横向预警功能	
APS	
实现技术	<input type="checkbox"/> 超声波雷达 <input type="checkbox"/> 摄像头 <input type="checkbox"/> 超声波雷达摄像头融合
超声波雷达数量、型号、生产厂商	
摄像头数量、型号、生产厂商	
APS ECU 型号及供应商	
泊车过程存在碰撞危险时车辆的行为	<input type="checkbox"/> 报警 <input type="checkbox"/> 主动制动
泊车过程是否能进行纵向控制	
APS 是否需要初始化（含 APS 系统和传感器校准，如需要，请提供具体方法或现场支持）	
是否能识别单/双边界车辆停车位	
是否能识别白色标线停车位	
是否能识别到斜向车位	
能识别的斜向车位最大倾斜角度	
是否具有斜向车位泊车能力	



是否能搜索到单边界车辆平行车位目标车位 1	
是否能搜索到单边界车辆平行车位目标车位 2	
是否能同时搜索到单边界车辆平行车位目标车位 1 与目标车位 2	
是否能搜索到单边界车辆垂直车位目标车位 1	
是否能搜索到单边界垂直车位目标车位 2	
是否能同时搜索到单边界平行车位目标车位 1 与目标车位 2	
能搜索到单/双边界车辆平行车位的最低车速 (km/h)	
能搜索到单/双边界车辆平行车位的最高车速 (km/h)	
能搜索到单/双边界车辆垂直车位的最低车速 (km/h)	
能搜索到单/双边界车辆垂直车位的最高车速 (km/h)	
能搜索到白色标线平行车位的最低车速 (km/h)	
能搜索到白色标线平行车位的最高车速 (km/h)	
能搜索到白色标线垂直车位的最低车速 (km/h)	
能搜索到白色标线垂直车位的最高车速 (km/h)	
能搜索到斜向车位的最低车速 (km/h)	
能搜索到斜向车位的最高车速 (km/h)	
能搜索到单/双边界车辆平行车位的最小横向间距 (m)	
能搜索到单/双边界车辆平行车位的最大横向间距 (m)	
能搜索到单/双边界车辆垂直车位的最小横向间距 (m)	
能搜索到单/双边界车辆垂直车位的最大横向间距 (m)	
能搜索到白色标线平行车位的最小横向间距 (m)	
能搜索到白色标线平行车位的最大横向间距 (m)	
能搜索到白色标线垂直车位的最小横向间距 (m)	
能搜索到白色标线垂直车位的最大横向间距 (m)	
能搜索到斜向车位的最小横向间距 (m)	
能搜索到斜向车位的最大横向间距 (m)	
单/双边界车辆平行车位的最小泊车尺寸 (目标车位长度) (m)	
单/双边界车辆垂直车位的最小泊车尺寸 (目标车位宽度)	
白色标线平行车位的最小泊车尺寸 (目标车位长度)	
白色标线垂直车位的最小泊车尺寸 (目标车位宽度)	
斜向车位的最小泊车尺寸 (目标车位宽度)	
是否具有平行车位自动出库功能	

## 附件 5 《评价结果异议申诉表》

i-VISTA-GM-MM-A0-B04

生产企业		车辆型号			
申诉项目		测试时间			
申诉联系人		联系电话		地址	
申诉/ 建议 内容/ 要求:	申诉企业 (加盖企业公章): 年 月 日				
i-VISTA 管理中心负责人意见:					
签名: 年 月 日					
处理结果:					
1、是否解决: <input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否					
2、如未解决, 是否向对方解释原因: <input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否					
部门负责人: 年 月 日					
回访验证结果:					
申诉方对处理结果的满意度: <input type="checkbox"/> 满意 <input type="checkbox"/> 不满意					
回访人: 年 月 日					