



中华人民共和国国家计量技术规范

JJF 2376—2026

智能网联汽车自动泊车性能 计量测试规范

Test Specification for Automatic Parking Performance of Intelligent
Connected Vehicles

2026-01-24发布

2026-07-24实施

国家市场监督管理总局发布

智能网联汽车自动泊车性能 计量测试规范

Test Specification for Automatic Parking Performance of Intelligent Connected Vehicles

JJF 2376—2026

归口单位：全国智能网联汽车专用计量测试技术委员会

主要起草单位：中国航空工业集团公司北京长城计量测试
技术研究所

上海机动车检测认证技术研究中心有限公司
北京市计量检测科学研究院

参加起草单位：北京新能源汽车股份有限公司
北京海纳川汽车部件股份有限公司
上海临港智能网联汽车研究中心有限公司

本规范委托全国智能网联汽车专用计量测试技术委员会负责解释

本规范主要起草人：

姜延欢（中国航空工业集团公司北京长城计量测试技术研究所）

申亚飞（上海机动车检测认证技术研究中心有限公司）

沙硕（北京市计量检测科学研究院）

参加起草人：

李新良（中国航空工业集团公司北京长城计量测试技术研究所）

袁盛玥（北京新能源汽车股份有限公司）

宫雨（北京海纳川汽车部件股份有限公司）

刘建泉（上海临港智能网联汽车研究中心有限公司）

目 录

引言	(Ⅲ)
1 范围	(1)
2 引用文件	(1)
3 术语	(1)
4 概述	(2)
5 计量特性	(3)
5.1 车位搜索行驶速度	(3)
5.2 泊车入位最大速度	(3)
5.3 左前轮横向距离	(3)
5.4 左后轮横向距离	(3)
5.5 车尾距离	(3)
5.6 左前轮位置重复性	(3)
5.7 左后轮位置重复性	(3)
5.8 车辆与停车位边界线夹角	(3)
5.9 车辆与停车位边界线夹角重复性	(3)
5.10 车辆泊入时间	(3)
5.11 车位识别率	(3)
5.12 泊车成功率	(3)
5.13 挡位调整次数	(3)
6 测试条件	(4)
6.1 环境条件和场地要求	(4)
6.2 测量标准或其他设备	(4)
6.3 停车位布置	(4)
7 测试项目和测试方法	(6)
7.1 测试项目	(6)
7.2 测试前准备	(7)
7.3 车位搜索行驶速度	(7)
7.4 泊车入位最大速度	(9)
7.5 左前轮横向距离	(10)
7.6 左后轮横向距离	(10)
7.7 车尾距离	(10)
7.8 左前轮位置重复性	(10)
7.9 左后轮位置重复性	(11)

7.10	车辆与停车位边界线夹角	(12)
7.11	车辆与停车位边界线夹角重复性	(12)
7.12	车辆泊入时间	(13)
7.13	车位识别率	(13)
7.14	泊车成功率	(13)
7.15	挡位调整次数	(14)
8	测试结果表达	(14)
8.1	测试记录	(14)
8.2	测试证书	(14)
9	复测时间间隔	(14)
附录A	计量测试原始记录模板（仅供参考）	(15)
附录B	测试证书（测试报告）内容	(22)
附录C	左前轮横向距离测量结果不确定度评定示例	(23)
附录D	泊车入位最大速度测量结果不确定度评定示例	(25)

引　　言

本规范依据 JJF 1071—2010《国家计量校准规范编写规则》，JJF 1001—2011《通用计量术语及定义》、JJF 1059.1—2012《测量不确定度评定与表示》共同构成支撑本规范制定工作的基础性系列规范。

本规范的编写主要参考 GB 5768.3—2009《道路交通标志和标线 第3部分：道路交通标线》、GB/T 41630—2022《智能泊车辅助系统性能要求及试验方法》等技术规范。

本规范为首次发布。

智能网联汽车自动泊车性能计量测试规范

1 范围

本规范适用于配备了自动泊车系统的智能网联汽车及具备记忆泊车和自主代客泊车系统的智能网联汽车的自动泊车功能的计量测试。

2 引用文件

本规范引用了下列文件：

GB 5768.3—2009 道路交通标志和标线 第3部分：道路交通标线

GB/T 41630—2022 智能泊车辅助系统性能要求及试验方法

凡是注日期的引用文件，仅注日期的版本适用于本规范；凡是不注日期的引用文件，其最新版本（包括所有的修改单）适用于本规范。

3 术语

下列术语和定义适用于本文件。

3.1 自动泊车系统 automatic parking system

在车辆泊车时，能够自动检测泊车位置并为驾驶员提供泊车指示和/或方向控制等功能的系统。

[来源：GB/T 41630—2022，3.1，有修改]

3.2 停车位搜索状态 slot search status

自动泊车系统处于搜索停车位的工作状态。

[来源：GB/T 41630—2022，3.3，有修改]

3.3 泊车辅助状态 parking assist status

自动泊车系统通过横向控制或横纵向组合控制辅助驾驶员完成车辆驶入停车位的系统状态。

[来源：GB/T 41630—2022，4.2.3，有修改]

3.4 泊车入位 parking in

车辆从泊车车位确认至泊入车位的过程。

[来源：GB/T 41630—2022，3.2，有修改]

3.5 边界车辆 bordering vehicle

用于限制停车位边界的车辆。

[来源：GB/T 41630—2022，3.5]

3.6 车辆侧边缘线 vehicle side edge line

车轮不发生偏转时，车辆左侧或右侧前轮胎外边缘接地点与同侧后轮胎外边缘接