

IVISTA

编号: IVISTA-GM-MM-A1-001

中国智能汽车指数管理办法

(China Intelligent Vehicle Index Management Regulation)

(2023 版修订版)

2025-04-01 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	3
2 测评范围	3
2.1 智能驾驶	3
2.2 智能泊车	4
2.3 智能交互	5
2.4 智能安全	6
3 运行流程	9
4 车型选取	10
4.1 选车原则	10
4.2 车辆及配件获取	10
5 测试评价	10
5.1 测评通知	10
5.2 测评准备	10
5.3 测评实施	11
5.4 过程管理及评价结果审定	11
6 结果发布	11
7 年度推荐车型评选	12
8 发布素材的使用	12
9 评价结果异议申诉和处理	12
10 测评数据及试验后车辆的处理	12
11 费用来源	13
12 Logo 标识	13
13 声明	13
14 公共交流	13
附件 1 《IVISTA 中国智能汽车指数-领航智驾试验申请表》	14
附件 2 《IVISTA 中国智能汽车指数-记忆泊车试验申请表》	15
附件 3 《IVISTA 中国智能汽车指数-被动安全试验申请表》	16

附件 4 《IVISTA 中国智能汽车指数-工作流程图》	17
附件 5 《IVISTA 中国智能汽车指数-企业自愿申请评价表》	18
附件 6 《IVISTA 中国智能汽车指数-测试评价通知函》	19
附件 7 《IVISTA 中国智能汽车指数-车辆参数信息表》	20
附件 8 《IVISTA 中国智能汽车指数-评价结果异议申诉表》	29

前 言

汽车是国民经济的重要支柱产业，是两个强国建设的重要支撑和融合载体。汽车强国的建设离不开标准的支撑和引领，健全完善汽车标准法规与测试评价体系，是支撑汽车产业高质量发展的重要举措。

为助力汽车产业国家战略、推动汽车技术水平进步、服务消费者买车用车，中国汽车工程研究院股份有限公司（以下简称“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，于2016年推出全球首个公平、公正、专业、权威的智能网联汽车第三方测评体系IVISTA中国智能汽车指数，并先后发布了2018版、2020版、2023版IVISTA中国智能汽车指数管理办法。

当前，汽车行业正处于百年变局的转折点，汽车与能源、交通、通信、人工智能等领域的前沿技术加速融合，电动化、网联化、智能化已成为汽车产业的发展潮流和趋势，以安全为先的智能网联汽车成为行业共识。作为汽车行业第三方权威技术服务机构，中国汽研围绕汽车产业技术趋势和热点问题，提出“安全护航，智慧出行”理念，在保证安全底线基础上，更科学、合理、客观地表征车辆智能化水平。

中国汽研指数管理中心对《IVISTA中国智能汽车指数管理办法（2023版）》进行了优化完善，形成了《IVISTA中国智能汽车指数管理办法（2023版修订版）》，于2025年4月1日实施。《IVISTA中国智能汽车指数管理办法（2023版修订版）》主要变化如下：

- 修改管理机制描述
- 修改测评范围相关内容描述
- 修改车辆选择相关内容描述
- 修改结果发布相关内容描述
- 增加年度推荐车型评选内容描述

因管理办法版本不同，测评项目和试验方法有所差异，因此，使用IVISTA中国智能汽车指数评价结果的各方应明确该结果是按照哪个版本、什么时间进行的评价试验和结果发布，以避免错误使用评价结果带来的不良影响。

中国汽研指数管理中心保留对IVISTA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IVISTA中国智能汽车指数对汽车产品进行公开性或商业目的的试验或评价。

同时，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，中国汽研指数管理中心保留对试验项目和评价方法进行变更升级的权利。

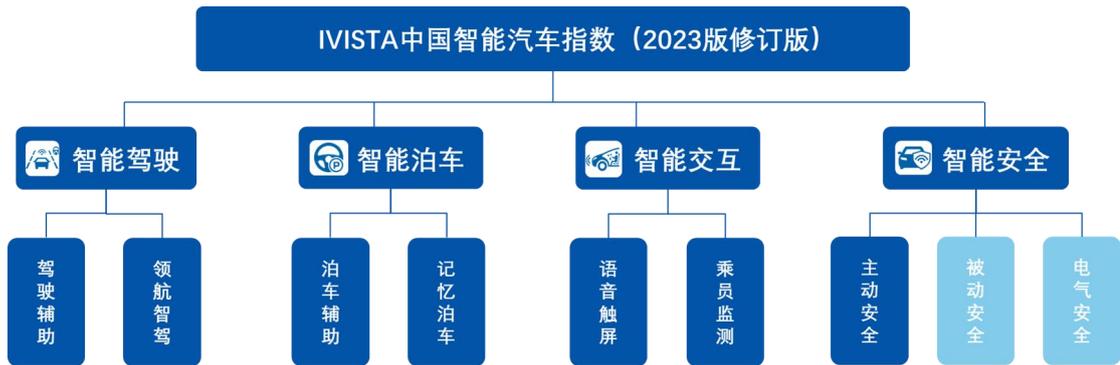
1 管理机制

中国汽研指数管理中心是IVISTA中国智能汽车指数的管理机构，负责组织实施IVISTA各项工作，包括年度工作计划制定、技术路线和测试评价规程研究和制修订、测评车辆选型和采购、测试评价实施、企业日常联络与行业交流等。

此外，中国汽研设立中国汽研汽车指数技术专家委员会（以下简称“技术专家委员会”），为汽车指数发展规划、技术路线研究和测试评价规程制修订提供专业支撑和建议，技术专家委员会由国内外行业组织、企业、高等院校及科研院所的主要领导及技术专家组成。

2 测评范围

《IVISTA中国智能汽车指数测试评价规程（2023版修订版）》由智能驾驶指数、智能泊车指数、智能交互指数、智能安全指数组成，从四大维度对智能汽车进行全面评价。



相关测试评价规程可在中国汽研汽车指数官方网站www.autoindex.org.cn下载。

2.1 智能驾驶

智能驾驶指数包含驾驶辅助和领航智驾测评工况。

2.1.1 驾驶辅助

测评对象为自适应巡航控制（Adaptive Cruise Control, ACC）、交通拥堵辅助（Traffic Jam Assist, TJA）、高速公路辅助（Highway Assist, HWA）、变道辅助（Lane Change Assist, LCA）等行车辅助功能。测评内容包括目标车静止、目标车切出、直道入弯、换道辅助、限速标志响应等场景，以及关联功能评价和用户手册审查。

详细测试评价规程见《智能驾驶指数-驾驶辅助系统试验规程（2023版修订版）》、《智能驾驶指数-驾驶辅助系统评价规程（2023版修订版）》。

2.1.2 领航智驾（选做项）

测评对象为领航智能驾驶功能（Navigation On Autopilot, NOA），可在导航地图和/或高精地图的支持下，实现高速公路、城市道路等区域的点对点通行的一类系统。规程通过“三支柱”法对搭载领航智能驾驶系统车辆的车辆安全性、功能完成度、智能拟人化等维度进行综合测评，包含封闭场地测试、开放道路测试和模拟仿真测试三部分测试内容。

详细测试评价规程见《智能驾驶指数-领航智能驾驶系统（高速公路）试验规程（2023版修订版）》、《智能驾驶指数-领航智能驾驶系统（城市道路）试验规程（2023版修订版）》、《智能驾驶指数-领航智能驾驶系统（高速公路）评价规程（2023版修订版）》、《智能驾驶指数-领航智能驾驶系统（城市道路）评价规程（2023版修订版）》。

2.1.3 智能驾驶指数整体评价

智能驾驶指数整体评价基于驾驶辅助和领航智驾测评结果进行综合评定，详细评价规程见《智能驾驶指数-整体评价规程（2023版修订版）》。

2.2 智能泊车

智能泊车指数包含泊车辅助和记忆泊车测评工况。

2.2.1 泊车辅助

测评对象为智能泊车辅助（Intelligent Parking Assist, IPA）、遥控泊车（Remote Parking Assist, RPA）等智能泊车功能，测评内容包括泊车能力测评、遥控泊车测评和安全提示审查三部分。其中：

（1）泊车能力测评：根据试验车辆泊车辅助功能在平行车位、垂直车位和斜向车位场景下的表现，评价其效率、性能以及安全性和舒适性。

（2）遥控泊车测评：根据试验车辆遥控泊车功能在平行车位和垂直车位场景下的表现，评价其效率、性能以及安全性。

（3）安全提示审查：据试验车辆用户手册中关于智能泊车功能定义、驾驶员责任、泊车功能使用条件、泊车功能局限性等，以及功能的开启与关闭提示、系统失效与功能不足提示等内容进行评价。

详细测试评价规程见《智能泊车指数-泊车辅助系统试验规程（2023版修订版）》、《智能泊车指数-泊车辅助系统评价规程（2023版修订版）》。

2.2.2 记忆泊车（选做项）

记忆泊车为选做项。生产制造商需向中国汽研指数管理中心提交《IVISTA中国智能汽车指数-记忆泊车试验申请表》（见附件2），经审核，对符合申请条件的车型将予以批准开展记忆泊车测评。中国汽研指数管理中心接受由生产制造商提供的审查报告并进行抽查验证。测评对象为能够进行远距离低速巡航的智能泊车功能，测评内容包括封闭场地测评和开放停车场测评两个部分。其中：

（1）封闭场地测评：根据试验车辆记忆泊车学习建图和泊车应用功能在专业封闭试验场特定测试场景下的表现，评价其安全性、舒适性、通行效率及智能化程度。

（2）开放停车场测评：根据试验车辆记忆泊车学习建图和泊车应用功能在开放停车场随机测试场景下的表现，评价其用户体验及场景应对能力。

详细测试评价规程见《智能泊车指数-记忆泊车系统试验规程（2023版修订版）》、《智能泊车指数-记忆泊车系统评价规程（2023版修订版）》。

2.2.3 智能泊车指数整体评价

智能泊车指数整体评价基于泊车辅助和记忆泊车测评结果进行综合评定，详细评价规程见《智能泊车指数-整体评价规程（2023版修订版）》。

2.3 智能交互

智能交互指数包含语音触屏和乘员监测测评工况。

2.3.1 语音触屏

测评对象为车载智能交互系统等智能座舱功能。测评内容包括语音交互、触屏交互、终端互联、抬头显示和全景环视五个部分。其中：

（1）语音交互：根据试验车辆在噪声屏蔽、AI智能识别和功能支持度的测试表现，评价车辆语音交互功能的性能。

（2）触屏交互：根据试验车辆在可用度、丰富度、应用启动时间、流畅度和交互安全度的测试表现，评价车辆触屏交互功能的性能。

（3）终端互联：根据试验车辆手机-车端互联功能的性能进行评价。

（4）抬头显示：根据试验车辆抬头显示功能的丰富度进行评价。

（5）全景环视：根据试验车辆全景环视的响应速度和显示效果进行评价。

详细测试评价规程见《智能交互指数-语音触屏试验规程（2023版修订版）》、《智能交互指数-语音触屏评价规程（2023版修订版）》。

2.3.2 乘员监测

测评对象为能够实时监测车内驾驶员和乘客的不安全动作、行为、情形等因素并及时对车辆用户进行预警的智能化功能。测评内容包括驾驶员状态监测(Driver Monitoring System, DMS)、儿童遗留监测(Child Presence Detection, CPD)两个部分。其中:

(1) 驾驶员状态监测: 根据试验车辆在驾驶员视觉分心、头部异常、疲劳监测等试验的表现, 评价车辆驾驶员状态监测功能的性能。

(2) 儿童遗留监测: 根据试验车辆在不同年龄段儿童被单独遗忘在车内时的测试表现进行评价, 在2023版修订版规程中作为加分项。

详细测试评价规程见《智能交互指数-乘员监测试验规程(2023版修订版)》、《智能交互指数-乘员监测评价规程(2023版修订版)》。

2.3.3 智能交互指数整体评价

智能交互指数整体评价以综合得分率进行评价等级划分, 详细评价规程见《智能交互指数-整体评价规程(2023版修订版)》。

2.4 智能安全

智能安全指数包含主动安全、被动安全、电气安全测评工况, 其中被动安全和电气安全为选做项。

2.4.1 主动安全

主动安全包括自动紧急制动、车道辅助、侧向辅助测评工况。

2.4.1.1 自动紧急制动

测评对象为自动紧急制动(Automatic Emergency Braking, AEB)、前方碰撞预警(Forward Collision Warning, FCW)、自动紧急转向(Autonomous Emergency Steering, AES)、紧急转向辅助(Emergency Steering Assist, ESA)等车辆应急辅助功能。测评内容包括车对车自动紧急制动、行人与骑行者自动紧急制动、系统鲁棒性三个部分。其中:

(1) 车对车自动紧急制动: 包括FCW功能试验、AEB功能试验和高级辅助功能验证试验。其中, FCW功能试验包括目标车静止场景(含乘用车、卡车目标车); AEB功能试验包括乘用车目标车静止、卡车目标车静止、快递三轮车目标车低速、目标车远端穿行、主车左转-目标车对向直行场景; 高级辅助功能验证试验包括FCW辅助报警形式、主动式安全带预警功能、紧急转向避撞功能、V2X功能评价。

(2) 行人与骑行者自动紧急制动：包括AEB车对行人试验和AEB车对两轮车骑行者试验。其中，AEB车对行人试验包括成人纵向追尾25%、成人近端横穿25%、儿童近端横穿单侧遮挡50%、主车左转-成人对向直行、主车倒车-儿童横穿场景；AEB车对两轮车骑行者试验包括自行车骑行者近端横穿50%、踏板车骑行者远端横穿50%、主车左转-踏板车骑行者对向直行场景。

(3) 系统鲁棒性：包括异形目标物静止、不同穿着行人近端横穿、轻卡目标物静止横置场景。其中，异形目标物包括瓦楞纸箱、白色泡沫箱和白色编织袋；不同穿着行人目标物包括穿黑色大衣成人目标物、穿环卫工作服成人目标物和穿蓝白校服背双肩包儿童目标物。

详细测试评价规程见《智能安全指数-主动安全-自动紧急制动系统试验规程（2023版修订）》、《智能安全指数-主动安全-自动紧急制动系统评价规程（2023版修订版）》。

2.4.1.2 车道辅助

测评对象为车道偏离抑制（Lane Departure Prevention, LDP）、车道偏离预警（Lane Departure Warning, LDW）、紧急车道保持（Emergency Lane Keeping, ELK）等功能。测评内容包括LDP试验、LDW试验、ELK试验三个部分，LDP试验和LDW试验在2023版修订版规程中作为审查项。其中：

- (1) LDP试验：包括LDP直道偏离抑制试验。
- (2) LDW试验：包括直道偏离预警、弯道偏离预警试验。
- (3) ELK试验：包括偏离车道紧急车道保持试验。

详细测试评价规程见《智能安全指数-主动安全-车道辅助系统试验规程（2023版修订版）》、《智能安全指数-主动安全-车道辅助系统评价规程（2023版修订版）》。

2.4.1.3 侧向辅助

测评对象为盲区监测（Blind Spot Detection, BSD）、开门预警（Door Open Warning, DOW）等功能。测评内容包括BSD功能试验、DOW功能试验、高级辅助功能验证试验三个部分，在2023版规程中作为审查项。其中：

- (1) BSD试验：包括乘用车目标车超越主车、两轮车目标车超越主车场景。
- (2) DOW试验：包括两轮车目标车超越主车场景。
- (3) 高级辅助功能验证试验：包括后向碰撞预警（RCW）功能、DOW后排独立报警功能评价。

详细测试评价规程见《智能安全指数-主动安全-侧向辅助系统试验规程（2023版修订版）》、《智能安全指数-主动安全-侧向辅助系统评价规程（2023版修订版）》。

2.4.2 智能安全整体评价

智能安全整体评价基于主动安全（自动紧急制动、车道辅助和侧向辅助测评）结果进行综合评定，详细评价规程见《智能安全指数整体评价规程（2023版修订版）》。

2.4.3 被动安全（选做项）

被动安全为选做项。生产制造商需向中国汽研指数管理中心提交《IVISTA中国智能汽车指数-被动安全试验申请表》（见附件3），经审核，对符合申请条件的车型将予以批准开展测评。中国汽研指数管理中心接受由生产制造商提供的审查报告并进行抽查验证。

2.4.3.1 正面 25%偏置碰撞

驾驶员侧正面25%偏置碰撞试验：试验车辆以 $64.4\text{km/h} \pm 1\text{km/h}$ 的速度，以驾驶员侧 $25\% \pm 1\%$ 的重叠率正面撞击固定刚性壁障，采集约束系统与假人运动情况、假人伤害数据和车辆结构变形数据等，分别从约束系统和假人运动、假人伤害和车辆结构三个方面评价车辆的安全性能。

乘员侧正面25%偏置碰撞试验：试验车辆以 $64.4\text{km/h} \pm 1\text{km/h}$ 的速度，以乘员侧 $25\% \pm 1\%$ 的重叠率正面撞击固定刚性壁障，采集约束系统与假人运动情况、假人伤害数据和车辆结构变形数据等，分别从约束系统和假人运动、假人伤害和车辆结构三个方面评价车辆的安全性能。

详细测试评价规程见《智能安全指数-被动安全-驾驶员侧正面25%偏置碰撞试验规程（2023版）》、《智能安全指数-被动安全-驾驶员侧正面25%偏置碰撞评价规程（2023版）》、《智能安全指数-被动安全-乘员侧正面25%偏置碰撞试验规程（2023版）》、《智能安全指数-被动安全-乘员侧正面25%偏置碰撞评价规程（2023版）》。

2.4.3.2 正面 50%偏置碰撞

壁障车和试验车辆均以 $50\text{ km/h} \pm 1\text{km/h}$ 的速度、 $50\% \pm 25\text{mm}$ 的重叠率（驾驶员侧）相向正面碰撞的条件下进行。在试验车辆驾驶员位置放置一个THOR 50M假人，前排乘员位置放置一个Hybrid III 50th假人，第二排撞击侧放置一个Q6儿童假人、非撞击侧放置一个Q10儿童假人，用于测量碰撞过程中驾驶员、前排乘员及第二排儿童乘员的损伤情况，观察假人运动学情况。

正面 50%偏置碰撞从约束系统和假人运动、假人伤害和车辆结构及兼容性三个方面评价车辆的安全性能。

详细测试评价规程见《智能安全指数-被动安全-正面50%偏置碰撞试验规程（2023版）》、《智能安全指数-被动安全-正面50%偏置碰撞评价规程（2023版）》。

2.4.3.3 侧面碰撞

试验使用前端安装全新一代碰撞块的移动可变形壁障(AC-MDB)撞击试验车辆驾驶员侧。AC-MDB行驶方向与试验车辆的纵向中心平面垂直,AC-MDB纵向中心线对准试验车辆碰撞参考线,碰撞速度为 $50\text{km/h} \pm 1\text{km/h}$ 。试验车辆驾驶员位置及第二排左侧座椅位置上各放置一个SID-IIIs (D版)型假人,用于测量碰撞过程中驾驶员及第二排左侧乘员的损伤情况,副驾位置放置一个WorldSID假人,作为远端乘员保护监测。

侧面碰撞从假人头部运动保护、假人伤害和车辆结构三个方面评价车辆的安全性能。

详细测试评价规程见《智能安全指数-被动安全-侧面碰撞试验规程（2023版）》、《智能安全指数-被动安全-侧面碰撞评价规程（2023版）》。

2.4.3.4 被动安全整体评价

详细评价规程见《智能安全指数-被动安全整体评价规程（2023版）》。

2.4.4 电气安全（选做项）

电气安全测评对象为新能源汽车,包括底部碰撞和侧面柱碰撞测试。

新能源车底部碰撞试验针对新能源汽车底部磕碰的各类场景,评估底部抗碰撞能力,主要包含整车刮底试验和整车托底试验及碰撞后测试(整车涉水/电池包浸水)。

整车刮底试验:试验车辆以行驶方向 $30\text{km/h} \pm 1\text{km/h}$ 撞击 $\phi 150\text{mm}$ 实心半球的刮底工装。

整车托底试验:整车放置在撞击试验台架上,以 $150\text{J} \pm 5\text{J}$ 的能量用 $\phi 25\text{mm}$ 的半球头沿Z轴方向垂直向上撞击。

整车涉水试验:底部碰撞后在 300mm 水深的涉水池,通过驾驶或牵引等方式以 $8\text{km/h} \pm 3\text{km/h}$ 进行往返涉水行驶10分钟。

根据新能源汽车底部碰撞等试验表现,从整车碰撞安全性、车辆安全性设计、加分项三方面对评价整个测试环境的车辆安全性。

详细测试评价规程见《智能安全指数-电气安全试验评价规程（2023版修订版）》。

3 运行流程

IVISTA中国智能汽车指数的运行流程详见《IVISTA中国智能汽车指数工作流程图》（见附件4）。

4 车型选取

4.1 选车原则

测评车型为近2年在中国上市的在售M1类乘用车和N1类载货汽车。

测评车型的选取综合考虑市场保有量、年度销量、智能驾驶功能等因素，兼顾不同品牌、不同级别，不区分产地，不区分动力系统。处于召回状态且召回工作尚未结束或计划半年内停产的车型，不纳入选车范围。

4.2 车辆及配件获取

IVISTA中国智能汽车指数测评车型包含抽测车型和企业自愿申请车型，抽选车型不考虑选装配置。

所有试验用车辆及配件均由中国汽研指数管理中心在市场正规渠道随机购买。

当企业自愿申请旗下车型进行IVISTA测试评价时，需向中国汽研指数管理中心提交《IVISTA中国智能汽车指数-企业自愿申请评价表》（见附件5），并提交相关表单信息。中国汽研指数管理中心接到企业提交的申请表后，对经审核符合申请条件和原则的车型将予以接受，并发送《IVISTA中国智能汽车指数自愿申请接受函》至企业。中国汽研指数管理中心将对测评结果进行发布，相关费用由申请企业承担。

5 测试评价

5.1 测评通知

车辆到达测试基地后，中国汽研指数管理中心向企业发送《IVISTA中国智能汽车指数-测试评价通知函》（见附件6），告知企业测试车辆识别代号（VIN），企业须在5个工作日内确认相关配置。如果车辆到达测试基地后产品线发生了更改或因质量问题产生了召回事件、更改了安全配置、OTA升级等，企业可以提供书面材料，申请在车辆上安装最新的安全配置等，以确保试验结束后，其结果代表了最新批量生产的汽车。

5.2 测评准备

企业接到测试评价通知函后的5个工作日内，需向中国汽研指数管理中心提供《IVISTA中国智能汽车指数-车辆参数信息表》（见附件7）。

试验开始前企业技术人员可检查确认车辆状态及软件版本，试验过程中技术人员不可对车辆进行任何操作。若车辆具有OTA功能，应根据工业和信息化部装备工业发展中心（2022）229号《关于开展汽车软件在线升级备案的通知》相关规定执行。企业向中国汽研指数管理中心提交相应材料，可在试验开始前进行OTA升级。

企业技术人员可在规定时间内观看测试准备情况，并对必要的参数予以确认，但不得对车辆和测试仪器设备等进行任何操作。

5.3 测评实施

中国汽研指数管理中心按照测试评价规程组织试验车辆测试评价及数据处理，并完成测试评价报告，企业的技术人员和媒体可申请观看测试过程。

5.4 过程管理及评价结果审定

车辆到位后，中国汽研指数管理中心负责组织在试验前、试验中和试验后对车辆信息和车辆状态进行检查，并对测试评价结果进行审定。

若试验数据审核过程中，发现因未按规程操作而导致对测评结果有影响时，可重新组织测试评价，并在结果发布时披露相关信息。

若在测试评价过程中，发现试验车辆状况存在不一致的情况，将自动导致测评结果失效，同时中国汽研指数管理中心将开展技术调查，并保留继续抽车进行测试评价的权利。

若在测试评价结果发布后，发现市场销售车辆与试验车辆存在状态不一致的情况，中国汽研指数管理中心将保留继续抽车进行测试评价的权利。

6 结果发布

中国汽研指数管理中心通过中国汽研汽车指数官方网站www.autoindex.org.cn、官方公众号、发布会等方式发布测试评价结果。

中国汽研指数管理中心根据试验车辆在智能驾驶指数、智能泊车指数、智能交互指数、智能安全指数的测试情况，发布各分指数评价结果。

评价结果以直观的等级：优秀+（G+）、优秀（G）、良好（A）、一般（M）、较差（P）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		
	红	绿	蓝
优秀 (G+)	28	136	237
优秀 (G)	0	204	0
良好 (A)	255	255	51
一般 (M)	255	153	0
较差 (P)	255	0	0

7 年度推荐车型评选

秉承客观、公正、科学、严谨的总体原则，中国汽研指数管理中心基于IVISTA中国智能汽车指数测试评价结果，对当年度测评的所有车型开展综合评选，以年度为单位公开发布IVISTA中国智能汽车指数年度车型。

8 发布素材的使用

中国汽研指数管理中心发布的评价结果用于对消费者进行汽车科普宣传的可以无偿使用，使用时，应注明信息来源。用于商业目的时，使用方须事先向中国汽研指数管理中心提出申请。

9 评价结果异议申诉和处理

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《IVISTA中国智能汽车指数-评价结果异议申诉表》（见附件8），向中国汽研指数管理中心提出申诉。接到申诉后的30个工作日内，中国汽研指数管理中心给予正式回复。仍存在争议时，中国汽研指数管理中心可组织相关单位进行正式会议讨论。

10 测评数据及试验后车辆的处理

由中国汽研指数管理中心抽选的车辆，如该车型生产企业有购买自己企业车型测评数据或测试后车辆的需求，生产企业可在接到中国汽研指数管理中心测试评价实施告知函后，及时向中国汽研指数管理中心提出申请，并承担相应费用。

由企业主动申请测评的车辆，生产企业可在结果发布后申请取回测评数据及试验后车辆。

对于结果发布后没有异议的车型,结果发布之日起超过一个月仍未提出取回试验后车辆的,视为同意由中国汽研指数管理中心处置。

11 费用来源

中国汽研指数管理中心每年按计划自筹资金作为购买车辆/配件、测试评价及管理的费用,以保证IVISTA中国智能汽车指数的正常运行。

12 Logo标识

中国汽研指数管理中心已经申请注册以下图标作为专用Logo,未经允许,任何机构不得擅自使用。



13 声明

IVISTA中国智能汽车指数评价结果仅对所测评的车辆负责。未经中国汽研指数管理中心许可,不允许其他机构以IVISTA中国智能汽车指数的名义开展相关活动,中国汽研指数管理中心保留一切法律追究的权利。

14 公共交流

中国汽研指数管理中心每年举行相关研讨会、社交媒体消费者面对面等公共宣传活动。通过各种形式,与企业和相关研究机构开展技术交流与合作。

附件1 《IVISTA中国智能汽车指数-领航智驾试验申请表》

IVISTA-GM-MM-A1-B01

申请企业				
名称/年代款				
申请车型公告号				
产品商标				
试验项目	领航智驾（高速公路）	可提供符合要求的审查报告（ ）（√或×）		
	领航智驾（城市道路）			
企业联系方式	联系人		电话/手机	
	邮政编码		传真	
	通讯地址			
企业公章	年 月 日			

附件2 《IVISTA中国智能汽车指数-记忆泊车试验申请表》

IVISTA-GM-MM-A1-B02

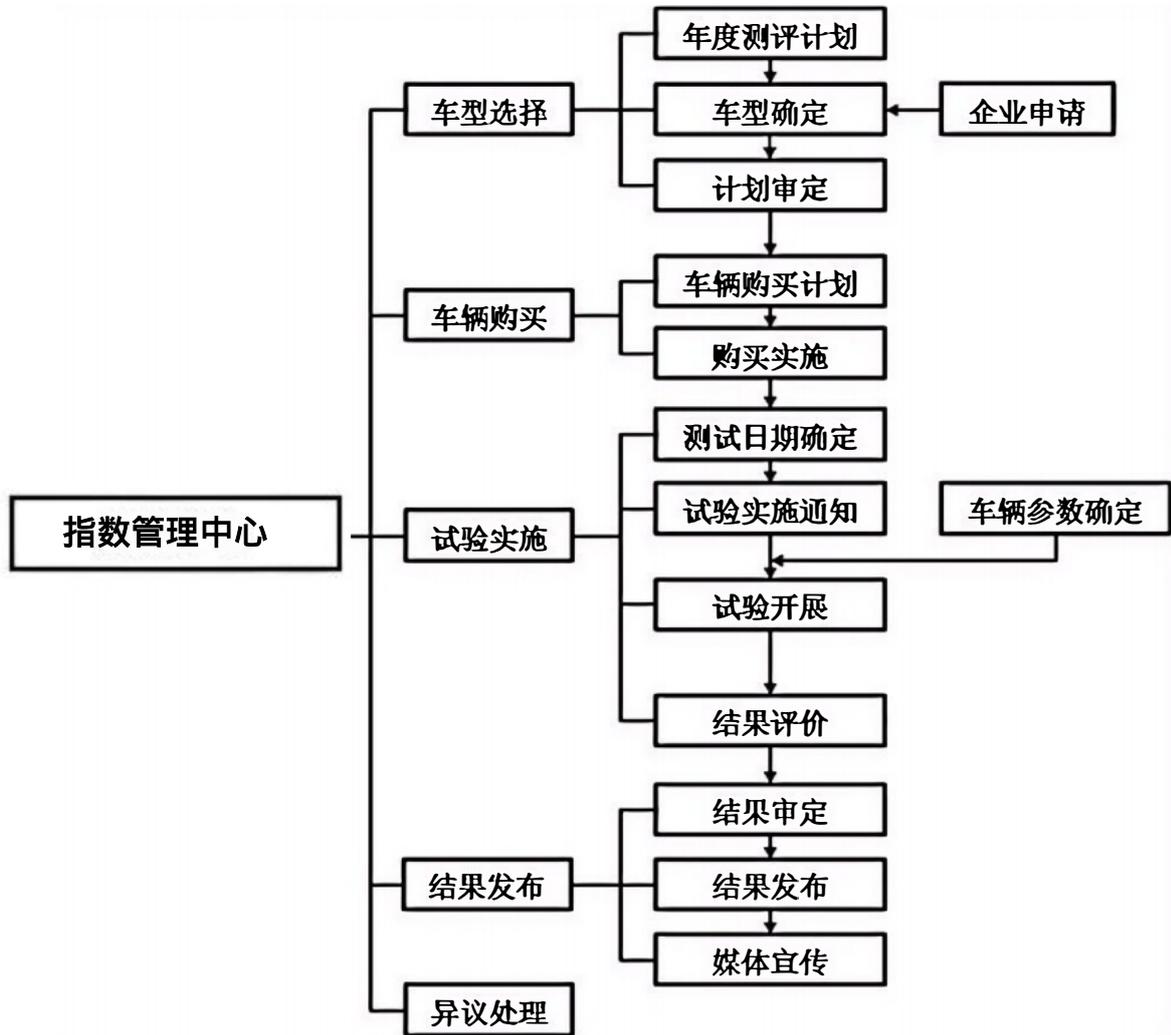
申请企业				
名称/年代款				
申请车型公告号				
产品商标				
试验项目	记忆泊车测评		可提供符合要求的审查报告 () (√或×)	
企业联系方式	联系人		电话/手机	
	邮政编码		传真	
	通讯地址			
企业公章	年 月 日			

附件3 《IVISTA中国智能汽车指数-被动安全试验申请表》

IVISTA-GM-MM-A1-B03

申请企业				
名称/年代款				
申请车型公告号				
产品商标				
试验项目	驾驶员侧正面 25%偏置碰撞		可提供符合要求的审查报告 () (√或×)	
	乘员侧正面 25%偏置碰撞			
	正面 50%偏置碰撞			
	侧面碰撞			
企业联系方式	联系人		电话/手机	
	邮政编码		传真	
	通讯地址			
企业公章				
			年	月
			日	

附件4 《IVISTA中国智能汽车指数-工作流程图》



附件5 《IVISTA中国智能汽车指数-企业自愿申请评价表》

IVISTA-GM-MM-A1-B04

申请企业				
名称/年代款				
申请车型公告号				
产品商标				
申请配置/销量				
上市时间				
其他配置/销量				
企业联系方式	联系人		电话/手机	
	邮政编码		传真	
	通讯地址			
提交表格	附件7			
声明	如对试验过程没有异议，评价结果将在网站上公开发布			
企业公章	年 月 日			

附件6 《IVISTA中国智能汽车指数-测试评价通知函》

IVISTA-GM-MM-A1-B05

车辆生产企业			
车型名称			
测评批次			
测评车辆信息	车辆型号	车辆识别代号 (VIN)	测试项目
联系人	电话	邮箱	测评基地
备注	为便于测试工作的开展，望贵公司在接到本函之后的5个工作日内提供附件中的资料并加盖公章；如逾期未答复，则按车辆实际参数执行。		
签字（公章）	日期：		

附件7 《IVISTA中国智能汽车指数-车辆参数信息表》

IVISTA-GM-MM-A1-B06

一、基本参数				
车辆名称及型号		商标		
车辆制造商		车辆类型		
整备质量 (kg)		车辆长×宽×高 (mm)		
前/后轴荷 (kg)		轴距 (mm)		
变速器型号		变速器布置方式		
质心三坐标 (X/Y/Z)		质心高度 (满载/空载)		
底盘型号及生产厂				
发动机型号及生产厂				
发动机布置方式		发动机排量 (ml)		
燃油箱生产厂		燃油箱容积 (L)		
空载/半载胎压 (Kpa)		电气系统最低电压要求		
蓄电池额定电压 (V)		蓄电池布置位置		
天窗种类及数量		整车座位数		
车身骨架材料种类		车身结构类型	<input type="checkbox"/> 承载式 <input type="checkbox"/> 非承载式	
转向管柱型号及型式	型号: <input type="checkbox"/> 可调 <input type="checkbox"/> 可溃			
转向盘调节范围 (mm)	(前后/上下)			
二、被动安全参数				
座椅参数				
项目	内容	参数		
前排驾驶员	座椅型号及生产厂			
	调节形式	<input type="checkbox"/> 手动 <input type="checkbox"/> 电动		
	座垫调节形式			
	座椅行程 (mm)	前后:	上下:	
	设计靠背角 (°)			
	设计靠背角的位置	头枕杆角度或头枕杆圆心坐标:		
	设计H点坐标	(x: y: z:) 座椅处于上下行程中间、前后行程中间、设计靠背角		
	座椅滑轨角度 (°)	左侧:		
		右侧:		
	足跟点高度 (mm)	z:		
头枕类型	<input type="checkbox"/> 可调 (<input type="checkbox"/> 高低 <input type="checkbox"/> 前后) <input type="checkbox"/> 整体式头枕 <input type="checkbox"/> 自动可调式头枕			

		<input type="checkbox"/> 主动式头枕（触发时刻： <input type="text"/> ms）				
	座椅头枕设计位置					
	头枕调节行程（mm）	高低： <input type="text"/>	前后： <input type="text"/>			
	螺栓点坐标		左前	左后	右前	右后
x		<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	
y		<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	
	z	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	
前排乘员	座椅型号及生产厂					
	调节形式	<input type="checkbox"/> 手动 <input type="checkbox"/> 电动				
	座垫调节形式	可调： <input type="text"/>				
	座椅行程（mm）	前后： <input type="text"/>	上下： <input type="text"/>			
	设计靠背角（°）	<input type="text"/>				
	设计靠背角的位置	头枕杆角度或头枕杆圆心坐标： <input type="text"/>				
	设计H点坐标	（x： <input type="text"/> y： <input type="text"/> z： <input type="text"/> ） 座椅处于上下行程中间、前后行程中间、设计靠背角				
	座椅滑轨角度（°）	左侧：	<input type="text"/>			
		右侧：	<input type="text"/>			
	足跟点高度（mm）	z： <input type="text"/>				
	头枕类型	<input type="checkbox"/> 可调（ <input type="checkbox"/> 高低 <input type="checkbox"/> 前后） <input type="checkbox"/> 整体式头枕 <input type="checkbox"/> 自动可调式头枕 <input type="checkbox"/> 主动式头枕（触发时刻： <input type="text"/> ms）				
	头枕调节行程（mm）	高低： <input type="text"/>	前后： <input type="text"/>			
螺栓点坐标		左前	左后	右前	右后	
	x	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	
	y	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	
	z	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	
后排乘员	调节形式	<input type="checkbox"/> 手动 <input type="checkbox"/> 电动 <input type="checkbox"/> 不可调				
	座椅行程（mm）	<input type="checkbox"/> 可调 前后： <input type="text"/>	上下： <input type="text"/>		<input type="checkbox"/> 不可调	
	设计靠背角（°）	<input type="checkbox"/> 可调 设计靠背角度为____° <input type="checkbox"/> 不可调				
	设计靠背角的位置	头枕杆角度或头枕杆圆心坐标： <input type="text"/>				
	设计H点坐标	两侧： <input type="text"/>		中间： <input type="text"/>		
	头枕设计位置	<input type="text"/>				
安全带参数						
前排驾驶员	安全带型号及生产厂					
	安全带形式	普通安全带 <input type="checkbox"/> 预紧式安全带 <input type="checkbox"/> 限力预紧式安全带 <input checked="" type="checkbox"/>				
	上固定点设计位置	<input type="text"/>				

	其他参数	预紧器点火时间:	限力等级:
前排乘员	安全带型号及生产厂		
	安全带形式	普通安全带 <input type="checkbox"/> 预紧式安全带 <input type="checkbox"/> 限力预紧式安全带 <input type="checkbox"/>	
	上固定点设计位置		
	其他参数	预紧器点火时间:	限力等级:
后排乘员	安全带型号及生产厂		
	安全带形式	普通安全带 <input type="checkbox"/> 预紧式安全带 <input type="checkbox"/> 限力预紧式安全带 <input type="checkbox"/>	
	上固定点设计位置		
	其他参数	预紧器点火时间:	限力等级:
安全气囊配置参数			
前排正面气囊型号及制造厂	驾驶员		
	前排乘员		
	其他位置		
侧面气囊型号及制造厂	驾驶员		
	前排乘员		
	后排乘员		
侧面气帘型号及制造厂	前排 (左/右)		
	二排 (左/右)		
	其他位置		
安全气囊其他补充信息			
前排驾驶员	正面气囊设计点爆时间		
	正面气囊设计体积		
	侧面气囊设计点爆时间		
	侧面气囊设计体积		
前排乘员	正面气囊设计点爆时间		
	正面气囊设计体积		
	侧面气囊设计点爆时间		
	侧面气囊设计体积		
其他试验信息			
油门踏板是否可调 (如可调, 是否有指定位置)		是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/>	
对于排空燃油是否有建议的方法		短接油泵继电器 <input type="checkbox"/> 其他方法 <input type="checkbox"/> :	
车门是否有自动锁止功能		是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/>	
如有自动落锁功能, 该功能是否能被取消或关闭		是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/>	
如有自动锁止功能, 碰撞试验后是否自动解锁		是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/>	

为了防止高速摄像视角被遮挡，试验室将在乘员侧气帘和正面气囊点火器处安装一个 2Ω、10W 的电阻，以屏蔽侧气囊的展开。	该方法是否可行：是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/> 如果不可行，请提供所需电阻或指明其规格：	
请用示意图标明所有需要屏蔽的气囊的插接器位置，包括侧气帘，乘员侧正面气囊、胸部气囊、膝部气囊等，并给出避免产生气囊故障码所需遵守的操作规范	可以提供附件	
在移除或者断开电池时，为了避免出现故障码，是否有一套特定的操作规范？（如有，请给出）	是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/>	
车辆牵引挂钩是否有推荐位置(可提供单独的图纸附件说明)	是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/>	
点火开关开启 ON 状态是否有特殊的操作？	是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/>	
在车辆处于 N 档位和 ON 状态下，车辆是否有任何电气系统会处于“睡眠模式”之下？	是 <input type="checkbox"/> （ 分钟） 否 <input type="checkbox"/>	
是否需要把点火开关打到“Accessory”，观察气囊警告灯，然后才能打到“ON 状态进行试验	是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/>	
发车前最终状态确认过程中，在车辆被置于空档前，会松掉驻车制动，启动开关置于 ON。如果车辆是电子手刹或者是自动挡，请描述正确且安全的松开驻车制动和置于 N 档的操作程序	先将档位置于 N 挡，踩下制动踏板，然后松开驻车制动？ 是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/>	
车辆是否配备了紧急救援服务系统（E-call）？（比如安吉星等）	是 <input type="checkbox"/> 否 <input type="checkbox"/>	
E-call 生产厂家及型号		
其他试验参数		
项目	参数	备注
悬架类型（是否主动悬架）		
车辆正常行驶状态的悬架高度		
智能驾驶		
驾驶辅助		
驾驶辅助类型	<input type="checkbox"/> ACC <input type="checkbox"/> TJA <input type="checkbox"/> HWA	
实现技术	<input type="checkbox"/> 毫米波雷达 <input type="checkbox"/> 激光雷达 <input type="checkbox"/> 超声波雷达 <input type="checkbox"/> 摄像头 <input type="checkbox"/> 其他（ ）	
激光雷达数量		
毫米波雷达数量		
毫米波雷达频段	<input type="checkbox"/> 24GHz <input type="checkbox"/> 77GHz <input type="checkbox"/> 其他（ Hz）	
超声波雷达数量		
摄像头数量		
摄像头类型	<input type="checkbox"/> 单目 <input type="checkbox"/> 双目 <input type="checkbox"/> 三目 <input type="checkbox"/> 其他	

	()
其他传感器数量	
驾驶辅助是否需要初始化（含驾驶辅助系统和传感器校准，如需要，请提供具体方法或现场支持）	
FCW 报警信号类型	<input type="checkbox"/> 声音报警 <input type="checkbox"/> 图像报警 <input type="checkbox"/> 震动报警 <input type="checkbox"/> 其他报警形式（ ）
FCW 声音报警信号频率（Hz）	
FCW 报警级别档位数	
驾驶辅助车间时距档位数	
驾驶辅助工作车速范围（km/h）	
LCC（车道居中）是否需要单独开启	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
是否有 HUD（抬头显示）功能（显示 ACC 相关信息）	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
是否有 DMS（驾驶员监控）功能	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
是否有 C-V2X 功能	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
领航智驾	
领航智驾类型	
领航智驾功能商业名称	
领航智驾功能车机系统软件版本	
智能驾驶芯片算力	
车辆制造商是否提供企业申报线	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
模拟仿真试验方法	<input type="checkbox"/> 见证测试 <input type="checkbox"/> 现场测试 <input type="checkbox"/> 第三方测试
模拟仿真试验方式	<input type="checkbox"/> HIL <input type="checkbox"/> MIL <input type="checkbox"/> SIL <input type="checkbox"/> VIL <input type="checkbox"/> 云仿真 <input type="checkbox"/> 其他方式（ ）
AEB	
AEB 功能	<input type="checkbox"/> FCW <input type="checkbox"/> AEB C2C <input type="checkbox"/> AEB VRU
实现技术	<input type="checkbox"/> 毫米波雷达 <input type="checkbox"/> 激光雷达 <input type="checkbox"/> 超声波雷达 <input type="checkbox"/> 摄像头 <input type="checkbox"/> 其他（ ）
激光雷达数量	
毫米波雷达数量	
毫米波雷达频段	<input type="checkbox"/> 24GHz <input type="checkbox"/> 77GHz <input type="checkbox"/> 其他（ Hz）
超声波雷达数量	
摄像头数量	
摄像头类型	<input type="checkbox"/> 单目 <input type="checkbox"/> 双目 <input type="checkbox"/> 三目 <input type="checkbox"/> 其他

	()
其他传感器数量	
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)	<input type="checkbox"/> 是 () <input type="checkbox"/> 否
AEB 是否有一键开/关功能	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
是否有主动式安全带预紧功能	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
是否有紧急转向避撞功能 (AES 或 ESA) (若有该功能, 请提供验证方法)	<input type="checkbox"/> 是 () <input type="checkbox"/> 否
FCW 报警信号类型	<input type="checkbox"/> 声音报警 <input type="checkbox"/> 图像报警 <input type="checkbox"/> 震动报警 <input type="checkbox"/> 其他报警形式 ()
FCW 声音报警信号频率 (Hz)	
FCW 报警级别档位数	
FCW 工作车速范围 (km/h)	
AEB C2C 是否全系标配	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
AEB C2C 制动级别档位数	
AEB C2C 工作车速范围 (km/h)	
AEB VRU 是否全系标配	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
AEB VRU 制动级别档位数	
AEB VRU 工作车速范围 (km/h)	
LSS 车道辅助系统	
LSS 功能	<input type="checkbox"/> LDW <input type="checkbox"/> LDP <input type="checkbox"/> ELK
摄像头数量	
摄像头类型	<input type="checkbox"/> 单目 <input type="checkbox"/> 双目 <input type="checkbox"/> 三目 <input type="checkbox"/> 其他 ()
LSS 是否需要初始化 (含 LSS 系统和传感器校准, 如需要, 请提供具体方法或现场支持)	<input type="checkbox"/> 是 () <input type="checkbox"/> 否
LDW 工作车速范围 (km/h)	
LDW 报警信号类型	<input type="checkbox"/> 声音报警 <input type="checkbox"/> 图像报警 <input type="checkbox"/> 震动报警 <input type="checkbox"/> 其他报警形式 ()
LDW 级别档位数	
LDW 声音报警信号频率 (Hz)	
LDW 适用的最小弯道曲率半径 (m)	
LDP 工作车速范围 (km/h)	
LDP 级别档位数	

ELK 工作车速范围 (km/h)	
ELK 级别档位数	
LDW、LDP 及 ELK 是否能独立工作	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
LSS 是否全系标配	<input type="checkbox"/> LDW <input type="checkbox"/> LDP <input type="checkbox"/> ELK <input type="checkbox"/> 否
SSS 侧向辅助系统	
SSS 功能	<input type="checkbox"/> BSD <input type="checkbox"/> DOW
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 <input type="checkbox"/> 其它
毫米波雷达数量	
毫米波雷达频段	<input type="checkbox"/> 24GHz <input type="checkbox"/> 77GHz <input type="checkbox"/> 其他 (Hz)
超声波雷达数量	
摄像头数量	
摄像头类型	<input type="checkbox"/> 单目 <input type="checkbox"/> 双目 <input type="checkbox"/> 三目 <input type="checkbox"/> 其他 ()
其他传感器数量	
SSS 是否需要初始化 (含 SSS 系统和传感器校准, 如需要, 请提供具体方法或现场支持)	<input type="checkbox"/> 是 () <input type="checkbox"/> 否
BSD 是否全系标配	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
BSD 是否识别两轮车	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
BSD 工作车速范围 (km/h)	
DOW 是否全系标配	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
DOW 是否识别两轮车	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
是否搭载 DOW 后排独立报警装置	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
是否搭载后向碰撞预警 (RCW) 功能	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
智能泊车	
实现技术	<input type="checkbox"/> 超声波雷达 <input type="checkbox"/> 摄像头 <input type="checkbox"/> 毫米波雷达 <input type="checkbox"/> 激光雷达
超声波雷达数量	
摄像头数量	
摄像头类型	<input type="checkbox"/> 单目 <input type="checkbox"/> 双目 <input type="checkbox"/> 三目 <input type="checkbox"/> 其他 ()
毫米波雷达数量	
激光雷达数量	
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自动控制（即速度+制动+转向控制）	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
是否需要初始化（含智能泊车系统和传感器校准，如需要，请提供具体方法或现场支持）	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否（ ）
是否能识别双边界平行停车位	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否（ ）
是否能识别标线垂直停车位	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否（ ）
是否能识别方柱单边界垂直车位	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否（ ）
是否能识别双边界斜向垂直车位	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否（ ）
能识别的双边界斜向车位最大倾斜角度（°）	
双边界平行车位搜索车速范围（km/h）	
双边界平行车位搜索横向间距范围（m）	
标线垂直车位搜索车速范围（km/h）	
标线垂直车位搜索横向间距范围（m）	
方柱单边界垂直车位搜索车速范围（km/h）	
方柱单边界垂直车位搜索横向间距范围（m）	
双边界斜向车位搜索车速范围（km/h）	
双边界斜向车位搜索横向间距范围（m）	
双边界平行车位的泊车尺寸（目标车位长度）范围（m）	
双边界斜向车位的泊车尺寸（目标车位宽度）范围（m）	
标线垂直车位的泊车尺寸（目标车位宽度）范围（m）	
方柱单边界垂直车位的泊车尺寸（目标车位宽度）范围（m）	
是否能遥控泊入平行车位	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
是否能遥控泊入垂直车位	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
是否具备记忆泊车功能	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
记忆泊车功能适用情况	<input type="checkbox"/> 室内 <input type="checkbox"/> 室外 <input type="checkbox"/> 室内和室外
记忆泊车功能是否能够在室内停车场跨层	<input type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
记忆泊车功能巡航距离（m）	
新能源车型参数表（限新能源车型）	
额定电压（V）	
额定容量（Ah）	
额定能量（Wh）	

电池冷却方式	
充电工作温度范围（℃）	
放电工作温度范围（℃）	
电池工作最高允许温度（℃）	
储能装置生产企业	
新能源车辆储能装置种类	
新能源车辆储能装置安装位置	
储能装置单体型号	
储能装置单体数量	
储能装置最小模块型号	

附件 8 《IVISTA 中国智能汽车指数-评价结果异议申诉表》

IVISTA-GM-MM-A1-B07

企业		车辆型号	
申诉项目		测试时间	
申诉联系人		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		
中国汽研指数管理中心意见:			
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			