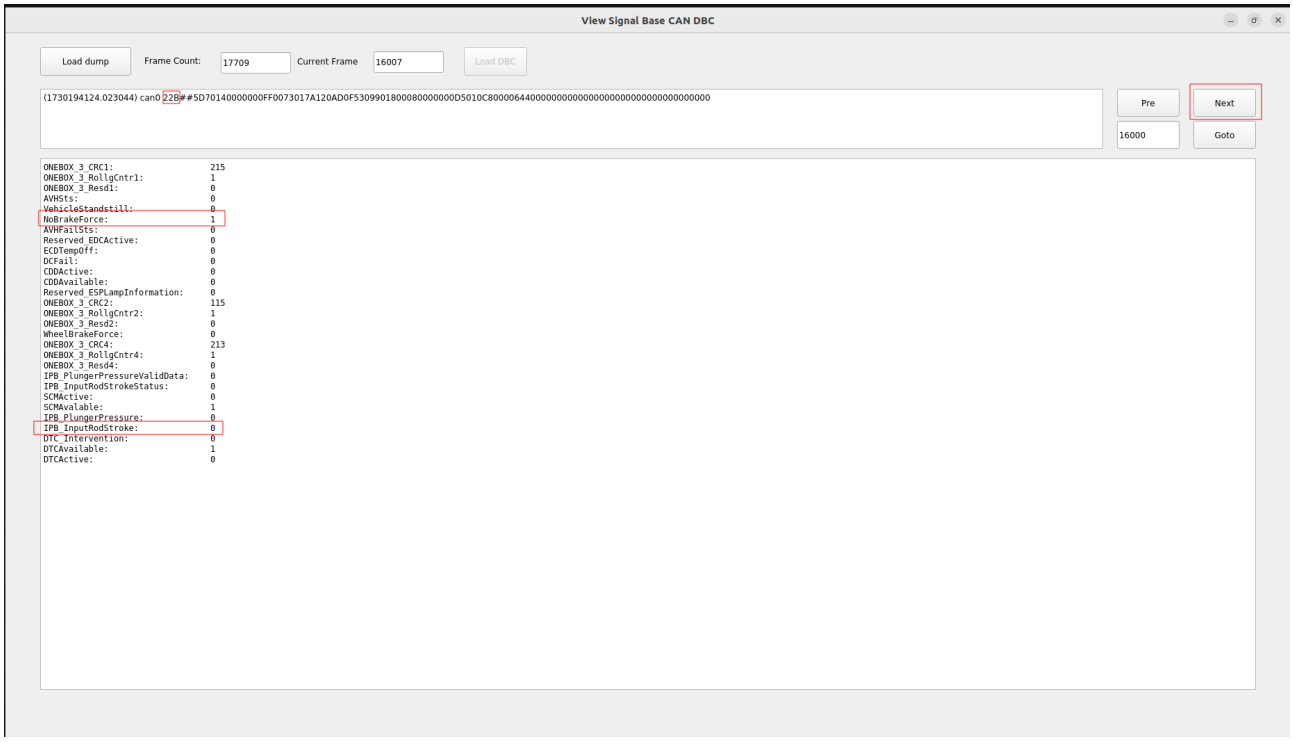
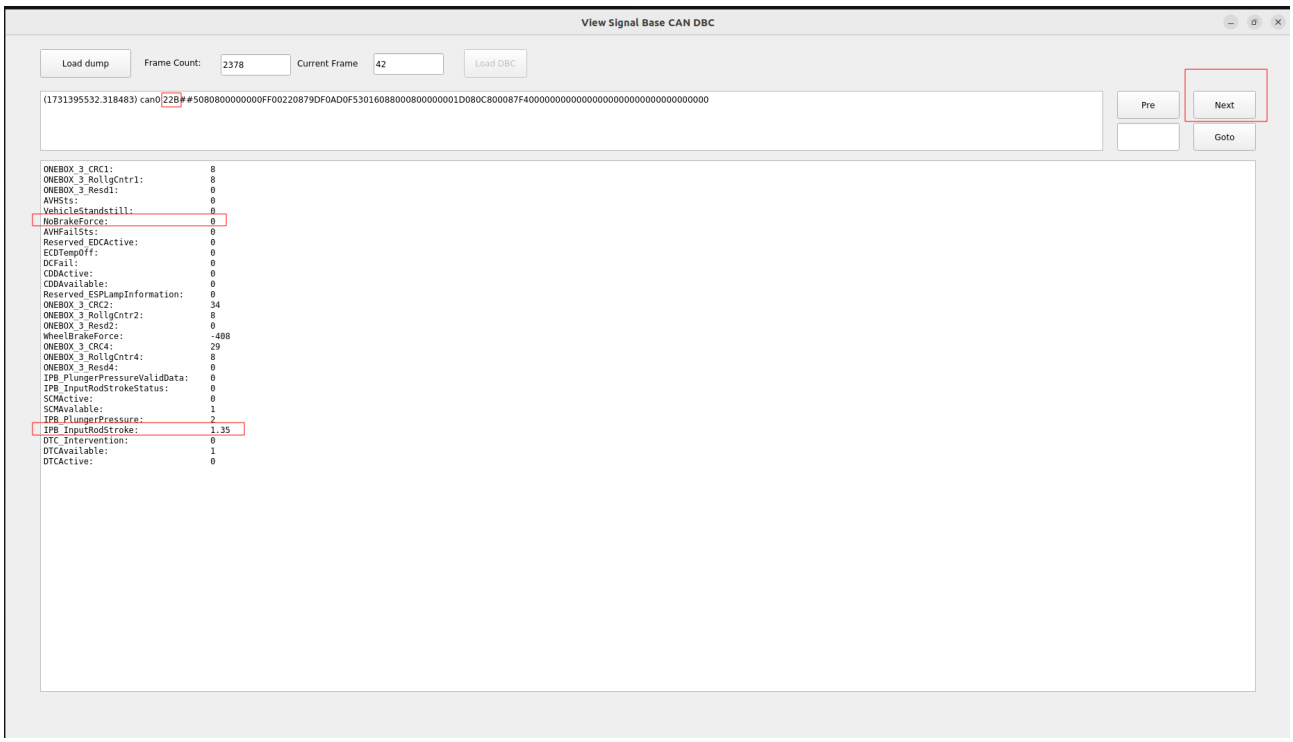
副刹车下压状态查看方法

在车辆 Ready，没有踩制动踏板的时候使用 candump 采集数据，1 秒就够。
采集命令为:
candump -l can0
按 Ctrl+C 结束采集，会保存一个.log 文件。

使用 cherrysigdecode 工具打开 log 文件，选择 Next 直到出现一个 22B 的数据帧。
下图是没有被副刹车压下的状态（IPB_InputRodStroke 为 0（单位 mm),NoBrakeForce 为 1 代表没有被副刹车制动）：



下图是被副刹车压下的状态（IPB_InputRodStroke 为 1.35（单位 mm),NoBrakeForce 为 0 代表有被副刹车制动）：



IPB_InputRodStroke 为制动踏板为压下的行程，这个数值超过 1.0 时，IPB 就不响应自动驾驶制动请求了，建议 IPB_InputRodStroke 控制在 0.5 以下，最好能做到 0.0。