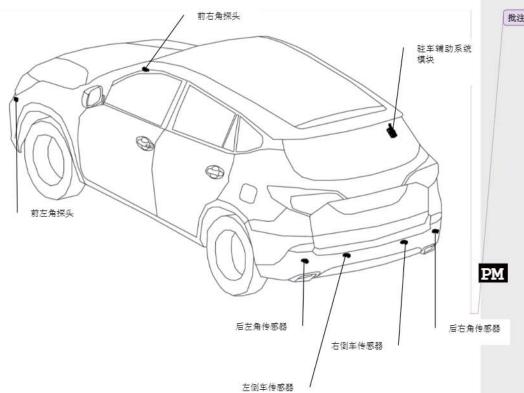
泊车系统

| 组件位直 | |
|--------------------------|-----------|
| 系统概述 | 2 |
| 诊断流程 | 4 |
| 故障症状表 | 6 |
| 故障码表 | 6 |
| 终端诊断 | 7 |
| 全面诊断流程 | 9 |
| B1B00-00 | 10 |
| B1B01-00 | 12 |
| B1B02-00 | 14 |
| B1B03-00 | 16 |
| B1B04-00 | 18 |
| B1B05-00 | 20 |
| 整个系统不工作 | 22 |
| 传感器正常工作蜂鸣器不报警/蜂鸣器报警异常 | 25 |
| 位置报警混乱/不报警(蜂鸣器正常) | 27 |
| 多媒体主机上驻车影像界面驻车辅助信息有误或不显示 | 错误!未定义书签。 |
| 转向盘开关无法切换驻车辅助画面 | 错误!未定义书签。 |
| 倒车影像不显示(蓝屏) | 错误!未定义书签。 |
| 右前影像不显示(蓝屏) | 错误!未定义书签。 |
| 右前影像画面紊乱 | 错误!未定义书签。 |
| 驻车辅助系统模块拆装 | 30 |
| 传感器拆装 | 32 |

泊车系统 PM-1

组件位置



批注 [b1]: 更新图片

系统概述

汽车泊车系统包含驻车辅助系统及驻车影像系统两部分。 驻车辅助系统是模仿蝙蝠飞行探测原理而开发的一种车用监测 系统。通过在汽车的尾部或前部安装数个超声波传感器,进行 信号的发射与接收,并反馈信息给控制器,控制器比照信号折 返时间而计算出被测障碍物的距离,然后根据不同的距离触发 不同的声音、指示器告警,提醒驾驶员障碍物与车辆的距离, 以增加倒车,驻车的便利性、安全性;

1. 驻车辅助系统主要组成:

- 驻车辅助系统模块
- 传感器(共六个,前保2个,后保4个)
- 驻车辅助开关
- 蜂鸣器
- 多媒体主机(旗舰/尊贵配)

2. 驻车辅助系统注意事项:

- (a) 在以下情况中传感器的检测功能可能无法正常工作
 - 泥土或雪附到传感器上时(水柱直接冲洗去掉异物后,恢复到正常功能)
 - 传感器被手遮住时
 - 特别当外部温度低时,由于传感器结冰等使传感器发生故障时,在以下情况中传感器的检测范围可能会发生变化
 - 泥土或雪附到传感器上时(水柱直接冲洗去掉异物后,恢复到正常功能)
 - 车辆处于爆晒或超低温环境时
 - 在以下情况中传感器可能会出现误检
 - 车辆在崎岖不平的路面上、砂砾道路上或是草地 上时
 - 有其它车辆的喇叭声、摩托车的发动机声、大型 车辆的气制动声
 - 车辆在大雨中或溅上水渍时
 - 车辆倾斜较大时
 - 泥土或雪附到传感器上时
 - 车辆带有拖钩时
 - 装有传感器的另一辆车接近时
 - 车辆向较高或直角路缘行驶时
- (b) 由于障碍物自身形状,特点或材料的原因,传感器可能无法检测到
 - 线状物体,如配线或绳子
 - 易吸收声波的物体,如棉花、积雪等
 - 具有锐利边缘的物体
 - 物体过低
 - 物体过高或物体上部突出
 - 传感器受到强力冲击或碰撞时
 - 车辆过分接近台阶时,系统不能正确测量底层台 阶距车尾的距离,造成车尾挡泥板挂坏
- (c) 驻车影像系统注意事项:
 - 防止硬物撞击摄像头,可能造成摄像头损坏。
 - 避免用手或硬布擦拭镜头,防止划伤镜头,影响

影像,应用清水或清洗剂清洗镜头。

(d) 如果车辆停在温度变化较大地区,可能影响摄像头成 像效果。

以下情况可能导致影像不清晰:

- 阳光或灯光直射摄像头可能引起影像模糊。周围环境太暗。
- 环境温度太高或者太低。

诊断流程

提示:

- 按照此流程诊断故障
- 第4步用诊断仪分析

1 把车辆开入维修车间

用户所述故障分析: 向用户询问车辆状况和故障产生时的环境。



2 检查蓄电池电压

标准电压:

11 至 14V

如果电压低于 11V,在转至下一步前对蓄电池充电或更换蓄电池。



3 参考故障症状表

| 结果 | 进行 |
|------------|----|
| 故障不在故障症状表中 | Α |
| 故障在故障症状表中 | В |

В

转到第5步





4 全面分析与诊断

- (a) 全面功能检查
- (b) ECU 端子检查(见 ECU 终端检查)
- (c) 用诊断仪检查

下一步

5 调整、维修或更换

(a) 调整、修理或更换线路或零部件



6 确认测试

(a) 调整、修理、更换线路或零部件之后,确定故障不在存在,如果故障不在发生,模拟第一次发生故障时的条件和环境再做一次测试。

泊车系统 PM-5

下一步

7 结束

故障症状表

| 故障症状 | 可能导致故障发生部位 |
|------------------|---|
| 整个驻车辅助系统不工作 | 1. 倒车雷达开关 2. 驻车辅助系统模块 3. 传感器(探头) 4. 线束 |
| 蜂鸣器不响 (传感器报警) | 结鳴器 驻车辅助系统模块 线束 |
| 蜂鸣器乱响 (传感器正常工作) | 蜂鸣器 驻车辅助系统模块 线束 |
| 位置报警混乱/不报(蜂鸣器正常) | 1. 蜂鸣器 2. 传感器 3. 驻车辅助系统模块 4. 线束 |

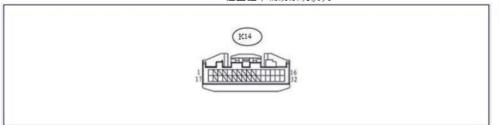
故障码表

| 故障码 | 含义 | 故障区域 |
|----------|--------------|-----------|
| B1B00-00 | 前左角传感器不能正常工作 | 前左角传感器故障 |
| B1B01-00 | 前右角传感器不能正常工作 | 前右角传感器故障 |
| B1B02-00 | 后左角传感器不能正常工作 | 后左角传感器故障 |
| B1B03-00 | 后右角传感器不能正常工作 | 后右角传感器故障 |
| B1B04-00 | 左倒车传感器不能正常工作 | 后左倒车传感器故障 |
| B1B05-00 | 右倒车传感器不能正常工作 | 后右倒车传感器故障 |



终端诊断

1. 检查驻车辅助系统模块



(a) 从驻车辅助系统模块 K14 连接器后端引线,检查各端子电压或电阻。

| 连接端子 | 线色 | 端子描述 | 条件 | 正常值 |
|------------|----------|-----------|-------------------------|---------------|
| K14-1-车身地 | Р | CAN_H | 始终 | 2.5V~3.5V |
| K14-2-车身地 | _ | 电源指示灯 | | |
| K14-3-车身地 | W/Y | 蜂鸣器电源 | 蜂鸣器鸣响 | 约 5V |
| K14-4-车身地 | W/B | 蜂鸣器地 | 始终 | 小于 1V |
| K14-5-车身地 | w | 倒档信号采集 | 挂入倒档 | 信号 |
| K14-6-车身地 | 55 - 5 | 空脚 | 5 1 | 6 |
| K14-7-车身地 | | 后侦测声纳指示灯 | 更改为设计预留, Vesys 删除通 断 | 10 |
| K14-8-车身地 | w | 左后侦测声纳指示灯 | 更改为设计预留, Vesys 删除通 断 | - |
| K14-9-车身地 | w | 右后侦测声纳指示灯 | 更改为设计预留, Vesys 删除通 断 | 70 |
| K14-10-车身地 | | 倒车雷达开关检测脚 | | 2 n 16 |
| K14-11-车身地 | W/R | 信号地(后) | 始终 | 小于1Ω |
| K14-12-车身地 | G/R | 后左倒车传感器 | 探测到障碍物 | 探測信号 |
| K14-13-车身地 | Br/W | 后左角间隙传感器 | 探测到障碍物 | 探測信号 |
| K14-14-车身地 | L | 信号地(左前角) | 始终 | 小于1Ω |
| K14-15-车身地 | w | 后右角间隙传感器 | 探測到障碍物 | 探測信号 |
| K14-16-车身地 | Y/G | 信号地 (右前角) | 始终 | 小于1Ω |
| K14-17-车身地 | ٧ | CAN_L | 始终 | 1.5V~2.5V |
| K14-18-车身地 | - | 空脚 | | _ |
| K14-19-车身地 | R | 电源 | ON档电 | 11-14V |
| K14-20-车身地 | | 空脚 | 12-01 | (i = 10) |
| K14-21-车身地 | == | 空脚 | | _ |
| K14-22-车身地 | W | 右前侦测声纳指示灯 | 更改为设计预留, Vesys 删除通 断 | 1. |
| K14-23-车身地 | <u> </u> | 空脚 | P | \$ <u></u> \$ |
| K14-24-车身地 | w | 空脚 | 更改为设计预留, Vesys 删除通 断 | 2 |

泊车系统

| K14-25-车身地 | | 空脚 | | |
|------------|-----|----------|--------|-------|
| K14-26-车身地 | | 空脚 | | |
| K14-27-车身地 | | 空脚 | | |
| K14-28-车身地 | W/R | 后左倒车传感器 | 探测到障碍物 | 探测信号 |
| K14-29-车身地 | Br | 前左角间隙传感器 | 探测到障碍物 | 探测信号 |
| K14-30-车身地 | В | 车身地 | 始终 | 小于 1V |
| K14-31-车身地 | Gr | 前右角间隙传感器 | 探测到障碍物 | 探测信号 |
| K14-32-车身地 | В | 车身地 | 始终 | 小于 1V |



PM-9

泊车系统

全面诊断流程

用诊断仪诊断故障

- (a) 若用诊断仪诊断出故障,则进入异常
- (b) 若诊断不出故障,直接进行下一步

异常 进入对应故障进行检查



检查 BCM

(a) 把档位打到 R 档,观察倒车灯亮不亮,不亮,进入异常, 亮,进入下一步

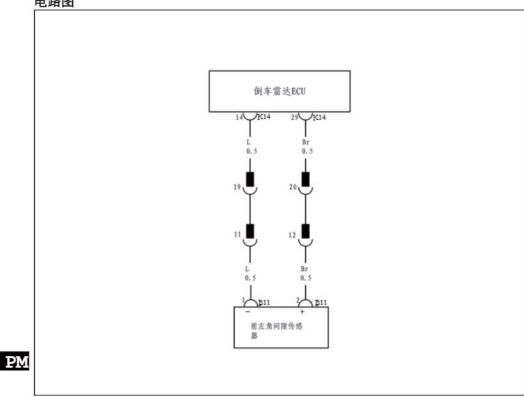
跳转至灯光系统



跳转至电源电路检查

DTC B1B00-00 前左角传感器不能正常工作

电路图



1 检查前左角传感器

- (a) 临时更换一个工作正常的前左角传感器。
- (b) 用诊断仪清除故障码,检查故障是否再现。 正常:

故障消失

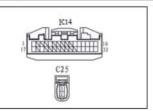
正常

传感器故障, 更换传感器

异常

检查步骤

2 检查线束



- (a) 断开驻车辅助系统模块连接器 K14。
- (b) 断开前左角传感器连接器 B11。 (c)用万用表检查端子间阻值。

| 1/1/用农位宣编丁户 | 15年1年。 | |
|--------------|--------|-------|
| 端子 | 线色 | 正常阻值 |
| K14-14-B11-1 | L | 小于1Ω |
| K14-29-B11-2 | Br | 小于 1Ω |

异常

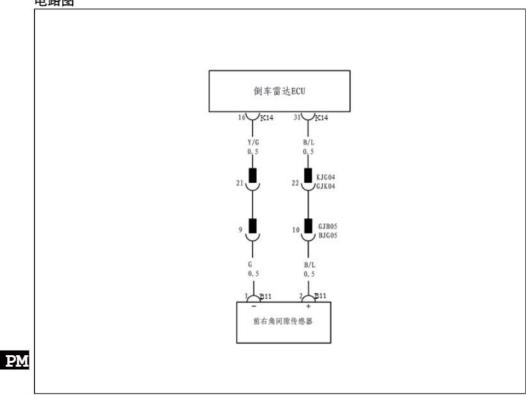
更换线束

正常

更换驻车辅助系统模块

DTC B1B01-00 前右角传感器不能正常工作

电路图



检查步骤

1 检查前右角传感器

- (a) 临时更换一个工作正常的前右角传感器。
- (b) 用诊断仪清除故障码,检查故障是否再现。 正常:

故障消失

正常

传感器故障, 更换传感器

异常

泊车系统

2 检查线束

- (a) 断开驻车辅助系统模块连接器 K14。
- (b) 断开前右角传感器连接器 B11。
- (c) 用万用表检查端子间阻值。

| 端子 | 线色 | 正常阻值 |
|--------------|-----|-------|
| K14-16-B11-1 | G | 小于 1Ω |
| K14-31-B11-2 | B/L | 小于 1Ω |

异常

更换线束

正常

3

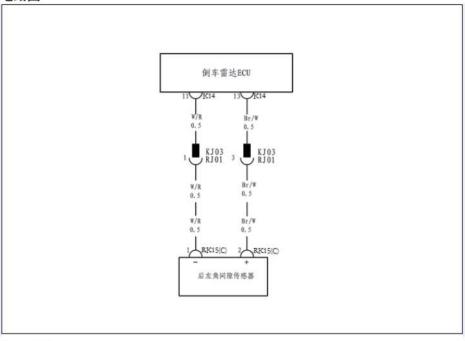
更换驻车辅助系统模块

PM

PM-13

DTC B1B02-00 后左角传感器不能正常工作

电路图



PM 检查步骤

1 检查后左角传感器

- (a) 临时更换一个工作正常的后左角传感器。
- (b) 用诊断仪清除故障码,检查故障是否再现。 **正常:**

故障消失

正常

传感器故障, 更换传感器

見世

泊车系统 **PM**-15

2 检查线束

- (a) 断开驻车辅助系统模块连接器 K14。
- (b) 断开后左角传感器连接器 RK(15C)。
- (c) 用万用表检查端子间阻值。

| 端子 | 线色 | 正常阻值 |
|-------------------|-----|-------|
| K14-11- RK(15C)-1 | W/R | 小于 1Ω |
| K14-13- RK(15C)-2 | G/W | 小于 1Ω |

异常

更换线束

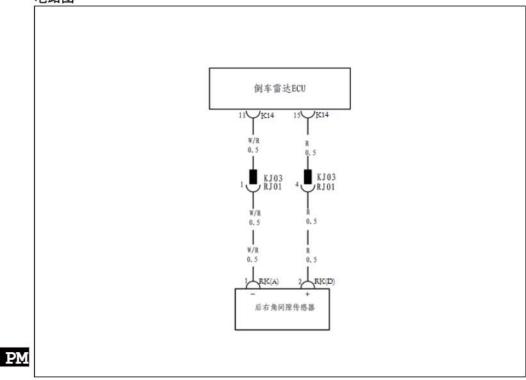
正常

3

更换驻车辅助系统模块

DTC B1B03-00 后右角传感器不能正常工作

电路图



检查步骤

1 检查后右角传感器

- (a) 临时更换一个工作正常的后右角传感器。
- (b) 用诊断仪清除故障码,检查故障是否再现。 正常:

故障消失

正常

传感器故障, 更换传感器

异常

PM-17 泊车系统

2 检查线束

- (a) 断开驻车辅助系统模块连接器 K14。
- (b) 断开后右角传感器连接器 RK(D)。 (c) 用万用表检查端子间阻值。

| (a) \13\2\12\4\12\4\12\4\12\4\13\4\13\4\13\4 | | |
|--|-----|-------|
| 端子 | 线色 | 正常阻值 |
| K14-11-RK(A)-1 | W/R | 小于 1Ω |
| K14-15-RK (D) -2 | w | 小于 1Ω |

异常

更换线束

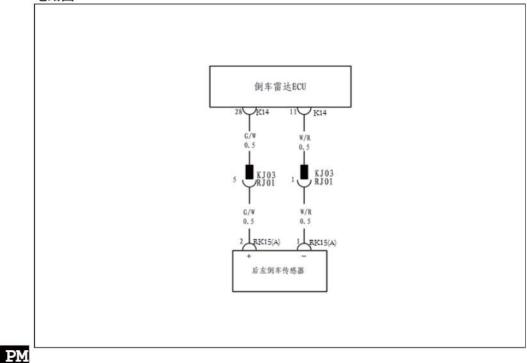
正常

3

更换驻车辅助系统模块

DTC B1B04-00 左倒车传感器不能正常工作

电路图



检查步骤

1 检查左倒车传感器

- (a) 临时更换一个工作正常的左倒车传感器。
- (b) 用诊断仪清除故障码,检查故障是否再现。 正常:

故障消失

正常

传感器故障, 更换传感器

异常

泊车系统 **PM**–19

2 检查线束

- (a) 断开驻车辅助系统模块连接器 K14。
- (b) 断开后右角传感器连接器 RK15 (A)。
- (c) 用万用表检查端子间阻值。

| . , | | |
|---------------------|-----|-------|
| 端子 | 线色 | 正常阻值 |
| K14-11- RK15 (A) -1 | W/R | 小于 1Ω |
| K14-28- RK15 (A) -2 | G/W | 小于 1Ω |

异常

更换线束

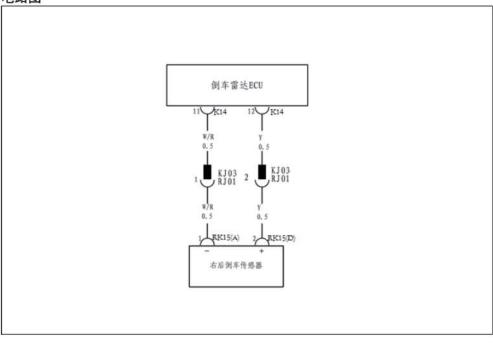
正常

3

更换驻车辅助系统模块

DTC B1B05-00 右倒车传感器不能正常工作

电路图



PM

检查步骤

1 检查右倒车传感器

- (a) 临时更换一个工作正常的右倒车传感器。
- (b) 用诊断仪清除故障码,检查故障是否再现。 正常:

故障消失

正常

传感器故障, 更换传感器

异常

泊车系统 PM-21

2 检查线束

- (a) 断开驻车辅助系统模块连接器 K14。
- (b) 断开右倒车传感器连接器 R03。
- (c) 用万用表检查端子间阻值。

| 端子 | 线色 | 正常阻值 |
|--------------------|-----|-------|
| K14-11-RK15 (A) -1 | W/R | 小于 1Ω |
| K14-12-RK15 (D) -2 | Υ | 小于 1Ω |

异常

更换线束

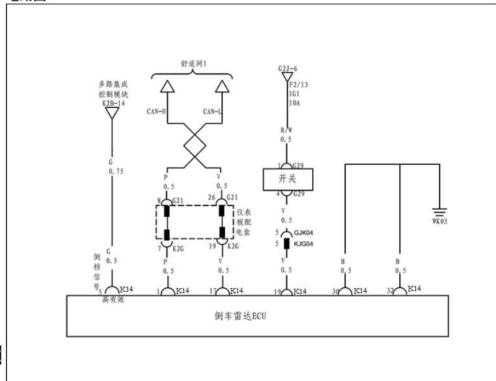
正常

3

更换驻车辅助系统模块

整个系统不工作

电路图



1 检查保险

检查步骤

- (a) 用万用表检查仪表板配电盒保险 F2/13。
- (b) 提示: 此保险涉及系统较多如窗控, 灯光, 组合开关等, 故可以先检查其他系统是否正常工作, 如果均不正常工作, 极有可能此保险熔断。

正常:

保险正常

异常

更换保险

PΜ

PM

正常

2 检查开关电源

- (a) 断开倒车雷达开关连接器 G29。
- (b) 电源 ON 档电。
- (c) 用万用表检查端子电压。

| * | | |
|---|-----|--------|
| 端子 | 线色 | 正常情况 |
| G29-1—车身地 | R/W | 11-14V |

异常

维修线束(仪表板线束-倒车雷达开关)

正常

3 检查倒车雷达开关

- (a) 断开倒车雷达开关连接器 G29, 按下倒车雷达开关。
- (b) 操作倒车雷达开关,检查端子间阻值。

| 端子 | 条件 | 正常情况 |
|-------------|------|-------|
| G29-1—G29-4 | 开关按下 | 小于 1Ω |

异常

更换倒车雷达开关

正常

4 检查驻车辅助系统模块电源

- (a) 断开驻车辅助系统模块连接器 K14。
- (b) 按下驻车辅助开关。
- (c) 检查线束端子电压值。

| 端子 | 线色 | 正常情况 |
|------------|----|--------|
| K14-19—车身地 | R | 11-14V |

异常

更换倒车雷达开关

正常

5 检查驻车辅助系统模块接地

- (a) 断开驻车辅助系统模块连接器 K14。
- (b) 检查线束端子电压值。

| (p) TTE-20/10-11 1 - C | | |
|------------------------|----|-------|
| 端子 | 线色 | 正常情况 |
| K14-30—车身地 | В | 小于 1V |
| K14-32—车身地 | В | 小于 1V |

异常

维修线束(接地线)

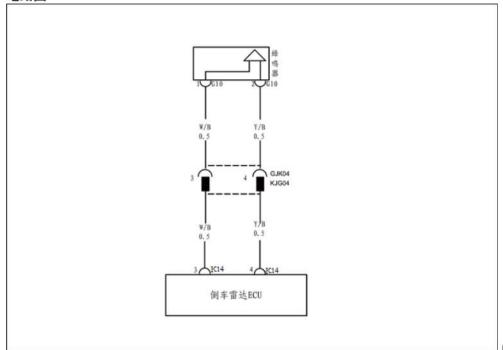
正常

6 更换驻车辅助系统模块



传感器正常工作蜂鸣器不报警/蜂鸣器报警异常

电路图



PM

检查步骤

1 检查蜂鸣器

- (a) 临时更换一个工作正常的蜂鸣器。
- (b) 操作倒车雷达,检查蜂鸣器是否正常工作。 正常:

故障消失

正常>

蜂鸣器故障,更换蜂鸣器

异常

2 检查线束

- (a) 断开驻车辅助系统模块连接器 K14
- (b) 断开蜂鸣器连接器 G10
- (c) 用万用表检查线束端子电压。

| 端子 | 线色 | 正常情况 |
|-------------|-----|-------|
| K14-3—G10-1 | W/Y | 小于 1Ω |
| K14-4—G10-2 | W/B | 小于 1Ω |

异常

更换线束

正常

2 检查驻车辅助系统模块

- (a) 临时更换一个工作正常的驻车辅助系统模块。
- (b) 操作倒车雷达开关,检查故障是否再现。 **正常:**

故障消失

正常

驻车辅助系统故障, 更换驻车辅助系统模块

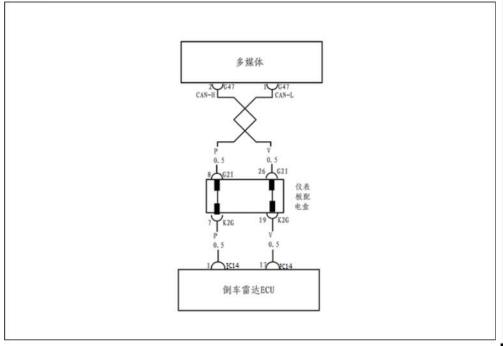
正常

3 结束



位置报警混乱/不报警(蜂鸣器正常)

电路图



PM

检查步骤

1 检查传感器安装

(a) 检查各传感器安装是否正确,是否有变形。 **正常:**

传感器安装正常

异常

校正传感器位置

正常

2 用诊断仪读取故障码

- (a) 将诊断仪接到 DLC3 诊断口。
- (b) 清除故障码。 (c) 读驻车辅助系统故障码。 正常:

有故障码输出



PM-29

PM

泊车系统

正常

按对应故障码检查

异常

3 检查蜂鸣器

- (a) 临时更换一个工作正常的蜂鸣器。
- (b) 检查故障是否再现。

正常:

故障消失

正常

更换多功能显示屏

异常

4 检查驻车辅助系统模块

- (a) 临时更换一个工作正常的驻车辅助系统模块。
- (b) 检查故障是否再现。

正常:

故障消失

正常

更换驻车辅助系统模块

异常

5 检查线束

- (a) 断开驻车辅助系统模块、多媒体连接器 K14、G47.
- (b) 用万用表检查线束端子电压。

| (c) /13/3/13/CEE-3/70/14 1 DDC | | |
|--------------------------------|----|-----------|
| 端子 | 线色 | 正常情况 |
| K14-1—车身地 | Р | 2.5V~3.5V |
| K14-17—车身地 | V | 1.5V~2.5V |
| K14-1—K14-17 | | 56-64Ω |
| G47-1—车身地 | V | 2.5V~3.5V |
| G47-2—车身地 | Р | 1.5V~2.5V |
| G47-1-G47-2 | | 56-64Ω |

异常

更换线束

正常

6 结束



驻车辅助系统模块拆装 拆卸

- 1. 断开蓄电池负极。
- 2. 拆卸
- 3. 拆卸驻车辅助系统模块

 - (a) 拆卸内饰后 C 柱板。 (b) 用 10#棘轮扳手卸下一个固定螺栓。 (c) 取下驻车辅助系统模块。

泊车系统 PM-31

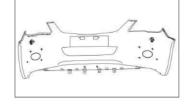
安装

- 1. 安装驻车辅助系统模块
 - (a) 将驻车辅助系统模块置于安装位置。
 - (b) 用 10#棘轮扳手安装一个固定螺栓。
 - (c) 接好连接器。
- 2. 接好倒车雷达开关连接器,安装内饰搁物板。
- 3. 搭好蓄电池负极。

传感器拆装

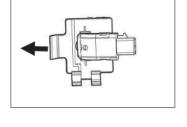
拆卸

- 1. 断开蓄电池负极。
- 2. 拆卸前后保。
- 3. 拆卸前保险杠。
- 4. 断开传感器连接器,完全取下保险杠。

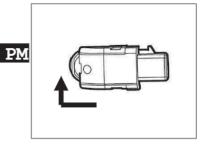


5. 拆卸前传感器。

(a) 按图示方向拆下传感器支架。

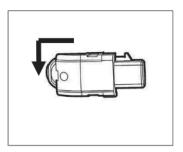


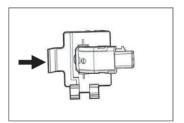
(b) 图示方向转动传感器,从外侧取下传感器。



安装

- 1. 安装前传感器。
 - (a) 按图示箭头方向将传感器从外侧安装。





(b) 按图示方向推动传感器支架。

- 接好连接器,安装前保险杠。
 安装前格栅。
 搭好蓄电池负极。