

泊车系统

系统概述	2
	3
	5
	5
	6
	8
	30
传咸哭拆装	



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(共八个,前保4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





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。



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)	1. 蜂鸣器 2. 驻车辅助系统模块 3. 线束
蜂鸣器乱响(传感器正常工作)	1. 蜂鸣器 2. 驻车辅助系统模块 3. 线束
位置报警混乱/不报(蜂鸣器正常)	1. 传感器 2. 驻车辅助系统模块 3. 多媒体 4. 线束

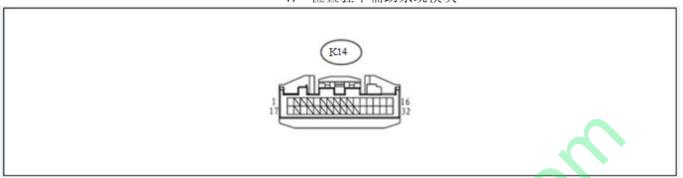
故障码表

序号	故障码 (ISO 15031-6)	故障定义	DTC 值(hex)
1	B1B0009	前左探头不能正常工作	9B0009
2	B1B0109	前右探头不能正常工作	9B0109
3	B1B0209	后左探头不能正常工作	9B0209
4	B1B0309	后右探头不能正常工作	9B0309
5	B1B0409	后左中探头不能正常工作	9B0409
6	B1B0509	后右中探头不能正常工作	9B0509
7	B1B0609	前左中探头不能正常工作	9B0609
8	B1B0709	前右中探头不能正常工作	9B0709



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。

	电压以电阻。			
连接端子	线色	端子描述	条件	正常值
K14-1	Р	CAN_H	始终	2.5V~3.5V
K14-2	_	自复位开关指示灯	驻车辅助系统打开	12V-14V
K14-3	R/L	蜂鸣器电源	蜂鸣器鸣响	约 5V
K14-4	B/L	蜂鸣器地	始终	小于 1V
K14-5	_	倒档信号采集	挂入倒档	信号
K14-6		空脚	<u> </u>	
K14-7	 1	空脚		<u></u>
K14-8	L	前右中传感器	探测到障碍物	探测信号
K14-9	G	前左中传感器	探测到障碍物	探测信号
K14-10	5 3 76	自复位开关检测	按下开关	12V-14V
K14-11	Y/G	信号地(后)	始终	小于 1Ω
K14-12	Br/W	右后中传感器	探测到障碍物	探测信号
K14-13	L/R	后左角间隙传感器	探测到障碍物	探测信号
K14-14	G/B	信号地(前左脚、前左中)	始终	小于 1Ω
K14-15	G/W	后右角间隙传感器	探测到障碍物	探测信号
K14-16	W/G	信号地(前右角、前右中)	始终	小于 1Ω
K14-17	V	CAN_L	始终	1.5V~2.5V
K14-18		空脚		
K14-19	R	IG1 电	IG1 电	11-14V
K14-20	_	空脚		
K14-21		空脚		
K14-22		空脚		
K14-23	_	空脚		
K14-24		空脚	-	
K14-25		空脚		



K14-26	.——	空脚		
K14-27		空脚	====	
K14-28	R/W	后左中传感器	探测到障碍物	探测信号
K14-29	G/Y	前左角间隙传感器	探测到障碍物	探测信号
K14-30	В	车身地	始终	小于 1V
K14-31	G/R	前右角间隙传感器	探测到障碍物	探测信号
K14-32	В	车身地	始终	小于 1V



全面诊断流程

1 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

下一步

2 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

异常

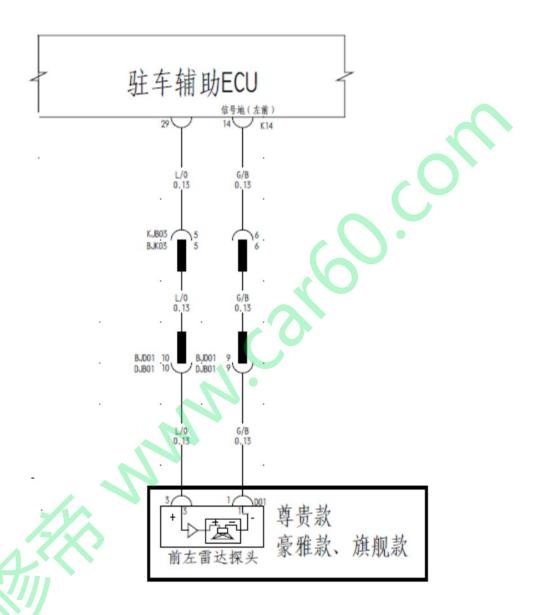
跳转至灯光系统

下一步

3 跳转至电源电路检查



前左角传感器不能正常工作 电路图



检查步骤

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

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 D01。
- (c) 用万用表检查端子间阻值。

端子	线色	正常阻值
K14-14-D01-1	G/B	小于10
K14-29-D01-3	L/O	小于1Ω

异常

更换线束

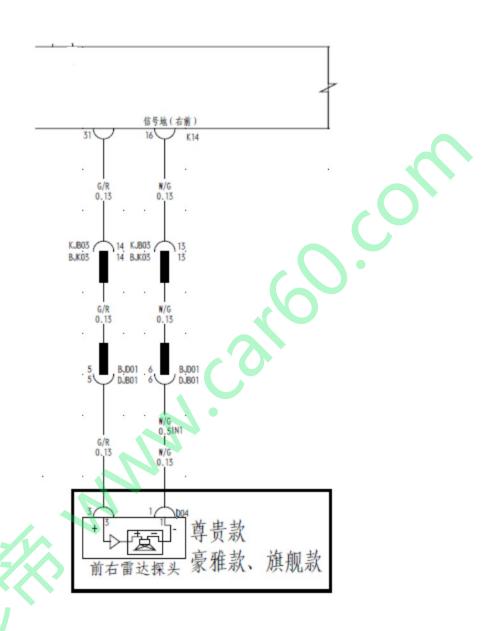
正常

3



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



- (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 D05。
- (c) 用万用表检查端子间阻值。

端子	线色	正常阻值
B14-16-D04-1	W/G	小于 1Ω
B14-31-D04-3	G/R	小于 1Ω

更换线束

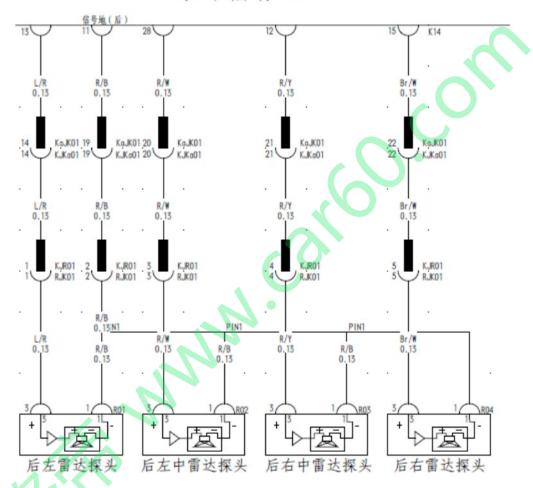
正常



后左角传感器不能正常工作

电路图

驻车辅助ECU



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

异常



- (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 R01。
- (c) 用万用表检查端子间阻值。

端子	线色	正常阻值
K14-11-R01 -1	Y/G	小于 1Ω
K14-13-R01-3	L/R	小于 1Ω

更换线束

正常

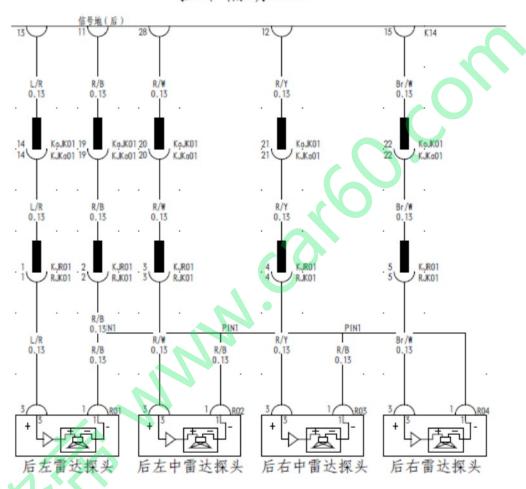
3



后右角传感器不能正常工作

电路图

驻车辅助ECU



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



- (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 R04。
- (c) 用万用表检查端子间阻值。

端子	线色	正常阻值
K14-11-R04 -1	Y/G	小于 1Ω
K14-15-R04-3	G/W	小于 1Ω

更换线束

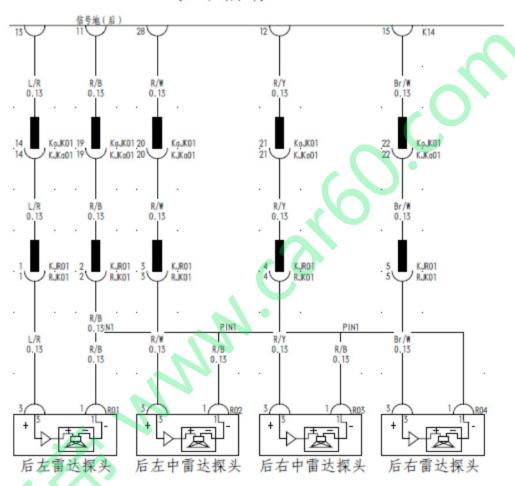
正常



后左中传感器不能正常工作

电路图

驻车辅助ECU



检查步骤

1 检查后左中传感器

- (a) 临时更换一个工作正常的后左中传感器。
- (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



- (a) 断开驻车辅助系统模块连接器 K14。
- (b) 断开后左中传感器连接器 R02。
- (c) 用万用表检查端子间阻值。

端子	线色	正常阻值
K14-11- R02-1	Y/G	小于 1Ω
K14-28- R02-3	R/W	小于 1Ω

更换线束

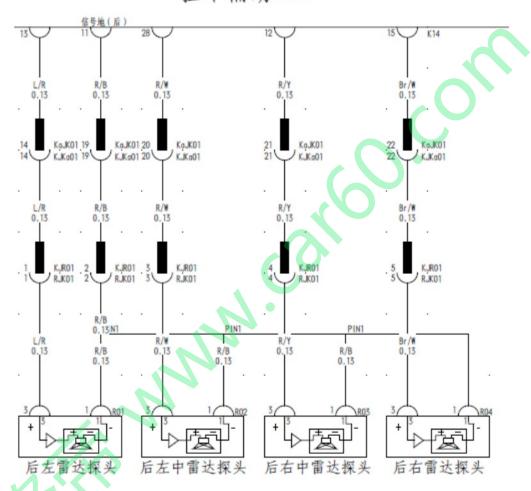
正常



后右中传感器不能正常工作

电路图

驻车辅助ECU



检查步骤

1 检查后右中传感器

- (a) 临时更换一个工作正常的后右中传感器。
- (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



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

端子	线色	正常阻值
K14-11-R03-1	Y/G	小于 1Ω
K14-12-R03-3	Br/W	小于 1Ω

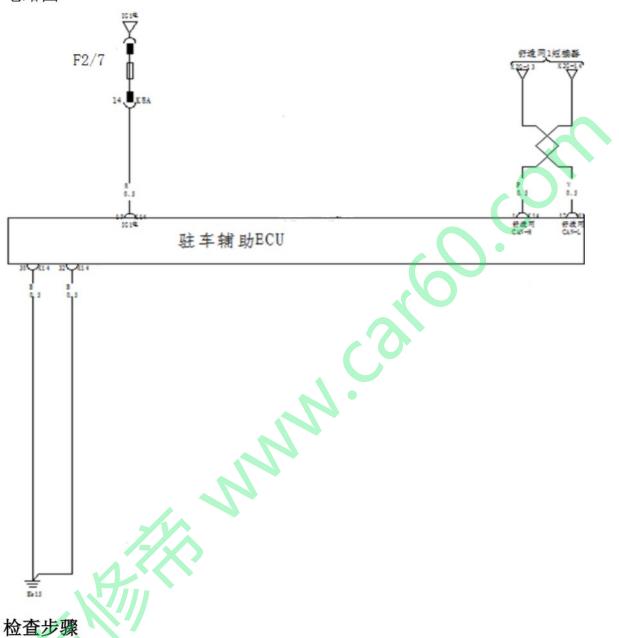
更换线束

正常



整个系统不工作

电路图



- 1 检查倒车雷达开关
- (a) 断开驻车辅助系统模块连接器 K14,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
K14-10	开关按下	小于 1Ω

异常

更换倒车雷达开关及相关线束



2 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	R	11-14V

正常

3 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。____

端子	线色	正常情况
K14-30	В	小于 1V
K14-32	В	小于 1V

异常

维修线束 (接地线)

正常



驻车辅助系统模块拆装

拆卸

- 1. 断开蓄电池负极。
- 2. 取下线束接插件
- 3. 拆卸驻车辅助系统模块
 - (a) 拆卸右 C 柱内护板。
 - (b) 用 10#棘轮扳手卸下 2 个 M6 螺栓。
 - (c) 取下驻车辅助系统模块。



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 2 个 M6 螺栓。 (c) 接好连接器。
- 接好倒车雷达开关连接器, 安装右 C 柱内护板。
- 搭好蓄电池负极。

Commented [b1]: 拆装需要更新

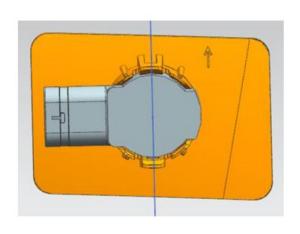




传感器拆装

拆卸

- 1. 断开蓄电池负极。
- 2. 拆卸前后保。
- 3. 断开所有连接器,完全取下保险杠。
- 4. 拆卸前传感器(传感器由卡扣固定)。
 - (a) 前探头按接插件方向朝整车左侧取出。
 - (b) 后探头按接插件方向朝整车右侧取出。



安装

- 1. 安装前传感器。
 - (a) 前探头按接插件方向朝整车右侧安装
 - (b) 后探头按接插件方向朝整车左侧安装。
 - (c) 由前后保及前格栅提供安装孔,通过卡在 胶粘到前后保上的安装支架固定
- 2. 接好连接器,安装前保险杠。
- 3. 搭好蓄电池负极。

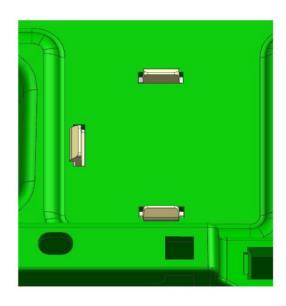




蜂鸣器拆装

拆卸

- 1.断开蓄电池负极。
- 2.取下线束接插件
- 3.拆卸蜂鸣器(蜂鸣器由卡扣固定)。
 - (a) 拆卸卡扣





- 1. 安装蜂鸣器
 - (a) 将蜂鸣器置于安装位置,卡扣固定。
 - (b) 接好连接器。
- 2. 接好倒车雷达开关连接器,安装右 C 柱内护板。
- 3. 搭好蓄电池负极。

