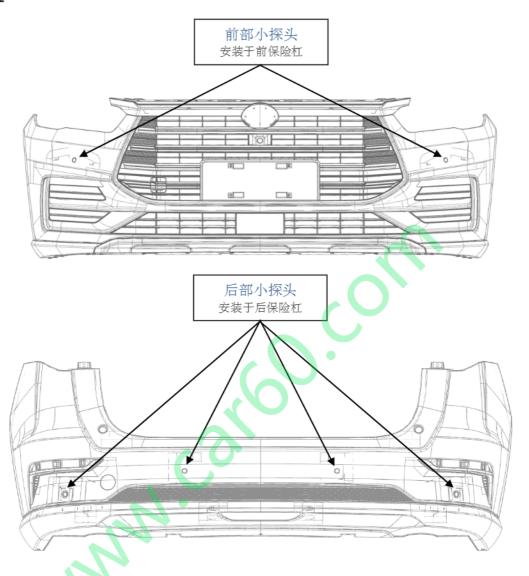
泊车系统

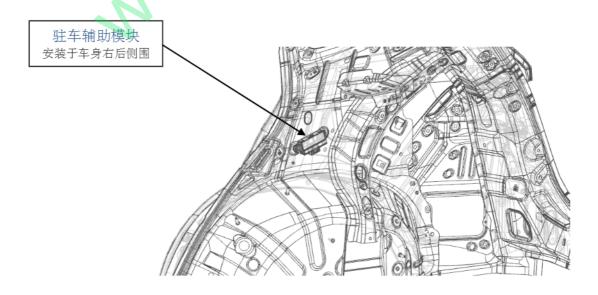
组件位置	1
系统概述	2
诊断流程	4
故障症状表	6
故障码表	6
终端诊断	7
全面诊断流程	9
B1B00-00	10
B1B01-00	12
B1B02-00	14
B1B03-00	
B1B04-00	
B1B05-00	
整个系统不工作	
传感器正常工作蜂鸣器不报警/蜂鸣器报警异常	
位置报警混乱/不报警(蜂鸣器正常)	
多媒体主机上驻车影像界面驻车辅助信息有误或不显示	错误!未定义书签。
转向盘开关无法切换驻车辅助画面	错误!未定义书签。
倒车影像不显示(蓝屏)	错误!未定义书签。
右前影像不显示(蓝屏)	错误!未定义书签。
右前影像画面紊乱	错误!未定义书签。
驻车辅助系统模块拆装	29
传感器拆装	30

MMM. Carloo. Corr

PΜ

组件位置





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/扬声器
- 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
 - 车辆处于爆晒或超低温环境时
- (b) 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
 - 传感器受到强力冲击或碰撞时
- (c) 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
 - 物体讨低
 - 物体过高或物体上部突出
 - 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
- (d) 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。
- (e) 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。



PM

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。

下一步

3 参考故障症状表

结果	进行
故障不在故障症状表中	A
故障在故障症状表中	В

В

转到第5步

ΡМ

Α _

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

下一步

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



PM

PM-6 泊车系统

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/扬声器不响(传感器报警)	 蜂鸣器/扬声器 驻车辅助系统模块 线束
蜂鸣器/扬声器乱响(传感器正常工作)	 蜂鸣器/扬声器 驻车辅助系统模块 线束
位置报警混乱/不报(蜂鸣器/扬声器正常)	1. 蜂鸣器/扬声器 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



ΒM

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。

				比以电阻。				
引脚号	端口名称	端口定义	线束接法	信号类 型	稳态工 作电流	冲击电流和 堵转电流	电源性质(比如:常电)	备注(可否共用 保险等)
1	REV	倒车档信号	接 BCM 的 J 端口 2 号 引脚	高电平	0mA			
2	ROR	后外侧右传感器	接 后 右 角 倒车雷达 2 号引脚	信号	1mA			
3	RIR	后中间右传感器	接后右中倒车雷达2号引脚	信号	1mA			
4	RIL	后中间左传感器	接后左中侧倒车雷达2号引脚	信号	1mA			
5	ROL	后外侧左传感器	接后左角倒车雷达2号引脚	信号	1mA			
6	FOR	前外侧右传感器	接前右角倒车雷达2号引脚	信号	1mA			
9	FOL	前外侧左传感器	接 前 左 角 倒车雷达 2 号引脚	信号	1mA			
10	KL15	点火电源	接 IG1 电	高电平	150mA			
11	VSER	后传感器电源	接车后四个倒车雷达3号引脚	高电平	20mA			
13	GND_R	后传感器电源地	接车后四 个倒车雷 达1号引脚	低电平	20mA			
14	KL31	电源地	接车身地	低 电 平	150mA			

引脚 号	端口名称	端口定义	线束接法	信号类 型	稳态工 作电流	冲击电流和 堵转电流	电源性质(比如:常电)	备注(可否共用 保险等)
15	SPK-	扬声器-	接蜂鸣器 2 号引脚	驱 动 PWM	100mA			
16	SPK+	扬声器+	接蜂鸣器 1 号引脚	高 电 平	100mA			

17	CAN_L	CAN 总线 L		差总约	 分 ŧ	15mA		
18	CAN_H	CAN 总线 H		差	分	15mA		
20	LED_UPA	倒车雷达开关 指示灯(预留)		高平	电	10mA		
21	SW_UPA	倒车雷达开关 (预留)		低 平	电	0mA		
22	GND_F	前传感器电源地	接车前两个个倒车雷达1号引脚	低平	电	20mA		
24	VSEF	前传感器电源	接车前两个个倒车雷达3号引脚	高平	电	20mA	~	
			N					



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

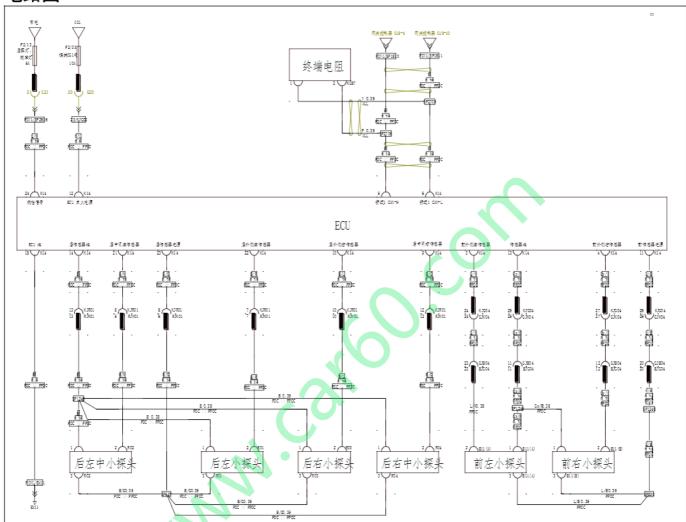
下一步

3 跳转至电源电路检查

PM

DTC B1B00-00 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

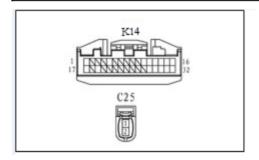
正常

传感器故障, 更换传感器

PM

异常

2 检查线束



- (a) 断开驻车辅助系统模块连接器 K14。
- (b) 断开前左角传感器连接器 B11。

(c)用万用表检查端子间阻值。

(-), (3) 4) (4) (4) (4) (4) (4)						
端子	线色	正常阻值				
K14-14-B11-1		小于1Ω				
K14-29-B11-2	Br	小于1Ω				

异常

更换线束

正常

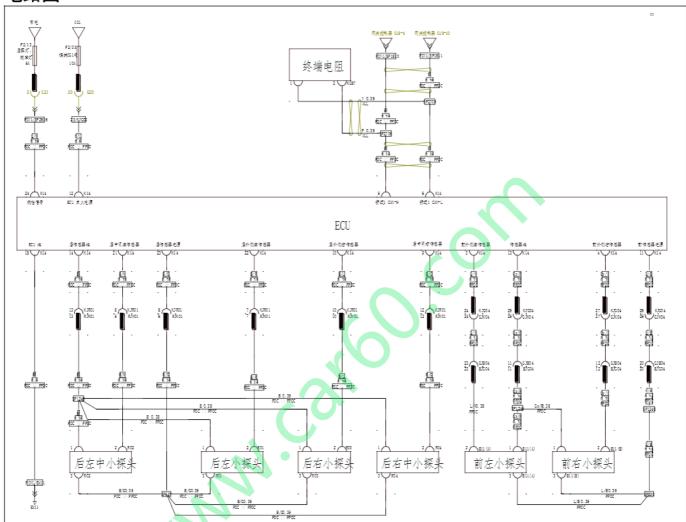
3

更换驻车辅助系统模块

PM

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

| 1

PM

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

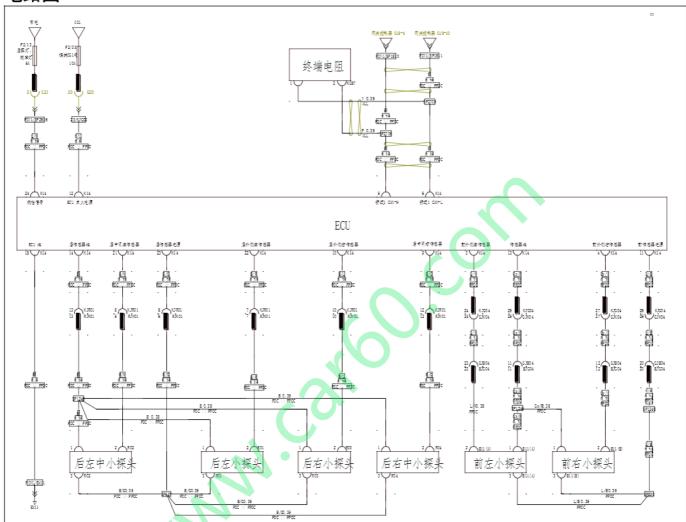
3

更换驻车辅助系统模块

PM

DTC B1B02-00 后左角传感器不能正常工作

电路图



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

 \mathbf{PM}

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

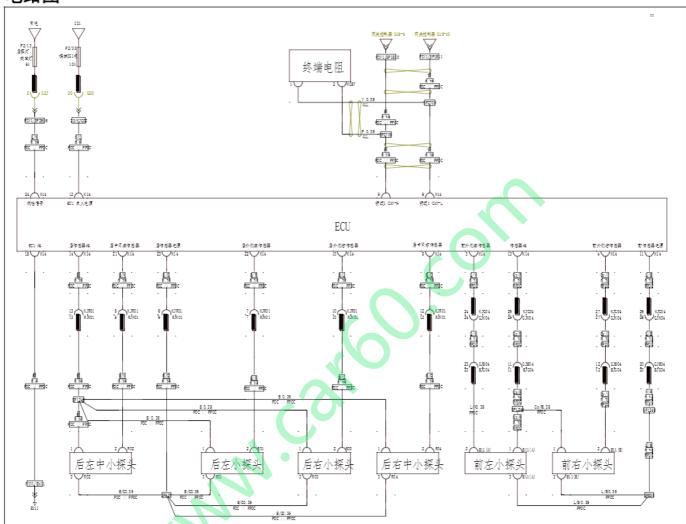
更换线束

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

| 1

PM

_ 异常

2 检查线束

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

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

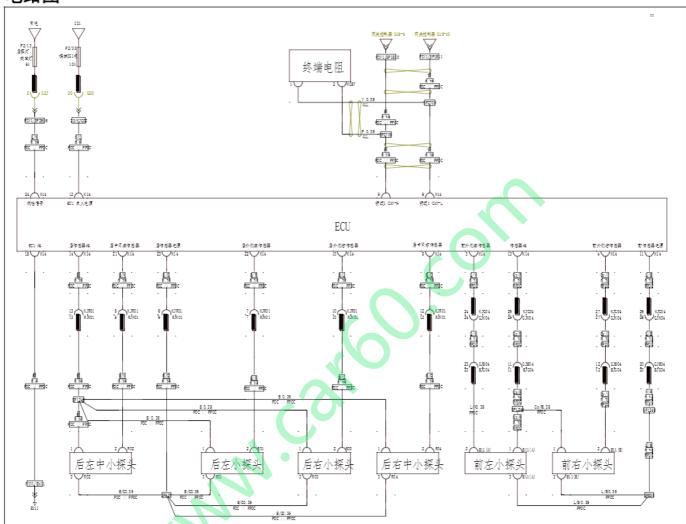
3

更换驻车辅助系统模块

PM

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

 \mathbf{PM}

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

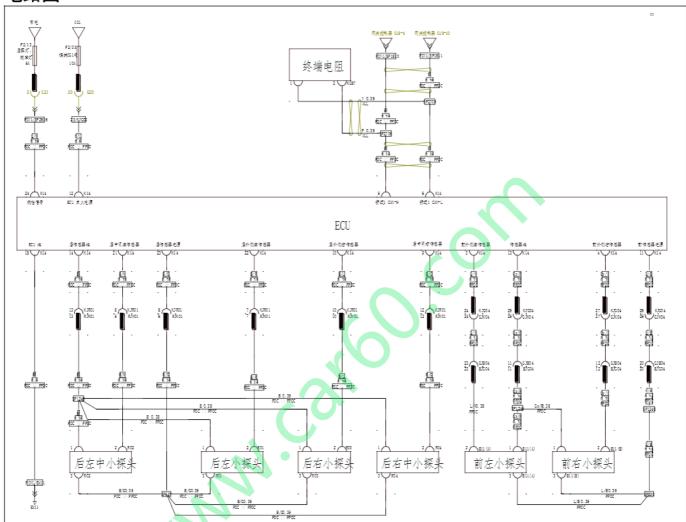
更换线束

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



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

PM

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	Y	小于1Ω

异常

更换线束

正常

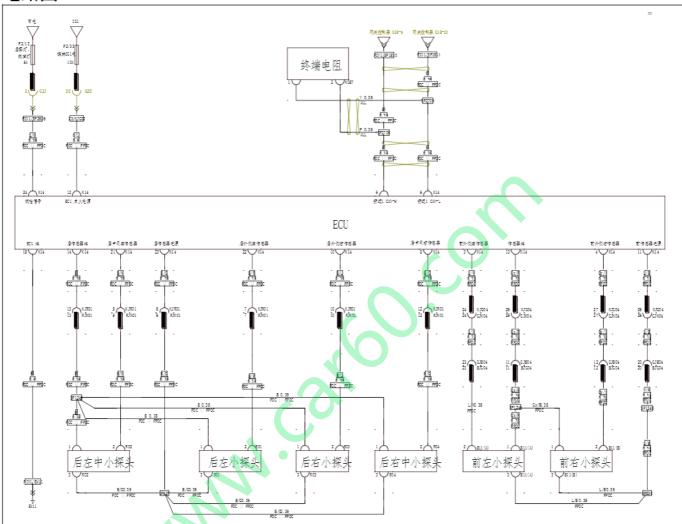
3

更换驻车辅助系统模块

ΡM

整个系统不工作

电路图



检查步骤

PM

1 检查保险

- (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

正常

2 检查开关电源

(a) 断开倒车雷达开关连接器 G29。

БМ

- (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。

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

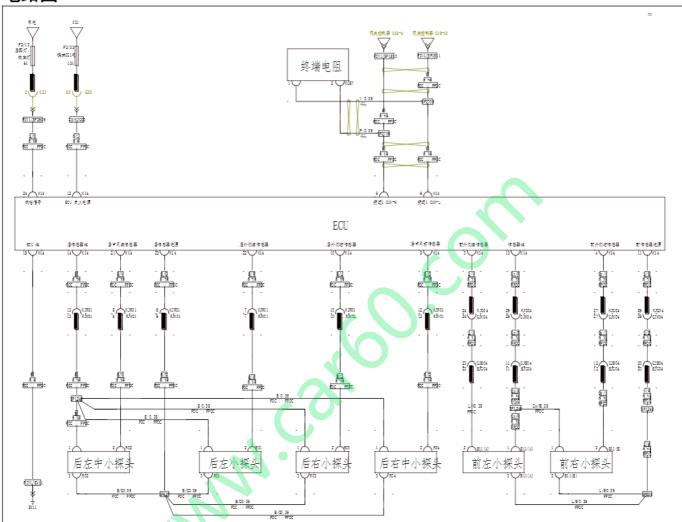
维修线束(接地线)

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



检查步骤

PM

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

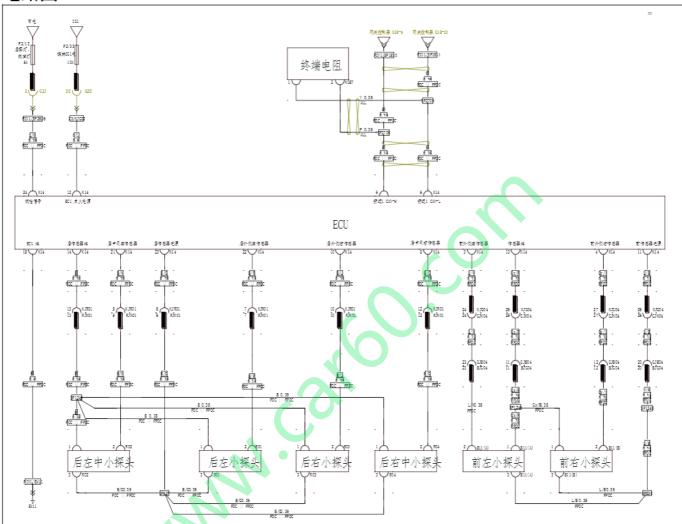
正常

3 结束

PΜ

位置报警混乱/不报警(蜂鸣器正常)

电路图



检查步骤

PM

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



PΜ

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

 \mathbf{PM}

- (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。

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

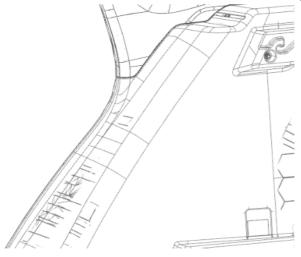
正常

6 | 结束

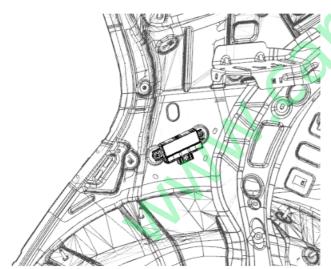
PM

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) 拆卸内饰右后侧围护板。



(b) 用 6#棘轮扳手卸下 2 个固定螺栓。



(c) 取下驻车辅助系统模块。

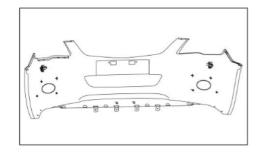
安装

- 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 6#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

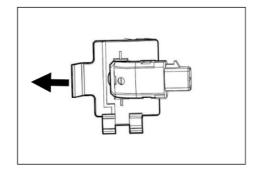
拆卸

- 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。

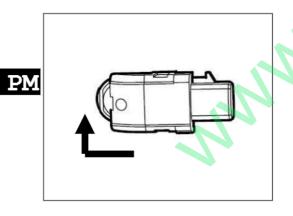




(a) 按图示方向拆下传感器支架。

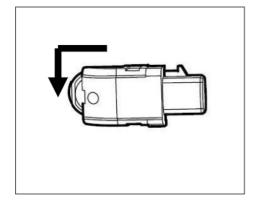


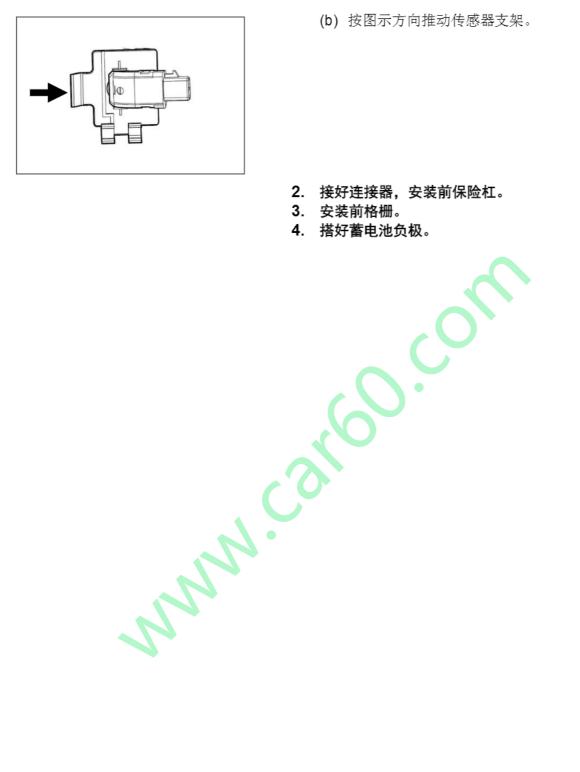
(b) 图示方向转动传感器,从外侧取下传感器。



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。

- 2. 接好连接器,安装前保险杠。

