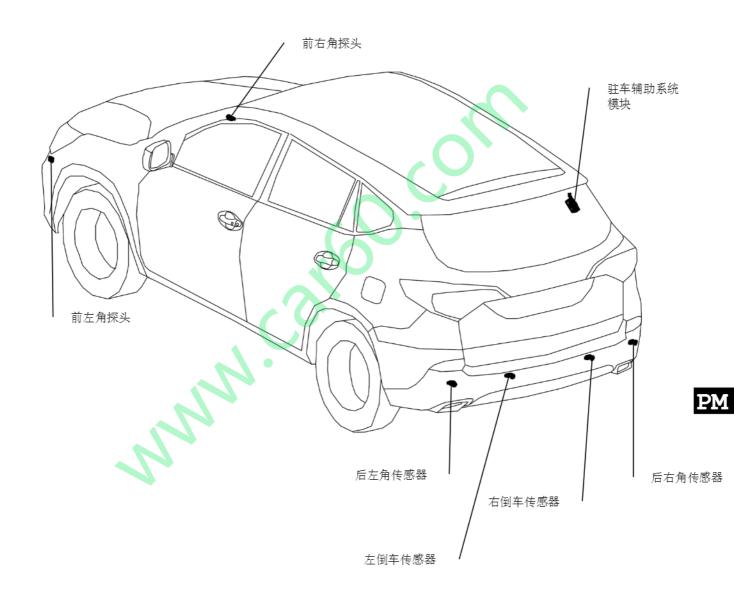
泊车系统

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	
B1B01-00	.12
B1B02-00	
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	
转向盘开关无法切换驻车辅助画面	
倒车影像不显示(蓝屏)	
右前影像不显示(蓝屏)	
右前影像画面紊乱	
驻车辅助系统模块拆装	
传感器拆装	.40

MMM. Carloo. Corr

组件位置



泊车系统

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
- 整鸣器
- 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
 - 物体讨低
 - 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

$\mathbf{P}\mathbf{M}$

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



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



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	

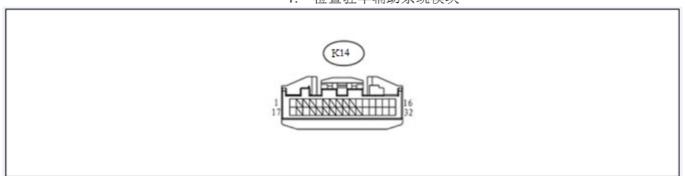
故障码表

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	后左倒车传感器不能正常工作	后左倒车传感器故障
B1B05-00	后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。

	· c/==5/.c/#*		- ·	
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	W	电源指示灯	驻车辅助系统打开	12V-14V
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		空脚		
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	
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	
K14-10-车身地		倒车雷达开关检测脚	按下开关	12V-14V
K14-11-车身地	W/R	信号地(后)	始终	小于 1Ω
K14-12-车身地	Y	右后倒车传感器	探测到障碍物	探测信号
K14-13-车身地	Br/W	后左角间隙传感器	探测到障碍物	探测信号
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	探测到障碍物	探测信号
K14-16-车身地	Y/G	信号地(右前角)	始终	小于 1Ω
K14-17-车身地	V	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		
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	
K14-23-车身地		空脚		
K14-24-车身地	W	空脚	更改为设计预留,Vesys 删除 通断	

РM

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	G/W	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	B/L	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



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

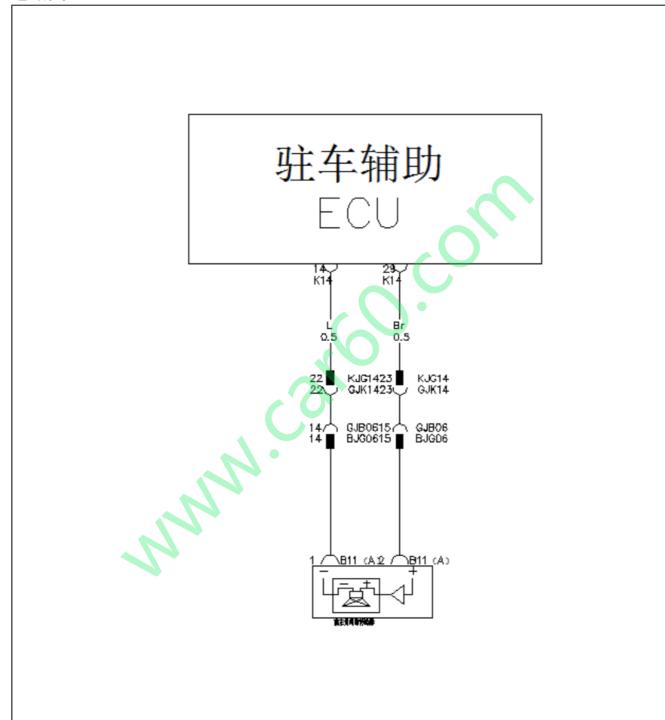
跳转至电源电路检查

PΜ

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

PM-10

正常

传感器故障, 更换传感器

异常

 \mathbf{PM}



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(a)。
- (c)用万用表检查端子间阻值。

端子	线色	正常阻值
K14-14-B11(A)-1	L	小于1Ω
K14-29-B11(A)-2	Br	小于1Ω

异常

更换线束

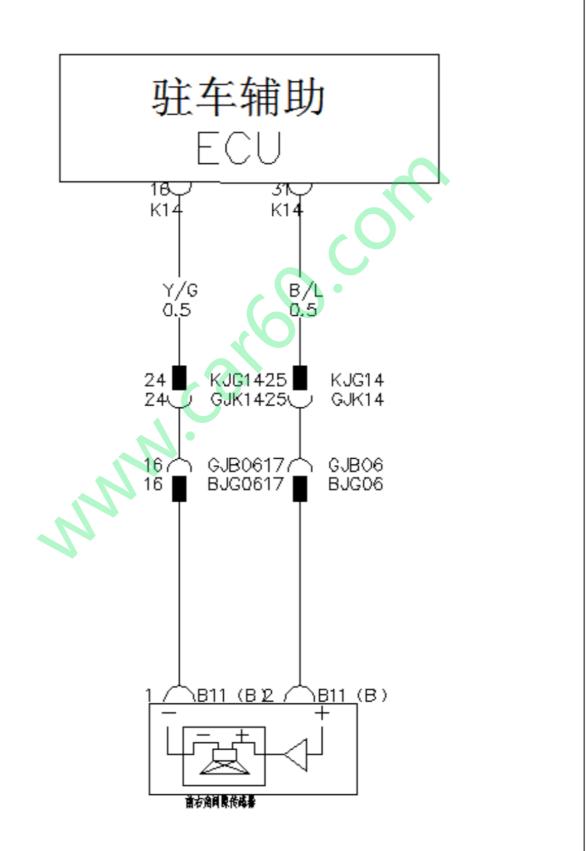
正常

3 更换驻车辅助系统模块

PM-12

B1B01-00 前右角传感器不能正常工作 **DTC**

电路图



 \mathbf{PM}

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

PM-14 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(B)。
- (c) 用万用表检查端子间阻值。

端子	线色	正常阻值
B14-16-B11(B)-1	Y/G	小于 1Ω
B14-31-B11(B)-2	B/L	小于 1Ω

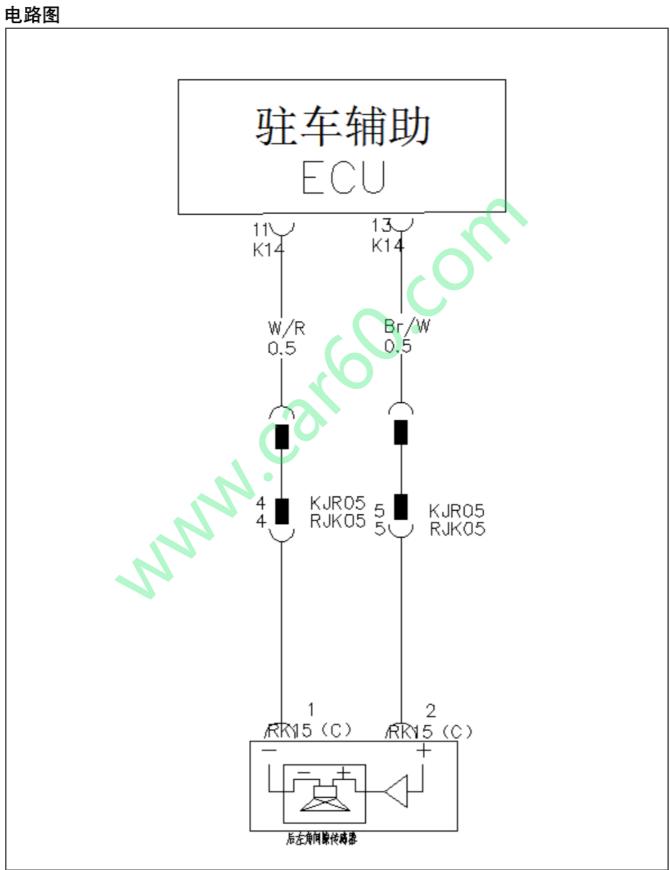
异常

更换线束

正常

3 更换驻车辅助系统模块

B1B02-00 后左角传感器不能正常工作 **DTC**



PM-16 泊车系统

- 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 MMM. Carloo. Coll.

传感器故障, 更换传感器

异常

2 检查线束

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

7		
端子	线色	正常阻值
K14-11-RK15(C)-1	W/R	小于1Ω
K14-13-RK15(C)-2	Br/W	小于1Ω

异常

更换线束

正常

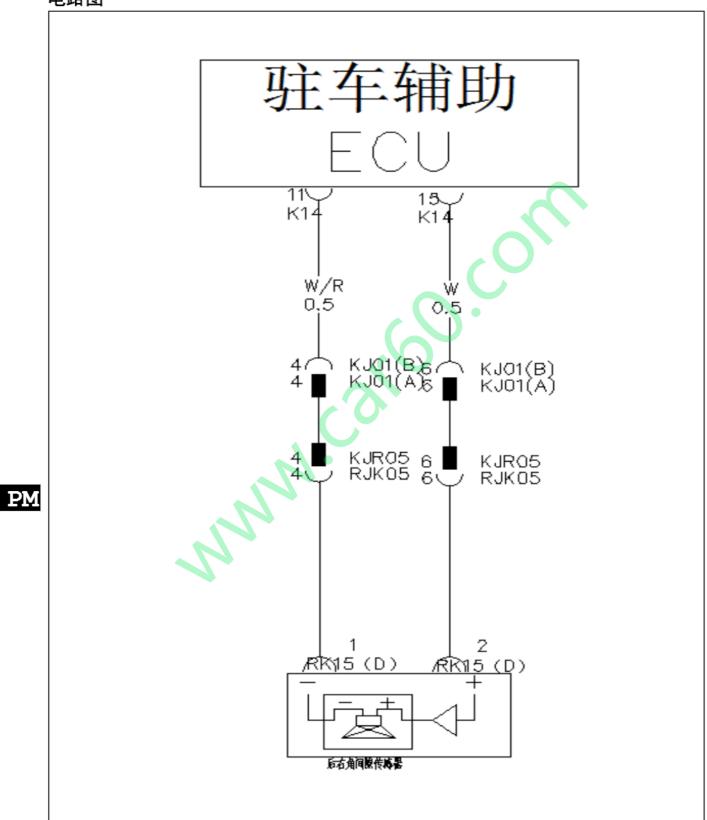
3

更换驻车辅助系统模块

PM-18

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



PΜ

PM-20 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 RK15(D)。
- (c) 用万用表检查端子间阻值。

端子	线色	正常阻值
K14-11-RK15(D)-1	W/R	小于 1Ω
K14-15-RK15(D)-2	W	小于 1Ω

异常

更换线束

正常

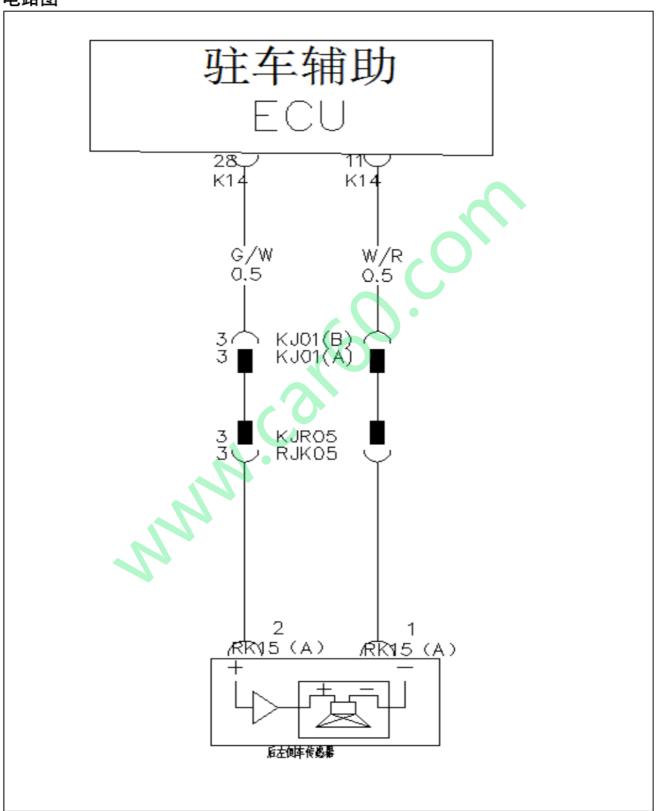
3

更换驻车辅助系统模块

PM

DTC B1B04-00 后左倒车传感器不能正常工作

电路图



检查步骤

1 检查后左倒车传感器

- (a) 临时更换一个工作正常的后左倒车传感器。
- (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





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。

(9) /11/3/11次匝直加 3 /3/匝匝。		
端子	线色	正常阻值
K14-11- RK15 (A) - 1	W/R	小于1Ω
K14-28- RK15 (A) -	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 后右倒车传感器不能正常工作

电路图 驻车辅助 12 11 K14 0.5 KJ01(B) KJ01(A) KJR05 RJK05 \mathbf{PM} | 2 <u>ÆR15 (B</u>) #KN5 (B) 布維機構

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后右倒车传感器。
- (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



ΡM

PM-26 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) 断开后右倒车传感器连接器 RK15(B)。
- (c) 用万用表检查端子间阻值。

端子	线色	正常阻值
K14-11-RK15(B)-1	W/R	小于 1Ω
K14-12-RK15(B)-2	Y	小于 1Ω

异常

更换线束

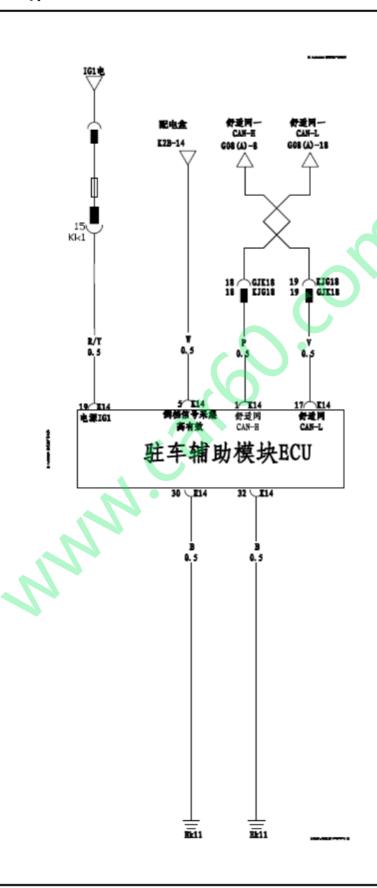
正常

3 更换驻车辅助系统模块

PM

整个系统不工作

电路图



检查步骤

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-车身地	开关按下	小于 1Ω

异常

更换倒车雷达开关及相关线束

正常

3 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/Y	11-14V

PM __

正常

4

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)

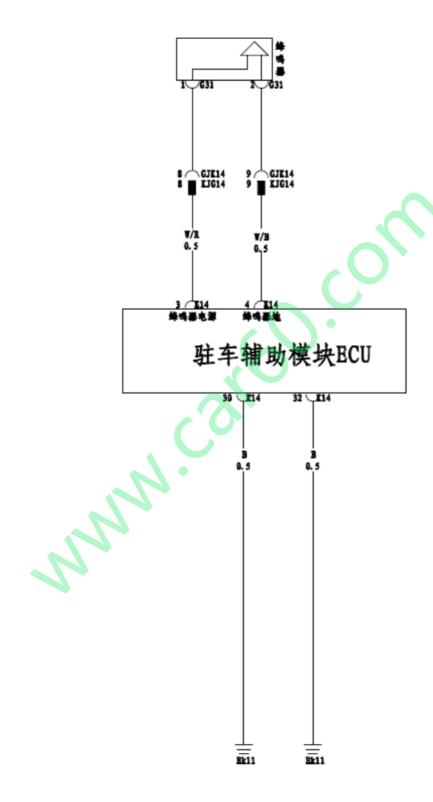
正常

5 更换驻车辅助系统模块

$\mathbf{P}\mathbf{M}$

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

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 G31
- (c) 用万用表检查线束端子电阻。

端子	线色	正常情况
K14-3-G31-1	W/R	小于 1Ω
K14-4-G31-2	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

PM

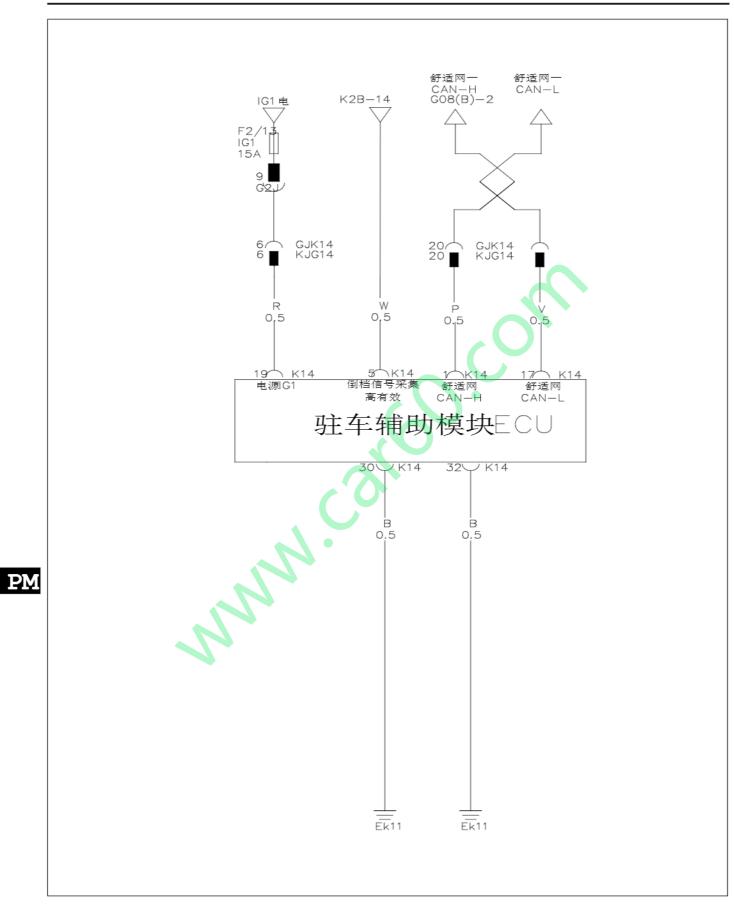
正常

3 | 结束

位置报警混乱/不报警(蜂鸣器正常)

电路图





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。
- ,然故障码 ,**放障码输出**

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

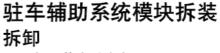
正常

更换驻车辅助系统模块

正常

5 结束

 \mathbf{PM}



- 1. 断开蓄电池负极。
- 2. 取下线束接插件
- 拆卸驻车辅助系统模块
 - (a) 拆卸右 C 柱内护板。
 - (b) 用 10#棘轮扳手卸下一个固定螺栓。
 - (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 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, 安装右 C 柱内护板。
- 3. 搭好蓄电池负极。



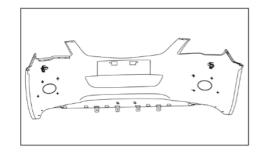


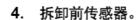
44

传感器拆装

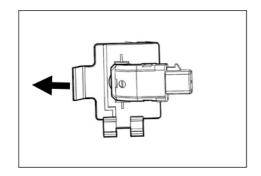
拆卸

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

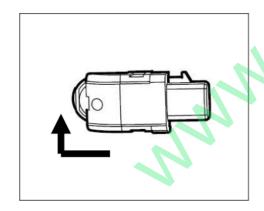




(a) 按图示方向拆下传感器支架。

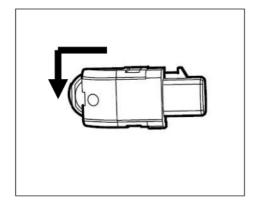


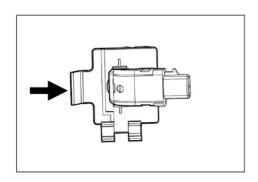
(b) 图示方向转动传感器,从外侧取下传感器。



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。
- 3. 搭好蓄电池负极。

