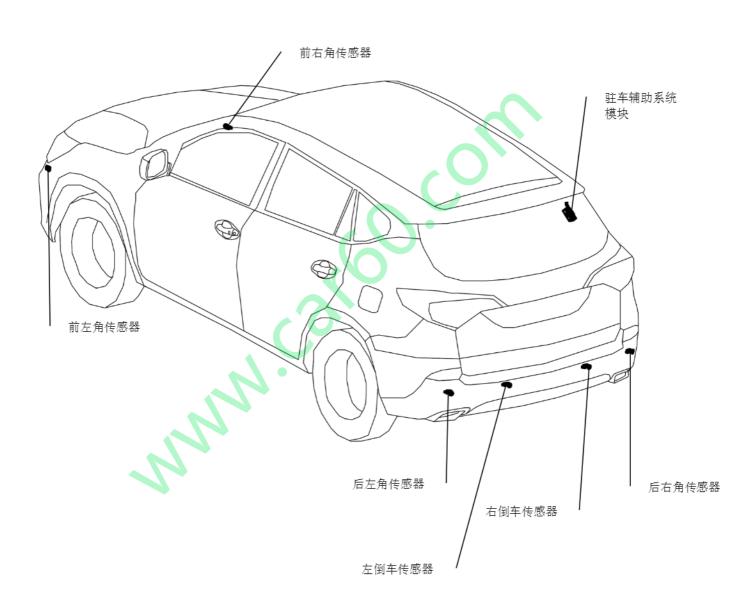


泊车系统

组件位置	2
系统概述	3
诊断流程	
故障症状表	
	6
终端诊断	
全面诊断流程	
B1B00-00	
B1B01-00	
B1B02-00	
B1B03-00	21
B1B04-00	
B1B05-00	
整个系统不工作	30
传感器正常工作蜂鸣器不报警/蜂鸣器报警	
位置报警混乱/不报警(蜂鸣器正常)	
驻车辅助系统模块拆装	39
传感器拆装	41



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
- 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
 - 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



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	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



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	

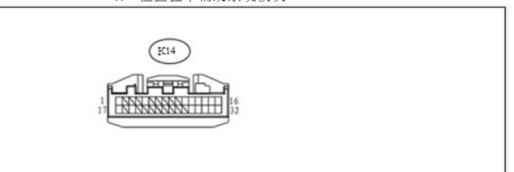
故障码表

故障码	含义	故障区域
B1B00-09	前左角传感器不能正常工作	前左角传感器故障
B1B01-09	前右角传感器不能正常工作	前右角传感器故障
B1B02-09	后左角传感器不能正常工作	后左角传感器故障
B1B03-09	后右角传感器不能正常工作	后右角传感器故障
B1B04-09	后左倒车传感器不能正常工作	后左倒车传感器故障
B1B05-09	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。

连接端子	线色	二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十	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	Υ	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	
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

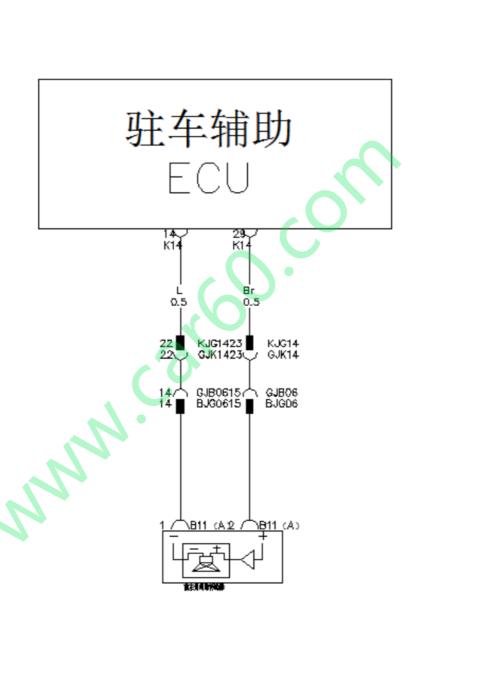


DTC

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



(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

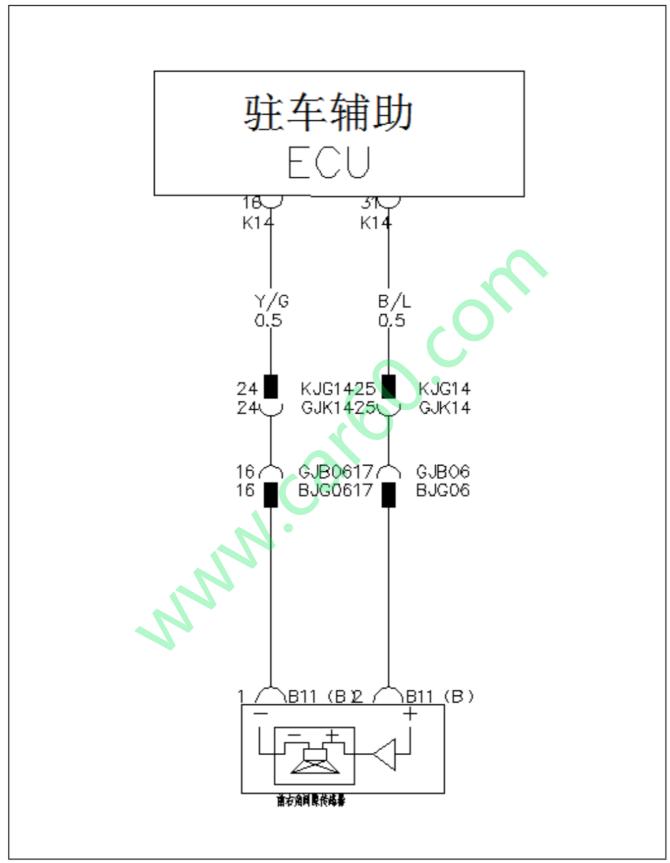


DTC B1B01-00 前右角传感器不能正常工作

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



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

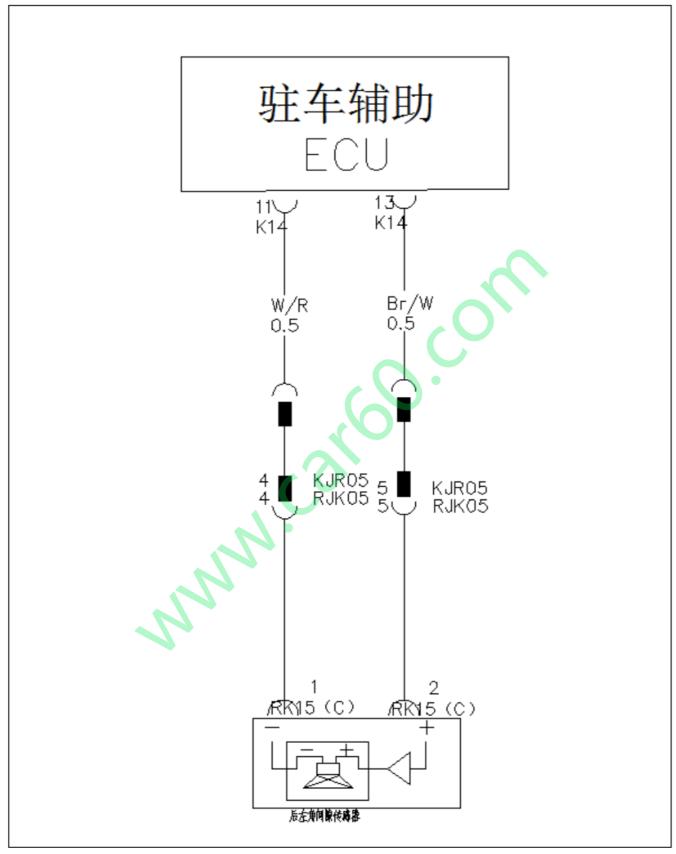


DTC B1B02-00 后左角传感器不能正常工作

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

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。

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

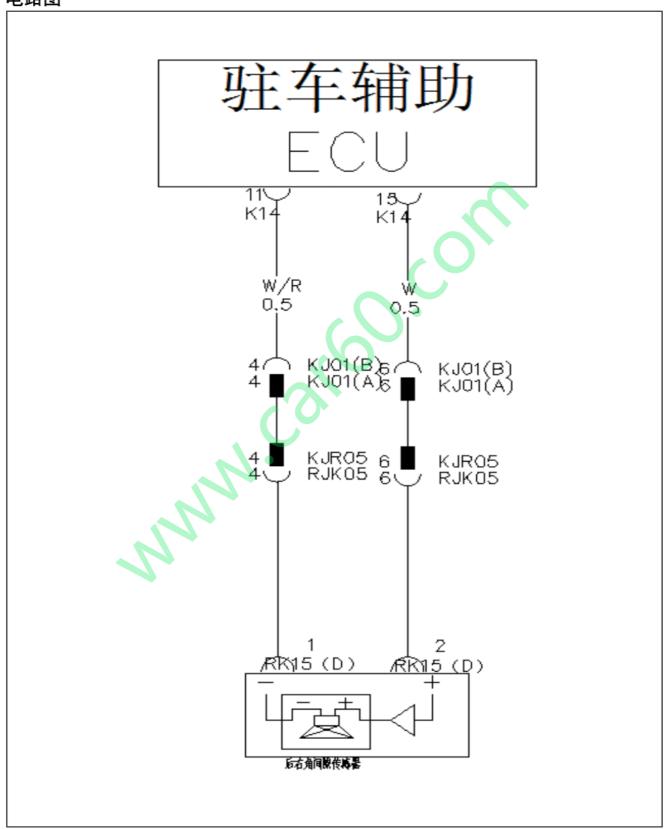


DTC

B1B03-00

后右角传感器不能正常工作

电路图





检查步骤

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



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

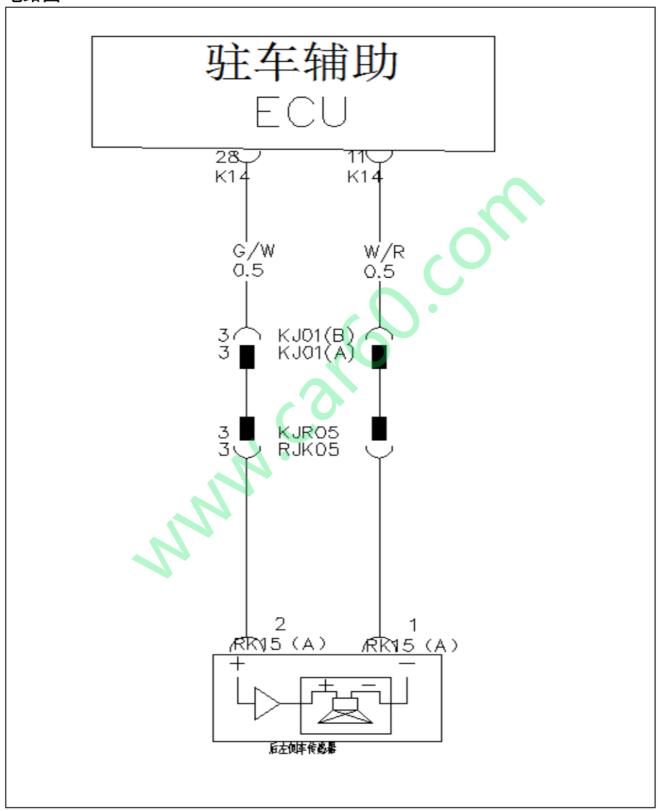


DTC

B1B04-00

后左倒车传感器不能正常工作

电路图





- 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。

(O) /11/3/11/2/11/EE-111	11.11年1年。	
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 K14 K14 ₩/R 0.5 KJ01(B) KJ01(A) KJR05 RJK05 2 <u>/RR15 (B</u>) /RK(5 (B) 右后触转传媒展



检查步骤

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



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。

 <u> </u>		
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

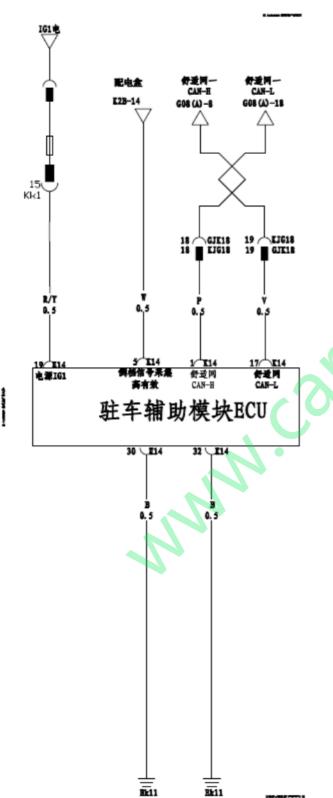
正常

3 更换驻车辅助系统模块



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, 检查端子间阳值。

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

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

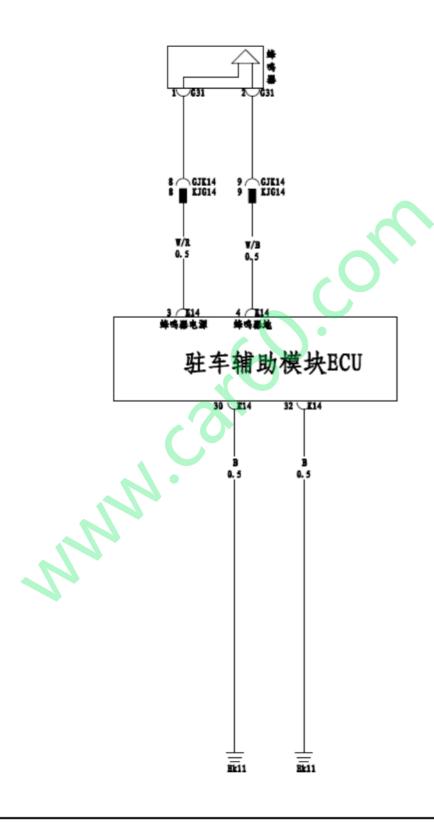
更换驻车辅助系统模块





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

正常

3 | 结束

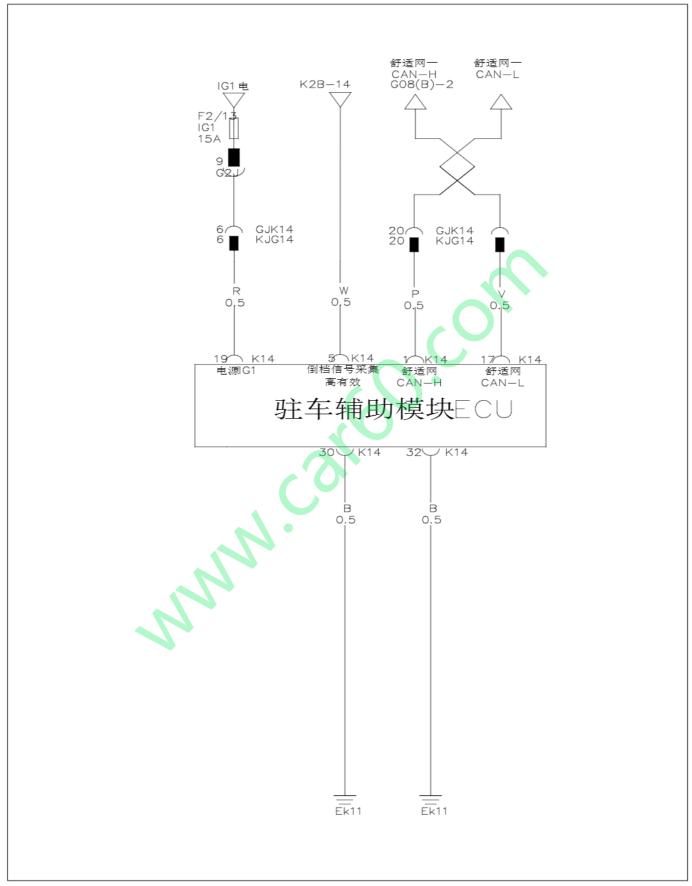


位置报警混乱/不报警(蜂鸣器正常)

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。
- (c) 读驻车辅助系统故障码。

正常:

有故障码输出



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





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
- 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。

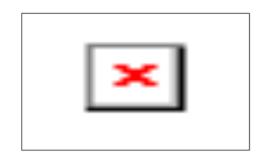


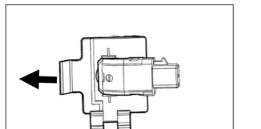




拆卸

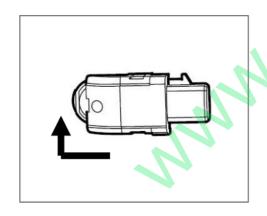
- 1. 断开蓄电池负极。
- 2. 拆卸前后保。
- 3. 断开所有连接器,完全取下保险杠。



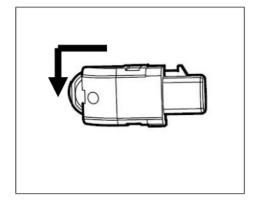




(a) 按图示方向拆下传感器支架。



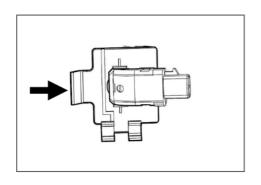
(b) 图示方向转动传感器,从外侧取下传感器。



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。

