

5、动态转向灯 BCM BCM 6 \(\mathcal{G} \) G2J 6 \(G2J 13 GJK10 13 KJG10 13 GJK10 13 KJG10 R 0.5 5 KJY04 5 YJK04 Ey01 Ek12 Ek06 6 YK19 (A) 6 YK19(B) 使能信号 10 YK19 (A) 10 YK19 (B) 组合尾灯(左) 组合尾灯(右) 组合后灯(左) 组合后灯(右) 流水同步 悬空检测 7 K17 8 K17 悬空检测 流水同步 故障互检 9 \(\frac{VK19(A)}{8}\) 8 \(\frac{VK19(A)}{7}\) 7 \(\frac{VK19(A)}{7}\) 故障互检 流水同步 悬空检测 6 K18 7 K18 8 K18 最空检测 流水同步 故障互检 9 YK19(B) 8 YK19(B) 7 YK19(B) 故障互检 6 人K17 19 ¥JK03 19 KJY03 15 ¥JK03 15 KJY03 L/W 0.3 8 YJK03 8 KJY03 20 YJK03 20 KJY03 22 YJK03 22 KJY03