(CU故障诊断解析—前言篇



屌丝小蚂蚁 💠

关注微信公众号-新能源控制系统及MBD开发, 获取源码与资料

已关注

40 人赞同了该文章 >

故障诊断,顾名思义,就是看车辆哪里有问题,哪里坏了,哪里需要修理的功能,总结一句话就是,车辆故障监控,告知驾驶员,并对车辆状态进行限制。短短的三句话,包含故障诊断的所有功能。因工作关系,最近研究这些东西,故对这些进行一个小的总结。本来计划写一篇文章总结就行,但是好像,一篇文章,太长了,估计大家看一半就不看了,所以就想分为几篇来谢,以方便大家阅读!同时提高本屌丝的文档阅读率,大家感觉不错,请点个赞,微信转发一下呀,有劳了!!哈哈!

故障诊断前言篇,本文主要解释一些基本的名字,以方便大家对故障诊断整个内容有个基础的了 解。

功能安全定义:

在研究故障诊断的时候,需要大家先明白三个词语:故障(Fault),错误(Error),失效(Failure)

这三个词语来源于功能安全(ISO26262),为何在此定义,因为故障的反面就是安全,安全的反面就故障,所以这个标准定义了故障的类型与故障形式化定义,以便对其有个官方的说法。

· 故障的定义(Fault):

功能安全中的定位为可引起的要素或相关项失效的异常情况。故障又可以分为两类,一类为永久故障, 一类为非永久故障,

永久故障为,为一个零部件坏了,不能在特定条件下进行恢复,必须进行人工的干预与替换,所以 定义为永久故障。

非永久故障,为一个零部件坏在特定条件下,多为一些零部件处于损坏的边缘,比如CAN的屏蔽线坏了,当EMC较高时候,CAN的信号就会混乱,但不是实时发生,比如那个接头链接松了,有时候导通,有时候又无法导通。这些都可以定义为瞬态的故障失效。

其实通俗的讲,就是一个实际的零部件好像出了什么问题?造成系统的不稳定,或者失效的案例。

· 错误的定义(Error):

错误的定义为计算的,观测的,测量的值或者条件与实际的,理论的规定的值存在偏差,错误的引起为未预见的工作条件引起或有所考虑的系统,子系统组件的内部故障引起。

其实可以举例说明,比如一个冷却液温度传感器*坏了,发生故障,可以造成此时冷却液温度值发生错误问题。从而造成系统出现运行不稳定的状态。从而故障可以造成错误。

同时如果发生系统软件中的传递函数*出现问题,比如传感器是好的,但是传递函数标定出现问题,这个也会造成系统错误,从而造成系统不稳定。

综上所述、故障可以引起错误、但是错误不一定是故障引起、故障偏向与硬件、直观的感受。

・失效的定义(Failure):

失效在标准的文档中定义的是,以确定的方式与某个原因相关的失效,只有对设计或生产流程,操作规程,文档或者其他相关因素进行变更后才能拍出这种失效。同时含有以下三个特征,仅仅进行正确维护而不加修改的情况下,无法消除故障,通过模拟失效原因*可以使其重复出现,人为错误引起,失效原因,

我个人的理解为,失效可以是故障,错误引起,这个是有器件的某个问题造成,失效同时也可以是 流程,操作规范变更导致失效,可能是机械上,也可能是整体操作上,偏重实际应用环境的不妥 当。

通讯协议:

· UDS/KWP:

这个与诊断啥关系,这个是诊断的通讯协议,可以理解为Autosar里面的DCM(Diagnosis Communication Management)模块。 KWP,UDS目前多用于网络7层结构中的应用层,数据链路层*与物理层,可以为K线,也可以是CAN线*。

KWP为14230的简称,UDS为14229的简称。不同的通讯协议,可以理解为不同的规则,但都可以 实现同样的功能,比如读写故障代码,刷写,读取软件等。但是需要诊断仪进行配合。

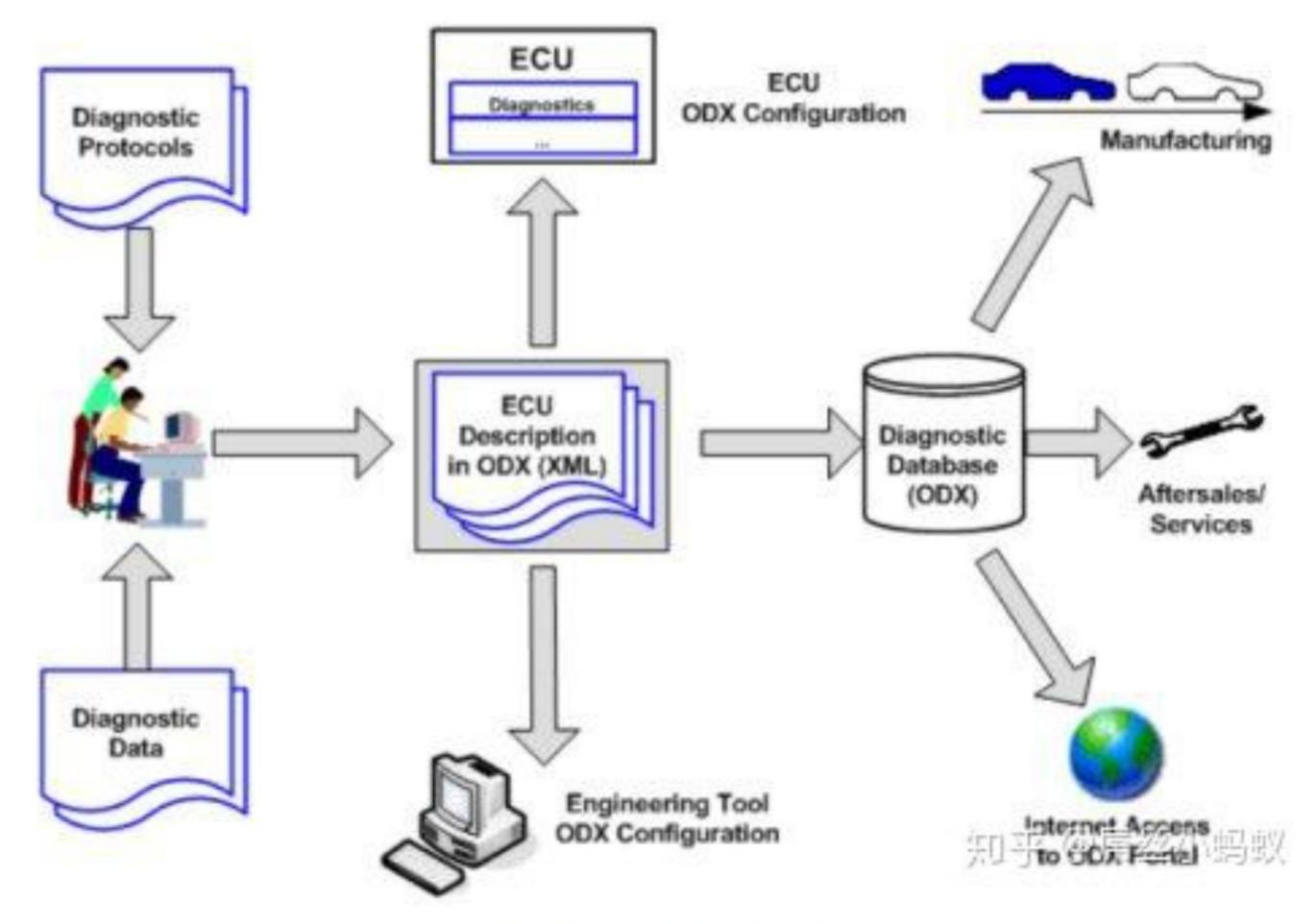
· J1939/OBD:

J1939也是一个通讯协议,大多的重型商用车,向外广播故障时候用的通讯协议的,不需要故障诊断仪,都可以在总线上抓取到。通过在协议上DM的定义,进行解析当前的故障状态。

OBD可以理解为J1939的一个扩展状态,用于排放相关的故障,进行在线诊断⁺,OBD(On-Board Diagnostics)当排放相关的故障发生时候,在仪表上进行显示。这个是美国搞的,目前这个主要是为了传统燃油车,其电动车,目前暂时没有法规的要求。

· ODX:

ODX(Open Diagnostic Data Exchange)是一种开放式的诊断数据格式,用于整个车的生命周期的诊断标准,通俗理解,可以是诊断仪,或者上位机软件的一个诊断数据变量的ID,及对应内容的数据解析,就是一个数据库。下面是挺好一个图,可以参考。



ODX在故障诊断系统中作用

软件设计:

• DEM,DCM:

DEM, DCM是Autosar中定义,为Diagnosis Event Management, Diagnosis Communication Management. DEM为对故障诊断的信号进行处理的规范,比如滤波,debounce的时间,相关的处理策略。DCM就是上面所说的,通过规则定义诊断通讯的指令定义,刷写数据流等。

小结:

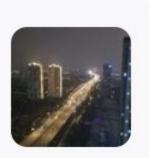
以上为一些基础的,基本的概念,可以参考!望对大家有帮助!如果感兴趣请关 注本屌丝的下篇文章 ----VCU故障诊断解析_BSW与ASW架构解析

如果觉着本文不错,请点个赞,关注一下本专栏与偶的公众号,转发一下朋友圈,你的举手之劳将 是对我的莫大鼓励!

知乎专栏:

汽车控制系统

@ zhuanlan.zhihu.com/vehiclecontrol



Page 4 VCU故障诊断解析—前言篇 - 知乎 https://zhuanlan.zhihu.com/p/55373220

微信公众号: 新能源控制系统+及MBD开发

PS: 最近偶正在整理一些资料,若你需要关于新能源行业资料,MBD技术,自动驾驶相关资料,请关注,分享微信公众号后,请留言与我,当我整理好后,第一时间与你共享,交流!