

校准自适应巡航系统, 静态校准

自适应巡航控制系统(ACC)校准的前提条件：在对车辆上自适应巡航功能进行校准前，必须对车辆进行四轮定位，以确保底盘系统上相关数据处于正常范围内，如果已执行过四轮定位的操作，则可以不进行此操作。

在开始自适应巡航控制系统(ACC)调校前，应检查传感器、支架和固定件是否损坏、是否受外界的干预、是否安装牢固。必要时修理损坏的部件。

在开始自适应巡航控制系统(ACC)调校前，应读取故障存储器记录并排除故障。

在ACC控制单元的调节角度测量值中可以识别传感器是否有调节偏差。

自适应巡航控制系统(ACC)调校仅允许使用经大众/奥迪许可的四轮定位仪和调校装置进行！

正确校准是保证自适应巡航控制系统(ACC)功能正常的前提条件。

- 在下述条件下必须校准车距控制系统控制单元 -J428-：
- ◆ 已更换车距控制系统控制单元 -J428-
- ◆ 锁支架位于保养位置
- ◆ 已拆卸和安装锁支架
- ◆ 已更换锁支架
- ◆ 已经调整后桥前束
- ◆ 对汽车的底盘进行了改装，并因此改变了车身高度。

所需要的专用工具和维修设备

- ◆ 调校装置 -VAS 6430- 或调校装置基本套件 -VAS 6430/1-
- ◆ ACC 系统反射镜 -VAS 6430/10-
- ◆ 四轮定位仪

 提示

- ◆ 在将汽车开到四轮定位台上前，检查汽车与调校装置 -VAS 6430- 之间是否有足够大的调整工作面。调校装置 -VAS 6430-和传感器之间的距离必须为50 cm ±2.5 cm。
- ◆ 如果调整工作面不够大，则将汽车倒车开到四轮定位台上，以便能够相应地相应的调整工作面。
- ◆ 如果要在调校过程中把ACC 系统反射镜 -VAS 6430/10-改装到调节梁上，则总是需要检查调校装置 -VAS 6430- 的设置（例如水平仪、校准条上的单轮前束值等）。
- 开始调校前请先读取故障存储器，必要时排除存在的故障。

这里说明了采用调校装置 -VAS 6430- 进行校准的过程。

必须按照下列顺序进行校准：

- 1 - 确保居中安装的ACC 系统反射镜 -VAS 6430/10-与通风格栅内传感器之间的距离为 50 cm ±2.5 cm，
- 2 - 将ACC 系统反射镜 -VAS 6430/10- 对中安装到调节梁上，
- 3 - 调校车距控制装置控制单元 -J428-

如果之前进行过四轮定位，则不必执行“未进行过四轮定位时的调校过程”下的工作步骤。

之前未进行过四轮定位时的调校过程

- 在四轮定位计算机中选择 ACC 校准按钮。
- 注意车轮定位的检测条件 → Kapitel。
- 将汽车驶上四轮定位台。
- 连接蓄电池充电器
→ 修理组：27
-
- 连接 → 车辆诊断测试器。（将诊断导线穿过打开的车窗）。

 提示

在校准过程中必须注意，所有车门必须保持关闭状态，并且关闭车辆外部照明灯。

- 使前轮处于正前打直位置。
- 将快速夹紧装置装到后车轮上。
- 将测量值接收器装到后车轮上。
- 在后车轮上进行轮辋跳动补偿。

之前已进行过四轮定位情况下的调校过程

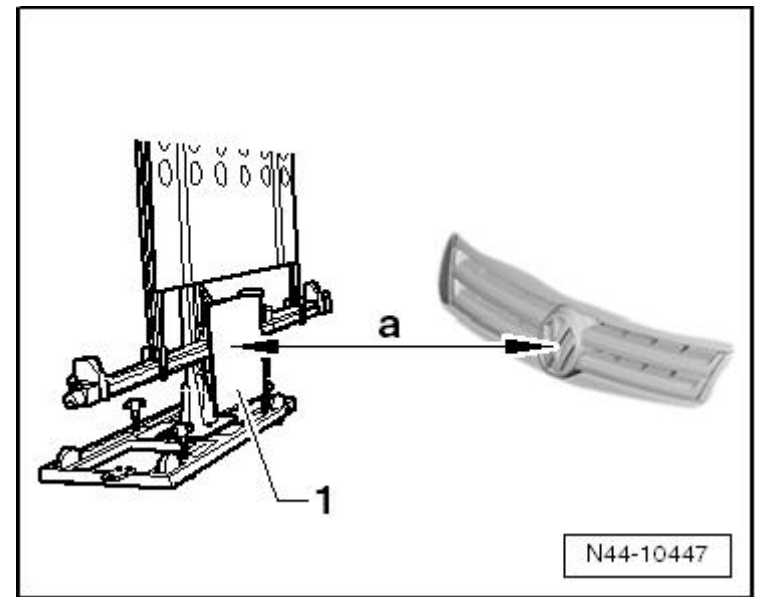
- 将ACC 调校装置 -VAS 6430-对中安装并以在相距对中安装的ACC 系统反射镜 -VAS 6430/10-的地方平行于散热器格栅中的大众汽车徽标-a-。

a - 50 cm ± 2.5 cm
- 必要时清除 VW 徽标上的脏污。

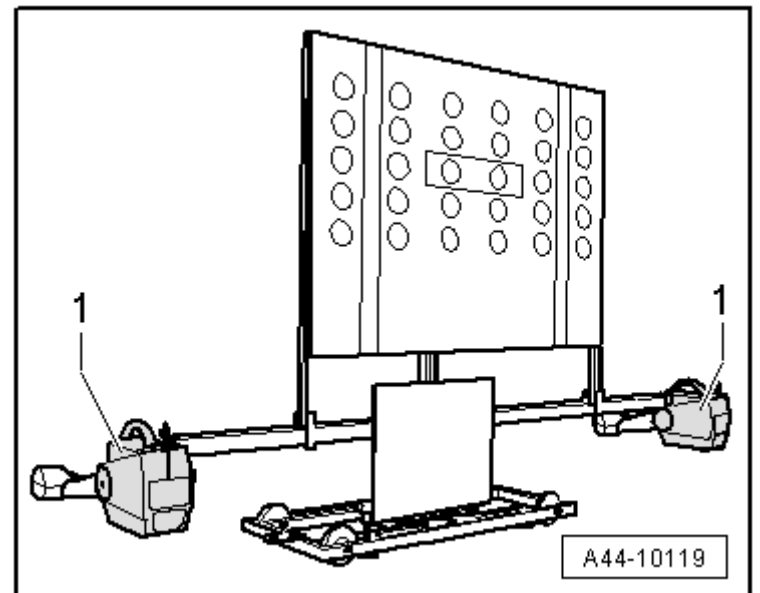
 提示

ACC 调校装置 -VAS 6430-不得在调节梁上移动。

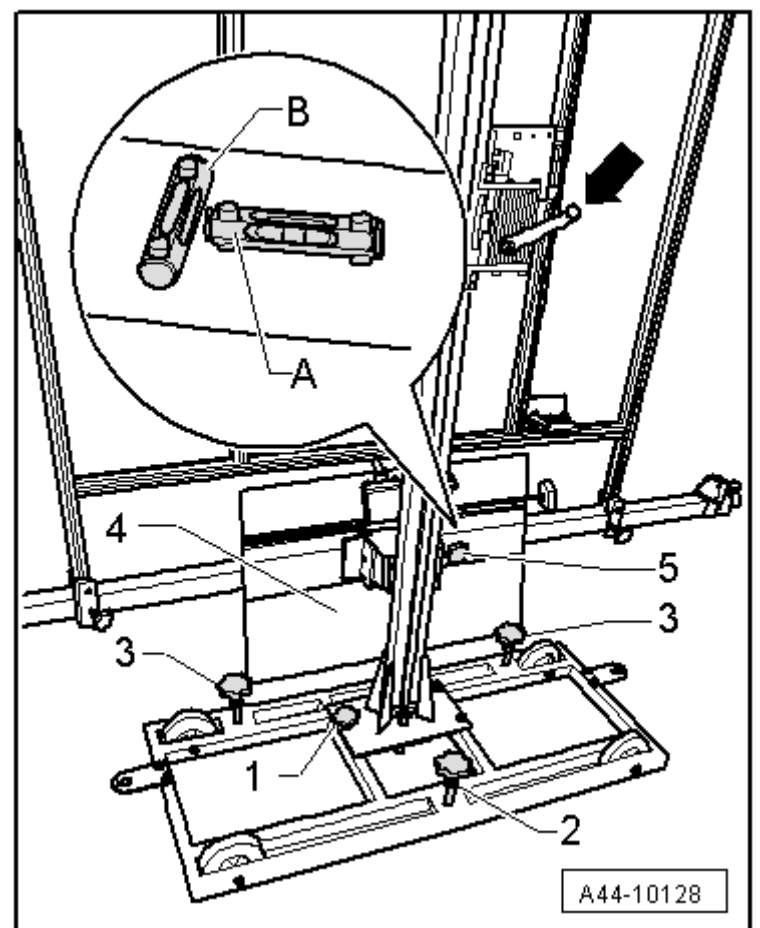




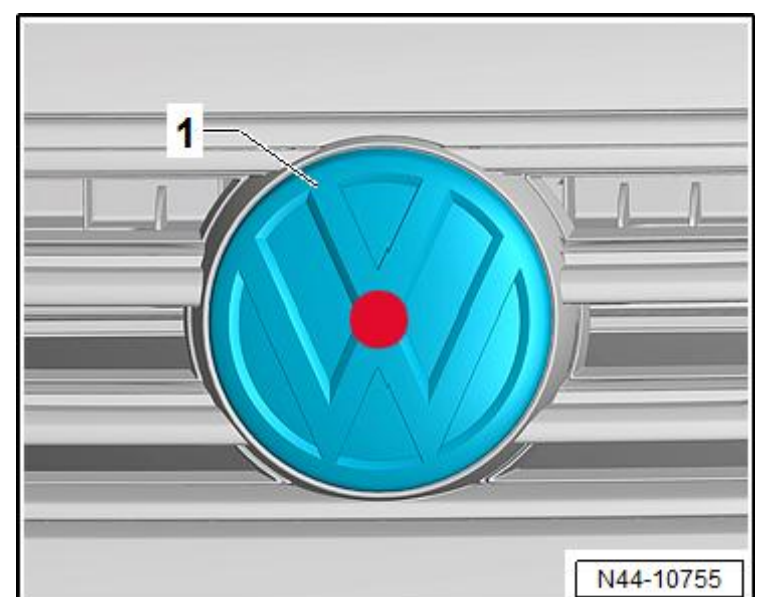
- 将前轮测量值接收器 -1- 装到调节梁上。



- 用调节螺栓 -1-、-2- 和 -3- 将水平仪 -A- 和 -B- 在 -VAS 6430/10- 上调到水平。
- 用摇杆 -箭头- 调整镜子 -4-，以使激光束垂直地对准传感器透镜中心。



- 将镜子固定在调节梁侧面，直至激光束垂直地对准 VW 徽标-1-中心。
- 将测量值接收器的水平仪置于水平位置。



- 旋转精确调节螺栓 -5-，直到四轮定位仪上的显示位于公差范围。

- 将测量值接收器的水平仪置于水平位置。
- 现在再一次用 -VAS 6430/10- 上的激光束检查水平仪是否在水平位置以及激光束是否垂直地对准传感器透镜中心。

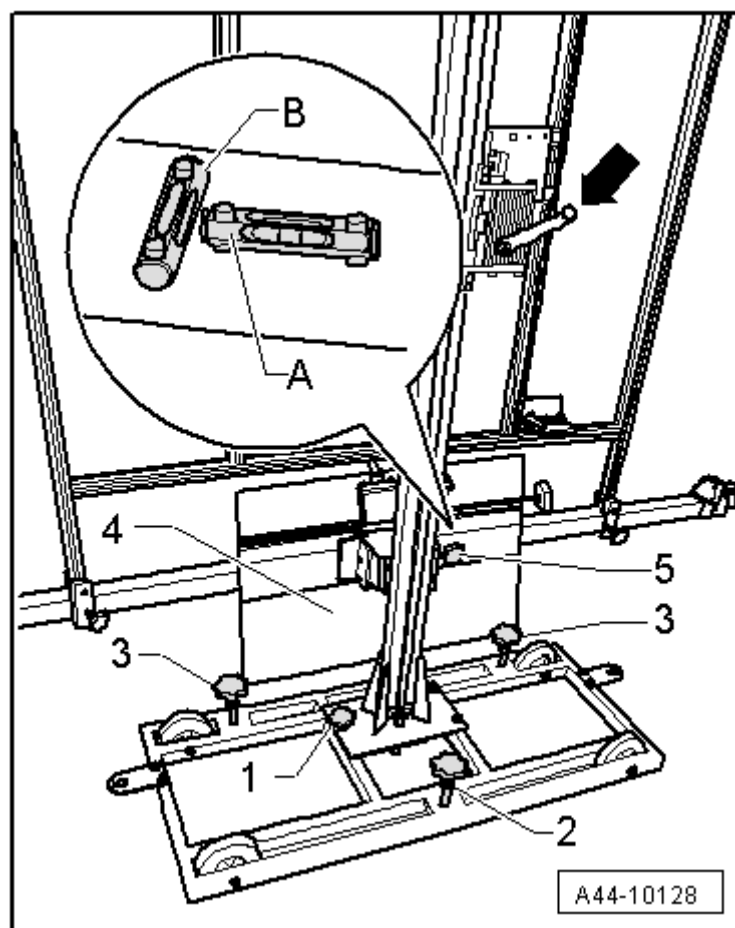


提示

如果此激光束未击中传感器透镜，那么必须重新定位 -VAS 6430/10-。

- 在 → [车辆诊断测试器](#) 上选择“自己的检测计划”。
- 先后按下屏幕上的下列功能按钮：
 - ◆ 具有诊断功能的系统
 - ◆ 0013 – 车距控制系统
 - ◆ 0013 - 车距控制系统，功能
 - ◆ 0013 - 校准

按照显示屏上的指令进行校准操作。



校准自适应巡航系统, 动态校准

自适应巡航控制系统(ACC)校准的前提条件：在对车辆上自适应巡航功能进行校准前，必须对车辆进行四轮定位，以确保底盘系统上相关数据处于正常范围内，如果已执行过四轮定位的操作，则可以不进行此操作。

在开始自适应巡航控制系统(ACC)调校前，应检查传感器、支架和固定件是否损坏、是否受外界的干预、是否安装牢固。必要时修理损坏的部件。

在开始自适应巡航控制系统(ACC)调校前，应读取故障存储器记录并排除故障。

在ACC控制单元的调节角度测量值中可以识别传感器是否有调节偏差。

自适应巡航控制系统(ACC)调校仅允许使用经大众/奥迪许可的四轮定位仪和调校装置进行！

正确校准是保证自适应巡航控制系统(ACC)功能正常的前提条件。

- 在下述条件下必须校准车距控制系统控制单元 -J428-：
 - ◆ 已更换车距控制系统控制单元 -J428-
 - ◆ 锁支架位于保养位置
 - ◆ 已拆卸和安装换挡操纵机构
 - ◆ 已更换锁支架
 - ◆ 已经调整后桥前束
- 连接 → [车辆诊断测试器](#)。
- 在 → [车辆诊断测试器](#)上选择“自己的检测计划”。
- 先后按下屏幕上的下列功能按钮：
 - ◆ 具有诊断功能的系统
 - ◆ 0013 – 车距控制系统
 - ◆ 0013 - 车距控制系统，功能
 - ◆ 0013 - 校准

按照显示屏上的指令进行校准操作。