

概述

倒车时,驾驶员不容易发现盲点范围内的物体,并且很难判断与物体的距离。为提供驾驶安全性和便利性,当变速杆在“R”档时,倒车警告系统工作。超声波传感器将向后发射超声波并检测反射波。控制模块利用传感器输入信号计算与物体的距离并输出三个阶段的蜂鸣器警报(第一、第二和第三阶段警报)。

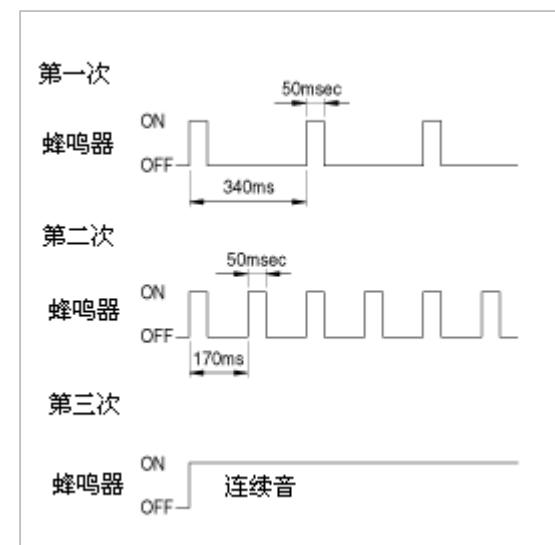
警报范围

在检测范围内,区分为下述3个阶段距离范围。在各范围内检测到物体时,发出警报。

第一阶段警报: 物体与车辆后部传感器的距离在81~120 cm±15 cm范围内。

第二阶段警报: 物体与车辆后部传感器的距离在41~80 cm±10 cm范围内。

第三阶段警报: 物体与车辆后部传感器的距离在40 cm±10 cm范围以内。

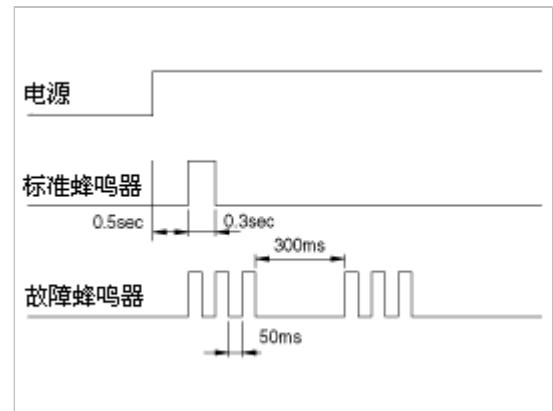


注意

1. 上述波形的时间误差: 时间±10%
2. 在距离低于40cm的范围内,可能检测不到物体。
3. 车辆倒车速度在10km/h 以下时会发出警报。
对于移动目标,最大速度应约等于10km/h。
4. 当车辆或目标移动时,发出的警报或有效或失效。
5. 在下列状态下可能出现误警报。
 - 在不规则路面、砾石路、草地上倒车。
 - 喇叭、摩托车发动机噪音、大型车辆气压制动,或者附近的物体产生超声波。
 - 当在传感器附近使用无线遥控器时。
 - 传感器上有灰尘。
 - 可能由于倒车速度或目标形状等原因导致不发出警报。

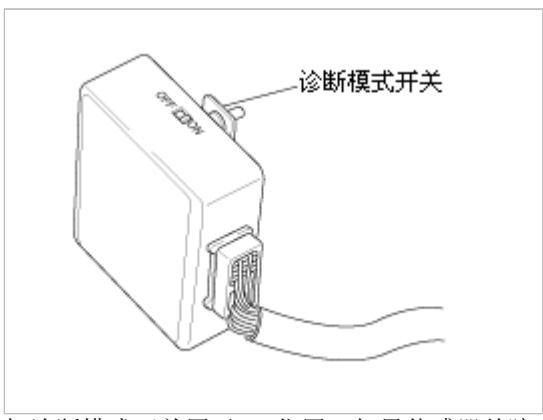
诊断

1. 点火开关ON,变速杆在“R”档情况下工作。
2. 检查系统状态。
如果无故障,变速杆置于“R”档位置0.5秒后蜂鸣器发出0.3秒的警报音。如果系统有故障,蜂鸣器每间隔0.3秒连续响3次。
3. 有效检测范围是车速在10km/h以下。
4. 诊断代码
 - (1) 当点火开关ON,变速杆在“R”档时,控制模块检测传感器状态,如果良好,蜂鸣器响0.3秒。



(2) 诊断模式

当系统发生故障时,要进行诊断。



把诊断模式开关置于ON位置。如果传感器故障,以下列方式输出诊断结果。

- 1) 左侧传感器故障: 嘟-嘟
- 2) 右侧传感器故障: 嘟 嘟 - 嘟 嘟

注意

两个传感器出现故障时,先输出左传感器后输出右传感器。

