

CAN（控制区域网络）是一条支持实时应用的串行通信线。这是可进行高速数据通信并且具有出色的故障检测能力的车载多路通信线。车辆上配备有很多电子控制单元，各个控制单元在工作期间分享信息，并与其它控制单元相关联（非独立）。在 CAN 通信中，连接至 2 根通信线（CAN-H 线、CAN-L 线）的控制单元可实现较高的数据传输速率和较少的接线。各控制单元均发送/接收数据但仅有选择地读取所需数据。

DTC 检测逻辑

DTC	CONSULT 屏幕项目 (故障诊断内容)	DTC 检测状况
U1000	CAN 通信电路 (CAN 通信线路)	点火开关处于 ON 位置时，TCM 连续 2 秒或更长时间不能传送或接收 CAN 通信信号。

可能原因

- TCM
- 线束或接头
(CAN 通信线路开路或短路)

失效-保护

第 1 失效-保护	此模式可使车辆安全停止，以提示驾驶员在发生故障时停止操作并提早切换到第 2 失效-保护。此模式在车辆停止后切换到第 2 失效-保护或最终失效-保护。
第 2 失效-保护	此模式通过在确保行驶所需的驱动力的情况下确认故障零件，将车辆切换至最终失效-保护，而不改变运行状态。
最终失效-保护	<ul style="list-style-type: none"> • 选择不使用在第 1 失效-保护和第 2 失效-保护中确认的故障零件的换档模式，然后确保行驶所需的驱动力。 • 此模式不会因正常换档控制而降低换档性能。

车辆状况	第 1 失效-保护的车辆运行状态	第 2 失效-保护的车辆运行状态	最终失效-保护的车辆运行状态
在 1 - 2 - 3 档之间	<ul style="list-style-type: none"> • 可在 1 - 2 - 3 档之间执行换档 • 手动模式禁止 	—	<ul style="list-style-type: none"> • 可在 1 - 2 - 3 档之间执行换档 • 管路压力设置为最大液压压力
在 4 - 5 - 6 - 7 档之间	<ul style="list-style-type: none"> • 在行驶中固定档位 • 手动模式禁止 	—	<ul style="list-style-type: none"> • 手动模式禁止

DTC 确认步骤

1. 预处理

如果以前执行了“DTC CONFIRMATION PROCEDURE”（DTC 确认步骤），务必将点火开关转到 OFF 位置，等待至少 10 秒后再进行下一测试。

>>

[转至 2。](#)

2. 检查 DTC 检测

1. 起动发动机。
2. 怠速连续运转发动机至少 2 秒。
3. 检查 DTC。

是否检测到“U1000”？

是>>

转至[诊断步骤](#)。

否>>

修理之前检查故障症状：请参考[间歇性故障](#)。

否>>

修理后确认：检查结束

有关诊断步骤，请参考[故障诊断流程图](#)。