



## 驻车辅助系统

## 维修提示(1)

## 电路说明(后驻车辅助系统)

后驻车辅助系统(RPAS)是一个电子驱动辅助装备,利用超声波功能,当检测到车辆的侧面或后部障碍物时,提醒驾驶员停车或降低车速。RPAS配置了四个RPS传感器检测障碍物,并将结果分别以三个警告等级输出,通过LIN通信将一级、二级和三级警告信息传输至BCM。BCM通过此传感器传输的信息判定警告等级,控制蜂鸣器发出警报或显示警报。

## • 后驻车辅助系统(RPAS)操作程序

1. 当IG1电源提供至传感器时, RPAS传感器核对每个传感器的位置(ID), 并处于等待状态。
2. 如果BCM接收到R(倒档)信号, 由BCM激活RPAS传感器。
3. 各个传感器检测障碍物, 并通过LIN通信电路发送信号(一级、二级和三级警告)。
4. BCM接收传感器传送的警报信息, 并通过蜂鸣器输出最高等级警报。

## • RPAS蜂鸣器控制

在点火开关ON状态, 当BCM接收到R(倒档)信号时, BCM通过LIN与各传感器进行通信。如果在500ms内所有RPAS传感器响应正常状态, 输出起动蜂鸣器响声300ms。如果任意传感器没有响应, 输出故障模式蜂鸣器警告音。

正常传感器开始进行障碍物检测。

## • 传感器检测范围

1. 测试条件-聚录乙烯(直径75mm、长度1m)&室内温度。
2. 距离误差(在传感器前测量)
  - 81cm~120cm之间: ±15cm(一级警报)
  - 41cm~80cm之间: ±10cm(二级警报)
  - 40cm以内: ±10cm(三级警报)
3. 可能不能检测30cm内的障碍物。

## • 如何规定DRPAS传感器ID

1. 四个传感器相同, 互相可以兼容。
2. 根据传感器连接器上3个端子(LID1、LID2、LID3)的搭铁信号确定每个传感器的位置。

编号	端子名称	位置	LID3	LID2	LID1
1	LIN	后左	-	-	-
2	LID1				
3	LID2	后中央左	-	搭铁	-
4	搭铁	后中央右	-	-	搭铁
5	LID3	后右	-	搭铁	搭铁
6	IG1				