



2016 &gt; G 1.4 MPI &gt; 示意图 &gt; 车身电气系统 &gt; 驻车辅助系统 &gt; 维修提示

## 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	后中央左	-	搭铁	-
3	LID2	后中央右	-	-	搭铁
4	搭铁	后右	-	搭铁	搭铁
5	LID3				
6	IG1				