

驻车辅助系统

维修提示(1)

电路说明

RPAS(后驻车辅助系统)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)工作程序

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. 每个传感器检测障碍物, 并通过LIN通信线路传送警报信息(一级警报、二级和三级警报)。
4. BCM接收传感器传送的警报信息。在这些信息中, BCM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通信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, 输出蜂鸣器响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:±10cm之间 (二级警报)

- 40cm :±10cm之间 (三级警报)

3. 可能不能检测30cm内的障碍物。

• RPAS传感器ID是如何规定的

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	N.C	N.C	N.C
2	LID1	后左中央	N.C	搭铁	N.C
3	LID2	后右中央	N.C	N.C	搭铁
4	搭铁	后右	N.C	搭铁	搭铁
5	LID3				
6	IG1				