

## 中国通用别克新君威车辆动态传感器偏置校准操作方法

**功能说明：** 更换或维修车辆动态传感器，需要执行该功能。

**支持设备：** 元征全系列综合诊断设备

**实测车型：** 2023 别克新君威。VIN 码为：LSGZR5355PH\*\*\*\*\*

### 操作指引：

1. 使用 PAD 5 选择【传统诊断】(如下图)；

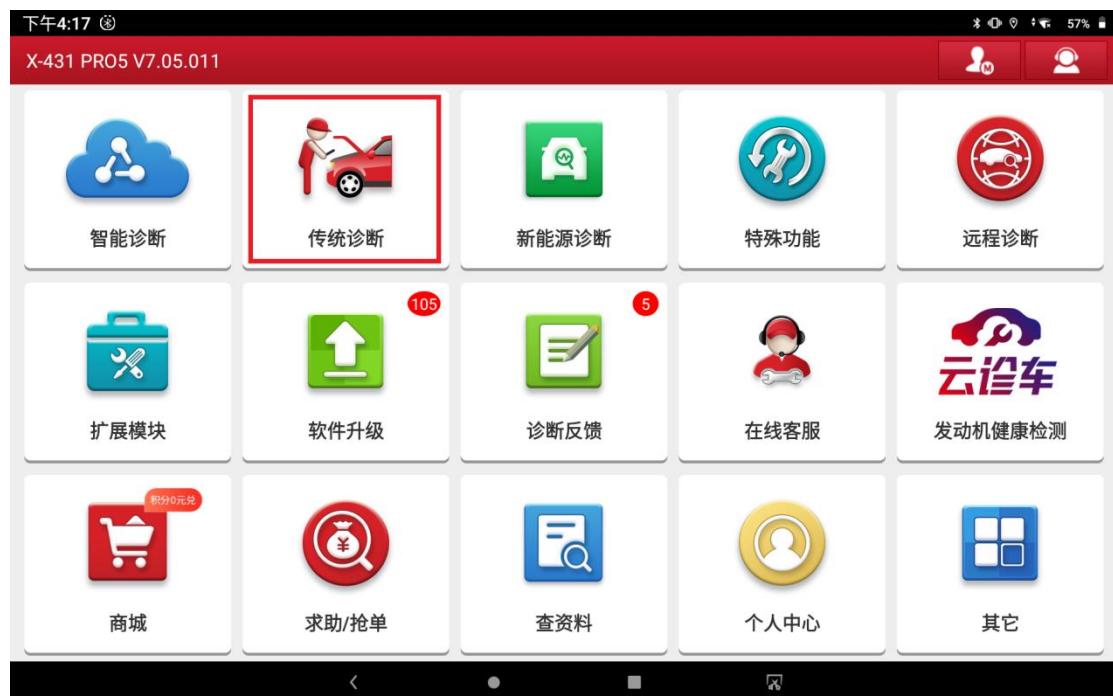


图 1

2. 进入后选择【中国通用】软件进行测试（如下图）：



图 2



#### 软件介绍

##### 覆盖电控系统：

发动机、变速箱、防抱死刹车、气囊、动力转向、空调、仪表、车身控制、无钥匙进入、收音机、燃油泵、驻车辅助、前大灯等。

##### 基本功能：

- 读取汽车电脑信息
- 读取汽车故障信息
- 清除汽车故障信息
- 读取汽车运行数据
- 汽车部件运作测试

##### 特殊功能：

- 更换汽车电脑后的编程、配置与设定功能



图 3

3. 选择【自动搜索(建议优先使用此菜单)】菜单识别车型 (如下图);



图 4

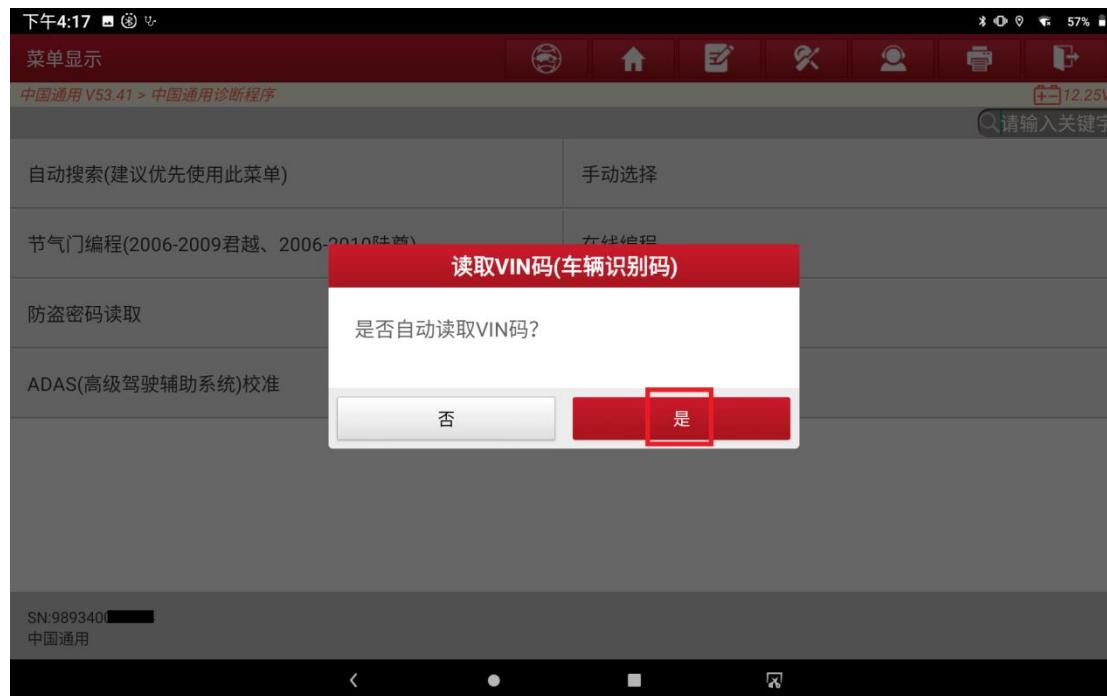


图 5

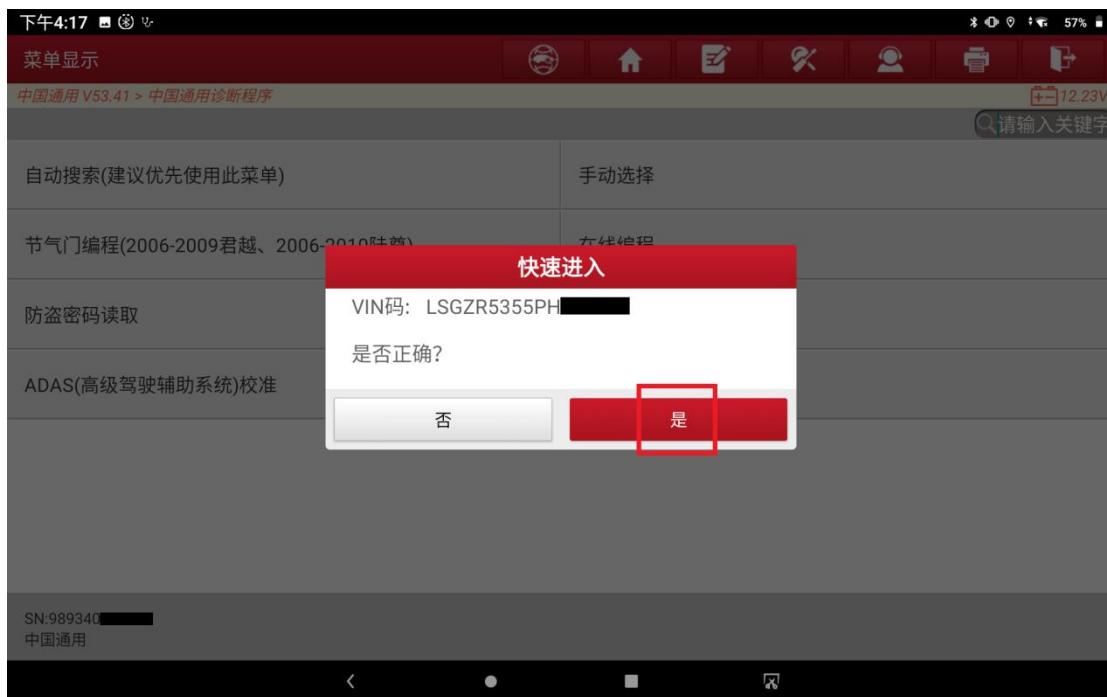


图 6

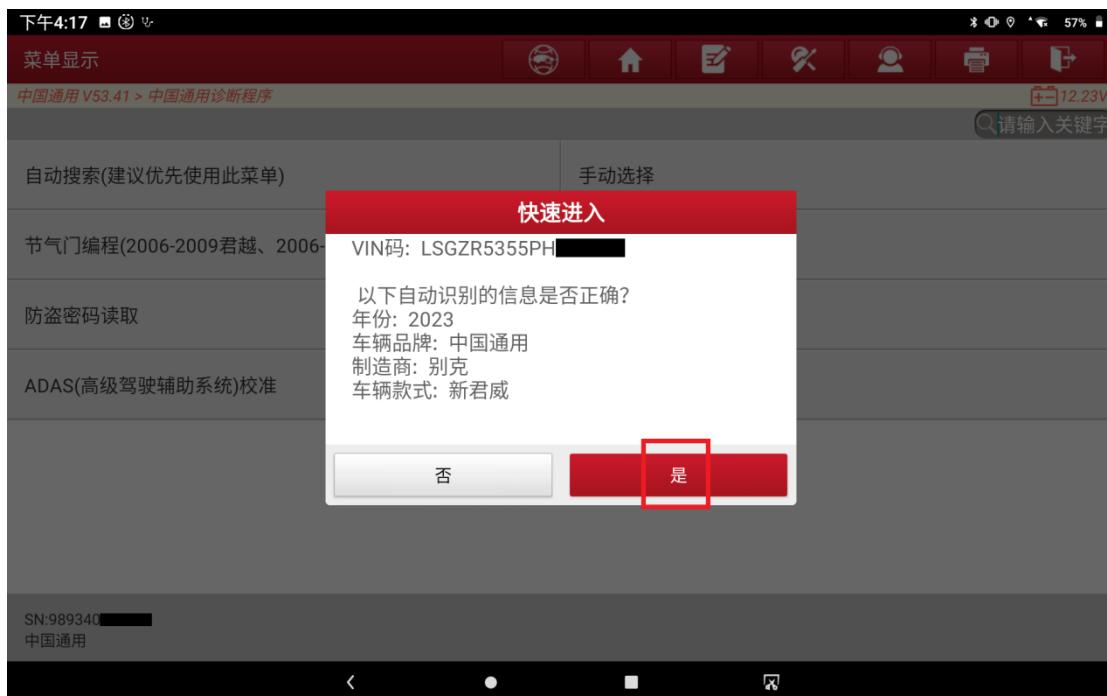


图 7

4. 点击【BSCM(制动系统控制模块)】进入系统 (如下图);



图 8



图 9

5. 点击【特殊功能】菜单 (如下图):



图 10

6. 点击【车辆动态传感器偏置校准】功能 (如下图):



图 11

7. 提示信息“执行该功能可能会改变车辆状态，是否确定执行此功能”，点击“确定”进入下一步（如下图）；

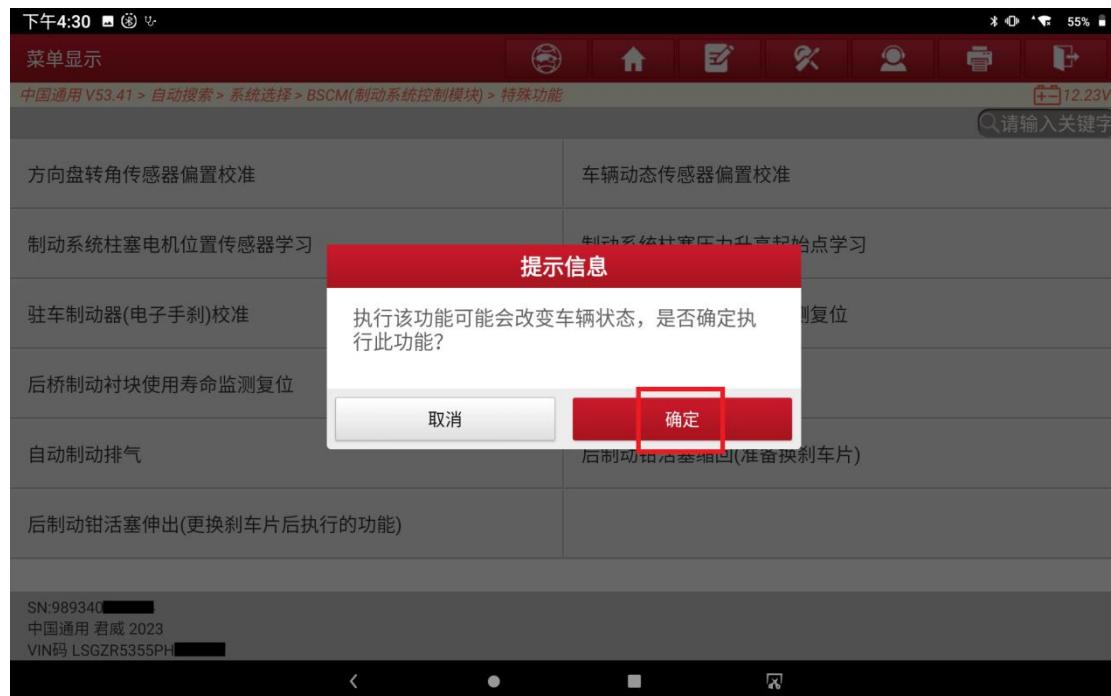


图 12

8. 根据提示信息“将车辆置于平坦表面，并移除所有多余的重量”，进行相关操作，点击“确定”进入下一步（如下图）；

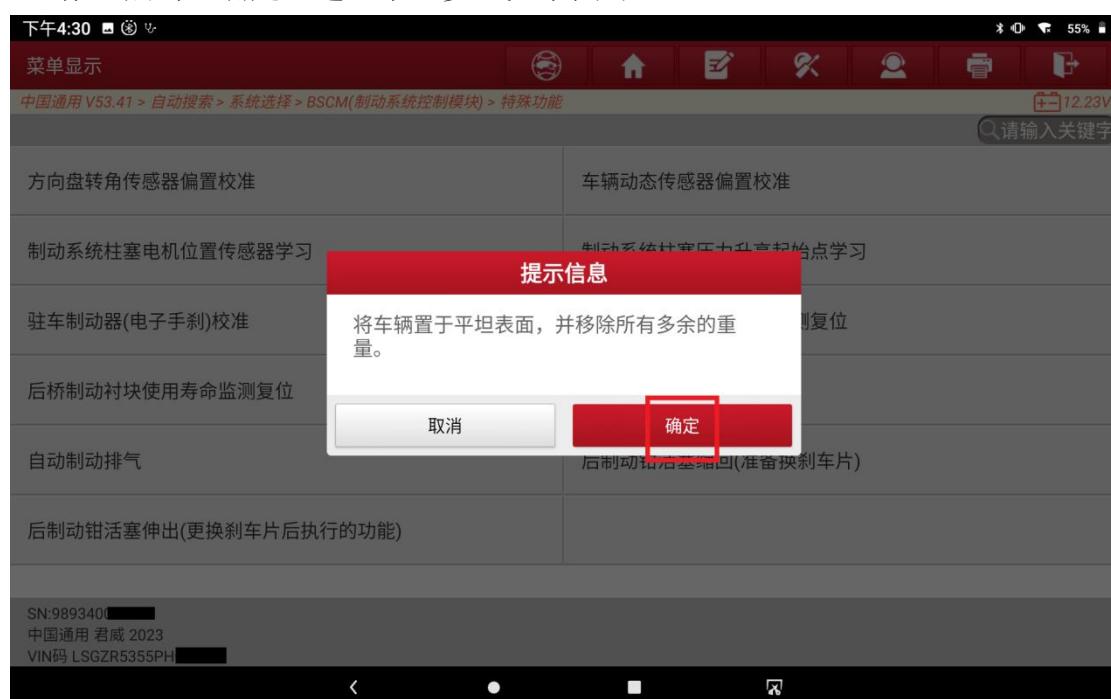


图 13

9. 点击“确定”进入下一步（如下图）；

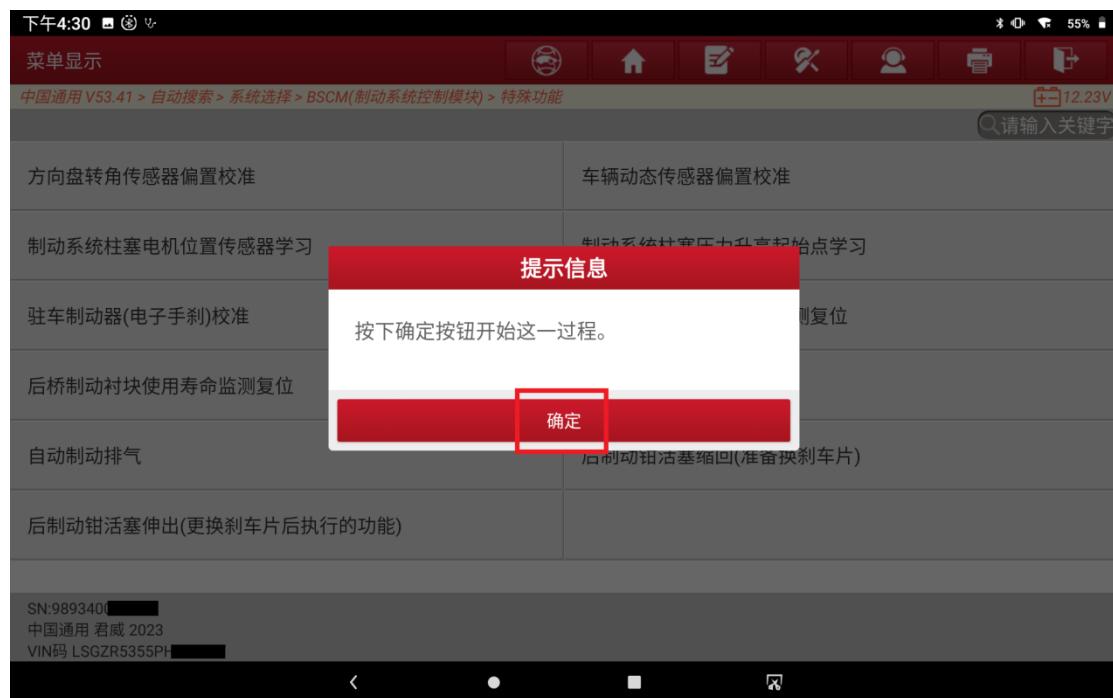


图 14

10. 请将车辆处于停止状态，系统电压维持在 12V 左右，分离驻车制动器，释放刹车踏板（如下图）；



图 15

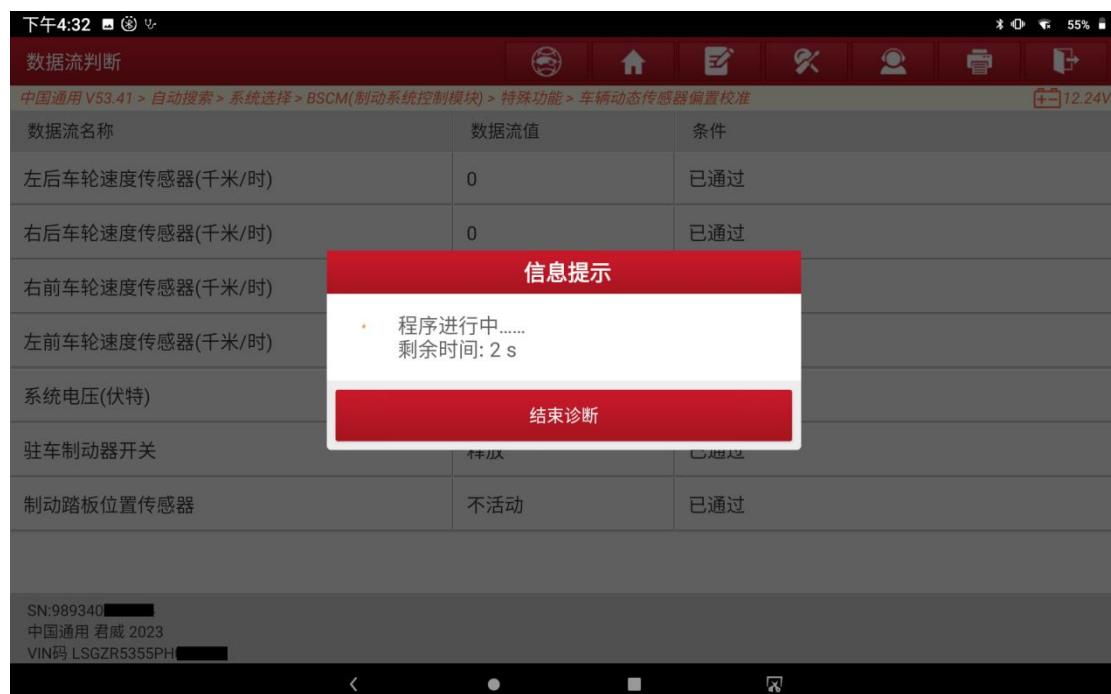
11. 完成相关操作后，条件变为“已通过”（如下图）：



数据流名称	数据流值	条件
左后车轮速度传感器(千米/时)	0	已通过
右后车轮速度传感器(千米/时)	0	已通过
右前车轮速度传感器(千米/时)	0	已通过
左前车轮速度传感器(千米/时)	0	已通过
系统电压(伏特)	12.006	已通过
驻车制动器开关	释放	已通过
制动踏板位置传感器	不活动	已通过

SN:989340 [REDACTED]  
中国通用 君威 2023  
VIN码 LSGZR5355PH [REDACTED]

图 16



数据流名称	数据流值	条件
左后车轮速度传感器(千米/时)	0	已通过
右后车轮速度传感器(千米/时)	0	已通过
右前车轮速度传感器(千米/时)	信息提示	
左前车轮速度传感器(千米/时)	• 程序进行中..... 剩余时间: 2 s	
系统电压(伏特)	结束诊断	
驻车制动器开关	释放	已通过
制动踏板位置传感器	不活动	已通过

SN:989340 [REDACTED]  
中国通用 君威 2023  
VIN码 LSGZR5355PH [REDACTED]

图 17

12. 提示信息“步骤完成”，表示功能校准完成（如下图）；



图 18

## 声明：

该文档内容归深圳市元征版权所有，任何个人和单位不经同意不得引用或转载。