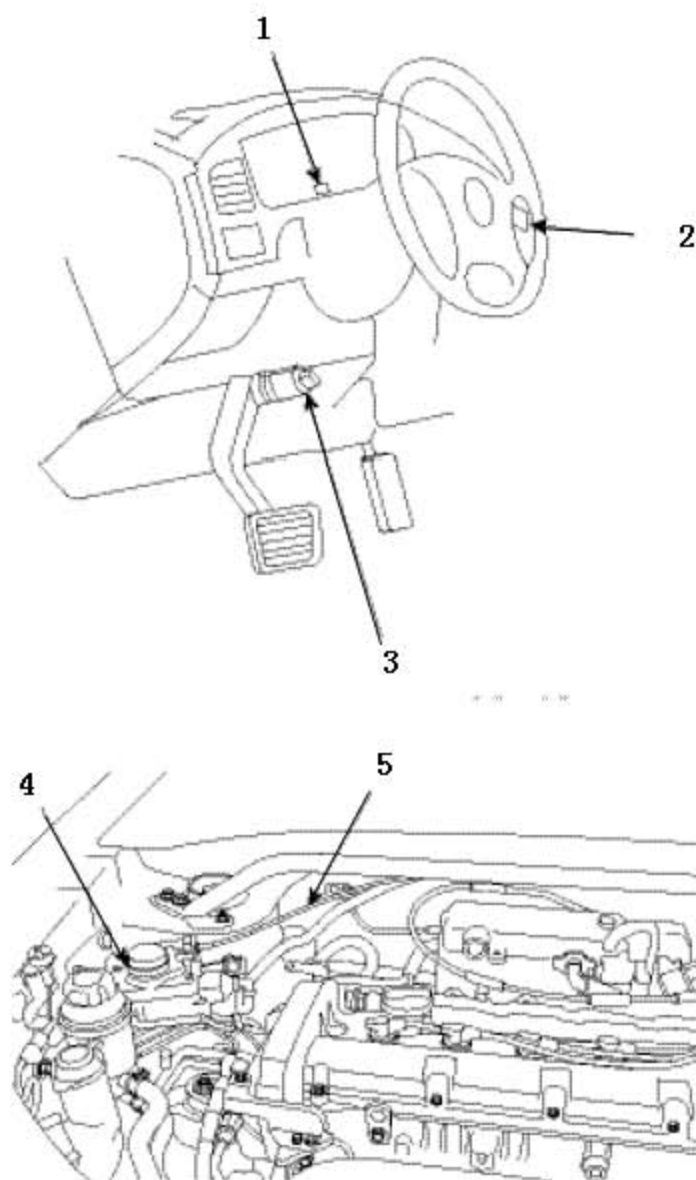


5. 巡航控制系统

5.1 结构图

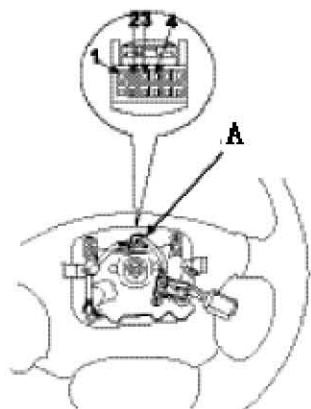


- | | |
|------------|---------------|
| 1. 巡航控制指示灯 | 4. 执行器与控制模块总成 |
| 2. 主开关 | 5. 执行器拉线 |
| 3. 制动开关 | |

5.2 检查

5.2.1 巡航遥控器开关测试

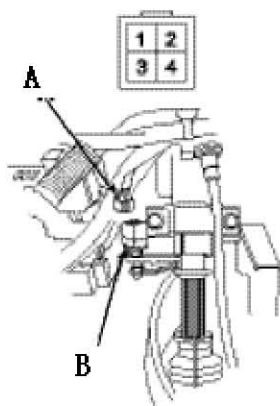
- 1). 分离蓄电池负极导线后, 分离蓄电池正极导线, 并在至少等待3 分钟后, 开始测试。
- 2). 拆卸驾驶席的安全气囊。
- 3). 分离远距控制开关连接器(A)。



- 4). 依据下表检查在各开关位置的连接器端子的导通性。
A) 若导通, 并与表中所示相符, 则表明开关良好。
B) 若不导通, 更换远距控制开关

5.2.2 制动开关测试

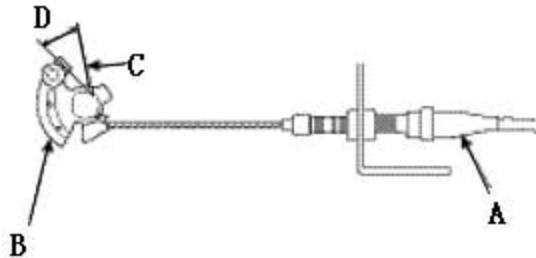
- 1). 分离制动开关连接器(A)。
- 2). 拆卸制动开关(B)。



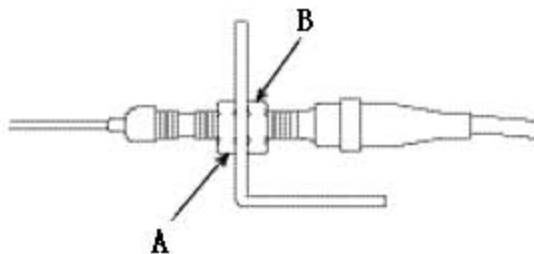
- 3). 检查端子间的导通性
- 4). 如有必要, 更换开关或调整踏板高度。

5.2.3 执行器拉线的调整

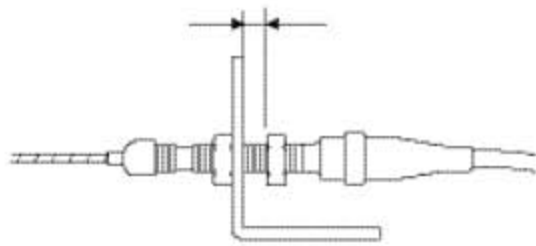
- 1). 检查执行器拉线(A)是否没有阻塞和粘结的情况下, 平稳移动。



- 2). 起动发动机, 在无负荷的情况下使发动机的速度保持在3,000rpm(A/T 置于N 或P 位置)运转。
- 3). 测量输出杆系(B)的总运动量直至发动机开始加速为止。
首先, 应将输出杆系定位在全闭合位置(C)上。而自由间隙(D)应在 $3.75 \pm 0.5\text{mm}$ ($0.15 \pm 0.02\text{in}$) 之间。
- 4). 若自由间隙不在规定内, 将配线移至发动机开始加速的那点, 并拧紧锁紧螺母(A)和调整螺母(B)。



- 5). 转动调整螺母(A)直至与支架(B)距离 $3.75 \pm 0.5\text{mm}$ ($0.15 \pm 0.02\text{in}$) 为止。

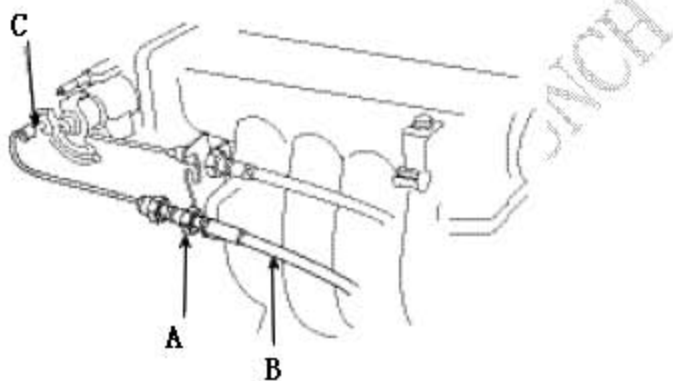


- 6). 拉动配线使调整螺母(A)与支架相接触,并拧紧螺母(B)。

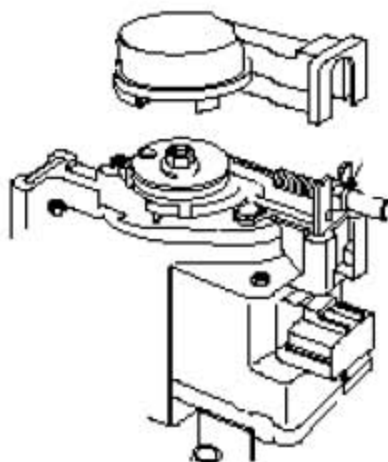
5.3 更换

5.3.1 巡航控制单元和电缆

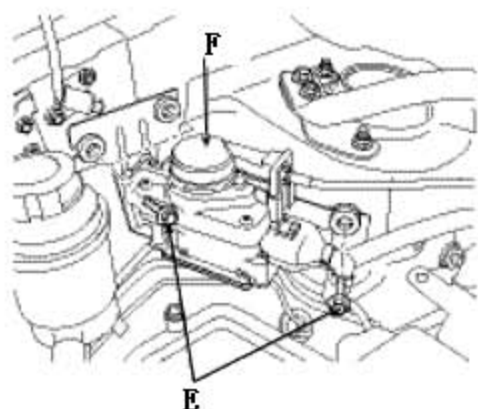
- 1). 松开锁紧螺母(A)并从节气门链(C)上分离执行器拉线(B)。



- 2). 分离盖、执行器拉线和连接器。



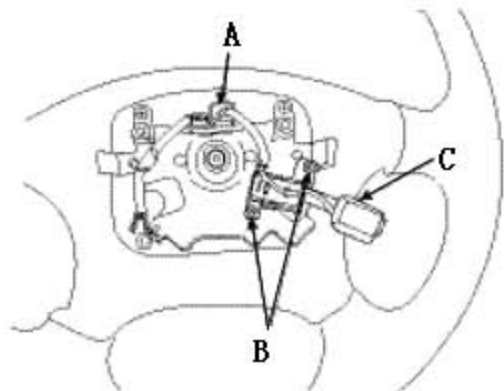
- 3). 拧下3 个装配螺栓(E), 拆卸与支架相连的执行器(F)。



- 4). 按拆卸的相反顺序安装。

5.3.2 巡航远距控制开关的更换

- 1). 分离蓄电池负极导线后, 分离蓄电池正极导线, 并在至少等待3 分钟后, 开始下列程序。
- 2). 拆卸驾驶席安全气囊。
- 3). 分离远距控制开关连接器(A)。



- 4). 拧下两个装配螺钉(B), 拆卸巡航远距控制开关(C)。
- 5). 按拆卸的相反顺序安装。
- 6). 将蓄电池负极导线连接到蓄电池上。