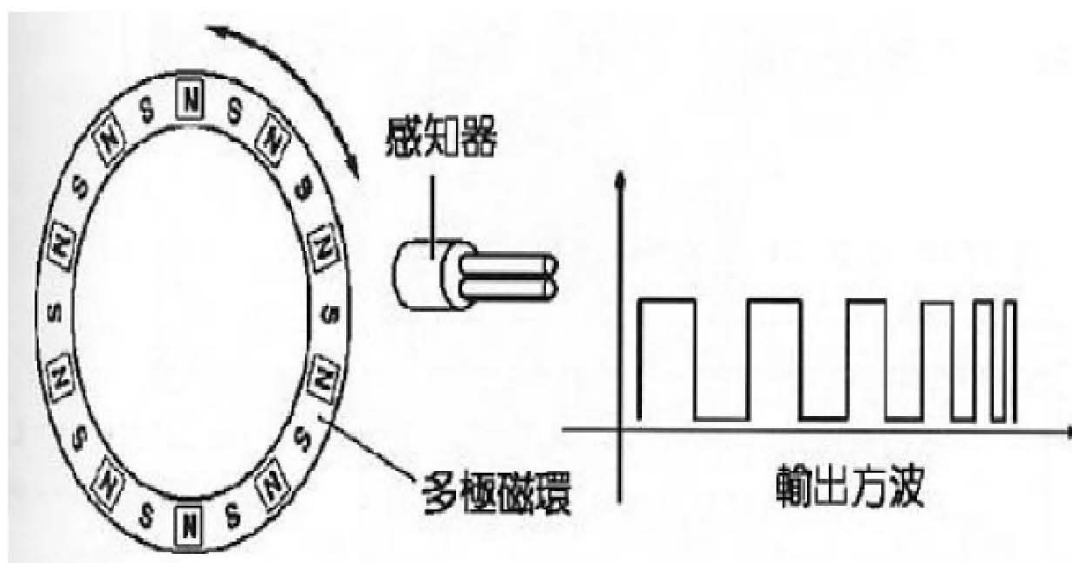


C1100左前轮速感知器、C1101右前轮速感知器、C1102左后轮速感知器、C1103右后轮速感知器断路、接头松动及轮速信号不合理故障解析

故障码说明：

DTC	说明
C1100	左前轮速感知器 (L6/1) 断路
C1100	左前轮速感知器 (L6/1) 接头松动
C1100	左前轮速感知器 (L6/1) 轮速信号不合理
C1101	右前轮速感知器 (L6/2) 断路
C1101	右前轮速感知器 (L6/2) 接头松动
C1101	右前轮速感知器 (L6/2) 轮速信号不合理
C1102	左后轮速感知器 (L6/3) 断路
C1102	左后轮速感知器 (L6/3) 接头松动
C1102	左后轮速感知器 (L6/3) 轮速信号不合
C1103	右后轮速感知器 (L6/4) 断路
C1103	右后轮速感知器 (L6/4) 接头松
C1103	右后轮速感知器 (L6/4) 轮速信号不合理

由于多极磁环外磁场强度与方向的变化，导致感知器内电阻值变化，控制模组的电子分析系统能将这些不断变化的内电阻值处理成频率不断变化的方波。因此，本系统的轮速感知器虽然为两线式，但是输出的信号是方波。



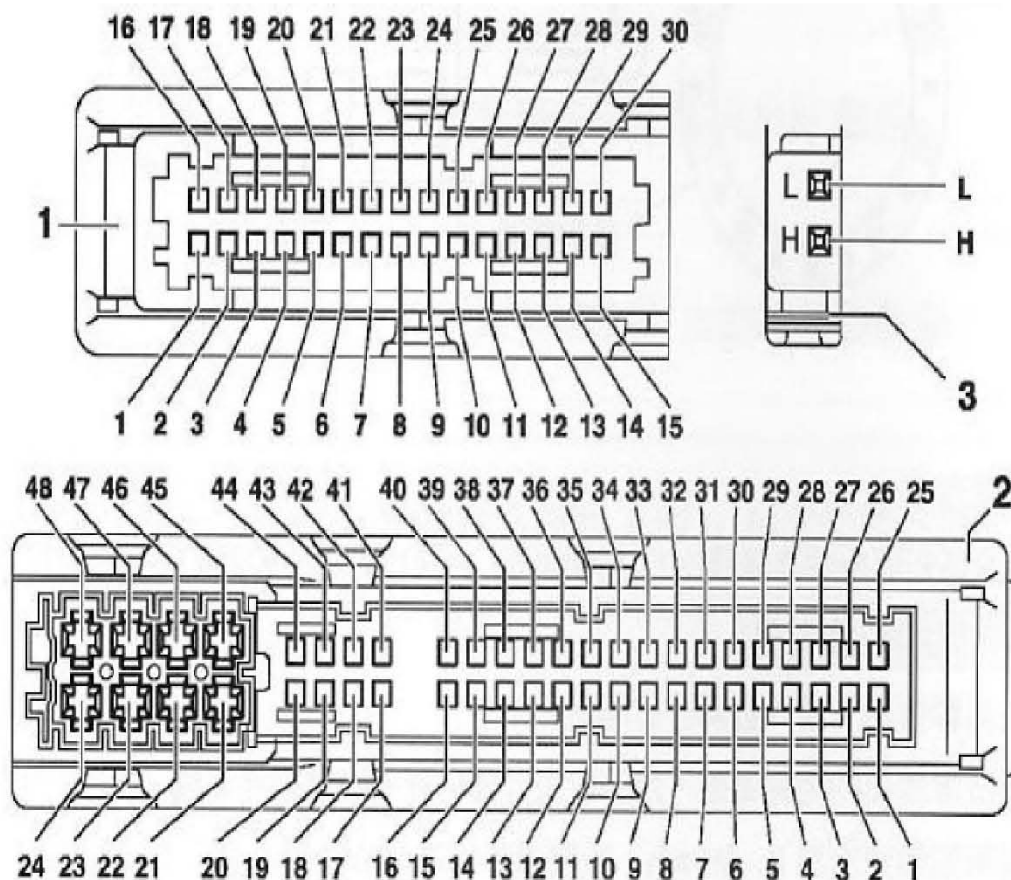
故障码诊断流程:

1). 方法 1 (需使用诊断仪器)

- A). 连接诊断仪器, 进入数值分析选项。
- B). 顶起故障叙述的相关车辆, 用手以每秒钟一圈的速度旋转车辆。
- C). 单轮读取轮速约为 2-3KM/H, 整体车速约为 3KM/H。

2). 方法 2 (不使用诊断仪器)

- A). 顶起故障叙述的相关车辆, 用手以每秒钟一圈的速度旋转车辆。
- B). 拆开 ESP 控制模组接头, 量测线路侧轮速感知器的相关 PIN 脚, 应有 0.2V 以上的电压。
- C). 此时若尝试使用示波器量测感知器线路将不会出现任何方波, 因为 ESP 控制模组已经离线, 不会有电子系统处理电阻变化信号。
- D). 若按上 ESP 控制模组接头病 KEYON 再旋转车轮, 则可用频率表量测到轮速频率信号, 或用示波器亦可观察到与车速成正比的方波频率。
- E). 原厂并不建议量测感知器电阻值, 亦不提供标准电阻值。
- F). 轮速感知器对应 ESP 控制模组之 PIN 脚对照:
 左前 (L6/1) --》 2/43 (黑/黄, +12V), 2/44 (黑, 信号-)
 右前 (L6/2) --》 2/17 (白, 信号-), 2/18 (白/黄, +12V)
 左后 (L6/3) --》 1/25 (黑/黄, 信号-), 1/26 (黑, +12V)
 右后 (L6/4) --》 1/27 (白, 信号-), 1/28 (白/黄, +12V)



- 3). 方法 3 (处理轮轴机械部分)
- A). 检查多极磁环是否脏污或缺角损坏
 - B). 检查轮轴齿比是否正确
 - C). 检查全部轮胎/轮圈是否符合标准

