

# 动力转向系统基本设置与软件刷新

**实测车型:**大众，全新朗逸 184\*/全新朗行/全新朗境 185\*，VIN 码：  
LSVNV4188FN0 8\*\*\*\*。

**故障描述:** 车辆配备第二代 NSK 转向柱，更换转向柱后，组合仪表上的转向系统警告灯亮起。“44 助力转向系统”中有以下故障码，无法清除。

故障码显示			
大众 V28.40 > 系统选择 > 44 转向助力系统			
故障码	描述	状态	故障码
P160900	碰撞切断已触发	主动/静态	🔍



## 操作说明:

- 1、打开汽车点火开关，连接好元征 X431 PAD III 接头，选择大众车型软件，V28.40 及以上版本，进入后显示如下主菜单：



2、点击进入【系统选择】，接着选择【44 转向助力系统】：



3、进入 44 系统后有如下功能，首先选择【16 安全登陆】，登录码为 10608，登录成功后点击确定；





- 4、登录成功之后执行【04 系统基本调整】，进入后勾选“复位至出厂设置”，然后点击确定开始进行基本设置，点击调整，当基本设置状态变为“正确完成”即可；

选择数据流

大众 V28.40 > 系统选择 > 44 转向助力系统

<input type="checkbox"/> 所有匹配值的复位	<input type="checkbox"/> 软件端位复位
<input type="checkbox"/> 所有匹配复位	<input checked="" type="checkbox"/> 复位至出厂设置
<input type="checkbox"/> 转向角传感器，零校准，带方向盘高度	<input type="checkbox"/> 转向角传感器

1 / 6

当前页  取消选择 首页 确定

13:40

系统基本调整

大众 V28.40 > 系统选择 > 44 转向助力系统

功能名称	参数值	单位
基本设置状态	不在运行	
复位至出厂设置	\$03E7	
复位至出厂设置	所有适应值	

调整 停止

首页 打印 帮助

13:40

系统基本调整		
大众 V28.40 > 系统选择 > 44 转向助力系统		
功能名称	参数值	单位
基本设置状态	正确完成	
复位至出厂设置	\$03E7	
复位至出厂设置	所有适应值	



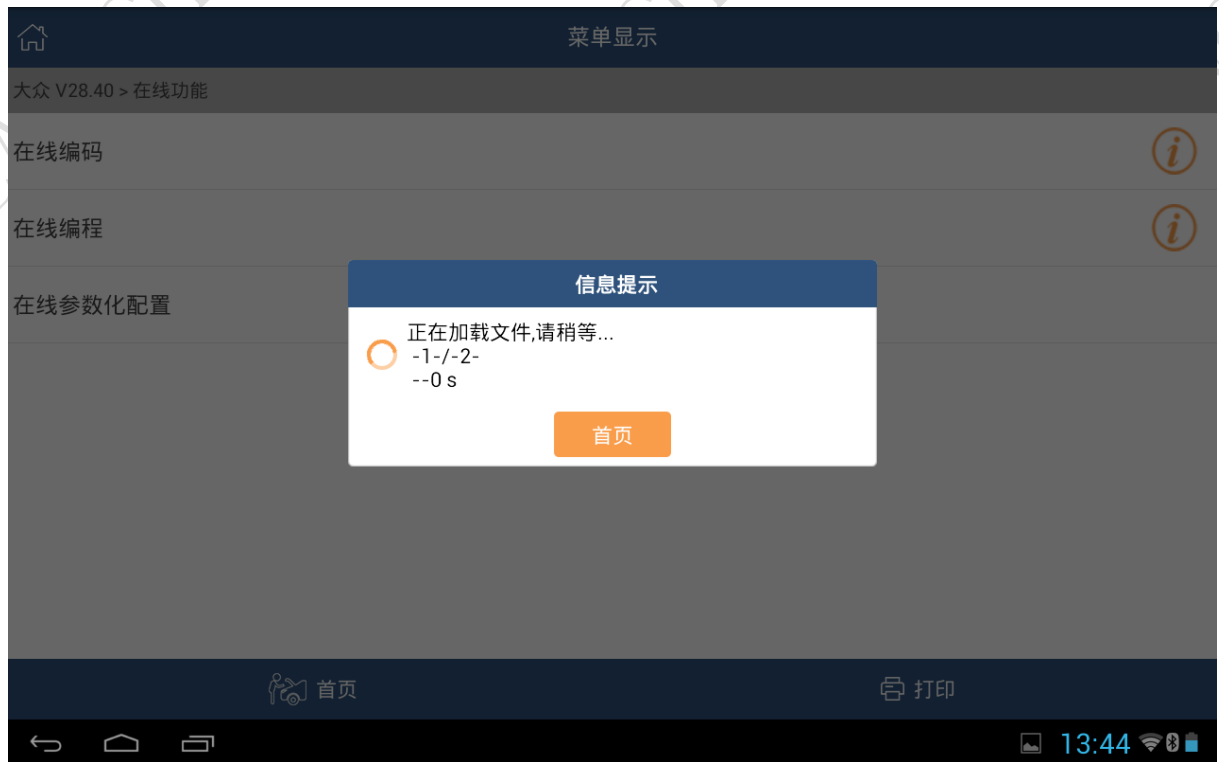
- 5、执行完“复位至出厂设置”后，“44 助力转向系统”会存储以下故障码，接下来需要清除这些故障码。

故障码显示			
大众 V28.40 > 系统选择 > 44 转向助力系统			
故障码	描述	状态	故障码
B116854	转向角传感器 - 无基本设置	主动/静态	🔍
C10ACF0	转向系 - 未学习的端位	主动/静态	🔍
B201300	未执行装配线终端编程	主动/静态	🔍



6、对于故障代码“B201300 未执行装配线终端编程”，需执行在线编程来清除。主菜单中择【在线功能】后显示如下菜单，接着选【在线参数化配置】，步骤及提示如下所示：





扫描全车可能支持'线参数化配置'功能的系统

The screenshot shows the '数据收集' (Data Collection) screen. The breadcrumb path is '大众 V28.40 > 在线功能 > 在线编程'. The screen displays a table with two columns: '系统名称' (System Name) and '状态' (Status).

系统名称	状态
执行进度	7 %
01 发动机系统	扫描中...

The bottom navigation bar includes '首页' (Home), '打印' (Print), and '帮助' (Help) icons. The system status bar at the bottom right shows the time as 13:45.

在扫描出可刷写的系统后,选择 '44 转向助力系统' 菜单,点击刷写,在显示的文件中选择任意一个来进行,需要下载文件,下载完成后就开始进行 ECU 刷写,完成在线参数化配置后会重新读取版本信息,此时刷写成功完成。





44 转向助力系统

大众 V28.40 > 在线功能 > 在线参数化配置

文件名称	车架号(1,,,8,10)	简单说明
180909144G-4140-FFFFFFFFFFFFFFFFFFFFE-150074V___-0222	LSVNV418F	系统信息
180909144G-4140--180074V___		可选文件

**在线编程**

请先关闭点火约30秒后,再重新打开点火开关.

确定

首页 打印 帮助

14:03

44 转向助力系统

大众 V28.40 > 在线功能 > 在线参数化配置

文件名称	车架号(1,,,8,10)	简单说明
180909144G-4140-FFFFFFFFFFFFFFFFFFFFE-150074V___-0222	LSVNV418F	系统信息
180909144G-4140--180074V___		可选文件

**信息提示**

ECU刷写完成,再次读取版本信息,请稍等...

首页

正在保存屏幕截图...  
正在保存屏幕截图.

首页 打印 帮助

44 转向助力系统

大众 V28.40 > 在线功能 > 在线参数化配置

文件名称	车架号(1,,,8,10)	简单说明
180909144G-4140-FFFFFFFFFFFFFFFFFFFFE-150074V____-0222	LSVNV418F	系统信息
180909144G-4140--180074V____		可选文件

**在线编程**

是否确认清除故障码?

取消 确定

正在保存屏幕截图...  
正在保存屏幕截图。

44 转向助力系统

大众 V28.40 > 在线功能 > 在线参数化配置

特性	更新之前	更新之后
LSVNV4188FN088436	VOLKSWAGEN	VW3111
VW/Audi零件号:	180909144G	180909144G
软件版本:	4140	4140
硬件零件号:	180909144	180909144
硬件版本:	413	413
ASAM/ODX文件标识:	EV_SteerAssisNSKGen2	EV_SteerAssisNSKGen2
ASAM/ODX文件版本:	006110	006110
大众数据集编号或ECU数据容器编号	150074V____	150074V____

14:03

44 转向助力系统		
大众 V28.40 > 在线功能 > 在线参数化配置		
特性	更新之前	更新之后
大众数据集编号或ECU数据容器编号	150074V____	150074V____
大众数据集版本编号	0222	0222
车辆设备代码和PR编号组合	FFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFE	FFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFE
系统说明:	18090	18090
发动机代码:	180909144	180909144
车辆识别码(VIN):		
FAZIT识别:	4US-TIH27.04.1699001075	4US-TIH27.04.1699001075
序列号 :	4US-TIH27.04.1699001075	4US-TIH27.04.1699001075
<div style="display: flex; justify-content: space-between; align-items: center;"> <span>🏠 首页</span> <span>🖨 打印</span> <span>🔗 帮助</span> </div> <div style="display: flex; justify-content: space-between; align-items: center; margin-top: 5px;"> <span>← 🏠 📄</span> <span>🕒 14:04 📶 🔋</span> </div>		

44 转向助力系统		
大众 V28.40 > 在线功能 > 在线参数化配置		
特性	更新之前	更新之后
系统说明:	18090	18090
发动机代码:	180909144	180909144
车辆识别码(VIN):		
FAZIT识别:	4US-TIH27.04.1699001075	4US-TIH27.04.1699001075
序列号 :	4US-TIH27.04.1699001075	4US-TIH27.04.1699001075
ECU编程信息		
ECU数据编程信息		
编码:	004F	004F
<div style="display: flex; justify-content: space-between; align-items: center;"> <span>🏠 首页</span> <span>🖨 打印</span> <span>🔗 帮助</span> </div> <div style="display: flex; justify-content: space-between; align-items: center; margin-top: 5px;"> <span>← 🏠 📄</span> <span>🖼 正在保存屏幕截图... 正在保存屏幕截图...</span> </div>		



- 7、对于故障码“C10ACF0 转向系 - 未学习的端位 主动/静态”，需要进行方向盘极限位置设定。将方向盘左右两侧方向分别转动到极限位置，并停顿数秒，听到仪表发出“叮叮叮”三声的提示音，表示设定成功，然后删除故障码。
- 8、对于故障码“B116854 转向角传感器，无基本设置主动/静态”，需进行特殊功能中的【转向角学习】详细见下：



此处选择【03 刹车系统】，选择后提示如下，点确定会执行读码和清码的操作，





接着执行【转向角学习】->【转向角归零检查】，请按提示操作，确保满足提示中的所有条件。





检查转向角度值,确认转向角度值在  $-1.5^{\circ}$  至  $1.5^{\circ}$  间,如果角度值不正确,请调节方向盘角度并关闭点火开关,稍等片刻后再次执行上述步骤;

数据流显示

大众 V28.40 > 特殊功能>转向角学习

数据流名称	值	单位
组号:	004	
时钟	0:0	
信息	关	
组号:	005	
转向角	2.37	deg

上一页 下一页 (1 / 4)

首页 图形 录制 我的报告 报告 帮助

14:07



数据流显示

大众 V28.40 > 特殊功能>转向角学习

数据流名称	值	单位
转弯率	0.00	degree/s
压力	-0.95	bar
横向加速度	0.58	m/s <sup>2</sup>
组号:	007	
车速	0.00	km/h

上一页 下一页 (2 / 4)

首页 图形 录制 我的报告 报告 帮助

正在保存屏幕截图... 正在保存屏幕截图... 14:07

接着执行【安全登录】，提示登录成功

菜单显示

大众 V28.40 > 特殊功能>转向角学习

安全登录

首页 打印

14:07



登录成功后接着执行【转向角归零-启动基本设置】，大众高尔夫，GTI，捷达和奥迪 TT 等车型，选择通道号 060；大众帕萨特和奥迪 A4/S4，A6/S6，以及 A8/S8 等车型选择通道 001；此处选择【类型 2 - 通道号 060】



Home icon | 菜单显示

大众 V28.40 > 特殊功能>转向角学习

类型 1 - 通道 001

类型 2 - 通道 060

Home icon | 首页 | 打印

正在保存屏幕截图...  
正在保存屏幕截图。

选择【类型 2 - 通道号 060】后显示:

Home icon | 数据流显示

大众 V28.40 > 特殊功能>转向角学习

数据流名称	值	单位
组号:	060	
信息	踩下踏板...	
信息	踏板并	
信息	正常	
信息		

上一页 下一页 (1 / 2)

Home icon | 首页 | 图形 | 录制 | 我的报告 | 报告 | 帮助

14:08



数据流名称	值	单位
接收到的转向角状态	正确完成	

在显示结果中，“接收到的转向角状态”数据流值由“运行中”变为“正确完成”，则转向角归零成功。



转向角学习

转向角归零 - 成功完成

确定



- 9、对 44 系统进行步骤 6、的编程后,若操作成功完成,则只会出现如下的“U101300 控制单元未编码”的故障码,若操作不成功,则还会出现“B200500 纪录无效”的故障码,此时需重新进行步骤 6、的过程。接下来需要清除“U101300”这个故障,方法见下:

故障码显示

大众 V28.40 > 系统选择 > 44 转向助力系统

故障码	描述	状态	故障码
U101300	控制单元未编码	主动/静态	🔍
B200500	记录无效	主动/静态	🔍



- 10、对于故障代码“U101300 控制单元未编码”，需对【44-助力转向系统】进行手动编码。进入 44 系统后首先执行【16 安全登陆】，登录码为 10608，登录的方法与步骤 3、一致，登录成功后选择【21 长编码】，如下图，选择“是”按钮，



进入长编码后，输入新的编码“004F”，最后提示“编码成功”即可；



控制单元编码

大众 V28.40 > 系统选择 > 44 转向助力系统

功能名称	当前值	输入值
编码	004F	
计数器转向支持		
驻车转向辅助系统		
拉力补偿		
车道保持辅助		
转向角传感器	内部	
混合传动系	未安装	

控制单元编码

当前字节编码值：004F  
请输入控制单元编码：

取消 确定

存储

首页 打印 帮助

14:13

控制单元编码

大众 V28.40 > 系统选择 > 44 转向助力系统

功能名称	当前值	输入值
编码	004F	004F
计数器转向支持		激活
驻车转向辅助系统		激活
拉力补偿		激活
车道保持辅助		激活
转向角传感器	内部	内部
混合传动系	未安装	未安装

控制单元编码

编码成功.

确定

存储

首页 打印 帮助

14:16



11、以上操作步骤完成后再次读码，则已无故障码，故障灯也熄灭，操作结束。



### [声明]

该文档内容归深圳市元征科技股份有限公司版权所有，任何个人和单位不经同意不得引用或转载。