

# 2016 年长城哈弗 H7 跑偏补偿初始力矩清零

2016 年长城哈弗 H7 车辆 VIN 码: LGWEF7A63GH\*\*\*\*\*



**功能作用:** 更换新的方向机或者执行四轮定位后校准后, 车辆持续跑偏或者报相关故障码, 可以尝试执行该功能进行校准

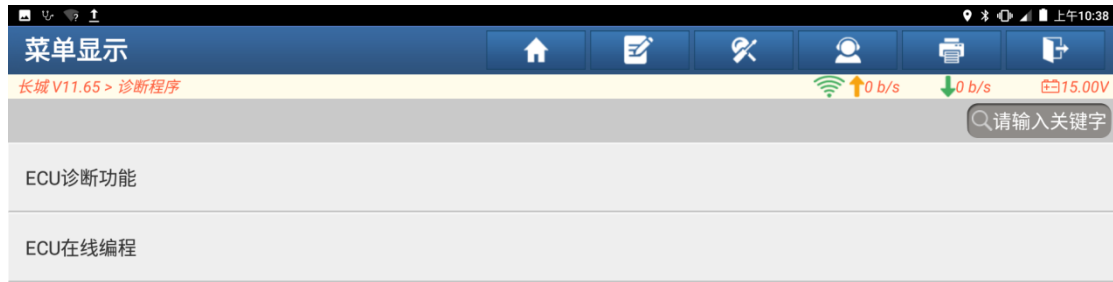
**支持产品:** 元征 PRO 或 PAD 系列综合诊断设备

**测试产品:** X431-PADV

1. 修理厂反馈 2016 年长城哈弗 H7, 更换车辆球头, 下摆臂, 做了四轮定位后, 车辆任然跑偏, 使用设备读取到如下故障码 (如下图);



2. 选择【X431-PADV】设备，选择【长城】软件，连接进入后选择【ECU 诊断】功能（如下图）；



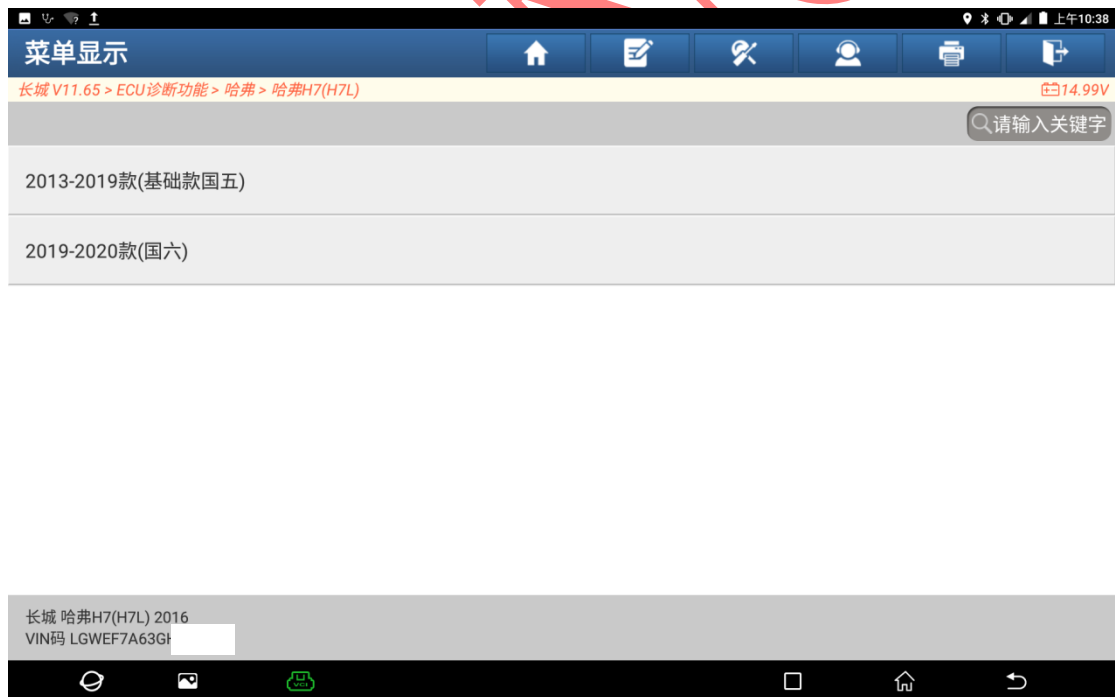
3. 选择【哈弗】（如下图）；



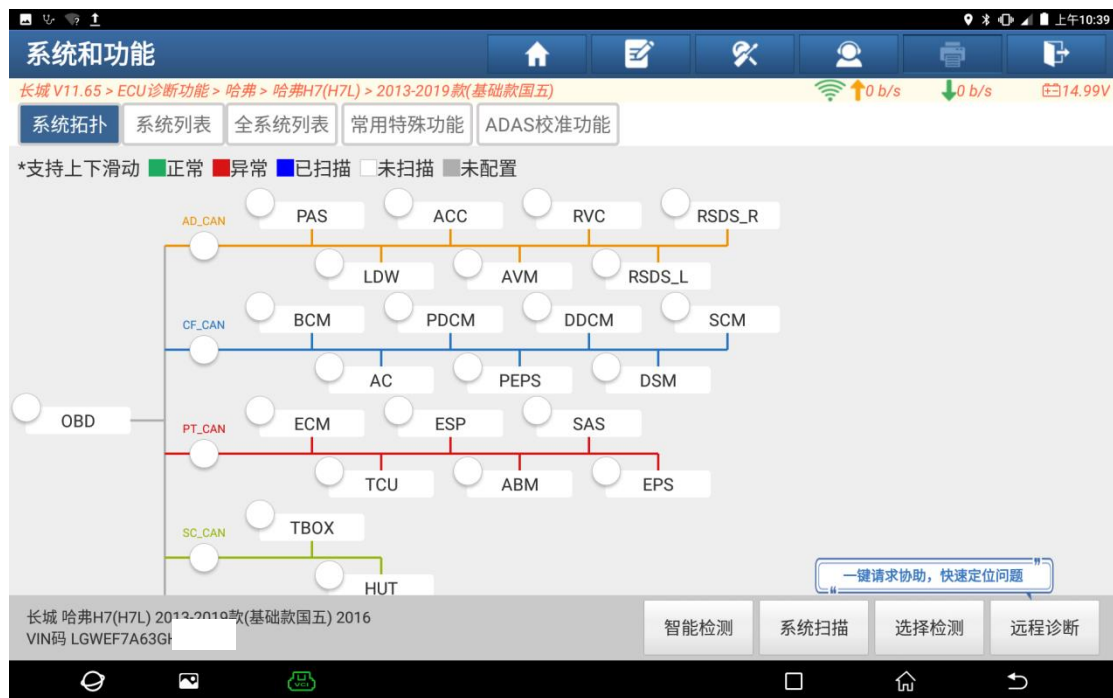
4. 选择【哈弗 H7 (H7L)】(如下图):



5. 选择【2013-2019 款 (基础款国五)】(如下图):



6. 选择【智能检测】扫描全车系统（如下图）；



7. 选择【EPS（电子助力转向系统）】（如下图）；



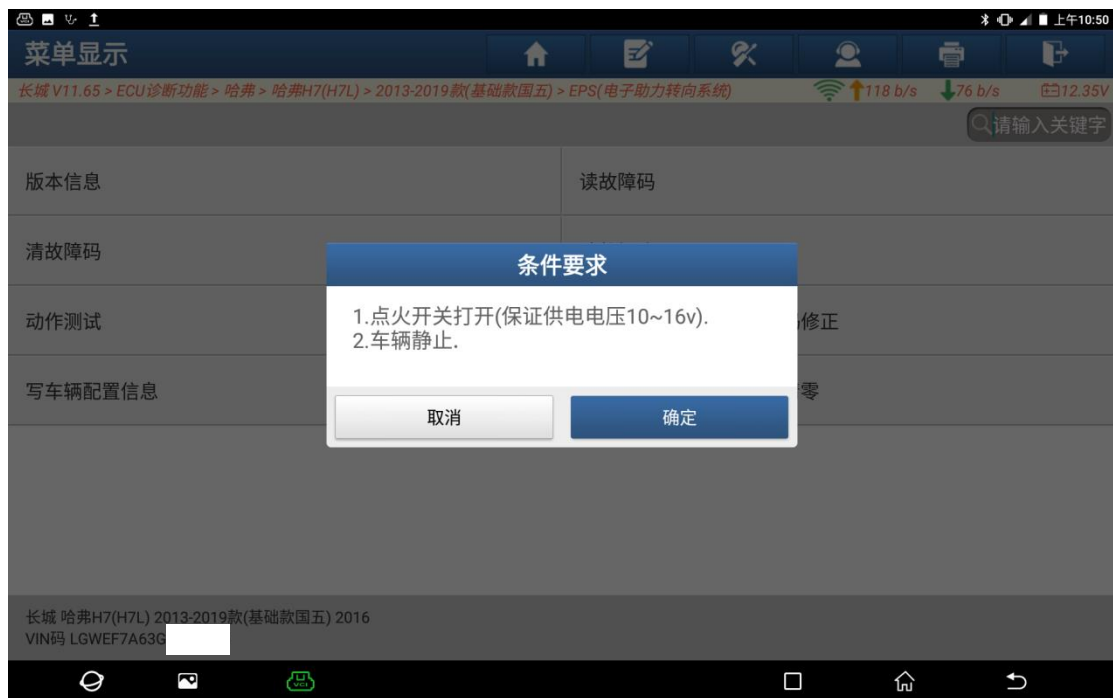
8. 进入后，读取到如下故障码（如下图）：



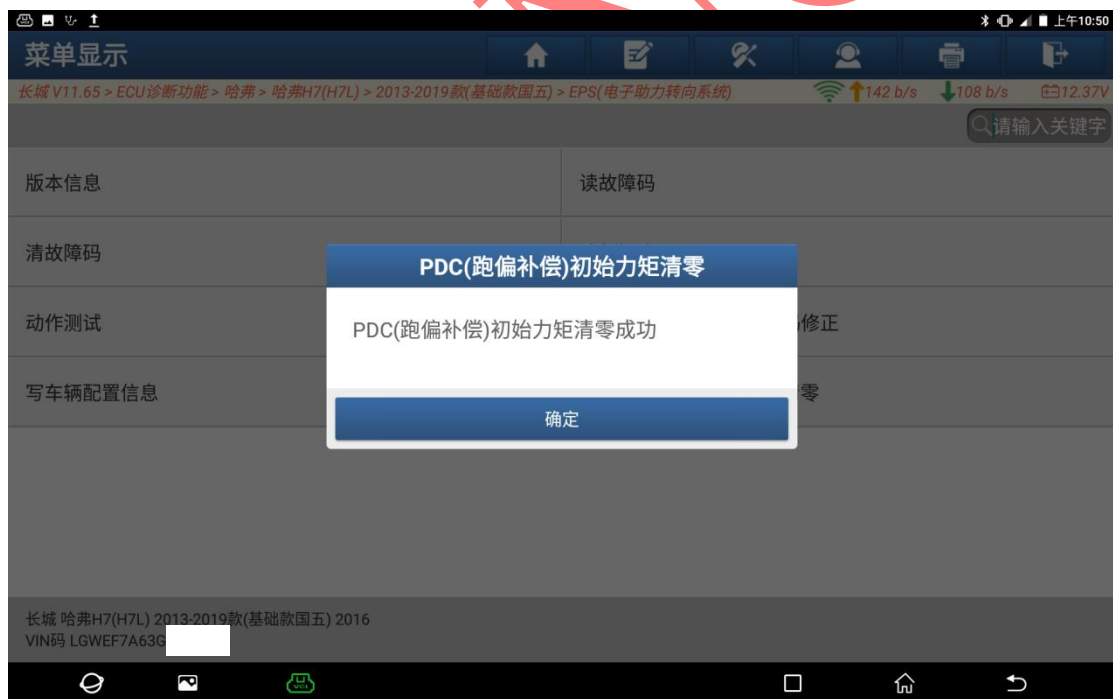
9. 选择【PDC（跑偏补偿）初始力矩清零】（如下图）：



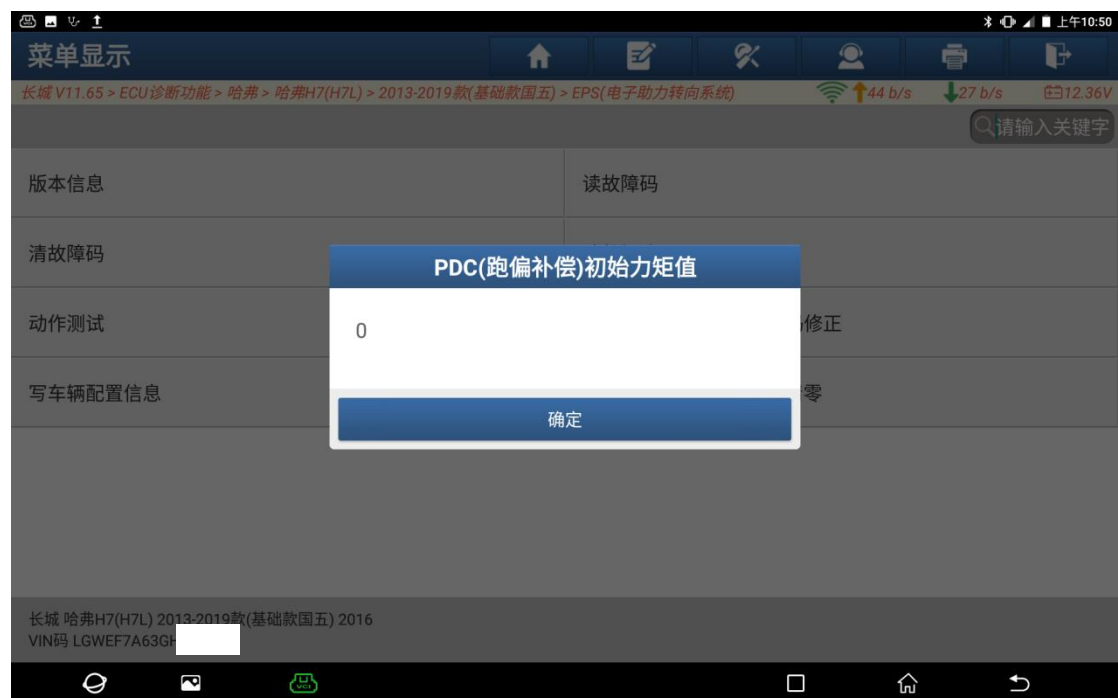
10. 提示“点火开关打开，车辆静止”（如下图）；



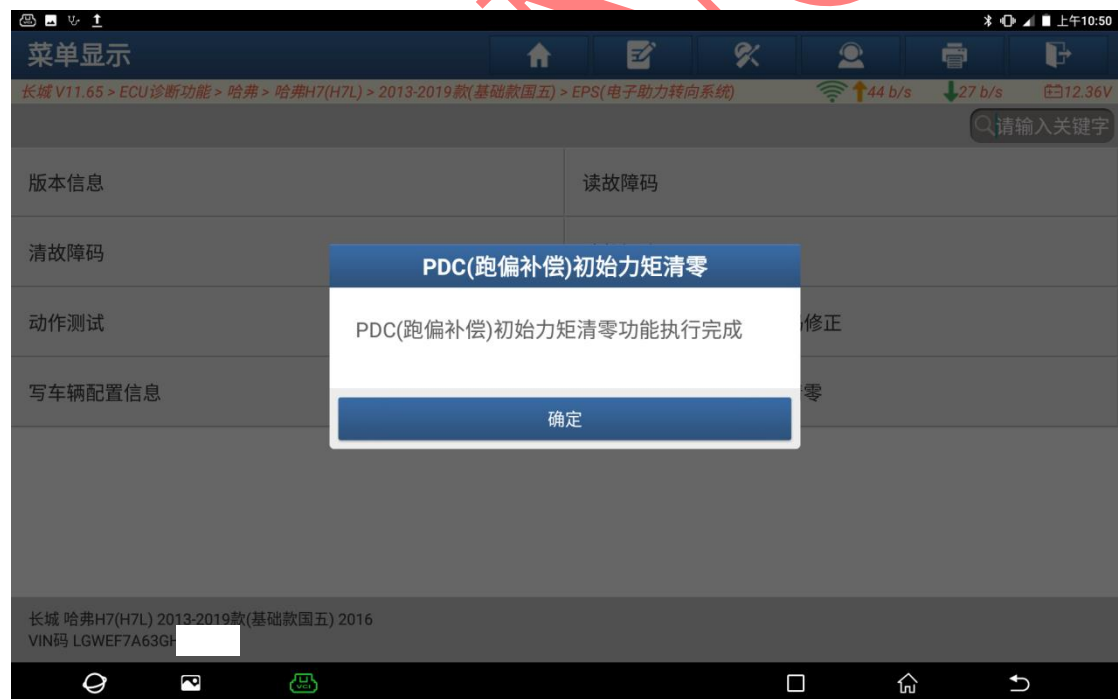
11. 提示“PDC（跑偏补偿）初始力矩清零成功”，点“确定”（如下图）；



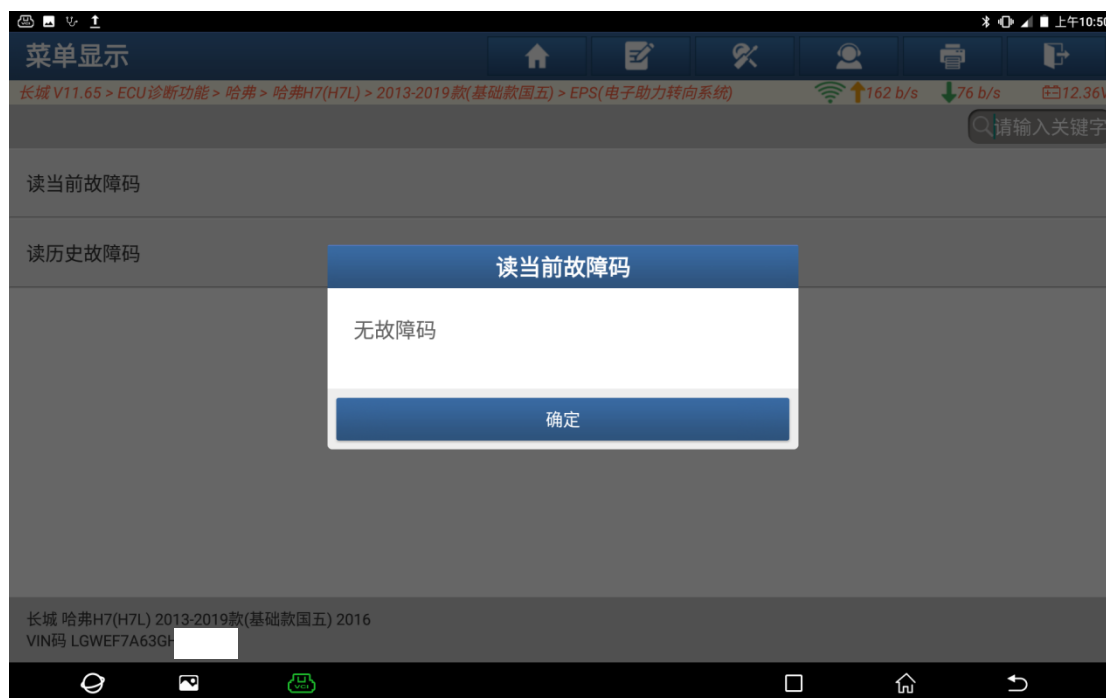
12. 提示“PDC（跑偏补偿）初始力矩值”数值显示0，点“确定”（如下图）；



13. 提示“PDC（跑偏补偿）初始力矩清零功能执行完成”，点“确定”（如下图）；



14. 执行一遍清码，重新读码，显示“无故障码”，（如下图）；



15. 路试后，车辆恢复正常，重新扫描系统，车辆所有系统恢复正常（如下图）。



## 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。