[トヨタ] 前方レーダー光軸調整(例:プリウス ZVW50)

・ミリメータウェーブレーダセンサ ASSY 交換の際は、必ず新品と交換して下さい。 ミリメータウェーブレーダセンサ ASSY は新品組み付け時にドライビングサポートコンピュー タより車両の仕向け情報を受信し、仕向け情報を記憶しています。 別車両に組み付いていた製品を搭載すると、ドライビングサポートコンピュータの内部記憶情 報とミリメータウェーブレーダセンサ ASSY の情報が不一致になり、ダイアグコードを出力す るおそれがあります。 注意: ・ミリメータウェーブレーダセンサ ASSY を新品に交換または、取り外しを行った際は 必ずミリメータウェーブレーダセンサ ASSY の光軸調整を行って下さい。 ミリメータウェーブレーダセンサ ASSY の光軸調整を行わずにプリクラッシュセーフティシス テムを作動させると、ダイアグコード"C1A14"が出力されます。 ・当マニュアルはトヨタ SST 09870-60000(レーザーレーダーアジャスティング) 09870-60010(ベーススタンド)、09870-60020(リフレクターA)を使用しています。 ・タイヤ空気圧を規定圧に調整して下さい。 ・ラジエータグリルエンブレム ASSY 表面の付着物を清掃、除去して下さい。 参考: ・車両外観のフロント周りに、破損または変形がないことを確認して下さい。 ・ラジエータグリルエンブレム ASSY 表面とミリメータウェーブレーダセンサ ASSY 表面に 汚れや雪などの付着が無いよう清掃して下さい。

・フロントバンパ ASSY およびラジエータグリル SUB-ASSY の取り付け部に、破損または変形 がないことを確認して下さい。

手順/操作

• 前方レーダー光軸調整 ※一部イラストは整備書より引用しております







・作業中は TPM-R の電源を切らないで下さい。

7.	イグニッションスイッチが OFF である事を 確認し、TPM-R を車両に接続して下さい。	
8.	イグニッションスイッチを ON にして 下さい。 (ブレーキペダルを踏まずにプッシュスタート スイッチを 2 回押します) 車両側のクルーズコントロールメインスイッチ を ON にして下さい。	ブレーキを踏まずに、 2回プッシュします。
9.	『メーカー選択』画面から 〔国産乗用車〕 - 〔トヨタ/レクサス〕 を 選択して <mark>[ENTER]</mark> を押して下さい。	メーカー選択国産乗用車トヨタ/レクサス輸入車日産/インフィニティ国産トラックホンダ/アキュラ08011三菱HV整備モードスズキダイハツマツダスパルスパルENTER:選択 EXIT:戻る
10.	『地域設定』画面から [ENTER] を押して下さい。	地域設定 日本 北米 欧州 その他 ENTER:選択 EXIT:戻る

	『車両選択』画面から 〔自動検出〕 を	車両選択
	選択して「ENTER」を押して下さい。	手動選択
		ENTER:選択 EXIT:戻る
		ブランド
		ENTER:選択 EXIT:戻る
		車名
		PRIUS
11		
11.		
		ENTER:選択 EXIT:戻る
		ᆂᆈ
		- 単空
		毕空 ZVW50
		毕空 ZVW50
		単空 ZVW50
		単空 ZVW50
		単空 ZVW50 ENTER:選択 EXIT:戻る
		単空 ZVW50 ENTER:選択 EXIT:戻る エンジン型式
		単型 ZVW50 ENTER:選択 EXIT:戻る エンジン型式 22R-FXE
		単型 ZVW50 ENTER:選択 EXIT:戻る エンジン型式 2ZR-FXE
		単型 ZVW50 ENTER:選択 EXIT:戻る エンジン型式 2ZR-FXE
		単空 ZVW50 ENTER:選択 EXIT:戻る ENTER:選択 EXIT:戻る
		単型 ZYW50 ENTER:選択 EXIT:戻る ENTER:選択 EXIT:戻る ENTER:選択 EXIT:戻る
		単型 ZYW50 ENTER:選択 EXIT:戻る ENTER:選択 EXIT:戻る ENTER:選択 EXIT:戻る ENTER:選択 EXIT:戻る
		単型 ZYW50 ENTER:選択 EXIT:戻る ENTER:選択 EXIT:戻る ENTER:選択 EXIT:戻る ENTER:選択 EXIT:戻る Tプション
		単型 ZYW50 ENTER:選択 EXIT:戻る ENTER:選択 EXIT:戻る ENTER:選択 EXIT:戻る ENTER:選択 EXIT:戻る Tプション 2015(H27)年11月~
		単型 ZYW50 ENTER:選択 EXIT:戻る
		単型 ZVW50 ENTER:選択 EXIT:戻る ENTER:選択 EXIT:戻る 2ZR-FXE ENTER:選択 EXIT:戻る COULT FOR ENTER:選択 EXIT:戻る

12.	『トヨタ メインメニュー』画面から <mark>〔作業サポート〕</mark> を選択して <mark>[ENTER]</mark> を押 します。	トヨタ メインメニュー
13.	『作業サポート』画面から <mark>[作業サポート(New)]</mark> を選択して <mark>[ENTER]</mark> を押して下さい。	作業サポート ^{vbat 11.97 v 作業サポート [New] 作業サポート [Previous] ENTER:選択 EXIT:戻る}
14.	<mark>[プリクラッシュ 2]</mark> を選択して <mark>[ENTER]</mark> を押し [前方レーダー光軸調整] を選択し <mark>[ENTER]</mark> を 押して下さい。	プリクラッシュ2 制御モード移行 前方レーダー光軸調整 前方レーダー光軸ずれ量確認 頑歴消去 ENTER:選択 EXIT:戻る

15.	この機能は、前方レーダーの光軸のずれを 調整します。 以下の条件を確認して下さい。 ・作業場が水平 ・周囲及び路面に金属物が無い ・タイヤ空気圧が規定値 ・乗員がゼロ ・停車状態 ・IG ON (エンジン OFF/READY OFF) 条件が全て整っている事を確認し[ENTER]を 押して下さい。	前方レーダーの光軸調整 この機能は、前方レーダーの光軸のずれを調整します。 以下の条件を確認して下さい。 ・作業場が水平 ・周囲及び路面に金属物が無い ・タイヤ空気圧が規定値 ・乗員がゼロ ・停車状態 ENTER:次へ EXIT:中止 以下の条件を確認して下さい。 ・作業場が水平 ・周囲及び路面に金属物が無い ・タイヤ空気圧が規定値 ・東員がゼロ ・「停車状態 ・日周及び路面に金属物が無い ・タイヤ空気圧が規定値 ・東員がゼロ ・「停車状態 ・13 ON (エンジンOFF/READY OFF) ENTER:次へ EXIT:中止
16.	修理書通りにターゲットが設置されていること を確認して下さい。 次の画面で、光軸調整を開始します。 注意: 調整実施中はレーダー発信部から電波が 発信されます。 作業者はレーダー発信部から 20cm 以上 離れて下さい。 内容を確認し[ENTER]を押して下さい。	 前方レーダー光軸調整 修理書通りにターゲットが設置されていることを 確認して下さい。 次の画面で、光軸調整を開始します。 注意: 調整実施中はレーダー発信部から電波が発信されます。 作業者はレーダー発信部から20cm以上離れて下さい。 ENTER:次へ EXIT:中止
17.	前方レーダー光軸調整が完了しました。 修理書を参照し、前方レーダー光軸調整が 正常に行われているかを確認して下さい。 内容を確認し <mark>[ENTER]</mark> を押して下さい。 続いて光軸調整が正常に行われているか確認の 為の作業を行います。	前方レーダー光軸調整が完了しました。 修理書を参照し、前方レーダー光軸調整が 正常に行われているかを確認して下さい。 ENTER/EXIT:終了

	光軸調整に失敗すると右の様に表示されます。	前方レーダー光軸調整 前方レーダー光軸調整に失敗しました。
!	下記エラーコードの一覧を参考に、失敗した 要因を取り除き、再度光軸調整を行って下さ い。	修理書を参照し、下記エラーコードの対処方法を 確認して下さい。 CODE: 01 EXIT: 戻る
エラー		

エラー コード No.	エラー項目	要因	点検箇所
1	ターゲット なし異常	・SST(リフレクタ)が正しく設 置されていない ・ミリメータウェーブレーダセ ンサ ASSY またはラジエータ グリルエンブレム ASSY 前後 面の汚れ、水滴、雪の付着	SST(リフレクタ)設置位置確認
			ラジエータグリルエンブレム ASSY およびミ リメータウェーブレーダセンサ ASSY を清掃 する
			フロントバンパ ASSY およびラジエータグリ ル SUB-ASSY 建て付け確認
2	ターゲット 距離異常	・SST(リフレクタ)が正しく設 置されていない	SST(リフレクタ)設置位置確認
2	<i>ター</i> ゲット が複数	・SST(リフレクタ)の周囲に別 の反射物が存在する ・作業者が横切る	周囲の反射物を撤去
			光軸調整中は調整エリアへの侵入禁止
	<i>ターゲ</i> ット が移動	 ・光軸調整中に SST(リフレク タ)移動する ・光軸調整中に SST(リフレク タ)が揺れている ・作業者が横切る 	SST(リフレクタ)設置位置確認
4			風などで揺れない状態で調整実施
			光軸調整中は調整エリアへの侵入禁止
5	モータ不具合	・ミリメータウェーブレーダセ ンサ ASSY の異常(モータ)	IG-OFF、ON 後に再度光軸調整
5			ダイアグコードの確認
	角度異常	・SST(リフレクタ)が正しく設 置されていない ・ミリメータウェーブレーダセ ンサASSYの光軸、自動補正 範囲外	SST(リフレクタ)設置位置確認
6			ミリメータウェーブレーダセンサ ASSY 取り 付け状態の確認
			フロントバンパ ASSY およびラジエータグリ ル SUB-ASSY 建て付け確認

エラー コード No.	エラー項目	要因	点検箇所
7	レーダ異常	・ミリメータウェーブレーダセ ンサ ASSY の異常	ダイアグコードの確認
8	レーダ汚れ	・ミリメータウェーブレーダセ ンサ ASSY またはラジエータ グリルエンブレム ASSY 前後 面の汚れ、水滴、雪の付着	ラジエータグリルエンブレム ASSY およびミ リメータウェーブレーダセンサ ASSY を清掃 する
9	温度異常	・ミリメータウェーブレーダセ ンサ ASSY 周囲温度が作動範 囲外	作動可能温度となるまで待機 (-30 ~ 50 ℃)
10	電圧異常	・IG 電圧がミリメータウェーブ レーダセンサ ASSY 動作範囲 外	バッテリー電圧を確認
11	通信異常	・DSS 通信異常(DSS からミリ 波の CAN 通信が異常)	コネクターのかん合を確認
12	軸ずれ上向 き	・ミリメータウェーブレーダセ ンサ ASSY の光軸、自動補正 範囲外(上向き)	フロントバンパ ASSY およびラジエータグリ ル SUB-ASSY 建て付け確認
			手動軸切替を実施
13	軸ずれ下向 き	・ミリメータウェーブレーダセ ンサ ASSY の光軸、自動補正 範囲外(下向き)	フロントバンパ ASSY およびラジエータグリ ル SUB-ASSY 建て付け確認
			手動軸切替を実施
14	車速異常	・車速を検知している	車両を停止させる
	その他	・モード移行エラー ・ヨーレートセンサ異常 ・車両が揺れている	再度光軸調整を実施
15			ダイアグコードの確認
			車両を静止させる

18.	『プリクラッシュ 2』画面から <mark>[前方レーダー 光軸ずれ量確認]</mark> を選択し <mark>[ENTER]</mark> を押して 下さい。	プリクラッシュ2 制御モード移行 前方レーダー光軸調整 前方レーダー光軸ずれ量確認 前方レーダー光轴補正量確認 履歴消去 ENTER:選択 EXIT:戻る
19.	この機能は、前方レーダーの光軸の角度ずれ量 を表示します。 以下の条件を確認して下さい。 ・作業場が水平 ・周囲及び路面に金属物が無い ・タイヤ空気圧が規定値 ・乗員がゼロ ・停車状態 ・IG ON(エンジン OFF/READY OFF) 条件が全て整っている事を確認し <mark>[ENTER]</mark> を 押して下さい。	 前方レーダー光軸ずれ量確認 この機能は、前方レーダーの光軸の角度ずれ量を表示します。 以下の条件を確認して下さい。 作業場が水平 周囲及び路面に金属物が無い タイヤ空気圧が規定値 乗員がゼロ ENTER:次へ EXIT:中止 IDTの条件を確認して下さい。 作業場が水平 周囲及び路面に金属物が無い。 タイヤ空気圧が規定値 第目周及び路面に金属物が無い。 タイヤ空気圧が規定値 乗員がゼロ 信のN(エンジンOFF/READY OFF) ENTER:次へ EXIT:中止
20.	修理書通りにターゲットが設置されていること を確認して下さい。 次の画面で、データの読み出しを開始します。 注意: 読み出し中はレーダー発信部から電波が 発信されます。 作業者はレーダー発信部から 20cm 以上 離れて下さい。 内容を確認して[ENTER]を押して下さい。	 前方レーダー光軸ずれ量確認 修理書通りにターゲットが設置されていることを 確認して下さい。 次の画面で、データの読み出しを開始します。 注意: 読み出し中はレーダー発信部から電波が発信されます。 作業者はレーダー発信部から20cm以上離れて下さい。 ENTER:次へ EXIT:中止

	データの読み出しが完了しました。	
	前方レーターの元軸の角度すれ重は以下の通りです。	
21.	水平方向左0.3° 垂直方向下0.1° 内容を確認して[ENTER]を押して下さい。 基準値 水平方向-0.6°~0.6° 垂直方向-0.5°~0.6° 基準値内とならない場合は再度光軸調整を実施して下さい。	 前方レーダー光軸ずれ量確認 データの読み出しが完了しました。 前方レーダーの光軸の角度ずれ量は以下の通りです。 水平方向 左 0.3 ° 垂直方向 下 0.1 ° ENTER/EXIT:終了
	『プリクラッシュ 2』から[前方レーダー光軸 補正量確認]を選択し[ENTER]を押して	ノリクフッンユ2 制御モード移行 前方レーダー光軸調整
22.	下さい。	前方レーダー光軸ずれ量確認 前方レーダー光軸補正量確認
		 ENTER:選択 EXIT:戻る
	光軸の角度補正量を表示します。	
	以下の条件を確認して下さい。	前方レーダー光軸補正量確認 この機能は、前方レーダーの走行学習による光軸の
	・停車状態	角度補正量を表示します。 以下の条件を確認して下さい。
23.	・IG ON(エンジン OFF/READY OFF)	- 停車状態 - IG ON(エンジンOFF/READY OFF)
	次の画面で、データの読み出しを開始します。	次の画面で、データの読み出しを開始します。 ENTED ・ ケット
	来行が主て空うている争を確認して[ENTER] を押して下さい	

	データの読み出しが完了しました。 前方レーダーの走行学習による光軸の角度補正 量は以下の通りです。 水平方向 左 0.0° 垂直方向 下 0.0° 内容を確認して <mark>[ENTER]</mark> を押して下さい。	前方レーダー光軸補正量確認 データの読み出しが完了しました。 前方レーダーの走行学習による光軸の角度補正量は 以下の通りです。 水平方向 左 0.0 ° 垂直方向 下 0.0 ° ENTER/EXIT:終了
30.	基準値 水平方向学習値 0° 垂直方向学習値 0° 基準値内とならない場合は再度光軸調整を実施 して下さい。	
	以上で[前方レーダー光軸調整]が完了となりま す。 <mark>[EXIT]</mark> ボタンを押し『トヨタメインメニ ュー』まで画面を戻し、IG OFF にしてから 安全に TPM-R を車両から取り外して下さい。	

12 / 12