

マップファイル(Map Files)

RossTech および SecondWind は以下の操作の結果起こるいかなる不具合・故障に関して責任をとりません。必ず自己責任の元で行ってください。ディーラーのリペアマニュアルを参照することを強くお奨めします。

【方法1】 全ての未登録コントロールモジュールのマップファイルを作成します

[Options]

Debug Level: 2

[Apply]

[Auto-Scan]

Select Chassis Type

[Start]

オートスキャン終了後、\VCDS/Logs/フォルダー内に保存される PLB / PLA / CSV の 3 種類のファイルをオートスキャンの結果と一緒に添付ファイルとしてセカンドウインドまで送ってください

【方法2】 特定のコントロールモジュールのマップファイルを作成します

[Applications]

[Controller Channels Map]

Address: XX (コントロールモジュールのアドレス、エンジンならば 01、を入力します)

Function: Meas. Blocks/Adaptation

Output: Pre-Label File

[Start]

終了後、\VCDS/Logs/フォルダー内に保存される PLB / PLA / CSV の 3 種類のファイルをオートスキャンの結果と一緒に添付ファイルとしてセカンドウインドまで送ってください