

Detalles del vehículo

Fecha: 2026-04-09 Hora: 10:07:22

Número de identificación del vehículo (VIN): WBA41EG010*****

Kilometraje: 29613 km

Tensión de la batería: 12.59 V

Nivel de carga: ---

Código de desarrollo: U11

Versión del software: U006-25-11-550

Descripción comercial: X1 xDrive20d

Habilitado para control remoto: Sí

Mensajes Check Control

Kilometraje	Mensaje
29600 km	Aviso de límite de velocidad desactivado. Aviso de límite de velocidad desactivado parcial o totalmente. Ningún aviso o solo aviso visual al superar el límite de velocidad válido.
29600 km	Puede continuar la marcha. Infle los neumáticos. Infle los neumáticos. Puede seguir conduciendo a un máx. de 130 km/h (80 mph). Presión de los neumáticos demasiado baja. Compruebe la presión de todos los neumáticos e ínflelos lo antes posible. Para más información, consulte el Manual de uso y mantenimiento.
29464 km	Aviso de límite de velocidad activado.
28944 km	Modo de diagnóstico activo. Modo de diagnóstico activo. Accione Start/Stop para salir del modo de diagnóstico.
28928 km	Cambio en punto muerto. Cambio en punto muerto. Asegure el vehículo contra movimientos involuntarios antes de salir. Abróchese el cinturón de seguridad y cierre la puerta para empezar a conducir. Puede que no sea posible bloquear el vehículo desde el exterior.
28584 km	Aviso de colisión frontal. Aviso de colisión frontal. Puede continuar la marcha. Aviso de colisión frontal limitado. Es posible que no se produzca la frenada en caso de colisión inminente.

28064 km	Reserva de AdBlue. Reserva de AdBlue. Añada AdBlue lo antes posible. Para más información, consulte el Manual de uso y mantenimiento.
27544 km	Portón trasero abierto. Ciérrelo. Portón trasero abierto. Ciérrelo.
27360 km	Desbloqueo posible solo con el vehículo parado.
25872 km	Batería eléctrica adicional desactivada. Batería eléctrica adicional desactivada. Cierre el capó para activar la batería adicional.
21888 km	Aviso de salida de carril. Aviso de salida de carril. Puede continuar la marcha. Fallo del aviso de salida de carril.
16968 km	Cuadro de instrumentos. Cuadro de instrumentos. Es necesaria una actualización por parte del Service Partner. Haga revisar el problema por el Service Partner más cercano.

Unidades de control con errores registrados

VIP_I20

Sistema de integración virtual

D764EC

Señal (asistencia a la conducción, 0xFA) no válida, transmisor ADCAML / BCP / HPAD / MPAD

Descripción del error:

Las unidades de control intercambian información a través del bus. Los llamados errores de interfaz (señal no válida) se almacenan cuando las señales requeridas con urgencia se reciben solo como valor sustitutivo o como señal no válida. El error se almacena cuando la unidad de control asociada correspondiente (= interfaz) transmite un valor sustitutivo o un valor marcado como no válido en lugar de la información solicitada. En este caso, también debería almacenarse un error en la unidad de control asociada correspondiente.

Condición de detección del error:

--

Condición de almacenamiento del error:

Tensión de alimentación entre 9 V y 16 V.

- ◆ Terminal 15
- ◆ PWF status: Driving
- ◆ PWF status: Residing

Nota: Las denominaciones de los estados de borne o de los estados PWF se aplican según la instalación eléctrica del vehículo.

Medida de servicio:

--

Nota sobre el efecto del error:

El fallo no se encuentra en la unidad de control que registra el error de interfaz. Por este motivo, la unidad de control no debe sustituirse.

Condiciones ambientales:

Condiciones	Primer almacenamiento del error	Segundo almacenamiento del error
Fecha/hora		24/03/2026 (UTC)
Kilometraje		28587 km

D764F0**Señal (asistencia a la conducción, 0xFC) no válida, transmisor ADCAML / BCP / HPAD / MPAD****Descripción del error:**

Las unidades de control intercambian información a través del bus.

Los llamados errores de interfaz (señal no válida) se almacenan cuando las señales requeridas con urgencia se reciben solo como valor sustitutivo o como señal no válida.

El error se almacena cuando la unidad de control asociada correspondiente (= interfaz) transmite un valor sustitutivo o un valor marcado como no válido en lugar de la información solicitada. En este caso, también debería almacenarse un error en la unidad de control asociada correspondiente.

Condición de detección del error:

--

Condición de almacenamiento del error:

Tensión de alimentación entre 9 V y 16 V.

- ◆ Terminal 15
- ◆ PWF status: Driving
- ◆ PWF status: Residing

Nota: Las denominaciones de los estados de borne o de los estados PWF se aplican según la instalación eléctrica del vehículo.

Medida de servicio:

--

Nota sobre el efecto del error:

El fallo no se encuentra en la unidad de control que registra el error de interfaz. Por este motivo, la unidad de control no debe sustituirse.

Condiciones ambientales:

Condiciones	Primer almacenamiento del error	Segundo almacenamiento del error
Fecha/hora		24/03/2026 (UTC)
Kilometraje		28587 km

D765F3**Señal (asistencia a la conducción, 0x1B1) no válida, transmisor ADCAML / BCP / HPAD / MPAD****Descripción del error:**

Las unidades de control intercambian información a través del bus.

Los llamados errores de interfaz (señal no válida) se almacenan cuando las señales requeridas con urgencia se reciben solo como valor sustitutivo o como señal no válida.

El error se almacena cuando la unidad de control asociada correspondiente (= interfaz) transmite un valor sustitutivo o un valor marcado como no válido en lugar de la información solicitada. En este caso, también debería almacenarse un error en la unidad de control asociada correspondiente.

Condición de detección del error:

--

Condición de almacenamiento del error:

Tensión de alimentación entre 9 V y 16 V.

- ◆ Terminal 15
- ◆ PWF status: Driving
- ◆ PWF status: Residing

Nota: Las denominaciones de los estados de borne o de los estados PWF se aplican según la instalación eléctrica del vehículo.

Medida de servicio:

--

Nota sobre el efecto del error:

El fallo no se encuentra en la unidad de control que registra el error de interfaz. Por este motivo, la unidad de control no debe sustituirse.

Condiciones ambientales:

Condiciones	Primer almacenamiento del error	Segundo almacenamiento del error
Kilometraje		28587 km
Fecha/hora		24/03/2026 (UTC)

D765FB**Señal (carrocería, 0x1BA) no válida, transmisor BCP****Descripción del error:**

Las unidades de control intercambian información a través del bus.

Los llamados errores de interfaz (señal no válida) se almacenan cuando las señales requeridas con urgencia se reciben solo como valor sustitutivo o como señal no válida.

El error se almacena cuando la unidad de control asociada correspondiente (= interfaz) transmite un valor sustitutivo o un valor marcado como no válido en lugar de la información solicitada. En este caso, también debería almacenarse un error en la unidad de control asociada correspondiente.

Condición de detección del error:

--

Condición de almacenamiento del error:

Tensión de alimentación entre 9 V y 16 V.

- ◆ Terminal 15
- ◆ PWF status: Driving
- ◆ PWF status: Residing

Nota: Las denominaciones de los estados de borne o de los estados PWF se aplican según la instalación eléctrica del vehículo.

Medida de servicio:

--

Nota sobre el efecto del error:

El fallo no se encuentra en la unidad de control que registra el error de interfaz. Por este motivo, la unidad de control no debe sustituirse.

Condiciones ambientales:

Condiciones	Primer almacenamiento del error	Segundo almacenamiento del error
Fecha/hora		24/03/2026 (UTC)
Kilometraje		28587 km

D76677**Señal (asistencia a la conducción, 0x236) no válida, transmisor ADCAML / ADCAMM****Descripción del error:**

Las unidades de control intercambian información a través del bus.

Los llamados errores de interfaz (señal no válida) se almacenan cuando las señales requeridas con urgencia se reciben solo como valor sustitutivo o como señal no válida.

El error se almacena cuando la unidad de control asociada correspondiente (= interfaz) transmite un valor sustitutivo o un valor marcado como no válido en lugar de la información solicitada. En este caso, también debería almacenarse un error en la unidad de control asociada correspondiente.

Condición de detección del error:

--

Condición de almacenamiento del error:

Tensión de alimentación entre 9 V y 16 V.

- ♦ Terminal 15
- ♦ PWF status: Driving
- ♦ PWF status: Residing

Nota: Las denominaciones de los estados de borne o de los estados PWF se aplican según la instalación eléctrica del vehículo.

Medida de servicio:

--

Nota sobre el efecto del error:

El fallo no se encuentra en la unidad de control que registra el error de interfaz. Por este motivo, la unidad de control no debe sustituirse.

Condiciones ambientales:

Condiciones	Primer almacenamiento del error	Segundo almacenamiento del error
Kilometraje	26723 km	28587 km
Fecha/hora	01/03/2026 (UTC)	24/03/2026 (UTC)

BCP_SP21**Plataforma central básica****CD0420****BCP, FlexRay: error de comunicación****Descripción del error:**

Se ha detectado un fallo físico en la conexión del bus o la comunicación en el bus está afectada.

Condición de detección del error:

--

Condición de almacenamiento del error:

Tensión de alimentación entre 9 V y 16 V.

- ♦ Terminal 15
- ♦ PWF status: Driving
- ♦ PWF status: Residing

Nota: Las denominaciones de los estados del borne o de los estados PWF se aplican según la instalación eléctrica del vehículo.

Medida de servicio:

--

Nota sobre el efecto del error:

--

Condiciones ambientales:

Condiciones	Primer almacenamiento del error	Segundo almacenamiento del error
Fecha/hora		28/03/2026 (UTC)
Kilometraje		28785 km

CD0602

BCP: Ethernet: calidad de señal baja

Descripción del error:

La calidad de señal de la comunicación Ethernet es constantemente demasiado baja.

Condición de detección del error:

--

Condición de almacenamiento del error:

Tensión de alimentación entre 9 V y 16 V

- ♦ PRD status: Driving
- ♦ PRD status: Testing-analysis-diagnosis

Medida de servicio:

--

Nota sobre el efecto del error:

Ninguno

Condiciones ambientales:

Condiciones	Primer almacenamiento del error	Segundo almacenamiento del error
Fecha/hora		25/03/2026 (UTC)
Kilometraje		28630 km

804840

BCP: activación del estado de disponibilidad para la marcha no posible

Descripción del error:

Unidad de control: BCP

Función: activar el estado de disponibilidad para la marcha

Condición de detección del error:

No se pudo activar el estado de disponibilidad para la marcha por uno de los siguientes motivos:

- ◆ Llave con mando a distancia no encontrada
- ◆ Cable de carga conectado (solo PHEV o BEV)
- ◆ Bloqueo del motor por alcohol no desbloqueado (si existe)

Nota: La causa se indica en los detalles de la entrada de la memoria de errores (condiciones ambientales) y en el módulo de prueba.

Condición de almacenamiento del error:

Ninguna subtensión/sobretensión en la instalación eléctrica del vehículo.

- ◆ PWF status: Driving
- ◆ PWF status: Testing-analysis-diagnosis
- ◆ PWF status: Park
- ◆ PWF status: Residing

Medida de servicio:

--

Nota sobre el efecto del error:

Mensaje CC: ninguno

Condiciones ambientales:

Condiciones	Primer almacenamiento del error	Segundo almacenamiento del error
Kilometraje		29602 km
Causa		Llave con mando a distancia no encontrada
Fecha/hora		09/04/2026 (UTC)

USS_50

Unidad de control de sensores de ultrasonidos

8031CA

Sensores de ultrasonidos, delanteros: ruido externo

Descripción del error:

En la parte delantera del vehículo hay una influencia temporal del entorno.

Condición de detección del error:

La entrada de la memoria de errores se genera si uno o varios sensores de ultrasonidos detectan un ruido externo. Este ruido externo no corresponde al eco de la señal emitida.

Condición de almacenamiento del error:

Tensión de la unidad de control: 8.6 V - 16.8 V

- ◆ PRD status: Driving
- ◆ PRD status: Testing-analysis-diagnosis
- ◆ PRD status: Parking
- ◆ PRD status: Residing

Medida de servicio:

--

Nota sobre el efecto del error:

Ninguno

Condiciones ambientales:

Condiciones	Primer almacenamiento del error	Segundo almacenamiento del error
Kilometraje	29602 km	29602 km
Fecha/hora	09/04/2026 (UTC)	09/04/2026 (UTC)

8031CB**Sensores de ultrasonidos, traseros: ruido externo****Descripción del error:**

En la parte trasera del vehículo hay una influencia temporal del entorno.

Condición de detección del error:

La entrada de la memoria de errores se genera si uno o varios sensores de ultrasonidos han detectado un ruido externo. Este ruido externo no corresponde al eco de la señal transmitida.

Condición de almacenamiento del error:

Tensión de la unidad de control: 8.6 V - 16.8 V

- ◆ PRD status: Driving
- ◆ PRD status: Testing-analysis-diagnosis
- ◆ PRD status: Parking
- ◆ PRD status: Residing

Medida de servicio:

--

Nota sobre el efecto del error:

Ninguno

Condiciones ambientales:

Condiciones	Primer almacenamiento del error	Segundo almacenamiento del error
Fecha/hora	09/04/2026 (UTC)	31/03/2026 (UTC)
Kilometraje	28955 km	29602 km

HKFM_I20**Módulo de función del portón trasero****80170E****Disponibilidad limitada de la función HKL****Descripción del error:**

Este error de estado de funcionamiento documenta la limitación o el no funcionamiento de la función de cliente indicada en el texto de localización del error debido a un error causante (ya detectado) en el vehículo.

Condición de detección del error:

Se almacena un error de estado de funcionamiento si la función indicada está limitada en su uso por parte del cliente o completamente desactivada.

Condición de almacenamiento del error:

Tensión de alimentación entre 9 V y 16 V, según el estado PWF en el que se detecten los errores causantes de este error de estado de funcionamiento.

Medida de servicio:

--

Nota sobre el efecto del error:

--

Condiciones ambientales:

Condiciones	Primer almacenamiento del error	Segundo almacenamiento del error
Kilometraje	27871 km	28785 km
Fecha/hora	20/03/2026 (UTC)	28/03/2026 (UTC)

80177C

HKFM, accionamiento automático del portón trasero: bloqueo detectado

Descripción del error:

Unidad de control: módulo de función del portón trasero (HKFM)

Función: accionamiento automático del portón trasero

Condición de detección del error:

Se ha detectado un bloqueo durante el accionamiento automático del portón trasero.

Condición de almacenamiento del error:

Ninguna subtensión/sobretensión en la instalación eléctrica del vehículo

- ♦ PRD status: Driving
- ♦ PRD status: Testing-analysis-diagnosis
- ♦ PRD status: Parking
- ♦ PRD status: Residing

Medida de servicio:

--

Nota sobre el efecto del error:

Si no se ha registrado ninguna reclamación del cliente, esta entrada de error puede ignorarse y borrarse.

Condiciones ambientales:

Condiciones	Primer almacenamiento del error	Segundo almacenamiento del error
Fecha/hora	20/03/2026 (UTC)	28/03/2026 (UTC)
Kilometraje	27871 km	28785 km

IB_G70

Control dinámico de estabilidad

480B57

Freno de estacionamiento electromecánico: liberación del freno de estacionamiento electromecánico rechazada debido a una actualización remota de software

Descripción del error:

Este evento se produce si se intenta soltar el freno de estacionamiento durante un Remote Software Upgrade activo. Se trata de una función de seguridad y no de un fallo.

Condición de detección del error:

--

Condición de almacenamiento del error:

Tensión de la unidad de control: 9.0 V - 16.0 V.

- ♦ PWF status: Driving
- ♦ PWF status: PAD

Medida de servicio:

--

Nota sobre el efecto del error:

--

Condiciones ambientales:

Condiciones	Primer almacenamiento del error	Segundo almacenamiento del error
Fecha/hora		20/02/2026 (UTC)
Kilometraje		25980 km

FLM03_R

Electrónica del faro delantero derecho

DA3406

Ningún mensaje (Efficient Mode Configuration, 0x40D); receptor FLER, transmisor KOMBI / HU

Descripción del error:

La unidad de control receptora registra el error cuando no se recibe un mensaje esperado de la unidad de control transmisora.

Condición de detección del error:

Estos errores se producen principalmente en caso de fallo de la conexión de bus entre las unidades de control afectadas (conexión física).

Condición de almacenamiento del error:

Tensión de alimentación entre 9 V y 16 V.

- ♦ Terminal 15
- ♦ PWF status: Driving
- ♦ PWF status: Residing

Nota: Las denominaciones de los estados de borne o de los estados PWF se aplican según la instalación eléctrica del vehículo.

Medida de servicio:

--

Nota sobre el efecto del error:

--

Condiciones ambientales:

Condiciones	Primer almacenamiento del error	Segundo almacenamiento del error
Kilometraje		26449 km
Fecha/hora		24/02/2026 (UTC)

FLM03_L

Electrónica del faro delantero izquierdo

D9F406**Ningún mensaje (Efficient Mode Configuration, 0x40D); receptor FLEL, transmisor KOMBI / HU****Descripción del error:**

La unidad de control receptora registra el error cuando no se recibe un mensaje esperado de la unidad de control transmisora.

Condición de detección del error:

Estos errores se producen principalmente en caso de fallo de la conexión de bus entre las unidades de control afectadas (conexión física).

Condición de almacenamiento del error:

Tensión de alimentación entre 9 V y 16 V.

- ◆ Terminal 15
- ◆ PWF status: Driving
- ◆ PWF status: Residing

Nota: Las denominaciones de los estados de borne o de los estados PWF se aplican según la instalación eléctrica del vehículo.

Medida de servicio:

--

Nota sobre el efecto del error:

--

Condiciones ambientales:

Condiciones	Primer almacenamiento del error	Segundo almacenamiento del error
Fecha/hora		24/02/2026 (UTC)
Kilometraje		26449 km

D94BX7A0**Electrónica diésel digital****29FB00****Sistema SCR, escenario de aviso y desactivación: nivel de aviso 1 (autonomía restante máxima 1600 km)****Descripción del error:**

--

Condición de detección del error:

El error se establece cuando la autonomía restante es inferior al valor límite.
La autonomía restante se calcula en función de la cantidad de AdBlue aún disponible dividida por el consumo medio.
Valor límite: 1600 km

Condición de almacenamiento del error:

Tensión de la unidad de control: 9.5 V - 16 V.

- ◆ PWF status: Driving
- ◆ PWF status: PAD
- ◆ PWF status: Residing

Medida de servicio:

--

Nota sobre el efecto del error:

¡Observe el documento de Help!

Condiciones ambientales:

Condiciones	Primer almacenamiento del error	Segundo almacenamiento del error
Duración en el estado actual del motor	1019 s	11.7 s
Régimen del motor	1298 1/min	1513 1/min
Fecha/hora	01/03/2026 (UTC)	16/03/2026 (UTC)
Presión de sobrealimentación	1079 mbar	985 mbar
Kilometraje	26711 km	27680 km
Presión ambiente	1011 mbar	944 mbar
Aceleración	-0.89 m/s ²	-1 m/s ²
Estado del motor	Motor en funcionamiento normal	Motor en funcionamiento normal
Tensión de la batería	14540 mV	14560 mV
Masa de aire	12.8 kg/h	41 kg/h
Temperatura del líquido refrigerante	87.86 °C	91.76 °C
Cantidad de inyección	0 mg/Hub	0 mg/Hub
Velocidad de marcha	30.47 km/h	50.6 km/h
Temperatura del aire de admisión	10.76 °C	12.16 °C

Unidades de control sin errores**WAVE_01****Caja de comunicación telemática****TSG_FA****Unidad de control de la puerta del conductor****TSG_BF****Unidad de control de la puerta del acompañante****SCR04****Reducción catalítica selectiva****RVC_30****Cámara trasera****RAM01****Módulo receptor de audio****PCU48_2****Unidad de control de potencia de 48 V****MRR_30****Sensor de radar delantero****MGU_02_A****Unidad de mando central****LMV_U06****Distribución longitudinal del par****LEMA02HL****EME48**

IFM_01	Unidad de control electrónica de repostaje a presión híbrido
GSMA02PL	Control electrónico del cambio
EPS_U06	Dirección asistida electromecánica
BZM_U06	Selector de marchas
BAT48FAR	Batería de 48 voltios
ADCAM_L	Cámara de conducción autónoma Low
ACSM6	Módulo de seguridad en caso de impacto

DEMO