常见问题说明:

序号	故障现象	可能原因	应对措施
1	主机不开机 (红色指示灯不亮)	1. 主机电源或者汽车电源 保险丝被熔断 2. 连线不正常 3. 主机硬件不良	1. 更换指定型号的保险丝 2. 检查电源线是否插到位 3. 更换主机,不良返维修
2	遥控器或按键可开 机,挂倒挡无法开机	1. 倒车输入与原车倒车信 号连接不正确 2. 倒车输入线不良 3. 数字版:车型参数配置 错误	1. 检查并更正连线 2. 更换倒车输入线 3. 数字版:正确设置车型 参数
3	主机启动后,屏幕无 画面显示,黑屏	1. 倒车输出线与屏幕倒车 检测线连接不正确 2. 视频输出线与屏幕视频 输入连接不正确 3. 数字版: 拨码开关配置 不正确 4. 数字版: LVDS视频线连 接错误 5. 主机故障	1. 检查并更正连线 2. 检查并更正连线 3. 检查拨码并更正 4. 检查并更正连线 5. 更换主机
4	主机启动后,有界面 显示,无摄像头画面 显示	1.摄像头与延长线没有对 插正确 2.摄像头延长线接触不良 3.摄像头电源线接触不良 4.摄像头损坏	1. 检查并更正连线 2. 更换延长线 3. 更换电源线 4. 更换摄像头
5	轨迹线显示不正确	车型参数配置错误	正确选择装配车型号

温馨提示:

本产品的震动录像功能受外置震动传感器安装位置、灵敏度、泊车环境等因素 影响,熄火后发生的摩擦碰撞事故可能会出现没有录像视频的情况,请客户不要过 度倚重此功能;如需要监控停乍后车辆状况,建议开启【停车录像】功能,可根据 个人需求自由设置0~24小时区间停车录像。 超级3D T5版分体机

360°全景行车辅助系统

360° surrounding camera system

快速入门



目录

免责声明	01
产品简介	02
产品特性	02
产品规格	02
主机及配件简介	03
连接示意图	04
产品视图	05
产品安装	07
产品调试与标定	09
系统设置	14
行车记录回放	18
版本信息	18
常见问题	19

免责声明

本产品主要为车辆驾驶者提供一个全方位的车辆周边路面状况的显示效果图,以辅助驾驶者更好的进行 安全驾驶,但是由于路况的复杂性以及驾驶者的不同驾驶习惯,本公司不承担安装有本产品的车辆在任何 情况下发生交通事故时的相关连带责任,请驾驶者谨慎驾驶,遵守交通安全条例!

产品简介

360全景泊车是通过安装在车身前后左右的4个超广角鱼眼摄像头同时采集车辆四周的图像,经过算法合成、图像视图去畸变校正和原图、拼接和融合后,形成一幅车辆四周的 360度旋转可视车辆周围安全图像实时传送到中控显示屏上,使驾驶员通过显示屏可以直观查看车身周围环境,地面存在的视图盲区,可以帮助驾驶员清楚确认车辆周围是否存在障碍物,帮助驾驶员轻松应对复杂路面和停泊车辆。该产品安装简单,稳定可靠。

产品特性:

- 开机环绕3周,周围情况一目了然;
- 支持2D全景、3D全景、模式切换,前后左右/前/后流媒,限宽,窄道,等模式切换;
- 选配功能支持内置单双CAN机器安装;
- 支持AHD, CVBS, VGA, HDMI多种输出接口信号格式,软件一键切换;
- 支持多种布一键标定,且无需人工描点,地面无有盲区;
- 4路影像实时行车记录,本地回放四路AHD高清信号输入,画质清晰流畅窄路实时 路况,行车更安全。

产品规格

	项目	规格		
	传感器尺寸	1/3"彩色传感器		
	信噪比	>60dB		
	最低光照度	0.001LUX		
	动态范围	82 d B		
垣偽刘	视频输出	AHD 720P/1080P		
」	防水等级	IP 67		
	视角	垂直130度,水平230度		
	工作电压	3.5-5.5V		
	工作电流	约140 m A		
	工作电压范围	9~16V		
	工作电流	<600 mA		
主机	待机电流	<7mA		
	工作温度范围	−20°C ~ 70°C		
	工作湿度范围	40% ~80%		
	视用 工作电压 工作电压范围 工作电流 工作电流 工作电流 工作电流 工作电流 工作追度范围 工作湿度范围	垂直130度,水平230度 3.5-5.5V 约140 m A 9~16V <600 mA <7mA -20℃~70℃ 40%~80%		

主机及配件简介







OBD线

VGA转接线

双CAN线

主机接口

①CANH1 ②CVBS OUT ③VGA-B ④VGA-G ⑤VGA-R ⑥VGA-H ⑦VGA-V ⑧GND ⑨CANH2 ⑩CANL1 ⑪倒车控制低输出 ⑫TXD 外接RXD ⑬RXD外接TXD ⑭GND ⑮ACC输入 ⑯B+ (7) 倒车控制高输出 (18) CANL2



①RXD 3NC 4CANL2 5CANH1 6 GND ⑦CANL1 ⑧CANH2 @TXD



主机及主线束的相关接口如下:

- 1、主控线:连接电源(黄色线接常电、红色线接ACC、黑色线接地)
- 2、延长线上各红色小线:分别接左、右转向灯和倒车灯正极
- 3、黑色宝马接头:连接前方摄像头
- 4、黄色宝马接头:连接后方摄像头
- 5、红色宝马接头:连接左侧摄像头
- 6、蓝色宝马接头:连接右侧摄像头
- 7、 黄色AV接口: 主机视频CVBS输出接口, 通过视频延长线连接到中控CVBS倒车视频通道显示
- 8、蓝色AV接口:主机视频AHD输出接口,通过视频延长线连接到中控AHD倒车视频通道显示
- 9、棕色DVD触发线:连接导航倒车检测线
- 10、黄色RF天线,接收旋钮操控器信号
- 11、6PIN接口:主机VGA视频输出接口,连接VGA解码器,通过解码器连接到原车屏(需原车支 持)
- 12、USB接口:连接U盘,可用于行车记录、系统升级、参数存储
- 13. OBD/CAN接口: 部分车型插原车OBD.部分车型接网关或主机CAN线, 具体按系统设置-设 置车型菜单的提示
- 14、指示灯:主机红灯闪烁代表工作正常,绿灯闪烁代表能接收到操控器信号。操作操控器, 绿灯无闪烁,请检查操控器是否安装电池或配对成功

连接示意图

1:通用装CVBS/VGA/AHD/HDMI 配线选配

VGA14P正中间对插左右各空开1P



2:装CAN机专用线不同车型要选择不同车型电源线 装双CAN机线对接18P座









图1 前视模式畸变图

图3 左视3D模式





图2 后视模式畸变图

图4 右视3D模式





左视安装支持通用打孔和配专用左视安装,注意通用打孔时打合适的安装位置不要挡镜片和太近车身位置

安装前视摄像头支持每款车专用支架和通用支架安装



右视安装支持通用打孔和配专用右视安装,注意通用打孔时打合适的安装位置不要挡镜片和太近车身位置。



安装后视摄像头支持每款车专用支架和通用支架安装

产品调试与标定:

(选择拼接布一)





选择对应拼接布

车身要停直前车身后面垂直量到拼接布边大约30CM,布中心点直线对应车身中心位置





进入拼接画面把左右摄像头旋转车身朝下平行,然后把摄像头压平安装硅胶位置, 前后摄像头观看图像有没有反或显示不良情况.

摆两大布要求如下:



选用长4.4米1米黑格拼接布要把车长:输入:量车长前布与后距离有多长,车宽:车身宽度, 镜头和芯片选择对应安装摄像头参数,按开始拼接约5秒内完成拼接成功提示.

く返回	设置	
并接调试	返回上级菜单	确认
• 显示设置	进入拼接	编辑
→ 控制设置	高级微调	编辑
	参数导入	确认
[148] 车辆设置	参数导出	确认
系统设置	清除360拼接参数	确认
会 关于本机		

进入设置界面



拼接成功显示效果图



选择对应拼接布



进入拼接画面把左右摄像头旋转车身朝下平行,然后把摄像头压平安装硅胶位置, 前后摄像头观看图像有没有反或显示不良情况.



选择对应车长偏移按开始拼接大约10秒拼接成功

系统设置

显示设置





1:可以设置不同3D视角高/偏高/偏低/低;

2:全景图车模可以选择居左居右。

分辨率旋转遥控器可选CVBS_N /CVBS_P和VGA /AHD/ HDMI选项。

视角设置



可以调整前视/后视图/前视去畸变/后视去 畸变/左视图/右视图/左视去畸变/右视去畸 变/限宽视角/窄道视角/3D视图/3D右视图 /3D立面/3D车模调整/俯视全屏/全景图调 整视角显示不理想可以自行调整角度显示 效果选取调整参数完要按保存。

控制设置

く返回	1	设置	
	拼接调试	返回上级菜单	确认
•	显示设置	开机环视	
a	20年110年11日 11日1日	转向切出360	
-		转向切出3D视角	
CAR.	车辆设置	双击双闪切出360	
*	系统设置	P键切出360	
	关于本机	雷达切出360	

可以打开开机环视和关闭; 转向打开关闭; 切换转向3D视角打开; 切换2D关闭3D视角; 双击双闪开关打开和关闭; P键切出360; 雷达切出360加解码器或装双CAN机原车 有此功能可以选择打开此功能。

 500 		iQ III
① 拼接调试	前后去畸变	
 显示设置 	左右去畸变	
⊷ 約期設置	倒车输出延时	0秒 15秒 90秒 无限制
	双闪输出延时	
四 年納设置	转向输出延时	
🐥 系统设置	停车监控	鄉火断电
📚 关于本机	实时电压:13.6	阈值电压:11.6

停车监控置

く返回	iQ.	α	
④ 拼接调试	前后去畸变		
 显示设置 	左右去畸变		
⊕ 控制设置	倒车输出延时	6小时 2 无限的	ţ١
	双闪输出延时	24/NB	
(3) 车辆设置	转向输出延时	熄火断电	
💮 系统设置	停车监控	持续和此大的电	
🌧 关于本机	实时电压:13.6	间值电压:11.6	

1:停车监控有30分钟/1小时/2小

1:打开前后去畸变选项,打开后原车有

2:左右去畸变可以打开和关闭设置;

3:倒车输出延时可以设置显示时间长短和

4:转向输出延时可以设置零秒或3秒5秒

轨迹随动显示;

一直显示;

设置。

- : 停车监控有 3 0 分钟 / 1 小时 / 2 小时 / 6 小时 / 2 4 小时和持续有效设置;
- 2:阈值电压默认11.6伏保电池馈损尽量 不要设法此电压太低电压以免出现打 不着火。

车牌设置

く返回	3		设置	
Ð	拼接调试	返回上级菜单		确认
•	显示设置	车模设置		编辑
æ	控制设置	车牌类型		蓝色
-		车牌编辑		960413
(AR)	车辆设置	线控选择	无效有效	
*	系统设置	协议选择	内置 外置	
1	关于本机	协议类型	10 301	

车摸设置



车模选择和轨迹样式选择颜色选择,可以修 改车模长度和宽度。

车牌设置





车牌设置字体输入选项。

车牌设置颜色选项。

日期设置

く返回	1	设置	
	时被调试	返回上级菜单	确认
•	显示设置	2020/01/01	编辑
\$	腔制设置	00 : 45	编辑
		肝非调整	编辑
244	车辆设置	语言设置	编辑
٠	系统设置	U盘格式化	确认
1	关于本机	系统升级	确认

显示屏幕调整

く返回	3	iQu	
	拼接调试	返回上级菜单	确认
•	显示设置	2021/01/01	编辑
	⊕ 控制设置	01 : 11	编辑
		屏幕调整	编辑
CAR	车辆设置	语言设置	编辑
*	系统设置	U盘格式化	确认
	关于本机	系统升级	确认



调整上下左右显示边框输入根据实际差异 调整数值。

行车录像回放



旋转遥控器移到录像图标按中间确认。

播放显示录像文件。

系统升级

く返回	ម្មោ	
① 拼接调试	01 : 18	54/4 GUB
 显示设置 	屏幕调整	编码
↔ 控制设置	语言设置	编制编辑
	U盘格式化	额此人
44973CTE	系统升级	确认
系统设置	解码器升级	单can升级
🌲 关于本机	返回上级菜单	粉試

	00 : 48	0000		607.600	
显示设置		2			
车辆设置					
	81633871		ОК		

选择单CAN或双CAN升级会出现解码器升 级按确定; 解码器确定以后要输入8888后按OK会进 行CAN升级大约3分钟左右,升级过程不要 断电。



00:00:04

电脑播放用专用软件或下载能播放出asf视频播放器可以回放录像文件,选择备份会导出MP4格式视频文件。

亮度色彩调节



配不同显示屏,显示效果有些差异可以通过 亮/对比度/色调调整提升显示效果。

显示360系统版本信息

• • •

ைக்

