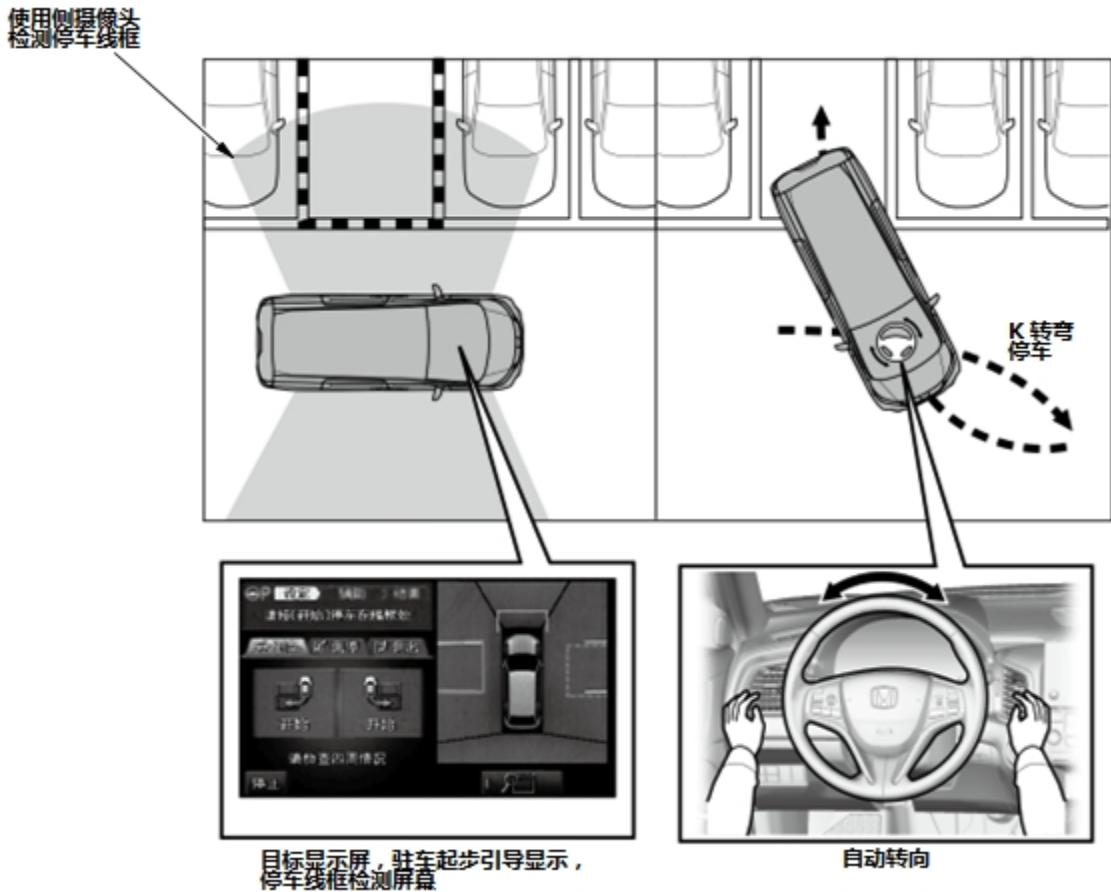
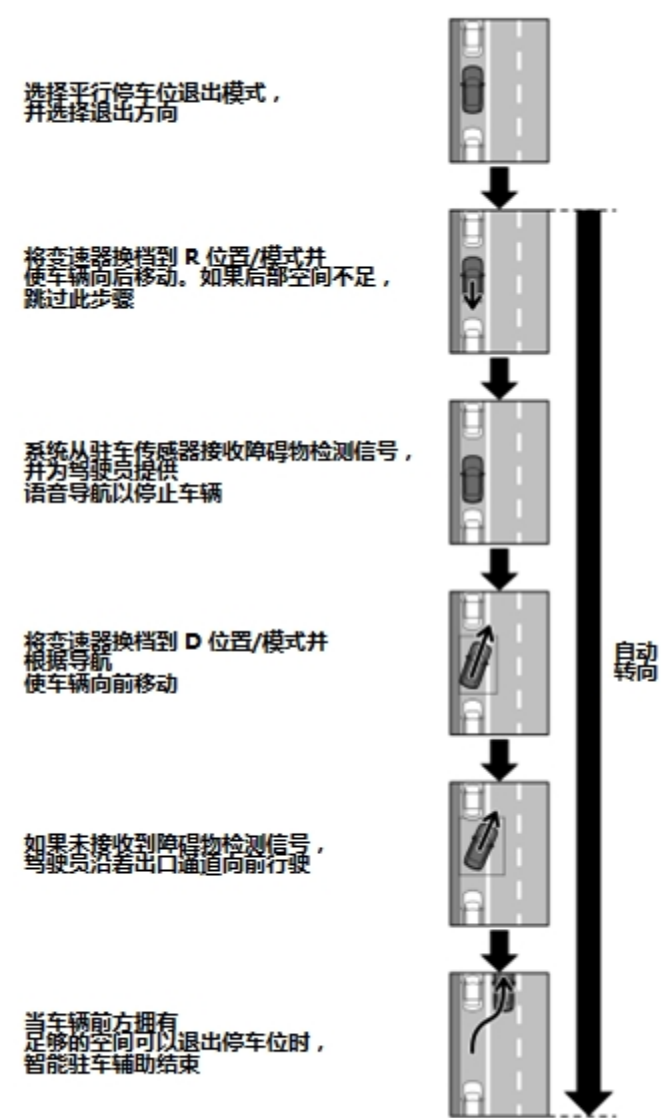


智能驻车辅助系统

智能驻车辅助系统具有辅助后退停车和平行停车的功能以及辅助退出平行停车位的功能。

后退停车和平行停车的控制装置使用多视角摄像头的屏幕显示、语音导航和 EPS 的自动转向，使车辆进入系统设定的目标停车线框。系统根据多视角摄像头检测到的停车区界限和车辆位置设定目标停车位置，并在屏幕上使用绿色线框指示。系统将转向信号输出到 EPS 以引导车辆进入目标停车线框，然后 EPS 实现自动车辆转向。如果指示灯闪烁红色，系统从驻车传感器接收障碍物检测信号，并为驾驶员提供语音导航以停止车辆。当指示灯停止闪烁时，系统重新启动操作指南。





自动驻车辅助调节

当系统自己转向且车辆停在停车线之外时，使用车门后视镜开关关闭车门后视镜，按住摄像头开关三秒，并重复五次前照灯近光的 ON/OFF 操作。然后，系统进入调节模式，此模式允许车轮尺寸调节和车辆驻车路径调节。

自动驻车辅助控制

自动驻车辅助控制的启动条件

- 所有车门都关闭。
- 车辆停止。（一定时间段内未产生车轮转速脉冲。）
- 踩下制动踏板。（制动开关为 ON。）
- 转向器朝向正前方位置。
- 将变速器换至 D 位置/模式。
- 后视镜未关闭。（车门后视镜开关在 OPEN 位置。）
- 未施加驻车制动。（驻车制动开关为 OFF。）
- VSA ON（VSA OFF 开关为 OFF。）
- 发动机正在运行。（ENG 状态为完全爆缸。）
- 未施加压力到转向器。

自动驻车辅助控制的停止条件

-

按下停止开关和多视角摄像头系统开关。

- 输入转向力矩。
- 换档位置更改为指南显示以外的位置。
- 施加驻车制动。
- VSA 转至 OFF。
- 车速过大：（10 km/h (6 mph)（向前）； 7 km/h (4 mph)（向后）。
- 当车辆经过 K 转弯位置或停止位置时。
- VSA 和 TCS 被激活。
- 启动驻车辅助控制之后，经过了五分钟。或者，在允许换档范围内将变速器换至 N 或 P 位置/模式的情况下，当未施加制动器时，已经经过了 10 秒。
- 相关系统中发生异常。
- 降低 EPS 辅助程度。
- 车辆已偏离正常驻车路径。
- 驻车 and 倒车传感器开关转至 OFF。

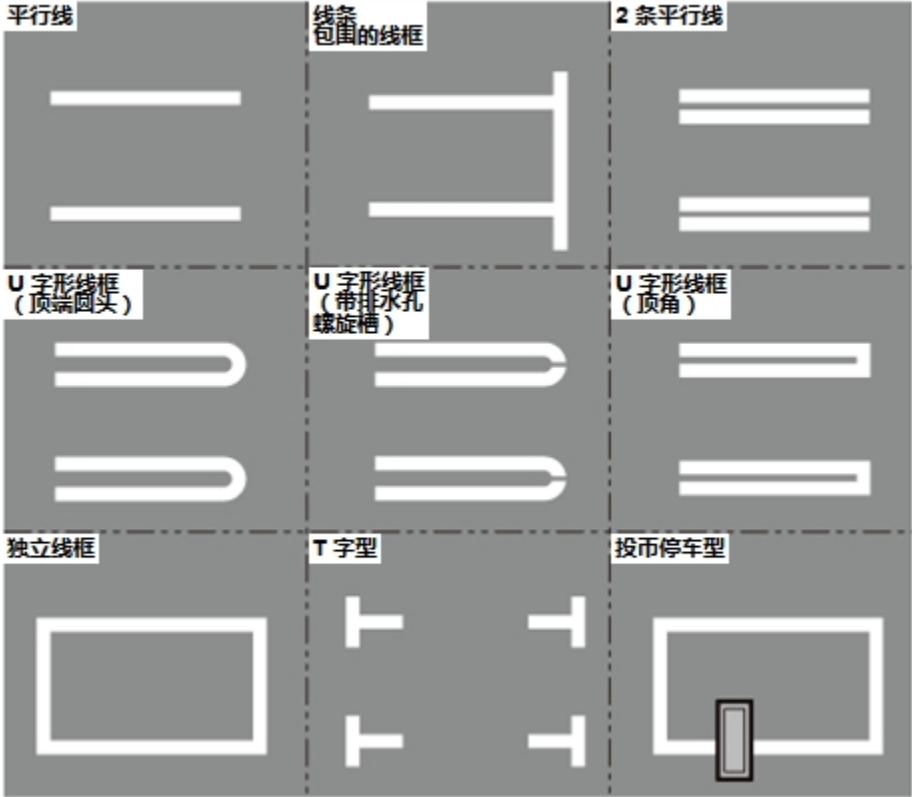
如果更换 PCM 或 EPS 控制单元，可能存储 DTC。如果这样，清除 DTC，然后确保指示灯熄灭。

自定义功能

可通过操作中央显示屏单元屏幕进行自定义设置。

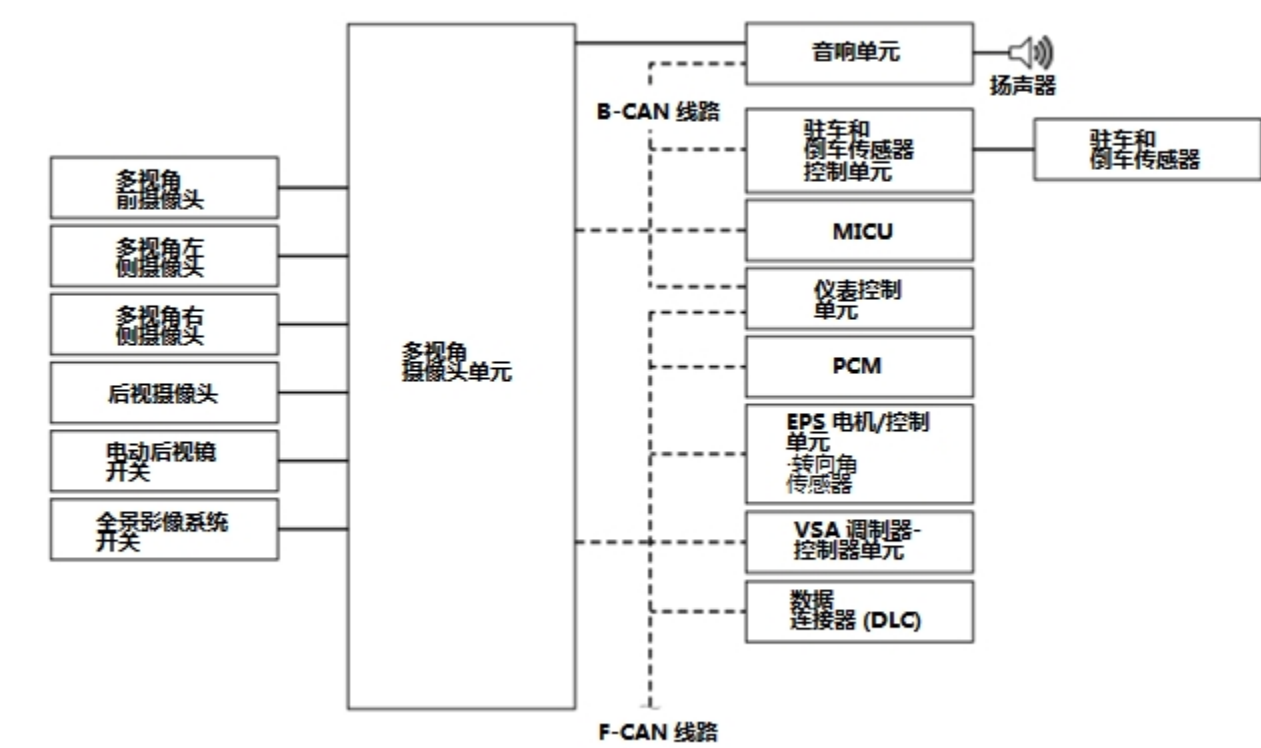
- 粗略的引导线显示
- 预测的引导线显示
- 从后退到前进的自动显示
- 用于后退停车的道路宽度

检测目标的停车线框模式（后退停车）



有关车辆上各部件的位置，请参考部件位置索引：

- [多视角前摄像头、多视角左侧摄像头、多视角右侧摄像头、全景影像单元、多视角摄像头开关](#)
- [音响单元、后视摄像头](#)
- [驻车 and 倒车传感器控制单元、驻车 and 倒车传感器](#)
- [电动后视镜开关](#)
- [仪表控制单元](#)
- [动力系统控制单元 \(PCM\)](#)
- [VSA 调制器-控制器单元](#)
- [EPS 电机/控制单元](#)



关于系统中信号之间的关系，参考系统图。

