

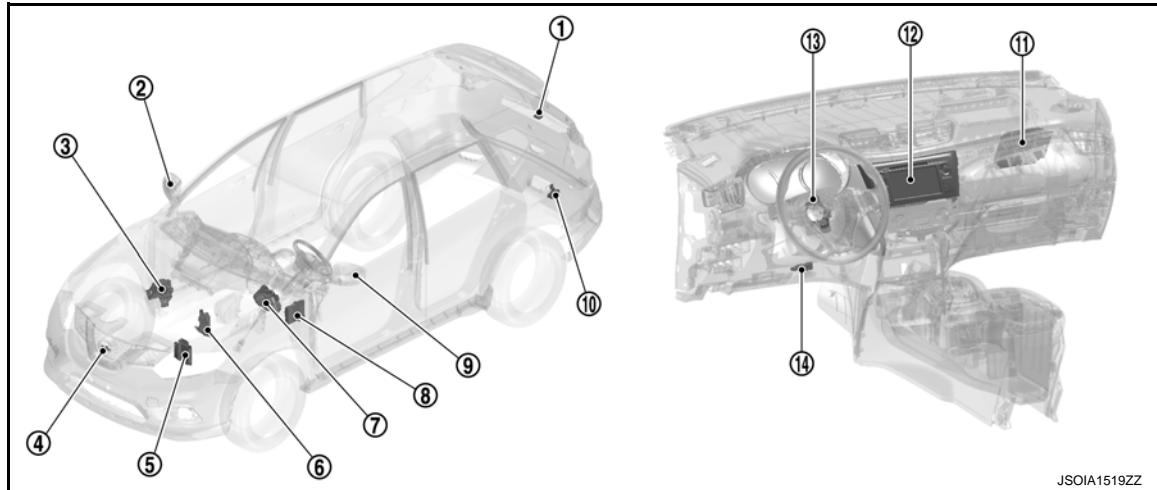
< 系统说明 >

系统说明

零部件

零部件位置

INFOID:0000000010479109



编号	部件	说明
①	后摄像头	<ul style="list-style-type: none"> 请参见 AV-376, "后摄像头". 有关安装位置的详细信息, 请参见 AV-368, "零部件位置".
②	右侧摄像头	<ul style="list-style-type: none"> 请参见 AV-376, "侧摄像头". 有关安装位置的详细信息, 请参见 AV-368, "零部件位置".
③	ABS 执行器和电气单元 (控制单元)	<ul style="list-style-type: none"> 通过 CAN 通信向全景监视器控制单元发送有关车轮传感器信号和 VDC、TCS 及 ABS 系统的操作状态和其他信息。 有关安装位置的详细信息, 请参见 BRC-10, "零部件位置".
④	前摄像头	<ul style="list-style-type: none"> 请参见 AV-375, "前视摄像头". 有关安装位置的详细信息, 请参见 AV-368, "零部件位置".
⑤	ECM	<ul style="list-style-type: none"> 将 ECM 故障信号发送至全景监视器控制单元。 有关安装位置的详细信息, 请参见 EC-437, "零部件位置".
⑥	TCM	<ul style="list-style-type: none"> 通过 CAN 通信将与 CVT 控制相关信号发送至全景监视器控制单元。 有关安装位置的详细信息, 请参见 TM-80, "CVT 控制系统: 零部件位置".
⑦	EPS 控制单元	请参见 DAS-266, "EPS 控制单元".
⑧	全景监视器控制单元	<ul style="list-style-type: none"> 请参见 DAS-266, "全景监视器控制单元". 有关安装位置的详细信息, 请参见 AV-368, "零部件位置".
⑨	左侧摄像头	<ul style="list-style-type: none"> 请参见 AV-376, "侧摄像头". 有关安装位置的详细信息, 请参见 AV-368, "零部件位置".
⑩	声纳控制单元	<ul style="list-style-type: none"> 在带驻车辅助的全景监视器操作情况下, 当该系统取消且需要驾驶员转动方向盘时, 来自全景监视器的声纳控制单元使蜂鸣器鸣响。 有关安装位置的详细信息, 请参见 SN-7, "零部件位置".
⑪	BCM	<ul style="list-style-type: none"> 通过 CAN 通信将转向信号开关信号发送至全景监视器控制单元。 有关安装位置的详细信息, 请参见 BCS-5, "车身控制系统: 零部件位置".
⑫	AV 控制单元	<ul style="list-style-type: none"> AV 控制单元执行由全景监视器控制单元绘制的带驻车辅助的全景监视器线路的显示, 以及带驻车辅助的全景监视器开关的显示, 引导信息和音响指南的显示。 通过 CAN 通信向全景监视器控制单元发送摄像头开关信号、驻车辅助开关信号和其他信号。 有关安装位置的详细信息, 请参见 AV-368, "零部件位置".

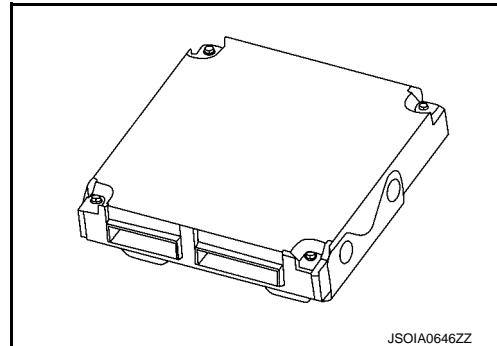
< 系统说明 >

编号	部件	说明
(13)	转向角传感器	通过 CAN 通信将转向角传感器信号发送至全景监视器控制单元。
(14)	声纳蜂鸣器	<ul style="list-style-type: none"> 根据来自声纳控制单元的操作信号鸣响蜂鸣器。 有关安装位置的详细信息, 请参见 SN-7, "零部件位置"。

全景监视器控制单元

INFOID:0000000010479110

- 全景监视器控制单元控制带驻车辅助的全景监视器。
- 全景监视器控制单元位于手套箱的后部。
- 其通过 CAN 通信发送和接收至 / 来自各 ECU 的必要信号。
- 当点火开关按至 ON 位置时, 各摄像头通电。
- 在全景监视器控制单元内转换并组合从各摄像头接收到的摄像头图像信号, 然后发送至 AV 控制单元。

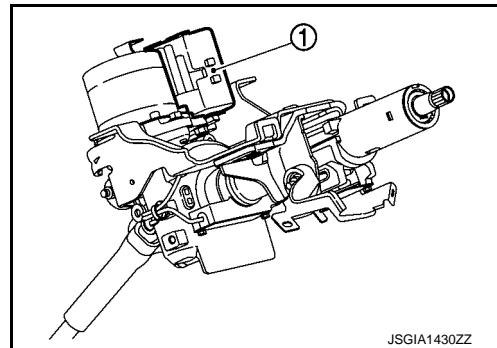


JSOIA0646ZZ

EPS 控制单元

INFOID:0000000010479111

- EPS 控制单元 ① 通过 CAN 通信接收带驻车辅助的全景监视器状态信号 (以便从正常操作切换为驻车辅助模式) 和用于转向操作的转向角指令信号, 以控制带驻车辅助的全景监视器。



JSGIA1430ZZ

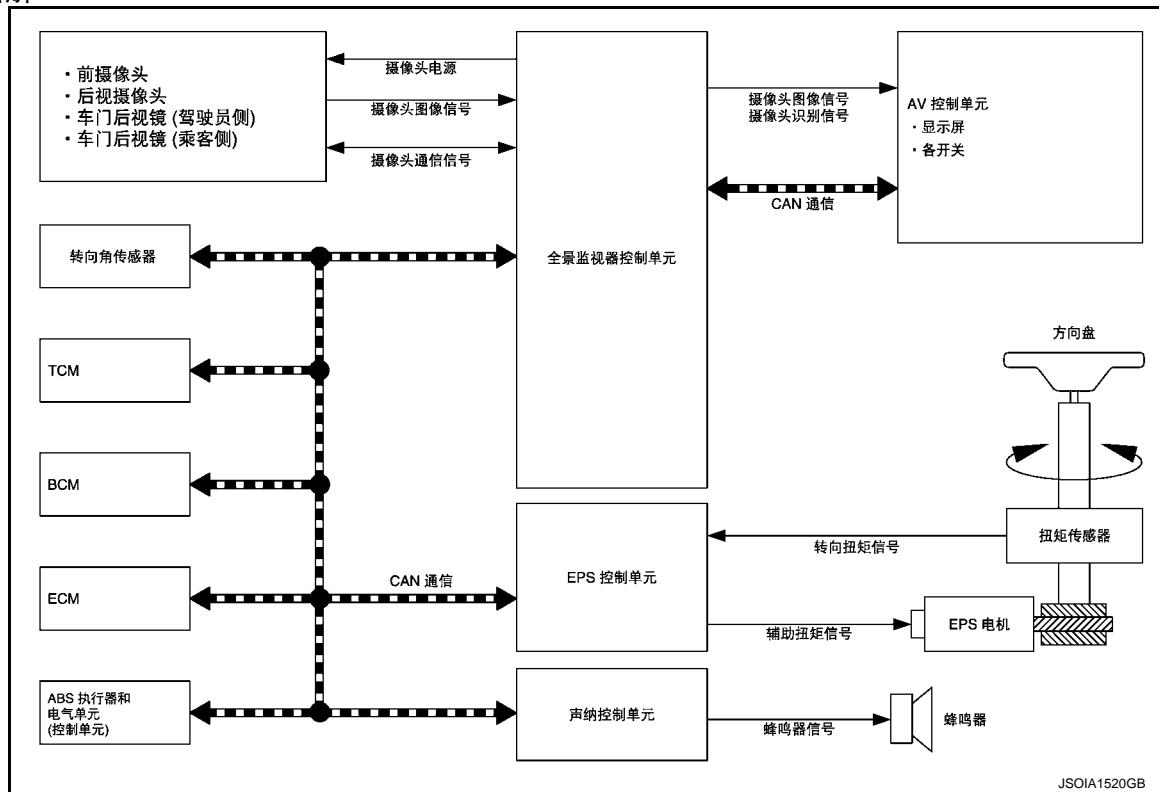
< 系统说明 >

系统

系统说明

INFOID:0000000010479112

系统图解



全景监视器控制单元输入 / 输出信号项目

输入信号项目

发送单元	信号名称		说明
EPS 控制单元	CAN 通信	驻车辅助允许信号	接收到允许带驻车辅助的全景监视器操作的通知。
		EPS 扭矩信号	接收到转向输入扭矩。
转向角传感器	CAN 通信	转向角传感器信号	接收方向盘旋转量、角速度和旋转方向。
ABS 执行器和电气单元 (控制单元)	CAN 通信	车速信号 (ABS)	接收来自四个车轮的车轮转速。
		VDC 操作信号	接收 VDC 操作状态。
		VDC 故障信号	接收 VDC 故障状态。
TCM	CAN 通信	CVT 故障信号	接收 CVT 故障状态。
		档位信号	接收选档杆位置。
BCM	CAN 通信	转向信号开关信号	接收转向信号开关位置。
ECM	CAN 通信	ECM 故障信号	接收 ECM 故障状态。
AV 控制单元	CAN 通信	驻车辅助开关信号	接收带驻车辅助的全景监视器开关状态。
声纳控制单元	CAN 通信	声纳指示灯显示信号	接收至声纳传感器检测到的障碍物的距离。

系统

[驻车辅助]

< 系统说明 >

输出信号项目

接收单元	信号名称		说明
EPS 控制单元	CAN 通信	转向角命令信号	发送信号以操作方向盘。
		驻车辅助状态信号	发送带驻车辅助的全景监视器操作状态。
		驻车辅助故障信号	发送带驻车辅助的全景监视器故障状态。
AV 控制单元	CAN 通信	驻车辅助开关显示信号	发送此信号以显示带驻车辅助的全景监视器开关。
		声音输出信号	发送此信号以输出带驻车辅助的全景监视器声音。
声纳控制单元	CAN 通信	蜂鸣器驱动信号	发送此信号以输出带驻车辅助的全景监视器声音。

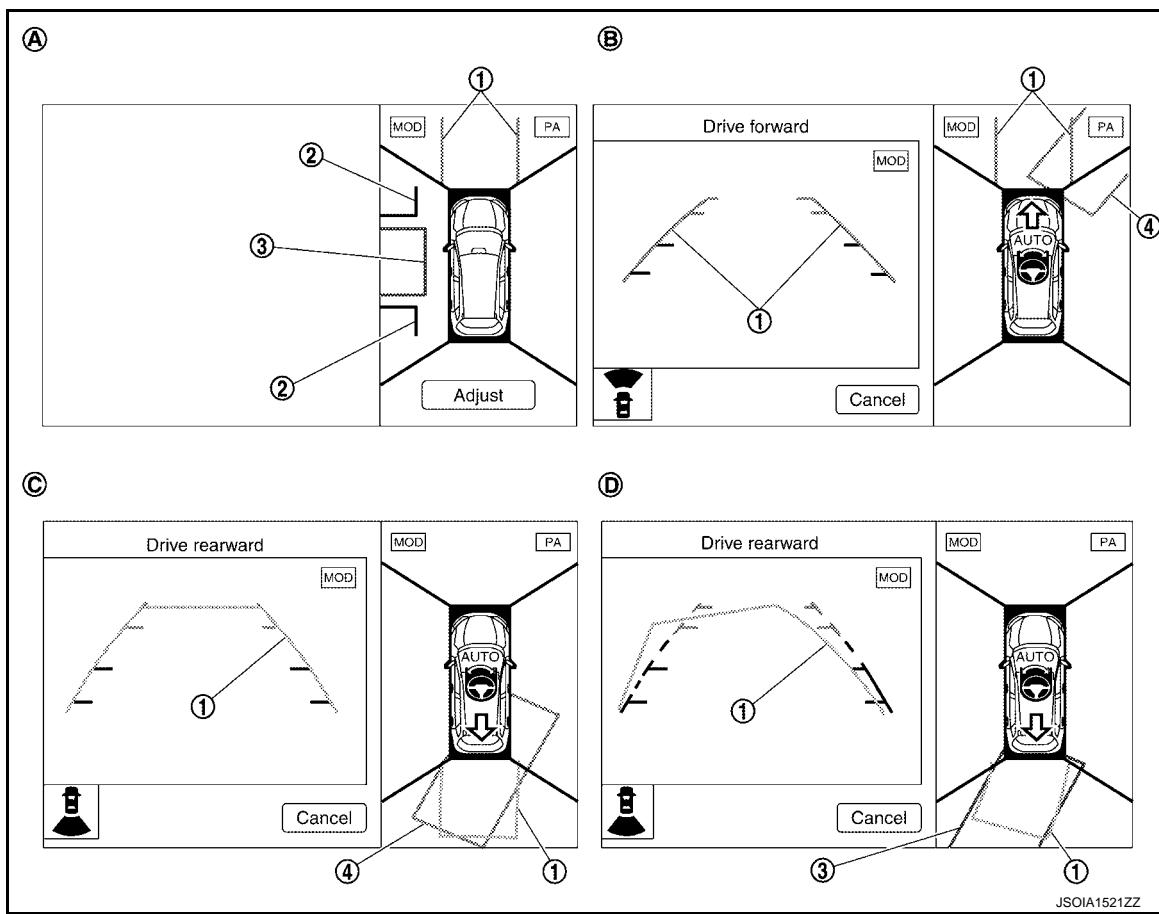
功能说明

- 带驻车辅助 (PA) 的全景监视器设计用于辅助驾驶员进行垂直式、平行式及对角线式停车。

注意：

带驻车辅助的全景监视器设计用于支持驾驶员在停车场的方向盘操作。其不能自动减速或避免触碰到物体。执行常规停车操控时，务必注意窗外并用眼睛观察，确认四周及道路状况安全后才操控车辆。

- 此系统操作时，全景监视器上显示车辆周围的情况，同时还显示预测航线、前进 / 倒车开始位置矩形及其它信息。



(A) 设置停车位

(B) 前进

(C) 倒车 (当检测到倒车开始位置矩形时)

(D) 倒车 (当检测到目标驻车矩形时)

JSDIA1521ZZ

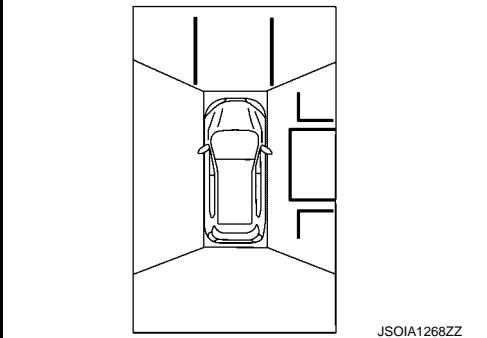
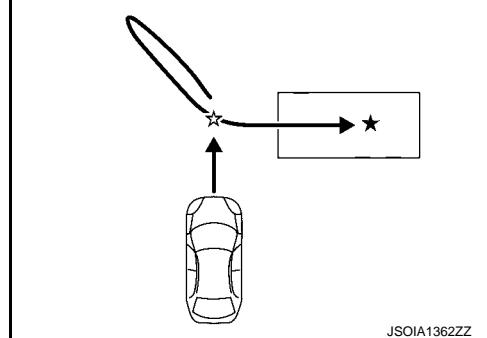
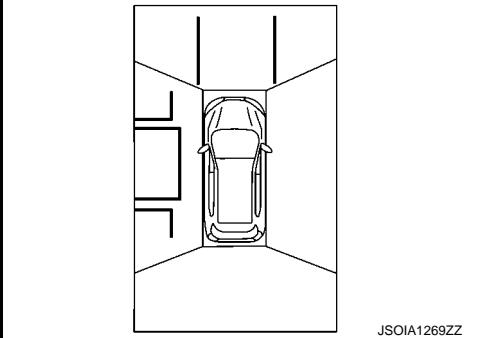
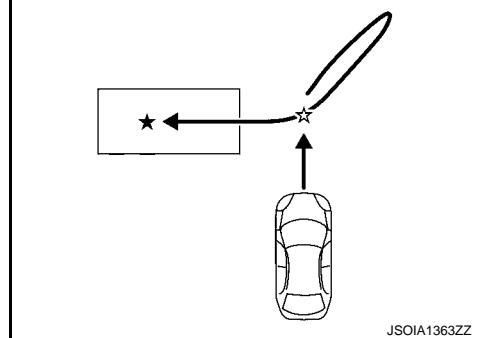
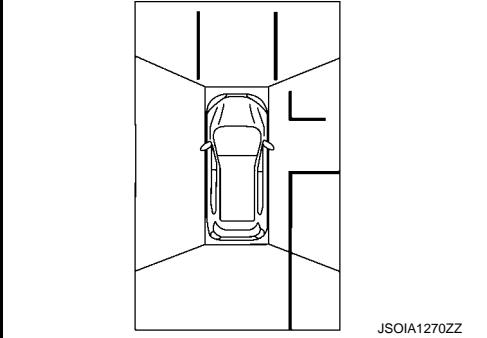
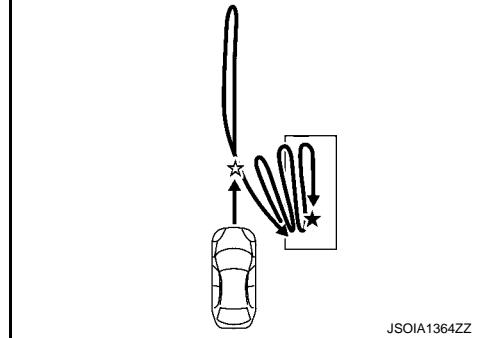
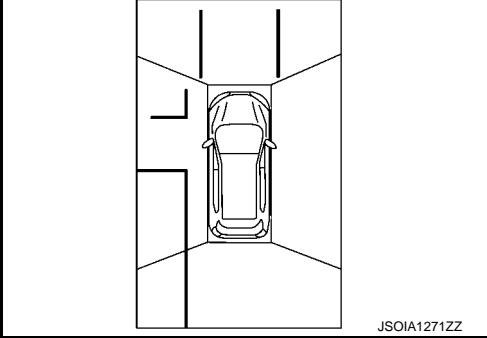
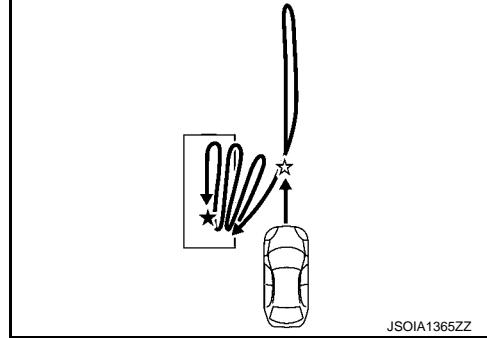
编号	航线 / 矩形名称	航线 / 矩形颜色	功能
①	预测航线	前进：绿色 倒车：橙色	显示将车辆置于目标驻车矩形的航线。
②	间隙引导线	红色	显示停车位的引导位置。

< 系统说明 >

编号	航线 / 矩形名称	航线 / 矩形颜色	功能
③	目标驻车矩形	蓝色	显示驾驶员想要停车的位置。
④	前进 / 倒车开始位置矩形	绿色	显示开始倒车或转向的位置

可用的驻车模式

带驻车辅助的全景监视器支持的驻车模式如下所示。

驻车模式		驻车航线图像
垂直 (R)		 JSOIA1362ZZ
垂直 (L)		 JSOIA1363ZZ
平行 (R)		 JSOIA1364ZZ
平行 (L)		 JSOIA1365ZZ

A

B

C

D

E

F

G

H

I

J

K

L

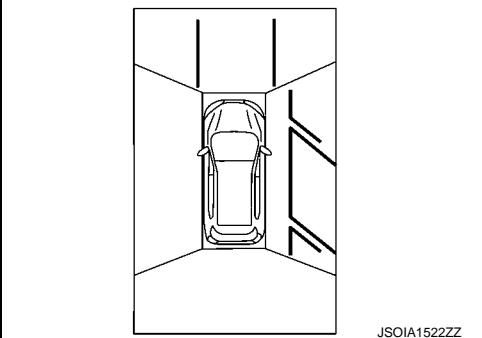
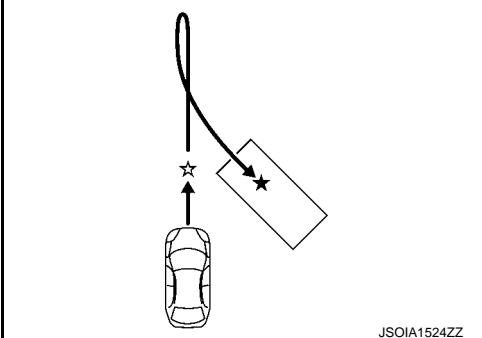
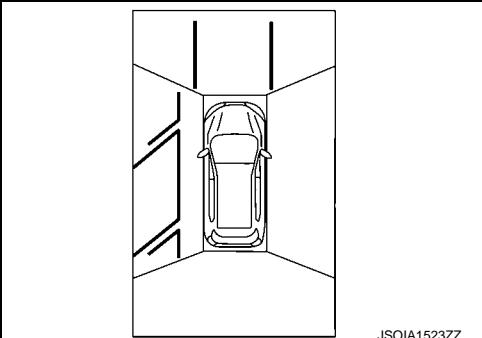
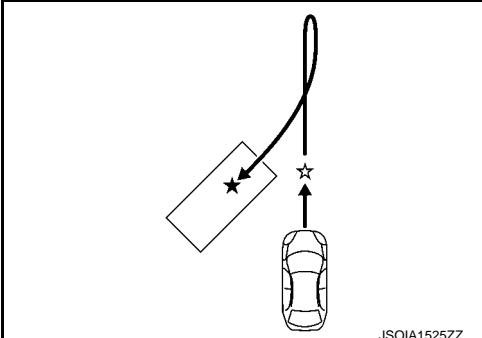
M

N

DAS

P

< 系统说明 >

	驻车模式	驻车航线图像
对角线 (R)		
对角线 (R)		

操作说明

- 全景监视器控制单元计算移动至最终停车位（目标驻车矩形）所需的空间以及所需的转动量，并执行以下控制。
- 根据内部计算和档位信号设置前进 / 倒车开始位置矩形（绿色）和目标驻车矩形（蓝色），然后向 AV 控制单元发送摄像头图像信号以便在显示屏中显示目标位置。
- 根据车速信号、转向角传感器信号和档位信号计算目标转向角。该系统通过 CAN 通信向 EPS 控制单元发送转向角指令以执行转向。
- 通过 CAN 通信向 AV 控制单元发送声音输出信号以输出驻车引导语音。
- 通过 CAN 通信从声纳控制单元接收声纳指示灯显示信号。如果有障碍物存在，向 AV 控制单元发送摄像头图像信号，同时在显示屏上显示警告。有关声纳功能，请参见 [SN-9. "声纳系统：系统说明"](#)。

操作条件

驻车辅助开关 ON 条件

- 发动机起动。
- 显示屏右侧上显示全景监视器屏幕（顶视图）
- 车速小于 10 km/h (6.2 MPH)

起动开关 ON 条件

- 车速为 0 km/h (0 MPH) (车辆完全停止)
- 方向盘位置处于直行方向
- 选档杆处于 D 档。

以下条件下，驻车辅助停用：

- 手动操作方向盘时
- 换档杆置于并保持在 N 档 5 秒钟后
- 针对转向修正的倒车操作超过 10 次时。
- 当系统判断这些情况（例如轮胎磨损或压力低、路况等）时
- 当车辆倒退至驻车辅助操作开始处后面的位置时。
- 当车辆越过倒档开始位置超过 2 m (6.5 ft) 时。
- 当车速超过 7km/h (4.3 MPH) 左右时。
- 按下带驻车辅助的全景监视器的取消开关。

系统

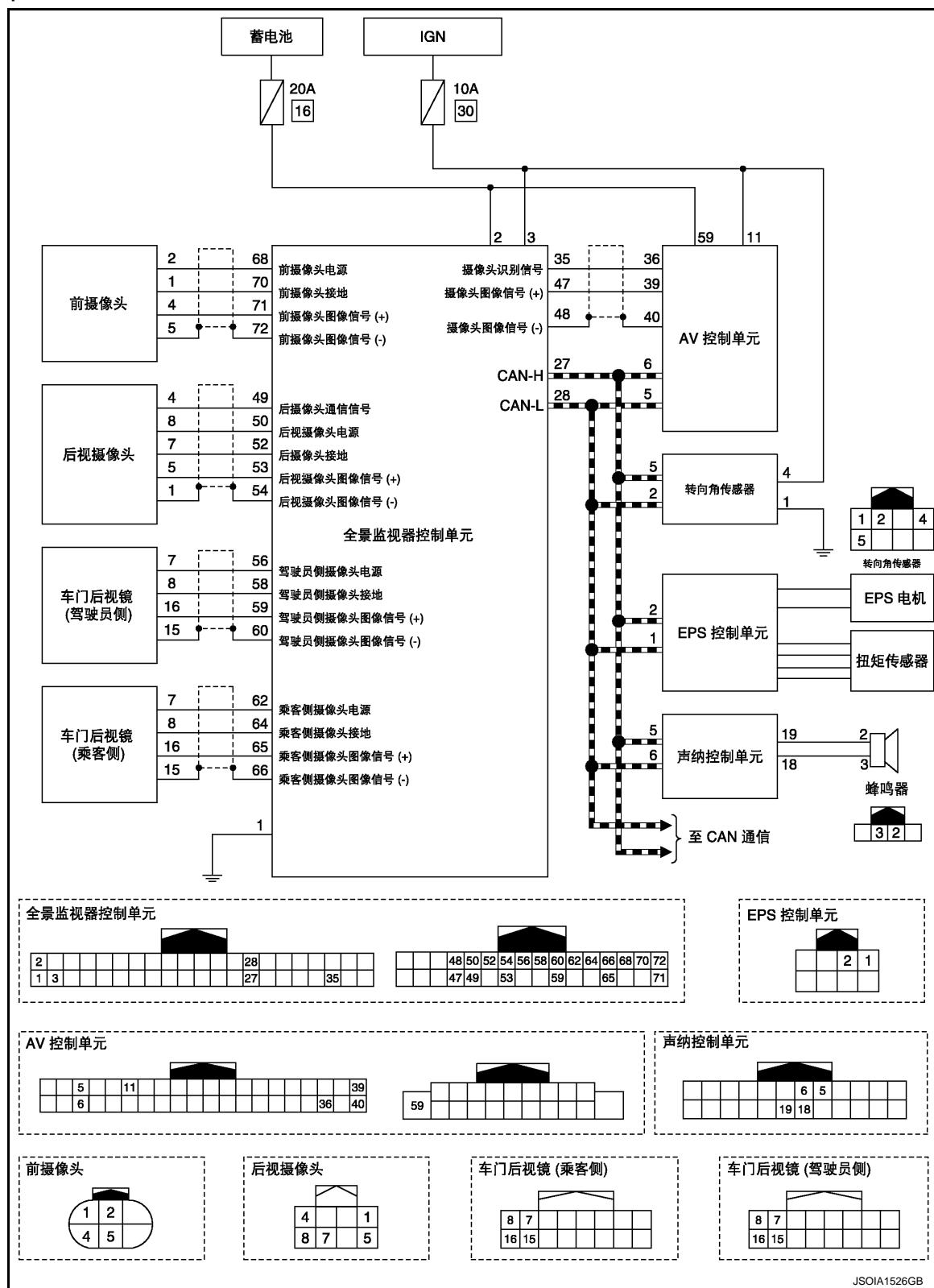
[驻车辅助]

< 系统说明 >

- 选档杆处于 P 档持续大约 1.5 秒钟或更长时间。

电路图

INFOID:0000000010479113



系统

[驻车辅助]

< 系统说明 >

失效 - 保护 (全景监视器控制单元)

INFOID:0000000010663309

DTC CONSULT 的显示内容	故障检测条件	失效 - 保护条件
C1A00 控制单元	全景监视器控制单元内部故障	带驻车辅助的全景监视器取消
C1A01 电源电路 1	<ul style="list-style-type: none"> • 传送至全景监视器控制单元的电池电压保持小于 7.9 V 五秒钟。 • 传送至全景监视器控制单元的电池电压保持大于 19.3 V 五秒钟。 	带驻车辅助的全景监视器取消
C1A03 车速传感器电路	如果通过 CAN 通信使用全景监视器控制单元从 ABS 执行器和电气单元 (控制单元) 接收到的车速信号 (车轮转速) 不一致	<ul style="list-style-type: none"> • LDW 系统取消 • BSW 系统取消 • MOD (移动物体监测) 功能取消 • 带驻车辅助的全景监视器取消
C1A04 ABS/TCS/VDC 电路	如果 VDC/TCS/ABS 系统出现故障	<ul style="list-style-type: none"> • LDW 系统取消 • BSW 系统取消 • MOD (移动物体监测) 功能取消 • 带驻车辅助的全景监视器取消
C1A07 CVT 电路	如果 CVT 故障	带驻车辅助的全景监视器取消
C1A39 转向角传感器电路	如果转向角传感器发生故障	<ul style="list-style-type: none"> • LDW 系统取消 • BSW 系统取消 • MOD (移动物体监测) 功能取消
C1B56 声纳电路	如果声纳系统故障	带驻车辅助的全景监视器取消
U0122 VDC P-RUN 诊断	如果全景监视器控制单元检测到通过 CAN 通信从 ABS 执行器和电气单元 (控制单元) 接收到错误信号	<ul style="list-style-type: none"> • LDW 系统取消 • BSW 系统取消 • MOD (移动物体监测) 功能取消 • 带驻车辅助的全景监视器取消
U0416 VDC 检验和诊断	如果全景监视器控制单元检测到通过 CAN 通信从 ABS 执行器和电气单元 (控制单元) 接收到错误信号	<ul style="list-style-type: none"> • LDW 系统取消 • BSW 系统取消 • MOD (移动物体监测) 功能取消 • 带驻车辅助的全景监视器取消
U0428 转向角传感器校正	转向角传感器的中间位置调整未完成。	<ul style="list-style-type: none"> • 预计的行驶路线不显示。 • MOD (移动物体监测) 功能停止。 • LDW 系统停止。 • BSW 系统停止。 • 带驻车辅助的全景监视器停止
U1000 CAN 通信电路	当全景监视器控制单元在 2 秒或以上内没有发送 / 接收 CAN 通信信号时。	<p>以下功能停止。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 当转向角传感器信号通信异常时 <ul style="list-style-type: none"> - 预计的行驶路线不显示。 - MOD (移动物体监测) 功能停止。 - LDW 系统停止。 - BSW 系统停止。 • 当车辆信号、轮速传感器信号和换档信号通信不正常时。 <ul style="list-style-type: none"> - 预计的行驶路线不显示。 - MOD (移动物体监测) 功能停止。 - LDW 系统停止。 - BSW 系统停止。 • 带驻车辅助的全景监视器停止
U1010 控制单元 (CAN)	检测到 CAN 初始诊断故障。	<ul style="list-style-type: none"> • MOD (移动物体监测) 功能停止。 • LDW 系统停止。 • BSW 系统停止。

系统

[驻车辅助]

< 系统说明 >

DTC CONSULT 的显示内容	故障检测条件	失效 - 保护条件
U111A 后摄像头图像信号	当点火开关 ON 时, 后摄像头图像信号的无信号状态持续 500 毫秒或以上。 注: 仅显示当前故障且不保存。	• 摄像头图像不显示 (显示灰色屏幕)。 • LDW 系统停止。 • BSW 系统停止。 • MOD (移动物体监测) 功能停止。
U111B 右侧摄像头图像信号	当点火开关 ON 时, 右侧摄像头图像信号的无信号状态持续 500 毫秒或以上。 注: 仅显示当前故障且不保存。	摄像头图像不显示 (显示灰色屏幕)。
U111C 前摄像头图像信号	当点火开关 ON 时, 前摄像头图像信号的无信号状态持续 500 毫秒或以上。 注: 仅显示当前故障且不保存。	摄像头图像不显示 (显示灰色屏幕)。
U111D 左侧摄像头图像信号	当点火开关 ON 时, 左侧摄像头图像信号的无信号状态持续 500 毫秒或以上。 注: 仅显示当前故障且不保存。	摄像头图像不显示 (显示灰色屏幕)。
U112F EPS 电路	如果 EPS 系统故障	带驻车辅助的全景监视器取消
U1232 转向角传感器校准	可执行转向角传感器的中间位置调整。从转向角传感器中接收到异常信号。	• 预计的行驶路线不显示。 • MOD (移动物体监测) 功能停止。 • LDW 系统停止。 • BSW 系统停止。 • 带驻车辅助的全景监视器停止。
U1304 摄像头图像校准	• 当摄像头图像校准未完成时。 • 当全景监视器控制单元中的摄像头信息以及摄像头的信息读取不一致时。 注: 仅显示当前故障且不保存。	• 显示不匹配图标 显示 (红色) (仅适用于不匹配的摄像头)。 • 带驻车辅助的全景监视器取消。
U1305 配置未完成	全景监视器控制单元的车辆设置未完成。 注: 仅显示当前故障且不保存。	• 在适用摄像头屏幕上显示 标记 (红色)。 • 带驻车辅助的全景监视器取消。
U1308 后摄像头 (右 & 左) 校正判断	未完成摄像头图像校正	• MOD (移动物体监测) 功能停止。 • LDW 系统停止。 • BSW 系统停止。 • 带驻车辅助的全景监视器停止。
U1309 泵输入电流判断	全景监视器从泵控制单元中检测到的电流值不正确	• LDW 系统停止。 • BSW 系统停止。
U130A 泵 ECU 判断	如果泵控制单元故障	• LDW 系统停止。 • BSW 系统停止。
U130B 后摄像头通信错误	全景监视器控制单元从后摄像头中接收到不正确的通信信号	• MOD (移动物体监测) 功能停止。 • LDW 系统停止。 • BSW 系统停止。
U1320 再编程	全景监视器控制单元的再编程未完成	带驻车辅助的全景监视器取消
U150E BCM 电路	如果 BCM 故障	带驻车辅助的全景监视器取消
U1971 声纳信息计数器诊断	全景监视器控制单元通过 CAN 通信从声纳控制单元接收到不正确信号	带驻车辅助的全景监视器取消
U1972 EPS 信息计数器诊断	全景监视器控制单元通过 CAN 通信从 EPS 控制单元接收到不正确信号	带驻车辅助的全景监视器取消
其他	当全景监视器控制单元异常时。	不允许切换至摄像头屏幕。

操作

[驻车辅助]

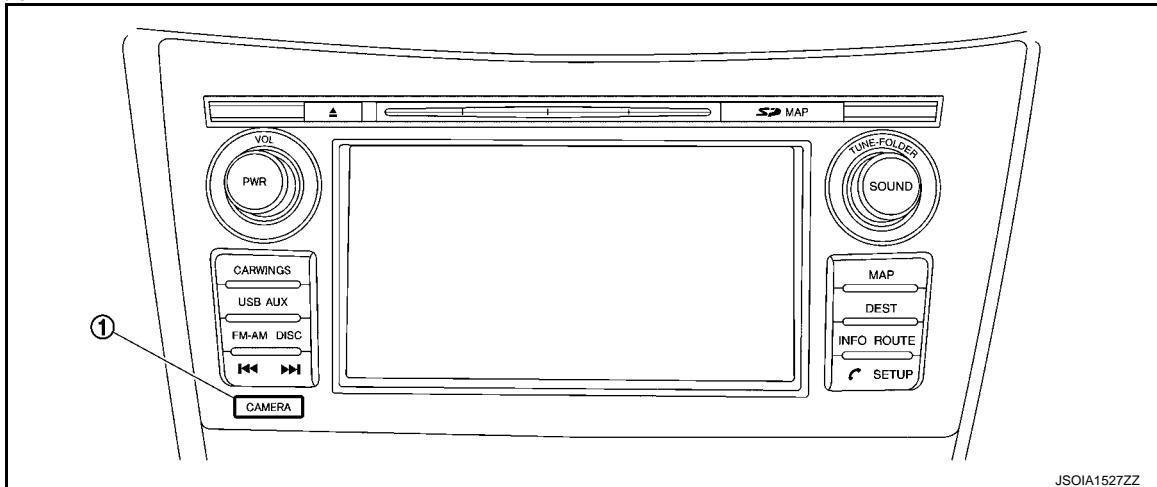
<系统说明>

操作

开关名称和功能

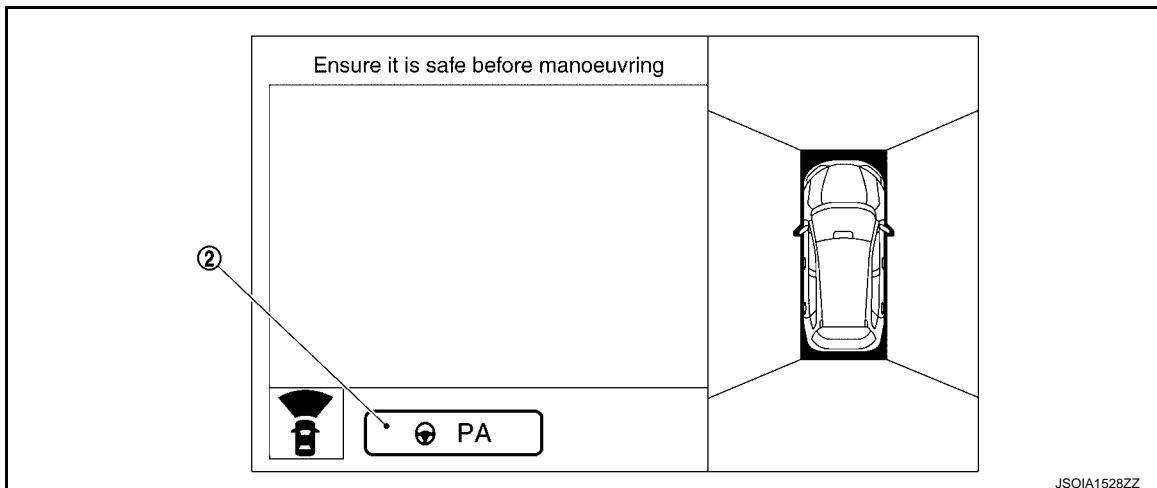
INFOID:0000000010479115

多功能开关



编号	名称	功能
①	摄像头开关	在摄像头图像画面和导航画面之间切换 AV 控制单元显示屏。

显示 1



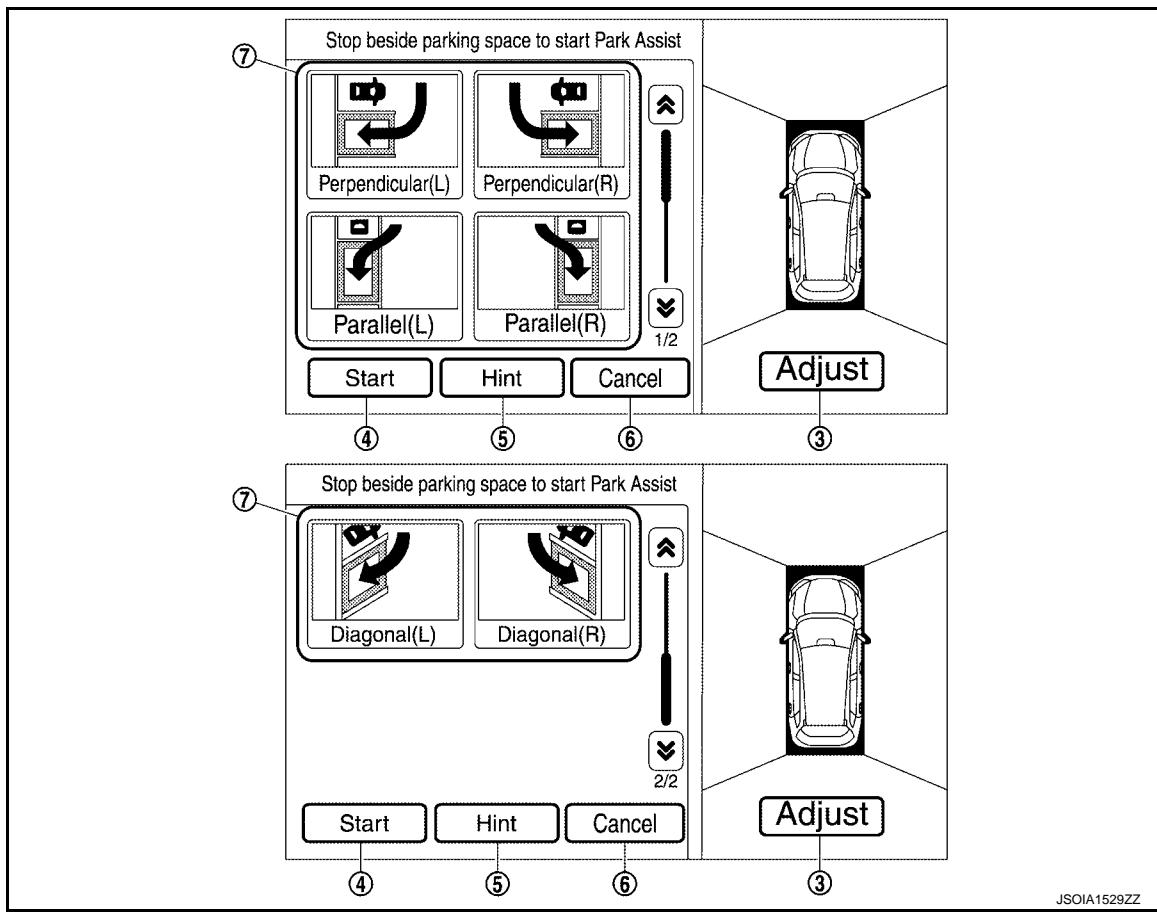
编号	名称	功能
②	PA (驻车辅助) 开关	打开带驻车辅助功能的全景监视器。

操作

[驻车辅助]

< 系统说明 >

显示 2



编号	名称	功能
③	调整开关	用于微调至驻车引导矩形位置。
④	开始开关	开始带驻车辅助的全景监视器操作。
⑤	提示开关	显示操作指南。
⑥	取消开关	结束带驻车辅助的全景监视器操作。
⑦	停车模式选择菜单	<p>根据车辆和驻车矩形的位置选择六种驻车方法。 注： 选择驻车方法后，用转向信号开关更改驻车位置的方向来使车辆朝与选定的驻车位 位置相反的方向移动。</p>

A
B
C
D
E
F
G
H
I
J
K
L
M
N

DAS

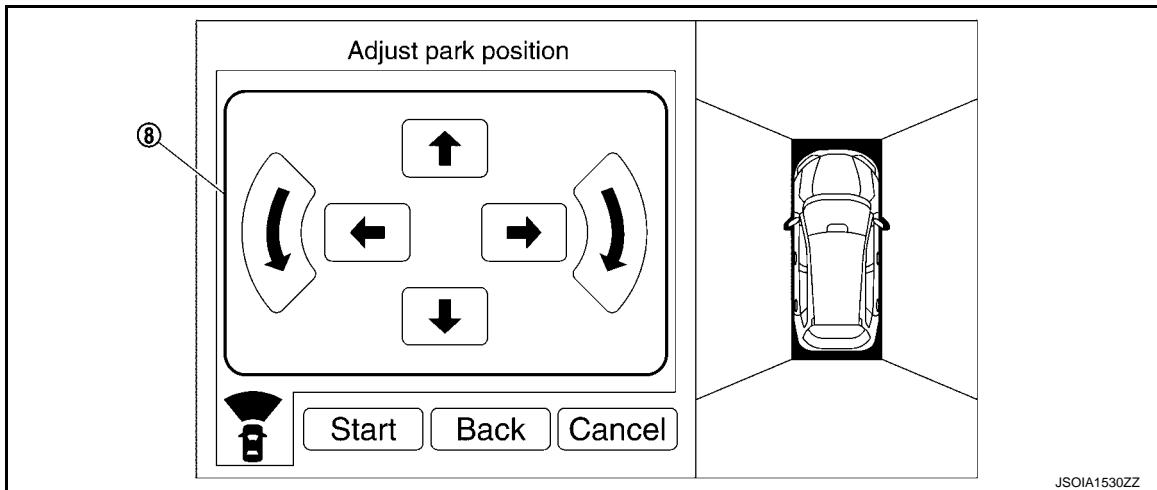
P

操作

[驻车辅助]

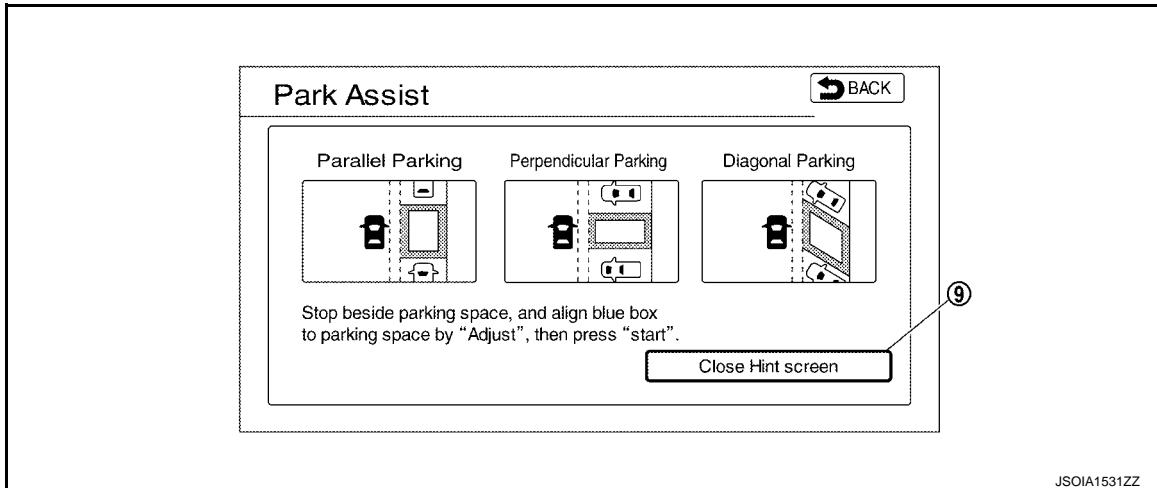
<系统说明>

显示 3



编号	名称	功能
(8)	驻车位置调整开关	用于微调至目标驻车矩形。 注： 可调整多达 70 cm (27.56 in) 左右。

显示 4

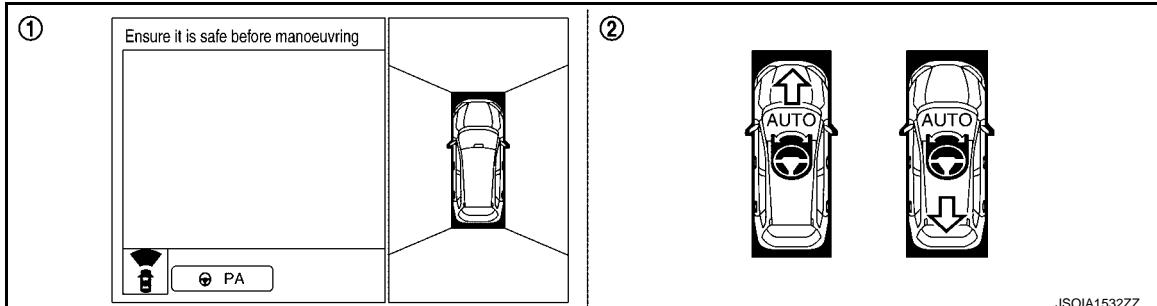


编号	名称	功能
(9)	提示关闭开关	退出操作指南。

按下各开关显示菜单

INFOID:0000000010479116

系统显示



操作

[驻车辅助]

< 系统说明 >

编号	名称	功能
①	摄像头图像屏幕	显示车辆周围区域、目标驻车矩形和其他信息。
②	自动转向状态显示	指示自动转向控制正在操作。

警告显示和语音引导

系统状态	警告 / 显示	蜂鸣器 *	音响引导
OFF	—	—	—
ON	车辆移动调整正在进行	操纵前确保其安全	—
	设置目标驻车矩形	停在停车位外面以开始驻车辅助	—
	驻车辅助开始	向前行驶	“开始驻车辅助”
	车辆开始向前移动 (当转动方向盘时)	向前行驶	“向前行驶”
	车速过快	减速	短鸣
	车辆向前移动并接近前进 / 倒车开始位置矩形	停车并选择倒档	长鸣
	车辆向后移动并接近前进 / 倒车开始位置矩形	停车并选择前进档	“选择倒档”
	车辆开始后退	向后行驶	“选择前进档”
	显示目标驻车矩形微调画面	调整驻车位置	“向后行驶”
	驻车辅助结束	驻车辅助完成	长鸣
	未选择 D 档	选择前进档	“驻车辅助完成”
	方向盘不在中间位置	使方向盘居中	“不能开始驻车辅助”
	系统故障	⚠ 驻车辅助故障	“不能开始驻车辅助”
	系统限制	驻车辅助取消	长鸣
	无法起动	驻车辅助不可用	—

*: 声纳蜂鸣器鸣响。

< 系统说明 >

操作注意事项

带驻车辅助的全景监视器的注意事项

INFOID:0000000010479117

- 带驻车辅助的全景监视器设计用于支持驾驶员在停车场的方向盘操作。其不能自动减速或避免触到物体。执行常规驻车操控时，务必注意窗外并用眼睛观察，确认四周及道路状况安全后才操控车辆。停车操控期间慢慢操作车辆。如果车辆靠近行人或车辆周围的物体，应通过制动或其他操控来避免触碰。
- 带驻车辅助的全景监视器操作时，不要触碰方向盘的轮辐。否则可能会导致手或手指受伤。确保领带、围巾等远离方向盘，因为它们可能会被卷入并导致意外事故发生。
- 行驶时不要只看屏幕。否则可能会导致发生意外事故或导致车辆触碰到周围物体。
- 当不再需要带驻车辅助的全景监视器辅助时，通过触摸屏幕上的“取消”按钮关闭系统。如果带驻车辅助的全景监视器仍然启用，方向盘可能会自动操作并可能会导致发生意外事故。
- 开始使用带驻车辅助的全景监视器前，确保有足够的空间进行驻车操控。
- 以下情况下，不要使用带驻车辅助的全景监视器。
 - 在未铺路面上。
 - 在被雪覆盖或结冰等打滑路面上。
 - 在有倾斜、凸起、路边石、轮轨等不平路面上。
 - 在机械停车设施处。
 - 当安装有轮胎链或备用轮胎时。
 - 当车辆正被牵引时。
 - 车门（包括后背门）未关闭时。

< 系统说明 >

诊断系统 (全景监视器控制单元)

CONSULT 功能

INFOID:0000000010653417

CONSULT 功能

CONSULT 通过 CAN 与全景监视器控制单元的通信来执行以下功能。

诊断模式	说明
ECU 识别	可识别全景监视器控制单元零件号。
自诊断结果	执行全景监视器控制单元诊断。分别显示当前和先前故障。
数据监控	可执行从全景监视器控制单元接收到的车辆信号的诊断。
工作支持	<ul style="list-style-type: none"> • 可执行各摄像头的校准和初始化。 • 可执行鸟瞰视图微调。 • 可执行后广域视图目标线的校准。 • 可选择警告信息语言。 • 预计的行驶路线显示可切换至 ON/OFF。 • 可执行转向角传感器的中间位置调整。 • 摄像头屏幕启动优化显示可切换至 ON/OFF。 • 可执行 LDW 和 BSW 的校准。 • 显示系统控制期间系统取消的原因
主动测试	通过从全景监视器控制单元发送驾驶信号至负载侧可进行操作检查。
配置	<ul style="list-style-type: none"> • 显示或保存写入全景监视器控制单元中的车辆规格。 • 当更换全景监视器控制单元时，可写入车辆规格。

ECU 识别

可识别全景监视器控制单元零件号。

自诊断结果

- 请参见 [AV-422, "DTC 索引"。](#)
- 在 CONSULT 自诊断中，分别显示自诊断结果和故障历史。
- 当前故障显示为“当前”。过去故障显示为“过去”。
- 如果检测到任一错误代码 [U1000] 和 [U1010]，则时间显示为“0”。如果在下一次点火开关处于 ON 位置循环时状态正常，则计数器增加 1。

冻结数据组 (FFD)

当检测到 DTC 时记录下列表车辆状态并显示在 CONSULT 上。

项目名称	显示内容
总里程 / 行程表 (km)	显示 DTC 检测时的总行驶距离 (总里程数值)。

数据监控

注：

以下表格包括不适用于本车辆的信息 (项目)。有关适用于本车辆的信息 (项目)，请参见 CONSULT 显示项目。

- 显示输入全景监视器控制单元的下列表车辆信号状态。
- 对于各信号，可以与系统识别的状态对比实际信号。

A

B

C

D

E

F

G

H

I

J

K

L

M

N

P

DAS

显示项目	备注
转向角传感器信号 [ON/OFF]	从转向角传感器上接收的转向角信号接收状态切换至 ON/OFF。
倒档信号 [ON/OFF]	从 AV 控制单元接收到的倒档信号接收状态显示为 ON/OFF。
车速信号 [ON/OFF]	从 ABS 执行器和电气单元 (控制单元) 接收到的车速信号接收状态显示为 ON/OFF。

诊断系统 (全景监视器控制单元)

[驻车辅助]

< 系统说明 >

显示项目	备注
摄像头开关信号 [ON/OFF]	从 AV 控制单元接收到的摄像头开关信号接收状态显示为 ON/OFF。
摄像头 OFF 信号 [ON/OFF]	从 AV 控制单元接收到的摄像头 OFF 信号接收状态显示为 ON/OFF。
转向角传感器类型 [完全]	显示转向角传感器的输入类型。 注： 对于本车，则显示“完全”。
转向机速比类型 [类型 0]	显示转向机速比类型。 注： 对于本车，则显示“类型 0”。
方向盘位置 [LHD]	显示方向盘位置。 注： 对于本车，则显示“LHD”。
后摄像头图像信号 [OK/NG]	通过 OK/NG 实时显示后摄像头图像信号的输入状态。
清洗器开关 [OFF]	指示清洗器开关信号输入的 [On/Off] 状态。 注： 对于本车，则显示“OFF”。
后摄像头通信状态 [OK/NG]	通过 OK/NG 实时显示后摄像头的通信状态。
后摄像头通信线 [OK/NG]	通过 OK/NG 实时显示后摄像头的通信线路状态。
前摄像头图像信号 [OK/NG]	通过 OK/NG 实时显示前摄像头图像信号的输入状态。
驾驶员侧摄像头图像信号 [OK/NG]	通过 OK/NG 实时显示左侧摄像头图像信号的输入状态。
乘客侧摄像头图像信号 [OK/NG]	通过 OK/NG 实时显示右侧摄像头图像信号的输入状态。
泵通信状态 [OK/NG]	通过 OK/NG 实时显示泵控制单元的通信状态。
照明 [ON/OFF]	从 BCM 接收到的变暗信号接收状态显示为 ON/OFF。
ITS 开关 1 [ON/OFF]	指示全景监视器控制单元中显示的警告系统开关的状态。
ITS 开关 1 指示灯 [OFF]	指示警告系统开关指示灯输出的状态。 注： 对于本车，则显示“OFF”。
转向信号 [ON/OFF]	指示转向信号输入的 [On/Off] 状态。
ITS 开关 2 [无设置]	指示全景监视器控制单元中显示的警告系统开关的状态。 注： 对于本车，则显示“无设置”。
ITS 开关 2 指示灯 [无设置]	指示警告系统开关指示灯输出的状态。 注： 对于本车，则显示“无设置”。
车速 [km/h]	显示来自 ABS 执行器和电气单元 (控制单元) 的车速。
怠速停止状态 [ON/OFF]	显示从 ECM 接收到的停车 / 起动状态。 注： 对于本车，则显示“OFF”。

诊断系统 (全景监视器控制单元)

[驻车辅助]

< 系统说明 >

显示项目	备注
拖车挂接装置开关 [ON/OFF]	显示被牵引车辆的连接状态。
转向角度 [x]	显示从转向角传感器接收到的转向角。

工作支持

显示项目	备注
不可见区域提醒	可以进行不可视区域提醒的 ON/OFF 设定。
后广域视图固定引导线修正	可改变后广域视图引导线的位置。
预计的行驶路线显示	可以进行预计的行驶路线的 ON/OFF 设定。
初始化摄像头图像校准	校准可初始化为出厂装运状态。 注： 可执行因摄像头安装位置未对准所需的摄像头图像校准。
转向角传感器调整	可以调整和注册转向角传感器中间位置。 注意： 对于 VDC 车型，在 ABS 执行器控制单元侧调节转向角传感器的中间位置。请参见 BRC-97." 工作步骤 " 。
校正摄像头图像 (前摄像头)	执行前摄像头校准。 注： 可执行因摄像头安装位置未对准所需的摄像头图像校准。
校正摄像头图像 (乘客侧摄像头)	执行右侧摄像头校正。 注： 可执行因摄像头安装位置未对准所需的摄像头图像校准。
校正摄像头图像 (驾驶侧摄像头)	进行左侧摄像头校正。 注： 可执行因摄像头安装位置未对准所需的摄像头图像校准。
校正摄像头图像 (后摄像头)	进行后摄像头校正。 注： 可执行因摄像头安装位置未对准所需的摄像头图像校准。
鸟瞰视图微调	可进行各摄像头之间差别的确认和调整。 摄像头校准的微调功能可检查和调整各摄像头之间的差异。
警告消息语言选择	可以选择摄像头图像显示的警告信息语言。 [英语、西班牙语、法语、荷兰语、德语、意大利语、葡萄牙语、俄语、日语、中文 1 (繁体中文) 、中文 2 (简体中文) 、韩语]
后摄像头 ITS	可执行 LDW/BSW 的校正。
LDW 取消的原因	显示 LDW 系统控制期间系统自动取消的原因。
BSW 取消的原因	显示 BSW 系统控制期间系统自动取消的原因。
IPA 取消的原因	显示带驻车辅助系统的全景监视器控制期间发生自动系统取消的原因。

注：

- 最多显示 5 次取消 (系统取消) 的原因。
- 显示的取消原因显示点火开关 ON/OFF 次数达到 254。如果超过 254，它就会停留在 254。再次检测到取消原因时，则恢复为 0。

LDW/BSW 取消的显示项目

取消的原因	说明
后摄像头弄脏	后摄像头镜头弄脏。
行李箱打开	行李箱盖打开。
拖车挂接装置 ON	拖车 (通过连接拖车)。
后摄像头通信错误	全景监视器控制单元和后摄像头之间的通信错误。

诊断系统 (全景监视器控制单元)

[驻车辅助]

< 系统说明 >

清洗液液位低	清洗液液位低。
温度过低 (吹气清洁)	环境温度降低至 -20 °C (-4 °F) 或以下。
温度过低 (清洗清洁)	环境温度降低至 -20 °C (-4 °F) 或以下。
摄像头角度错误	后摄像头的安装不正确。
泵控制单元通信错误	全景监视器控制单元和泵控制单元之间的通信错误。
摄像头图像错误	摄像头图像信号故障。
无记录	—

显示带驻车辅助的全景监视器取消原因的项目

注 :

- 最多显示 5 次取消 (系统取消) 的原因。
- 显示的取消原因显示点火开关 ON/OFF 次数达到 254。如果超过 254，它就会停留在 254。再次检测到取消原因时，则恢复为 0。

取消的原因	说明
转向传感器电路	在转向角传感器中检测到故障。
行李箱打开	后背门打开。
被牵引的车辆	连接牵引车辆。
VDC 电路	VDC 检测到故障。
汽车速度不匹配	在车速信号中检测到故障。
声纳电路	出现过声纳控制单元故障。
CAN 通信错误	不能接收到全景监视器控制单元所需的 CAN 通信信号。
BCM 电路	BCM 检测到故障。
ESP 电路	EPS 控制单元检测到故障。
CVT 电路	TCM 检测到故障。
ECM 电路	ECM 检测到故障。
车门打开	车门打开。
VDC OFF	按下 VDC OFF 开关。
档位	检测到非指定档位。
无记录	—

主动测试

注意 :

- 切勿在驾驶车辆的过程中执行“主动测试”。
- 显示以下系统故障时，不能执行“主动测试”。
 - LDW
 - BSW
- 将选档杆移至“P”档，然后执行测试。

测试项目	说明
左侧 LED 指示灯	左侧 BSW 指示灯可根据需要执行 ON/OFF 操作。
右侧 LED 指示灯	右侧 BSW 指示灯可根据需要执行 ON/OFF 操作。
清洗器启动	摄像头清洗器可按需执行 ON/OFF 操作。
空气启动	摄像头鼓风机可按需执行 ON/OFF 操作。
空气和清洗器启动	摄像头鼓风机和清洗器可按需执行 ON/OFF 操作。

诊断系统 (全景监视器控制单元)

[驻车辅助]

< 系统说明 >

左侧 LED 指示灯

测试项目	操作	说明	左侧 BSW 指示灯
左侧 LED 指示灯	Off	停止发送以下左侧 BSW 指示灯信号以结束测试	OFF
	On	将左侧 BSW 指示灯信号发送至 BSW 指示灯	ON

右侧 LED 指示灯

测试项目	操作	说明	右侧 BSW 指示灯
右侧 LED 指示灯	Off	停止发送以下右侧 BSW 指示灯信号以结束测试	OFF
	On	将右侧 BSW 指示灯信号发送至 BSW 指示灯	ON

清洗器启动

测试项目	操作	说明	后摄像头清洗器
清洗器启动	Off	停止发送以下后摄像头清洗器信号以结束测试	OFF
	On	通过通信线将后摄像头清洗器信号发送至泵控制单元	ON

注：

测试只能在行李箱盖关闭时进行。 (行李箱灯开关 OFF。)

空气启动

测试项目	操作	说明	后摄像头空气鼓风机
空气启动	Off	停止发送以下后摄像头气流信号以结束测试	OFF
	On	通过通信线将后摄像头气流信号发送至泵控制单元	ON

注：

测试只能在行李箱盖关闭时进行。 (行李箱灯开关 OFF。)

空气和清洗器启动

测试项目	操作	说明	后摄像头鼓风机和清洗器
空气和清洗器启动	Off	停止发送以下后摄像头气流 / 清洗器信号以结束测试	OFF
	On	通过通信线将后摄像头气流 / 清洗器信号发送至泵控制单元	ON

注：

测试只能在行李箱盖关闭时进行。 (行李箱灯开关 OFF。)

配置

配置包括以下功能。

功能	说明
读取 / 写入配置	更换 ECU 前 允许读取写入全景监视器控制单元的车辆规格，以将规格保存在 CONSULT 中。
	更换 ECU 后 允许将保存在 CONSULT 中的车辆信息写入全景监视器控制单元。
手动配置	允许将车辆规格手动写入全景监视器控制单元。