

BSD盲点监测系统使用说明书

前言

非常感谢您购买我司微波盲区监测系统！本产品适合所有常规车型，在使用本产品之前，请您仔细阅读本产品手册，以便做到正确安装和拆卸。我们将竭诚为您提供更好的产品和服务！

一、物品清单

编号	物品名称	数量	实物图片
1	微波传感器	2个	
2	BSD主线束	1条	
3	LED灯	2个	
4	蜂鸣器	1个	
5	安装调节架	2个	
6	3M胶	3块	
7	扎带	1扎	
8	角度尺	1个	
9	说明书	1本	

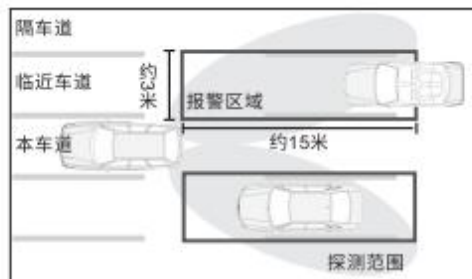
二、功能介绍

2.1 工作原理

本产品采用最新24GHz毫米波雷达技术，运用超算技术，对在高速行驶中的数据进行超算，准确探测车辆左右侧后方高速接近的车辆的距离，对在变道中的后视镜视野盲区的车辆进行实时探测，当有车辆处于危险盲区时，系统通过蜂鸣器和LED声光报警，及时通知司机采取必要的措施，避免事故的发生。

本传感器对静止的物体不做预警反应，只有相对距离缩小时，才会报警。在开车前进的过程中，不会对路旁的隔离带、绿化带等做出报警反应。

2.2 功能介绍



2.2.1 正常行驶时，如左侧有车接近，左边LED灯亮，右边有车接近，右边LED灯亮。此状态下蜂鸣器不报警。

2.2.2 打左转向灯，如左侧有车接近，则左LED灯闪烁，同时蜂鸣器报警。

2.2.3 打右转向灯，如右侧有车接近，则右LED灯闪烁，同时蜂鸣器报警。

2.2.4 倒车时，RCTA功能启动，若后方车以超过8公里/小时的相对速度靠近，则报警。低于此速度，则不报警。

2.3 产品特点

2.3.1 盲区探测，变道辅助。

2.3.2 声光报警，防撞预警。

2.3.3 线材接口自锁设计，低功耗适合长期通电工作。

2.3.4 带RCTA倒车预警功能。

三、产品规格

3.1 产品尺寸

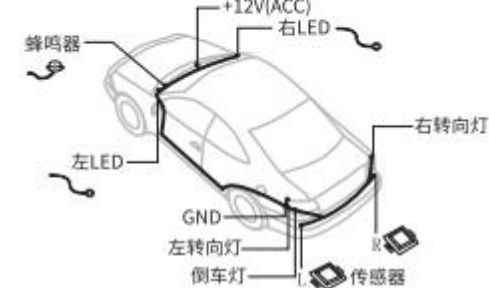
编号	名称	尺寸	备注
1	微波传感器	83×50.5×24.5mm	
2	蜂鸣器	Φ42×16mm	
3	LED灯	Φ24.5×7mm	

3.2 技术参数

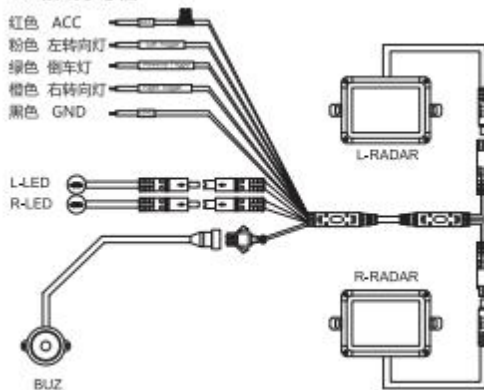
编号	项目	技术参数
1	工作电压	DC9V-DC40V
2	工作电流	<120mA
3	蜂鸣器报警分贝	80~100dB
4	传感器工作频率	24GHz
5	最大探测范围	卡车: 0.3m~15m 汽车: 0.3m~15m 摩托车: 0.3m~15m 行人: 0.3m~10m
6	探测速度范围	1km/h~120km/h
7	报警方式	报警方式1: LED常亮 报警方式2: LED闪烁+蜂鸣
8	水平测距角度	52°
9	工作温度	-20°C~+70°C
10	存储温度	-30°C~+80°C

四、产品安装

4.1 产品安装示意图



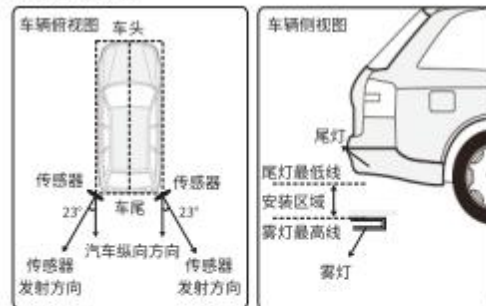
4.2 接线示意图



4.3 安装操作注意事项

- 4.3.1 安装前请松脱汽车电瓶负极。
- 4.3.2 拆卸连接器时，请勿用力拉线束，否则可能会损伤线束，插入连接连接器时，应插至切实扣紧为止(有扣紧声)。
- 4.3.3 应将布置线束用扎线带固定在汽车的线束上，使其不下垂、无异响，并切除线束扎线带终端的多余部分。
- 4.3.4 拆卸及安装请严格按照安装车辆维修手册的相关要求操作，尽可能避免损坏部品，如不慎损坏，请及时更换相应部品。
- 4.4 微波传感器布置要求
- 4.4.1 微波传感器（信号发射面）只能穿透塑料保险杠外壳。
- 4.4.2 微波传感器（信号发射面）正前方不能有金属干扰。
- 4.4.3 请勿将微波传感器（信号发射面）正对荧光灯安装。

4.5 传感器安装



两个传感器分别安装在车身尾部的左、右两角部位，在保险杠内

传感器安装的高度应在尾灯最低线和雾灯最高线之间



安装尺使用示范：安装尺与车身平行

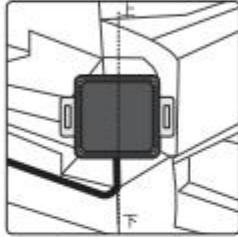
安装传感器：可借助安装尺进行安装

注意：请严格按照图示正确方向安装



固定传感器时,使金属背面紧贴支架的安装面上,保持传感器两侧边与地面垂直

保证连接线垂直向下,传感器安装成功如图所示(左侧同上安装即可)



传感器正确安装方法细节图(正确摆放方向)

注意：请严格按照正确走线安装方式安装

传感器错误安装示范



支架安装的位置最好离上沿距离大于30mm,传感器表面距离腔体口的深度小于10mm



错误安装示范：安装太深



错误安装示范：太靠近上沿

注意：传感器的前面不能有金属物体遮挡

传感器错误安装示范



错误示范：金属标贴离传感器安装处距离太近,传感器信号会受到干扰



错误示范：倒车雷达探头与传感器重叠安装,传感器信号会受到干扰



错误示范：传感器线束对传感器信号有影响

注意：传感器的前面不能有金属物体遮挡

4.5.1 本系统传感器要求安装在汽车后保险杠内金属保险杠外圆弧处,角度25°,高度范围35-80厘米。注意传感器的安装方向,两耳朵水平方向,引线朝下。千万不能装错方向,否则会发生误报。

4.6 将传感器线材穿过保险杠处空位,接入到控制盒,控制盒放在尾箱左边。

4.7 按照电源线上的线材标注,分别将ACC,左转向灯,右转向灯,倒车灯线,地线接到车上对应的电源处。

4.8 将主线束沿着左边布线到驾驶室中控台,将左右LED灯和蜂鸣器安装好

4.8.1 将LED灯安装在汽车内部左右A柱上。



4.8.2 蜂鸣器粘贴在主驾驶中控台内部,确保有声音输出。其他布线可以参考安装整体示意图常规安装。



五、系统调试

5.1 车辆零部件还原

5.1.1 安装状况的确认

- (1)在通电前,先确认布线和安装是否有异常。
- (2)特别检查对车辆线束是否有不适当的按压、拉伸、卡住等现象。

5.1.2 恢复电源

- (1)连接蓄电池(-)负极端子,确保车辆功能正常工作。
- (2)如有异常现象发生,请检查线束安装是否正确。

5.2 通电测试

- 5.2.1.启动汽车,ACC上电后,安装于汽车A柱上的左边和右边的LED灯会同时常亮2秒钟后熄灭,同时蜂鸣器会叫一声,表示系统已经上电完成,系统立即进入环境适应检测,5-8秒后即可进入工作状态。



5.2 系统进入工作状态后,对汽车后两侧方盲区(覆盖两侧车道,长度方向约15米)进行探测。
按照2.2的功能介绍,让副手在侧后由远靠近走过来,测试LED灯和蜂鸣器的工作情况。

5.3 全部功能测试正常后,将拆卸下来的汽车部件、保险杠等全部复原装好。

六、使用注意事项

6.1 在下列情况下,微波传感器可能无法检测到目标物体或难以检测目标物体。

- 车辆位于相邻车道后方盲区,但车辆不靠近
 - 车辆以几乎相同的速度在您的车旁行驶较长时间
 - 对向接近的车辆
 - 车辆所处的相邻车道极宽,雷达传感器的检测区域设定为高速公路道路宽度
- 在下列情况相下,可能不会激活系统警报信号灯和警示音或可能延迟。
- 车辆从两车道外变至相邻车道时
 - 在陡坡上行驶时
 - 传过山丘或山道顶点时
 - 转弯半径较小(在交叉路口急转弯)时
 - 行驶车道和相邻车道之间存在高度差时

警告

进行实际车道变更前,务必目视检查周围区域:
该系统仅设计用来帮助您检查变道时后方的车辆。由于系统操作的某些限制,即使车辆已经处于相邻车道,盲区辅助系统警报信号灯也可能不闪烁或可能延迟闪烁。总是将查看后方作为驾驶员的责任。

6.2 如果道路宽度较窄,可能检测到两车道的车辆。

6.3 .BSD系统警报信号灯可能根据路上或路边静止物体(如护栏/混凝土墙壁、隧道、绿化带等)的反应打开。



七、一般故障排除

编号	项目	原因	解决办法
1	LED不亮	线束接插松脱或漏接	检查所有线束,确保已接插上
		LED损坏	更换LED
2	左右LED报警相反	左右LED灯线与BSD主线束左右连接接反	对调左LED线束和右LED线束与BSD主线束连接
3	蜂鸣器不报警	线束接插松脱或漏接	检查所有线束,确保已接插上
		蜂鸣器损坏	更换蜂鸣器

八、声明

本产品只是辅助司机行车和变道,在实际使用中,司机务必严格按照交通法规驾驶,对于司机开车不慎引起的交通事故,本公司概不负责。

深圳市世博科技有限公司

地址: 深圳市龙华新区龙华办事处工业东路利金城科技工业园三栋六楼

电话: 0755-83161293 传真: 0755-23040561

