

環景系統說明書

品名：汽車安卓導航一體機 廠牌：方易通

環景系統僅適用於環景一體機，請跟廠家確認購買產品是否為環景一體機，一般規格主機沒辦法安裝環景系統，環景系統是透過主機板上的鏡頭辨識晶片整合環景畫面，因此要安裝環景鏡頭，只能更換環景一體機才能安裝。

沿用原廠環景鏡頭的車款，大多數使用一般主機而非環景一體機，並不適用此說明書。部分豐田車系的原廠環景系統是透過方易通環景一體機的程式打開，

部分功能不能使用，例如：轉向啟動、錄影功能。

目錄

1、	環景常識.....	2
1.1	鏡頭安裝.....	2
1.2	環景應用.....	3
1.3	鏡頭校正.....	3
1.4	環景系統介紹.....	6
1.5	聲控指令.....	9

1、環景常識

360環景系統（或稱360度全景輔助系統）是一種利用車身四周（前、後、左右）多個廣角攝影鏡頭，將影像拼接後，在車內螢幕上顯示鳥瞰視角，提供車輛周圍360度無死角視野的汽車輔助駕駛系統。它能顯著提高在狹窄空間（如停車場、巷弄）中的駕駛安全性與便利性，幫助駕駛者更精確地判斷車輛與障礙物的距離，減少碰撞風險並降低停車壓力。

環景系統可以錄影不能錄音，只能看影像畫面，沒有盲區偵測警告。四顆環景鏡頭都要插上才能顯示畫面。

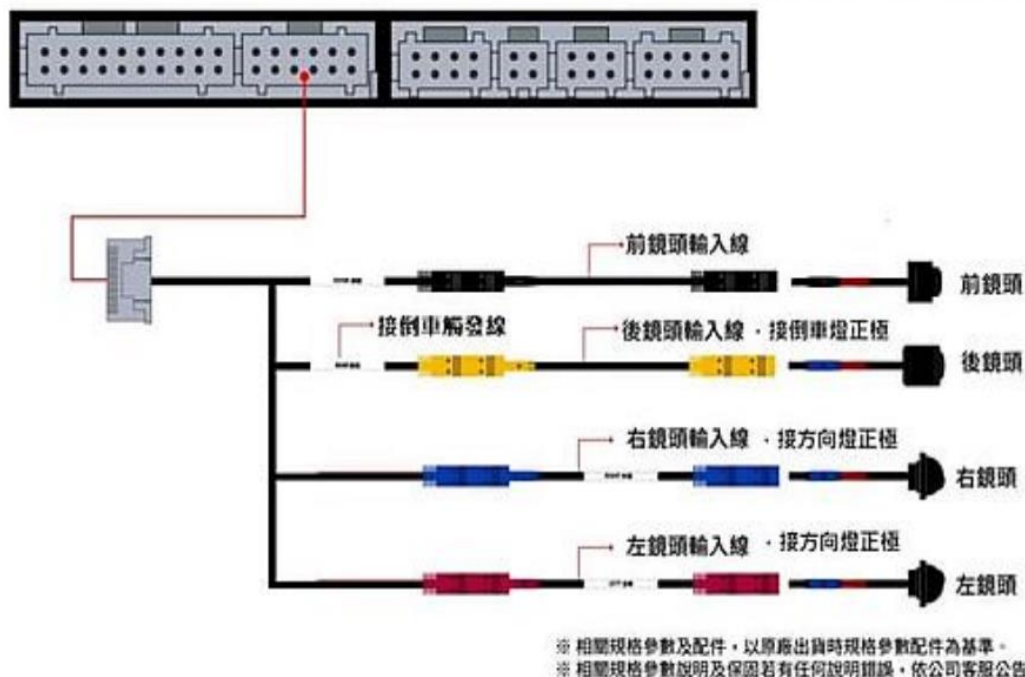
1.1 鏡頭安裝

在車輛的前、後、左、右四個位置，通常是前格柵、後方牌照上方、左右後視鏡下方，安裝廣角攝影鏡頭。



環景鏡頭走線圖

產品基於走線問題可能因車款而有所不同，建議由協求專業技師安裝以確保產品正常運作。



1.2 環景應用

工廠設置→切換倒車攝像頭→內置360→拉出上方按鍵→按火箭圖標(Clean memory)→按電源圖標(重啟)，才能出現360環景系統，360環景模式下一般倒車鏡頭不能使用，原廠的倒車也不能使用，一定要用360環景四錄鏡頭，倒車也只能使用環景的倒車，若想先不安裝環景鏡頭，請選默認模式。

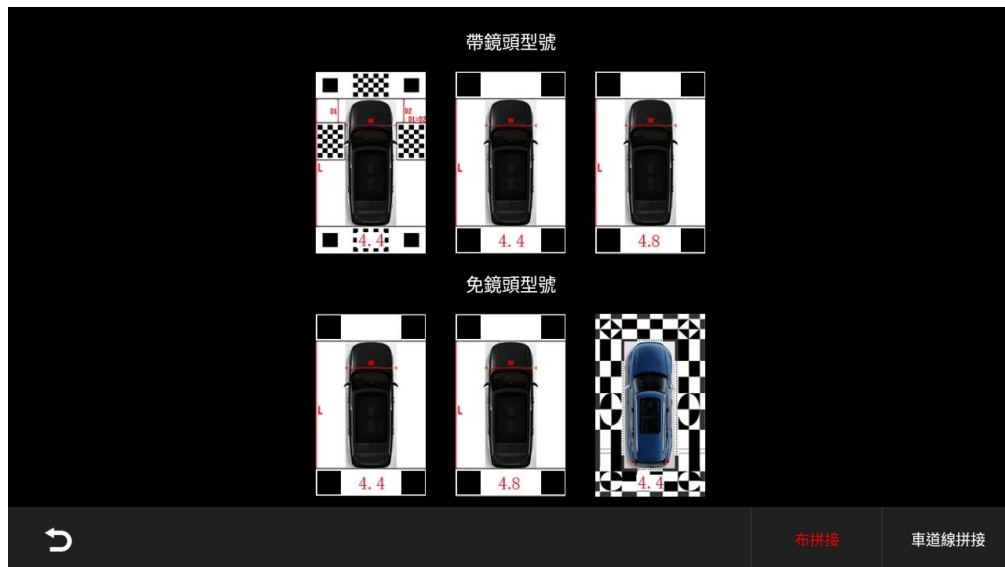


1.3 鏡頭校正

一、調校工具準備及注意事項：

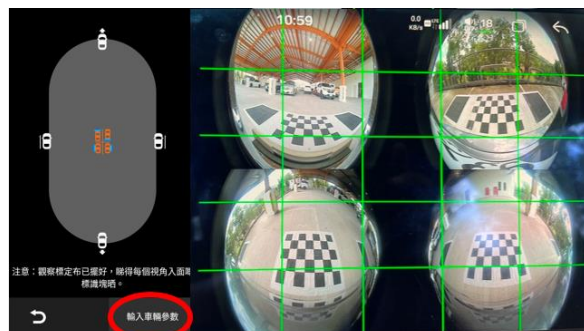
3D全景拼接調試說明

1. 標定布；前後尺寸4x1.2m；左右1.2x1.6m；（手動拼接左右標定布可以不用）
2. 卷尺2~4把；量程可測量7.5M（含）以上。
3. 場地要求：長12 m / 寬6 m以上空曠且地面要相對平衡（不能在斜坡，地面不平地方）
4. 環境要求：日常亮度調節為最佳，地面有水會影響拼接。
5. 調試要求：在較准移動游標點步驟時，車上人員適合1-2人為最佳，且較正過程中人員不要上下車（上下車時，車內重量改變，汽車會上下沉浮，描點會有很大誤差）
6. 請使用布校正，車道線校正需要激活碼不建議使用。



1. 選定校正布

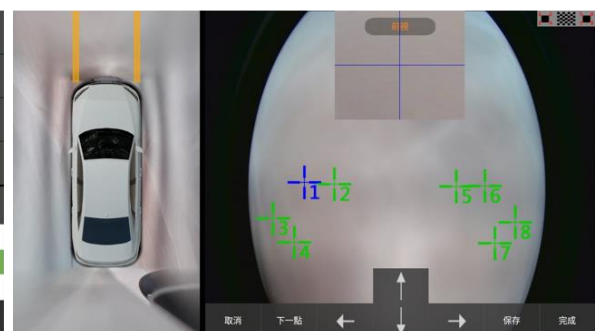
帶鏡頭型號：



1. 大概對齊方格，點輸入參數



2. 開始量測車長跟一些車輛的參數，右下角輸入鏡頭參數，最後按下開始拼接。



3. 自動校正「失敗」，你看一下四個「布哪個沒有被自動抓點」，沒辦法辨識的那塊調整布，請「調整一下布」就可以自動抓到，不需要手動找點校正。非必要才要手動，這程序基本上都會很快的自動校正完成。

免鏡頭型號：



1.大概對齊方格，點輸入參數

*車長	*車寬	車高	7	8	9
480	180	150			
軸距	前軸距	後懸	4	5	6
260	160	80			
後視鏡-車頭	車尾-後標定布	前標定布	1	2	3
170	0	0			
前攝像頭	後攝像頭	左攝像頭	右攝像頭	Backspace	
50	70	100	100		
偏移	0	0	0	0	

注意:帶*號項為必填項(單位:cm)

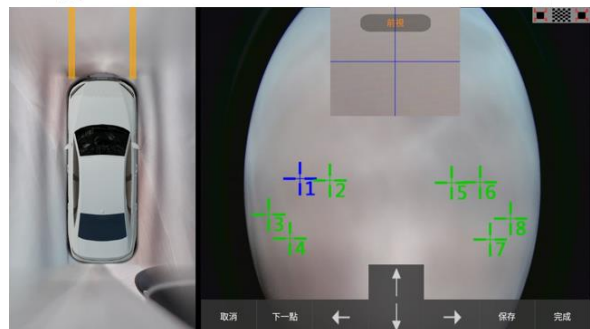
開始拼接

2.開始量測車長跟一些車輛的參數，右下角不用輸入鏡頭參數，系統自動判斷，最後按下開始拼接。

*車長	*車寬	車高	7	8	9
480	180	150			
軸距	前軸距	後懸	4	5	6
260	160	80			
後視鏡-車頭	車尾-後標定布	前標定布	1	2	3
170	0	0			
前攝像頭	後攝像頭	左攝像頭	右攝像頭	*鏡頭型號	
50	70	100	100	1002_2053_1080p	
偏移	0	0	0	1002A_2053_1080p	

注意:帶*號項為必填項(單位:cm)

開始拼接



3.自動校正「失敗」，你看一下四個「布哪個沒有被自動抓點」，沒辦法辨識的那塊調整布，請「調整一下布」就可以自動抓到，不需要手動找點校正。非必要才要手動，這程序基本上都會很快的自動校正完成。

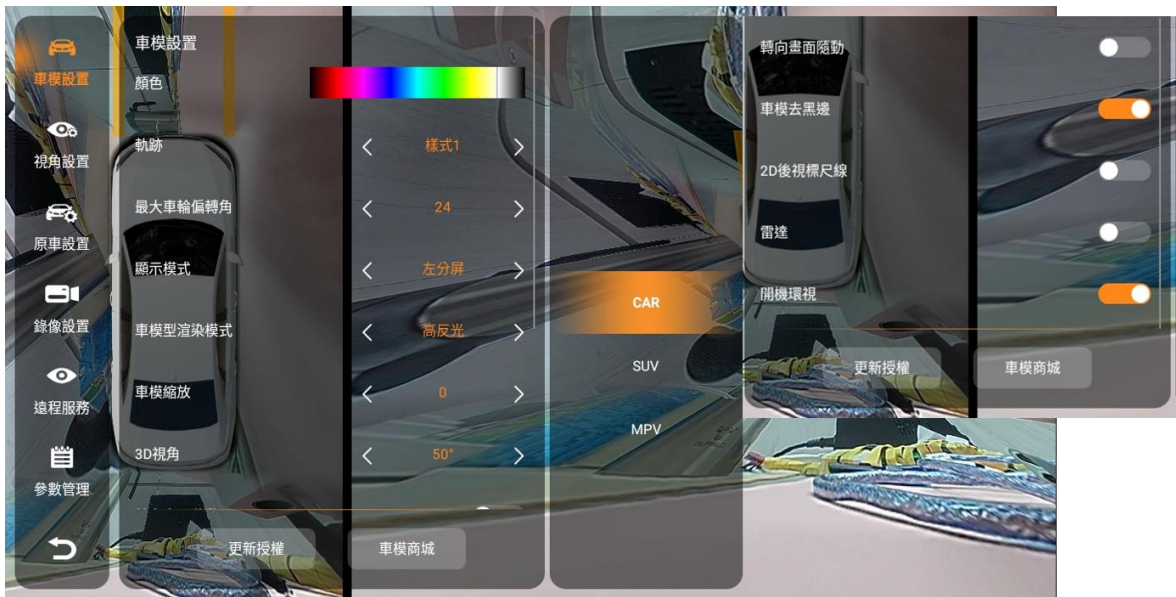
	Captain	Car width	Car height	7	8	9
A	536	B	171	F	180	
	Wheelbase		Front track		Back suspension	
G	286	M	150	H	92	
	Rearview Mirror-Head	Rear-Back calibration cloth	Front-Front calibration cloth			
E	150	D	35	C	35	
	Front camera	Rear camera	Left camera	Right camera	Lens type	
Height	J	70	L	100	K	110
Offset	0	0	0	0	6048_1335	
					6048_2053	
					6048_2239	

Note: Items with * are required(unit:cm)

Start stitch

依照圖片輸入測量到的數據

1.4 環景系統介紹



環景程式的車模變成透明右下角的LOGO多點幾下就恢復正常了。

車模商城：需要先連網，才能使用，車模商城可下載各品牌車模，如果沒找到你的車模，先更新車模商城後再進去車模商城看看，如果還是沒有，代表官方未上架這款車模，只能找相似的车模替代了。

顏色：更改車模顏色。

軌跡：顯示車模軌跡。

顯示模式：切換車模左右邊顯示。

車模型渲染：更換車模型的材質。

車模縮放：縮放車模。

3D 視角：3D 畫面下車模顯示的角度。

車模去黑邊：車模周圍陰影去除。

2D 後視標尺線：顯示後視尺標線。

雷達：開啟雷達圖。

開機環視：開機啟動環景畫面。



視角設置；對右方全景圖的畫面進行放大縮小調整,可調整前視、後視、左視、右視的2D/3D畫面做角度及大小調整。※非必要不要動這項設定。



原車設置：

車牌號碼：設置車模車牌號碼。

轉向啟動：打方向燈時開啟環景畫面。

轉向速度超過30km/h畫中畫觸發：打方向燈速度超過30km/h開啟環景畫面。

雙閃啟動：雙閃開啟環景畫面。

雷達啟動：雷達開啟環景畫面。

打開車門啟動：打開車門開啟環景畫面。

速度降到20km/h啟動：速度降到20km/h開啟環景畫面。

速度升到30km/h關閉：速度升到30km/h關閉環景畫面。

非倒車画中画觸發：非倒車時自動打開環景子母畫面。

非倒車隱藏軌跡：沒打倒車時隱藏軌跡。

輸出延時 0s：環景子母畫面延時出現。

速度：顯示速度浮動按鈕。

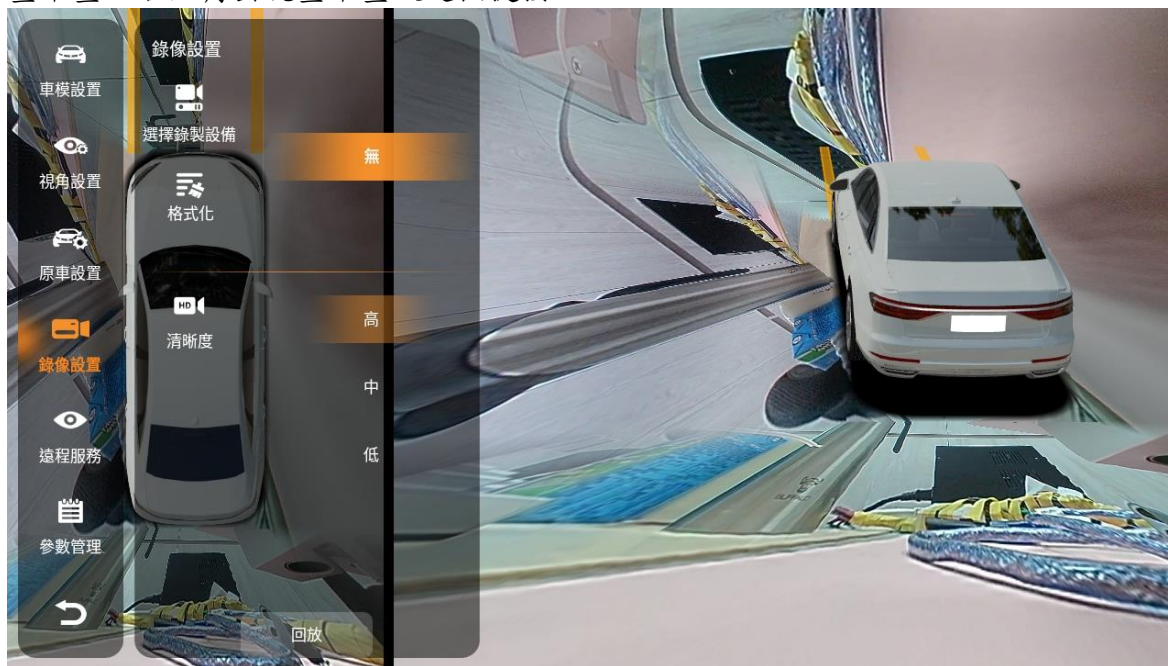
後臺撥放：背景撥放。

顯示浮動按鈕：首頁出現環景浮動按鈕。

色彩設置：右上角出現整體畫面色彩調整快捷按鈕。

圖像調整：右上角出現圖像微調快捷按鈕。

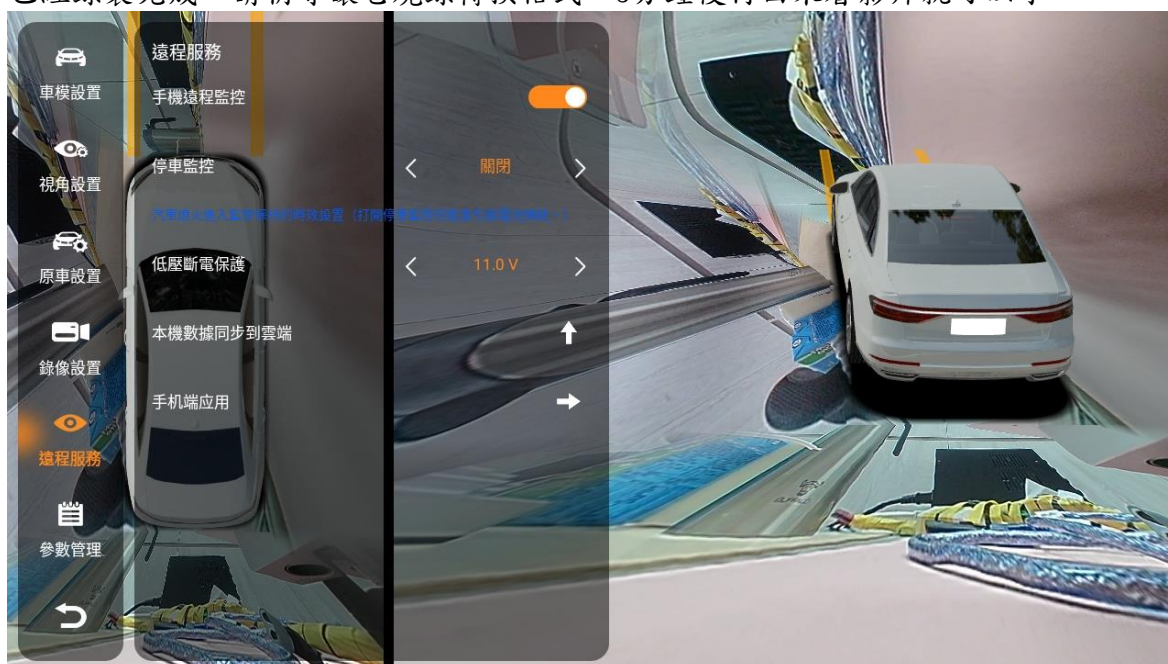
畫中畫：右上角出現畫中畫設定快捷按鈕。



錄像設置：

更換錄影存放位置, 格式化隨身碟, 調整錄影清晰度, 請不要使用超過128G的隨身碟儲存影像, 會造成當機或無法開機的情形。

環景影片是無法錄製聲音、四顆同時一起顯示, 沒有單獨畫面, 有時無法在車機觀看影片, 出現【不支援的文件】顯示影片尚未錄製完成, 雖然出現MP4, 不代表影片已經錄製完成, 請稍等讓它燒錄轉換格式, 5分鐘後再回來看影片就可以了。



遠程服務

非常吃汽車的電池，不建議使用該功能，手機遠端監控的應用須要付費激活碼開通才能激活。



參數管理

拼接：需要用到拼接布，使3D畫面更完整。

導入/出參數：更換同規格主機，需自備隨身碟，將舊主機導出參數到隨身碟後，再導入參數到新的主機。

恢復默認：若鏡頭畫面出現條紋，或是參數導入錯誤，優先使用恢復默認，出現是否保存校準點時請選取消。

設備信息：此設備的QR碼。

1.5 聲控指令

打開360、打開前視、打開後視、打開左視、打開右視。