

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.....	9
1.5	聲控指令.....	11

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。

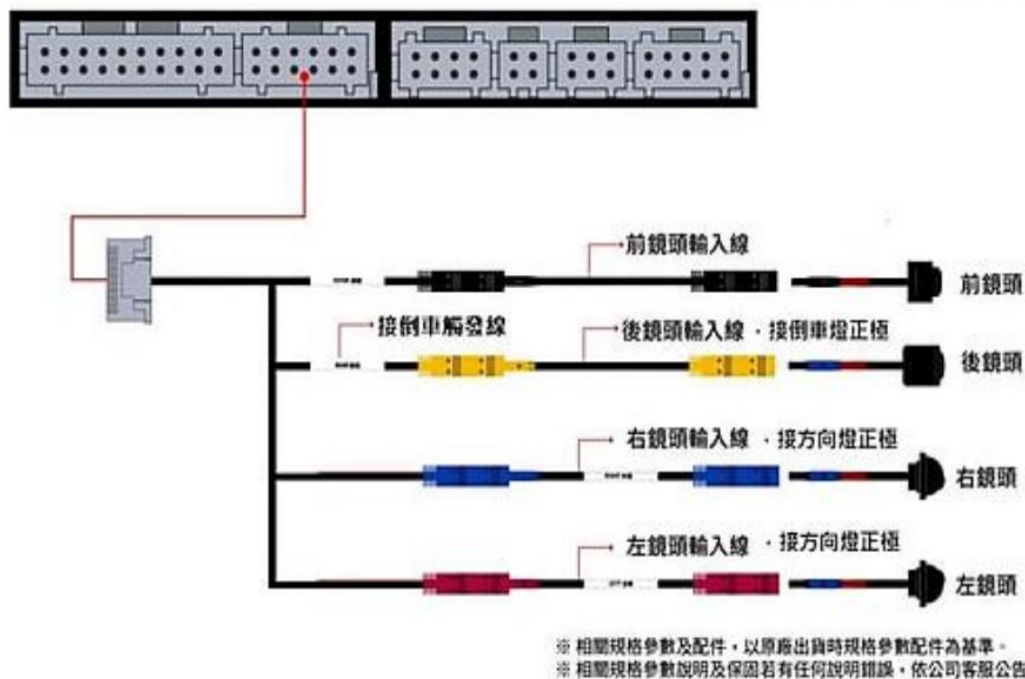
1.1 鏡頭安裝

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

系統透過智慧成像技術，將各個鏡頭捕捉到的魚眼影像進行校正和無縫拼接，生成一張以車輛為中心的360度鳥瞰虛擬畫面。環景影像是系統合成的，調整過程系統的合成角

度，會有一些陰影，屬於正常現象，畫面的車模也不可能百分百跟你車子的顯示距離完全一樣，大概會有20-30cm的落差，沒有任何一家廠商敢說環景畫面距離跟車子完全一樣的，而環景畫面扭曲，是鏡頭特性，以車子為中心點，愈遠的距離變形量愈大



- 1 支持攝像頭拼接：參數管理→拼接→支持攝像頭拼接→選擇自己的調適布，進行環景畫面拼接一定要使用校正布，選擇你購買的校正布樣式，輸入車子的長、寬、高、軸距、輪距、後懸、鏡頭參數，即可進行自動拼接。

前後鋪大調試布方法與要求:



不管前後攝像頭安裝是否居中,前後鋪布都以汽車中心為標準!

前後調試布高前後保險杠大概30cm即可,以看完整調試布為標準:

▲前後視鋪布要求:

前後視布擺放,看完整為准。

▲左右攝像頭安裝角度要求:

要求左右攝像頭照射的車身水準顯示在螢幕下方，如果攝像頭安裝角度不對，需要旋轉左右攝像頭進行調整。

攝像頭安裝角度盡量朝車身後/朝車身外照! 看到前後調試布為準車身在底下

自動拼接



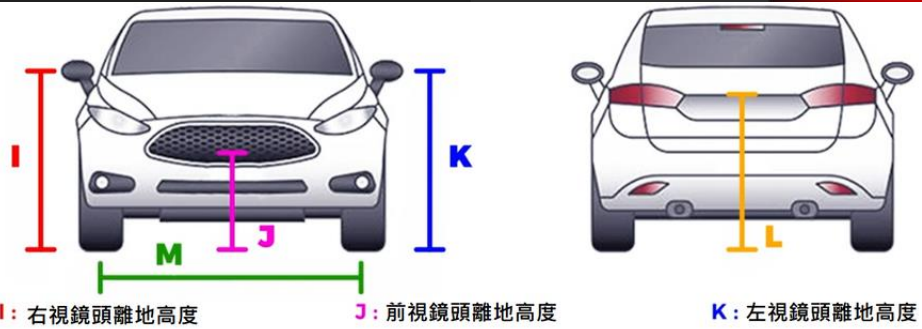
手動拼接



提示：請選擇使用的標定布，右側按鈕可切換拼接方式。

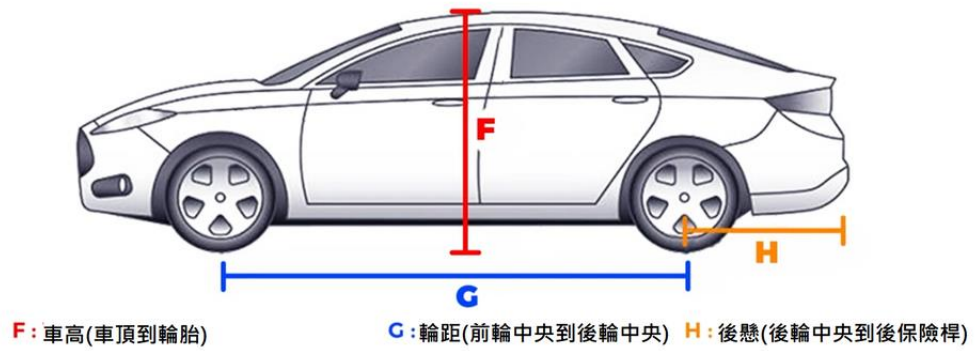
免攝像頭型號拼接

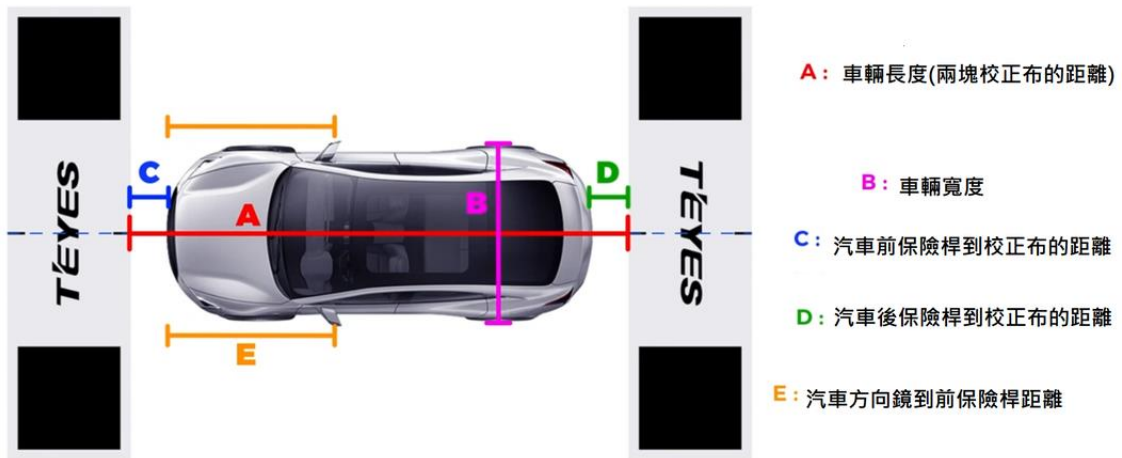
支持攝像頭型號拼接



L: 後視鏡頭離地高度

M: 輪距(左右車輪中線距離)





T'EYES

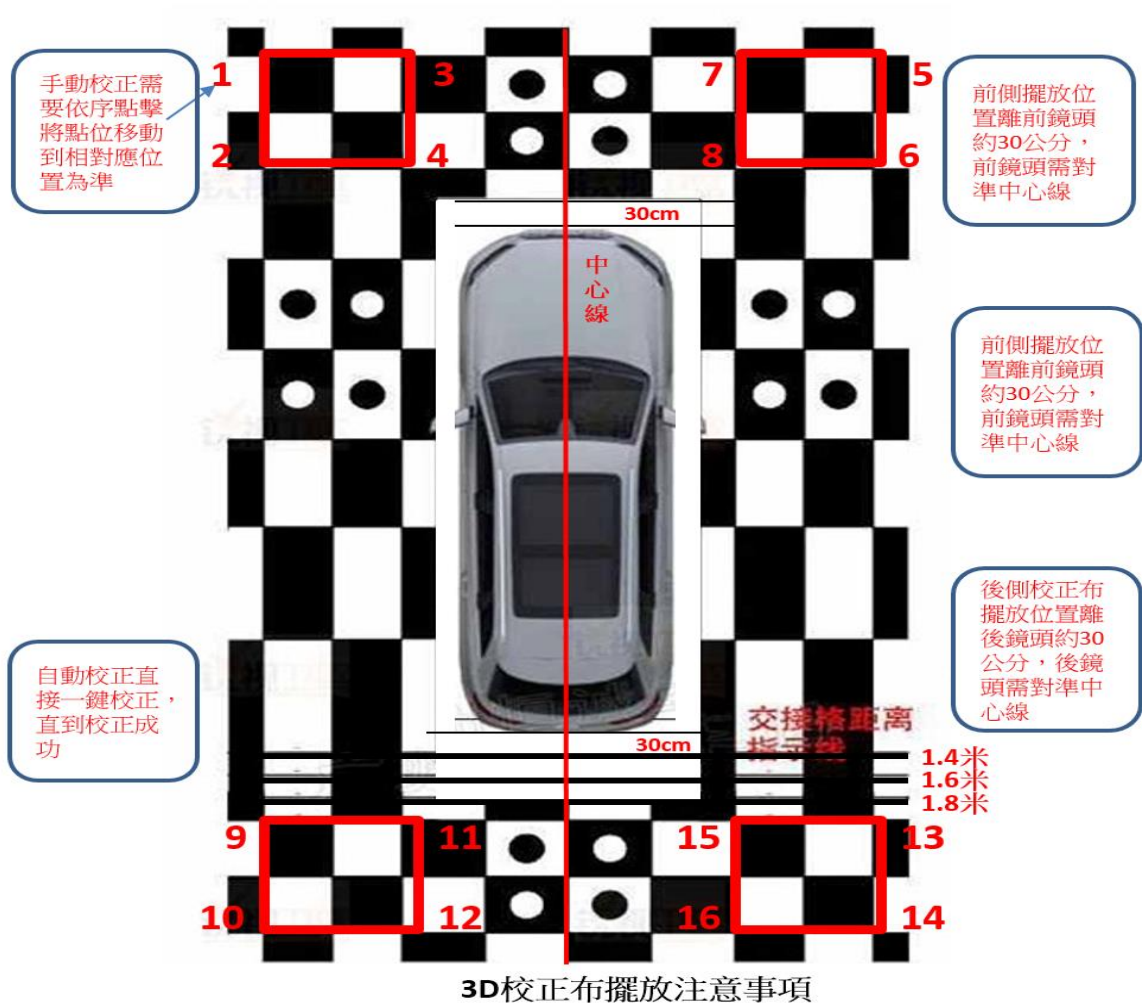
	Captain	Car width	Car height	7	8	9	
	A 536	B 171	F 180	4	5	6	
	Wheelbase	Front track	Back suspension	1	2	3	
	C 286	M 150	H 92	0	Backspace		
	Rearview Mirror-Head	Rear-Back calibration cloth	Front-Front calibration cloth				
	E 150	D 35	C 35				
	Front camera	Rear camera	Left camera	Right camera	Lens type		
	J 70	L 100	K 110	I 110	6048_1335		
	Height				6048_2053		
	Offset	0	0	0	6048_2239		
	Note: Items with * are required(unit: cm)					Start stitch	

依照圖片輸入測量到的數據

- 2 免攝像頭拼接：參數管理→拼接→免攝像頭拼接→選擇自己的調適布，進行環景畫面拼接一定要使用校正布，3D部的拼接建議使用此拼接方式，輸入車長偏移（後布與車的距離），開始拼接，如果拼接失敗，就須重新擺布、重新調整鏡頭影像。



擺布：



調整鏡頭影像：

針對前後。攝影機看到的影像與車身之間無空隙，且不能擋住上面的黑白棋盤格交叉點。

針對左右。攝影機應看到部分車身，注意車身不能看太多。也不能看太少，如果車身看太多了，外面視野會太少，影響3D效果。如果車身看太少了，過窄軌和限寬模式看不到車。

A、B兩點應盡可能相同，即車頭車尾看的差不多，盡量避免某頭翹起來左右兩側標定布與車身間距盡量相同。



根據後布、左右交接的位置，選擇對應的距離，進入標定



标定布衔接位置的指示线选择



大部分轎車選1.2或1.4

知乎 @ADAS 万小姐

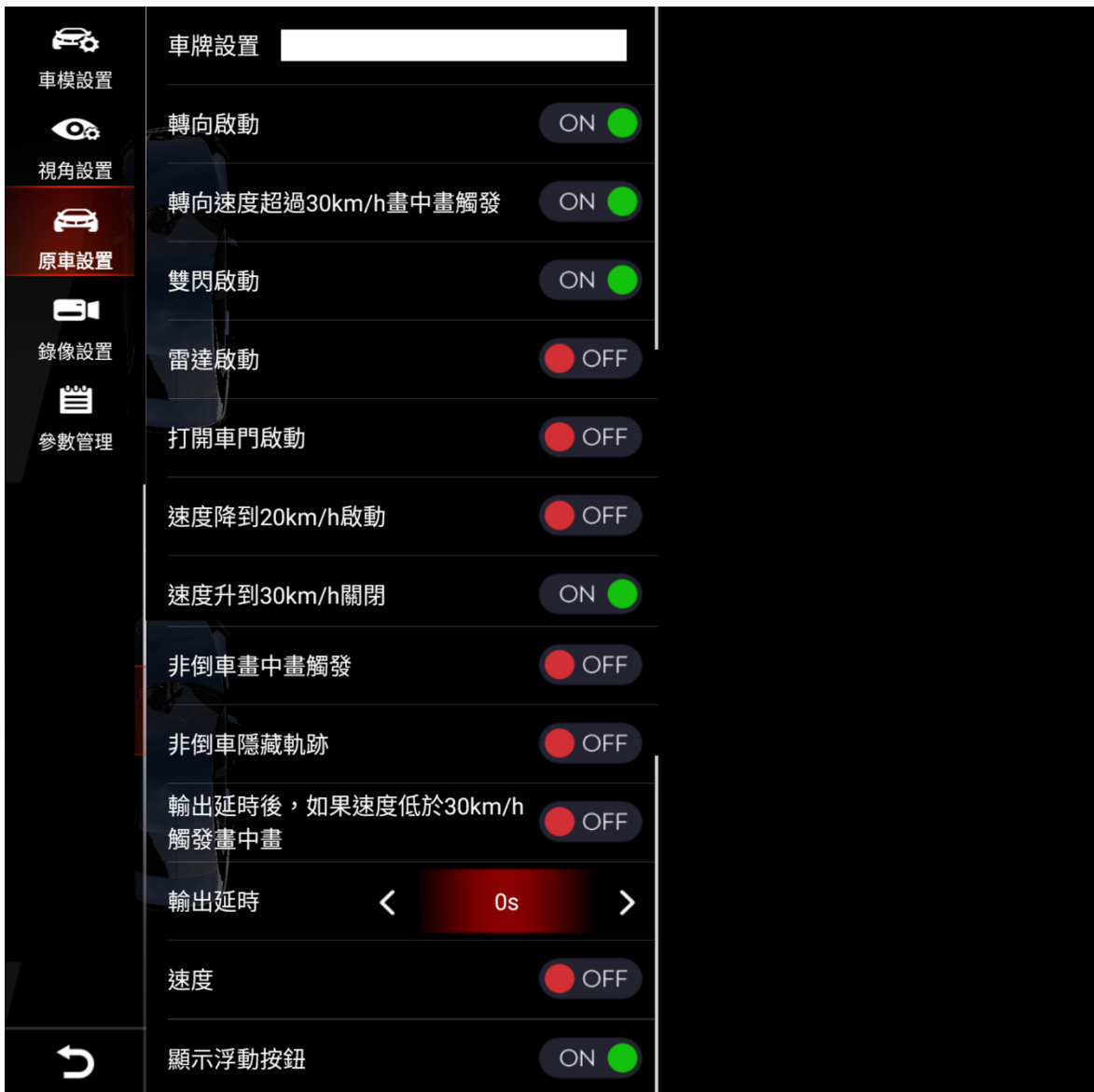
1.4 環景系統介紹



- 車模設置：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，只能找相似的車模替代了
- 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。
- 車模縮放：縮放車模。
- 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：

車牌設置：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。

非倒車畫中畫觸發：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。

輸出延時後, 如果速度低於30km/h觸發畫中畫：輸出延時設定後，速度低於30km/h觸發環景子母畫面。

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。

顯示浮動按鈕：環景浮動按鈕。



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。

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