

360° 环绕

当今汽车电子技术的飞速发展，促使汽车成了多元化和智能化下的高端产物，以此也改变了人们对汽车的驾驶习惯和驾驶乐趣。作为行车安全一直是各大汽车生产厂家和消费者所关注的一个热门话题，虽然现在汽车上都已经配备了安全气囊和制动防抱死等安全防护系统，但这些仍然不能满足人们对行车安全的需求。

为了实现对整车 360 度无盲区无死角的全面实时监测，汽车 360 度环车感应系统应运而生。其中 360 度环车感应系统并不是指汽车单独的某一项技术或某一个系统，而是由多项技术和多个系统通过整合共同来完成实现的。

汽车 360 度环车感应系统由以下各部分构成：

- 车辆前部监测：前雷达感应探头、前广角摄像头
- 车辆后部监测：后雷达感应探头、后广角摄像头
- 车辆左右侧监测：左右广角摄像头

车辆前后部感应雷达探头监测均借助于驻车辅助系统来完成。

车辆前后左右摄像头监测通过安装在车身后左右左右的 4 个广角摄像头，同时采集车辆四周的影像，经过记录仪解码器图像处理单元矫正和拼接后，形成一幅车辆四周的 360 度全景俯视鸟瞰成像图，实时传送到 DVD 导航主机显示屏上。通过 360 全视界鸟瞰全景行车辅助系统，不但可以实时记录下汽车四周的实景路况，而且通过驾驶员的行车操控，可直观地看到车辆所处的位置以及车辆周围的障碍物，从容操控车辆泊车入位或通过复杂路面，有效减少刮蹭、碰撞、陷落等事故的发生。

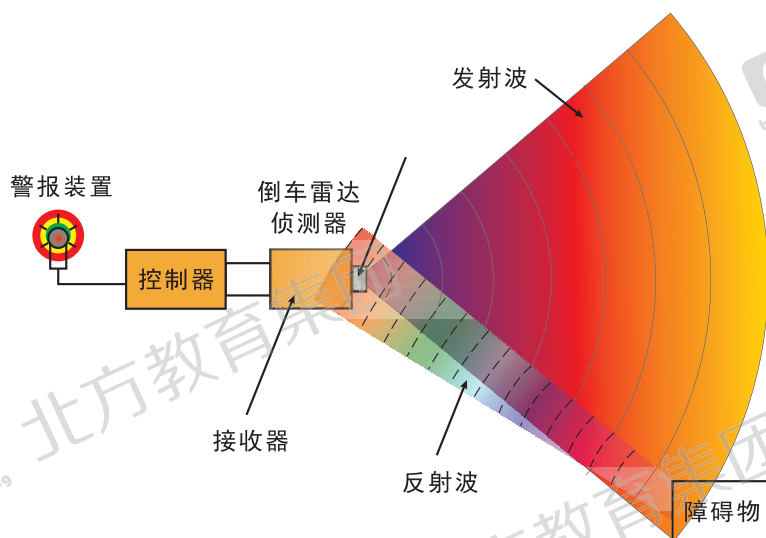


图 1 倒车雷达工作原理示意图



图 2 360 度环车影像示意图