



一、倒车影像

1. 概念界定

倒车影像 = 倒车后视系统的俗称 / 简称，是车载倒车辅助系统，核心以可视化画面呈现车后路况，部分集成动态轨迹（轨迹倒车影像），与倒车雷达为互补的倒车辅助配置。

2. 核心分类（按画面 / 功能）

- （1）基础款：仅实时车后影像 + 固定距离标尺（红 / 黄 / 绿线）
- （2）进阶款：影像 + 动态倒车轨迹（随方向盘转动调整路径）
- （3）高配款：夜视补光 + 广角无畸变 + 倒车雷达音画同步提醒

3. 核心优势 & 短板

- （1）优势：直观可视化，清晰识别车后低矮 / 细小障碍物（如石墩、台阶），弥补雷达“只报警不显示”的盲区
- （2）短板：存在画面视觉盲区（车尾正下方极小范围），需配合倒车雷达使用

4. 与倒车雷达核心区别

倒车影像	倒车雷达
视觉辅助，看得到路况 / 障碍物	听觉辅助，听得到距离报警
擅长识别低矮、静止障碍物	擅长识别雷达探测范围内的移动物体
无距离数值，靠标尺判断	有距离分级，靠蜂鸣器频率判断

二、360 度全车影像

1. 核心定义

又称 360 全景影像，通过车身多摄像头采集四周画面，经主机拼接成车辆俯视 + 四周实时影像的全景画面，实现倒车 / 泊车 / 低速行驶时车身 360° 无盲区可视，是倒车影像的进阶版全车辅助系统。



2. 核心组成

(1) 摄像头：4个核心广角摄像头（前格栅+左右后视镜下方+车尾），部分高配增侧方摄像头。

(2) 传输/处理单元：高清视频线束+全景控制主机（核心，做画面拼接/畸变矫正/轨迹运算）。

(3) 显示单元：车内中控屏（显示全景画面+单视角画面+倒车/行车辅助线）。

(4) 触发/供电单元：倒车开关/低速触发（ $\leq 15\text{km/h}$ ）+整车供电回路，支持手动/自动启动。

3. 工作原理

(1) 低速/挂倒挡/手动触发系统，4路摄像头同步采集车身四周影像。

(2) 全景主机对画面做畸变矫正、无缝拼接，生成 360° 俯视全景图+各方向单视角图。

(3) 影像传输至中控屏，同步叠加动态轨迹/距离标尺，驾驶员可切换全景/单视角，实时掌握车身周边路况。

4. 核心优势 & 实用功能

(1) 核心优势

消除车身四周视觉盲区（车头/车尾死角、车轮旁盲区），适配窄路会车、侧方停车、入库等场景。

(2) 实用功能

画面随动（方向盘转动轨迹同步变化）、单视角放大、夜视补光、停车监控（部分高配）。