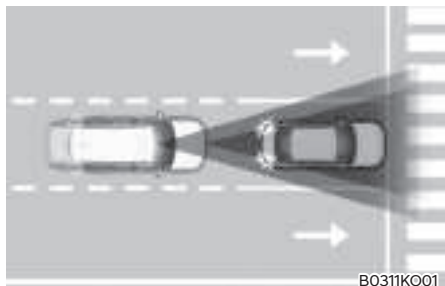


7. 驾驶员辅助系统

信息娱乐系统软件升级时，会同时升级驾驶员辅助系统的各项功能。如果升级驾驶员辅助系统的各项功能，在本车主手册(使用说明书)中记载的驾驶员辅助系统功能操作说明可能会有差异。请及时参考信息娱乐系统提供的使用手册和快速入门指南。

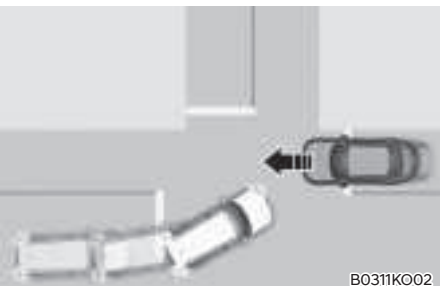
- 驾驶安全
 - 正面防撞辅助(FCA) 7-2
 - 车道保持辅助(LKA) 7-26
 - 盲点碰撞预警(BCW)..... 7-32
 - 安全下车辅助(SEA) 7-44
 - 手动限速辅助(MSLA) 7-50
 - 驾驶员注意力提示(DAW)..... 7-53
 - 盲点影像(BVM)..... 7-59
 - 智能巡航控制(SCC) 7-61
- 驾驶便利
 - 基于导航的智能巡航控制(NSCC)..... 7-78
 - 车道跟踪辅助(LFA)..... 7-84
 - 高速公路驾驶辅助(HDA)..... 7-88
 - 后视监视器(RVM)..... 7-101
- 泊车安全
 - 全景影像(SVM) 7-105
 - 后方交叉防撞辅助(RCCA)..... 7-111
 - 后泊车距离预警(PDW)功能 7-121
 - 前/后泊车距离预警(PDW)功能 7-126
- 泊车便利
 - 遥控智能泊车辅助(RSPA) 7-132

正面防撞辅助(FCA)



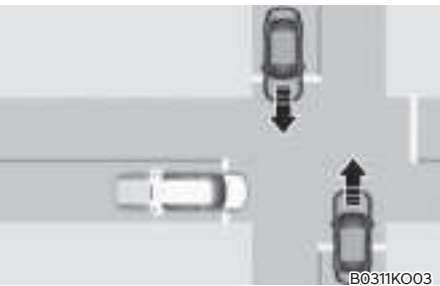
正面防撞辅助(FCA)功能被设计的目的是，帮助检测和监视前方车辆，或者检测道路上的行人或骑行者，并以显示警告信息、发出警报声的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警，并在必要时主动采取紧急制动辅助控制措施。

路口转弯防撞辅助功能



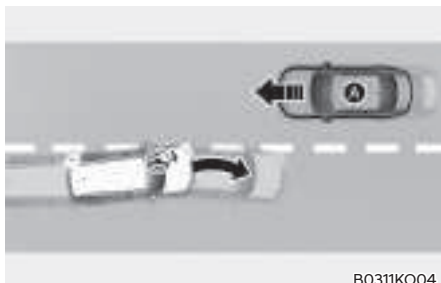
在路口左转弯时，如果存在与迎面驶来车辆发生碰撞的高危险性，路口转弯防撞辅助功能主动采取紧急制动辅助控制措施，辅助驾驶员避免与迎面驶来车辆发生碰撞。

交叉路口防撞辅助功能(如有配备)



在交叉路口行驶时，如果存在与左侧或右侧驶近的车辆发生碰撞的高危险性，交叉路口防撞辅助功能主动采取紧急制动辅助控制措施，辅助驾驶员避免与交叉行驶的车辆发生碰撞。

变道迎面防撞辅助功能(如有配备)



④: 迎面驶来车辆

为了超车等，变更车道时，如果存在与迎面驶来车辆发生碰撞的高危险性，变道迎面防撞辅助功能主动采取转向辅助控制措施，辅助驾驶员避免与迎面驶来车辆发生碰撞。

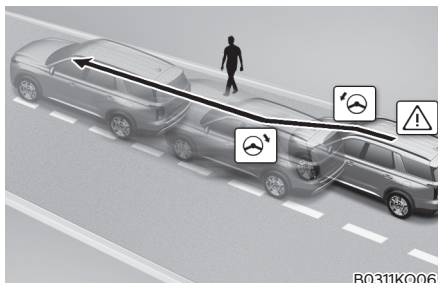
变道侧面防撞辅助功能(如有配备)



④: 前侧面车辆

在变更车道时，如果存在与相邻车道内的前方车辆发生碰撞的高危险性，变道侧面防撞辅助功能主动采取转向辅助控制措施，辅助驾驶员避免与相邻车道内的前方车辆发生碰撞。

避撞转向辅助功能(如有配备)



• 驾驶员转向辅助

在行驶过程中，如果存在与同一车道内前方车辆、行人或骑行者发生碰撞的高危险性，避撞转向辅助功能就会向驾驶员发出碰撞危险预警，并在驾驶员进行避撞转向操作时，辅助驾驶员进行转向控制，以辅助防止发生碰撞。

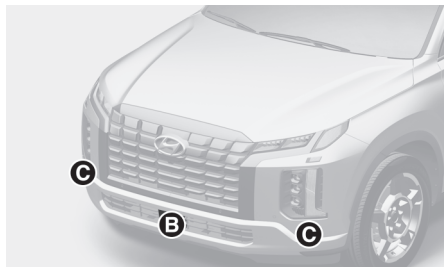
• 避撞转向辅助

在行驶过程中，如果存在与同一车道内前方的行人、骑行者发生碰撞的高危险性，避撞转向辅助功能就会向驾驶员发出碰撞危险预警，并在车道内有能回避碰撞的空间时，辅助驾驶员进行转向控制，以辅助防止发生碰撞。

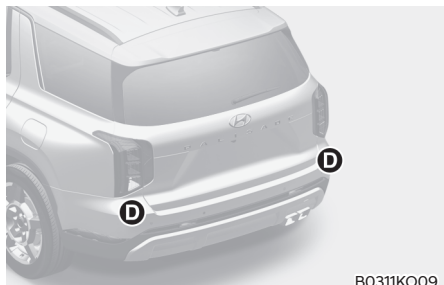
检测传感器



B0311KO07



B0311KO08



B0311KO09

- (A): 前视摄像头 (B): 前雷达传感器、
(C): 前侧面雷达传感器(如有配备)、
(D): 后侧面雷达传感器(如有配备)

检测传感器的具体位置请见上图。



注意

为确保检测传感器的最佳性能，请遵守下列安全注意事项：

- 不要拆装或分解/组装检测传感器、传感器总成，也不要冲撞传感器。
- 如果更换或维修检测传感器，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。
- 切勿在前挡风玻璃上安装任何配件或粘贴贴纸，也不要给前挡风玻璃着色。
- 要特别小心，保持前视摄像头的干燥状态。
- 不要在仪表板上放置任何会反射光线的物品(如白纸、镜子等)。
- 切勿在前挡风玻璃附近放置物品，也不要前挡风玻璃上加装任何配饰。否则，会影响暖风&空调控制系统的除湿和除霜功能，从而影响驾驶员辅助系统的正常运行。
- 禁止改变牌照位置或附加牌照框架。否则，会影响前侧面雷达传感器的检测和控制性能。
- 禁止在前雷达传感器盖周围附加牌照框、保险杠贴纸或保险杠防撞装置等。
- 始终保持前雷达传感器及盖的清洁，避免灰尘和杂质污染和堵塞。

擦拭车辆时，仅使用软布擦拭。请勿直接朝传感器或传感器盖喷射加压水。

- 如果雷达传感器或及其周围以任何方式受到损坏或影响，即使在仪表盘上没有显示正面防撞辅助(FCA)功能警告信息，也可能无法正常运行。在此状态下，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。
- 维修或更换前雷达传感器盖时，仅能使用现代汽车纯正品前雷达传感器盖。禁止在前雷达传感器盖上涂漆。
- 配备前侧面雷达传感器或后侧面雷达传感器的车辆：
 - 禁止在前侧面雷达传感器或后侧面雷达传感器周围附加牌照框、保险杠贴纸或保险杠防撞装置等。
 - 如果更换保险杠，或者前侧面雷达传感器或后侧面雷达传感器的周围损坏修理或喷漆，正面防撞辅助(FCA)功能可能无法正常运行。
 - 如果安装了挂车、挂架等，会严重影响后侧面雷达传感器的检测功能，或者正面防撞辅助(FCA)功能可能无法正常运行。

正面防撞辅助(FCA)功能设置

前方安全



发动机运转时，在设置菜单中选择或取消选择“驾驶员辅助→驾驶安全”项，可以设置启用或停用各项功能。

- 如果选择“前方安全”项，正面防撞辅助(FCA)功能根据发生碰撞的危险性，显示警告信息、发出警报声和方向盘振动的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警，而且根据发生碰撞的高危险性，主动采取紧急制动辅助控制措施。如果取消选择“前方安全”项，就会停用前方安全功能，仪表盘上的警告灯 $\triangleleft$ 亮。

前方交叉交通安全(如有配备)



发动机运转时，在设置菜单中选择或取消选择“驾驶员辅助→驾驶安全→前方交叉交通安全”项，可以设置启用或停用交叉路口防撞辅助功能。

前方/侧方安全(如有配备)



发动机运转时，在设置菜单中选择或取消选择“驾驶员辅助→驾驶安全→前方/侧方安全”项，可以设置启用或停用变道迎面防撞辅助功能、变道侧面防撞辅助功能、避撞转向辅助功能。

如果选择“前方/侧方安全”项，正面防撞辅助(FCA)功能根据发生碰撞的危险性，显示警告信息、发出警报声和方向盘振动的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警，而且根据发生碰撞的高危险性，主动采取转向辅助控制措施。如果取消选择“前方/侧方安全”项，就会停用前方/侧方安全功能，并且仪表盘上的警告灯¹熄灭。

驾驶员能在设置菜单中获得正面防撞辅助(FCA)功能的启用或停用状态信息。如果在正面防撞辅助(FCA)功能启用状态下，²和³警告灯保持亮，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。



警告

当启动发动机时，正面防撞辅助(FCA)功能始终进入激活状态。如果停用“前方安全”、“前方交叉交通安全”和“前方/侧方安全”功能，驾驶员必须始终仔细观察车辆周围环境和正确操控车辆。



注意

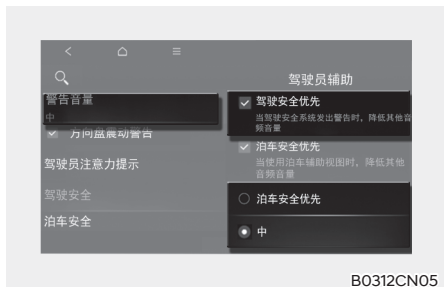
- 前方安全功能设置包括“基本功能”和“路口转弯防撞辅助”功能。
- 前方交叉交通安全设置包括“交叉路口防撞辅助”功能。
- 前方/侧方安全功能设置包括“变道迎面防撞辅助”、“变道侧面防撞辅助”、“变道迎面防撞辅助”、“变道侧面防撞辅助”和“避撞转向辅助”(如果配备)功能。
- 如果停用“前方安全”功能，即使启用“前方交叉交通安全”、“前方/侧方安全”功能，交叉路口防撞辅助功能也不会工作。
- 可以设置启用或停用方向盘振动式警报方式。在设置菜单中选择或取消选择“驾驶员辅助→振动警报”项。



前方安全警告时间

发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→驾驶安全→前方安全警告时间”项，可以设置或变更正面防撞辅助(FCA)功能的初始警告时间。警告时间可以设置为“普通”或“较慢”模式之一。

- 在正常驾驶条件下，使用“普通”模式。如果感觉警告时间过于敏感，将警告时间设置为“较慢”模式。
- 如果选择“较慢”项，正面防撞辅助(FCA)功能会较迟缓向驾驶员发出警报。



警告音量

发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→警告音量”或“声音→驾驶员辅助”项，可以设置或变更正面防撞辅助(FCA)功能的警告音量为“高”、“中”、“低”或“关闭”模式之一。

如果选择了“驾驶安全优先”项，当驾驶安全系统发出警报时，会降低所有其它功能的音量。

 注意

- 警告时间和警告音量设置适用于正面防撞辅助的所有功能上。
- 尽管警告时间选择了“普通”项，当前方车辆突然停车时，警报可能看起来还不快速。
- 当交通状况良好且驾驶速度较慢时，将警告时间选择为“较慢”模式。

 信息

- 起动发动机时，警告时间和警告音量将保持最后设置的状态。
- 如果设置为“关闭”模式，方向盘震动功能仍然保持启动状态。

正面防撞辅助(FCA)功能操作

基本功能

正面防撞辅助的基本功能是，根据发生碰撞的危险性，发出碰撞危险预警和辅助控制车辆：此功能控制状态分为。此功能控制状态分为：“碰撞危险预警”、“紧急制动”和“停车并终止制动控制”。



碰撞危险预警

- 在仪表盘显示屏上显示“碰撞警告”的警告信息，并发出警报声的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 车速为10~200km/h范围内，且检测到前方有车辆时，就会启动碰撞危险预警功能。
- 车速为10~85km/h范围内，且检测到前方有行人或骑行者时，就会启动碰撞危险预警功能。



B0313CN02

紧急制动

在仪表盘显示屏上显示“紧急制动”的警告信息，并发出警报声的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警和采取紧急制动辅助控制措施的警报。

在下列任何条件下，启动紧急制动功能：

- 车辆

	行驶的车辆	停止的车辆
制动动力不足	约10-200 km/h	
制动动力充足	约0-130 km/h	约10-75 km/h (10-100 km/h)

- 行人或骑行者
车速为10~65km/h范围内时，启动紧急制动功能。



B0313CN03

停车并终止制动控制

- 通过此功能采取紧急制动辅助控制措施而停车时，就会在仪表盘显示屏上显示“请小心驾驶”的警告信息。
为了确保行车安全，应立即踩下制动踏板，并仔细观察车辆周围环境。
- 通过紧急制动控制停车后，保持约2秒钟的制动控制状态，然后解除制动控制。

路口转弯防撞辅助功能

路口转弯防撞辅助功能根据碰撞危险性发出碰撞危险预警和辅助控制车辆。此功能控制状态分为。此功能控制状态分为：“碰撞危险预警”、“紧急制动”、“停止车辆和解除制动控制”。



碰撞危险预警

- 在仪表盘显示屏上显示“碰撞警告”的警告信息，并发出警报声的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 车速为10~30km/h范围内，且迎面驶来车辆车速为30~70km/h范围内时，就会启动碰撞危险预警功能。



紧急制动

- 在仪表盘显示屏上显示“紧急制动”的警告信息，并发出警报声和方向盘振动的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警和采取紧急制动辅助控制措施的警报。
- 正面防撞辅助(FCA)功能采取紧急制动辅助控制措施时，会强力制动，以辅助防止与迎面驶来车辆发生碰撞。
- 车速为10~30km/h范围内，且迎面驶来车辆车速为30~70km/h范围内时，就会启动紧急制动控制功能。



B0313CN03

停车并终止制动控制

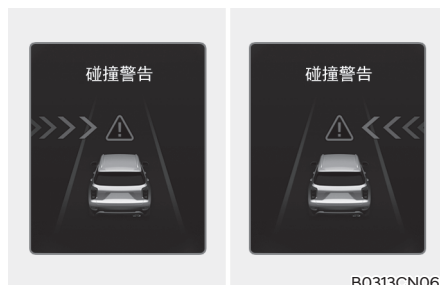
- 通过此功能采取紧急制动辅助控制措施而停车时，就会在仪表盘显示屏上显示“请小心驾驶”的警告信息。

为了确保行车安全，应立即踩下制动踏板，并仔细观察车辆周围环境。

- 通过紧急制动控制停车后，保持约2秒钟的制动控制状态，然后解除制动控制。

交叉路口防撞辅助功能(如有配备)

交叉路口防撞辅助功能根据碰撞危险性发出碰撞危险预警和辅助控制车辆。此功能控制状态分为。此功能控制状态分为：“碰撞危险预警”、“紧急制动”、“停止车辆和解除制动控制”。



B0313CN06

碰撞危险预警

- 在仪表盘显示屏上显示“碰撞警告”的警告信息，并发出警报声和方向盘振动的形式，向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 车速为10~30km/h范围内，且交叉路口车辆车速为10~60km/h范围内时，就会启动碰撞危险预警功能。



紧急制动

- 在仪表盘显示屏上显示“紧急制动”的警告信息，并发出警报声的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警和采取紧急制动辅助控制措施的警报。
- 正面碰撞辅助(FCA)功能采取紧急制动辅助控制措施时，会强力制动，以辅助防止与交叉路口的车辆发生碰撞。
- 车速为10~30km/h范围内，且交叉路口车辆车速为10~60km/h范围内时，就会启动紧急制动控制功能。



停车并终止制动控制

- 通过此功能采取紧急制动辅助控制措施而停车时，就会在仪表盘显示屏上显示“请小心驾驶”的警告信息。
为了确保行车安全，应立即踩下制动踏板，并仔细观察车辆周围环境。
- 通过紧急制动控制停车后，保持约2秒钟的制动控制状态，然后解除制动控制。



注意

如果在交叉路口上与驶来车辆的预碰撞角度超出特定范围，交叉路口防撞辅助功能的预警和车辆控制功能可能会延迟启动控制或根本不会启动控制。

变道迎面防撞辅助功能(如有配备)

变道迎面防撞辅助功能根据碰撞危险性发出碰撞危险预警和辅助控制车辆。此功能控制状态分为：“碰撞危险预警”、“紧急转向”



B0313CN04

碰撞危险预警

- 在仪表盘显示屏上显示“碰撞警告”的警告信息，并发出警报声和方向盘振动的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 车速为40-145km/h范围内，且迎面驶来车辆的车速为10km/h以上，而且与本车辆的相对速度为200km/h以下时，就会启动碰撞危险预警功能。



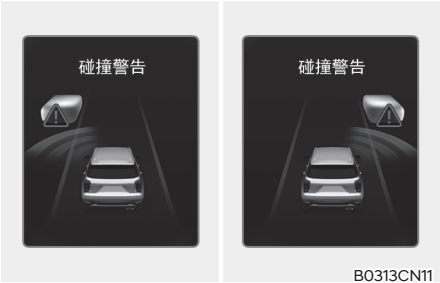
B0313CN10

紧急转向

- 在仪表盘显示屏上显示“紧急转向”的警告信息，并发出警报声的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警和采取紧急转向辅助控制措施的警报。
- 正面防撞辅助(FCA)功能采取紧急转向辅助控制措施时，会帮助进行转向控制，以辅助防止与迎面驶来车辆发生碰撞。
- 车速为40-85km/h范围内，且迎面驶来车辆的车速为10km/h以上，而且与本车辆的相对速度为200km/h以下时，就会启动紧急转向控制功能。

变道侧面防撞辅助功能(如有配备)

变道侧面防撞辅助功能根据碰撞危险性发出碰撞危险预警和辅助控制车辆。此功能控制状态分为：“碰撞危险预警”、“紧急转向”



碰撞危险预警

- 在仪表盘显示屏上显示“碰撞警告”的警告信息，并发出警报声和方向盘振动的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 车速为40~145km/h范围内时，就会启动碰撞危险预警功能。



紧急转向

- 在仪表盘显示屏上显示“紧急转向”的警告信息，并发出警报声的和方向盘振动方式，向驾驶员发出碰撞危险预警和采取紧急转向辅助控制措施的警报。
- 正面防撞辅助(FCA)功能采取紧急转向辅助控制措施时，会帮助进行转向控制，以辅助防止与前侧面车辆发生碰撞。
- 车速为40~145km/h范围内，且前方车辆行驶时，就会启动紧急转向控制功能。

⚠ 注意

- 当前方车辆车速为0km/h时，变道侧面防撞辅助功能不会运行。
- 前侧面雷达传感器和后侧面雷达传感器的检测范围以标准车道宽度为基准。因此，如果车道宽度小于标准，变道侧面防撞辅助功能可能会检测到离本车道2个车道间隔外车道内的其它车辆，并向您发出碰撞危险预警。与此相反，如果车道宽度超过标准，变道侧面防撞辅助功能可能无法检测到相邻车道内的车辆，这会导致在必要时无法向您发出碰撞危险预警。
- 在下列任何条件下，就会解除变道侧面防撞辅助功能控制：
 - 车辆经过一段距离进入至下一车道时。
 - 车辆碰撞危险解除时。
 - 急转方向盘时。
 - 踩下制动踏板时。
 - 正面防撞辅助(FCA)功能启动控制时。
- 变道侧面防撞辅助功能启动控制或车道变更结束后，您必须驾驶车辆至车道中央行驶。否则，变道侧面防撞辅助功能不能重新启动控制。

避撞转向辅助功能(如有配备)

避撞转向辅助功能根据发生碰撞的危险性显示“紧急转向”的警告信息，发出碰撞危险预警，同时辅助控制车辆。



紧急转向(驾驶员转向辅助)

- 在仪表盘显示屏上显示“紧急转向”的警告信息，并发出警报声和方向盘振动的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警和采取紧急转向辅助控制措施的警报。
- 如果存在与前方同一车道内的车辆、行人或骑行者发生碰撞的危险性，避撞转向辅助功能就会向驾驶员发出碰撞危险预警，并在驾驶员进行避撞转向操作时，辅助驾驶员进行转向控制，以辅助防止发生碰撞。
- 车速为40~145km/h范围内时，就会启动紧急转向控制功能。



紧急转向(避撞转向辅助功能)

- 在仪表盘显示屏上显示“紧急转向”的警告信息，并发出警报声和方向盘振动的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警和采取紧急转向辅助控制措施的警报。
- 如果存在与前方同一车道内的行人、骑行者发生碰撞的高危险性，避撞转向辅助功能就会向驾驶员发出碰撞危险预警，并在车道内有能回避碰撞的空间时，辅助驾驶员进行转向控制，以辅助防止发生碰撞。
- 车速为65~75km/h范围内时，就会启动紧急转向控制功能。

注意

- 当采取紧急转向辅助控制措施时，方向盘会自动转动。
- 当危险因素消除时，自动解除辅助紧急转向控制。驾驶员必须按需要操控车辆。
- 如果驾驶员紧握方向盘或向相反方向转动方向盘，避撞转向辅助功能可能无法执行紧急转向控制或在转向控制过程中解除控制。
- 避撞转向辅助功能为防止与车辆、行人及骑行者发生碰撞而采取紧急转向辅助控制措施时，如果检测到存在与其它车辆发生碰撞的危险性，可能会停止紧急转向控制。
- 在同一车道内能回避碰撞的空间不足时，避撞转向辅助功能可能不会启动控制。

信息

警告信息有关的详细信息请参考“基本功能”的警告信息。



警告

- 为了确保行车安全，在安全地方停车后，操作用户设置模式变更功能设置。
- 正面防撞辅助(FCA)功能并不能对所有情况做出响应，更不能对所有的碰撞危险情况做出回避控制。
- 驾驶员应负责控制车辆，不要完全依赖正面防撞辅助(FCA)功能。保持安全制动距离，必要时踩下制动踏板减速或完全停车。
- 不要故意以人、动物等任何物体为对象进行正面防撞辅助(FCA)功能的测试。否则，会导致严重或致命人身伤害。
- 当驾驶员为了防止碰撞而踩下制动踏板时，正面防撞辅助(FCA)功能可能不会启动控制。
- 在正面防撞辅助(FCA)功能启动控制状态，车辆可能会紧急停车，这可能会导致车内乘员受伤或松散的物品移动。因此，乘员必须佩戴好安全带并确保装载的物品安全。
- 如果其它功能控制显示警告信息或发出警报声，正面防撞辅助(FCA)功能可能不能显示警告信息也不能发出警报声。
- 如果周围环境噪声大，可能听不到正面防撞辅助(FCA)功能所发出的警报声。
- 根据路面条件和周围环境条件，正面防撞辅助(FCA)功能可能自动关闭，或者可能不能正常启动控制，或者可能在不必要时启动控制。
- 即使正面防撞辅助(FCA)功能存在任何问题，车辆的基本制动功能也会正常运行。
- 当主动采取紧急制动辅助控制措施时，如果驾驶员用力踩下加速踏板或急转方向盘，可能会停止正面防撞辅助(FCA)功能的紧急制动控制。



注意

- 根据前方车辆、行人或骑行者状态及周围情况，正面防撞辅助(FCA)功能的运行速度范围可能会缩小。在某些条件下，正面防撞辅助(FCA)功能可能仅向驾驶员发出碰撞危险预警，或者根本不会启动控制。
- 正面防撞辅助(FCA)功能根据迎面驶来车辆的状态、行驶方向、车速和周围环境情况等信息，判断碰撞危险程度，而在满足特定条件时才会启动控制。
- 根据正面防撞辅助(FCA)功能传感器可检测的与前方车辆之间车距，可能仅能发出碰撞危险预警，或者只能做到减轻碰撞程度。



信息

- 在即将发生碰撞的高危险条件下，驾驶员为了防止碰撞而踩下制动踏板进行制动时，如果驾驶员的制动操纵力不足，正面防撞辅助(FCA)功能会主动采取紧急制动辅助控制措施。
- 根据仪表盘类型的不同，或者仪表盘主题选择的不同，在仪表盘显示屏上显示的图像和颜色可能会不同。

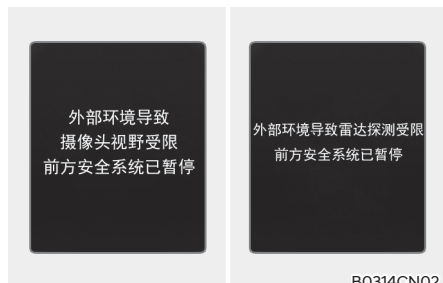
正面防撞辅助(FCA)系统故障和功能限制

正面防撞辅助(FCA)系统故障



正面防撞辅助(FCA)系统不能正常运行时，就会显示“请检查前方安全系统”的警告信息，并且仪表盘上的 $\triangle$ 和 $\otimes$ 警告灯亮。在此状态下，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

正面防撞辅助(FCA)功能暂停



如果前挡风玻璃的前视摄像头安装部位、前雷达传感器盖、保险杠或传感器被雪、雨水等异物遮挡，会降低传感器的检测性能，这会导致正面防撞辅助(FCA)功能暂停或关闭。

如果发生此类情况，将显示“外部环境导致摄像头视野受限，前方安全系统已暂停”或“外部环境导致雷达探测受限，前方安全系统已暂停”的警告信息，且仪表盘上的 $\triangle$ 和 车 警告灯亮。

当清除雨水、雪等异物时，正面防撞辅助(FCA)功能将恢复正常运行。

清除雨水、雪等异物，或者拆除挂车、挂架等后，如果正面防撞辅助(FCA)功能仍然不能正常运行，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。



警告

- 正面防撞辅助(FCA)功能即使在仪表盘上未显示警告信息或警告灯没有亮，也可能不能正常运行。
- 正面防撞辅助(FCA)功能可能在某些区域(如空旷地形等)不能正常运行，即在起动发动机后，检测不到任何物体的地方。

正面防撞辅助(FCA)功能限制

在下列任何条件下，正面防撞辅助(FCA)功能不能正常运行：

- 检测传感器或周围环境受到污染或损坏时。
- 前视摄像头附近温度过高或过低时。
- 由于在挡风玻璃上着色、贴膜或涂层、玻璃受损或有异物(标签、飞虫等)粘在玻璃上，污染摄像头镜头时。
- 在挡风玻璃上的有湿气或结霜时。
- 持续喷射挡风玻璃清洗液，或者雨刮器运转时。
- 在大雨、大雪或浓雾天气下行驶时。
- 阳光过于强烈而影响前视摄像头的视野时。
- 路灯或迎面驶来车辆灯光反射到潮湿路面上，如道路上的水坑等。
- 在仪表板上放置有物品时。
- 车辆被拖车时。

- 环境亮度过明亮时。
- 环境亮度非常昏暗时，如在隧道内等。
- 环境亮度突然发生变化时(如进/出隧道等)。
- 环境亮度暗，而没有打开大灯或大灯亮度不足时。
- 在雾气、烟雾或阴影中行驶时。
- 仅检测到车辆、行人或骑行者等的某一部分时。
- 前方车辆是公共汽车、重型卡车、装载不规则形状物体的卡车、拖车等时。
- 前方车辆没有尾灯或尾灯位置异常时。
- 环境亮度非常暗，且没有打开尾灯或尾灯亮度不足时。
- 前方车辆的后部小或车辆看起来不正常时，如车辆倾斜、翻倒或车辆侧面可见等。
- 前方车辆离地高度过低或过高时。
- 前方车辆、行人或骑行者突然插入时。
- 前雷达传感器周围的保险杠被撞坏、损坏或前雷达传感器脱离位置时。
- 前雷达传感器附近温度过高或过低时。
- 驾车穿过隧道或铁桥时。
- 在车辆或建筑物很少的开阔地带行驶时(如沙漠、草原、郊区等地区)。
- 车辆行驶在含有金属物质例如建筑区、铁路等的地区时。
- 附近有能反射前雷达传感器的物体，如护栏，附近的车辆等时。
- 前方骑行者的自行车材质不能反射前雷达传感器的电磁波时。
- 过迟检测到前方车辆时。
- 前方车辆突然被障碍物遮挡时。
- 前方车辆突然变道或突然减速时。
- 前方车辆的形状弯曲变形时。
- 前方车辆的速度过快或过慢时。
- 为避免碰撞，前方车辆转至相反方向时。
- 前方有车辆，您驾驶车辆低速变道时。
- 前方车辆被雪覆盖时。
- 您要离开车道或返回车道时。
- 不规律行驶时。
- 在环状交叉路口，且未检测到前方车辆时。

- 您一直绕圈行驶时。
- 前方车辆形状不规则。
- 前方车辆上坡或下坡行驶时。
- 不能完全检测出行人或骑行者，如行人倾斜或没有完全直立行走等时。



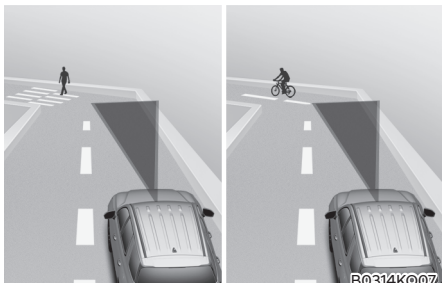
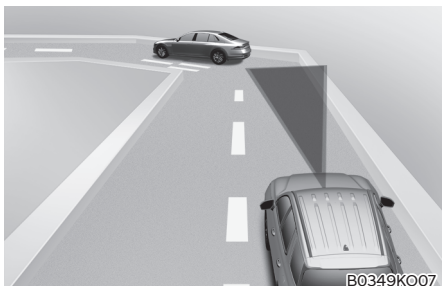
上图显示了前视摄像头和前雷达检测到车辆、行人和骑行者的图像。

- 前方行人或骑行者速度很快时。
- 前方行人或骑行者较矮或身姿较低时。
- 前方行人或骑行者有行走障碍时。
- 当与前方行人或骑行者行驶方向交叉时。
- 前方有一群行人、骑行者或人山人海时。
- 行人或骑行者穿着的衣服也很容易融入到背景时。
- 行人、骑行者与周围的相似形状结构很难区别时。
- 驾驶车辆经过交叉路口附近的行人、骑行者、交通标志、建筑物等时。
- 在停车场内行驶时。
- 驾驶车辆经过收费站、建筑工地、未铺路面、部分铺设路面、凹凸路面、减速带等时。
- 在倾斜、弯曲的道路上行驶时。
- 驶过有树或路灯的路边时。
- 因路况不良等原因，车辆在行驶中产生过大的振动时。
- 因沉重负荷，轮胎压力异常等，您车辆高度变低或变高时。
- 在狭窄道路上行驶时，如在树木、草地或杂草丛生道路上时。
- 存在电磁波干扰，例如在强无线电波或电噪声地区行驶时。



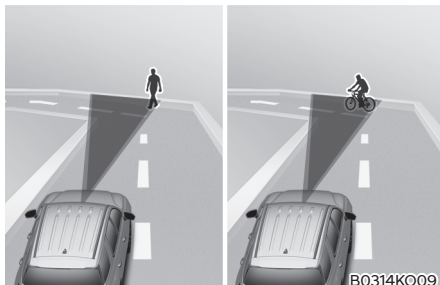
警告

- 在弯曲道路上行驶时。



在弯曲道路上行驶时，会严重影响正面防撞辅助传感器的检测性能，正面防撞辅助(FCA)功能可能检测不到前方的行人或骑行者、车辆。这可能导致在必要时不发出碰撞危险预警、不采取紧急制动辅助控制或转向辅助控制(如有配备)措施。

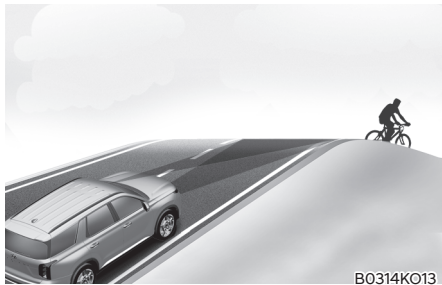
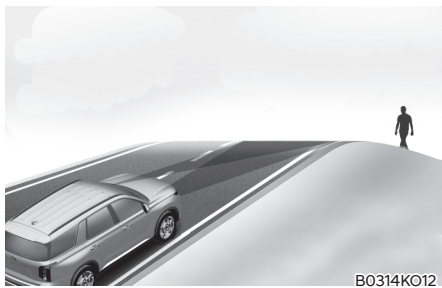
在弯曲道路上行驶时，驾驶员必须保持安全制动距离，并在必要时操作方向盘，或踩下制动踏板减速，以保持安全车距。



在弯曲道路上行驶时，正面防撞辅助(FCA)功能可能会检测到下一车道内的车辆、行人或骑行者。

在这种情况下，可能导致正面防撞辅助(FCA)功能在不必要时发出碰撞危险预警、采取紧急制动辅助控制或转向辅助控制(如有配备)措施。因此，驾车时始终仔细观察车辆周围环境和交通状况。

- 在坡路上行驶时。



在上坡/下坡道路上行驶时，会严重影响正面防撞辅助传感器的检测性能，正面防撞辅助(FCA)功能可能检测不到前方车辆、行人或骑行者。

这可能导致在不必要时发出碰撞危险预警、采取紧急制动辅助控制或转向辅助控制(如有配备)措施，而在必要时不发出碰撞危险预警、不采取紧急制动辅助控制或转向辅助控制(如有配备)措施。

此外，当突然检测到前方车辆、行人或骑行者时，车速可能会急速下降。

在上坡或下坡道路上行驶时，应仔细观察前方，并在必要时操作方向盘，或踩下制动踏板减速，以保持安全车距。

• 变更车道时



- Ⓐ: 本车辆,
- Ⓑ: 变更车道的车辆,

当目标车辆从相邻车道驶入到本车道时，传感器可能不能立即检测到此状态，直到目标车辆完全进入到传感器的检测范围内。当有车辆突然变道驶入本车辆前方时，正面防撞辅助(FCA)功能可能不能立即检测出此车辆。因此，驾驶员必须正确操控车辆保持安全制动距离，并在必要时操作方向盘，或踩下制动踏板减速，以保持安全车距。



- Ⓐ: 本车辆,
- Ⓑ: 变更车道的车辆,
- Ⓒ: 相同车道内的车辆

当前方车辆驶出本车道时，正面防撞辅助(FCA)功能可能不能立即检测到出现在本车辆前方的另一车辆。因此，驾驶员必须正确操控车辆保持安全制动距离，并在必要时操作方向盘，或踩下制动踏板减速，以保持安全车距。

• 检测车辆



如果前方车辆装载有朝后伸出车厢的长货物，或者前方车辆有较高的离地高度，一定要对前方车辆保持高度谨慎。正面防撞辅助(FCA)功能可能无法检测出从前方车辆车厢中延伸出来的货物。因此，驾驶员必须正确操控车辆保持安全制动距离，并在必要时操作方向盘，或踩下制动踏板减速，以保持安全车距。



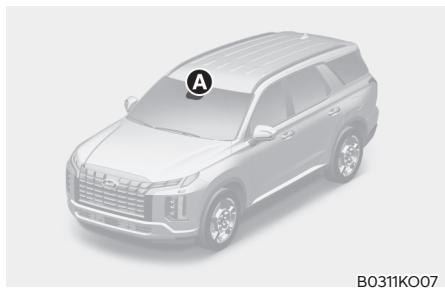
警告

- 当本车辆正在拖动挂车或其它车辆时，为了确保行车安全，请关闭正面防撞辅助(FCA)功能。
- 如果检测到形状或特征与车辆、行人和骑行者相似的物体，正面防撞辅助(FCA)功能可能会启动控制。
- 正面防撞辅助(FCA)功能不能对自行车、摩托车，或者行李车、购物车、婴儿车等小型轮式车目标进行控制。
- 正面防撞辅助(FCA)功能受到强电磁波干扰时，可能无法正常运行。
- 起动发动机或前视摄像头初始化后，在15秒钟内，正面防撞辅助(FCA)功能不会启动。

车道保持辅助(LKA)

车道保持辅助(LKA)功能设计的目的是，车速为规定速度以上行驶时，帮助检测车道线(或道路边界线)，如果车辆在未使用转向信号灯的状态下趋于偏离本车道，此功能向驾驶员发出碰撞危险预警，而且必要时主动采取转向辅助控制措施，以辅助驾驶员防止车辆偏离本车道。

检测传感器



Ⓐ：前视摄像头

前视摄像头检测车道线(或道路边界)。
检测传感器的具体位置请见上图。

注意

前视摄像头有关的详细信息请参考本章的“正面防撞辅助(FCA)”部分。

车道保持辅助(LKA)功能设置

车道安全



发动机运转时，在设置菜单中选择或取消选择“驾驶员辅助→驾驶安全”项，可以设置启用或停用各项功能。

如果选择“车道安全”项，车道保持辅助(LKA)功能检测到车辆趋于偏离本车道时，主动采取转向辅助控制措施，以辅助驾驶员防止车辆偏离本车道。如果取消选择“车道安全”项，就会停用车道保持辅助(LKA)功能，并且仪表盘上的黄色()指示灯亮。

警告

- 当车辆行驶在车道中央时，车道保持辅助(LKA)功能不会控制方向盘。
- 如果停用“车道安全”项，车道保持辅助(LKA)功能就不能提供帮助，驾驶员必须始终仔细观察车辆周围环境和正确操控车辆。

警告音量



B0312CN05

发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→警告音量”或“声音→驾驶员辅助”项，可以设置或变更车道保持辅助声音量设定为“高”、“中”、“低”或“关闭”模式之一。

如果选择了“驾驶安全优先”项，当驾驶安全系统发出警报时，会降低所有其它功能的音量。如果设置为“关闭”模式，方向盘振动功能仍然保持启动状态。

信息

如果在此改变警告音量，其它驾驶辅助系统的警告音量也会改变。

车道保持辅助(LKA)功能启动/关闭



B0317KO01

发动机运转时，按住方向盘上的车道驾驶辅助按钮，启动车道保持辅助(LKA)功能。仪表盘上的灰色或绿色()指示灯亮。

再次按住此按钮时，车道保持辅助(LKA)功能关闭。

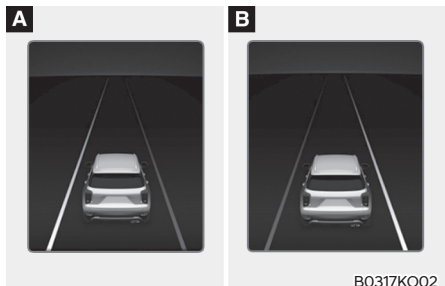
信息

- 当按住车道驾驶辅助按钮时，取消选择车道安全设置。
- 起动发动机时，车道保持辅助(LKA)功能保持最后设置的状态。

车道保持辅助(LKA)功能操作

警告和控制

车道保持辅助(LKA)功能利用车道偏离预警(LDW)功能和车道保持辅助(LKA)功能发出碰撞危险预警和辅助控制车辆。



Ⓐ: 左, Ⓑ: 右

车道偏离预警

- 当车辆趋于偏离本车道时, 在仪表盘上绿色  指示灯闪烁, 而且车辆偏离方向的车道线闪烁, 同时发出警报声的方式, 向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 车速为60~200km/h范围内时, 车道偏离预警(LDW)功能启动控制。

车道保持辅助

- 当车辆趋于偏离本车道时, 在仪表盘上绿色  指示灯闪烁, 并主动采取转向辅助控制措施, 将车辆保持在本车道内行驶。
- 车速为60~200km/h范围内时, 车道保持辅助(LKA)功能启动控制。



未握方向盘警告

如果驾驶员双手离开方向盘几秒钟, 就会在仪表盘显示屏上显示“请握紧方向盘”的警告信息, 并分阶段发出警报声。



警告

- 如果驾驶员大力紧握方向盘或转动方向盘超过一定角度，可能不会采取转向辅助控制措施。
- 车道保持辅助(LKA)功能并不能对所有情况做出响应。驾驶员应负责正确操控车辆和将车辆保持在本车道内行驶。
- 根据路况和环境条件，未握方向盘警告功能的警告信息显示可能会延迟。因此，驾驶车辆时应保持手握方向盘。
- 如果驾驶员握住方向盘的力量过小，车道保持辅助(LKA)功能可能识别不到握住了方向盘，因而仍会显示请握紧方向盘的警告信息。
- 如果在方向盘上附加物品，未握方向盘警告功能可能不能正常运行。



信息

- 有关仪表盘设置的更详细信息，请参考第4章的“LCD显示控制”部分。
- 检测到车道线(或道路边界)时，在仪表盘显示屏上显示的车道线将从灰色变成白色，且绿色/指示灯亮。

A



B



B0317K004

Ⓐ: 未检测到车道线, Ⓑ: 检测到车道线

- 根据仪表盘类型的不同，或者仪表盘主题选择的不同，在仪表盘显示屏上显示的图像和颜色可能会不同。
- 即使由车道保持辅助(LKA)功能辅助控制转向，驾驶员应负责正确控制方向盘。
- 当车道保持辅助(LKA)功能进行转向辅助控制时，与没有辅助控制状态相比，方向盘的操纵力可能变得更重或更轻。

车道保持辅助(LKA)系统故障和功能限制

车道保持辅助(LKA)系统故障



车道保持辅助(LKA)系统不能正常运行时，就会在仪表盘显示屏上显示“设置车道安全系统”的警告信息，并且黄色(🚗)指示灯亮。在此状态下，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

车道保持辅助(LKA)功能限制

在下列任何条件下，车道保持辅助(LKA)功能不能正常运行：

- 车道线(或道路边界)被雨水、雪、泥等覆盖时：
 - 车道线(或道路边界)受到污染很难识别时。
 - 车道线(或道路边界)颜色与路面颜色难以区别时。
 - 路面标记过于接近车道线(或道路边界)或与车道线(或道路边界)相似时。
 - 车道线(或道路边界)模糊或损坏时。
 - 隔离带、树木、护栏、隔音板等在车道线(或道路边界)上投下了阴影时。

- 车道线增多或减少，或者车道线穿行复杂时。
- 路面上有2个以上车道线(或道路边界)时。
- 车道线(或道路边界)复杂，或者有施工区等替代车道线(或道路边界)的结构时。
- 存在其它道路标记时，如曲折车道，人行横道、路面标志等。
- 在交叉路口等车道线(或道路边界)突然消失时。
- 车道过宽或过窄时。
- 有车道边缘，没有车道线(或道路边界)时。
- 道路上有边界结构时，如收费站、人行道、路缘等。
- 与前方车辆之间的距离过近或前方车辆遮挡车道线(或道路边界)时。

信息

前视摄像头功能限制有关的详细信息请参考第7章的“正面防撞辅助(FCA)”部分。



警告

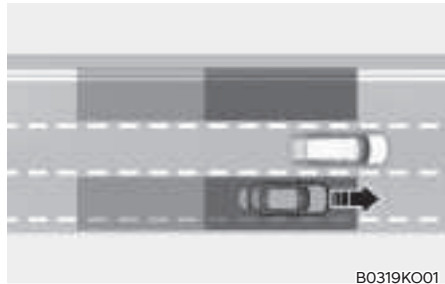
使用车道保持辅助(LKA)功能时，请遵守下列安全注意事项：

- 驾驶员应始终负责正确操控车辆和安全驾驶。禁止过度依赖车道保持辅助(LKA)功能的控制和危险驾驶。
- 根据路况和环境条件，车道保持辅助(LKA)功能可能自动关闭，或者可能不能正常启动控制。因此，驾驶员应保持警惕。
- 如果车道线的检测异常，请参考“功能局限”部分。
- 当本车辆正在拖动挂车或其它车辆时，为了确保行车安全，请关闭车道保持辅助(LKA)功能。
- 如果车速超过功能启动限速，此功能就不能采取转向辅助控制措施。因此，如要使用此功能，驾驶员必须遵守车道保持辅助(LKA)功能启动限速。
- 如果其它功能控制显示警告信息或发出警报声，车道保持辅助(LKA)功能可能不能显示警告信息也不能发出警报声。
- 如果周围环境噪声大，可能听不到车道保持辅助(LKA)功能发出的警报声。
- 如果在方向盘上附加任何物品，此功能可能不能采取转向辅助控制措施。
- 起动发动机或前视摄像头初始化后，在15秒钟内，车道保持辅助(LKA)功能不会启动。
- 在下列任何条件下，车道保持辅助(LKA)功能不会启动：
 - 打开转向信号灯或危险警告灯时。
 - 在车道保持辅助(LKA)功能控制或车辆变道结束后，车辆还没有驶入至车道中央时。
 - 电子稳定控制(ESC)或车辆稳定管理(VSM)系统处于控制状态时。
 - 在急弯道路上行驶时。
 - 车速小于55km/h或大于210km/h时。
 - 车辆突然变更车道时。
 - 车辆紧急制动时。

盲点碰撞预警(BCW)(如有配备)

盲点碰撞预警(BCW)功能设计的目的是，帮助驾驶员检测盲点内的目标车辆，并以显示警告信息和发出警报声的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警。

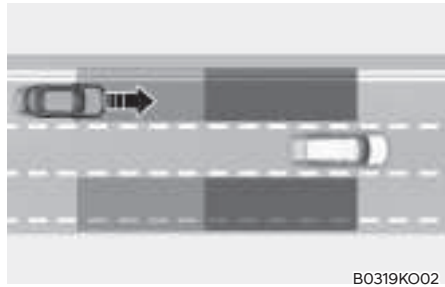
此外，如果从停车位驶出时存在碰撞的高危险性，盲点碰撞预警(BCW)功能主动采取紧急制动辅助控制措施，以辅助驾驶员防止发生碰撞。



盲点碰撞预警(BCW)功能帮助驾驶员检测盲点内的目标车辆，必要时向驾驶员发出碰撞危险预警。

注意

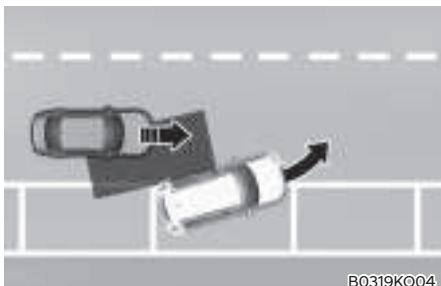
根据本车辆车速的不同，其检测范围会有所不同。然而，即使在盲点内有目标车辆，如果目标车辆高速经过本车辆，盲点碰撞预警(BCW)功能不会向驾驶员发出碰撞危险预警。



盲点碰撞预警(BCW)功能帮助驾驶员检测高速驶近盲点的目标车辆，必要时向驾驶员发出碰撞危险预警。

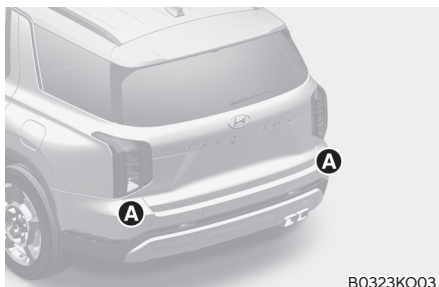
注意

根据检测的目标车辆车速的不同，警告时间会有所差异。



从停车位驶出时，如果盲点碰撞预警(BCW)功能检测到存在与盲点内驶来的目标车辆发生碰撞的高危险性，就会主动采取紧急制动辅助控制措施，以辅助驾驶员防止发生碰撞。

检测传感器



Ⓐ: 后侧面雷达传感器

检测传感器的具体位置请见上图。

⚠ 注意

为确保检测传感器的最佳性能，请遵守下列安全注意事项：

- 禁止随意拆装或分解/组装后侧面雷达传感器总成，也不要撞击传感器。
- 如果后侧面雷达传感器或其装配位置的周围受到冲击，即使在仪表盘上未显示警告信息，盲点碰撞预警(BCW)功能可能不能正常运行。在此状态下，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

- 如果更换或维修后侧面雷达传感器，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。
- 维修配备后侧面雷达传感器的后保险杠时，仅能使用现代汽车纯正品部件。
- 配备后侧面雷达传感器的纯正后保险杠具有良好的性能。如果变更此保险杠，或者对此保险杠进行随意的喷漆处理，会导致盲点碰撞预警(BCW)功能不能正常运行。如果需要更换后保险杠，必须要使用纯正品。
- 禁止在后侧面雷达传感器周围附加牌照框、保险杠贴纸或保险杠防撞装置等。
- 如果更换了保险杠，或者后侧面雷达传感器的周边破损或喷漆时，盲点碰撞预警(BCW)功能可能无法正常运行。
- 如果安装了挂车、挂架等，会严重影响后侧面雷达传感器的检测功能，或者盲点碰撞预警(BCW)功能可能无法正常运行。
- 前视摄像头有关的详细信息请参考本章的“正面防撞辅助(FCA)”部分。

盲点碰撞预警(BCW)功能设置

盲点安全



发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→驾驶安全→盲点安全”项，可以设置启用或停用各项功能。

- 如果选择“盲点安全”项，盲点碰撞预警(BCW)功能根据发生碰撞的危险性，显示警告信息、发出警报声和方向盘振动的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警，并根据发生碰撞的高危险性，主动采取紧急制动辅助控制措施。



B0321CN01

启动发动机时，如果盲点碰撞预警(BCW)功能在“关闭”状态，就会在仪表盘显示屏上显示“盲点安全系统已关闭”的警告信息。如果选择了“盲点安全”项，车外后视镜上[BCW]警告灯闪烁约3秒钟。此外，在发动机运转状态，选择“盲点安全”项时，车外后视镜上[BCW]警告灯闪烁约3秒钟。

警告

如果取消选择“盲点安全”项，盲点碰撞预警(BCW)功能就不能提供帮助，驾驶员必须始终仔细观察车辆周围环境和正确操控车辆。

信息

启动发动机时，盲点碰撞预警(BCW)功能保持最后设置的状态。

警告音量



B0312CN04

发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→警告音量”或“声音→驾驶员辅助”项，可以设置或变更盲点碰撞预警(BCW)功能的警告音量为“高”、“中”、“低”或“关闭”模式之一。

如果选择了“驾驶安全优先”项，当驾驶安全系统发出警报时，会降低所有其它功能的音量。

信息

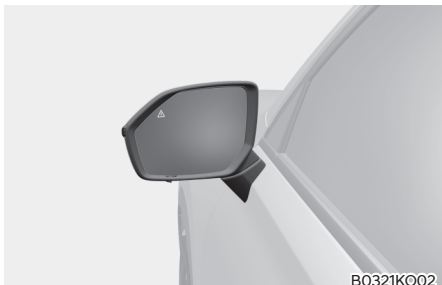
如果在此变更警告音量，其它驾驶员辅助功能的警告音量也会改变。

注意

警告音量设置适用于盲点碰撞预警(BCW)的所有功能上。

盲点碰撞预警(BCW)功能操作

车辆检测



- 当检测到车辆时，车外后视镜和平视显示器(如有配备)上的[BCW]警告灯亮，以向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 车速为20km/h以上，且盲点内的目标车辆车速为10km/h以上时，盲点碰撞预警(BCW)功能就会启动控制。

碰撞危险预警

- 打开盲点内目标车辆侧转向信号灯时，就会启动碰撞危险预警功能。
- 车外后视镜和平视显示器(如有配备)上的[BCW]警告灯闪烁，并发出警报声和方向盘振动的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 关闭转向灯或驾车驶离本车道时，盲点碰撞预警(BCW)功能停止碰撞危险预警，并返回至车辆检测模式。



警告

- 后侧面雷达传感器的检测范围以标准车道宽度为基准。因此，如果车道宽度小于标准，盲点碰撞预警(BCW)功能可能会检测到离本车道1个车道间隔外车道内的其它车辆，并向您发出碰撞危险预警。与此相反，如果车道宽度超过标准，盲点碰撞预警(BCW)功能可能无法检测到相邻车道内的车辆，这会导致在必要时无法向您发出碰撞危险预警。
- 当危险警告灯闪烁时，基于转向信号的碰撞危险预警功能不会启动。



信息

根据仪表盘类型的不同，或者仪表盘主题选择的不同，在仪表盘显示屏上显示的图像和颜色可能会不同。

碰撞预警(驶出时)



B0321CN03

- 车外后视镜和平视显示器(如有配备)上的[BCW]警告灯闪烁，并在仪表盘显示屏上显示“紧急制动”的警告信息，同时发出警报声的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 主动采取紧急制动辅助控制措施，以辅助驾驶员防止与盲点内的目标车辆发生碰撞。
- 车速为3km/h以下，且盲点内的目标车辆车速为5km/h以上时，盲点碰撞预警(BCW)功能就会启动控制。



B0313CN03

- 通过此功能采取紧急制动辅助控制措施而停车时，就会在仪表盘显示屏上显示“请小心驾驶”的警告信息。
为了确保行车安全，应立即踩下制动踏板，并仔细观察车辆周围环境。
- 通过紧急制动控制停车后，保持约2秒钟的制动控制状态，然后解除制动控制。



警告

使用盲点碰撞预警(BCW)功能时，请遵守下列安全注意事项：

- 为了确保行车安全，在安全地方停车后，操作用户设置模式变更功能设置。
- 如果其它功能控制显示警告信息或发出警报声，盲点碰撞预警(BCW)功能可能不能显示警告信息也不能发出警报声。
- 如果周围环境噪声大，可能听不到盲点碰撞预警(BCW)功能所发出的警报声。
- 当驾驶员为了回避碰撞危险而踩下制动踏板时，盲点碰撞预警(BCW)功能可能不会启动。

- 在盲点碰撞预警(BCW)功能启动控制状态，如果驾驶员用力踩下加速踏板或急转方向盘，盲点碰撞预警(BCW)功能将解除制动控制。
- 在盲点碰撞预警(BCW)功能启动控制状态，车辆可能会紧急停车，这可能会导致车内乘员受伤或松散的物品移动。因此，乘员必须佩戴好安全带和确保装载的物品安全。
- 即使盲点碰撞预警(BCW)功能存在任何问题，车辆的基本制动功能仍会正常运行。
- 盲点碰撞预警(BCW)功能并不能对所有情况做出响应，更不能对所有的碰撞危险情况做出回避控制。
- 根据路况和行驶条件，盲点碰撞预警(BCW)功能可能延迟向驾驶员发出碰撞危险预警或可能根本不会向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 驾驶员应始终保持车辆的正确控制，不要依赖盲点碰撞预警(BCW)功能。保持安全制动距离，必要时踩下制动踏板减速或完全停车。
- 不要故意以人、动物等任何物体为对象进行盲点碰撞预警(BCW)功能的测试。否则，会导致严重或致命人身伤害。



警告

根据电子稳定控制(ESC)系统的状态，制动控制功能可能不能正常运行。

在下列任何条件下，仅发出碰撞危险预警：

- 电子稳定控制(ESC)警告灯亮时。
- 电子稳定控制(ESC)系统执行不同的功能时。

盲点碰撞预警(BCW)系统故障和功能限制

盲点碰撞预警(BCW)系统故障



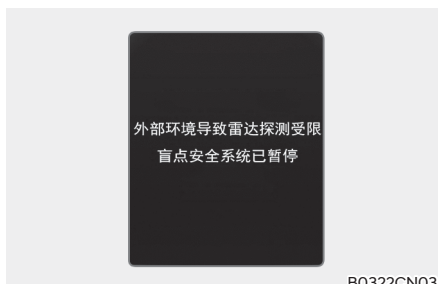
盲点碰撞预警(BCW)系统不能正常运行时，就会在仪表盘显示屏上显示“请检查盲点安全系统”的警告信息，并且仪表盘上的主(△)警告灯亮。在此状态下，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。



B0322CN02

车外后视镜上[BCW]警告灯不能正常运行时，就会在仪表盘显示屏上显示“请检查后视镜警告灯”的警告信息，并且仪表盘上的主(⚠)警告灯亮。在此状态下，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

盲点碰撞预警(BCW)功能暂停



B0322CN03

当后侧面雷达传感器或后保险杠的传感器周围被雪、雨水或安装的挂车、挂架等遮挡时，会降低雷达传感器的检测性能，这会导致盲点碰撞预警(BCW)功能暂停或关闭。

如果发生此类情况，就会在仪表盘显示屏上显示“外部环境导致雷达探测受限，盲点安全系统已暂停”的警告信息。

当清除异物或拆除挂车、挂架等，并重新起动发动机时，盲点碰撞预警(BCW)功能将恢复至正常运行。

清除异物或拆除挂车、挂架等后，如果盲点碰撞预警(BCW)功能仍然不能正常运行，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。



警告

- 盲点碰撞预警(BCW)功能即使在仪表盘上未显示警告信息,也可能不能正常运行。
- 盲点碰撞预警(BCW)功能在启动发动机后检测不到任何物体的地方等某些区域(如空旷的地形等)不能正常运行。启动发动机后,检测传感器被异物堵塞时也不能正常运行。



注意

如果安装挂车、挂架等,必须关闭盲点碰撞预警(BCW)功能。与此相反,如果要使用盲点碰撞预警(BCW)功能,必须拆除挂车、挂架等。

盲点碰撞预警(BCW)功能限制

在下列任何条件下,盲点碰撞预警(BCW)功能不能正常运行:

- 当大雪或大雨等恶劣天气。
- 传感器上覆盖雪时。
- 后侧面雷达传感器附近温度过高或过低时
- 在高速公路或快速公路的斜坡上行驶时。
- 道路路面(或周边地面)含金属物(如地铁施工工地等)等异常时。
- 车辆附近有固定物体时,如隔音板、护栏、中央分隔栏、栅栏、路灯、标志、隧道、墙壁等(含双层结构物)。
- 在车辆或建筑物很少的开阔地带行驶时,如沙漠、草原、郊区等地区。
- 在树木、草地、杂草丛生等狭窄道路上行驶时。
- 在多水坑等潮湿路面上行驶时。
- 后方车辆离本车辆过近,或另一辆车从本车辆旁边驶过时。

- 目标车辆的速度过快,短时间就超过本车辆时。
- 另一车辆超车时。
- 本车辆变更车道时。
- 本车辆在旁边车辆起步的同时起步并加速时。
- 相邻车道内的车辆驶离本车辆两个车道外时,或者离本车辆两个车道的车辆驶入本车辆的相邻车道时。
- 在后侧面雷达传感器附近安装挂车或挂架时。
- 后侧面雷达传感器被标签、保险杠保护罩、自行车挂架等物体遮挡时。
- 后侧面雷达传感器周围的保险杠被撞坏、损坏或雷达传感器脱离原位时。
- 因重载、轮胎气压不足等原因车辆高度变低或变高时。

检测到下列物体时，盲点碰撞预警(BCW)功能不能正常运行：

- 检测到摩托车、自行车时。
- 检测到类似于平板挂车等车辆时。
- 检测到公共汽车、卡车等大型车辆时。
- 检测区域内有行人、动物、购物车或婴儿车等移动物体时。
- 检测到跑车等低高度车辆时。

在下列任何条件下，可能不会采取紧急制动辅助控制措施，因此驾驶员必须注意：

- 车辆在颠簸道路，崎岖不平道路、混凝土道路上行驶而振动过大时。
- 车辆在雪、水坑、冰面等光滑路面上行驶时。
- 轮胎气压低或轮胎损坏时。
- 改装了制动系统时。
- 车辆突然变更车道时。

信息

前视摄像头有关的详细信息请参考本章的“正面防撞辅助(FCA)”和“车道保持辅助(LKA)”部分。



警告

- 在弯曲道路上行驶时



在弯曲道路上行驶时，盲点碰撞预警(BCW)功能可能不能正常运行。在此条件下，此功能可能无法检测到相邻车道内的目标车辆。

驾驶车辆时，驾驶员必须始终仔细观察路况和车辆周围环境。



在弯曲道路上行驶时，盲点碰撞预警(BCW)功能可能不能正常运行。在此条件下，此功能可能会检测到相同车道内的后方车辆。

驾驶车辆时，驾驶员必须始终仔细观察路况和车辆周围环境。

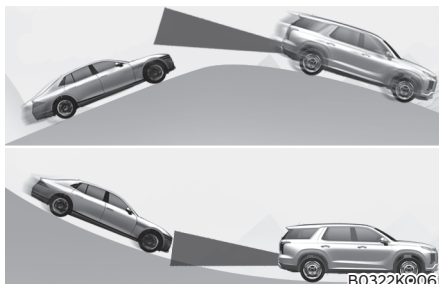
- 在并道/分岔道上行驶时



在并道/分岔道口上行驶时，盲点碰撞预警(BCW)功能可能不能正常运行。在此条件下，此功能可能无法检测到相邻车道内的目标车辆。

驾驶车辆时，驾驶员必须始终仔细观察路况和车辆周围环境。

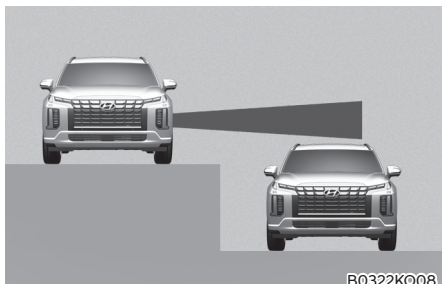
- 在坡路上行驶时



在坡路上行驶时，盲点碰撞预警(BCW)功能可能不能正常运行。在此条件下，此功能可能无法检测到相邻车道内的目标车辆，或者可能无法正确检测到地面或结构。

驾驶车辆时，驾驶员必须始终仔细观察路况和车辆周围环境。

- 在车道高度不同的车道上行驶时



在高度不同的车道上行驶时，盲点碰撞预警(BCW)功能可能不能正常运行。在此条件下，此功能可能无法检测到在不同高度相邻车道(地下通道连接段、分等交叉口等)内的目标车辆。

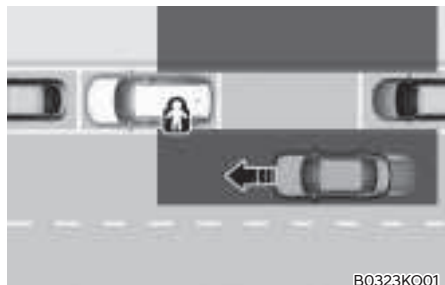
驾驶车辆时，驾驶员必须始终仔细观察路况和车辆周围环境。



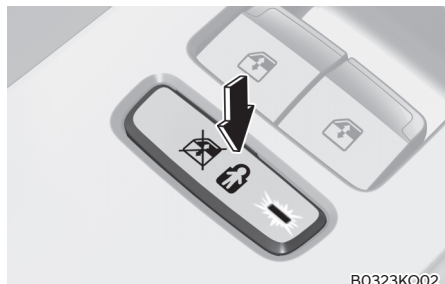
警告

- 当本车辆正在拖动挂车或其它车辆时，为了确保行车安全，请关闭盲点碰撞预警(BCW)功能。
- 盲点碰撞预警(BCW)功能受到强电磁波干扰时，可能无法正常运行。
- 起动发动机，或者前视摄像头、后侧面雷达传感器初始化后，在3秒钟内，盲点碰撞预警(BCW)功能不会启动。

安全下车辅助(SEA)(如有配备)



停车后，当打开车门时，如果检测到驶近盲点的目标车辆，安全下车辅助(SEA)功能以显示警告信息和发出警报声的方式，向驾驶员发出碰撞危险预警，以辅助驾驶员防止发生碰撞。



此外，当电动儿童安全锁在闭锁位置，且检测到驶近盲点的目标车辆时，如果驾驶员按下电动儿童安全锁按钮试图开锁儿童安全锁，电动儿童安全锁也不会开锁，以防止打开后车门。

⚠ 注意

- 根据目标车辆驶近速度的不同，警告时间会有所差异。
- 禁止以安全下车辅助(SEA)功能代替电动儿童安全锁按钮的作用。为了确保后座乘员的安全，必须使用电动儿童安全锁按钮闭锁儿童安全锁。详细信息请参考第5章的“电动儿童安全锁”部分。

检测传感器



Ⓐ：后侧面雷达传感器

检测传感器的具体位置请见上图。

⚠ 注意

后侧面雷达传感器注意事项有关的详细信息请参考第7章的“盲点碰撞预警(BCW)”部分。

安全下车辅助(SEA)功能设置

下车安全



B0324CN01

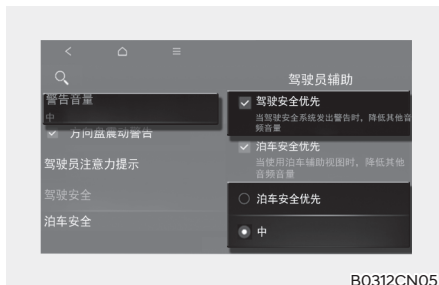
发动机运转时，在设置菜单中选择或取消选择“驾驶员辅助→驾驶安全→下车安全”项，可以设置启用或停用安全下车辅助(SEA)功能。

警告

如果停用“下车安全”功能，安全下车辅助(SEA)功能就不能提供帮助，驾驶员必须始终警惕意外情况或突发情况的发生。

信息

起动发动机时，安全下车辅助(SEA)功能保持最后设置的状态。



B0312CN05

警告音量

发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→警告音量”或“声音→驾驶员辅助”项，可以设置或变更安全下车辅助(SEA)功能的警告音量为“高”、“中”、“低”或“关闭”模式之一。

如果选择了“驾驶安全优先”项，当驾驶安全系统发出警报时，会降低所有其它功能的音量。

信息

如果在此变更警告音量，其它驾驶员辅助功能的警告音量也会改变。

即使警告音量设置为“关闭”项，安全下车辅助(SEA)功能的警告音量也不会完全关闭，而音量设置为类似“低”模式。

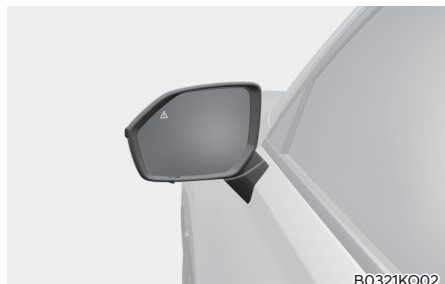
注意

警告音量设置适用于安全下车辅助(SEA)的所有功能上。

安全下车辅助(SEA)功能操作

警告和控制

车辆乘员下车时，安全下车辅助(SEA)功能根据发生碰撞的危险性，发出碰撞危险预警，并与电动儿童安全锁功能联动执行辅助车辆控制。



下车时碰撞危险预警

- 打开车门时，如果检测到驶近盲点的目标车辆，就会在仪表盘显示屏上显示“碰撞警告”的警告信息，并发出警报声。
- 车速为3km/h以下，且驶近盲点的目标车辆车速为6km/h以上时，安全下车辅助(SEA)功能向驾驶员发出碰撞危险预警。



电动儿童安全锁与安全下车辅助(SEA)联动功能

- 电动儿童安全锁在闭锁位置时，如果检测到驶近盲点的目标车辆，即使驾驶员按下电动儿童安全锁按钮试图开锁儿童安全锁，后车门儿童安全锁也不会开锁。此时，车外后视镜上[BCW]警告灯闪烁，并在仪表盘显示屏上显示“请检查后侧方”的警告信息。
- 车速在3km/h以下，且驶近盲点的目标车辆车速在6km/h以上时，安全下车辅助(SEA)功能向驾驶员发出碰撞危险预警。

信息

电动儿童安全锁按钮有关的详细信息请参考第5章的“电动儿童安全锁”部分。

注意

在显示警告信息后，如果在10秒钟内驾驶员再次按下电动儿童锁按钮，安全下车辅助(SEA)功能就判断为驾驶员已确认周围环境状态并开锁车门，就会开锁电动儿童安全锁(按钮指示灯熄灭)。驾驶员在开锁电动儿童安全锁之前，必须仔细观察车辆周围环境。

信息

在安全下车辅助(SEA)功能控制期间，可以从车外打开后车门。

警告

使用安全下车辅助(SEA)功能时，请遵守下列安全注意事项：

- 为了确保行车安全，在安全地方停车后，操作用户设置模式变更功能设置。
- 如果其它功能控制显示警告信息或发出警报声，安全下车辅助(SEA)功能可能不能显示警告信息也不能发出警报声。
- 如果周围环境噪声大，可能听不到安全下车辅助(SEA)功能发出的警报声。
- 安全下车辅助(SEA)功能并不能对所有情况做出响应，更不能对所有的碰撞危险情况做出回避控制。
- 根据路况和行驶条件，安全下车辅助(SEA)功能可能延迟向驾驶员发出碰撞危险预警或可能根本不会向驾驶员发出碰撞危险预警。因此，驾驶员必须始终仔细观察车辆周围环境。
- 驾驶员和乘员对下车时发生的事故负有责任。下车前一定要仔细观察车辆周围环境。
- 不要故意以任何物体为对象进行安全下车辅助(SEA)功能的测试。否则，会导致严重或致命人身伤害。

信息

- 关闭发动机后，安全下车辅助(SEA)功能持续运行约3分钟。但是，如果车门闭锁，此功能就会关闭。
- 根据仪表盘类型的不同，或者仪表盘主题选择的不同，在仪表盘显示屏上显示的图像和颜色可能会不同。

安全下车辅助(SEA)系统故障和功能限制

安全下车辅助(SEA)系统故障

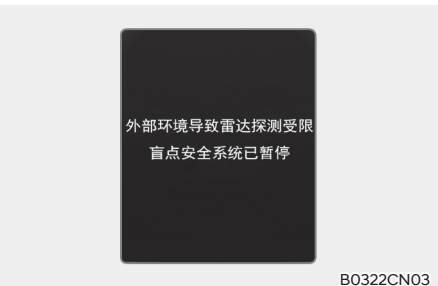


安全下车辅助(SEA)系统不能正常运行时，就会在仪表盘显示屏上显示“请检查盲点安全系统”的警告信息，并且仪表盘上的主(△)警告灯亮。在此状态下，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。



车外后视镜上[BCW]警告灯不能正常运行时，就会在仪表盘显示屏上显示“请检查后视镜警告灯”的警告信息，并且主(⚠)警告灯亮。在此状态下，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

安全下车辅助(SEA)功能暂停



当后侧面雷达传感器或后保险杠的传感器周围被雪、雨水或安装的挂车、挂架等遮挡时，会降低雷达传感器的检测性能，这会导致安全下车辅助(SEA)功能暂停或关闭。

如果发生此类情况，就会在仪表盘显示屏上显示“外部环境导致雷达探测受限，盲点安全系统已暂停”的警告信息。

当清除异物或拆除挂车、挂架等，并重新启动发动机时，安全下车辅助(SEA)功能将恢复至正常运行。

清除异物或拆除挂车、挂架等后，如果安全下车辅助(SEA)功能仍然不能正常运行，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

**警告**

- 即使在仪表盘上未显示警告信息，安全下车辅助(SEA)功能也可能不能正常运行。
- 安全下车辅助(SEA)功能可能在某区域(如空旷地形)不能正常运行，即起动发动机后，不能检测到任何物体的地方，或起动发动机后，检测传感器被异物堵塞时。

**注意**

如果安装挂车、挂架等，必须关闭安全下车辅助(SEA)功能。与此相反，如果要使用安全下车辅助(SEA)功能，必须拆除挂车、挂架等。

安全下车辅助(SEA)功能限制

在下列任何条件下，安全下车辅助(SEA)功能不能正常运行：

- 在树木或杂草丛生的道路上下车时。
- 在路面潮湿的地方下车时。
- 驶近的目标车辆速度过快或过慢时。

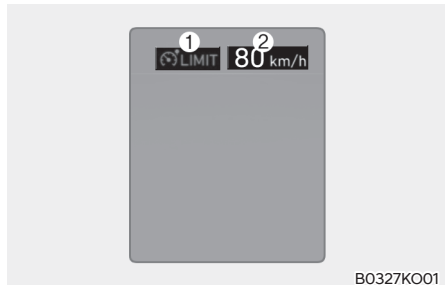
**信息**

后侧面雷达传感器限制有关的详细信息请参考本章的“盲点碰撞预警(BCW)”部分。

**警告**

- 如果安全下车辅助(SEA)功能受到强电磁波干扰，可能无法正常工作。
- 起动发动机，或者后侧面雷达传感器初始化后，在3秒钟内，安全下车辅助(SEA)功能不会启动。

手动限速辅助(MSLA)

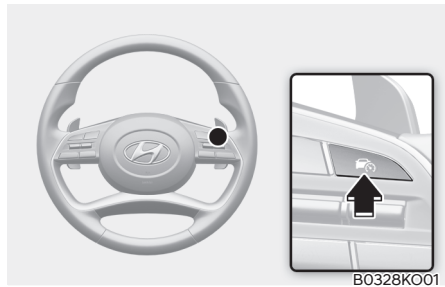


- ① 限速指示灯
- ② 限速

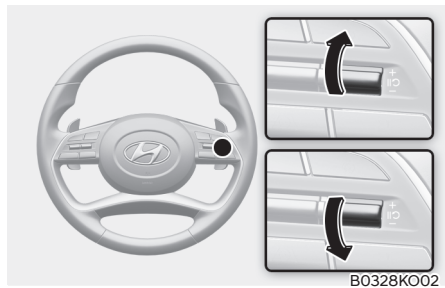
如果需要设置车速不能超过某个特定速度，通过此功能可以设置限速。

当车速超过限速时，手动限速辅助(MSLA)功能就会启动控制，设定限速闪烁，并发出警报声，直到车速降至限速以下为止。

手动限速辅助(MSLA)功能操作 限速设置



1. 车速达到理想速度时，按住驾驶辅助()按钮，直至仪表盘上的限速指示灯()亮。



2. 向上/向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置，直至到达所需限速时释放。
- 向上/向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置并保持，首先车速增速或降速至最接近10倍(单位MPH时5倍)的速度，然后以10km/h为单位增速或降速。



B0328KO03

3. 在仪表盘显示屏上显示设置的限速。

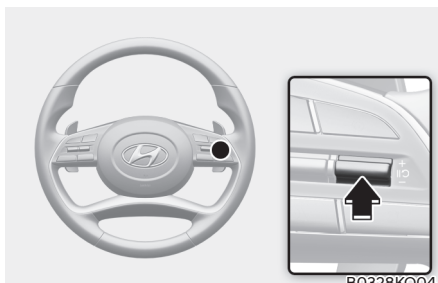
如要超过设置的限速，用力踩下加速踏板越过加速压力点，启动强制降档机制。

超过设置的限速时，设定限速闪烁并发出警报声，直至车速降至限速以下。

i 信息

- 当踩下加速踏板的行程没有超过加速压力点时，车速将保持在限速范围内。
- 当踩下加速踏板的行程超过加速压力点时，车辆强制降档，此时可能会发出咔嚓声。

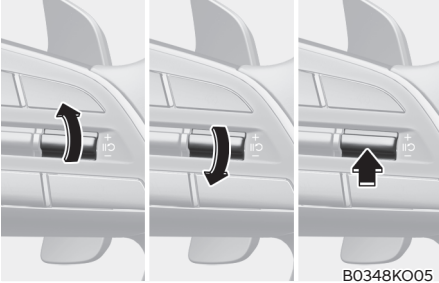
手动限速辅助(MSLA)功能暂停



B0328KO04

要暂停手动限速辅助(MSLA)功能，按下  按钮。此时，解除限速控制，但限速指示灯()保持亮。

手动限速辅助(MSLA)功能恢复

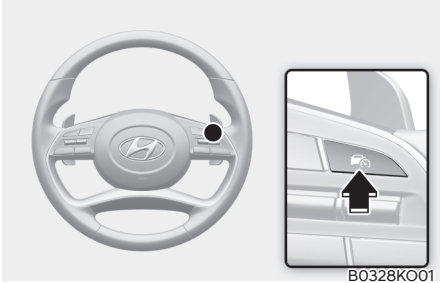


手动限速辅助(MSLA)功能暂停后，如果需要恢复此功能控制，向上/向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置或按下 $\text{II} \curvearrowright$ 按钮。

向上/向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置时，将当前仪表盘上的车速设置为限速。

按下 $\text{II} \curvearrowright$ 按钮时，控制速度将恢复至之前预设的限速。

手动限速辅助(MSLA)功能关闭



要关闭手动限速辅助(MSLA)功能，再次按下驾驶辅助($\text{F} \text{ 图标}$)按钮，限速指示灯(LIMIT)熄灭。

如果不使用此功能，按下驾驶辅助($\text{F} \text{ 图标}$)按钮关闭手动限速辅助(MSLA)功能。

警告

使用手动限速辅助(MSLA)功能时，请遵守下列安全注意事项：

- 始终将车速设置在适用的限速范围内。
- 不使用手动限速辅助(MSLA)功能时，要保持此功能处于关闭状态，以防止意外设置限速控制。观察限速指示灯(LIMIT)是否熄灭。
- 手动限速辅助(MSLA)功能不可以代替正确驾驶和安全驾驶。驾驶员应负责仔细观察路况和安全驾驶，以防意外或突发情况发生。

驾驶员注意力提示(DAW)

基本功能

驾驶车辆时，驾驶员注意力警示(DAW)功能通过分析驾驶员驾驶车辆的状态、驾驶时间等，帮助判断驾驶员注意力等级。驾驶员注意力等级降至界限值时，驾驶员注意力警示(DAW)功能建议驾驶员适当“休息”。

前方车辆出发提示功能

前方车辆出发提示功能会在前车驶离时通知驾驶员。

检测传感器



B0311K007

Ⓐ: 前视摄像头

驾驶期间使用前视摄像头作为检测传感器，检测环境光线亮度和强度。

检测传感器的具体位置请见上图。



注意

- 必须保持前视摄像头始终处于良好状态，以保持驾驶员注意力警示(DAW)功能的最佳性能。
- 前视摄像头有关的详细信息请参考本章的“正面防撞辅助(FCA)”部分。

驾驶员注意力提示(DAW)功能设置

前方车辆出发提示

发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→驾驶员注意力提示”项，可以设置启用或停用此功能。



B0335CN01

- 如果选择“前方车辆出发提示”项，此功能会在前方车辆出发时向驾驶员发出警报。

驾驶员注意力提示(DAW)功能操作 基本功能

驾驶员注意力提示(DAW)功能的基本功能是提醒驾驶员“请休息”。



请休息

- 当驾驶员注意力等级小于1时，就会在仪表盘显示屏上显示“请休息”的提示信息，并发出警报声，提示驾驶员应该休息。
- 当总行驶时间小于20分钟或自上次休息时间不足20分钟时，驾驶员注意力提示(DAW)功能不会发出驾驶员请休息的提示。
- 车速为0~200km/h范围内时，就会启动此功能。

警告

为了确保行车安全，在安全地方停车后，操作用户设置模式变更功能设置。

注意

- 即使驾驶员没有感觉疲惫，驾驶员注意力警示(DAW)功能仍根据驾驶员的驾驶状态或习惯建议休息。
- 驾驶员注意力警示(DAW)功能是辅助驾驶员驾驶车辆的功能，并不能正确判断驾驶员的驾驶注意力是否集中。
- 即使驾驶员注意力警示(DAW)功能没有建议休息，驾驶员感觉疲惫时必须安全停车并适当休息。

信息

仪表盘上设置有关的详细信息请参考第4章的“LCD显示器控制”部分。

前方车辆出发提示功能



当前方车辆驶离时，前方车辆出发提示功能会在仪表盘显示屏上显示“前方车辆已出发”的警告信息，并发出警报声，以提醒驾驶员。

警告

- 如果其它功能控制显示警告信息或发出警报声，前方车辆出发提示功能可能不能显示警告信息也不能发出警报声。
- 驾驶员应始终负责正确操控车辆和安全驾驶。

注意

- 前方车辆出发提示功能仅是驾驶辅助功能。在特定条件下，当前方停止的车辆驶离时，可能不向驾驶员发出警报，因此要保持高度警惕。
- 驾车起步前，一定要仔细观察车辆周围环境和前方路况。

信息

根据仪表盘类型的不同，或者仪表盘主题选择的不同，在仪表盘显示屏上显示的图像和颜色可能会不同。

驾驶员注意力提示(DAW)系统故障和功能限制

驾驶员注意力提示(DAW)系统故障



当驾驶员注意力提示(DAW)系统不能正常运行时，就会在仪表盘显示屏上显示“请检查注意驾驶警告系统”的警告信息，并且仪表盘上的主警告灯(△)亮。在此状态下，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

驾驶员注意力提示(DAW)功能暂停



如果前视摄像头前方的挡风玻璃被积雪、雨水等异物覆盖，会降低前视摄像头的检测性能，这会导致驾驶员注意力提示(DAW)功能暂停或关闭。如果出现这种情况，就在仪表盘显示屏上显示“摄像头视野受限，注意驾驶警告系统已暂停”的警告信息。当清除积雪、雨水或异物时，驾驶员注意力提示(DAW)功能将恢复至正常运行。清除清除积雪、雨水或异物后，如果驾驶员注意力提示(DAW)功能仍然不能正常运行，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

警告

- 驾驶员注意力提示(DAW)功能可能在某些区域(如空旷地形等)不能正常运行，即在起动发动机后，检测不到任何物体的地方。
- 如果在存在问题时关闭发动机，重新启动发动机时，可能同样的问题仍会存在，这会导致驾驶员注意力提示(DAW)功能可能无法正常运行。

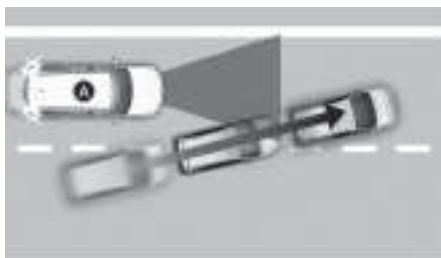
驾驶员注意力提示(DAW)功能限制

在下列任何条件下，驾驶员注意力提示(DAW)功能不能正常运行：

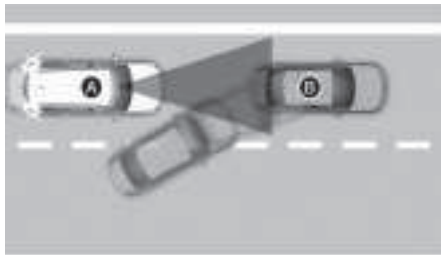
- 运行型驾车时。
- 车辆故意频繁变更车道时。
- 其它驾驶辅助功能控制车辆时，如车道保持辅助(LKA)功能等。

前方车辆出发提示功能

- 当其它车辆突然驶入时



B0337KO02

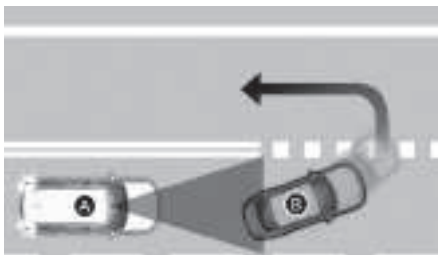


B0337KO03

①：本车辆，②：前方车辆

如果有车辆突然驶入到本车辆的前方，前方车辆出发提示功能可能无法正常运行。

- 当前方车辆突然转弯时

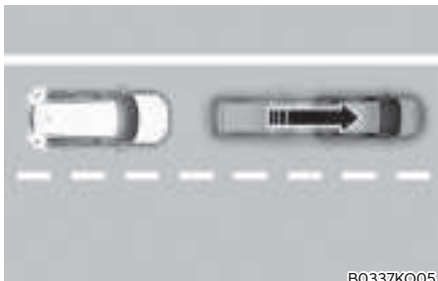


B0337KO04

①：本车辆，②：前方车辆

如果前方车辆突然转弯，如左转弯、右转弯或掉头等，前方车辆出发提示功能可能无法正常运行。

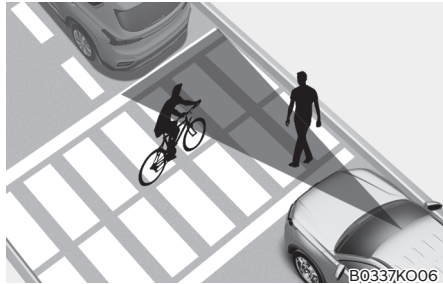
- 当前方车辆突然驶离时



B0337KO05

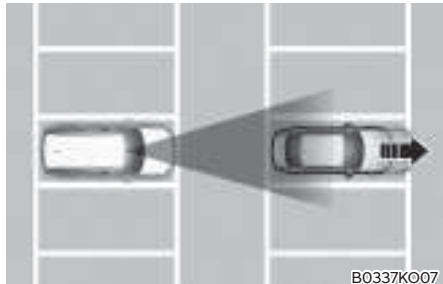
如果前方停止的车辆紧急驶离，前方车辆出发提示功能可能无法正常运行。

- 当行人、骑行者挡在本车辆与前方车辆之间时



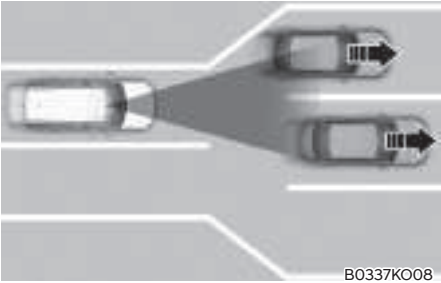
如果本车辆与前方车辆之间有行人或骑行者挡住时，前方车辆出发提示功能可能无法正常运行。

- 在停车场时



如果前方停止的车辆驶离，前方车辆出发提示功能可能会向驾驶员发出前方停止的车辆驶离的警报。

- 在收费站、交叉路口等



经过有很多车辆的收费站、交叉路口等时，或者在车道频繁合并或分开的地段行驶时，前方车辆出发提示功能可能无法正常运行。

警告

起动发动机或前视摄像头初始化后，在15秒钟内，驾驶员注意力提示(DAW)功能不会启动。

信息

前视摄像头有关的详细信息请参考本章的“正面防撞辅助(FCA)”部分。

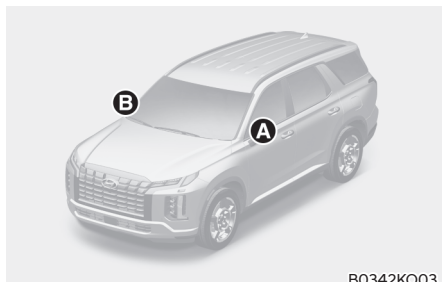
盲点影像(BVM)(如有配备)



①: 左侧, ②: 右侧

当打开转向信号灯时, 盲点影像(BVM)功能在仪表盘显示屏上显示车辆盲点的影像, 以辅助驾驶员安全变更车道。

检测传感器



①, ②: 侧视广角摄像头
(摄像头位于车外后视镜的底部)

检测传感器的具体位置请见上图。

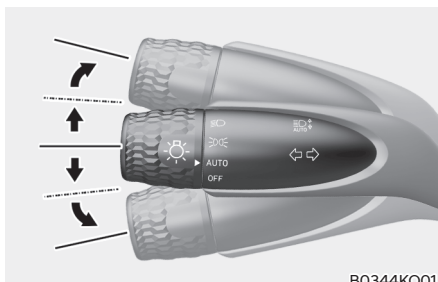
盲点影像(BVM)功能设置

功能设置

盲点影像

发动机运转时, 在设置菜单中选择“驾驶员辅助→盲点安全→盲点影像”项, 可以设置启用或停用盲点影像功能。

盲点影像(BVM)功能操作



当打开或关闭转向信号灯时, 盲点影像(BVM)功能启动或关闭。

启动条件

当左侧或右侧转向信号灯[ON]时，就会在仪表盘显示屏上显示转向方向的盲点影像。

关闭条件

- 当关闭转向信号灯时，仪表盘显示屏上的盲点影像熄灭。
- 当启动危险警告灯时，基于转向信号的盲点影像(BVM)功能不会启动。
- 在仪表盘显示屏上显示其它优先级功能的警告信息时，盲点影像(BVM)功能关闭。

盲点影像(BVM)系统故障

盲点影像(BVM)系统不能正常运行时，或者仪表盘闪屏或摄像头传输的影像异常时，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。



警告

- 在仪表盘显示屏上显示的影像，会根据物体实际距离的不同而会有所改变。因此，驾驶员应仔细观察车辆周围环境，以确保行车安全。
- 始终保持摄像头清洁。如果摄像头被异物遮挡，会严重影响摄像头的检测性能，这会导致盲点影像(BVM)功能无法正常运行。

智能巡航控制(SCC)(如有配备)

智能巡航控制(SCC)功能设计的目的是，检测前方车辆，并帮助保持期望的行驶速度和设定的与前方车辆之间车距。

超车加速辅助

智能巡航控制(SCC)功能在启动条件下，如果此功能判断驾驶员的意图为超车，会主动采取辅助加速控制措施。

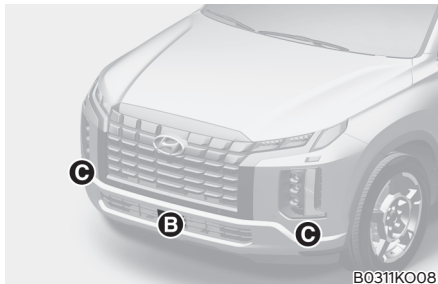
驾驶风格联动(如有配备)

智能巡航控制(SCC)功能按照驾驶风格控制车辆，如车距、加速度、反应速度等。

检测传感器



B0311KO07



B0311KO08

Ⓐ：前视摄像头，Ⓑ：前雷达传感器

Ⓒ：前侧面雷达传感器(如有配备)、

使用前视摄像头和前雷达传感器检测前方车辆。

检测传感器的具体位置请见上图。



注意

必须保持前视摄像头和前雷达传感器始终处于良好状态，以保持智能巡航控制(SCC)功能的最佳性能。

前视摄像头和前雷达传感器有关的详细信息请参考第7章的“正面防撞辅助(FCA)”部分。

智能巡航控制(SCC)功能设置

智能巡航控制



B0347CN02

发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→驾驶便利→智能巡航控制”项，可以设置或变更与前方车辆之间车距和加速强度。

驾驶风格联动(如果配备)



B0347CN01

发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→智能巡航→驾驶风格联动”项，智能巡航控制(SCC)功能将根据驾驶员的驾驶风格进行控制，如与前方车辆之间车距、加速强度、反应速度等。

i 信息

- 在智能巡航控制(SCC)功能启动和“驾驶风格联动”模式状态，按住车距设置(📏)按钮时，就会关闭“驾驶风格联动”模式。在“驾驶风格联动”模式关闭状态，按住车距设置(📏)按钮时，就会启动“驾驶风格联动”模式。
- “驾驶风格联动”模式需要在车辆不断的行驶中学习驾驶员的驾车习惯、风格等。
- 当停用“驾驶风格联动”模式时，与前方车辆之间车距、加速强度、反应速度等驾驶员的驾驶风格会保持同级。
- 即使在启动或关闭“驾驶风格联动”模式时所显示的与前方车辆之间车距、加速强度、反应速度等驾驶员的驾驶风格等级相同，实际的驾驶风格控制可能会不同。



警告音量

发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→警告音量”或“声音→驾驶员辅助”项，可以设置或变更智能巡航控制的警告音量为“高”、“中”、“低”或“关闭”模式之一。

如果选择了“驾驶安全优先”项，当驾驶安全系统发出警报时，会降低所有其它功能的音量。

信息

- 起动发动机时，警告音量将保持最后设置的状态。
- 如果设置为“关闭”模式，方向盘振动功能仍然保持启动状态。
- 如果在此变更警告音量，其它驾驶员辅助功能的警告音量也会改变。

智能巡航控制(SCC)功能操作

启动条件

基本功能

满足下列条件时，智能巡航控制(SCC)功能就能启动：

- 档位在“D(前进)”档。
- 驾驶员车门关闭。
- 电控驻车制动器(EPB)在释放状态。
- 车速在运行速度范围内
 - 10~200km/h：前方没有车辆时
 - 0~200km/h：前方有车辆时
- 电子稳定控制(ESC)系统或防抱死制动系统(ABS)在运行状态。

在下列任何条件下，智能巡航控制(SCC)功能不会启动。

- 驾驶席车门未关时。
- 发动机转速过高时。
- 电控驻车制动器(EPB)在啮合状态时。
- 电子稳定控制(ESC)或防抱死制动(ABS)系统控制车辆时。
- 正面防撞辅助(FCA)功能在制动控制状态时。
- 遥控智能泊车辅助(RSPA)功能在制动控制状态时。(如有配备)

信息

当停车时，如果前方有车辆，驾驶员可踩下制动踏板启动智能巡航控制(SCC)功能。

超车加速辅助操作条件

智能巡航控制(SCC)功能启动状态, 当打开左转向信号灯时(左舵), 如果满足下列条件, 就会启动超车加速辅助功能:

- 车速大于60km/h。
- 检测到前方有车辆。

在下列任何条件下, 超车加速辅助功能不会启动。

- 打开危险警告灯时。
- 为了保持设定的与前方车辆之间车距, 进行制动控制时。

警告

在前方有车辆的状态下, 如果打开左转向信号灯, 车辆可能会临时加速。因此, 必须仔细观察路况。

要启动智能巡航控制(SCC)功能



- 按下驾驶辅助按钮时, 智能巡航控制(SCC)功能启动, 并将当前仪表盘上的车速设置为巡航控制速度。
- 如果前方没有车辆, 就会保持当前设定的巡航控制速度。如果前方有车辆, 会降低巡航控制速度, 以保持设定的与前方车辆之间车距。如果前方车辆加速, 本车辆也加速, 直至加速至设定的巡航控制速度, 然后以此巡航控制速度恒速行驶。

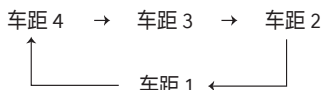
信息

当前车速为0~30km/h之间时, 如果按下驾驶辅助()按钮启动智能巡航控制(SCC)功能, 设置巡航控制速度为30km/h。

要设置智能巡航控制车距



按动车距设置按钮时，车距设置变化如下：



i 信息

- 假如车速为90km/h，车距保持如下：
车距4 - 约53米
车距3 - 约40米
车距2 - 约30米
车距1 - 约25米
- 当重新启动发动机或智能巡航控制(SCC)功能暂停时，与前方车辆之间车距设置将保持最后设置的状态。

要增加巡航控制速度



- 向上拨动开关至增速(+)位置并松开。每次巡航控制设定速度增加1km/h。
- 观察仪表盘上的巡航控制速度，同时向上拨动开关至增速(+)位置并按住，巡航控制设定速度以10km/h单位增加。每次巡航控制设定速度增加10km/h。此时车辆会加速到此速度行驶。巡航控制速度最高可设至200km/h。

! 警告

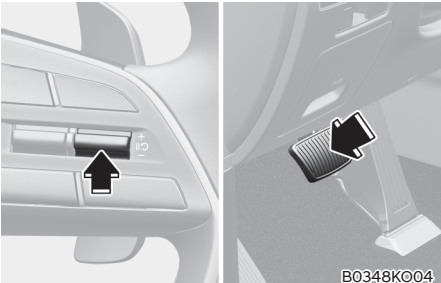
在向上拨动开关至增速(+)位置之前，必须注意观察车辆行驶条件。此操作时，车速可能会急速增大。

要减少巡航控制速度



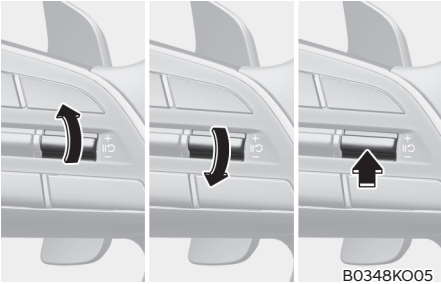
- 向下拨动开关至降速(-)位置并松开。每次巡航控制设定速度减少1km/h。
- 观察仪表盘上的巡航控制速度，同时向下拨动开关至降速(-)位置并按住，巡航控制设定速度以10km/h单位减少。当到达理想速度时松开开关。巡航控制速度最低可设至30km/h。

要暂停智能巡航控制(SCC)功能



按下II $\odot$ 按钮，或者踩下制动踏板，智能巡航控制(SCC)功能就会暂停。

要恢复智能巡航控制(SCC)功能



智能巡航控制(SCC)功能暂停后，如要恢复此功能控制，向上/向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置或按下II $\odot$ 按钮。

向上/向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置时，将当前仪表盘上的车速设置为巡航控制速度。

按下II $\odot$ 按钮时，控制速度将恢复至之前预设的巡航控制速度。

 警告

在操作II $\odot$ 按钮前，必须注意观察车辆行驶条件。当按下II $\odot$ 开关时，车速可能会急剧增加或减少。

要关闭智能巡航控制(SCC)功能



B0328KO01

要关闭智能巡航控制(SCC)功能，再次按下驾驶辅助(Ⓢ)按钮。

信息

如果车辆配备手动限速辅助(MSLA)功能，按住驾驶辅助(Ⓢ)按钮关闭智能巡航控制(SCC)功能时，手动限速辅助(MSLA)功能就会启动控制。

注意

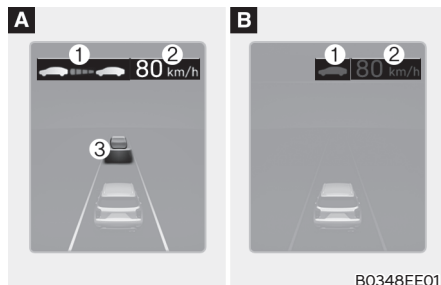
不要同时操作多个控制开关、按钮。否则，智能巡航控制(SCC)功能不能正常运行。

显示和控制

基本功能

可以从仪表盘上的驾驶辅助图像功能中看到智能巡航控制(SCC)功能的运行状态。详情请参考第4章的“视图模式”。

根据智能巡航控制(SCC)功能的运行状态，将显示如下。



B0348EE01

Ⓐ：功能运行，Ⓑ：功能暂停

• 功能运行时

- (1) 显示前方是否有车辆和设定的与前方车辆之间车距等级。
- (2) 显示设定速度。
- (3) 显示前方是否有车辆和与前方车辆之间的目标车距。

• 功能暂停时

- (1) 本车辆(灰影)
- (2) 以前的设定速度(灰影)

i 信息

- 在仪表盘显示屏上显示的与前方车辆之间车距是，本车辆与前方车辆之间的实际车距。
- 目标车距会根据车速和设定的与前方车辆之间车距等级的改变而发生变化。如果车速较低，即使实际与前方车辆之间车距改变，显示的与前方车辆之间的目标车距变化可能会很小。
- 根据仪表盘类型的不同，或者仪表盘主题选择的不同，在仪表盘上显示的图像和颜色可能会不同。

临时加速



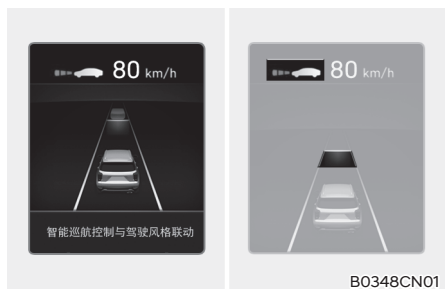
如果在智能巡航控制(SCC)功能控制期间要加速，可以踩下加速踏板加速。当车速增加时，仪表盘上的巡航控制设定速度、设定车距等级和目标车距将会闪烁。

此时，如果加速踏板的踩踏量不够，车辆可能会缓慢减速。

警告

临时加速时，即使本车辆前方有车辆也不会自动调整车速和车距。因此，临时加速时一定要谨慎操作。

驾驶风格联动的功能控制



当“驾驶风格联动”模式进行控制时，就会在仪表盘显示屏上显示‘驾驶风格’信息持续2秒钟，并显示“驾驶风格联动”的车距等级和目标车距。

智能巡航控制(SCC)功能暂停



在下列任何条件下，智能巡航控制(SCC)功能就会暂停：

- 车速超过210km/h时。
- 停车一段时间时。
- 在一段时间内持续踩下加速踏板时。
- 不满足智能巡航控制(SCC)功能启动条件时。

如果智能巡航控制(SCC)功能暂停，就会在仪表盘显示屏上显示“智能巡航系统已自动解除”的警告信息，并发出警报声，向驾驶员发出警报。

信息

在智能巡航控制(SCC)功能启动状态，如果因车辆停滞不前而暂停智能巡航控制(SCC)功能时，可能会啮合电动驻车制动器(EPB)。

警告

智能巡航控制(SCC)功能暂停时，不再控制与前方车辆之间车距。驾驶车辆时，应仔细观察前方路况，必要时踩下制动踏板减速，以保持安全车距。

不满足智能巡航控制(SCC)功能启动条件



在不满足智能巡航控制(SCC)功能启动条件下，如果按下驾驶辅助()按钮或向上/向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置或按下按钮，就会在仪表盘显示屏上显示“无法开启智能巡航系统”的警告信息，并发出警报声。

在交通拥堵的道路上



在交通拥堵道路上，如果前方车辆停车，本车辆也停车。同样，如果前方车辆开始移动，本车辆也起步。此外，在车辆停车一段时间后，就会在仪表盘显示屏上显示“如前方车辆出发，请按下按键或踩油门踏板”的警告信息。此时，踩下加速踏板或向上/向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置或按下按钮起步行驶。

前方路况预警



在下述情况下，就会在仪表盘显示屏上显示“请注意周围车辆”的警告信息，并发出警报声，以提醒驾驶员注意前方路况。

- 智能巡航控制(SCC)功能控制与前方车辆之间车距时，前方车辆驶离本车道时。

 警告

始终注意可能突然出现在你前方车辆或物体，必要时踩下制动踏板减速，以保持安全车距。

碰撞危险预警



智能巡航控制(SCC)功能启动状态，如果检测到存在与前方车辆发生碰撞的危险性，在仪表盘显示屏上显示“注意碰撞”的警告信息，并发出警报声，向驾驶员发出碰撞危险预警。驾驶车辆时，应仔细观察前方路况，必要时踩下制动踏板减速，以保持安全车距。

 警告

在下列任何条件下，智能巡航控制(SCC)功能可能不会向驾驶员发出碰撞危险预警。

- 与前方车辆之间车距较近，或者前方车辆的车速大于或等于本车辆车速时。
- 前方车辆停车或车速较慢时。
- 智能巡航控制(SCC)功能启动后，踩下加速踏板时。



警告

使用智能巡航控制(SCC)功能时，请遵守下列安全注意事项：

- 智能巡航控制(SCC)功能不能代替正确操控车辆和安全驾驶。驾驶员应负责仔细观察车速和与前方车辆之间车距。
- 智能巡航控制不能识别意外和突发状况或复杂的驾驶状态。因此，驾驶员应负责注意观察行驶条件和正确操控车辆。
- 当不使用智能巡航控制(SCC)功能时，要保持智能巡航控制(SCC)功能处于关闭状态，以防止意外设定巡航控制速度。
- 当智能巡航控制(SCC)功能处于运行状态时，即使车辆已停止，也不要打开车门，更不要离开车辆。
- 一定要清楚设定的巡航控制速度和与前方车辆之间车距。
- 根据路况和车速保持安全车距。在高速行驶期间，如果与前方车辆之间车距太近，可能会引发严重碰撞事故。
- 在控制与前方车辆之间车距期间，如果前方车辆突然驶离，在智能巡航控制(SCC)功能控制下可能会突然加速至巡航控制设定速度。因此，驾驶车辆时必须谨慎，以防出现意外或突发情况。
- 车辆上坡时车速会降低，而下坡时车速会增加。
- 始终要警惕各种情况的发生，如有车辆突然驶入前方等。
- 当本车辆正在拖动挂车或其它车辆时，为了确保行车安全，请关闭智能巡航控制(SCC)功能。
- 当本车辆被拖动时，请关闭智能巡航控制(SCC)功能。
- 如果智能巡航控制(SCC)功能受到强电磁波干扰，可能无法正常运行。
- 智能巡航控制(SCC)功能可能识别不到前方的障碍物，这可能会引发碰撞事故。因此，驾驶员应负责仔细观察前方路况，以防出现意外或突发情况。
- 当前方车辆频繁变更车道时，可能会导致智能巡航控制(SCC)功能反应延迟或可能对邻近车道内的车辆做出响应。因此，驾驶车辆时必须谨慎，以防出现意外或突发情况。
- 驾驶车辆时，即使没有显示警告信息或没有发出警报声，应仔细观察车辆周围环境和正确操控车辆。
- 如果其它功能控制显示警告信息或发出警报声，智能巡航控制(SCC)功能可能不能显示警告信息也不能发出警报声。
- 如果周围环境噪声大，可能听不到正面防撞辅助所发出的警报声。
- 车辆制造商对由驾驶员原因所造成的任何交通违章或交通事故不负有任何责任。
- 设置巡航控制速度时，始终要遵守本地区的限速规定。
- 如果驾驶员的驾驶风格改变，会影响与前方车辆之间车距、加速性和反应速度的控制。



注意

- 车辆必须充分驾驶，以充分反映驾驶员的实际驾驶风格，如与前方车辆之间车距、加速性、反应速度等。
- 驾驶风格联动的控制功能在确认驾驶员的驾驶风格时，并不能识别驾驶员是否发生了改变。
- 在特殊路况条件下驾驶时，如在雪地、雨水、雾天、陡坡等路况，禁止使用驾驶风格联动的控制模式。



信息

- 启动发动机或前视摄像头初始化后，在15秒钟内，智能巡航控制(SCC)功能不会启动。
- 当智能巡航控制(SCC)功能进行制动控制时，可能会听到噪声。
- 驾驶风格联动的控制功能不会反映驾驶员的影响驾驶安全的驾驶风格或驾驶状态。
- 驾驶风格联动的控制功能除了与前方车辆之间车距、加速性和反应速度外，不会反映其它的驾驶风格。

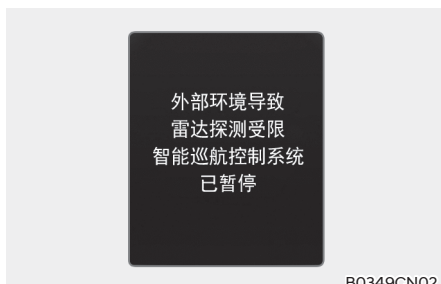
智能巡航控制(SCC)系统故障和功能限制

智能巡航控制(SCC)系统故障



智能巡航控制(SCC)系统不能正常运行时，会显示“请检查智能巡航系统”的警告信息，并且仪表盘上的主警告灯(△)亮。在此状态下，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

智能巡航控制(SCC)功能暂停



当前雷达传感器盖或传感器被雪、雨水或异物遮挡时，会降低前视摄像头的检测性能，这会导致智能巡航控制(SCC)功能暂停或关闭。

如果出现这种情况，就会在仪表盘显示屏上显示“外部环境导致雷达探测受限，智能巡航控制系统已暂停”的警告信息一段时间。

当清除雨水、雪或异物时，智能巡航控制(SCC)功能会恢复至正常运行。



警告

智能巡航控制(SCC)功能即使在仪表盘上没有显示警告信息，也可能不能正常运行。



注意

智能巡航控制(SCC)功能可能在某些区域(如空旷地形等)不能正常运行，即在启动发动机后，检测不到任何物体。

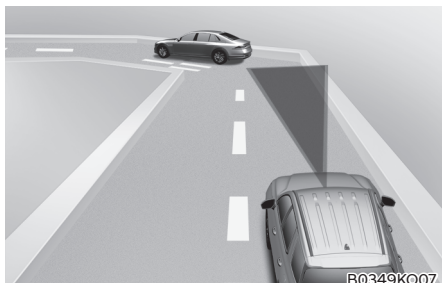
智能巡航控制(SCC)功能限制

在下列任何条件下，智能巡航控制(SCC)功能不能正常运行：

- 检测传感器损坏或其周围受到污染时。
- 持续喷射挡风玻璃清洗液，或雨刮器运转时。
- 由于在挡风玻璃上着色、贴膜或涂层、玻璃受损或有异物(标签、飞虫等)粘在玻璃上，污染摄像头镜头时。
- 在挡风玻璃上的有湿气或结霜时。
- 阳光过于强烈而影响前视摄像头的视野时。
- 路灯或迎面驶来车辆灯光反射到潮湿路面上时，如道路上的水坑等。
- 前视摄像头附近温度过高或过低时。
- 在仪表盘上放置物品时。
- 环境亮度过明亮时。
- 环境亮度过暗时，如在隧道内等。
- 环境亮度突然发生变化时(如进/出隧道等)。
- 环境亮度暗，而没有打开大灯或大灯亮度不足时。
- 在大雨、大雪或浓雾天气下行驶时。
- 在雾气、烟雾或阴影中行驶时。

- 仅检测到车辆的一部分时。
- 前方车辆没有尾灯或尾灯位置异常时。
- 环境亮度非常暗，且没有打开尾灯或尾灯亮度不足时。
- 前车尾部小或看似异常(如倾斜、翻倒等)时。
- 前方车辆离地高度过低或过高时。
- 前方车辆突然插入时。
- 车辆被拖车时。
- 驾车穿过隧道或铁桥时。
- 车辆行驶在含有金属物质例如建筑区、铁路等的地区时。
- 附近有能反射前雷达传感器的物体，如护栏，附近的车辆等时。
- 前雷达传感器周围的保险杠被撞坏、损坏或前雷达传感器脱离位置时。
- 前雷达传感器附近温度过高或过低时。
- 在车辆或建筑物很少的开阔地带行驶时(如沙漠、草原、郊区等地区)。
- 前方车辆材质不能反射前雷达传感器电磁波时。
- 在公路(或高速公路)交汇处或收费站附近行驶时。
- 车辆在光滑路面上行驶时，如雪、水坑或冰面等时。
- 在弯曲道路上行驶时。
- 过迟检测到前方车辆时。
- 前方车辆突然被障碍物遮挡时。
- 前方车辆突然变道或突然减速时。
- 前方车辆的形状弯曲变形时。
- 前方车辆的速度过快或过慢时。
- 前方有车辆，您驾驶车辆低速变道时。
- 前方车辆被雪覆盖时。
- 不规律行驶时。
- 您在环状交叉路口，且未检测到前方车辆时。
- 您一直绕圈行驶时。
- 在停车场内行驶时。
- 驾驶车辆经过建筑工地、未铺路面、部分铺设路面、凹凸路面、减速带等时。
- 在倾斜、弯曲的道路上行驶时。
- 驶过有树或路灯的路边时。
- 因路况不良等原因，车辆在行驶中产生过大的振动时。
- 因沉重负荷，轮胎压力异常等，您车辆高度变低或变高时。
- 在狭窄道路上行驶时，如在树木、草地或杂草丛生道路上时。
- 存在电磁波干扰，例如在强无线电波或电噪声地区行驶时。

- 在弯曲道路上行驶时。



在弯曲道路上行驶时，智能巡航控制(SCC)功能可能检测不到在相同车道内的前方车辆，这可能会使车辆加速到设定的巡航控制速度。此外，如果突然检测到前方车辆，车辆可能会紧急减速。

在弯曲道路上行驶时，设定适当的巡航控制速度，并根据前方路况和驾驶条件，操作加速踏板或制动踏板控制车速。



可能会检测到相邻车道内的车辆，本车辆可能受其影响而减速。

在弯曲道路上行驶时，设定适当的巡航控制速度，并根据前方路况和驾驶条件，操作加速踏板或制动踏板控制车速。

- 在坡路上行驶时。



在上坡/下坡道路上行驶时，智能巡航控制(SCC)功能可能检测不到本车道内的前方车辆，这可能会使本车辆加速到设定的巡航控制速度。此外，如果突然检测到前方车辆，车辆可能会紧急减速。

在坡路上行驶时，设定适当的巡航控制速度，并根据前方路况和驾驶条件，操作加速踏板或制动踏板控制车速。

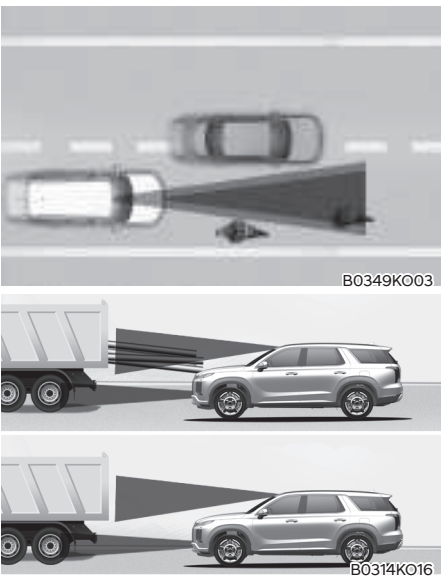
- 变更车道时。



Ⓐ: 本车辆, Ⓑ: 变更车道的车辆

当目标车辆从相邻车道驶入到本车道时, 传感器可能不能立即检测到此状态, 直到目标车辆完全进入到传感器的检测范围内。当有车辆突然变道驶入本车辆前方时, 智能巡航控制(SCC)功能可能不能立即检测出此车辆。因此, 驾驶员应负责正确操控车辆保持安全制动距离, 并在必要时踩下制动踏板减速, 以保持安全车距。

- 检测受限时。



在下列任何条件下, 传感器可能检测不到本车道内前方的车辆、行人或动物等:

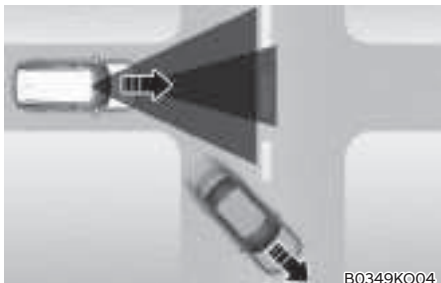
- 前方车辆偏至一侧行驶时。
- 前方车辆缓慢移动或突然减速时。
- 前方车辆有较高的离地高度或装载有朝后伸出车厢的长货物时。
- 车辆因装载过重而使车头抬起时。
- 与前方车辆之间车距为2米(6英尺)以内时。
- 前方车辆迎面驶来时。
- 前方车辆在停止状态时。
- 挂车等, 前方车辆轮廓过小时。
- 前方为摩托车、自行车等轮廓过窄时。
- 前方车辆为特种车辆时。
- 前方为行人、动物时。

驾驶员必须根据前方路况和驾驶条件, 操作制动踏板调整车速。

在下列任何条件下，传感器可能检测不到前方车辆：

- 本车辆转弯时。
- 在狭窄或急转弯道路上行驶时。

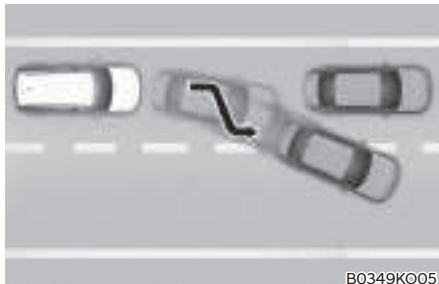
驾驶员必须根据前方路况和驾驶条件，操作制动踏板调整车速。



B0349KO04

- 在交叉路口上行驶时，如果前方车辆消失，本车辆可能会加速。

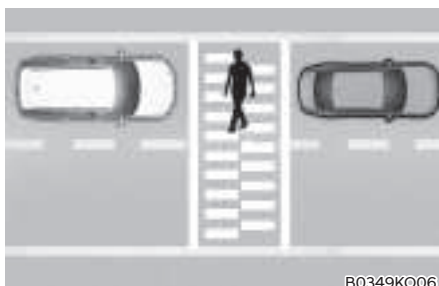
驾驶车辆时，驾驶员必须始终仔细观察路况和车辆周围环境。



B0349KO05

- 前方车辆驶出车道时，智能巡航控制 (SCC) 功能可能不会立即检测到您前方的新的目标车辆。

驾驶车辆时，驾驶员必须始终仔细观察路况和车辆周围环境。



B0349KO06

- 必须与前方车辆保持一定的车距，同时始终要注意观察行人。

基于导航的智能巡航控制(NSCC)

车辆在高速公路或快速公路上行驶和智能巡航控制(SCC)功能启动时，基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能根据从导航上接收的道路信息辅助驾驶员自动调整车速。

信息

- 基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能仅在特定公路的交通管制道路上有效。
 - * 交通管制道路是指，有限制流动的进口和出口，以确保高速交通畅通无阻的道路。交通管制道路上仅允许乘用车和摩托车行驶。
- 及时更新导航数据，以便随时扩充增加的公路信息。。

信息

基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能在高速公路或快速公路的主干道上行驶时有效，而在立交桥、交叉路口等地方行驶时无效。

高速公路安全区自动减速

高速公路安全区自动减速功能根据从导航接收的道路限速信息，如果本车辆车速超过限速，把车速临时降低到限速以下。

高速公路弯道区自动减速

高速公路弯道区自动减速功能根据从导航接收的弯道区信息，如果本车辆车速超过安全速度，减速至安全车速，或者限制加速，以辅助驾驶员安全驾驶。

基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能设置



发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→驾驶辅助→高速公路自动变速”项，可以设置启用或停用基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能。

信息

如果基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能存在故障，不能利用设置菜单启用此功能。

基于导航的智能巡航控制(NSCC) 功能操作

启动条件

满足下列条件时，基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能就能启动：

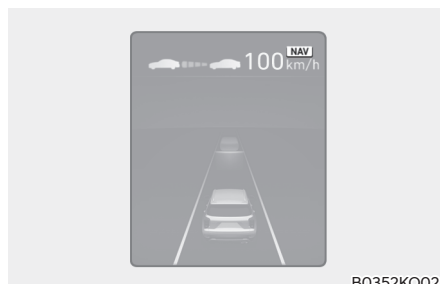
- 智能巡航控制(SCC)功能在启动状态。
- 在高速公路或快速公路的主干道上行驶。

信息

智能巡航控制(SCC)功能操作有关的详细信息请参考第7章“智能巡航控制(SCC)”部分。

基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能 显示和控制

基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能在待机状态时，就会在仪表盘显示屏上显示如下信息：



B0352KO02

基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能待机
如果满足启动条件，白色**NAV**指示灯亮。



B0352KO01

基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能操作
在于导航的智能巡航控制(NSCC)功能待机状态，需要临时减速时，基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能启动控制，仪表盘显示屏上的绿色**NAV**指示灯亮。
当高速公路设定速度自动变速功能启动控制时，仪表盘显示屏上的**NAV**指示灯和设定速度指示灯亮，同时发出警报声。

 警告



在下列条件下，会显示“请小心驾驶”的警告信息：

- 基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能不能将车速降到安全范围时。

 信息

- 高速公路弯道区自动减速功能使用相同的NAV标志指示灯。
- 根据仪表盘类型的不同，或者仪表盘主题选择的不同，在仪表盘显示屏上显示的图像和颜色可能会不同。

高速公路弯道区自动减速

- 根据高速公路道路前方弯道，车辆适度减速，并在通过弯道后加速至智能巡航控制设定速度。
- 车辆减速控制启动时间根据车速和道路弯道半径的不同而有所差异。车速越高，减速控制启动时间就会越早。

基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能限制

在下列任何条件下，基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能不能正常运行：

- 导航系统不能正常运行时。
- 由于信息娱乐系统运行异常，没有发送地图信息时。
- 导航中的限速和道路信息没有更新时。
- 由于实时GPS数据或地图信息错误，导致地图信息与实际道路不一致时。
- 行驶时使用导航系统搜索路线时。
- 在隧道等区域内GPS信号受阻时。
- 道路被分为两条或两条以上并再次合并时。
- 驾驶员偏离导航设定的路线时。
- 通过初始化导航变换或取消到目的地的路线时。
- 车辆进入服务站或休息区时。
- 安卓车载系统或车载系统正在运行时。
- 导航不能检测当前车辆位置时(如：高架道路包括与一般道路临近的天桥或并行道路内存在临近道路等)。
- 驾驶期间更新导航时。

- 驾驶时导航系统正在重新启动时。
- 有些路段的限速会根据道路情况而改变时。
- 在施工区的道路上行驶时。
- 在管制道路上行驶时。
- 大雪或大雨等恶劣天气时。
- 在急转弯道路上行驶时。



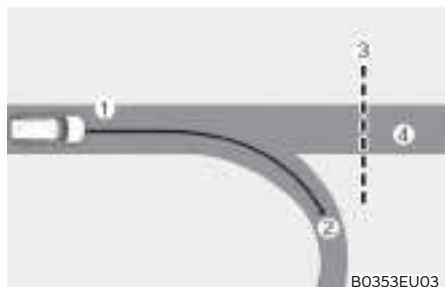
[1]: 设定路线, [2]: 分支路线, [3]: 行驶路线,
[4]: 主干道, [5]: 弯道区路段

- 当导航设定路线(分支路线)与行驶路线(主干道)存在差异时, 高速公路安全区自动减速功能和高速公路弯道区自动减速功能将停止运行, 直到检测到行驶路线为主干道为止。
- 当车辆保持在主干道上行驶时, 以主干道取代导航设定的路线识别为行驶路线, 高速公路自动变速功能或高速公路弯道区自动减速功能继续运行。此时, 根据到达安全区、弯道的距离和当前车速, 车辆可能不能充分减速, 也可能会紧急减速。



[1]: 设定路线, [2]: 分支路线, [3]: 行驶路线,
[4]: 主干道, [5]: 弯道区路段

- 当导航设定路线(主干道)与行驶路线(分支路线)存在差异时, 高速公路安全区自动减速功能或高速公路弯道区自动减速功能将根据主干道的安全区、弯道区信息运行。
- 当车辆进入立交桥或岔路口, 而此功能判断为车辆正在驶离路线时, 高速公路自动变速功能和高速公路弯道区自动减速功能将停止运行。



[1]: 行驶路线, [2]: 分支路线,
[3]: 弯道区路段, [4]: 主干道

- 如果在导航中没有设置目的地, 高速公路安全区自动减速功能或高速公路弯道区自动减速功能将根据主干道的安全区、弯道区信息运行。
- 即使车辆驶离主干道, 高速公路自动变速功能和高速公路弯道区自动减速功能将根据导航的公路安全区、弯道区信息可能临时运行。



警告

- 基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能仅为驾驶辅助功能，而不能代替安全驾驶操作。驾驶员始终要注意观察前方路况，避免违反交通规则。
- 导航的限速标准信息可能与道路上实际的限速标准信息不同。驾驶员应负责实时观察实际路况和道路限速。
- 基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能可能由于前方有车辆和车辆的驾驶条件而停止运行。驾驶车辆时，驾驶员必须始终仔细观察路况和车辆周围环境。
- 当本车辆正在拖动挂车或其它车辆时，为了确保行车安全，请关闭基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能。
- 车辆驶过高速公路或快速公路的收费站后，基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能将以第一车道为基础运行。如果车辆进入其它车道，基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能可能不会正常运行。
- 基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能处于控制状态时，如果驾驶员踩下加速踏板，车辆将会加速，而此功能不会控制车辆减速。但如果未完全踩下加速踏板，可能会减速。
- 基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能处于控制状态时，如果驾驶员踩下加速踏板加速后释放加速踏板，车辆可能无法充分减速到安全速度，或者可能紧急减速到安全速度。
- 如果弯道转弯半径过大或过小，基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能可能不会启动控制。
- 当车辆驶离高速公路或快速公路的主干道时，基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能将自动停止。驾驶车辆时，驾驶员必须始终仔细观察路况和车辆周围环境。



信息

- 在仪表盘显示屏上显示的车速和导航的车速信息可能有所差异。
- 导航引导与基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能启动控制开始和结束之间可能存在时间差。
- 即使车速低于设定的智能巡航控制速度，根据前方弯道区信息，车辆加速可能受到限制。
- 基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能处于控制状态时，如果车辆驶离主车道进入立交桥、岔路口、休息区等时，此功能保持控制一定时间。
- 基于导航的智能巡航控制(NSCC)功能执行车辆减速控制时，可能因凹凸不平路面、车道狭窄等路况条件而减速不够充分。

车道跟踪辅助(LFA)

车道跟踪辅助(LFA)功能设计的目的是，帮助驾驶员检测车道线和前方车辆，必要时采取转向辅助控制措施，以辅助驾驶员将车辆保持在本车道内行驶。

检测传感器



Ⓐ：前视摄像头

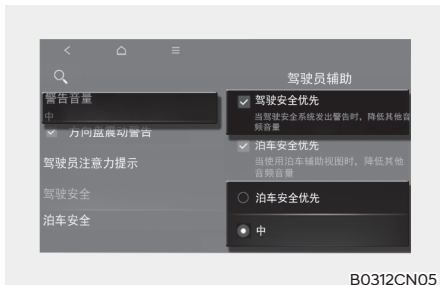
使用前视摄像头检测车道线和前方车辆。检测传感器的具体位置请见上图。

注意

前视摄像头有关的详细信息请参考本章的“正面防撞辅助(FCA)”部分。

车道跟踪辅助(LFA)功能设置

警告音量



B0312CN05

发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→警告音量”或“声音→驾驶员辅助”项，可以设置或变更未握方向盘警告功能的警告音量为“高”、“中”、“低”或“关闭”模式之一。

如果选择了“驾驶安全优先”项，当驾驶安全系统发出警报时，会降低所有其它功能的音量。

信息

- 即使警告音量设置为“关闭”模式，未握方向盘警告功能的警告音量也不会完全关闭，而音量设置为类似“低”模式。
- 如果在此变更警告音量，其它驾驶员辅助功能的警告音量也会改变。

车道跟踪辅助(LFA)功能操作

车道跟踪辅助(LFA)功能启动/关闭

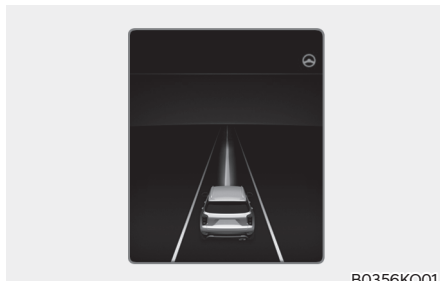


B0317KO01

发动机运转时，短暂按下方向盘上的车道驾驶辅助按钮，就会启动车道跟踪辅助(LFA)功能。仪表盘上的灰色或绿色⦿指示灯亮。

再次按下此按钮时，车道跟踪辅助(LFA)功能关闭。

车道跟踪辅助



B0356KO01

当检测到前方车辆或两侧车道线，且车速在200km/h以下时，仪表盘上的绿色⦿指示灯亮。此时，车道跟踪辅助(LFA)功能可以采取转向辅助控制，辅助驾驶员将车辆保持在车道内行驶。



注意

当不能转向辅助控制时，白色⦿指示灯闪烁后转换为灰色。

未握方向盘警告



如果驾驶员双手离开方向盘几秒钟，将显示“请握紧方向盘”的警告信息，并分等级发出警报声。

1级： 警告信息

2级： 警告信息(红色方向盘)和警报声



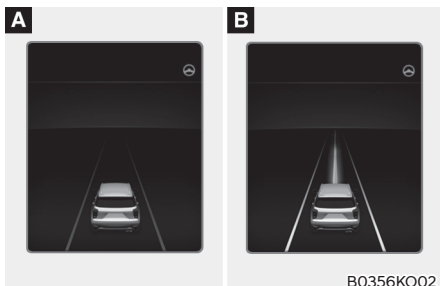
在未握方向盘警告功能发出警报后，如果驾驶员仍然没有握住方向盘，将会显示“车道跟踪辅助系统已解除”的警告信息，并自动关闭车道跟踪辅助(LFA)功能。

 警告

- 如果驾驶员大力紧握方向盘或转动方向盘超过一定角度，可能不会采取转向辅助控制措施。
- 车道跟踪辅助(LFA)功能并不能对所有情况进行响应。驾驶员应负责正确操控车辆和将车辆保持在本车道内行驶。
- 根据路况和环境条件，未握方向盘警告功能的警告信息显示可能会延迟。因此，驾驶车辆时应保持手握方向盘。
- 如果驾驶员握住方向盘的力量过小，车道跟踪辅助(LFA)功能可能识别不到驾驶员手握住了方向盘，因而仍会显示请握紧方向盘的警告信息。
- 如果在方向盘上附加物品，未握方向盘警告功能可能不能正常运行。

i 信息

- 仪表盘上设置有关的详细信息请参考第4章的“LCD显示器控制”部分。
- 检测到两侧车道线时，在仪表盘显示屏上显示的车道线将从灰色变成白色。

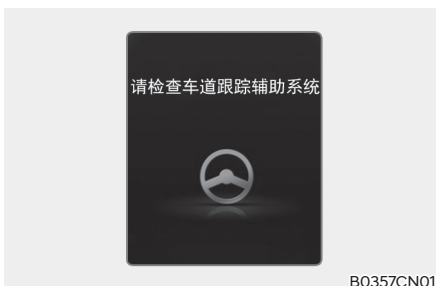


Ⓐ：未检测到车道线，Ⓑ：检测到车道线

- 根据仪表盘类型的不同，或者仪表盘主题选择的不同，在仪表盘显示屏上显示的图像和颜色可能会不同。
- 如果没有检测到车道线，根据前方是否有车辆或本车辆的驾驶条件，车道跟踪辅助(LFA)功能的方向盘控制功能会受到限制。
- 即使由车道跟踪辅助(LFA)功能辅助控制方向盘，驾驶员也应始终注意控制方向盘。
- 车道跟踪辅助(LFA)功能辅助控制方向盘时，与无辅助控制状态相比，方向盘的操纵感变得更重或更轻。

车道跟踪辅助(LFA)系统故障和功能限制

车道跟踪辅助(LFA)系统故障



车道跟踪辅助(LFA)系统不能正常运行时，就会在仪表盘显示屏上显示“请检查车道跟踪辅助系统”的警告信息，并且仪表盘上主警告灯(⚠)亮。在此状态下，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

车道跟踪辅助(LFA)功能限制

详细信息请参考本章的“车道保持辅助(LKA)功能限制”部分。

i 信息

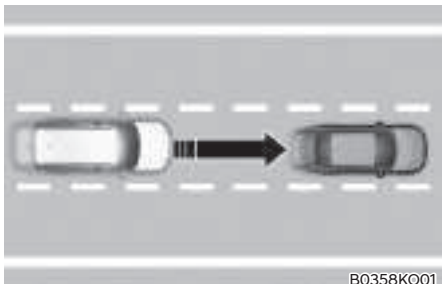
详细信息请参考本章的“车道保持辅助(LKA)”部分。

高速公路驾驶辅助(HDA)

基本功能

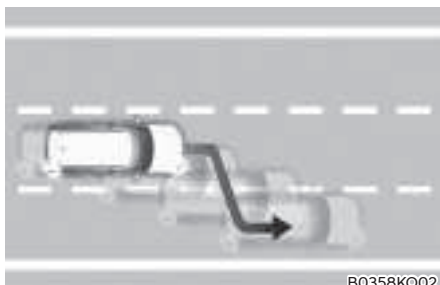
高速公路驾驶辅助(HDA)功能设计的目的是，在高速公路上驾驶时，执行下列功能：

- 帮助检测前方车辆
- 帮助检测前方车道线
- 帮助与前方车辆保持规定车距
- 帮助保持设定速度
- 帮助保持车辆在本车道内行驶



高速公路变道辅助(如有配备)

高速公路变道辅助功能设计的目的是，当驾驶员轻微移动转向灯控制杆打开变更车道信号时，此功能判断为车辆变更车道安全时，辅助驾驶员向转向信号方向变更车道。



信息

- 高速公路驾驶辅助(HDA)功能仅在特定公路的交通管制道路上有效。
 - * 交通管制道路是指，有限制流动的进口和出口，以确保高速交通畅通无阻的道路。交通管制道路上仅允许乘用车和摩托车行驶。
- 及时更新导航数据，以便随时扩充增加的公路信息。

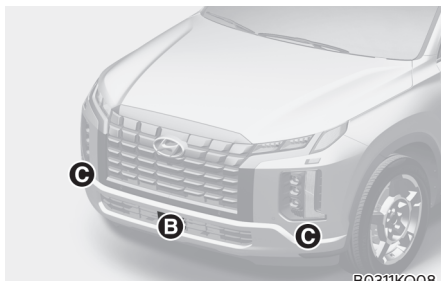
信息

高速公路驾驶辅助(HDA)功能在高速公路的主要道路上行驶时运行，在交叉路口或岔路口等区域不会运行。

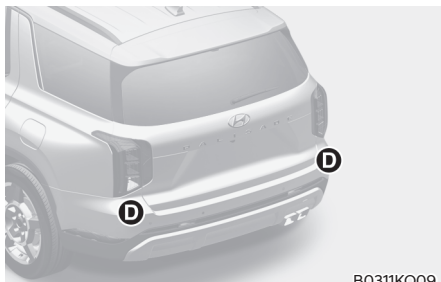
检测传感器(如有配备)



B0311KO07



B0311KO08



B0311KO09

- Ⓐ: 前视摄像头, Ⓑ: 前雷达传感器、
Ⓒ: 前侧面雷达传感器(如有配备)、
Ⓓ: 后侧面雷达传感器(如有配备)

检测传感器的具体位置请见上图。



注意

检测传感器有关的详细信息请参考本章的“正面防撞辅助(FCA)”部分。

高速公路驾驶辅助(HDA)功能设置



B0359CN01

发动机运转时, 在设置菜单中选择“驾驶员辅助→驾驶便利”, 可以设置启用或停用各项功能。

基本功能

如果选择“高速公路驾驶辅助”项, 高速公路驾驶辅助(HDA)功能辅助驾驶员控制车辆保持与前方车辆之间车距, 并以设定的速度恒速行驶, 并且帮助车辆保持在本车道内行驶。

高速公路变道辅助(如有配备)

如果选择“高速公路变道辅助”项，会辅助驾驶员的变更车道操作。

 信息

- 如果停用“高速公路驾驶辅助(HDA)功能”，就不能设置“高速公路变道辅助”功能。
- 如果高速公路驾驶辅助(HDA)系统存在故障，就不能进行设置。在此状态下，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。
- 重新启动发动机时，高速公路驾驶辅助(HDA)功能保持最后设置的状态。

 警告

为了确保行车安全，仅在安全地方停车后，操作用户设置模式变更功能设置。

警告音量



发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→警告音量”或“声音→驾驶员辅助→警告音量”项，可以设置或变更高速公路驾驶辅助(HDA)功能的警告音量为“高”、“中”、“低”或“关闭”模式之一。

如果选择了“驾驶安全优先”项，当驾驶安全系统发出警报时，会降低所有其它功能的音量。

 信息

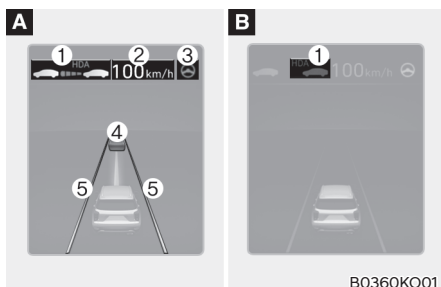
- 即使警告音量设置为“关闭”模式，高速公路驾驶辅助(HDA)功能的警告音量也不会完全关闭，而音量设置为类似“低”模式。
- 如果在此变更警告音量，其它驾驶员辅助功能的警告音量也会改变。

高速公路驾驶辅助(HDA)功能操作 基本功能

显示操作状态

可以从仪表盘显示屏上的驾驶辅助图像中看到高速公路驾驶辅助(HDA)功能的运行状态。详情请参考第4章的“视图模式”。

根据高速公路驾驶辅助(HDA)功能的运行状态，将显示如下。



Ⓐ: 控制状态, Ⓑ: 待机状态

(1) 高速公路驾驶辅助指示灯，显示前方是否有车辆和设定的与前方车辆之间车距等级。

※ 高速公路驾驶辅助指示灯

- 绿色：控制时
- 灰色：待机时
- 白色闪烁：踩下加速踏板时

(2) 显示设定速度。

(3) 显示车道跟踪辅助指示灯。

(4) 显示前方是否有车辆和设定的与前方车辆之间车距。

(5) 显示是否检测到车道线。

信息

- 详细信息请参考本章的“智能巡航控制(SCC)”和“车道跟踪辅助(LFA)”部分。
- 根据仪表盘类型的不同，或者仪表盘主题选择的不同，在仪表盘显示屏上显示的图像和颜色可能会不同。

高速公路驾驶辅助(HDA)功能操作

当满足下列条件时，高速公路驾驶辅助(HDA)功能就会进行控制：

- 车辆在高速公路主干道上行驶时，按下驾驶辅助按钮，启动高速公路驾驶辅助(HDA)功能。
- 进入高速公路主干道，并且车道跟踪辅助(LFA)功能和智能巡航控制(SCC)功能在启动状态。



停车后重新起步

高速公路驾驶辅助(HDA)功能启动状态，如果前方车辆停车，本车辆也会停车。同样，如果在停车后30秒钟内前方车辆开始移动，本车辆也起步。此外，如果车辆停车超过30秒钟，就会在仪表盘显示屏上显示“如前方车辆出发，请按下按键或踩油门踏板”的警告信息。此时，踩下加速踏板或向上/向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置或按下HDA开关驾车起步。



未握方向盘警告

如果驾驶员双手离开方向盘几秒钟，就会在仪表盘显示屏上显示“请握紧方向盘”的警告信息，并分阶段发出警报声。

1级： 警告信息

2级： 警告信息(红色方向盘)和警报声



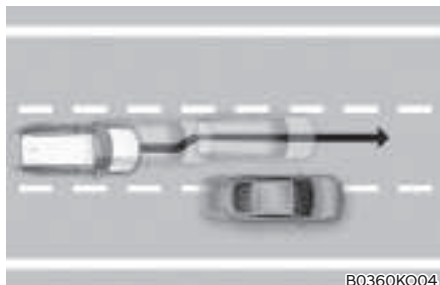
在未握方向盘警告功能发出警报后，如果驾驶员仍然没有握住方向盘，将会显示“高速公路驾驶辅助系统已解除”的警告信息，并自动关闭高速公路驾驶辅助(HDA)功能和高速公路变道辅助功能。



车速限制

未握方向盘警告功能控制关闭高速公路驾驶辅助(HDA)功能时，会限制车速。

当车速限制功能启动时，就会在仪表盘显示屏上显示“由于未握紧方向盘，自动行驶速度受限”的警告信息，并持续发出警报声。



在车道内偏向一侧行驶(如有配备)

当车速在60km/h以上时，如果检测到本车辆与相邻车道内的车辆之间距离很近，本车辆采取转向控制措施，偏向车道的另一侧行驶，以辅助安全驾驶。

如果检测到本车辆与两侧相邻车道内的车辆之间距离都很近，此功能不会控制车辆偏向车道的另一侧。

高速公路驾驶辅助(HDA)功能待机

高速公路驾驶辅助(HDA)功能启动状态，如果智能巡航控制(SCC)功能暂停，高速公路驾驶辅助(HDA)功能会进入待机状态。此时，车道跟踪辅助(LFA)功能会正常运行。

i 信息

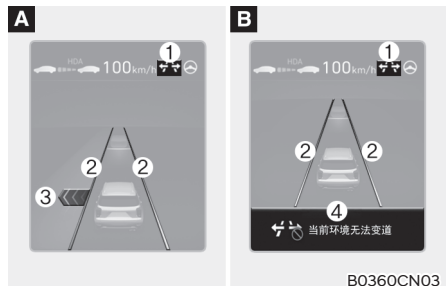
- 车速限制功能辅助您在60km/h以下车速行驶。此时，当前方有车辆时，车辆会减速。车辆减速后，不能自动加速。
- 在下列任何条件下，将关闭车速限制功能：
 - 驾驶员再次手握方向盘时。
 - 驾驶员按下车道驾驶辅助按钮，启动车道跟踪辅助(LFA)功能时。
 - 向上/向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置或按下 $\text{||} \odot$ 按钮或 $\text{||} \square$ 按钮时，或者踩下加速踏板或制动踏板时。

高速公路变道辅助(如有配备)

显示和控制

可以从仪表盘显示屏上的驾驶辅助图像中看到高速公路变道辅助功能的运行状态。详情请参考第4章的“视图模式”。

高速公路变道辅助功能根据高速公路变道辅助功能的运行状态，将显示如下。



Ⓐ: 准备就绪/操作, Ⓑ: 待机/关闭

(1) 高速公路变道辅助指示灯

- 绿色 ↗ 指示灯亮: 准备就绪状态
- 绿色 ↗ 指示灯闪烁: 控制时
- 灰色 ↗ 指示灯亮: 待机时
- 白色 ↗ 指示灯闪烁: 关闭时

(2) 绿色车道线

车道线显示与高速公路变道辅助指示灯(1)相同。但是，如果高速公路变道辅助功能在待机状态，会显示是否检测到车道线。

(3) 绿色箭头和灰影

高速公路变道辅助功能控制开始后一定时间内，显示绿色箭头，直至车道变更完成。

(4) 警告信息

- 即使打开车道变更转向信号灯，如果高速公路变道辅助功能无法启动辅助变道功能，就会显示“当前环境无法变道”的警告信息。
- 高速公路变道辅助功能在控制期间被迫关闭时，就会显示“当前环境无法变道”的警告信息。



高速公路变道辅助功能启动

满足下列条件时，高速公路变道辅助功能就会启动：

- 按下驾驶辅助按钮或车道驾驶辅助按钮启动高速公路驾驶辅助(HDA)功能。
- 在仪表盘显示屏上显示提示信息，询问是否启动高速公路变道辅助功能时，按下方向盘上的[OK]按钮。

高速公路变道辅助功能准备就绪

高速公路变道辅助功能启动状态，满足下列条件时，此功能就会进入准备就绪状态：

- 高速公路驾驶辅助(HDA)功能在启动状态。
- 车道跟踪辅助(LFA)功能在启动状态。
- 起动发动机后，多次检测到本车辆盲点的目标车辆。
- 车速大于70km/h。
- 在仪表盘上没有显示未握方向盘警告功能的警告信息。
- 危险警告灯关闭。

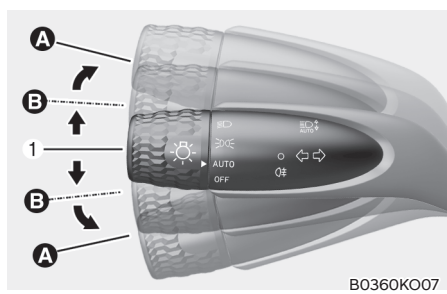
信息

- 高速公路变道辅助功能启动(指示灯亮)状态，即使打开转向信号灯或危险警告灯，车道跟踪辅助(LFA)功能也不会关闭。
- 在下列路况条件下行驶时，高速公路变道辅助功能会自动关闭：
 - 单条车道道路。
 - 道路前方有交叉路口或人行横道。
 - 道路上没有中央隔离带、护栏等结构物。
 - 前方道路上有行人或骑行者。
- 高速公路变道辅助功能在准备就绪状态，当车速降至65km/h以下时，高速公路变道辅助功能进入待机状态。

警告

高速公路变道辅助功能在控制期间关闭时，暂停转向辅助功能。因此，驾驶员应保持高度警惕。

高速公路变道辅助功能操作



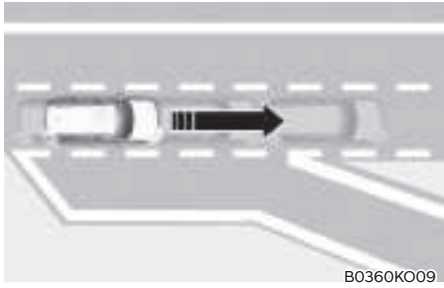
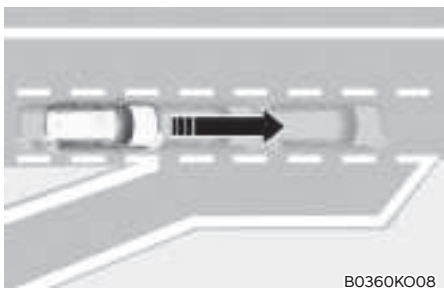
[1]: 中央

高速公路变道辅助功能在准备就绪状态(绿色指示灯亮), 操作转向灯控制杆向上或向下移动至[A]或[B]位置时, 如果满足下列条件, 高速公路变道辅助功能就会启动:

- 驾驶员双手握住方向盘。
- 在车道变更方向无碰撞危险性。
- 在车道变更方向上车道线为虚线。
- 没有正面防撞辅助(FCA)功能、盲点碰撞预警(BCW)功能的碰撞危险预警。
- 车辆行驶在车道中央(不在靠近车道一侧行驶)。
- 正在行驶的道路或即将变更车道的道路条件满足此功能的启动条件。

i 信息

- 操作转向灯控制杆至[A]位置时, 高速公路变道辅助功能启动控制。如果在车辆踏上车道线之前释放转向灯控制杆至中立位置(1), 高速公路变道辅助功能就会关闭。如果车辆在踏上车道线之后释放转向灯控制杆至中立位置(1), 高速公路变道辅助功能就会辅助控制变更车道, 直至变更车道完成后关闭转向灯。
- 操作转向灯控制杆至[B]位置并保持一定时间, 就会显示绿色箭头。此时, 即使释放灯光控制杆返回至中立位置(1), 高速公路变道辅助功能照常控制。
- 当此功能控制变更车道时, 即使转向灯控制杆返回至中立位置, 转向灯保持闪烁, 车道变更结束后, 转向灯关闭。
- 在高速公路进口或出口, 高速公路变道辅助功能不会运行。



高速公路变道辅助功能待机

当不满足高速公路变道辅助功能准备就绪条件，或者行驶在下列道路上时，高速公路变道辅助功能进入待机状态：

- 在道路收费站距离高速公路主干道一定范围内的道路上行驶时。
- 前方道路无立交桥、交叉路口等而结束时。
- 在急弯道路上行驶时。
- 车道过窄时。

高速公路变道辅助功能关闭

在下列任何条件下，高速公路变道辅助功能关闭：

- 操作转向信号灯控制杆至[A]位置，高速公路变道辅助功能控制期间，车辆踏上车道线之前释放转向信号灯控制杆至中立位置(1)时。
- 转向信号灯控制杆向车道变更的相反方向移动时。
- 急速转动方向盘时。



警告

- 高速公路变道辅助功能启动状态，如果出现下列任何情况，就会关闭高速公路变道辅助功能：
 - 关闭高速公路驾驶辅助(HDA)功能时。
 - 关闭或暂停车道跟踪辅助(LFA)功能或智能巡航控制(SCC)功能时。
 - 在仪表盘显示屏上显示未握方向盘功能的警告信息时。
 - 打开危险警告灯时。
 - 在仪表盘显示屏上显示正面防撞辅助(FCA)功能或盲点碰撞预警(BCW)功能的警告信息时。
 - 即使没有显示正面防撞辅助(FCA)功能、盲点碰撞预警(BCW)功能的警告信息，检测到与相邻车道内的车辆发生碰撞的危险性时。
 - 预期变更的目标车道消失时。
 - 没有检测到预期变更的目标车道时。
 - 转向信号灯系统故障时。
 - 在满足关闭高速公路变道辅助功能条件时(如，在设置菜单中设置停用此功能、道路变为单行道、道路前方出现交叉路口或人行横道、道路上没有中央隔离带或护栏等结构物、检测到前方有行人或骑行者等时，此功能关闭)。
 - 车速降至65km/h以下时。

- 此功能在控制期间关闭时，根据驾驶条件，可能控制车辆到车道中央，或者关闭转向辅助控制功能。驾驶车辆时，驾驶员必须始终仔细观察路况和车辆周围环境。
- 在道路上的交叉路口或人行横道等，检测到行人、骑行者时，此功能可能无法正常运行。驾驶车辆时，驾驶员必须始终仔细观察路况和车辆周围环境。

高速公路驾驶辅助(HDA)系统故障和功能限制

高速公路驾驶辅助(HDA)系统故障



高速公路驾驶辅助(HDA)系统或高速公路变道辅助功能不能正常运行时，就会在仪表盘显示屏上显示“请检查高速公路驾驶辅助系统”或“请检查车道变更辅助功能”的警告信息，并且仪表盘上的主警告灯(⚠)亮。在此状态下，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。



警告

- 必须由驾驶员始终负责正确操控车辆和安全驾驶。
- 因此，驾驶车辆时应保持手握方向盘。
- 高速公路驾驶辅助(HDA)功能是辅助驾驶员驾驶车辆的功能，而不是全自动驾驶功能。因此，驾驶员应负责仔细观察路况和周围环境，必要时采取适当的车辆操控措施安全驾驶。
- 驾驶员应负责仔细观察前方路况，避免违反交通规则。车辆制造商对由驾驶员原因所造成的任何交通违章或交通事故不负有任何责任。
- 高速公路驾驶辅助(HDA)功能并不能对所有情况进行响应。高速公路驾驶辅助(HDA)功能由于功能限制条件，可能检测不到即将发生碰撞的危险性。因此，驾驶员必须熟知和注意此功能的限制条件。因功能限制，在某些条件下，可能检测不到车辆、摩托车、自行车、行人、不明物体、建筑物等可能与车辆发生碰撞的物体。
- 在下列任何条件下，高速公路驾驶辅助(HDA)功能自动关闭：
 - 在休息区、交叉路口、岔路口等道路上行驶时，高速公路驾驶辅助(HDA)功能不会启动。
 - 导航系统重新启动或更新数据等，导航系统不能正常运行时。
- 根据路况(基于导航信息)、周围环境，高速公路驾驶辅助(HDA)功能可能会意外启动控制或关闭。
- 当前视摄像头无法正确检测车道，或者显示未握方向盘警告功能的警告信息时，车道跟踪辅助(LFA)功能可能会暂停。
- 如果周围环境噪声大，可能听不到高速公路驾驶辅助(HDA)功能发出的警报声。
- 车辆在弯曲道路上行驶时，如果车速高于特定速度，车辆可能会偏向一侧，或者偏离本车道。
- 当本车辆正在拖动挂车或其它车辆时，为了确保行车安全，请关闭高速公路驾驶辅助(HDA)功能。
- 根据路况、手握方向盘的状态等，未握方向盘警告功能可能提早或延迟显示警告信息。因此，驾驶车辆时应保持手握方向盘。
- 使用高速公路驾驶辅助(HDA)功能之前，为了确保行车安全，请仔细阅读车主手册。
- 起动发动机时，或者检测传感器或导航系统初始化期间，高速公路驾驶辅助(HDA)功能不能运行。

高速公路驾驶辅助(HDA)功能限制

在下列任何条件下，高速公路驾驶辅助(HDA)功能和高速公路车道变更功能不能正常工作或不能工作：

- 由于导航数据没有更新，地图信息与实际道路有差异时。
- 因实时GPS数据或地图信息错误，导致地图信息与实际道路不一致时。
- 因同时使用路线搜索、视频播放、语音识别等功能，导致信息娱乐系统超载时。
- 因在隧道等区域内，GPS信号受阻时。
- 驾驶员偏离导航设定的路线时，或者导航信息被初始化，而变更或取消目的地路线时。
- 车辆进入服务区或休息区时。
- 安卓车载系统或苹果车载系统正在运行时。
- 导航不能检测当前车辆位置(如高架道路包括临近普通道路的高架桥或存在并行的临近道路)时。
- 检测不到白色点线车道线或道路边界线时。
- 由于施工等原因，道路交通暂时受到控制时。
- 在道路上没有中央隔离带、护栏等结构物时。
- 在车道变更方向有多变车道时。

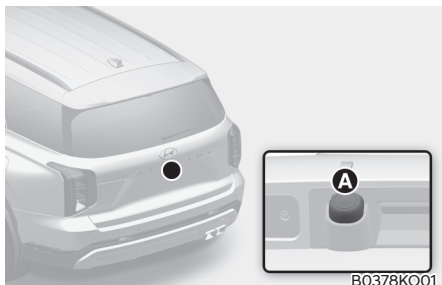
信息

前视摄像头、前雷达传感器、前侧面雷达传感器和后侧面雷达传感器限制有关的详细信息请参考第7章的“正面防撞辅助(FCA)”部分。

后视监视器(RVM)(如有配备)

后视监视器(RVM)在泊车或倒车过程中显示车辆后方区域影像，以辅助驾驶员的车辆驾驶操作。

检测传感器



Ⓐ：后视摄像头

检测传感器的具体位置请见上图。

后视监视器(RVM)功能设置

警告音量



发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→警告音量”→“泊车安全优先”或“声音→驾驶员辅助→泊车安全优先”项。

如果选择“泊车安全优先”项，当后视监视器(RVM)功能启动时，会降低所有其它系统的音量。

摄像头设置



在后视监视器(RVM)功能运行期间触摸显示屏上的设置图标(⚙️)，或者在发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→泊车安全→摄像头设置”项，可以变更后视镜器(RVM)功能的设置。

后方影像保持

将档位从“R(倒车)”档挂入“N(空档)”档或“D(前进)”档时，保持后方影像的显示。当车速超过一定速度时，后方影像就会关闭。

后视图泊车引导线

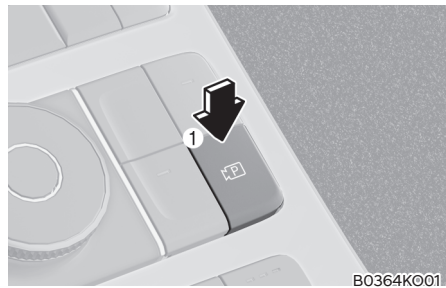
如果选择“后视图泊车引导线”项，就会在信息娱乐系统显示屏的左侧区域显示配备泊车引导线的后视图和配备泊车引导线的后顶视图。

信息

- 后视图泊车引导线的水平准线显示距车辆0.5米(1.6英尺)、1米(3.3英尺)和2.3米(7.6英尺)的距离。
- 后顶视图泊车引导线的水平准线显示后备箱门打开距离和距车辆1.5米(4.9英尺)的距离。

后视监视器(RVM)功能操作

泊车/影像模式按钮



档位“P(驻车)”档时按下泊车/影像模式按钮 接通后视监视器功能。

后视影像



启动条件

- 档位挂入“R(倒车)”档，在显示屏上就会出现后视影像。
- 档位在“P(驻车)”档时，按下泊车/影像模式按钮①，就会在显示屏上显示后视影像。
- 触摸图标，就会在显示屏上显示后视影像。

关闭条件

- 档位不在“R(倒车)”档时，不能关闭后视影像。
- 在显示屏上显示后视影像的状态，且档位不在“P(驻车)”档时，再次按下泊车/影像模式按钮①时，后视影像就会关闭。
- 档位从“R(倒车)”档挂入“P(驻车)”档时，后视影像就会关闭。

信息

档位不在“P(驻车)”档时，不能关闭后视影像。

后顶视图



泊车操作期间，触摸显示屏上的图标时，就会在显示屏上显示顶视图，并显示与后方车辆之间的车距。

后方影像保持功能

当档位不在“R(倒车)”档，“N(空档)”档或“D(前进)”档时，后方影像保持功能保持显示后方影像。

启动条件

档位不在“P(驻车)”档、“N(空档)”档或“D(前进)”档，车速在10 km/h以下。

关闭条件

- 车速10km/h以上时，后视影像关闭。
- 将档位挂入“P(驻车)”档时，后视影像关闭。
- 再次按下泊车/影像模式按钮时，后视影像关闭。

行驶时后视影像



驾驶期间，驾驶员能从显示屏上看到后视影像，以辅助驾驶员安全驾驶。

启动条件

档位“D(前进)”档或“N(空档)”档时，按下泊车/影像模式按钮①，就会在显示屏上显示驾驶时后视影像。

关闭条件

- 再次按下泊车/影像模式按钮①时，驾驶时后视影像关闭。
- 按下信息娱乐系统的任何按钮②时，驾驶时后视影像关闭。
- 将档位挂入“P(驻车)”档时，驾驶时后视影像关闭。

功能运行时

在显示屏上显示行驶后视影像时，如果将档位挂入“R(倒车)”档，切换至后视影像显示。

后视监视器(RVM)系统故障和功能限制

后视监视器(RVM)系统故障

后视监视器(RVM)系统不能正常运行时，或者显示屏闪屏或后视摄像头传输的影像显示异常时，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

后视监视器(RVM)功能限制

如果车辆在冬季长时间驻车或在室内停车场驻车时，在汽车排放废气的影响下，采集的影像可能会暂时变得模糊。

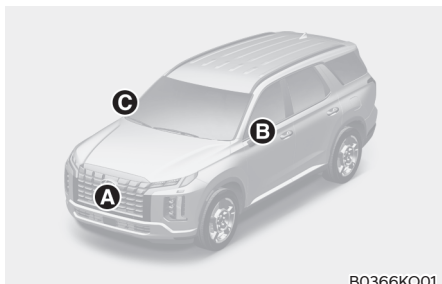
警告

- 后视摄像头不能覆盖车辆后方的整体区域。因此在泊车或倒车之前，驾驶员必须通过车内后视镜、车外后视镜等直接观察车辆后方环境。
- 在显示屏上显示的车辆行驶时后视影像会根据物体实际距离的改变而会发生变化。因此，驾驶员应仔细观察车辆周围环境，以确保行车安全。
- 请保持后视摄像头清洁。如果摄像头被异物遮挡，会严重影响摄像头的检测性能，这会导致后视监视器(RVM)功能无法正常运行。注意，清洁摄像头镜头时，禁止使用化学溶剂，如含有高碱性或挥发性有机溶剂(汽油、丙酮等)的强力清洁剂。否则，会损坏摄像头镜头。

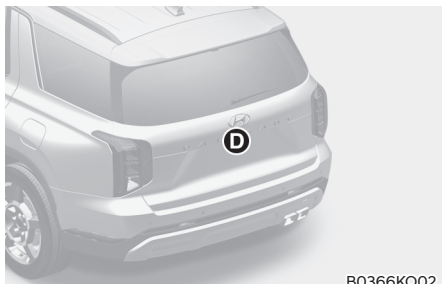
全景影像(SVM)(如有配备)

全景影像(SVM)功能辅助驾驶员泊车，使驾驶员能够观察到车辆周围环境状态。

检测传感器



B0366K001



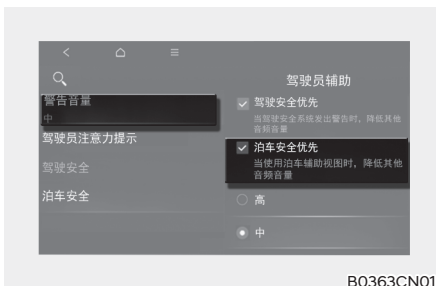
B0366K002

- ①: 前视广角摄像头,
 ②, ③: 侧视广角摄像头(车外后视镜的底部),
 ④: 后视广角摄像头

检测传感器的具体位置请见上图。

全景影像(SVM)功能设置

警告音量



B0363CN01

发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→警告音量”→泊车安全优先”或“声音→驾驶员辅助→泊车安全优先”项。

如果选择“泊车安全优先”项，为了安全泊车而全景影像(SVM)功能启动时，车辆会降低所有其它功能的音量。

摄像头设置



- 在全景影像(SVM)功能启动状态，触摸显示屏上的设置图标(⚙️)，或者在发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→泊车安全→摄像头设置”项，可以变更全景影像(SVM)功能的设置。
- 在显示内容中，可以变更“顶视图泊车引导线”、“后视图泊车引导线”和“泊车距离预警”功能的设置。

顶视图泊车引导线

当选择“顶视图泊车引导线”项时，在全景影像(SVM)功能显示屏的右侧区域显示泊车引导线。

 信息

水平准线显示距打开的后备箱门0.3米和距车辆2米的距离。

后视图泊车引导线

当选择“后视图泊车引导线”项，显示配备泊车引导线的后视影像。

 信息

水平准线显示距车辆0.5米、1米和2.3米的距离。



泊车距离预警(PDW)功能

当选择“泊车距离预警”项时，在全景影像(SVM)功能显示屏的右侧区域显示泊车距离预警图像。

全景影像(SVM)功能自动启动

发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→泊车安全→全景影像自动启动”项，可以设置启用或停用各项功能。

全景影像(SVM)功能操作

泊车/影像模式按钮



按下泊车/影像模式按钮①时，全景影像(SVM)功能启动。

再次按下此按钮时，全景影像(SVM)功能关闭。

前视影像



当档位挂入“N(空档)”档或“D(前进)”档时，在显示屏上显示前视影像，以辅助前进泊车。使用视图按钮②可以选择前顶视图/前视影像/侧视影像/3D影像。

启动条件

- 档位挂在“N(空档)”档或“D(前进)”档，车速在10 km/h或以下。
- 档位挂在“N(空档)”档或“D(前进)”档，并且车速在10 km/h或以下时，按下泊车/影像模式按钮①。
- 满足下列条件时，全景影像(SVM)功能自动启动：
 - 在设置菜单中选择“驾驶辅助→泊车安全→全景影像自动启动”项的状态，在泊车操作时就会显示前视影像。

关闭条件

- 将档位挂入“P(驻车)”档时。
- 按下泊车/影像模式按钮①或信息娱乐系统的任何按钮③时。
- 车速大于10km/h时。

后视影像

档位挂在“P(驻车)”档时，如下进行操作，在显示屏上显示后视影像，以辅助泊车。使用视图按钮②可以选择后顶视图/后视影像/侧视影像/3D影像。

启动条件

- 将档位挂入“R(倒车)”档时。
- 档位挂在“P(驻车)”档时，按下泊车/影像模式按钮①。

关闭条件

- 将档位从“R(倒车)”档挂入“P(驻车)”档时。
- 档位挂在“P(驻车)”档时，按下泊车/影像模式按钮①。

信息

档位挂在“R(倒车)”档时，不能关闭后视影像。

行驶时后视影像

驾驶车辆期间，驾驶员通过显示屏能够看到后视影像，以帮助驾车。也可以通过按下信息娱乐系统显示屏上的视图按钮②，变更显示的影像模式。

在下列任何条件下，启动行驶时后视影像：

- 车速在10km/h以上条件下，按下泊车/影像模式按钮①时。
- 车速在10km/h或以下条件下，在视图按钮②区域中按下图标时。

在下列任何条件下，行驶时后视影像关闭：

- 按下泊车/影像模式按钮①或信息娱乐系统的任何按钮③时。
- 将档位挂入“P(驻车)”档时。
- 车速在10km/h或以下时，选择其它视图模式时。

信息

- 在行驶时后视影像功能启动状态，与车速无关，保持行驶时后视影像的显示。
- 在行驶时后视影像显示状态，将档位挂入“R(倒车)”档时，切换至后视影像的显示。
- 当再次启动行驶时后视影像时，显示先前的视图模式。

3D影像

3D影像显示车辆周围不同角度的影像。可以通过触摸屏幕改变视图角度。再次按下3D影像按钮可返回至初始角度。在视图按钮②区域中按下3D影像按钮，并满足下列条件时，打开3D影像：

- 车速在10km/h或以下状态，将档位挂入“P(驻车)”档、“N(空档)”档或“D(前进)”档时。
- 将档位挂入“R(倒车)”档时，启动全景影像(SVM)功能。

档位入“P(驻车)”档、“N(空档)”档或“D(前进)”档，并在下列条件下，3D影像关闭：

- 将档位挂入“P(驻车)”档时。
- 按下泊车/影像模式按钮①时。
- 按下信息娱乐系统的任何按钮③时。
- 按下显示屏上的视图按钮②时。
- 车速大于10km/h时。

信息

在3D影像中不包含泊车引导线。

全景影像(SVM)系统故障和功能限制

全景影像(SVM)系统故障

全景影像(SVM)系统不能正常运行时，或者仪表盘闪屏或摄像头传输的影像异常时，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

全景影像(SVM)功能限制

- 如果车辆在冬季长时间驻车或在室内停车场驻车时，在汽车排放废气的影响下，采集的影像可能会暂时变得模糊。
- 在下列任何条件下，在显示屏上显示的影像可能会异常，可能在显示屏左上角会出现一个图标：
 - 后备箱门在打开状态时。
 - 驾驶席或助手席车门在打开状态时。
 - 车外后视镜在折叠状态时。



警告

- 向任何方向移动车辆之前，必须仔细观察车辆周围环境，确定没有任何阻碍车辆移动的障碍物。从显示屏上看到的物体位置可能与实际位置有差异。
- 在显示屏上显示的车辆行驶后视镜影像会根据物体实际距离的改变而会发生变化。因此，驾驶员应仔细观察车辆周围环境，以确保行车安全。
- 全景影像(SVM)功能适用于平坦的路面上。因此，如果在路边、减速带等不同高度路面的条件下使用全景影像(SVM)功能，在显示屏上显示的全景影像可能与实际不符。
- 始终保持摄像头清洁。如果摄像头被异物遮挡，会严重影响摄像头的检测性能，这会导致全景影像(SVM)功能无法正常运行。注意，清洁摄像头镜头时，禁止使用化学溶剂，如含有高碱性或挥发性有机溶剂(汽油、丙酮等)的强力清洁剂。否则，会损坏摄像头镜头。



信息

全景影像(SVM)功能使用摄像头进行检测，并通过信息娱乐系统显示屏显示车辆周围的影像。根据环境条件，在显示屏上显示的影像可能看起来不太自然。

后方交叉防撞辅助(RCCA)(如有配备)

后方交叉防撞辅助(RCCA)功能设计的目的是，驾驶车辆倒车时，帮助检测从左后侧面/右后侧面驶近的目标车辆，显示警告信息和发出警报声，向驾驶员发出碰撞危险预警，必要时主动采取紧急制动辅助控制措施，以辅助防止与从后侧面驶近的目标车辆发生碰撞。



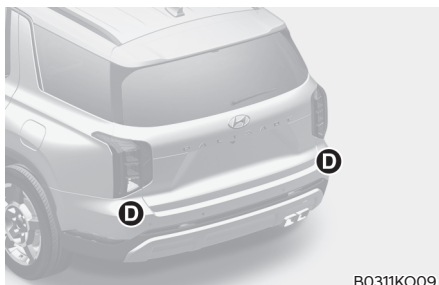
- Ⓐ：后方交叉碰撞预警(RCCW)功能操作范围
Ⓑ：后方交叉防撞辅助(RCCA)功能操作范围



注意

根据目标车辆驶近速度的不同，警告时间会有所差异。

检测传感器



- Ⓓ：后侧面雷达传感器

检测传感器的具体位置请见上图。

信息

后侧面雷达传感器注意事项有关的详细信息请参考第7章的“盲点碰撞预警(BCW)”部分。

后方交叉防撞辅助(RCCA)功能设置

功能设置



后方交叉交通安全

发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→泊车安全→后方交叉交通安全”项，可以设置启用或停用后方交叉防撞辅助(RCCA)功能。

警告

当发动机重新启动时，后方交叉防撞辅助(RCCA)功能将始终处于激活状态。如果在发动机运转状态，设置此功能“关闭”模式，必须由驾驶员始终仔细观察车辆周围环境和正确操控车辆。



警告音量

发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→警告音量”或“声音→驾驶员辅助”项，可以设置或变更后方交叉防撞辅助(RCCA)功能的警告音量为“高”、“中”、“低”或“关闭”模式之一。

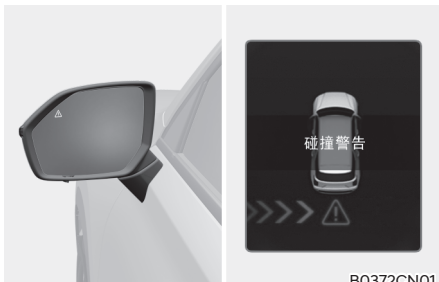
信息

- 如果在此变更警告音量，其它驾驶员辅助功能的警告音量也会改变。
- 如果设置为“关闭”模式，方向盘振动功能仍然保持启动状态。

后方交叉防撞辅助(RCCA)功能操作

后方交叉防撞辅助(RCCA)功能根据碰撞危险性发出碰撞危险预警和辅助控制车辆。此功能控制状态分为：“碰撞危险预警”、“紧急制动”和“停车并终止制动控制”。

碰撞危险预警



B0372CN01



B0372EE01

- 当检测到从左后侧面/右后侧面驶近的目标车辆时，车外后视镜上的[BCW]警告灯闪烁，并且在仪表盘显示屏上会显示警告信息，同时发出警报声。如果后视监视器(RVM)功能在启动状态，通过信息娱乐系统显示屏也会发出警报。

- 满足下列所有条件时，后方交叉防撞辅助(RCCA)功能就会启动：
 - 档位在“R(倒车)”档。
 - 本车辆车速在8km/h以下。
 - 靠近的车辆距离您的车辆左侧和右侧约25米范围内。
 - 从左后侧面/右后侧面驶近的目标车辆车速在5km/h以上。

信息

- 一旦满足此功能启动条件，当检测到从左后侧面/右后侧面驶近的目标车辆时，即使本车辆在停止状态，也会发出碰撞危险预警。
- 根据仪表盘类型的不同，或者仪表盘主题选择的不同，在仪表盘上显示的图像和颜色可能会不同。

紧急制动



B0372CN03



B0372EE01

- 当检测到从左后侧面/右后侧面驶近的目标车辆时，车外后视镜上的[BCW]警告灯闪烁，在仪表盘显示屏上显示警告信息，同时发出警报声和方向盘振动，向驾驶员发出碰撞危险预警。如果后视监视器(RVM)功能在启动状态，通过信息娱乐系统显示屏也会发出警报。

- 满足下列所有条件时，后方交叉防撞辅助(RCCA)功能就会启动：
 - 档位在“R(倒车)”档。
 - 本车辆车速在8km/h以下。
 - 从左后侧面/右后侧面驶近的目标车辆距离本车辆约1.5米范围内。
 - 从左后侧面/右后侧面驶近的目标车辆车速在5km/h以上。
- 主动采取紧急制动辅助控制措施，以辅助防止与从左后侧面/右后侧面驶近的目标车辆发生碰撞。

 警告

从左后侧面/右后侧面驶近的目标车辆满足下列条件时，会解除制动控制：

- 驶近的目标车辆超出检测范围时。
- 驶近的目标车辆从本车辆后方经过时。
- 驶近的目标车辆没有驶向本车辆时。
- 驶近的目标车辆速度下降时。
- 驾驶员用力踩下制动踏板时。

停车并终止制动控制



- 通过此功能采取紧急制动辅助控制措施而停车时，就会在仪表盘显示屏上显示“请小心驾驶”的警告信息。
- 为了确保行车安全，应立即踩下制动踏板，并仔细观察车辆周围环境。
- 通过紧急制动控制停车后，保持约2秒钟的制动控制状态，然后解除制动控制。
- 在紧急制动控制期间，如果驾驶员强力踩下制动踏板，自动解除后方交叉防撞辅助(RCCA)功能的紧急制动控制。



警告

使用后方交叉防撞辅助(RCCA)功能时，请遵守下列安全注意事项：

- 为了确保行车安全，在安全地方停车后，操作用户设置模式变更功能设置。
- 如果显示其它任何系统的警告信息或发出警报声，则不显示后方交叉防撞辅助(RCCA)功能的警告信息，也不发出警报声。
- 如果周围环境噪声大，可能听不到后方交叉防撞辅助(RCCA)功能发出的警报声。
- 当驾驶员为了回避碰撞危险而踩下制动踏板时，后方交叉防撞辅助(RCCA)功能可能不会启动。
- 在后方交叉防撞辅助(RCCA)功能启动控制状态，车辆可能会紧急停车，这可能会导致车内乘员受伤或松散的物品移动。因此，乘员必须佩戴好安全带和确保装载的物品安全。
- 即使后方交叉防撞辅助(RCCA)功能存在任何问题，车辆的基本制动功能也会正常运行。
- 后方交叉防撞辅助系统运行时，如果驾驶员用力踩下加速踏板，此功能将自动取消制动控制。
- 后方交叉防撞辅助(RCCA)功能并不能在所有的情况下启动控制，也不能避免所有的碰撞。
- 紧急制动期间，当驾驶员大力踩下加速踏板时，后方交叉防撞辅助(RCCA)功能将自动解除制动控制。
- 驾驶员应始终保持对车辆的正确控制。不要仅依赖后方交叉防撞辅助(RCCA)功能，保持安全制动距离，必要时踩下制动踏板减速或完全停车。
- 不要故意以人、动物等任何物体为对象进行后方交叉防撞辅助(RCCA)功能的测试。否则，会导致严重或致命人身伤害。



注意

根据电子稳定控制(ESC)系统的状态，制动控制功能可能不能正常运行。

在下列任何条件下，仅发出碰撞危险预警：

- 电子稳定控制(ESC)警告灯亮时。
- 电子稳定控制(ESC)功能执行不同的功能时。



信息

如果后方交叉防撞辅助系统正在辅助制动，驾驶员应立刻踩下制动踏板并检查车辆周围环境。

- 驾驶员强力踩下制动踏板时，将解除此功能的紧急制动控制。
- 档位挂到“R(倒车)”档后，此功能仅执行一次针对左后侧面/右后侧面驶近目标车辆的紧急制动控制。

后方交叉防撞辅助(RCCA)系统故障和功能限制

后方交叉防撞辅助(RCCA)系统故障

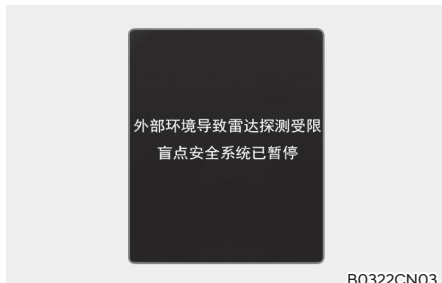


后方交叉防撞辅助(RCCA)系统不能正常运行时，就会在仪表盘显示屏上显示“请检查后方交叉交通安全系统”的警告信息，并且仪表盘上的主警告灯(△)亮。在此状态下，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。



车外后视镜上[BCW]警告灯不能正常运行时，就会在仪表盘显示屏上显示“请检查后视镜警告灯”的警告信息，并且主警告灯(△)亮。在此状态下，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

后方交叉防撞辅助(RCCA)功能暂停



当后侧面雷达传感器或后保险杠的传感器周围被雪、雨水或安装的挂车、挂架等遮挡时，会降低雷达传感器的检测性能，这会导致后方交叉防撞辅助(RCCA)功能暂停或关闭。

如果发生此类情况，在仪表盘显示器上会显示“外部环境导致雷达探测受限，后方交叉交通安全系统已暂停”的警告信息。

当清除异物或拆除挂车、挂架等，并重新启动发动机时，此后方交叉防撞辅助(RCCA)功能将恢复正常运行。

在清除异物或拆除挂车、挂架等后，如果后方交叉防撞辅助(RCCA)功能仍然不能正常运行，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

警告

- 后方交叉防撞辅助(RCCA)功能即使在仪表盘上未显示警告信息，也可能不能正常运行。
- 后方交叉防撞辅助(RCCA)功能在启动发动机后检测不到任何物体的地方等某些区域(如空旷的地形等)不能正常运行。

注意

如果安装挂车、挂架等，必须关闭后方交叉防撞辅助(RCCA)功能。与此相反，如果要使用后方交叉防撞辅助(RCCA)功能，必须拆除挂车、挂架等。

后方交叉防撞辅助(RCCA)功能限制

在下列任何条件下，后方交叉防撞辅助(RCCA)功能不能正常运行：

- 在树林、草地等地方倒车时。
- 在潮湿的道路上倒车时。
- 驶近的目标车辆车速过快或过慢时。

在下列任何条件下，可能不会采取紧急制动辅助控制措施，需要驾驶员注意：

- 车辆在颠簸道路、崎岖不平道路或混凝土道路上行驶而剧烈振动时。
- 车辆在光滑路面上行驶时，如雪、水坑或冰面等时。
- 轮胎压力低或轮胎损坏时。
- 重复操作制动器时。
- 遥控智能泊车辅助(RSPA)功能控制时。(如有配备)

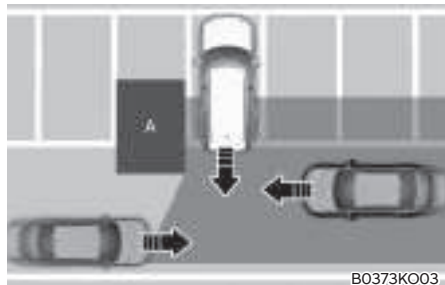
信息

后侧面雷达传感器限制有关的详细信息请参考第7章的“盲点碰撞预警(BCW)”部分。



警告

- 在车辆或建筑物附近驾驶时。



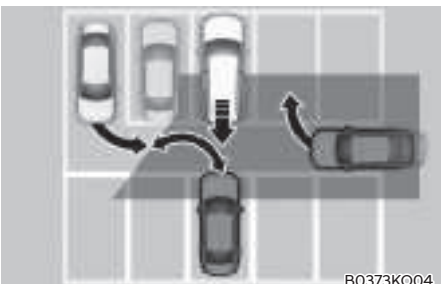
B0373K003

Ⓐ: 建筑物

在车辆或建筑物附近倒车驶出时，后方交叉防撞辅助(RCCA)功能可能会受到限制。在此状态下，此功能可能无法检测到从左后侧面/右后侧面驶近的目标车辆。在这种情况下，此功能可能在必要时不会向驾驶员发出碰撞危险预警，或者不采取紧急制动辅助控制措施。

驾驶倒车时，始终仔细观察车辆周围环境。

- 车辆在复杂的泊车环境中时。



B0373K004

在这样的环境中倒车驶出时，后方交叉防撞辅助(RCCA)功能可能会识别本车辆附近的停止车辆或驶出车辆(如，正在从旁边驶离的车辆、从后方驶出的车辆、停止的车辆、靠近本车辆转弯的车辆等)。在此状态下，此功能可能会在不需要时向驾驶员发出碰撞危险预警，或者主动采取紧急制动辅助控制措施。驾驶倒车时，始终仔细观察车辆周围环境。

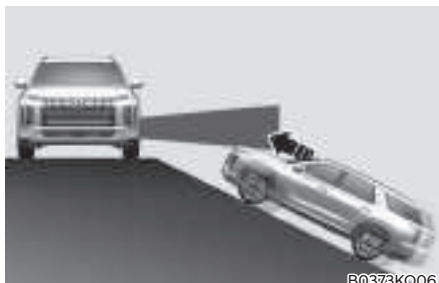
- 斜向停车位。



从斜向停车位倒车驶出时，后方交叉防撞辅助(RCCA)功能可能会受到限制。在此状态下，此功能可能无法检测到从左后侧面/右后侧面驶近的目标车辆，在这种情况下，此功能可能在必要时不会向驾驶员发出碰撞危险预警，或者不采取紧急制动辅助控制措施。

驾驶倒车时，始终仔细观察车辆周围环境。

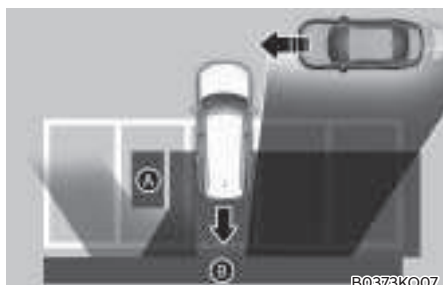
- 车辆在斜坡上或斜坡附近时。



当车辆在上坡或下坡或在斜坡附近时，后方防撞防撞辅助功能可能会受到限制。在此状态下，此功能可能无法检测到从左后侧面/右后侧面驶近的目标车辆。在这种情况下，此功能可能在必要时不会向驾驶员发出碰撞危险预警，或者不采取紧急制动辅助控制措施。

驾驶倒车时，始终仔细观察车辆周围环境。

- 车辆进入结构物附近的停车位时。

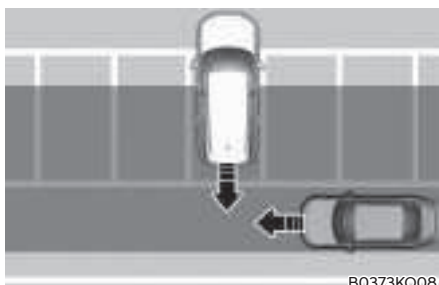


Ⓐ: 建筑物, Ⓑ: 墙壁

在车辆倒车进入后方或侧面有墙或建筑物的停车位时, 后方交叉防撞辅助系统可检测到经过前方的车辆。在此状态下, 此功能可能会在不需要时向驾驶员发出碰撞危险预警, 或者主动采取紧急制动辅助控制措施。

驾驶倒车时, 始终仔细观察车辆周围环境。

- 车辆倒车进入停车位时。



当车辆倒车进入停车位时, 后方交叉防撞辅助系统将检测路过您车辆后方的车辆。在此状态下, 此功能可能会在不需要时向驾驶员发出碰撞危险预警, 或者主动采取紧急制动辅助控制措施。

驾驶倒车时, 始终仔细观察车辆周围环境。

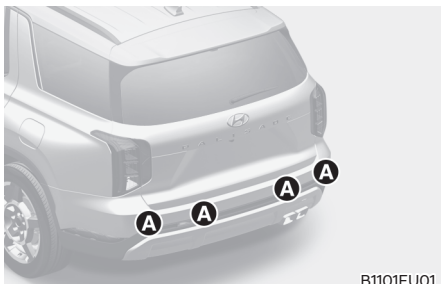
警告

- 当本车辆正在拖动挂车或其它车辆时, 为了确保行车安全, 请关闭后方交叉防撞辅助(RCCA)功能。
- 后方交叉防撞辅助(RCCA)功能受到强电磁波干扰, 可能无法正常工作。
- 起动发动机或后侧面雷达传感器初始化后, 在15秒钟内, 后方交叉防撞辅助(RCCA)功能不会启动。

后泊车距离预警(PDW)功能(如有配备)

后泊车距离预警(PDW)功能设计的目的是，驾驶车辆低速倒车时，帮助检测障碍物，并向驾驶员发出碰撞危险预警。

检测传感器



Ⓐ：后超声波传感器

检测传感器的具体位置请见上图。

后泊车距离预警(PDW)功能设置 警告音量



发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→警告音量”项，可以设置或变更后泊车距离预警(PDW)功能的警告音量为“高”、“中”、“低”或“关闭”模式之一。

i 信息

- 如果设置为“关闭”项，后泊车距离预警(PDW)功能的警告音量也不关闭，但音量将设定为“低”。
- 如果在此变更警告音量，其它驾驶员辅助功能的警告音量也会改变。

i 信息

当选择“泊车距离预警自动启动”项时，泊车安全按钮指示灯(P_{PA})保持亮。

后泊车距离预警(PDW)功能操作
泊车安全按钮



- 按下泊车安全(PWA)按钮时，后泊车距离预警(PDW)功能启动。再次按下此按钮时，后泊车距离预警(PDW)功能关闭。
- 将档位挂入“R(倒车)”档时，后泊车距离预警(PDW)功能自动启动(泊车安全按钮指示灯亮)。
- 档位在“R(倒车)”档时，即使按下泊车安全(PWA)按钮，后泊车距离预警(PDW)功能也不完全关闭。

后泊车距离预警(PDW)功能

在下列条件下，后泊车距离预警(PDW)功能启动。

- 档位在“R(倒车)”档。
- 车速小于10km/h。

与物体的车距	倒车时警告灯状态	警报声
60~120厘米		蜂鸣器间歇发出警报声
30~60厘米		更频繁发出警报声
30 厘米范围内		持续发出警报声

- 无论何时，各超声波传感器在其检测范围内检测到人、动物、或物体时，对应的警告灯亮，同时发出警报声，以向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 如果同时检测到2个或以上的障碍物，以最近的障碍物为准向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 实际的警告灯的形状可能与图示不同。

后泊车距离预警(PDW)系统故障和功能限制

后泊车距离预警(PDW)系统故障

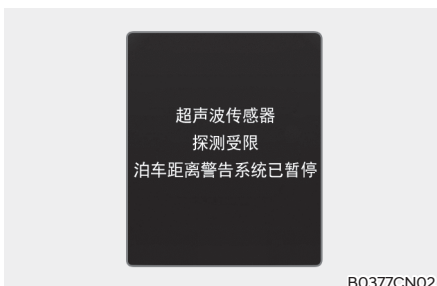
起动发动机后，将档位挂入“R(倒档)”档时发出提示蜂鸣声，指示后泊车距离预警(PDW)系统正常运行。

但是，如果出现下列一个或多个情况，首先检查超声波传感器是否损坏或被异物遮挡。如果仍不能正常运行，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

- 蜂鸣器没有发出提示蜂鸣声时。
- 蜂鸣器间歇发出警报声时。
- 在仪表盘显示屏上显示“请检查泊车距离警告系统”或“请确认超声波传感器是否被遮挡”的警告信息时。



后泊车距离预警(PDW)功能暂停



如果发生这种情况，就会在仪表盘显示屏上显示“超声波传感器探测受限，泊车距离警告系统已暂停”的警告信息。当清除雨水、积雪等异物时，后泊车距离预警(PDW)功能将恢复至正常运行。清除雨水、积雪等异物，或者拆除挂车、挂架等后，如果后泊车距离预警(PDW)功能仍然不能正常运行，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

泊车距离预警(PDW)功能限制

- 在下列任何条件下，泊车距离预警(PDW)功能不能正常运行：
 - 传感器受潮冻结。
 - 传感器被雪、雨水等异物堵塞时(除去这些异物时，功能正常运行)。
 - 环境温度酷热或酷寒。
 - 传感器或传感器总成被拆卸时。
 - 传感器表面被压紧或被硬物撞击时。
 - 传感器表面被锋利的物体刮伤时。
 - 传感器或及其周围区域被高压水枪直接喷射时。
- 在下列任何条件下，后泊车距离预警(PDW)功能可能失效：
 - 暴雨、喷水等环境。
 - 在传感器表面上沾上水。
 - 受到其它车辆超声波传感器的影响。
 - 在传感器上覆盖雪等异物。
 - 在崎岖不平的道路上、碎石路面上或丛林地带上行驶。
 - 在传感器附近有能产生超声波的物体时。
 - 把牌照安装在原位外的部位。
 - 汽车保险杠高度或超声波传感器安装状态改变时。
 - 在超声波传感器周围安装有附加设备或装饰件时。
- 传感器可能不能检测下列物体：
 - 绳子、链条、小杆材等锋利、纤细物体。
 - 衣服、海棉、雪等能吸收传感器电磁波的物体。
 - 长度在100厘米以下和直径在14厘米以下的物体。
 - 非常靠近超声波传感器的行人、动物或物体。



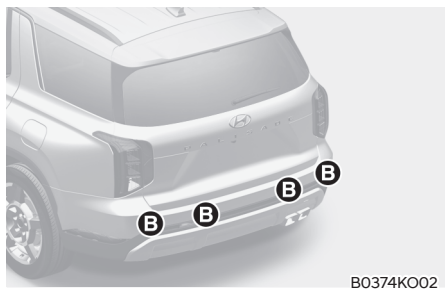
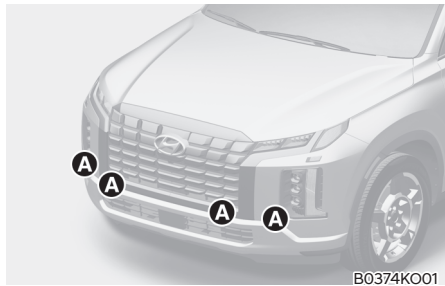
警告

- 后泊车距离预警(PDW)功能仅为驾驶辅助功能。此功能的运行性能受许多因素(包括环境条件)的影响。因此,驾驶员在泊车前和泊车过程中,始终仔细观察车辆前/后的环境。
- 新车有限保修范围不包括因后泊车距离预警(PDW)系统故障而导致的车辆事故和伤人事件。
- 驾驶车辆驶近物体时,特别是行人,尤其是儿童,要格外提高警惕。超声波传感器可能无法检测到某些物体,因为物体的距离、物体的大小、物体材料等因素都会对超声波传感器的检测性能产生影响。
- 根据车速,或者行人、动物或物体的形状,后泊车距离预警(PDW)功能可能不会按照检测顺序发出碰撞危险预警。
- 如果泊车距离预警(PDW)功能不能正常运行,请我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

前/后泊车距离预警(PDW)功能(如有配备)

前/后泊车距离预警(PDW)功能设计的目的是, 驾驶车辆低速前进或倒车时, 帮助检测障碍物, 并向驾驶员发出碰撞危险预警。

检测传感器



- Ⓐ: 前超声波传感器,
Ⓑ: 后超声波传感器

检测传感器的具体位置请见上图。

前/后泊车距离预警(PDW)功能设置

警告音量



在设置菜单中选择“驾驶员辅助→警告音量”项, 可以设置或变更前/后泊车距离预警(PDW)功能的警告音量为“高”、“中”、“低”或“关闭”模式之一。

信息

- 如果设置为“关闭”项, 前/后泊车距离预警(PDW)功能的警告音量也不会完全关闭, 而音量设置为类似“低音”模式。
- 如果在此变更警告音量, 其它驾驶员辅助功能的警告音量也会改变。

泊车距离预警自动启动

要启用泊车距离预警自动启动功能, 在信息娱乐系统显示屏上的设置菜单中选择“驾驶员辅助→泊车安全→泊车距离预警自动启动”项。

信息

当选择“泊车距离预警自动启动”项时, 泊车安全按钮指示灯(P_{PA})保持亮。

前/后泊车距离预警(PDW)功能操作

泊车安全按钮



- 按下泊车安全(P $\triangle$)按钮时，前/后泊车距离预警(PDW)功能启动。再次按下此按钮，前/后泊车距离预警(PDW)功能关闭。
- 在前/后泊车距离预警(PDW)功能关闭(按钮指示灯熄灭)状态，将档位挂入“R(倒车)”档时，前/后泊车距离预警(PDW)功能自动启动。
- 当前/后泊车距离预警(PDW)功能启动时，按钮指示灯亮。如果车速超过30 km/h，就会关闭前/后泊车距离预警(PDW)功能(按钮指示灯熄灭)。

前泊车距离预警(PDW)功能

在满足下列任何条件时，前泊车距离预警(PDW)功能启动。

- 后泊车距离预警(PDW)功能启动状态，将档位从“R(倒车)”档挂入“D(前进)”档时。
- 档位“D(前进)”档和泊车安全按钮指示灯亮时。
- 档位“D(前进)”档，并在设置菜单中选择“泊车距离预警自动启动”项时。

i 信息

- 即使泊车安全(P $\triangle$)按钮指示灯亮，如果前行车速超过10km/h，前泊车距离预警(PDW)功能不会运行。在泊车安全(P $\triangle$)按钮指示灯亮的状态，如果车速降至10km/h以下，前泊车距离预警(PDW)功能再次启动。
- 如果车速超过30km/h，就会关闭前泊车距离预警(PDW)功能。此时，即使车速降至10km/h以下，泊车距离预警(PDW)功能也不会自动启动。(没有启用泊车距离预警自动启动功能时。)

与物体的车距	前进时 警告灯状态	警报声
60~100 厘米		蜂鸣器间歇发出警报声
30~60 厘米		更频繁发出警报声
30 厘米 范围内		持续发出警报声

- 无论何时，各超声波传感器在其检测范围内检测到人、动物、或物体时，对应警告灯亮。同时发出警报声，向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 如果同时检测到2个或以上的障碍物，以最近的障碍物为准向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 实际的警告灯的形状可能与图示不同。

后泊车距离预警(PDW)功能

在下列条件下，后泊车距离预警(PDW)功能启动。

- 档位在“R(倒车)”档。
- 车速小于10km/h。

信息

当车速低于10km/h时，泊车距离预警(PDW)功能启动检测并向驾驶员发出碰撞危险预警。

与物体的车距	倒车时 警告灯状态	警报声
60~120 厘米		蜂鸣器间歇发出警报声
30~60 厘米		更频繁发出警报声
30 厘米 范围内		持续发出警报声

- 无论何时，各超声波传感器在其检测范围内检测到人、动物、或物体时，对应的警告灯亮，同时发出警报声，以向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 如果同时检测到2个或以上的障碍物，以最近的障碍物为准向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 实际的警告灯的形状可能与图示不同。

前/后泊车距离预警(PDW)系统故障和功能限制

前/后泊车距离预警(PDW)系统故障

前/后泊车距离预警(PDW)功能配备有自诊断功能，诊断超声波传感器是否正常运行。起动发动机后，将档位挂入“R(倒档)”档时发出提示蜂鸣声，指示前/后泊车距离预警(PDW)功能正常运行。

但是，如果出现下列一个或多个情况，首先检查超声波传感器是否损坏或被异物遮挡。如果仍不能正常运行，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

- 蜂鸣器没有发出提示蜂鸣声时。
- 蜂鸣器间歇发出警报声时。
- 在仪表盘显示屏上显示“请检查泊车距离警告系统”或“请确认超声波传感器是否被遮挡”的警告信息时。

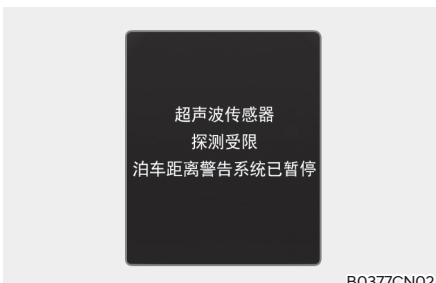


B0377CN03



B0377CN01

前/后泊车距离预警(PDW)功能暂停



B0377CN02

如果发生这种情况，就会在仪表盘显示屏上显示“超声波传感器探测受限，泊车距离警告系统已暂停”的警告信息。当清除雨水、积雪等异物时，前/后泊车距离预警(PDW)功能将恢复至正常运行。

清除雨水、积雪等异物，或者拆除挂车、挂架等后，如果前/后泊车距离预警(PDW)功能仍然不能正常运行，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

前/后泊车距离预警(PDW)功能限制

- 在下列任何条件下，前/后泊车距离预警(PDW)功能不能正常运行：
 - 传感器受潮冻结。
 - 传感器被异物如雪或水覆盖时(除去异物时前/后泊车距离预警功能正常工作。)
 - 环境温度酷热或酷寒。
 - 传感器或传感器总成被拆卸时。
 - 传感器表面被重压或被硬物撞击。
 - 传感器表面被锋利的物体刮伤时。
 - 传感器或及其周围区域被高压水枪直接喷射时。
- 在下列任何条件下，前/后泊车距离预警(PDW)功能失效：
 - 暴雨、喷水等环境。
 - 在传感器表面上沾上水。
 - 受到其它车辆超声波传感器的影响。
 - 传感器上覆盖雪或冰。
 - 在崎岖不平的道路上、碎石路面上或丛林地带上行驶。
 - 在传感器附近有能产生超声波的物体时。
 - 牌照安装位置与原位置不同。
 - 汽车保险杠高度或超声波传感器安装状态改变时。
 - 在超声波传感器周围安装有附加设备或装饰件时。

- 传感器可能不能检测下列物体：
 - 绳子、链条、小杆材等锋利、纤细物体。
 - 狭窄物体，如方柱的一角。
 - 衣服、海棉、雪等能吸收传感器电磁波的物体。
 - 长度在100厘米以下和直径在14厘米以下的物体。
 - 非常靠近超声波传感器的行人、动物或物体。
 -



警告

- 前/后泊车距离预警(PDW)功能仅为驾驶辅助功能。此功能的运行性能受许多因素(包括环境条件)的影响。因此,驾驶员在泊车前和泊车过程中,始终仔细观察车辆前/后的环境。
- 新车有限保修范围不包括因前/后泊车距离预警(PDW)系统故障而导致的车辆事故和伤人事件。
- 驾驶车辆驶近物体时,特别是行人,尤其是儿童,要格外提高警惕。超声波传感器可能无法检测到某些物体,因为物体的距离、物体的大小、物体材料等因素都会对超声波传感器的检测性能产生影响。
- 根据车速,或者行人、动物或物体的形状,前/后泊车距离预警(PDW)功能可能不会按照检测顺序发出碰撞危险预警。
- 如果前/后泊车距离预警(PDW)功能不能正常运行,请我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

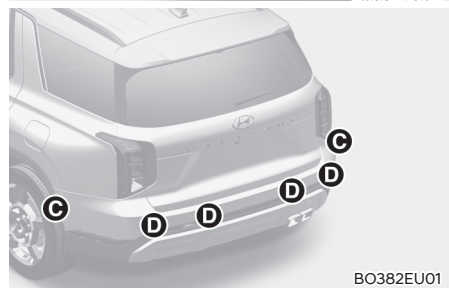
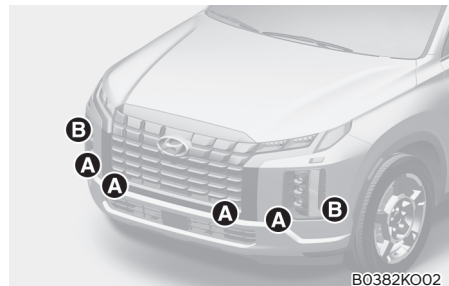
遥控智能泊车辅助(RSPA)(如有配备)

遥控智能泊车辅助(RSPA)功能利用车辆传感器，通过控制转向、车速和档位，帮助驾驶员从车外遥控控制车辆进入停车位或从停车位驶出。

功能	说明
遥控挪车	遥控前进或倒车  BO382KO01

- 使用智能钥匙从车外遥控智能泊车和遥控挪车。
- 遥控智能泊车辅助(RSPA)功能操作时，泊车距离预警(PDW)功能和全景影像(SVM)功能也会运行。详细信息请参考本章内的“泊车距离预警(PDW)”和“全景影像(SVM)”部分。

检测传感器



- Ⓐ：前超声波传感器，
- Ⓑ：前侧面超声波传感器，
- Ⓒ：后侧面超声波传感器，
- Ⓓ：后超声波传感器

检测传感器的具体位置请见上图。

注意

为了确保检测传感器的最佳性能，请遵守下列安全注意事项：

- 不要拆装或分解/组装检测传感器、传感器总成，也不要冲撞传感器。
- 如果检测传感器需要维修，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。

- 如果汽车保险杠高度或超声波传感器安装状态改变或损坏，可能导致遥控智能泊车辅助(RSPA)功能失效。任何非原装的设备或附件均可能影响传感器检测性能。
- 超声波传感器冻结，或者雪、灰尘或雨水等污染时，可能严重影响其检测性能。请用软布清除污染物。
- 不要推动、刮除或敲击超声波传感器。否则，会导致传感器损坏。
- 禁止使用高压喷水枪直接朝超声波传感器或其周围区域喷水。

遥控智能泊车辅助(RSPA)功能设置

警告音量



B0371CN02

发动机运转时，在设置菜单中选择“驾驶员辅助→警告音量”项，可以设置或变更遥控智能泊车辅助(RSPA)功能的警告音量为“高”、“中”、“低”或“关闭”模式之一。



警告

- 如果设置为“关闭”项，遥控智能泊车辅助(RSPA)功能的警告音量也不会完全关闭。
- 如果在此变更警告音量，其它驾驶员辅助功能的警告音量也会改变。

遥控智能泊车辅助(RSPA)功能操作

遥控智能泊车辅助按钮

泊车/影像模式按钮	泊车安全按钮	智能钥匙
		
B0384K001	B0376K001	B0384K002

位置	名称	符号	说明
在车内	泊车/影像模式按钮		• 按住泊车/影像模式按钮接通遥控智能泊车辅助(RSPA)功能。前/后泊车距离预警(PDW)功能也自动接通。
	泊车安全按钮		• 遥控智能泊车辅助(RSPA)功能操作期间按下泊车安全按钮，结束遥控智能泊车辅助(RSPA)功能的操作。
智能钥匙	遥控起动按钮		• 在发动机关闭状态闭锁车门后，按下遥控起动按钮，遥控起动发动机。 • 遥控智能泊车功能或遥控挪车功能操作期间，按下遥控起动按钮，结束此功能操作。
	前进按钮		• 使用遥控挪车功能时，按下这些按钮期间，车辆向按钮的方向移动。
	倒车按钮		

遥控挪车

操作顺序

遥控挪车功能按下列顺序工作：

1. 准备好遥控车辆前进或倒车。
2. 遥控车辆前进或倒车。

1.准备好遥控车辆前进或倒车。

遥控挪车功能有两种方式。



B0384KO03

在发动机[OFF]状态下，采用方式[1]。

- (1) 在车距车辆一定范围内，按下智能钥匙上的门锁闭锁(🔒)按钮，闭锁所有车门。
- (2) 在4秒内按住远程启动按钮(🔌)直到发动机起动。

遥控起动发动机有关的详细信息请参考第6章的“遥控起动”部分。



B0384KO04



B0384CN01

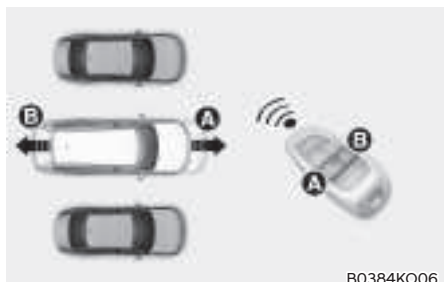
在发动机[ON]状态下，采用方式[2]。

- (1) 在您要使用遥控挪车功能的停车位前方泊车，并将档位挂到“P(驻车)”档。
- (2) 按住泊车/影像(P)按钮接通智能泊车辅助功能。在信息娱乐系统显示屏上会显示“远程控制状态下”的提示信息。
- (3) 携带智能钥匙下车，关闭所有车门。

i 信息

要使用泊车功能，必须在信息娱乐系统显示屏上选择“同意”，并且信息娱乐系统正常运行。

2. 遥控车辆前进或倒车



(1) 按住智能钥匙上的前进(A)或倒车(B)按钮中的一个。

- 遥控智能泊车辅助(RSPA)功能自动控制方向盘、车速和档位。车辆朝按下按钮的方向移动。
- 遥控挪车功能工作期间，如果没有按住按钮，车辆会停止并且此功能控制暂停。再次按下按钮并保持住，此功能再次开始工作。

(2) 按住前进(A)或倒车(B)按钮，直到车辆到达目标位置。

(3) 遥控挪车完成后，使用智能钥匙进入车内或从车外按下智能钥匙上的远程起动(HOLD)按钮。

- 在信息娱乐系统显示屏上会显示此信息。确定档位挂入“P(驻车)”档并啮合驻车制动器。
- 按下遥控起动(HOLD)按钮时，发动机关闭。如果驾驶员在车辆内，车辆将保持[ON]状态。
- 遥控挪车可利用车外智能钥匙远程控制车辆。

信息

- 使用遥控挪车功能时，检查并确定所有智能钥匙都在车外。
- 遥控挪车功能仅在智能钥匙车距车辆4米内时工作。如果即使按下智能钥匙上的前进或倒车按钮，车辆也不移动，请检查与车辆的车距并再次按下按钮。
- 智能钥匙的检测范围会根据受发射塔、广播电台等无线电波影响的环境变化。
- 使用方式[1]远程向前移动车辆时，这被认为是一个出车情况，车辆移动4米，检查车辆周围是否有行人、动物或物体。确认后，根据前方状态控制方向盘。

- 使用方式[2]远程向前移动车辆时，这被认为是一个泊车情况，并立即根据前方状态控制方向盘，辅助进入停车位并对正车辆。然而，根据车辆周围行人、动物、物体的形状、位置等，性能可能会降低。
- 在远程倒车方面，方式[1]和[2]首先对正方向盘，然后仅直线移动车辆。

警告

- 使用遥控挪车功能时，确定所有乘员都下车。
- 在狭窄停车位内泊车时，如果车辆蓄电池亏电或遥控智能泊车辅助系统故障，遥控挪车功能不工作。一定要在宽度足够您上下车的停车位内泊车。
- 请注意，根据停车位，您可能无法使用遥控挪车功能从已进入的停车位内下车。
- 泊车后，由于周围车辆移动，环境会发生变化。如果发生这种情况，遥控挪车功能会不工作。
- 在离开车辆前，关闭门窗和天窗，并在闭锁车门前确定发动机关闭。

遥控挪车功能操作状态

操作状态	智能钥匙LED	危险警告灯
控制时	绿色LED持续闪烁	-
暂停	红色LED持续闪烁	闪烁
关闭	红色LED亮约4秒钟后熄灭	闪烁3次并熄灭
结束	绿色LED亮约4秒钟后熄灭	闪烁1次并熄灭

信息

- 根据您的国家法规，通过危险警告灯提供的操作状态可能不适用。
- 如果智能钥匙不在操作范围内(车距车辆约4米内)，智能钥匙LED不亮或闪烁。在操作范围内使用智能钥匙。

操作期间如何关闭遥控挪车功能

- 信息娱乐系统显示屏使用方式[2]引导驾驶员期间，按下泊车/影像(P)按钮。
- 信息娱乐系统显示屏使用方式[2]引导驾驶员期间，将变速杆从“P(驻车)”档挂入其他档位。
- 按下信息娱乐系统显示屏上的泊车安全(P)按钮或选择“撤销”按钮。
- 使用遥控挪车功能控制车辆期间，按下智能钥匙上的远程起动(HOLD)按钮。遥控挪车功能停止。此时，发动机关闭。
- 携带智能钥匙上车。遥控挪车功能停止。此时，发动机保持ON。

在下列情况下此功能暂停：

- 在车辆行驶方向有行人、动物或物体
- 车门或后备箱门打开
- 不持续按下前进(D)或倒车(R)按钮
- 同时按下智能钥匙上的多个按钮
- 没有在车距车辆4米内操作智能钥匙
- 除操作智能钥匙外，还按下了另一个智能钥匙的按钮
- 朝倒车方向控制车辆期间，盲点碰撞预警(BCW)或后方交叉防撞辅助(RCCA)功能工作
- 遥控挪车功能工作状态按下智能钥匙期间，车辆移动7米(每个按钮按下的最大行程车距)

在下列条件下会取消此功能：

撤销遥控挪车功能时，车辆自动停止，挂“P(驻车)”档并啮合EPB（电控驻车制动器）。

- 转动方向盘。
- 驾驶车辆期间换挡时。
- 驾驶车辆期间操作EPB。
- 机舱盖未关。
- 在所有车门关闭状态，踩下制动踏板或加速踏板。
- 驾驶席车门处于打开状态期间，踩下制动踏板时智能钥匙在车外。
- 进行快速加速。
- 发生车辆侧滑。
- 车轮被障碍物卡住，不能移动。
- 遥控挪车功能开始工作后经过约3分钟50秒。
- 道路坡度超过操作范围。
- 暂停功能超过1分钟。
- 遥控挪车功能操作后，车辆的总行程车距超过14米。
- 方向盘、变速杆、制动和驾驶控制不正常工作。
- 智能钥匙有故障或智能钥匙电池亏电。
- 湿滑路况使ABS、TCS或ESC系统工作。
- 防盗警报系统的警报声响。

遥控智能泊车辅助(RSPA)系统故障和功能限制

遥控智能泊车辅助(RSPA)系统故障



请检查泊车辅助系统

遥控智能泊车辅助(RSPA)系统不能正常运行时，就会在信息娱乐系统显示屏上显示“请检查泊车辅助系统”的警告信息。如果显示此警告信息，停止使用遥控智能泊车辅助(RSPA)功能，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。



泊车辅助已取消

在遥控泊车辅助(RSPA)功能运行期间，与操作顺序无关，均能关闭泊车功能，在信息娱乐系统显示屏上显示“智泊车辅助已取消”的警告信息。根据车辆条件，可能会显示其它警告信息。使用遥控泊车辅助(RSPA)功能泊车期间，请遵守在信息娱乐系统显示屏上提供的操作指南。在遥控泊车辅助(RSPA)功能进行控制期间，必须仔细观察车辆周围环境。



未满足泊车辅助条件

遥控智能泊车辅助(RSPA)功能在准备就绪状态，按住泊车/影像模式()按钮时，如果显示“未满足泊车辅助条件”的警告信息，松开按钮。然后，再次按住泊车/影像模式()按钮，检查遥控智能泊车辅助(RSPA)功能是否启动。

即使智能钥匙电池电量不足，也会显示此警告信息。请检查智能钥匙电池电量。

遥控智能泊车辅助(RSPA)功能限制

在下列任何条件下，存在发生碰撞的危险性，遥控智能泊车辅助(RSPA)功能的泊车功能或出车功能可能会受到限制，或者遥控智能泊车辅助(RSPA)功能关闭。必要时，请手动操作泊车或出车。

- 在方向盘上附着有配饰。
- 在车辆上安装雪地防滑链、备胎或不同尺寸车轮。
- 轮胎充气压力低于或高于标准充气压力。
- 在车辆上装载的货物伸出车辆外或连接挂车。
- 车轮定位不良。
- 车辆严重向一侧倾斜。
- 车辆上安装有挂车连接器。
- 牌照安装位置偏离原位置。
- 当启动遥控智能泊车辅助(RSPA)功能时，在超声波传感器上方或下方有人、动物或物体。
- 停车位弯曲或斜向。
- 停车位附近有人、动物或物体(垃圾桶、自行车、摩托车、购物车、窄柱等)。
- 停车位附近有圆柱或窄柱时，或者杆柱的周围有灭火器等物体。
- 路面颠簸不平(路边石、减速带等)。
- 路面光滑。
- 停车位临近卡车等离地间隙较高或大型车辆。
- 停车位路面倾斜。
- 刮大风。
- 在不平路面、碎石路、灌木丛等处。
- 因酷热或酷寒环境，超声波传感器性能受限。
- 在超声波传感器盖上覆盖有积雪或雨水。
- 附近有产生超声波的物体。
- 超声波传感器附近有产生电磁波的无线电设备。
- 本车辆受到另一车辆的泊车距离预警系统的影响。
- 因保险杠发生碰撞，传感器的安装位置改变。
- 超声波传感器不能检测下列物体：
 - 锋利或细长物体，如绳子、链条或小杆等。
 - 长度小于100厘米、直径小于14厘米的物体。
 - 容易吸收传感器电磁波的物体，如衣服、海绵、积雪等。
 - 狭窄物体，如方柱的一角。
 - 非常靠近超声波传感器的人、动物或物体。

在下列任何条件下，遥控智能泊车辅助(RSPA)功能不能正常运行：

- 在坡道上泊车



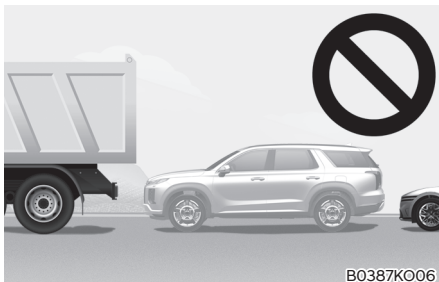
在斜坡道路上泊车时，请手动泊车。

- 在不平的道路上泊车



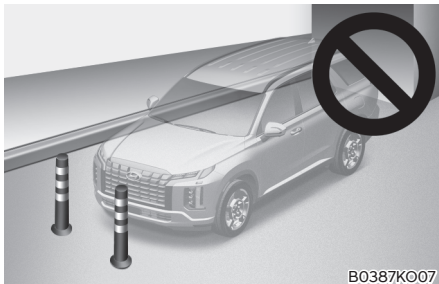
因鹅卵石、碎石等路况条件而车辆打滑或无法移动时，遥控智能泊车辅助(RSPA)功能可能自动关闭。

- 在大型车辆周围泊车时



在公共汽车、卡车等离地间隙较高的车辆周围泊车时，禁止使用遥控智能泊车辅助(RSPA)功能。否则，可能会引发意外事故。

- 在立柱附近泊车时



当停车位附近有狭窄的物体、圆形立柱、方形立柱或被灭火器等物体包围的立柱时，遥控智能泊车辅助(RSPA)功能的性能会降低，或者与障碍物发生碰撞。此时，驾驶员必须手动泊车。

- 在仅一侧有已驻车辆的停车位上泊车时



如果使用遥控智能泊车辅助(RSPA)功能在仅一侧有已驻车辆的停车位上泊车,本车辆可能为了避开已驻车辆而越过停车位。

- 斜向泊车时



遥控智能泊车辅助(RSPA)功能不能使用在斜向停车位上。

- 在雪地上泊车时



积雪会影响传感器的检测性能,或者因路面光滑而车辆在泊车期间打滑时,遥控智能泊车辅助(RSPA)功能可能自动关闭。

警告

使用遥控智能泊车辅助(RSPA)功能时,请遵守下列安全注意事项:

- 使用遥控智能泊车辅助(RSPA)功能时,应仔细观察车辆周围的环境条件。
- 使用遥控智能泊车辅助(RSPA)功能时,禁止站在车辆移动的方向上,以确保安全。
- 使用遥控智能泊车辅助(RSPA)功能时,应仔细观察车辆周围的环境条件。如果行人、动物或物体非常靠近传感器或处在传感器检测不到的盲区,可能会引发碰撞事故。
- 遥控智能泊车辅助(RSPA)功能控制期间,如果行人、动物或物体突然出现,可能会引发碰撞事故。
- 禁止酒驾,也禁止饮酒的人员使用遥控智能泊车辅助(RSPA)功能。
- 禁止儿童或他人操作智能钥匙。
- 如果长时间持续使用遥控智能泊车辅助(RSPA)功能,会对其性能产生不利影响。

- 如果车辆跑偏等车轮定位不良时，遥控智能泊车辅助(RSPA)系统不能正常运行。在此状态下，我们建议您将此系统有关的所有检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。
- 当遥控智能泊车辅助(RSPA)功能进行制动控制，或者驾驶员踩下制动踏板制动时，可能会听到噪声。
- 遥控智能泊车辅助(RSPA)功能可能会紧急制动，以防发生碰撞。
- 仅在停车位的空间足够车辆安全移动的条件下，使用遥控智能泊车辅助(RSPA)功能。

参考

- 在遥控智能泊车辅助(RSPA)功能控制期间，如果前/后泊车距离预警(PDW)功能启动三级预警，表示检测到有物体接近本车辆。此时，遥控智能泊车辅助(RSPA)功能会暂停。请仔细观察车辆周围有没有行人、动物或物体接近。
- 车辆移动时，根据制动控制状态，制动灯可能亮。
- 车辆在寒冷环境下长时间驻车后遥控启动，根据车辆的运行状态，遥控智能泊车辅助(RSPA)功能可能延迟启动或不会启动。