

7. 驾驶员辅助系统

本章将介绍驾驶员辅助功能的使用方法。

i 信息

- 这些图示仅供参考。实际形状可能与图示不同。
- 根据车辆上应用功能的不同，提供的信息有所不同。
- 由于信息娱乐系统软件更新，驾驶员辅助系统各功能的说明可能与《车主手册（使用说明书）》有所不同。
- 根据从设置菜单中选择的仪表盘类型或主题的不同，在仪表盘上显示的图像和颜色可能会有所不同。

驾驶员辅助系统信息	7-4
安全注意事项	7-4
驾驶员辅助系统警告灯和指示灯	7-5
驾驶员辅助系统设置	7-6
正面防撞辅助 (FCA)	7-8
正面防撞辅助 (FCA) 功能操作	7-8
正面防撞辅助 (FCA) 功能设置	7-12
正面防撞辅助 (FCA) 系统故障和功能限制	7-14
车道保持辅助 (LKA)	7-18
启动 / 关闭车道保持辅助 (LKA) 功能	7-18
车道保持辅助 (LKA) 功能操作	7-19
车道保持辅助 (LKA) 功能设置	7-20
车道保持辅助 (LKA) 系统故障和功能限制	7-20
盲点防撞辅助 (BCA)	7-22
盲点防撞辅助 (BCA) 功能操作	7-22
盲点防撞辅助 (BCA) 设置	7-24
盲点防撞辅助 (BCA) 系统故障和功能限制	7-24
安全下车辅助 (SEA)	7-26
安全下车辅助 (SEA) 功能操作	7-26
安全下车辅助 (SEA) 功能设置	7-27
安全下车辅助 (SEA) 系统故障和功能限制	7-28
手动限速辅助 (MSLA)	7-29
手动限速辅助 (MSLA) 功能操作	7-29
手动限速辅助 (MSLA) 功能设置	7-30
智能限速辅助 (ISLA)	7-30

智能限速辅助 (ISLA) 功能操作	7-30
智能限速辅助 (ISLA) 功能设置	7-32
智能限速辅助 (ISLA) 系统故障和功能限制	7-32
驾驶员注意力警告 (DAW)	7-33
驾驶员注意力警告 (DAW) 功能操作	7-33
驾驶员注意力警告 (DAW) 功能设置	7-34
驾驶员注意力警告 (DAW) 系统故障和功能限制	7-35
盲点影像 (BVM)	7-37
盲点影像 (BVM) 功能操作	7-37
盲点影像 (BVM) 功能设置	7-37
盲点影像 (BVM) 系统故障	7-37
智能巡航控制 (SCC)	7-38
智能巡航控制 (SCC) 功能操作	7-38
智能巡航控制 (SCC) 功能设置	7-42
智能巡航控制 (SCC) 系统故障和功能限制	7-43
紧急制动 (ES)	7-46
紧急制动 (ES) 功能操作	7-46
紧急制动 (ES) 系统故障和功能限制	7-47
基于导航智能巡航控制 (NSCC)	7-48
基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能操作	7-48
基于导航的智能巡航控制 (NSCC) 功能设置	7-49
基于导航的智能巡航控制 (NSCC) 功能限制	7-49
车道跟踪辅助 (LFA)	7-51
启动 / 关闭车道跟踪辅助 (LFA)	7-51
车道跟踪辅助 (LFA) 功能操作	7-51
车道跟踪辅助 (LFA) 功能设置	7-52
车道跟踪辅助 (LFA) 系统故障和功能限制	7-53
高速公路驾驶辅助 (HDA)	7-53
高速公路驾驶辅助 (HDA) 基本功能操作	7-53
高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能设置	7-57
高速公路驾驶辅助 (HDA) 系统故障和功能限制	7-58
后视监视器 (RVM)	7-59
后视监视器 (RVM) 功能操作	7-59
后视监视器 (RVM) 功能设置	7-60
后视监视器 (RVM) 系统故障和功能限制	7-61

7. 驾驶员辅助系统

全景影像 (SVM)	7-62
全景影像 (SVM) 功能操作	7-62
全景影像 (SVM) 功能设置	7-63
全景影像 (SVM) 系统故障和功能限制	7-64
后方交叉防撞辅助 (RCCA)	7-65
后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能操作	7-65
后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能设置	7-67
后方交叉防撞辅助 (RCCA) 系统故障和功能限制	7-67
泊车距离警告 (PDW)	7-69
泊车距离警告 (PDW) 功能操作	7-69
泊车距离警告 (PDW) 功能设置	7-71
泊车距离警告 (PDW) 系统故障和功能限制	7-71
泊车防撞辅助 (PCA)	7-73
泊车防撞辅助 (PCA) 功能操作	7-73
泊车防撞辅助 (PCA) 功能设置	7-74
泊车防撞辅助 (PCA) 系统故障和功能限制	7-74
遥控智能泊车辅助 (RSPA)	7-76
遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能操作	7-76
遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能设置	7-79
遥控智能泊车辅助 (RSPA) 系统故障和功能限制	7-79
传感器信息	7-83
驾驶员辅助系统传感器	7-83
传感器功能限制	7-84
符合标准声明	7-86
前侧面雷达传感器 / 后侧面雷达传感器	7-86

驾驶员辅助系统信息

安全注意事项

使用前请务必仔细阅读并理解各项功能的操作方法。

警告

始终与前方车辆保持安全车距，并根据路况调整车速。驾驶员辅助系统并不能对所有情况做出响应，更不可能对所有的碰撞危险情况做出全能回避控制。

为了避免严重或致命人身伤害的危险性，请遵守下列安全注意事项

- 严禁尝试通过故意向着行人、动物、物体或其它车辆驾驶来测试任何驾驶员辅助系统的性能。
- 驾驶车辆时，驾驶员应始终仔细观察路况和行驶条件。必要时，操作制动踏板减速并转向，以免发生碰撞。禁止过度依赖驾驶员辅助系统。
- 为了确保行车安全，仅在安全地方停车后，操作设置菜单变更功能设置。
- 当牵引挂车或使用挂架时，禁止使用驾驶员辅助系统。
- 当驾驶员辅助系统运行中出现紧急情况时，请立即妥善控制您的车辆。即使驾驶员辅助系统出现故障，车辆制动系统和转向系统仍可正常运作。

注意

- 当检测到传感器被遮挡或损坏时，驾驶员辅助系统可能无法正常工作。使用驾驶员辅助系统前，请务必参考相关安全注意事项及传感器位置说明。
- 驾驶员辅助系统的制动和转向功能仅在车辆基础制动和转向系统正常运行的情况下才能正常工作。驾驶前，请检查制动或转向系统警告灯是否亮，并通过正确维护保持系统正常运行。
- 驾驶员应始终注意观察车辆周围环境。根据路况和行驶条件，驾驶员辅助系统可能会延迟向驾驶员发出警报或可能不发出警报，或者会进行不必要地操作。
- 驾驶员辅助系统执行制动或转向操作后，驾驶员应在数秒内接管车辆控制权，因为这种制动或转向操作会在几秒钟内自动停止。
- 驾驶车辆时，即使没有显示警告信息或没有发出警报声，应始终仔细观察车辆状况和车辆周围环境。如果其它任何功能控制显示警告信息或发出警报声，某些驾驶员辅助系统可能不能向您发出警报。
- 请将媒体音量保持在适当水平，并时刻注意车辆行驶状态。如果周围环境噪声大，可能听不到驾驶员辅助系统所发出的警报声。
- 驾驶员辅助系统受到强电磁波干扰时，可能无法正常运行。
- 起动车辆或者在传感器或信息娱乐系统进行初始化后，几秒钟内，驾驶员辅助系统可能无法正常工作。
- 当同时操作多个开关或按钮时，驾驶员辅助系统可能无法正常运行。请按照各系统的功能操作规范正确使用相应开关及按钮。

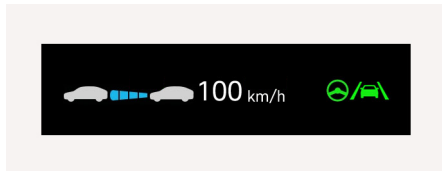
驾驶员辅助系统警告灯和指示灯

驾驶员辅助系统的警告信息与状态指示灯均通过仪表盘显示。

- 根据从设置菜单中选择的仪表盘类型或主题的不同，在仪表盘上显示的图像和颜色可能会有所不同。
- 详细信息请参考“仪表盘显示器视图模式”部分。

状态指示灯

驾驶员辅助系统运行状态显示于仪表盘顶部区域。



当手动限速辅助、智能限速辅助、车道保持辅助、智能巡航控制以及车道跟踪辅助功能启用时，相应的状态指示灯将持续亮。详细信息请参考本章的各系统信息。

驾驶辅助视图

当从仪表盘显示模式中选择“驾驶辅助影像”时，将显示驾驶员辅助系统的当前状态信息。

- 驾驶员辅助系统的运行状态同样会显示在平视显示器 (HUD) 上 (如有配备)。详细信息请参考“平视显示器 (HUD)”部分。

系统警告

驾驶员辅助系统的警告信息会显示在仪表盘上。

警告示例



驾驶员辅助系统警告灯(包括前方安全(⚠️)、紧急转向(⚠️)、车道安全(⚠️)、智能限速辅助(⚠️)及注意力不集中驾驶(⚠️)警告灯)也会在仪表盘上点亮。详细信息请参考本章的各系统信息。

系统故障警告



当驾驶员辅助系统运行不正常时，就会在仪表盘上显示警告信息，并且仪表盘上的主警告灯(△)和故障系统警告灯亮。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。

- 您可以在仪表盘上的实用视图模式中查看警告信息。

功能暂停警告

前视摄像头遮挡警告示例



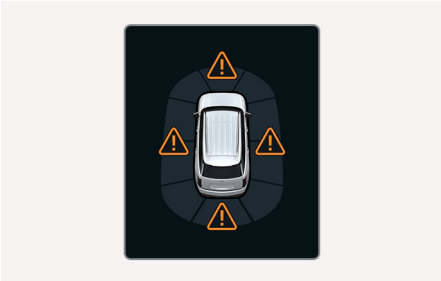
如果前挡风玻璃的前视摄像头安装部位、雷达传感器盖、保险杠(如有配备)或超声波传感器被积雪、雨水等异物遮挡,会降低检测传感器的检测性能,这会导致驾驶员辅助(FCA)功能暂停或关闭。

在此状态下,就会在仪表盘上显示警告信息,并且仪表盘上的主警告灯(△)和禁用系统警告灯亮,但这不是故障。当清除积雪、雨水等异物时,此系统将恢复至正常运行。始终保持传感器的清洁。

- 您可以在仪表盘上的实用视图模式中查看警告信息。

清除积雪、雨水等异物或拆除挂车、挂架等后,如果此系统仍然不能正常运行,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。

泊车距离警告示例



- 在后方交叉防撞辅助(RCCA)、泊车距离警告(PDW)和后泊车防撞辅助(PCA)功能控制时,如果此功能不能正常运行,或者超声波传感器被遮挡,就会在仪表盘上对应传感器方向上显示主警告灯(△)亮。

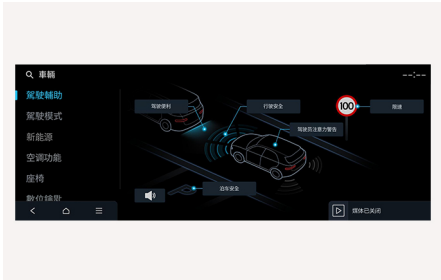
警告

- 驾驶员辅助系统即使在仪表盘上没有显示警告信息或警告灯没有亮,也可能不能正常运行。
- 驾驶员辅助系统可能在起动车辆后检测不到任何物体的空旷区域(如空旷地带、空旷的停车场等)不能正常运行,或者检测传感器被遮挡时不能正常运行。
- 如果阻挡或故障状态持续存在,即使重新起动车辆,驾驶员辅助系统仍可能无法正常运行。

驾驶员辅助系统设置

功能设置

车辆电源在ON位置时,在信息娱乐系统设置菜单中选择或取消选择**车辆 > 驾驶员辅助**项,可以设置启用或停用此功能。



- 要查看驾驶员辅助系统的设置列表,请按下(≡)按钮。
- 由于信息娱乐系统软件更新,驾驶员辅助系统各功能的说明可能与《车主手册(使用说明书)》有所不同。在此状态下,请参考信息娱乐系统的使用手册和快速参考指南。
- 当车辆重新启动时,各系统将保持上次的设定状态(除非另有说明)。

⚠ 注意

- 为了确保行车安全，仅在安全地方停车后，操作设置菜单变更功能设置。
- 驾驶前请务必检查驾驶员辅助系统的各项设置。
- 为保障行车安全，请务必在功能设置前仔细阅读并熟悉各系统操作规范。

警告方式

在信息娱乐系统设置菜单中选择(🔊)图标设置警告方式。



参考

- 如果在此变更警告方式，可能其它驾驶员辅助系统的警告方式也会改变。
- 当起动车辆时，警告方式将保持最后设置的状态。
- 根据车辆规格和功能配置的不同，可能没有配置某些功能的设置菜单。
- 仅**触觉警告**模式在启用状态时，才能设置**车道安全警告音**模式。
- 按住方向盘上的(🔊)按钮，即可启用或关闭“**限速警告音**”功能。

- **警告音量**：可以调整警告音量。
- **触觉警告**：可以调整方向盘振动。
- **车道安全警告音**：当**触觉警告**功能开启时，可单独启用或关闭车道安全声音警告功能。
- **盲点安全警告音**：可单独关闭盲点安全警告提示音功能。
- **驾驶安全优先**：当驾驶员辅助系统发出碰撞危险预警的警报声时，就会降低所有其它系统的音量。
- **泊车安全优先**：当启动泊车辅助影像功能时，会降低所有其它系统的音量。

正面防撞辅助 (FCA)

如有配备

正面防撞辅助(FCA)功能通过检测和监控前方或周围车辆、摩托车、行人及自行车,有效辅助避免潜在碰撞风险。正面防撞辅助(FCA)功能将通过警告信息、警报声等方式向驾驶员发出警告,并根据周围环境状况自动辅助制动或转向控制。

注意

夜间驾驶时,对摩托车的识别性能降低,这会导致正面防撞辅助(FCA)功能运行临时受限或不运行。

参考

摩托车手是指驾驶下列摩托车的驾驶员。

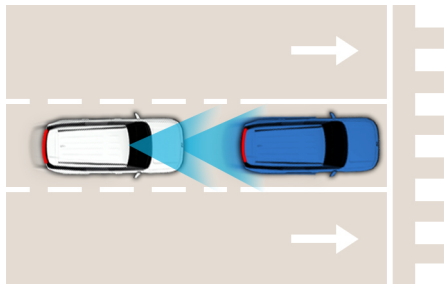
- 50 cc 且限制最高速度的轻便摩托车
- 摩托车

正面防撞辅助 (FCA) 功能操作



- 正面防撞辅助 (FCA) 启用时, 仪表盘上的前向安全 (⚠️) 警告或紧急转向 (⚠️) 警告灯闪烁, 并且仪表盘上会显示警告信息, 同时发出警报声和方向盘振动。
- 按下危险警告灯开关时, 关闭碰撞预警或紧急制动的警报声。
- 如果车辆因碰撞预警、紧急制动或紧急转向而停止, 仪表盘上将显示警告信息。

基本功能



行驶期间, 正面防撞辅助(FCA)基本功能会根据本车及前方车辆速度、摩托车手、行人或自行车骑行者的情况, 通过发出警告或实施紧急制动, 帮助避免碰撞。

- 车辆或摩托车手:
 - 前方车辆正在行驶且您的车速在约 10-130 km/h 之间, 或者前方车辆静止且您的车速在约 10-85 km/h 之间时, 如果存在碰撞风险, 此功能会施加较强的制动力以避免碰撞。
- 正面防撞辅助 (FCA) 可能在驾驶员变道避让过程中提前辅助制动。当系统预判本车与相邻车道车辆存在潜在碰撞风险时, 该功能将自动启动: 当前方车辆处于行驶状态时, 系统在车速约 10-130 km/h 范围内时启动; 当前方车辆静止时, 系统则在车速约 10-100 km/h 时启动。
- 此功能在检测到碰撞风险且本车车速在约 10-200 km/h 范围内时, 将施加较弱的制动力或发出警告。

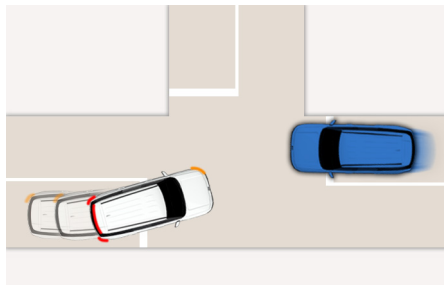
- 行人或骑行者:
 - 当检测到碰撞风险且本车车速在约 10-65 km/h 范围内时, 紧急制动功能运行。
 - 当系统检测到碰撞风险且本车车速在约 10-85 km/h 范围内时, 碰撞预警功能运行。

您车辆通过紧急制动控制而停车后，制动控制保持约2秒钟。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。

⚠ 注意

根据前方交通条件或车辆周围的环境条件，此功能的运行速度范围可能会缩小。

路口转弯防撞辅助功能



在交叉路口，当打开转向信号灯左转弯时，如果存在与相邻车道内迎面驶来的车辆、摩托车或自行车发生碰撞的危险性，路口转弯防撞辅助功能主动采取紧急制动辅助控制，以帮助驾驶员避免发生碰撞。

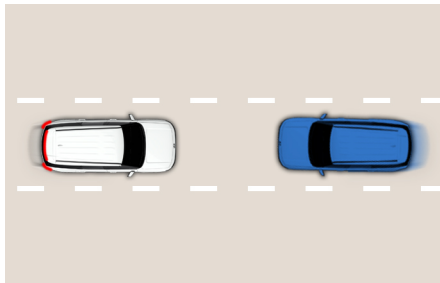
满足下列条件时，此功能自动启动控制

- 本车车速在 10-30 km/h 范围内时。
- 侧面驶来车辆的车速在 30-70 km/h 范围内时，此功能启动控制。
- 迎面驶来摩托车或骑行者的速度在 15-70 km/h 范围内时

*注 当车辆向左转向时，此功能也会启动。

您车辆通过紧急制动控制而停车后，制动控制保持约2秒钟。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。

直行迎面防撞辅助功能



当检测到存在于迎面驶来的车辆或摩托车发生碰撞的风险时，直行迎面防撞辅助功能主动采取紧急制动辅助控制或发出警告，以辅助驾驶员降低速度。

满足下列条件时，此功能自动启动控制

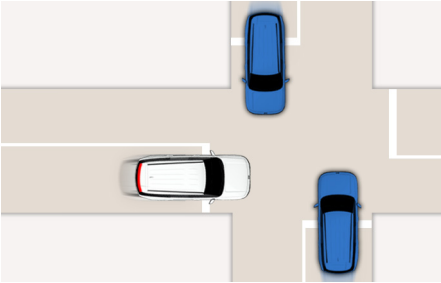
- 本车车速在 10-130 km/h 范围内时。
- 迎面驶来车辆或摩托车车速为 10 km/h 以上。

您车辆通过紧急制动控制而停车后，制动控制保持约2秒钟。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。

⚠ 注意

如果本车辆或迎面驶来车辆或摩托车不是直线行驶，直行迎面防撞辅助功能的碰撞危险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。

交叉路口防撞辅助功能



在交叉路口行驶时，如果检测到与左侧或右侧驶近的车辆发生碰撞的危险性，交叉路口防撞辅助功能主动采取紧急制动辅助控制或发出警告，以辅助驾驶员避免发生碰撞。

满足下列条件时，此功能自动启动控制

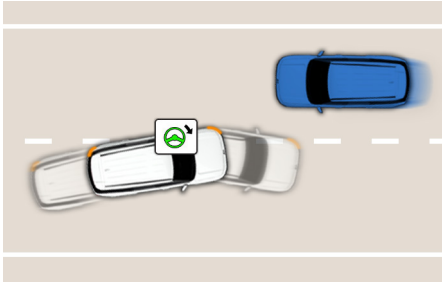
- 本车辆车速在 10-55 km/h 范围内时。
- 横向驶来车辆的车速在 10-40 km/h 范围内时。
- 即使横向驶来的车速在约 10-60 km/h 范围内，当此功能检测到碰撞风险时将向驾驶员发出警告。

您车辆通过紧急制动控制而停车后，制动控制保持约2秒钟。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。

⚠ 注意

如果在交叉路口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碰撞危险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



变更车道时，如果检测到与迎面驶来车辆或摩托车发生碰撞的危险性，变道迎面防撞辅助功能通过发出警告或主动采取紧急转向辅助控制，以辅助驾驶员避免与迎面驶来车辆发生碰撞。

满足下列条件时，此功能自动启动控制

- 本车辆车速在 40-145 km/h 范围内时。
- 迎面驶来车辆或摩托车车速为 10 km/h 以上时。
- 本车辆与迎面驶来车辆或摩托车的相对速度在 200 km/h 以下时

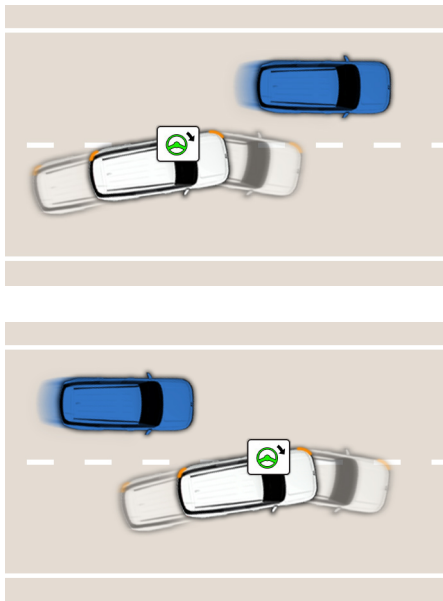
⚠ 警告

变道迎面防撞辅助功能仅在检测到双侧车道线时才会启用。

⚠ 注意

如果因紧急转向导致与周围车辆、摩托车、行人或自行车骑行者存在碰撞风险时，系统将仅提供碰撞预警。

变道侧面防撞辅助功能



变更车道时，如果检测到与相邻车道内的车辆或摩托车手发生碰撞的危险性，变道侧面防撞辅助功能通过发出警告或主动采取紧急转向辅助控制，以辅助驾驶员避免与相邻车道内车辆或摩托车发生碰撞。

满足下列条件时，此功能自动启动控制

- 本车辆车速在 40-145 km/h 范围内时。

警告

- 变道侧面防撞辅助功能在相邻车道的车辆或摩托车处于静止状态时不会运行。
- 此功能的检测范围设定为标准道路宽度。在过窄或过宽的道路，变道侧面防撞辅助功能可能会检测到两车道外的车辆或摩托车，也可能无法准确检测到相邻车道内的车辆或摩托车。

- 在下列任何条件下，解除变道侧面防撞辅助功能控制：

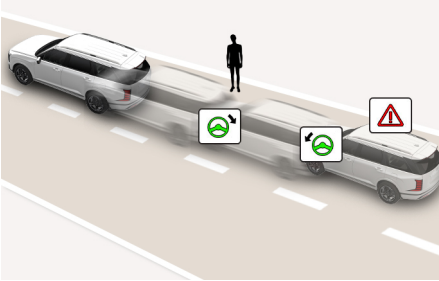
- 车辆经过一段距离进入至相邻车道内时。
- 车辆碰撞危险解除时。
- 急速转动方向盘时。
- 踩下制动踏板时。
- 正面防撞辅助 (FCA) 功能启动控制时。

- 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。当车辆过于靠近车道一侧行驶时，变道侧面防撞辅助功能不会运行。
- 变道侧面防撞辅助功能仅在检测到双侧车道线时才会启用。

参考

- 如果侧后方有车辆或摩托车接近，外后视镜上的警告灯亮。
- 如果因紧急转向导致存在碰撞风险，变道侧面防撞辅助功能将仅提供碰撞预警。
- 如果车辆为左舵型（方向盘在左侧），仅在左转弯时启动碰撞危险预警，如果车辆为右舵型（方向盘在右侧），仅在右转弯时启动碰撞危险预警。

避撞转向辅助功能



当检测到与同一车道内的前方目标存在碰撞风险时，避撞转向辅助功能可通过发出警告或辅助驾驶员转向操作来帮助避免碰撞。

紧急转向（驾驶员转向辅助）

如果存在与前方同一车道内的车辆、摩托车、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，以避免与目标车辆或行人等发生碰撞。

满足下列条件时，此功能自动启动控制

- 本车辆车速在 40-85 km/h 范围内时。

紧急转向（避撞转向辅助）

如果存在与前方同一车道内的车辆、摩托车、行人或骑行者发生碰撞的高危险性，且超过了采取紧急制动辅助控制的车速，而且在本车道内有避撞的空间时，避撞转向辅助功能采取紧急转向辅助控制，以避免发生碰撞。

满足下列条件时，此功能自动启动控制

- 本车辆车速在 65-75 km/h 范围内时。
- 前方行人或骑行者与您的车辆同向或反向移动。
- 当检测到双侧车道线时

⚠ 注意

- 当采取紧急转向辅助控制时，方向盘会自动转动。
- 当脱离危险的处境时，自动解除紧急转向辅助控制。必要时，应由驾驶员操控车辆。
- 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辅助控制，或者在转向控制过程中解除控制。
- 如果驾驶员启用转向信号灯，紧急转向功能可能不会启动或停止运行。
- 避撞转向辅助功能为防止与车辆、摩托车、行人和骑行者发生碰撞而采取紧急转向辅助控制时，如果检测到存在与其它车辆、摩托车、行人或骑行者发生碰撞的危险性，可能会停止避撞转向辅助控制。
- 如果在本车道内能回避碰撞的空间不足，避撞转向辅助功能可能不会启动控制。

正面防撞辅助（FCA）功能设置



车辆电源在ON位置时，在信息娱乐系统设置菜单中选择或取消选择**设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 驾驶安全**项，可以设置启用或停用此功能。

- 当选择“**前方安全**”功能时，“基本功能”、“路口转弯防撞辅助”和“直行迎面防撞辅助”运行。当取消选择“**前方安全**”功能，此功能关闭。仪表盘上的前方安全(⚠)警告灯亮。

- 选择“**前方安全警告时间**”，可以变更正面防撞辅助(FCA)功能的初始警告时间。警告时间可以设置为“**正常**”或“**较慢**”模式之一。
 - **正常**：在正常驾驶条件下使用。如果感觉前方安全警告时间过早，请将警告时间设置为“**较慢**”模式。
 - **较慢**：正面防撞辅助(FCA)功能的预警提示响应延迟。
- “**前方安全警告时间**”设置不适用于“**前方 / 侧方安全**”功能。
- 如果选择“**前方交叉交通安全**”功能，交叉路口防撞辅助功能运行。需先启用“**前方安全**”功能后，“**前方交叉交通安全**”功能才会运行（如有配备）。
- 当选择“**前方 / 侧方安全**”功能时，“**变道迎面防撞辅助**”、“**变道侧面防撞辅助**”和“**避撞转向辅助**”运行。当取消选择“**前方 / 侧方安全**”功能，此功能关闭。仪表盘上的紧急转向(⚠️)警告灯亮。
如果在“**前方安全**”或“**前方 / 侧方安全**”功能启用时前方安全(⚠️)或紧急转向(⚠️)警告灯持续亮，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。

自动启动

满足下列条件时，正面防撞辅助功能自动启用

- 当车道跟踪辅助(LFA)和智能巡航控制(SCC)功能同时启用时
- 高速公路驾驶辅助(HDA)功能启用

如果正面防撞辅助功能已自动启用，而驾驶员尝试手动关闭时，系统将显示警告信息且正面防撞辅助功能不会自动关闭。

警告

- 车辆重新启动时，“**前方安全**”、“**前方交叉交通安全**”及“**前方 / 侧方安全**”功能将自动保持启用状态。如果您选择关闭此功能，正面防撞辅助(FCA)功能将无法提供辅助。驾驶员应始终注意观察车辆周围环境和安全驾驶。
- 当正面防撞辅助(FCA)功能自动启用后，即使关闭其他驾驶便利功能，此功能仍将持续运行。要关闭正面防撞辅助(FCA)功能，首先，将车辆完全停车，关闭驾驶便利功能，然后尝试将其关闭。

警告方式

您可为正面防撞辅助(FCA)功能设置以下警告方式

- 警告音量
- 震动警告
- 驾驶安全优先

详细信息请参考“驾驶员辅助系统设置”部分。

警告

使用正面防撞辅助(FCA)功能时，请遵守下列安全注意事项

- 为了确保行车安全，仅在安全地方停车后，操作设置菜单变更功能设置。
- 驾驶员应始终担负正确操控车辆和安全驾驶的责任。不要完全依赖正面防撞辅助(FCA)功能。保持安全距离，必要时踩下制动踏板减速或完全停车。
- 正面防撞辅助(FCA)功能并不能对所有情况做出响应，更不可能对所有的碰撞危险情况做出全能回避控制。

- 根据路面条件和周围环境条件，正面防撞辅助 (FCA) 功能可能不能正常启动控制，或者可能在不必要时启动控制。驾驶员应始终注意观察车辆周围环境，以避免发生危险情况。
- 严禁以人、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。
- 在可能存在碰撞风险的情况下，当驾驶员为了避免碰撞而踩下制动踏板并充分减速时，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) 功能操作期间，车内乘员及松散物品可能发生位移并导致乘员受伤。因此，所有乘员必须佩戴好安全带并确保装载的物品安全。
- 如果其它任何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) 功能发出的警报声。请将车内其他声音调至适当音量，并始终观察周围环境。
- 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和转向功能会正常运行。
- 在紧急制动控制期间，如果驾驶员用力踩下加速踏板或急转方向盘，正面防撞辅助 (FCA) 功能自动停止紧急制动控制。

⚠ 注意

- 根据前方的车辆、摩托车、行人或骑行者状态及周围环境情况，正面防撞辅助 (FCA) 功能启动控制的速度范围或检测范围可能会缩小。正面防撞辅助 (FCA) 功能运行受到限制或可能不能正常运行。
- 正面防撞辅助 (FCA) 功能根据接近车辆、摩托车或骑行者的状态、行驶方向、车速和周围环境条件等信息，判断碰撞危险程度，而在满足特定条件时才会启动控制。

- 如果本车辆车速过快，或者与其它车辆、摩托车手或骑行者之间的相对速度过大，正面防撞辅助 (FCA) 功能可能受到限制或可能不能正常运行。
- 如果检测到存在与周围的目标车辆之外的其它车辆发生碰撞的危险性，变道迎面防撞辅助功能、变道侧面防撞辅助功能和避撞转向辅助功能不会采取紧急转向辅助控制，而仅向驾驶员发出碰撞危险预警。

参考

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。

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

当正面防撞辅助 (FCA) 功能或其相关部件出现故障时，就会在仪表盘上显示警告信息，仪表盘上的主警告灯 (△) 和前方安全 (⚠) 或紧急转向 (⚠) 警告灯亮。当检测传感器被遮挡时，系统功能可能暂时受限或停用。当清除异物时，此功能将恢复至正常运行。清除积雪、雨水等异物或拆除挂车、挂架等后，如果此系统仍然不能正常运行，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。

详细信息请参考“驾驶员辅助系统警告灯和指示灯”部分。

检测传感器

正面防撞辅助 (FCA) 功能使用下列传感器

- 前视摄像头
- 前雷达传感器
- 前侧面雷达传感器
- 后侧面雷达传感器

详细信息请参考“传感器信息”部分。

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)功能不能正常运行或可能意外运行。

- 仅检测到车辆、摩托车、行人或骑行者等的某一部分时。
- 前方车辆或摩托车是公共汽车、重型卡车、装载不规则形状货物的卡车、拖车等时。
- 前方车辆或摩托车没有尾灯或尾灯位置异常时。
- 低光线条件下，前方车辆或摩托车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。
- 车辆、摩托车、行人或骑行者突然驶入到前方时。
- 附近有能反射前雷达传感器电磁波的物体时，如护栏、车辆等。
- 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或摩托车时。
- 前方车辆或摩托车突然被障碍物遮挡时。
- 前方车辆或摩托车突然变道或紧急减速时。
- 前方车辆或摩托车与您的车辆形成一定角度时。
- 前方车辆被雪覆盖时。
- 本车辆离开车道或返回车道时。
- 您的车辆正处于不稳定行驶状态时。
- 在弯道或环状路上没有检测到前方车辆或摩托车时。
- 连续绕圈行驶时。
- 前方车辆的形状不规则时。
- 前方车辆上坡或下坡行驶时。
- 因行人或骑行者倾斜、没有完全直立等，不能整体检测到行人或骑行者时。
- 行人、骑行者所穿着的衣服或装备导致很难识别时。
- 前方行人、骑行者的速度很快时。
- 前方行人、骑行者较矮或身姿较低时。
- 前方行人、骑行者行驶轨迹不稳定或行驶方向交叉时。
- 前方人、骑行者集中在一起或人山人海时。
- 当前方行人或骑行者的衣着颜色易融入背景或外形轮廓与周围的相似形状结构很难区别时。
- 驾驶车辆超越交叉路口附近的行人、骑行者、交通标志、建筑物等时。
- 在下列地方行驶时：
 - 在雾气、烟雾或阴影中行驶时。
 - 驾驶车辆穿过隧道或铁桥等时。
 - 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。
 - 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、不完全铺设路面、凹凸路面、减速带等时。
 - 行驶在建筑区、铁路等含有金属物质的地方时。
 - 在坡路、弯道上行驶时。
 - 在有树木、路灯的路边上行驶时。
 - 在树木、草地、杂草丛生等狭窄道路上行驶时。
 - 在存在电磁波干扰，例如在强无线电波或电噪声干扰的地区行驶时。
- 车辆行驶不稳定或剧烈摇晃时。
- 因重载、轮胎气压不足等原因车辆高度变低或变高时。

- 在车辆上安装雪地防滑链、备胎或不同尺寸车轮。



上图显示了前视摄像头和前雷达传感器检测到的车辆、摩托车、行人或骑行者的图像。

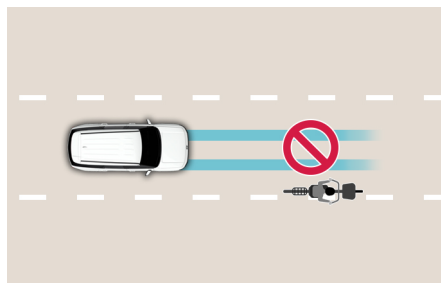
交叉路口防撞辅助、变道迎面防撞辅助、变道侧面防撞辅助、避撞转向辅助功能

- 在高速公路的坡道上行驶时。
- 在双层结构护栏或围墙的道路上行驶时。
- 后方车辆离本车辆过近，或另一辆车从本车辆旁边驶过时。
- 目标车辆或摩托车的速度过快，短时间里就超过本车辆时。
- 您的车辆超过另一车辆时。
- 您的车辆或摩托车在旁边车辆起步的同时起步并加速时。
- 相邻车道内的车辆或摩托车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。
- 检测到下列物体时：
 - 小型摩托车或自行车。
 - 类似于平板挂车等车辆。
 - 公共汽车、卡车等大型车辆。
 - 检测区域内有行人、动物、购物车或婴儿车等小的移动物体时。
 - 跑车等低高度车辆。
- 车道难以辨识的原因包括：
 - 没有车道线，只有道路边界时。
 - 车道线较为复杂，或者有施工区等替代车道线的结构时。

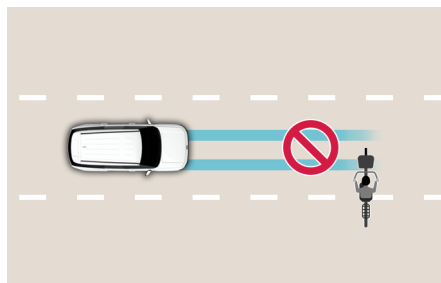
- 因雨水、积雪、灰尘、沙子、油渍、水坑等，难以检测到车道线时。
- 车道过宽或过窄时。
- 存在其它道路标记时，如曲折车道，人行横道标记和路面标志。
- 路面上有两个以上车道线时。
- 车道线增多或减少，或者车道线穿行复杂时。
- 由于路面湿滑等原因，车道线颜色与路面颜色难以区分时。
- 路面标记过于接近车道线或与车道线相似时。
- 隔离带、树木、护栏、隔音板等在车道线上投下阴影时。
- 车道突然消失时，例如十字路口。
- 与前方车辆之间的距离过近或前方车辆遮挡车道线时。

在下列任何条件下，避撞转向辅助功能不能正常运行。

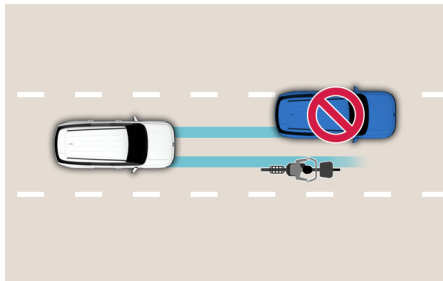
- 行人或骑行者位于操作空间外时。



- 行人或骑行者水平移动时。

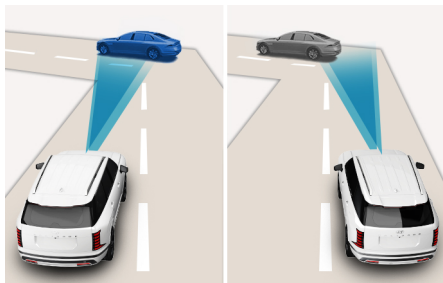


- 行人或骑行者在操作空间内，但是避让转向操作空间不足时。



⚠ 警告

- 在弯道上行驶时

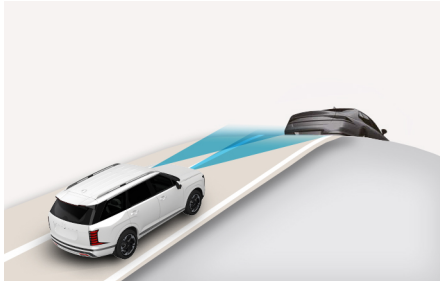


在弯道上行驶时，会严重影响正面防撞辅助传感器的检测性能，正面防撞辅助 (FCA) 功能可能检测不到弯曲道路上前方的车辆、摩托车、行人或骑行者。这可能导致在必要时不发出碰撞危险预警、不采取紧急制动辅助控制或转向辅助控制。

在弯道上行驶时，正面防撞辅助 (FCA) 功能可能会检测到相邻车道内或车道外的车辆、摩托车、行人或骑行者。在此状态下，正面防撞辅助 (FCA) 功能可能会在不需要时向驾驶员发出碰撞危险预警，协助进行紧急制动辅助控制或紧急转向辅助控制。

因此，驾车时始终注意观察车辆周围环境和交通状况。必要时操作方向盘，或踩下制动踏板减速。

- 在坡路上行驶时

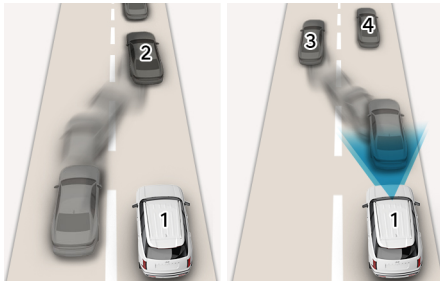


在上坡或下坡道路上行驶时，会严重影响正面防撞辅助 (FCA) 传感器的检测性能，正面防撞辅助 (FCA) 功能可能检测不到弯曲道路上前方的车辆、摩托车、行人或骑行者。这可能导致在必要时不发出碰撞危险预警、不采取紧急制动辅助控制或转向辅助控制。

此外，当突然检测到前方的车辆、摩托车、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，应始终仔细观察前方路况，并在必要时操作方向盘，或踩下制动踏板减速。

- 变更车道时

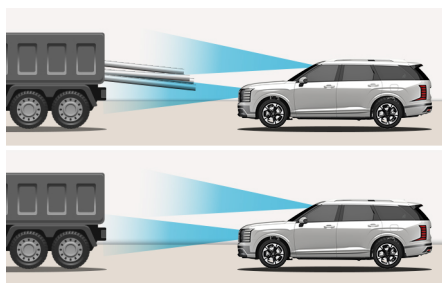


当目标车辆 2 从相邻车道驶入到本车道时，检测传感器可能不能立即检测到此状态，直至目标车辆完全进入至传感器的检测范围内。当有车辆突然变道驶入本车辆前方时，正面防撞辅助 (FCA) 功能可能不能立即检测出此车辆。

当前方车辆 3 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 4。

因此，驾车时始终注意观察车辆周围环境和交通状况。必要时，操作方向盘并踩下制动踏板减速。

• 检测车辆



前方车辆装载有朝后伸出车厢的长货物时，或者前方车辆有较高离地间隙时，一定要对前方车辆保持高度谨慎。

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。因此，驾车时始终注意观察车辆周围环境和交通状况。

- 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、摩托车、行人或骑行者相似的物体，正面防撞辅助 (FCA) 功能可能会启动控制。
- 正面防撞辅助 (FCA) 功能不能对自行车目标，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，可能会暂停。
- 起动车辆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。

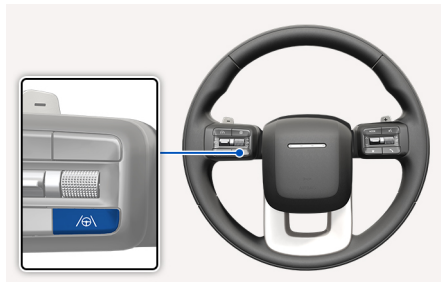
驾驶员盲点区域的限制和后侧面雷达传感器注意事项有关的详细信息，请参考本章的“盲点防撞辅助(BCA)”部分。

车道保持辅助 (LKA)

车道保持辅助(LKA)功能设计的目的是，车速在规定速度以上行驶时，检测车道线(或道路边界)，如果车辆在未使用转向信号灯的状态趋于偏离本车道，车道保持辅助(LKA)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。

启动 / 关闭车道保持辅助 (LKA) 功能

车辆电源在ON位置时，按住方向盘上的车道驾驶辅助(/@)按钮，可以启动或关闭此功能。



- 当满足车道保持辅助 (LKA) 的工作条件时，仪表盘显示绿色 (/@) 指示灯。
- 当不满足运行条件时，灰色 (/@) 指示灯亮。
- 当车道保持辅助 (LKA) 功能关闭或运行异常时，(/@) 指示灯将变为黄色。

如果车辆检查后此指示灯仍持续亮，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。

自动启动

满足下列条件时，车道保持辅助(LKA)功能自动启用

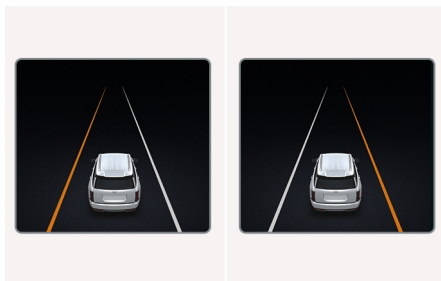
- 车道跟踪辅助 (LFA) 功能和智能巡航控制 (SCC) 功能同时启用
- 高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能启用

如果车道保持辅助系统已自动开启，而驾驶员尝试将其关闭，系统将显示警告信息，且车道保持辅助功能不会被关闭。

警告

当驾驶辅助功能关闭时，车道跟踪辅助(LFA)功能将自动恢复至先前设定状态。

车道保持辅助 (LKA) 功能操作



当车辆未开启转向信号灯而趋于偏离本车道时，仪表盘上绿色指示灯(🚗)就会闪烁，警告驾驶员车辆趋于偏离前方预期车道，并且主动采取紧急转向辅助控制，将车辆保持在本车道内行驶。

如果车辆偏离预设车道，系统将同时发出警报声，并且方向盘震动(如有配备)。

在下列条件下，车道保持辅助(LKA)功能运行

- 本车车速在 60-200km/h 范围内
- 当检测到车道线 (或道路边界) 时。

注意事项

- 在车道保持辅助 (LKA) 功能辅助转向控制期间，驾驶员仍然可以进行转向控制。
- 当车道保持辅助 (LKA) 功能辅助转向控制时，驾驶员转动方向盘可能需要更大或更小的操纵力。
- 当检测到车道线 (或道路边界) 时，在仪表盘上显示的车道线的颜色从灰色变为白色。
- 在仪表盘上显示的车道会根据实际车道不同而发生变化。
- 仪表盘设置有关的详细信息，请参考“仪表盘设置”部分。

警告

- 如果过紧握住方向盘或转动方向盘超过一定角度，可能不能辅助控制方向盘。
- 车道跟踪辅助 (LFA) 功能并不能对所有情况做出响应。驾驶员始终要担负正确操控车辆和将车辆保持在本车道内行驶的责任。
- 根据路况和环境条件，未握方向盘警告功能可能会延迟显示警告信息。驾驶车辆时，应始终紧握方向盘。
- 如果驾驶员握住方向盘的力量过小或佩戴手套，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，因而可能会显示未握方向盘警告功能的警告信息。
- 如果在方向盘上附加任何物品，未握方向盘警告功能可能不能正常运行。

注意

如果驾驶员双手离开方向盘几秒钟，就会在仪表盘上显示警告信息，并分阶段发出警报。

车道保持辅助 (LKA) 功能设置

车道安全

车辆电源在ON位置时,在信息娱乐系统设置菜单中选择**设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 驾驶安全 > 车道安全**项,可以设置启用或停用此功能。

如果选择“**车道安全**”模式,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,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**”模式,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。

- 如果您按住车道驾驶辅助()按钮并关闭车道保持辅助(LKA)功能,“**车道安全**”功能同时关闭。

警告

- 重新启动车辆时,车道保持辅助(LKA)功能启动并自动选择“**车道安全**”模式。
- 驾驶员应始终注意观察车辆周围环境。如果取消选择“**车道安全**”模式,车道保持辅助(LKA)功能将不能辅助您控制车辆。

警告方式

您可为车道保持辅助(LKA)功能设置以下警告方式

- 警告音量
- 震动警告
- 车道安全音响警告
- 驾驶安全优先

详细信息请参考“驾驶员辅助系统设置”部分。

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

当车道保持辅助(LKA)功能或其相关部件出现故障时,就会在仪表盘上显示警告信息,仪表盘上的主警告灯()和黄色车道安全()警告灯亮。当检测传感器被遮挡时,系统功能可能暂时受限或停用。当清除异物时,此功能将恢复至正常运行。清除或拆除后,如果此系统仍然不能正常运行,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。

详细信息请参考“驾驶员辅助系统警告灯和指示灯”部分。

检测传感器

车道保持辅助(LKA)功能使用下列传感器

- 前视摄像头

详细信息请参考“传感器信息”和“正面防撞辅助(FCA)功能限制”部分。

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:

- 车道受到污染或很难分辨时:
 - 车道线(或道路边界)被雨水、积雪、污泥等覆盖时。
 - 车道线(或道路边界)颜色与路面颜色难以区分时。
 - 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、声障等在车道线(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（或道路边界）穿行复杂时。
- 路面上有两个以上车道线（或道路边界）时。
- 车道线较为复杂，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，人行横道标记和路面标志。
- 车道突然消失时，例如十字路口。
- 车道（或道路宽度）过宽或过窄时。
- 没有车道线，只有道路边界时。
- 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。

警告

- 驾驶员应始终担负正确操控车辆和安全驾驶的责任。禁止过度依赖车道保持辅助 (LKA) 功能控制和危险驾驶。
- 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，驾驶员应谨慎驾驶车辆。
- 如果车道线的检测异常，请参考“车道保持辅助 (LKA) 系统故障和功能限制”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。因此，使用车道保持辅助 (LKA) 功能时，驾驶员必须始终遵循速度限制。
- 如果其它任何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。
- 起动车辆或前视摄像头初始化后，在约 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：
 - 在一定时间内打开或关闭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。
 - 车速在 55 km/h 以下或 210 km/h 以上时。
 - 车辆紧急变道时。
 - 车辆紧急制动时。
- 当车辆超载或重量分布不均匀时，驾驶稳定性会下降。这可能会降低车道保持辅助 (LKA) 功能的运行性能。

盲点防撞辅助 (BCA)

盲点防撞辅助(BCA)功能设计的目的是,检测盲点内的目标车辆,并控制警告灯亮,发出警报声并显示警告信息的方式,向驾驶员发出碰撞危险预警。在驶出平行停车位时,如果检测到发生碰撞的危险性,盲点防撞辅助(BCA)功能主动采取紧急制动辅助控制,以辅助驾驶员防止发生碰撞。

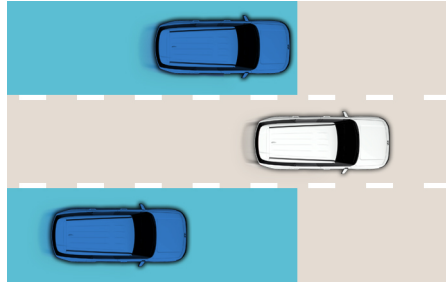
盲点防撞辅助 (BCA) 功能操作



盲点防撞辅助(BCA)功能通过以下方式向驾驶员发出警告或启动紧急制动:

- 外后视镜上的警告灯亮
- 在仪表盘上显示警告信息
- 同时发出警报声。
- 平视显示器 (HUD)(如有配备)
- 方向盘振动

碰撞危险预警 (行驶期间)



当检测到盲点内的目标车辆时,外后视镜上的警告灯亮,仪表盘上会出现警告信息,同时平视显示器(如有配备)也会显示相关提示

- 本车辆车速: 20 km/h 以上。
- 盲点内目标车辆车速: 10 km/h 以上。

当打开检测到目标车辆方向的转向信号时,就会启动碰撞危险预警。外后视镜上的警告灯闪烁,并在仪表盘上会出现警告信息,同时平视显示器(如有配备)也会显示相关提示

- 本车辆车速: 40 km/h 以上。
- 盲点内目标车辆车速: 10 km/h 以上。

警告

- 后侧面雷达传感器的检测范围是以标准车道宽度为基础决定的。因此,如果车道宽度小于标准,盲点防撞辅助 (BCA) 功能可能会检测到离本车辆两个车道内的其它车辆,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,盲点防撞辅助 (BCA) 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。

注意

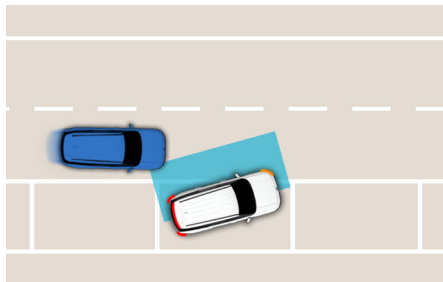
- 根据本车辆车速的不同,其警告范围会有所不同。

- 即使在盲点内有目标车辆，如果本车辆高速行驶过，盲点防撞辅助 (BCA) 功能不会向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 根据检测的高速驶近车辆车速的不同，警告时间会有所差异。

参考

如果车辆为左舵型(方向盘在左侧)，当左转弯时将启动碰撞危险预警。如果车辆为右舵型(方向盘在右侧)，当右转弯时将启动碰撞危险预警。转弯时，请与其它车辆保持安全距离。

防撞辅助 (平行驶出时)



当驾驶员转动方向盘约一圈以使车辆向前行驶时，如果存在碰撞风险，在下列情况下会发出警告(包括警告灯、警告信息、警报声以及方向盘震动)并进行制动

- 本车车速：3 km/h 以下
- 盲点内目标车车速：5 km/h 以上。

您车辆通过紧急制动控制而停车后，制动控制保持约2秒钟。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。

警告

- 如果其它任何功能控制显示警告信息或发出警报声，盲点防撞辅助 (BCA) 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，可能听不到盲点防撞辅助 (BCA) 功能发出的警报声。请将车内其他声音调至适当音量，并始终观察周围环境。
- 当驾驶员为了避免碰撞而踩下制动踏板时，盲点防撞辅助 (BCA) 功能可能不会启动控制。
- 在盲点防撞辅助 (BCA) 功能控制期间，如果驾驶员用力踩下加速踏板或急转方向盘，盲点防撞辅助 (BCA) 功能自动停止紧急制动控制。
- 在盲点防撞辅助 (BCA) 操作期间，车内乘员及松散物品可能发生位移并导致乘员受伤。因此，所有乘员必须佩戴好安全带和确保装载的物品安全。
- 即使盲点防撞辅助 (BCA) 系统存在任何问题，车辆的基本转向功能和制动功能会正常运行。
- 盲点防撞辅助 (BCA) 功能并不能对所有情况做出响应，更不可能对所有的碰撞危险情况做出全能回避控制。
- 根据路况和行驶条件，盲点防撞辅助 (BCA) 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。
- 驾驶员应始终保持对车辆的正确控制。不要完全依赖盲点防撞辅助 (BCA) 功能。保持安全距离，必要时踩下制动踏板减速或完全停车。
- 切勿故意测试盲点防撞辅助 (BCA) 功能。否则，会导致严重或致命人身伤害。
- 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，不会采取紧急制动控制，仅发出碰撞危险预警：
 - 电子稳定控制 (ESC) 指示灯亮时。
 - 电子稳定控制 (ESC) 功能执行不同的功能时。

盲点防撞辅助 (BCA) 设置

车辆电源在ON位置时，在设置菜单中选择或取消选择**设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 驾驶安全 > 盲点安全**项，可以设置启用或停用各个功能。

当选择“**盲点安全**”功能或在设置启用“**盲点安全**”功能的状态下启动车辆时，外后视镜上的警告灯闪烁约3秒钟。

启动车辆时，如果“**盲点安全**”功能在“关闭”状态，就会在仪表盘上显示“**盲点安全系统已关闭**”的警告信息。

警告

如果取消选择“盲点安全”模式，盲点防撞辅助(BCA)功能将不能辅助您控制车辆。驾驶员应始终注意观察车辆周围环境和安全驾驶。

警告方式

您可以为盲点防撞辅助(BCA)功能设置以下警告方式

- 警告音量
- 震动警告
- 盲点安全警报声
- 驾驶安全优先

详细信息请参考“驾驶员辅助系统设置”部分。

警告

如果取消选择“盲点安全”模式，盲点防撞辅助(BCA)功能将不能辅助您控制车辆。驾驶员应始终注意观察车辆周围环境和安全驾驶。

盲点防撞辅助 (BCA) 系统故障和功能限制

盲点防撞辅助 (BCA) 系统故障

当盲点防撞辅助(BCA)功能或其相关部件出现故障时，就会在仪表盘上显示警告信息且仪表盘上的主警告灯(△)亮。此外，如果外后视镜不能正常操作时，就会在仪表盘上显示警告信息且仪表盘上的主警告灯(△)亮。当检测传感器被遮挡时，系统功能可能暂时受限或停用。当清除异物时，此功能将恢复至正常运行。清除或拆除后，如果此系统仍然不能正常运行，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。

详细信息请参考“驾驶员辅助系统警告灯和指示灯”部分。

注意

如果安装挂车、挂架等，必须关闭安全盲点防撞辅助(BCA)功能。拆除挂车、挂架后，再使用盲点防撞辅助(BCA)功能。

检测传感器

盲点防撞辅助(BCA)功能使用下列传感器

- 后侧面雷达传感器

详细信息请参考“传感器信息”部分。

盲点防撞辅助 (BCA) 功能限制

在下列任何条件下，盲点防撞辅助(BCA)功能不能正常运行或可能意外运行

- 在高速公路的坡道上行驶时。
- 在双层结构护栏或围墙的道路上行驶时。
- 大雪或大雨等恶劣天气时。
- 传感器上覆盖雪时。
- 后侧面雷达传感器周围温度过高或过低时。
- 后侧面雷达传感器被其它车辆、墙壁或柱子等遮挡时。
- 在高速公路的坡道上行驶，或者通过收费站时。

- 道路路面（或周边地面）异常时，包含金属部件（如施工区等）等。
- 车辆附近有固定物体，如隔声板、护栏、中央分隔栏、栅栏、路灯、标志、隧道、墙壁等（包括双层构筑物）时。
- 在树木、草地、杂草丛生等狭窄道路上行驶时。
- 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。
- 在有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。
- 您的车辆超过另一车辆时。
- 本车辆变更车道时。
- 您的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。
- 后侧面雷达传感器周围被保险杠贴纸、保险杠防撞装置、自行车挂架等覆盖时。
- 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。
- 在车辆上安装雪地防滑链、备胎或不同尺寸车轮时。
- 因重载、轮胎气压不足、轮胎规格不符等原因车辆高度变低或变高时。
- 检测到下列物体时：
 - 小型摩托车或自行车。
 - 类似于平板挂车等车辆。
 - 公共汽车、卡车等大型车辆。
 - 检测区域内有行人、动物、购物车或婴儿车等小的移动物体时。
 - 跑车等低高度车辆。

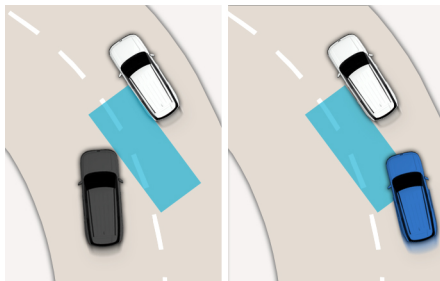
在下列任何条件下，可能不会采取紧急制动辅助控制措施，需要驾驶员注意

- 车辆在颠簸道路、崎岖不平道路、混凝土道路上行驶而振动过大时。

- 车辆在积雪、水坑、冰面等光滑路面上行驶时。
- 轮胎气压过低或轮胎损坏时。
- 重复操作制动踏板时。
- 车辆紧急变道时。

警告

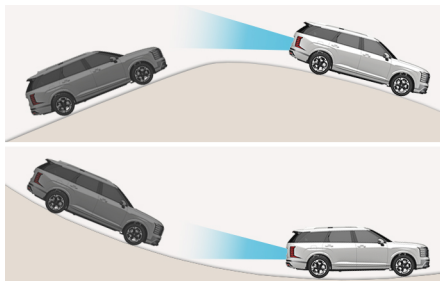
• 在弯道上行驶时



在弯道上行驶时，盲点防撞辅助 (BCA) 功能可能不能正常运行。此功能可能无法检测到相邻车道内的目标车辆，或者此功能可能会检测到相同车道内的后方车辆。

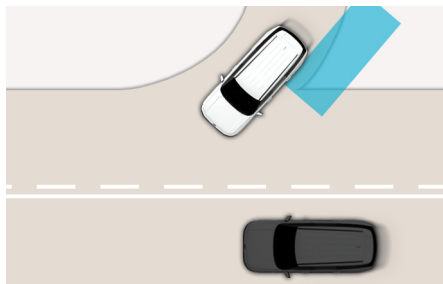
驾驶车辆时，驾驶员应始终仔细观察路况和行驶条件。

• 在坡路上行驶时



在坡道上行驶时，盲点防撞辅助 (BCA) 功能可能不能正常运行。在此状态下，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物。驾驶车辆时，驾驶员应始终仔细观察路况和行驶条件。

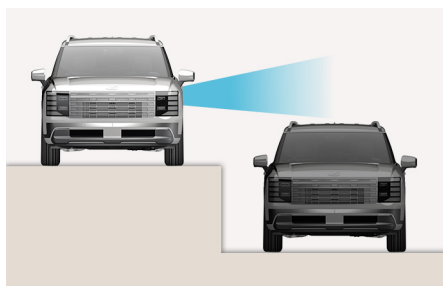
• 在并道 / 分岔道上行驶时



在并道 / 分岔道口上行驶时，盲点防撞辅助 (BCA) 功能可能不能正常运行。在此状态下，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，驾驶员应始终仔细观察路况和行驶条件。

• 在高度不同的车道上行驶时



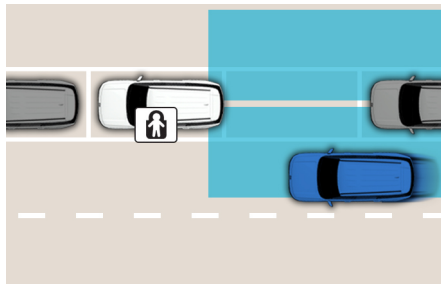
在高度不同的车道上行驶时，盲点防撞辅助 (BCA) 功能可能不能正常运行。在此状态下，此功能可能无法检测到在不同高度相邻车道（地下通道连接段、分等交叉口等）内的目标车辆。

驾驶车辆时，驾驶员应始终仔细观察路况和行驶条件。

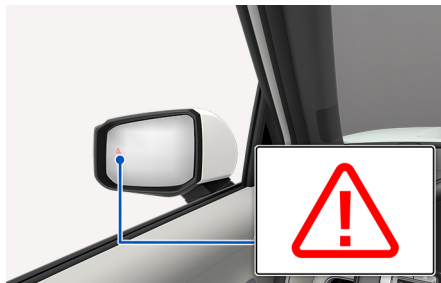
- 当本车辆正在拖动挂车或其它车辆时，为了确保行车安全，请关闭盲点防撞辅助 (BCA) 功能。
- 如果盲点防撞辅助 (BCA) 功能受到强电磁波干扰，可能无法正常运行。
- 起动车辆或后侧面雷达传感器初始化后，在 3 秒钟内，盲点防撞辅助 (BCA) 功能不会启动。

安全下车辅助 (SEA)

停车后，当乘员打开车门时，安全下车辅助 (SEA) 功能帮助检测驶近本车辆盲点的目标车辆。安全下车辅助 (SEA) 功能显示警告信息，同时发出警报声，向驾驶员发出碰撞危险预警，以辅助防止发生碰撞。



安全下车辅助 (SEA) 功能操作



安全下车辅助 (SEA) 功能通过显示警告信息、发出警报声的方式，向驾驶员发出警告。外后视镜上的警告灯同时闪烁以提醒您。

下车时碰撞危险预警

打开车门时，如果检测到驶近盲点的车辆，就会在仪表盘上显示“注意碰撞”的警告信息，同时发出警报声。

电动儿童安全锁联动安全下车辅助 (SEA)

此外，当电动儿童安全锁在闭锁位置，而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，以阻止打开后车门。

在下列任何情况下，安全下车辅助(SEA)功能向驾驶员发出警告：

- 本车辆车速：3 km/h 以下
 - 后盲点驶近车辆车速：6 km/h 以上
- 车辆电源转至OFF位置后，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，就会立即关闭安全下车辅助(SEA)功能。
- 即使安全下车辅助 (SEA) 功能处于控制状态，可以从车外打开后车门。
 - 电动儿童安全锁按钮 (🔒) 有关的详细信息，请参考“电动儿童安全锁”部分。

警告

- 在显示此警告信息后的 10 秒钟内，如果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的状态下开锁车门。电动儿童安全锁开锁 (按钮指示灯熄灭)，并且后车门开锁。在开锁电动儿童安全锁之前，必须始终仔细观察车辆周围环境。
- 如果其它任何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) 功能并不能对全部情况做出响应，更不可能对所有的碰撞危险情况做出全能回避控制。
- 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，驾驶员必须始终注意观察车辆周围环境。

- 驾驶员和乘客需对在上下车过程中发生的事故承担责任。下车前，一定要仔细观察车辆周围环境。
- 严禁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。

安全下车辅助 (SEA) 功能设置

安全下车



车辆电源在ON位置时，在信息娱乐系统设置菜单中选择**设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 驾驶安全 > 安全下车**”项，可以设置启用或停用安全下车辅助(SEA)功能。

警告

如果取消选择“安全下车”模式，安全下车辅助(SEA)功能不能辅助您。驾驶员应始终注意观察车辆周围环境。

警告方式

您可为安全下车辅助(SEA)功能设置以下警告方式：

- 警告音量
- 驾驶安全优先

详细信息请参考“驾驶员辅助系统设置”部分。

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

当安全下车辅助(SEA)功能或其相关部件出现故障时,就会在仪表盘上显示警告信息且仪表盘上的主警告灯(△)亮。当检测传感器被遮挡时,系统功能可能暂时受限或停用。当清除异物时,此功能将恢复至正常运行。清除或拆除后,如果此系统仍然不能正常运行,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。

详细信息请参考“驾驶员辅助系统警告灯和指示灯”部分。

注意

如果安装挂车、挂架等,必须关闭安全下车辅助(SEA)功能。拆除挂车、挂架后,再使用安全下车辅助(SEA)功能。

检测传感器

安全下车辅助(SEA)功能使用下列传感器

- 后侧面雷达传感器

详细信息请参考“传感器信息”或“盲点防撞辅助(BCA)系统故障和功能限制”部分。

注意

如果安装挂车、挂架等,必须关闭安全下车辅助(SEA)功能。完成时安全下车辅助(SEA)功能启用。

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)功能不能正常运行或可能意外运行

- 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。
- 驶近的车辆速度过快或过慢时。

警告

- 如果安全下车辅助 (SEA) 功能受到强电磁波干扰,可能无法正常运行。
- 起动车辆或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。
- 如果在雷达传感器被遮挡或存在故障期间关闭车辆并重新启动,因为此状态保持不变,因此,安全下车辅助 (SEA) 功能不能正常运行。

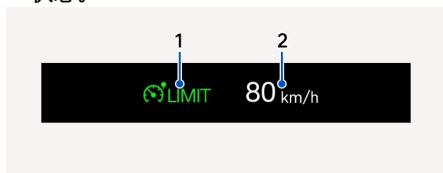
手动限速辅助 (MSLA)

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。

手动限速辅助 (MSLA) 功能操作

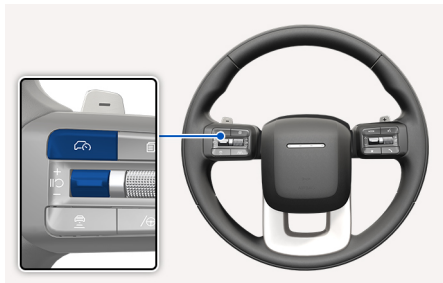
当车速超过设定速度时，手动限速辅助 (MSLA) 功能启动控制 (设定速度指示灯闪烁，同时发出警报声)，直至车速降至设定速度范围内。

- 当车速降至限速值以下时，警告音将自动停止。
- 可以从仪表盘上的驾驶辅助视图功能中看到手动限速辅助 (MSLA) 功能的运行状态。



- (1) 限速指示灯
(2) 设定速度

限速设置



1. 当车速达到理想速度时，按住驾驶辅助按钮 (⌂)。
- 在仪表盘上显示设定速度和限速 (⌂LIMIT) 指示灯。
- 要关闭手动限速辅助 (MSLA) 功能，再次按下驾驶辅助 (⌂) 按钮。仪表盘上的限速 (⌂LIMIT) 指示灯熄灭。

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。当前显示的速度首先提高或减小至最近的 10 km/h 倍数，然后以 10 km/h 为单位增速或降速。
- 向上或向下轻推开关一次，可将设定车速以 1 km/h 为单位进行增减。
- 当您想要车速超过设定速度时，设定速度指示灯闪烁，同时发出警报声，直至车速降至设定限速范围内。
- 如要车速超过预设的限速，用力踩下加速踏板越过加速压力点，启动强制降档功能。

暂停或恢复手动限速辅助 (MSLA) 功能

要暂停设定限速控制，请按下 (II) 按钮。

- 此时，暂停设定限速控制功能，但是限速指示灯 (⌂LIMIT) 保持亮。

暂停手动限速辅助 (MSLA) 功能后需要恢复时，向上 / 向下拨动开关至增速 (+) 或降速 (-) 位置或按下 (II) 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设定速度。

警告

手动限速辅助 (MSLA) 功能不能代替正确操控车辆和安全驾驶。始终安全驾驶是驾驶员的责任，始终警惕可能的意外或突发情况的发生。因此，驾驶员必须始终注意观察路况。

⚠ 注意

- 始终遵守国家的限速规定标准，将车速设定在限速范围内。
- 当不使用此功能时，应保持手动限速辅助 (MSLA) 功能处于关闭状态，以防意外设定速度。观察限速指示灯 (⚡LIMIT) 是否熄灭。

手动限速辅助 (MSLA) 功能设置

警告方式

您可为手动限速辅助(MSLA)功能设置以下警告方式

- 警告音量

详细信息请参考“驾驶员辅助系统设置”部分。

智能限速辅助 (ISLA)

智能限速辅助(ISLA)功能设计的目的是，利用在公路上检测到的道路标志和从导航系统接收到的信息，告知驾驶员当前公路设置的限速和附加信息，并且辅助驾驶员控制车速保持在公路设置的限速范围内。

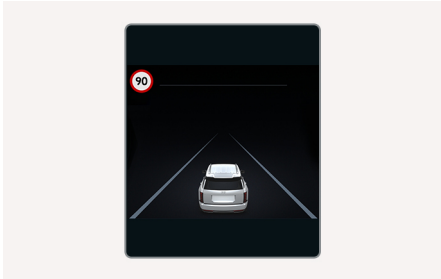
⚠ 注意

- 如果在国外使用此功能，智能限速辅助 (ISLA) 功能可能无法正常运行。
- 如果车辆配备导航系统，需要及时更新导航系统数据，以便智能限速辅助 (ISLA) 功能正常运行。详细信息请参考信息娱乐系统提供的使用手册和快速参考指南。

智能限速辅助 (ISLA) 功能操作

限速显示

限速标志示例



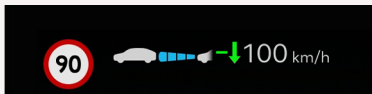
在仪表盘上显示限速信息。

- 如果没有检测到公路设置限速信息，就会显示 “---” 符号。如果公路上的路标难以识别或检测，请参考“智能限速辅助 (ISLA) 功能限制”部分。
- 智能限速辅助 (ISLA) 功能还能提供除限速路标信息外的附加路标信息。不同的国家，所提供的附加路标信息可能会有所差异。

超速警报

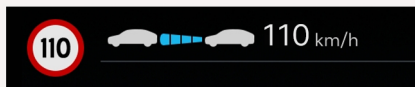
当车速超过仪表盘上显示的限速时，仪表盘上设定限速指示灯的颜色将变为红色。

变更设定限速



在手动限速辅助(MSLA)功能或智能巡航控制(SCC)功能控制期间,当公路设置限速发生改变时,就会以显示向上或向下箭头符号的方式告知驾驶员需要变更车辆设定速度。此时,驾驶员可以操作方向盘上的增速(+)或降速(-)开关,将车辆设定速度变更至与公路设置限速一致。

设定速度自动变速 (配备导航)



手动限速辅助(MSLA)功能或智能巡航控制(SCC)功能根据公路设置限速,辅助车辆调整设定限速。将巡航控制速度设置为与公路设置限速匹配时,如果公路设置限速改变,车辆自动调整设定速度至与公路设置限速一致。此功能在设置的限速为100 km/h或以上的公路上行驶时有效。当此功能启动时,仪表盘上的巡航速度指示灯的颜色变为绿色。

- 手动限速辅助 (MSLA) 功能操作有关的详细信息,请参考本章“手动限速辅助 (MSLA)”部分。
- 智能巡航控制 (SCC) 功能操作有关的详细信息,请参考本章“智能巡航控制 (SCC)”部分。

警告

- 即使车辆根据公路设置限速变更设定速度,车辆可能仍然加速超过限速。必要时,操作制动踏板减速。
- 如果公路设置的限速为 30 km/h 或以下,设定限速自动变速功能不会运行。
- 智能限速辅助 (ISLA) 功能以驾驶员在仪表盘上设置的速度显示单位为基准进行控制。如果将速度显示单位没有设置为您所在国家 / 地区使用的速度显示单位,智能限速辅助 (ISLA) 功能可能无法正常运行。

智能限速辅助 (ISLA) 功能设置



车辆电源在ON位置时，在设置菜单中选择或取消选择**设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 限速项**，可以设置启用或停用此功能。

- **限速辅助：**智能限速辅助 (ISLA) 功能会告知驾驶员限速和附加路标信息。此外，智能限速辅助 (ISLA) 功能会告知驾驶员变更手动限速辅助 (MSLA) 功能设定速度和 / 或智能巡航控制 (SCC) 功能设定速度，以辅助驾驶员控制车速保持在公路设置的限速范围内。
- **限速警告：**智能限速辅助 (ISLA) 功能会告知驾驶员公路设置的限速。此外，当车速超过限速时，智能限速辅助 (ISLA) 功能向驾驶员发出超速警报。
- **关闭 (OFF)：**停用智能限速辅助 (ISLA) 功能。仪表盘上的警告灯 (⚠) 亮。

警告

智能限速辅助 (ISLA) 功能不能代替正确操控车辆和安全驾驶。必须由驾驶员始终注意观察路况和正确操控车辆，以防意外或突发情况发生。因此，驾驶员必须始终注意观察前方路况。

智能限速辅助 (ISLA) 系统故障和功能限制

智能限速辅助 (ISLA) 系统故障

当智能限速辅助 (ISLA) 功能或其相关部件出现故障时，就会在仪表盘上显示警告信息且仪表盘上的主警告灯 (⚠) 和限速 (⊖) 警告灯亮。当检测传感器被遮挡时，系统功能可能暂时受限或停用。当清除异物时，此功能将恢复至正常运行。清除积雪、雨水等异物或拆除挂车、挂架等后，如果此系统仍然不能正常运行，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。

详细信息请参考“驾驶员辅助系统警告灯和指示灯”部分。

检测传感器

智能限速辅助 (ISLA) 功能使用下列传感器

- 前视摄像头

详细信息请参考“传感器信息”和“正面防撞辅助 (FCA) 系统故障和功能限制”部分。

智能限速辅助 (ISLA) 功能限制

在下列任何条件下，智能限速辅助 (ISLA) 功能不能正常运行或可能意外运行。

- 道路标志被污染或难以识别时。
 - 大雨、大雪、大雾等恶劣天气条件，难以识别道路标志时。
 - 道路标志部分被周围物体或阴影遮挡时。
- 道路标志不符合标准时。
 - 道路标志上的文字或图片与标准不符时。
 - 道路标志设置在主干道与出口道路之间或岔路口之间时。
 - 标志贴在其它车辆上时。
- 车辆与道路标志之间的距离过远时。
- 车辆遇到道路标志反射强光时。
- 智能限速辅助 (ISLA) 功能将街道标志或其它标志内的数字或图片误识别为限速时。

- 道路标志过于接近行驶道路时。
- 多个道路标志紧密在一起时。
- 在道路标志旁有其它交通标志或标示牌时。
- 将最低限速标志误识别为最高限速标志时。
- 环境亮度突然发生变化时（如进出隧道或从桥底下通过等）。
- 在夜间或隧道内没有打开大灯或大灯亮度较弱时。
- 道路标志被阳光、路灯或迎面驶来车辆灯光反射而难以识别时。
- 因阳光过强，影响前视摄像头的视野时。
- 在急转弯道路或连续弯道道路上行驶时。
- 通过减速带，或者在上 / 下坡路上行驶，或者左 / 右倾斜的斜坡上行驶时。
- 车辆剧烈摇晃时。
- 导航数据或 GPS 信息错误时。
- 驾驶员没有遵循导航引导时。
- 驾驶员在导航系统没有注册的新建公路上行驶时。
- 在施工中的道路上行驶时。
- 行驶期间更新导航数据时。
- 行驶期间导航系统重新启动时。

警告

- 智能限速辅助 (ISLA) 功能是辅助驾驶员遵守公路限速规定的驾驶辅助功能。在某些条件下，可能会无法正确识别公路设置限速，进而无法正确控制车速。
- 根据《道路交通安全法实施条例》规定，驾驶员有义务遵守道路限速规定。
- 启动车辆或前视摄像头初始化后，在 15 秒钟内，智能限速辅助 (ISLA) 功能不会启动运行。

驾驶员注意力警告 (DAW)

驾驶员驾驶车辆时，驾驶员注意力警告 (DAW) 功能监视驾驶员的车辆驾驶形态。当驾驶员注意力等级降至界限值时，此功能建议驾驶员“请休息”，以确保安全驾驶。

驾驶员注意力警告 (DAW) 功能操作

请休息

当驾驶员注意力等级降至规定值以下时，就会在仪表盘上显示“**请检查注意驾驶警告系统**”的警告信息，并且仪表盘上的注意力不集中驾驶警告灯(🚦)闪烁，同时发出警报声，以提醒驾驶员应该适当休息。

- 当总行驶时间小于 20 分钟或距上次休息时间不足 4 分钟时，驾驶员注意力警告 (DAW) 功能不会向驾驶员提出“请休息”的建议。

注意

- 即使驾驶员没有感觉疲惫，驾驶员注意力警告 (DAW) 功能仍会根据驾驶员的驾驶状态或习惯提出“请休息”的建议。
- 驾驶员注意力警告 (DAW) 功能是驾驶辅助功能，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告 (DAW) 功能没有提出“请休息”的建议，驾驶员感觉疲惫时，必须安全停车并适当休息。

前方车辆出发提示功能

当前方停止的车辆驶离时，前方车辆出发提示功能就会在仪表盘上显示“前方车辆已出发”的提示信息，同时发出警报声，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如安全带警告提示音，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。

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前方停止的车辆已出发的提示性警报。
- 驾车起步前，应始终注意观察前方车辆和路况。

驾驶员注意力警告 (DAW) 功能设置



车辆电源在ON位置时，在信息娱乐系统设置菜单中选择**设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 驾驶员注意力警告(DAW)**项，然后启用“前方车辆出发提示”功能，可以使用此功能。

- 前方车辆出发提示：**驾驶员注意力警告(DAW) 功能在检测到的前方停止的车辆驶离时，向驾驶员发出提示性警报。
- 注意力不集中驾驶警告：**可以设置启用或停用驾驶员注意力警告 (DAW) 功能。

警告

如果您选择关闭“注意力不集中驾驶警告”功能，驾驶员注意力警告(DAW)功能将无法提供辅助。驾驶员应始终注意观察车辆周围环境和安全驾驶。

警告方式

您可为驾驶员注意力警告(DAW)功能设置以下警告方式

- 警告音量
- 驾驶安全优先

详细信息请参考“驾驶员辅助系统设置”部分。

驾驶员注意力警告 (DAW) 系统故障和功能限制

驾驶员注意力警告 (DAW) 系统故障

当驾驶员注意力警告(DAW)功能或其相关部件出现故障时,就会在仪表盘上显示警告信息,仪表盘上的主警告灯(△)和注意力不集中驾驶(⚠)警告灯亮。当检测传感器被遮挡时,系统功能可能暂时受限或停用。当清除异物时,此功能将恢复至正常运行。清除积雪、雨水等异物或拆除挂车、挂架等后,如果此系统仍然不能正常运行,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。

详细信息请参考“驾驶员辅助系统警告灯和指示灯”部分。

检测传感器

驾驶员注意力警告(DAW)功能使用下列传感器:

- 前视摄像头

详细信息请参考“传感器信息”和“正面防撞辅助(FCA)系统故障和功能限制”部分。

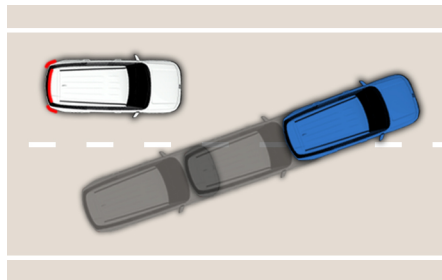
驾驶员注意力警告 (DAW) 功能限制

在下列任何条件下,驾驶员注意力警告(DAW)功能不能正常运行:

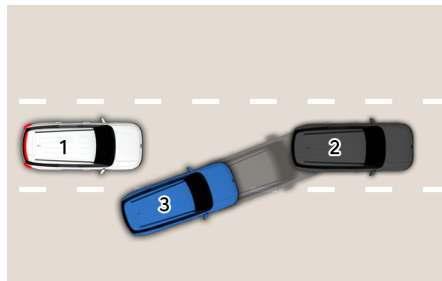
- 摄像头损坏,异物遮挡,或者由于周围环境的影响,其检测性能有所下降。
- 运动型驾车时。
- 车辆故意频繁变更车道时。
- 其它驾驶员辅助功能控制车辆时,如车道保持辅助(LKA)功能等。
- 当车道线模糊或消失时。

在下列任何条件下,前方车辆出发提示功能不能正常运行:

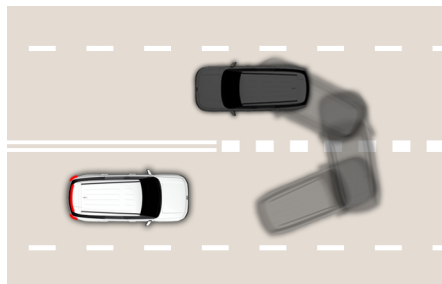
- 当有车辆突然驶入到本车辆的前方时。



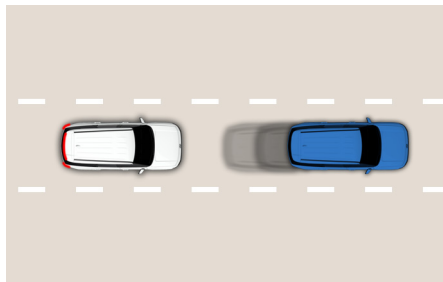
- 当车辆 3 突然驶入到您的车辆 1 与前车辆 2 之间时



- 当前方车辆突然转弯 (如左右转弯或掉头等) 时



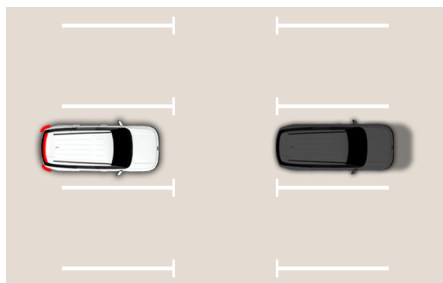
- 当前方车辆紧急驶离时



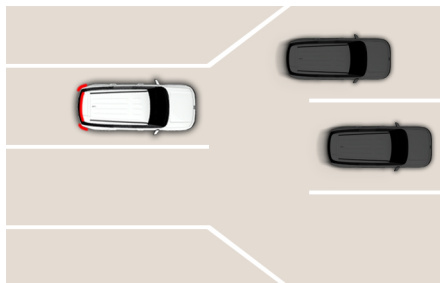
- 当行人、骑行者挡在本车辆与前方车辆之间时



- 当系统在停车场内检测到前方停放车辆开始驶离时



- 当您的车辆停靠于分岔或合流车道，且难以辨识前方车辆时



警告

起动车辆或前视摄像头初始化后，在15秒钟内，驾驶员注意力警告(DAW)功能不会启动运行。

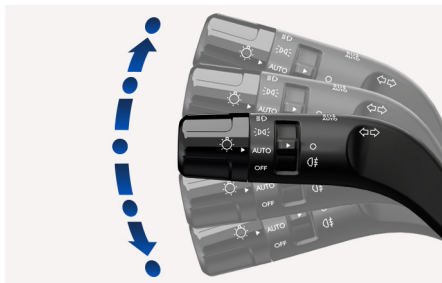
盲点影像 (BVM)

如有配备

当打开转向信号灯时，盲点影像(BVM)功能使用广角摄像头在仪表盘上显示车辆后侧面盲点的影像，以辅助驾驶员安全变更车道。

盲点影像 (BVM) 功能操作

转向信号灯开关



当打开左转向或右转向信号灯时，就会在仪表盘上显示转向方向侧的盲点影像。

在下列任何条件下，盲点影像(BVM)功能取消

- 关闭转向信号灯时。
- 打开危险警告灯时。
- 在仪表盘上显示其它优先级功能的警告信息

盲点影像 (BVM) 功能设置



车辆电源在ON位置时，在信息娱乐系统设置菜单中选择**设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 驾驶安全**项，然后启用盲点影像功能，可以使用盲点影像(BVM)功能。

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图像显示异常时，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。

警告

- 在仪表盘上显示的影像会根据物体实际距离的不同而发生变化。一定要直观观察车辆周围环境，以确保安全。
- 请始终保持摄像头镜头清洁。如果摄像头镜头被任何异物遮挡，会严重影响摄像头的检测性能，这会导致盲点影像(BVM)功能不能正常运行。

检测传感器

盲点影像(BVM)功能使用下列传感器

- 侧视广角摄像头

详细信息请参考“传感器功能限制”部分。

智能巡航控制 (SCC)

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前方车辆之间车距。

智能巡航控制 (SCC) 功能操作



可以从仪表盘显示屏上的驾驶辅助视图模式中观察到智能巡航控制(SCC)功能的运行状态。请参考“仪表盘设置”部分。

在仪表盘上显示的周围对象会根据实际对象不同而发生变化。

运行条件

满足下列所有条件时,就能启动智能巡航控制(SCC)功能

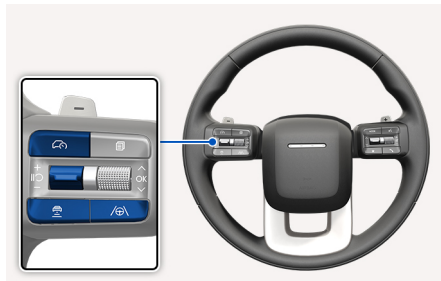
- 档位在“D(前进)”档。
- 车速在运行速度范围内。
 - 10~200 km/h: 前方没有车辆时。
 - 0~200 km/h: 前方有车辆时。
- 电子稳定控制 (ESC) 功能或防抱死制动系统 (ABS) 在启动控制。

在下列任何条件下,智能巡航控制(SCC)功能不会运行

- 发动机转速在红区内。
- 打开驾驶位车门时。
- 应用电控驻车制动器 (EPB)。
- 电子稳定控制 (ESC) 功能或防抱死制动系统 (ABS) 控制车辆时。
- 正面防撞辅助 (FCA) 功能在控制状态时
- 遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能在控制状态时 (如有配备)。

车辆停车状态,当前方有车辆时,驾驶员在踩下制动踏板状态,能启动智能巡航控制(SCC)功能。

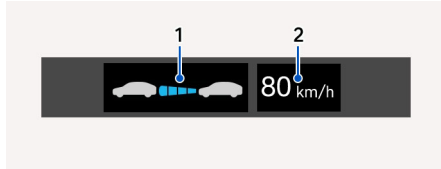
启动 / 关闭智能巡航控制 (SCC) 功能



按下驾驶辅助(⚡)按钮时,启动或关闭智能巡航控制(SCC)功能。

- 当智能巡航控制 (SCC) 功能启用时,仪表盘显示的当前车速将被设定为巡航速度。
- 如果前方没有车辆,将保持设定的巡航控制速度行驶。如果前方有车辆,可能会改变巡航控制速度,以保持设定的与前方车辆之间的车距。如果前方车辆加速,本车辆也加速,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。
- 如果您按住驾驶辅助按钮,手动限速辅助 (MSLA) 功能启动控制。详细信息请参考“手动限速辅助 (MSLA)”部分。

功能控制时



- (1) 显示前方有无车辆和设定的与前方车辆之间的车距等级。
- (2) 设定速度

智能巡航控制(SCC)功能操作状态显示于仪表盘顶部区域。

功能暂停时

您的车辆，设定速度显示为灰色。

前方有车辆时，显示为灰色(如有配备)

您也可以从仪表盘显示屏上的驾驶辅助视图模式中观察到智能巡航控制(SCC)功能的运行状态。详细信息请参考“仪表盘设置”部分。

注意事项

- 当您按住驾驶辅助(Ⓢ)按钮，关闭智能巡航控制(SCC)功能时，手动限速辅助(MSLA)功能启动控制。要重新启动智能巡航控制(SCC)功能，请先按下驾驶辅助(Ⓢ)按钮关闭手动限速辅助(MSLA)功能，然后再次按下驾驶辅助按钮(Ⓢ)。
- 如果前车速在 0~30 km/h 范围内时，如果按下驾驶辅助按钮，智能巡航控制速度将设定为 30km/h。
- 如果您操作拨片换挡开关将档位从高档位降至低档位，车速可能不会加速至设定速度。
- 在仪表盘上显示的与前方车辆之间的车距是，以本车辆与前方车辆之间的实际车距为依据显示。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的车距改变，显示的与前方车辆之间的目标车距变化可能会很小。
- 在车辆电源 ON 或检测传感器初始化(例如重启等)期间，智能巡航控制(SCC)功能可能暂时无法运行。
- 当智能巡航控制(SCC)功能采取紧急制动辅助控制时，您可能会听到制动声音。这是正常现象，并不说明车辆存在故障。

警告

不要同时操作开关和按钮。智能巡航控制(SCC)功能不能正常运行。

增加或减少设定速度

向上/向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置并释放。每次巡航控制设定速度增加或降低 1 km/h。

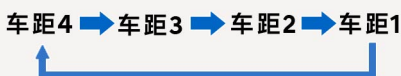
- 要快速变更设定车速，向上 / 向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置。设定车速将以 10 km/h 的整数倍变化。
- 设定车速最高可设至 200 km/h，最低可降至 30 km/h。
- 根据车辆特性及行驶条件，行驶速度可能达不到设定速度。

警告

操作(+)开关之前，请检查驾驶条件。当向上拨动开关至增速(+)位置时，车速可能会急速增大。

要设置智能巡航控制(SCC)车距

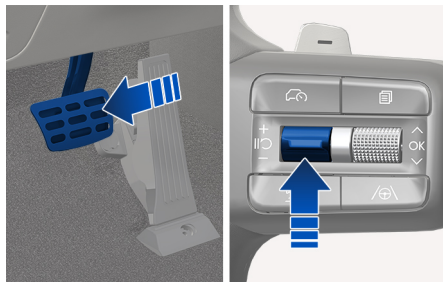
要改变车间距离时，请重复按下(Ⓢ)按钮。最接近的车间距离为1。



例如，如果行驶速度为90km/h(56mph)，距离保持如下：

- 距离 4: 约 52.5 m → 距离 3: 约 40 m → 距离 2: 约 32.5 m → 距离 1: 约 25 m
- 起动车辆时，或者暂停智能巡航控制(SCC)功能时，与前方车辆之间的车距设置等级保持最后设置的状态。

暂停与恢复智能巡航控制 (SCC) 功能



按下(II)按钮，或者踩下制动踏板，智能巡航控制(SCC)功能就会暂停。

如果智能巡航控制功能已被暂时关闭，可以使用以下方法之一重新启用

- 按下暂停 / 恢复开关。此功能启用并以关闭前使用的设定速度运行。
- 向上 / 向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置设定速度变为当前行驶速度，此功能启用并重新开始运行。
- 如果踩下加速踏板，且当前行驶速度低于设定速度，向上 / 向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置。此功能立即启用且开始运行，并根据当前行驶速度调整设定速度。

警告

操作(II)按钮之前，请检查驾驶条件。按下(II)开关时，行驶速度可能会急速增加或减小。

要暂停巡航控制 (SCC) 功能

在下列任何条件下，智能巡航控制(SCC)功能暂停：

- 车速超过 210 km/h 时。
- 停车一定时间时。
- 在一定时间内持续踩下加速踏板时。
- 不满足智能巡航控制 (SCC) 功能的运行条件时。

如果智能巡航控制(SCC)功能自动暂停，就会在仪表盘上显示“智能巡航控制系统已自动取消”的警告信息，同时发出警报声，向驾驶员发出碰撞危险预警。

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的车距。驾驶车辆时，应始终仔细观察前方路况，并在必要时踩下制动踏板减速，以保持安全车距。
- 车辆在智能巡航控制 (SCC) 功能启动状态停车后，如果智能巡航控制 (SCC) 功能暂停，可能啮合电控驻车制动器 (EPB)。

临时加速

在智能巡航控制(SCC)功能控制期间，如要临时加速而不改变设定速度，可以踩下加速踏板加速。当踩下加速踏板时，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。但是，如果没有充分踩下加速踏板，车辆可能会适当减速。

警告

临时加速时，即使在您车辆前方有车辆，也不会自动调整车速和车距。因此，临时加速时必须小心谨慎。

超车加速辅助

在智能巡航控制(SCC)功能控制状态下,当打开左转向信号灯时,如果满足下列所有条件,就会启动超车加速辅助功能控制:

- 本车车速在 60km/h 以上,且检测到前方有车辆

在下列任何条件下,超车加速辅助功能不会运行:

- 打开危险警告灯时。
- 为了保持与前方车辆之间的车距而执行减速控制时。

警告

- 当您的车辆临时加速超越前方的车辆时,必须谨慎。因此,驾驶员必须始终注意观察路况。
- 无论国家规定道路行驶方向如何,只要满足条件,超车加速辅助功能就会启动。因此,在道路行驶方向不同的国家使用此功能时,必须注意观察路况。

驾驶风格联动

如有配备

智能巡航控制(SCC)功能将根据驾驶员的驾驶风格控制车辆,如车间距离、加速强度、反应速度等。

当驾驶风格联动功能运行时,车距等级和目标车距会基于驾驶风格显示。

- 智能巡航控制(SCC)功能在“**驾驶风格联动**”模式运行时,通过按住车距设置按钮(ⓘ),可以关闭“**驾驶风格联动**”模式。如果再次按住车距设置(ⓘ)按钮,可以启动“**驾驶风格设置**”模式。
- 当您驾驶车辆时,驾驶风格联动功能连续学习您的驾驶风格。
- 当驾驶风格联动功能关闭时,车间距离、加速强度和反应速度等驾驶风格保持在同一阶段。
- 即使在启用或停用驾驶风格联动功能时显示的车间距离、加速强度和反应速度等驾驶员驾驶风格在同级,控制的驾驶风格可能不同。

警告

驾驶员的驾驶风格变化,可能导致先前设定的车间距离、加速强度及反应速度发生改变。必须始终保持警觉。

注意

- 必须充分行驶车辆来反映驾驶员的实际驾驶风格,如车间距离、加速度、反应速度等。
- 驾驶风格联动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。
- 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控制模式。
- 驾驶风格联动控制功能不反映任何其他驾驶风格,除了车间距离,加速和反应速度。
- 驾驶风格联动模式仅调节车间距离、加速强度及反应速度,不涉及其他驾驶偏好设置。

智能巡航控制(SCC)功能警告

不满足智能巡航控制(SCC)功能运行条件

在不满足智能巡航控制(SCC)功能运行条件时,如果按下驾驶辅助按钮,或者向上/向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置,或者按下(II○)按钮,就会在仪表盘上显示“**无法开启智能巡航控制系统**”的警告信息,同时发出警报声。

停车后重新起步

在交通拥堵道路上,如果前方车辆停车,本车辆也停车。同样,如果在特定时间内前方车辆起步驶离,本车辆也起步行驶。此外,如果车辆停车的时间超过规定时间,就会在仪表盘上显示“**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,或者向上/向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置,或者按下(II○)按钮起步行驶。启动时驾驶员必须始终注意观察前方路况。

前方路况预警

在下述状态下,就会在仪表盘上显示“**请注意周围车辆**”的警告信息,同时发出警告报声,提醒驾驶员注意观察前方路况。

- 车辆以一定速度以下行驶,并且智能巡航控制(SCC)功能处在与前方车辆之间车距控制状态下,前方车辆突然消失时。

警告

驾驶车辆时,应始终注意观察可能突然出现在你前方的车辆或物体,并在必要时踩下制动踏板减速,以保持安全车距。

碰撞危险预警

在智能巡航控制功能启动状态下,当与前方车辆的碰撞危险性较高时,正面防撞辅助(FCA)功能向驾驶员发出警报。驾驶车辆时,应始终仔细观察前方路况,并在必要时踩下制动踏板减速,以保持安全车距。详细信息请参考“正面防撞辅助(FCA)”部分。

智能巡航控制(SCC)功能设置



车辆电源在ON位置时,在信息娱乐系统中选择“**设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 驾驶便利 > 智能巡航控制(SCC)**”项,可以手动设置或变更车间距离、加速强度、反应速度等设置。

当“**驾驶风格联动功能**”启动时,智能巡航控制(SCC)功能根据驾驶员的驾驶风格,调节车间距离、加速强度和反应速度。驾驶风格也可手动设置。

警告

- 智能巡航控制(SCC)功能不能代替正确操控车辆和安全驾驶。驾驶员应始终担负仔细观察车速和与前方车辆之间车距的责任。
- 智能巡航控制(SCC)功能可能不能识别意外和突发状况或复杂的驾驶状态。因此,驾驶员必须始终注意观察驾驶条件和正确操控车辆。
- 当不使用此功能时,应保持智能巡航控制(SCC)功能处于关闭状态,以防意外设定速度。
- 当智能巡航控制(SCC)功能在启动状态时,即使车辆已停车,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的车距。
- 根据路况和车速保持安全车距。在高速行驶期间,如果设定的车间距离过近,可能会引发严重碰撞事故。必须始终保持警觉。
- 在与前方车辆之间的车距保持控制期间,如果前方车辆突然消失,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。驾驶员应时刻警惕,以防出现意外或突发情况。
- 车辆上坡时车速会降低,而下坡时车速会增大。
- 始终要警惕各种情况的发生,如有车辆突然插入到前方等。
- 牵引其他车辆或拖挂车时,如果您使用智能巡航控制功能,并频繁换挡或以高转速驾驶/制动车辆,可能会因牵引负载导致安全风险。请始终谨慎驾驶。
- 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。驾驶员必须始终注意观察前方路况,以防出现意外或突发情况。

- 前方车辆频繁变更车道时，可能会导致智能巡航控制 (SCC) 功能的灵敏性变差，或者对相邻车道内的车辆做出响应。驾驶车辆时应时刻警惕，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，应始终仔细观察车辆周围环境和正确操控车辆。
- 如果安全带警告系统等其它系统发出警报声，智能巡航控制 (SCC) 功能可能不发出警报声。
- 如果周围环境噪声大，可能听不到智能巡航控制 (SCC) 功能发出的警报声。
- 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。
- 始终遵守国家的限速规定标准，将车速设至限速范围内。

注意事项

- 起动发动机或前视摄像头或前雷达传感器初始化后，在几秒钟内，智能巡航控制 (SCC) 功能不会启动运行。
- 当智能巡航控制 (SCC) 功能进行制动控制时，可能会听到噪声。
- 驾驶风格联动控制功能可能无法完全反映驾驶员的驾驶风格或影响驾驶安全的驾驶状态。

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

当智能巡航控制(SCC)功能或其相关部件出现故障时，就会在仪表盘上显示警告信息且仪表盘上的主警告灯(△)亮。当检测传感器被遮挡时，系统功能可能暂时受限或停用。当清除异物时，此功能将恢复至正常运行。清除或拆除后，如果此系统仍然不能正常运行，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。

详细信息请参考“驾驶员辅助系统警告灯和指示灯”部分。

您可以在仪表盘上的驾驶辅助视图模式中查看警告信息。

检测传感器

智能巡航控制(SCC)功能使用下列传感器

- 前视摄像头
- 前雷达传感器
- 前侧面雷达传感器

详细信息请参考“传感器信息”和“正面防撞辅助(FCA)系统故障和功能限制”部分。

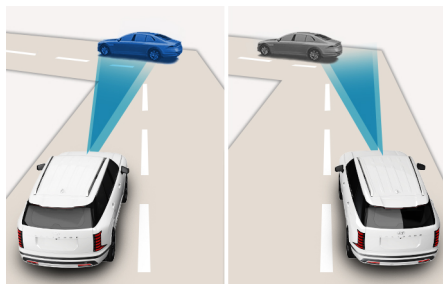
智能巡航控制 (SCC) 功能限制

智能巡航控制(SCC)功能及共用传感器的其它功能在以下情况下可能无法正常工作或出现异常。请谨慎驾驶。

- 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紧急减速时。
- 前方车辆的形状变形时。
- 前方车辆的速度过快或过慢时。
- 在前方有车辆的状态下，本车辆低速变道时。
- 前方车辆被雪覆盖时。
- 行驶不规律时。
- 在环状路口没有检测到前方车辆时。
- 连续绕圈行驶时。
- 因路况不良导致车辆产生过大振动时。
- 因重载、轮胎气压不足等原因车辆高度变低或变高时。
- 在下列情况下行驶时：
 - 车辆在积雪、水坑、冰面等光滑路面上行驶时。
 - 在弯道上行驶时
 - 在雾气、烟雾或阴影中行驶时。
 - 驾驶车辆穿过隧道或铁桥等时。
 - 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。

- 在高速公路交汇处或收费站附近行驶时。
- 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。
- 行驶在建筑区、铁路等含有金属物质的地方时。
- 在坡路、弯道上行驶时。
- 在有树木、路灯的路边上行驶时。
- 在树木、草地、杂草丛生等狭窄道路上行驶时。
- 存在电磁波干扰，例如在强无线电波或电噪声地区行驶时。

• 在弯道上行驶时

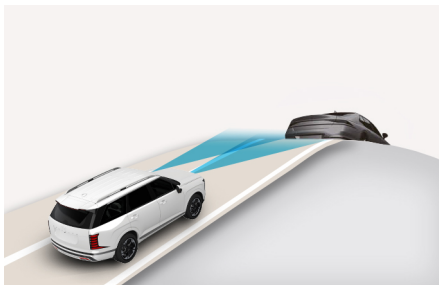


在弯道上行驶时，智能巡航控制 (SCC) 功能可能检测不到在相同车道内的前方车辆，这可能会使车辆加速到设定的巡航控制速度。此外，当突然检测到前方车辆时，车辆可能会紧急减速。

在弯道上行驶时，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。操作加速踏板，选择适当的巡航控制设定速度。检查前方路况，确定智能巡航控制 (SCC) 功能能否安全运行。

• 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，当突然检测到前方车辆时，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。

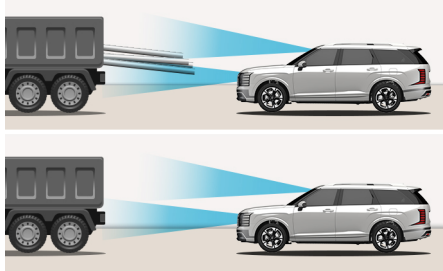
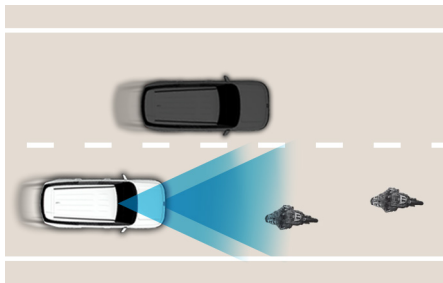
• 变更车道时



- (1) 本车辆
- (2) 变更车道的车辆

当目标车辆从相邻车道驶入到本车道时，检测传感器可能不能立即检测到此状态，直至目标车辆完全进入至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，驾驶员必须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

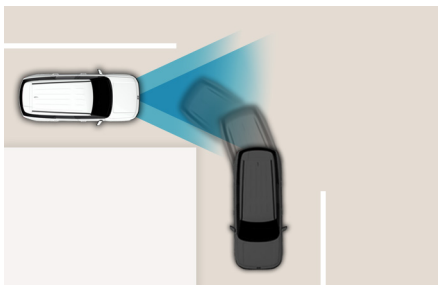


在下列任何条件下，传感器可能检测不到在本车道内的某些车辆、行人或动物：因此，驾车时始终注意观察车辆周围环境和交通状况。如有必要，控制车速。

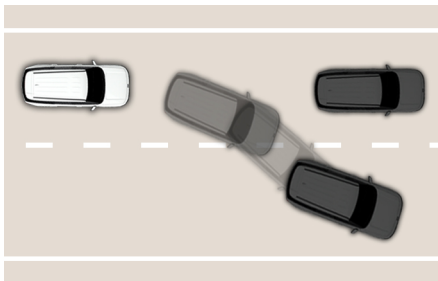
- 前方车辆偏至一侧行驶时。
- 前方车辆缓慢移动或突然减速时。
- 前方车辆有较高的离地高度或装载有朝后伸出车厢的长货物时。
- 车辆因装载过重而使车头抬起时。
- 迎面驶来车辆
- 与前方车辆之间的车距在 2 m 以内时。
- 停止的车辆
- 挂车等，前方车辆轮廓过小时。
- 前方为摩托车、自行车等轮廓过窄时。
- 前方车辆为特种车辆时。
- 前方为行人、动物时。

驾驶车辆时，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，以保持安全车距。在下列任何条件下，传感器可能无法检测到前方车辆：

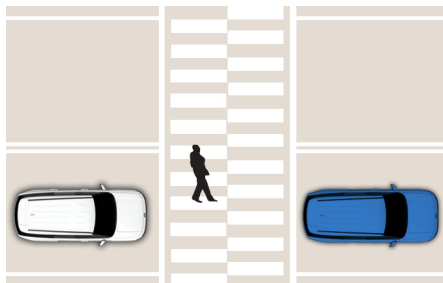
- 本车辆转弯时。
- 在狭窄或急转弯道路上行驶时。
- 在交叉路口上行驶时，如果前方车辆消失，本车辆可能会加速。驾驶车辆时，驾驶员应始终仔细观察路况和行驶条件。



- 当前方车辆驶出本车道时，智能巡航控制 (SCC) 功能可能不能立即检测到出现在本车辆前方的另一车辆。驾驶车辆时，驾驶员应始终仔细观察路况和行驶条件。



- 必须与前方车辆保持安全车距，同时始终要注意观察行人。



紧急制动 (ES)

 如有配备

如果紧急制动(ES)判定驾驶员失去反应能力，此功能将通过使车辆在行驶车道内居中并辅助制动，实现安全停车。

紧急制动 (ES) 功能操作

运行条件

当智能巡航控制(SCC)和车道跟踪辅助(LFA)同时运行时，紧急制动功能(ES)即可准备使用。

智能巡航控制(SCC)和车道跟踪辅助功能操作有关的详细信息，请参考本章“智能巡航控制(SCC)”和“车道跟踪辅助(LFA)”部分。

紧急制动预警与制动控制

- 如果持续出现未握方向盘警告，紧急制动功能(ES)将判定驾驶员失去反应能力。当系统判定驾驶员失去反应能力时，就会在仪表盘上显示警告信息，同时发出警报声和方向盘振动，向驾驶员发出预警。
- 如果驾驶员在收到前述警告后仍无反应，紧急制动功能(ES)将主动控制方向盘与制动踏板，使车辆在行驶车道内安全停稳。同时，紧急制动(ES)会通过警告信息、发出警报声、危险警告灯闪烁以及方向盘振动等方式通知驾驶员紧急停止功能正在运行。
- 紧急制动功能(ES)运行期间，智能巡航控制系统的车辆距离设定会自动更改为“距离4”。紧急制动功能(ES)解除后，车辆距离设定将恢复至最后一次设定的距离档位。
- 当满足以下任一条件时，预警与紧急制动功能(ES)将自动解除：
 - 当智能巡航控制(SCC)功能被临时禁用或关闭时。
 - 当车道跟踪辅助(LFA)功能关闭时

停车后

当车辆因紧急制动系统(ES)而停止后,就会在仪表盘上显示警告信息,同时发出警报声且危险警告灯闪烁。当车辆停止后,系统将执行以下操作

- 门锁开锁。
- 应用电控驻车制动器 (EPB)。

电子稳定控制 (ESC) 功能关闭

如果系统检测到驾驶员已恢复反应能力,当满足以下任一条件时,紧急制动系统(ES)将自动解除

- 当驾驶员注视前方道路并操控方向盘时。
- 当驾驶员持续深踩加速踏板时。
- 当驾驶员用力踩下制动踏板时。
- 当驾驶员按下车道驾驶辅助 (/Ⓢ\) 按钮时。
- 当驾驶员按下驾驶辅助 (Ⓢ) 按钮时。
- 当车辆停止后驾驶员按下危险警告灯按钮时。
- 当前车门在打开状态时

车辆停止且紧急制动系统(ES)解除后,需要重新启动车辆才能再次激活车道跟踪辅助(LFA)功能。

紧急制动 (ES) 系统故障和功能限制

紧急制动 (ES) 系统故障

紧急制动(ES)系统不能正常运行时,就会在仪表盘上显示“**请检查紧急制动功能**”的警告信息,并且仪表盘上的主警告灯(△)可能亮。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。

检测传感器

紧急制动(ES)系统使用下列传感器

- 前视摄像头
- 前雷达传感器

详细信息请参考“传感器信息”部分。

紧急制动 (ES) 系统功能限制

详细信息请参考“智能巡航控制(SCC)系统故障和功能限制”和“车道跟踪辅助(LFA)系统故障和功能限制”部分。

基于导航智能巡航控制 (NSCC)

基于导航智能巡航控制(NSCC)功能设计的目的是,车辆在高速公路上行驶,而且智能巡航控制(SCC)功能在运行状态时,此功能根据从导航上接收的道路信息,辅助驾驶员保持安全车速。

- 基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能仅在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。
- 及时更新导航数据,以便随时扩充增加的公路信息。
- 基于导航智能巡航控制 (NSCC) 在高速公路的交汇处、出入口等地方行驶时无效。

基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能操作

运行条件

满足下列所有条件时,基于导航智能巡航控制(NSCC)功能进入待机状态

- 在信息娱乐系统中选择“**高速公路自动变速**”项时。
- 智能巡航控制 (ESC) 功能进行控制时。
- 在高速公路的主干道上行驶。

基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能显示和控制

当满足运行条件时,就会在仪表盘上显示绿色指示灯(NNAV)。



- 绿色: 当满足启动条件时
- 闪烁绿色: 在速度控制期间

- 灰色: 如果基于导航的智能巡航控制 (NSCC) 功能无法控制车辆,如在智能巡航控制 (SCC) 功能暂停或导航系统正在搜索路线时
- 闪烁白色: 驾驶员踩下加速踏板加速时

高速公路限速区自动减速

如果智能巡航控制系统以超过高速公路限速的设定速度运行,此功能自动将车速降至安全区域的限速以下。通过安全区域后,车速将恢复至智能巡航控制的设定速度。

- 车辆减速控制启动时机根据车速和限速的不同而有所差异。车速越高,减速控制启动时机就会越早。
- 高速公路安全区域自动减速仅对导航系统指定的速度摄像头作出反应。有关如何配置导航系统的测速摄像头设置的详细信息,请参考信息娱乐系统用户手册。
- 如果平均车速超过速度控制区域的限速,基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能会操控车辆降低车速至限速以下的车速行驶。
- 在车辆速度控制区域,在发出速度控制警报后,车速保持在限速范围内持续一定时间,以保证乘员安全。
- 如果即使高速公路安全区自动减速功能正在运行并控制车辆减速,但是车速仍高于限定速度时,声音警告响起。
- 智能巡航控制 (SCC) 功能操作有关的详细信息,请参考“智能巡航控制 (SCC)”部分。

高速公路弯道区自动减速

根据高速公路的前方道路弯道区信息,车辆适当减速。车辆驶过弯道区后,加速并恢复至智能巡航控制(SCC)设定速度。

- 车辆减速控制启动时机根据车速和弯道转弯半径的不同而有所差异。车速越高,减速控制启动时机就会越早。

基于导航的智能巡航控制 (NSCC) 功能设置

高速公路自动变速



车辆电源在ON位置时，在信息娱乐系统设置菜单中选择“设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 驾驶便利 > 自动调节高速驾驶速度”项，可以设置启用或停用基于导航智能巡航控制(NSCC)功能。

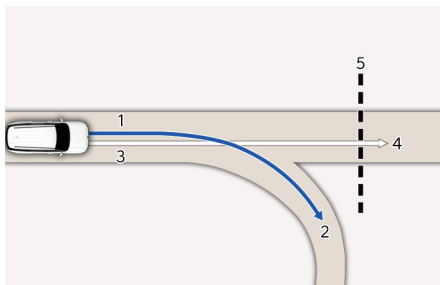
如果基于导航智能巡航控制(NSCC)系统存在故障，不能在信息娱乐系统设置此功能。

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。
- 导航系统没有更新道路限速和道路信息时。
- 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。
- 行驶时使用导航系统搜索路线时。
- GPS 信号受阻时，如在隧道内等。
- 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。
- 导航信息被初始化、变更或取消目的地路线时。
- 车辆进入服务区或休息区时。

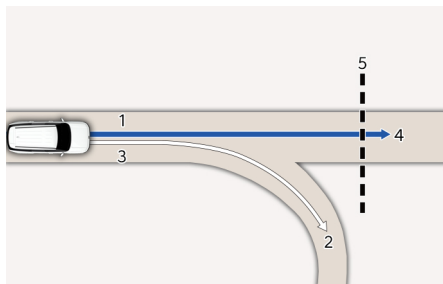
- 信息娱乐系统中安卓车载系统或苹果车载系统正在运行时。
- 导航不能检测当前车辆位置（如高架道路包括临近普通道路的高架桥或存在并行的临近道路）时。
- 行驶期间更新导航数据时。
- 行驶期间导航系统重新启动时。
- 有些路段的限速会根据道路情况而改变时。
- 在施工中的道路上行驶时。
- 车辆在限制行驶的车道上行驶时。
- 大雪或大雨等恶劣天气时。
- 车辆驶离主车道进入立交桥、岔路口、休息区等时
- 车辆偏离导航设定的路线时。
- 道路被分为两条或两条以上并再次合并时。
- 当车道在非分岔路段（非两条或多条道路分流处）出现或消失时。
- 当检测车辆周边物体的传感器性能达到极限时。
- 车道线（或道路边界）异常或损坏时。



- (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

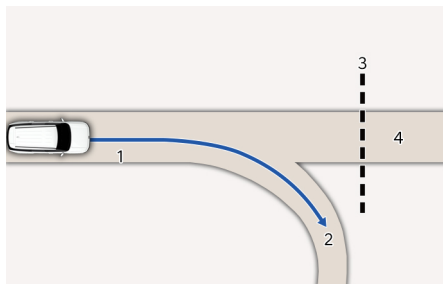
- 当导航设定路线（分支路线）与行驶路线（主干道）存在差异时，高速公路安全区自动减速功能和高速公路弯道区自动减速功能将停止运行，直至检测到行驶路线为主干道为止。

- 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，高速公路安全区自动减速功能或高速公路弯道区自动减速功能继续运行。此时，根据到达限速区、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限速区和弯道区信息运行。
- 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，高速公路安全区自动减速功能或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限速区或弯道区信息运行。即使车辆驶离主干道，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导航的高速公路弯道区信息可能临时运行。

警告

- 基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能仅为驾驶辅助功能，而不能代替安全驾驶。驾驶员要始终担负注意观察前方路况，并避免违反交通规则的责任。
- 导航的限速信息可能与道路上的实际的限速信息不同。驾驶员始终担负实时观察实际路况和道路限速标准的责任。
- 当车辆驶离高速公路主干道时，基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能将自动停止运行。驾驶车辆时，驾驶员应始终仔细观察路况和行驶条件。
- 基于导航智能巡航控制 (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，驾驶员应始终仔细观察路况和行驶条件。
- 当本车辆正在拖动挂车或其它车辆时，为了确保行车安全，请关闭基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能。否则，可能会导致车辆失控。
- 车辆驶过高速公路的收费站后，基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能将以第一车道为基准运行。如果车辆进入其它车道，基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能可能不能正常运行。
- 基于导航智能巡航控制 (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。但是，如果没有充分踩下加速踏板，车辆可能会适当减速。
- 基于导航智能巡航控制 (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至安全速度，或者可能紧急减速至安全速度。
- 如果弯道转弯半径过大或过小，基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能可能不会启动控制。

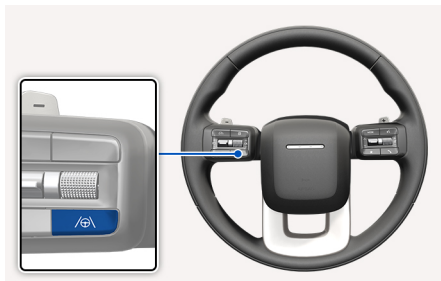
注意事项

- 导航引导与基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能启动控制开始和结束之间可能存在时间差。
- 在仪表盘上显示的车速和导航的车速信息可能有所差异。
- 即使车速低于设定的智能巡航控制 (SCC) 速度，根据前方测速摄像头或弯道区信息，车辆加速可能受到限制。
- 基于导航智能巡航控制 (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)

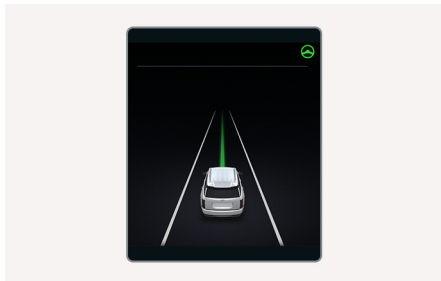
车道跟踪辅助(LFA)功能设计的目的是，帮助检测车道线和/或前方车辆，必要时采取转向辅助控制，以辅助驾驶员将车辆保持在本车道中央行驶。

启动 / 关闭车道跟踪辅助 (LFA)



车辆电源在ON位置时，短暂按下方向盘上的车道驾驶辅助(/@)按钮，车道跟踪辅助(LFA)功能就会启动。再次按下此按钮时，此功能关闭。

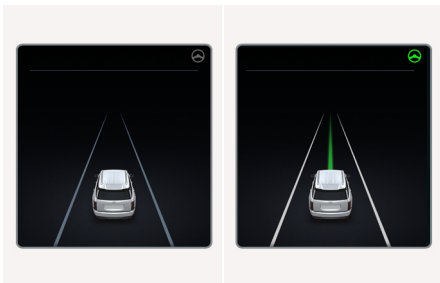
车道跟踪辅助 (LFA) 功能操作



可以从仪表盘显示屏上的驾驶辅助视图模式中观察到车道跟踪辅助(LFA)功能的运行状态。详细信息请参考“仪表盘设置”部分。

- 检测到两侧车道线时，就会在仪表盘上显示的车道线的颜色将从灰色变为白色。

未检测到车道线/检测到车道线



车道跟踪辅助 (LFA)

当检测到前方车辆和/或两侧车道线, 并且本车车速在200km/h以下时, 仪表盘上绿色指示灯(🟢)就会亮。此时, 车道跟踪辅助(LFA)功能通过采取转向辅助控制, 辅助驾驶员将车辆保持在本车道中央行驶。

⚠️ 注意

当不能转向辅助控制时, 白色指示灯(🟡)闪烁, 然后其颜色变为灰色。

注意事项

- 当没有检测到车道线时, 车道跟踪辅助(LFA)功能的转向辅助控制功能会受到限制, 这取决于前方是否有车辆或车辆的行驶条件。
- 即使由车道跟踪辅助(LFA)功能辅助控制方向盘, 驾驶员仍需持续保持对方向盘的控制。
- 当车道跟踪辅助(LFA)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。
- 在仪表盘上显示的车道会根据实际车道不同而发生变化。

未握方向盘警告

如果驾驶员双手离开方向盘几秒钟, 就会在仪表盘上显示警告信息, 并分阶段发出警报。

- 一级: 显示 “请握紧方向盘” 警告信息
- 二级: 显示警告信息 (红色方向盘) 并发出警报声

车道跟踪辅助 (LFA) 功能解除

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(LFA)功能已解除” 的警告信息, 并且自动关闭车道跟踪辅助(LFA)功能。

⚠️ 警告

- 如果过紧握住方向盘或转动方向盘超过一定角度, 可能不能辅助控制方向盘。
- 车道跟踪辅助(LFA)功能并不能对所有情况做出响应。驾驶员始终要担负正确操控车辆和将车辆保持在本车道内行驶的责任。
- 根据路况和环境条件, 未握方向盘警告功能可能会延迟显示警告信息。驾驶车辆时, 应始终紧握方向盘。
- 如果驾驶员握住方向盘的力量过小, 或者戴上了手套, 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, 因而可能会显示未握方向盘警告功能的警告信息。
- 如果在方向盘上附加任何物品, 未握方向盘警告功能可能不能正常运行。

车道跟踪辅助 (LFA) 功能设置

警告方式

您可为车道跟踪辅助(LFA)功能设置以下警告方式

- 警告音量
- 驾驶安全优先

详细信息请参考 “驾驶员辅助系统设置” 部分。

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

当车道跟踪辅助(LFA)功能或其相关部件出现故障时,就会在仪表盘上显示警告信息且仪表盘上的主警告灯(△)亮。当检测传感器被遮挡时,系统功能可能暂时受限或停用。当清除异物时,此功能将恢复至正常运行。清除或拆除后,如果此系统仍然不能正常运行,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。

详细信息请参考“驾驶员辅助系统警告灯和指示灯”部分。

检测传感器

车道跟踪辅助(LFA)功能使用下列传感器

- 前视摄像头

详细信息请参考“传感器信息”部分。

车道跟踪辅助 (LFA) 功能限制

当检测传感器无法感知周围环境时,车道跟踪辅助(LFA)功能可能无法正常运行。

详细信息请参考“车道保持辅助(LKA)系统故障和功能限制”部分。

警告

- 车道跟踪辅助 (LFA) 功能注意事项有关的详细信息,请参考本章“车道保持辅助 (LKA) 系统故障和功能限制”部分。
- 装载超过最大容许荷载或集中在行李舱内某一位置可能会降低车辆的行驶稳定性,从而降低车道跟踪辅助 (LFA) 功能的有效性。

高速公路驾驶辅助 (HDA)

如有配备

高速公路驾驶辅助(HDA)功能设计的目的是,在高速公路主干道上行驶时,辅助驾驶员控制车辆保持设定的与前方车辆之间的车距和以设定速度恒速行驶,并控制车辆保持在本车道中央行驶。

- 高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能仅在高速公路的交通管制道路 (即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) 上有效。
- 及时更新导航数据,以便随时扩充增加的公路信息。
- 高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能在高速公路的交汇处、出入口等地方行驶时无效。
- 如果车辆配备紧急制动系统,高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能的某些操作逻辑可能相应调整。请务必提前熟悉紧急制动功能。详细信息请参考“紧急制动 (ES)”部分。

高速公路驾驶辅助 (HDA) 基本功能操作

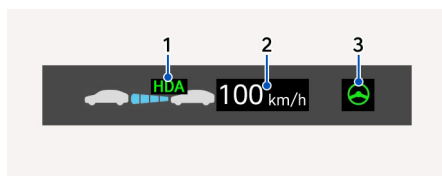
启动 / 关闭高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能



高速公路驾驶辅助(HDA)功能在高速公路主干道上行驶时自动运行,并通过按下驾驶辅助(⌂)按钮启动或关闭高速公路驾驶辅助(HDA)功能。

- 车辆在车道跟踪辅助 (LFA) 功能和智能巡航控制 (SCC) 功能启动状态下, 进入高速公路的主干道时自动启动高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能。

高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能运行状态



根据高速公路驾驶辅助(HDA)功能的运行状态, 仪表盘上的指示灯将显示如下。

编号	说明
1	高速公路驾驶辅助(HDA)指示灯 • 绿色: 当高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能启用且车辆间距、车速及车道居中控制均处于激活状态时, 此指示灯显示为绿色。 • 灰色: 当驾驶员按下 (II C) 开关或踩下制动踏板暂时取消智能巡航控制 (SCC) 功能时, 高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能将进入待机状态, 指示灯显示为灰色。此时, 车道跟踪辅助 (LFA) 功能会正常运行。 • 白色闪烁: 当驾驶员踩下加速踏板临时提速时, 此指示灯将呈现白色闪烁状态。 • 不显示: 当高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能关闭时, 此指示灯也会熄灭。
2	智能巡航控制(SCC)设定速度
3	车道跟踪辅助(LFA)功能运行状态

- 智能巡航控制 (SCC) 功能限制有关的详细信息, 请参考 “智能巡航控制 (SCC)” 部分。
- 车道跟踪辅助 (LFA) 功能限制有关的详细信息, 请参考 “车道跟踪辅助 (LFA)” 部分。

- 可以从仪表盘显示屏上的驾驶辅助视图模式中观察到高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能的运行状态。详细信息请参考 “仪表盘设置” 部分。

停车后重新起步

在高速公路驾驶辅助(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秒钟内前方车辆起步驶离, 本车辆也起步行驶。

此外, 如果车辆停车的时间超过30秒钟, 就会在仪表盘上显示 **“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, 或者向上/向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置, 或者按下 (II C) 按钮起步行驶。

- 如果车辆紧急制动功能和驾驶员监控系统的内置摄像头已启用, 车辆保持静止状态的时长 (在自动重新起步前) 可被延长, 具体取决于驾驶员是否注视前方道路。

检测到未握方向盘时的警告与控制

如果驾驶员未握方向盘几秒钟, 就会显示 **“请握紧方向盘”** 的警告信息, 并发出警报。

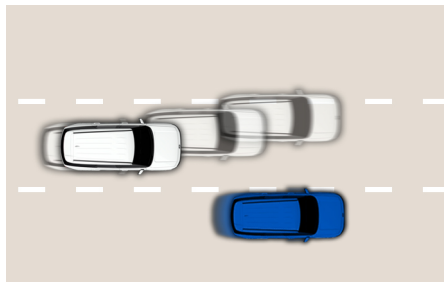
在未握方向盘警告功能发出警报后, 如果驾驶员仍然没有握紧方向盘, 将会显示 **“高速公路驾驶辅助系统已解除”** 的警告信息, 并自动关闭高速公路驾驶辅助(HDA)功能。

⚠ 注意

如果车辆配备紧急制动(ES)功能, 当驾驶员持续未握方向盘时, 系统将启动紧急制动(ES)功能。

详细信息请参考 “紧急制动(ES)” 部分。

在车道内偏向一侧行驶



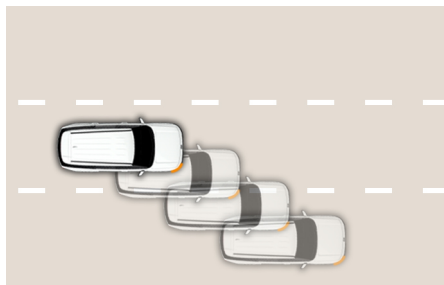
当车速在60 km/h以上时，如果检测到您相邻车道内的车辆与本车辆近距离行驶，本车辆将控制转向行驶至另一侧，以辅助安全驾驶。如果车道两边的车辆均离您的车辆很近，此功能不会控制车辆行驶到车道的另一侧。

高速公路驾驶辅助 (HDA) 增强版

当高速公路驾驶辅助(HDA)功能运行时，如果驾驶员保持注视道路并确保安全，即使驾驶员未将双手置于方向盘上，未握方向盘警告功能也将暂时停止。

驾驶员始终负有车辆操控责任，必须全程保持警惕，随时准备根据周边环境因素、交通状况及道路条件进行人工驾驶。

高速公路变道辅助



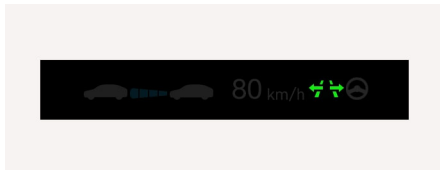
驾驶员操纵转向信号控制杆打开变更车道信号时，如果高速公路变道辅助功能判断为车辆变更车道安全，此功能辅助驾驶员向转向信号方向变更车道。

高速公路变道辅助 (HLCA) 功能启动

满足下列情况时，高速公路变道辅助 (HLCA)功能启动

- 向上 / 向下拨动开关至增速 (+) 或减速 (-) 位置或按下 (II) 开关，启动高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能。高速公路变道辅助功能同时启动。
- 如果您想使用高速公路变道辅助 (HLCA) 功能，请在仪表盘上出现相关信息时，按下方向盘上的 “确认 (OK)” 按钮。

运行状态



根据高速公路变道辅助(HLCA)功能的运行状态，高速公路变道辅助(HLCA)()指示灯亮。

- 绿色：准备就绪时
- 闪烁绿色：功能控制时
- 灰色：功能待机时
- 闪烁白色：解除状态（仅在特定时间显示）

当此功能未运行或运行期间取消时，仪表盘将显示警告信息。

可以从仪表盘上的驾驶辅助视图模式中观察到高速公路变道辅助功能的运行状态。系统运行状态通过指示灯颜色、箭头标识等方式显示。在无法实现变道的情况下，车道线将以白色显示。

- 仪表盘上显示的车道线及周边物体可能与实际情况存在差异。

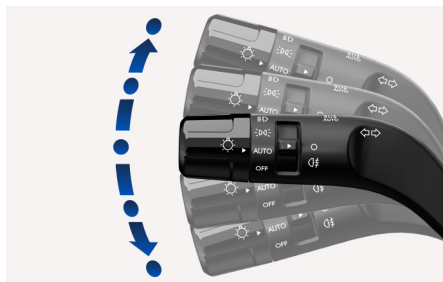
高速公路变道辅助功能操作准备就绪

当满足下列所有条件时,高速公路变道辅助(HLCA)功能进入准备就绪状态,且(↔)指示灯变为绿色:

- 高速公路驾驶辅助(HDA)功能进行控制时。
- 车道跟踪辅助(LFA)功能进行控制时。
- 车辆起动后,多次检测到本车辆盲点的目标车辆。
- 本车辆车速在30 km/h以上。
- 当本车辆车速在30-70km/h范围内时,在本车辆左侧和右侧相邻车道内后方区域检测到车辆,而且变道时不存在发生碰撞的危险性。
- 在仪表盘上没有显示未握方向盘警告信息。
- 危险警告灯关闭。

当高速公路变道辅助功能在启动(指示灯亮)状态时,即使操作转向信号灯或危险警告灯(ON),车道跟踪辅助(LFA)功能也不会关闭。

高速公路变道辅助功能操作



当您轻推或完全拨动转向信号灯控制杆(上/下)且满足下列所有条件时,高速公路变道辅助(HLCA)功能将启动,同时(↔)指示灯呈现绿色闪烁状态。

- 驾驶员双手紧握方向盘。
- 在车道变更方向不存在发生碰撞的危险性。
- 在车道变更方向的车道线为单条虚线。
- 正面防撞辅助(FCA)功能、盲点防撞辅助(BCA)功能没有发出碰撞危险预警。

- 车辆行驶在车道中央(没有偏在车道的一侧行驶)。
- 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运行条件。

高速公路变道辅助(HLCA)功能将在驾驶员执行以下操作时自动取消。当高速公路变道辅助(HLCA)功能取消时,指示灯将短暂呈现白色闪烁状态。

- 当高速公路车道线辅助(HLCA)功能处于运行状态,在车辆驶入车道线前,驾驶员完全拨动转向信号灯控制杆并自动回位至中央位置。
- 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在控制期间被关闭时,转向辅助功能也会暂停。因此,驾驶员应谨慎驾驶车辆。

高速公路变道辅助(HLCA)功能注意事项

- 当完全拨动转向信号灯控制杆时,高速公路变道辅助(HLCA)功能启动控制。在车辆已进入车道线后,即使将转向信号灯控制杆回位至中央位置,高速公路变道辅助(HLCA)功能也不会自动取消。
- 轻推转向信号灯控制杆时,高速公路变道辅助(HLCA)功能启动控制。即使转向信号灯控制杆已回位至中央位置,转向信号灯仍将持续闪烁,直至变道操作完成为止。

高速公路变道辅助功能待机

当不满足任何此功能准备就绪条件时,或者进入或行驶在下列道路上时,高速公路变道辅助(HLCA)功能将进入待机状态,且指示灯显示为灰色。

- 高速公路主干道上距离道路收费站一定距离范围内的道路上时。
- 前方道路无交汇、出入口等而结束时。

- 在急弯道路上行驶时。
- 车道过窄时。
- 如果存在发生碰撞的危险性，此功能进入待机状态。

高速公路变道辅助 (HLCA) 功能解除

在下列路况条件下行驶时，变道辅助功能自动关闭且指示灯将呈现白色闪烁状态

- 高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能关闭
- 车道跟踪辅助 (LFA) 功能或智能巡航控制 (SCC) 功能暂停或关闭时。
- 在仪表盘显示屏上显示未握方向盘警报功能的警告信息时。
- 打开危险警告灯时。
- 显示正面防撞辅助 (FCA) 功能或盲点防撞辅助 (BCA) 功能的警告信息时
- 即便没有出现任何警告信息，也检测到可能与车辆或道路设施发生碰撞时。
- 预期变更的目标车道消失时。
- 未检测到目标车道时。
- 转向信号灯存在故障时。
- 高速公路变道辅助功能关闭时（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）。
- 本车辆车速降至 25 km/h 以下时。
- 当本车辆车速在 30-70 km/h 范围内，而且在车辆左侧和右侧相邻车道内后方区域没有检测到车辆时。

⚠ 警告

- 此功能在控制期间被解除时，根据行驶条件，可能控制车辆至车道中央，或者停止转向辅助控制。驾驶车辆时，驾驶员应始终仔细观察路况和行驶条件。
- 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，驾驶员应始终仔细观察路况和行驶条件。

高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能设置



车辆电源在ON位置时，在信息娱乐系统中选择或取消选择“设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 驾驶便利 > 高速公路驾驶辅助 (HDA)”项，可以设置启用或停用此功能。

- 如果选择“高速公路驾驶辅助”模式，会辅助驾驶员控制车辆保持设定的与前方车辆之间的车距和设定速度，并控制车辆保持在本车道中央行驶。
- 如果选择“变道辅助（高速公路）”模式，此功能可以辅助驾驶员安全变更车道。
- 如果选择“高速公路变道辅助”模式，能变更“高速公路变道辅助”模式设置。
- 如果此系统存在故障，就不能变更设置。我们建议您将此系统有关的检查、维修和更换工作交由现代汽车授权经销商进行。
- 当启动车辆时，此功能将保持最后设置的状态。

警告方式

您可为高速公路驾驶辅助(HDA)功能设置以下警告方式

- 警告音量
- 驾驶安全优先

详细信息请参考“驾驶员辅助系统设置”部分。

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

当高速公路驾驶辅助(HDA)功能或其相关部件出现故障时,就会在仪表盘上显示警告信息且仪表盘上的主警告灯(△)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。

详细信息请参考“驾驶员辅助系统警告灯和指示灯”部分。

检测传感器

高速公路驾驶辅助(HDA)功能使用下列传感器

- 前视摄像头
- 前雷达传感器
- 前侧面雷达传感器
- 后侧面雷达传感器

详细信息请参考“传感器信息”,“正面防撞辅助(FCA)”和“盲点防撞辅助(BCA)”部分。

警告

- 驾驶员必须始终担负正确操控车辆和安全驾驶的责任。
- 驾驶车辆时,应始终紧握方向盘。
- 高速公路驾驶辅助(HDA)功能仅为辅助驾驶员的驾驶辅助功能,而不是全自动驾驶功能。驾驶员必须始终注意观察路况,必要时采取适当的车辆操控措施安全驾驶。
- 驾驶员要始终担负注意观察前方路况,并避免违反交通规则的责任。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)功能可能无法对所有的交通状态进行响应。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,驾驶员必须熟悉此功能的限制条件。因功能限制,在某些条件下,可能检测不到存在与本车辆发生碰撞危险性的物体(如车辆、摩托车、自

行车、行人、不明物体或护栏、收费站等结构物)。

- 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、出入口等道路上行驶时。
 - 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)、车辆周围环境条件,高速公路驾驶辅助(HDA)功能可能意外启动或关闭。
- 当前视摄像头无法正确检测车道线,或者显示未握方向盘警告信息时,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)功能所发出的警报声。
- 车辆在弯道上行驶时,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。您的车辆可能会失去操控稳定性。
- 根据路况、手握方向盘的状态等,未握方向盘警告功能的警告信息会提早或延迟显示。驾驶车辆时,应始终紧握方向盘。
- 使用高速公路驾驶辅助(HDA)功能之前,为了确保行车安全,请仔细阅读使用说明书中的有关内容。
- 起动车辆时,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

当检测传感器无法感知周围环境时,高速公路驾驶辅助(HDA)功能可能无法正常运行。

在下列任何条件下,高速公路驾驶辅助(HDA)功能和高速公路变道功能不能正常运行: 驾驶车辆时,驾驶员应始终仔细观察路况和行驶条件。

- 如果车道跟随辅助 (LFA) 功能受限, 高速公路驾驶辅助 (HDA) 及其子功能也将同步受限。有关车道跟踪辅助 (LFA) 功能限制的详细信息, 请参考 “车道保持辅助 (LKA) 系统故障和功能限制” 部分。
- 如果智能巡航控制 (SCC) 功能受限, 高速公路驾驶辅助 (HDA) 及其子功能也将同步受限。详细信息请参考 “智能巡航控制 (SCC) 系统故障和功能限制” 部分。
- 关于前视摄像头、前雷达传感器、前侧面雷达及后侧面雷达传感器的具体使用限制, 请参考 “传感器功能限制”, “正面防撞辅助 (FCA) 功能限制” 和 “盲点防撞辅助 (BCA) 系统故障和功能限制” 部分。
- 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、语音识别等功能, 导致信息娱乐系统超载时。
- GPS 信号受阻时, 如在隧道内等。
- 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。
- 信息娱乐系统中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。
- 不能检测到白色单虚线车道线或道路边缘时。
- 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。
- 在车道变更方向存在可变车道时。
- 如果安装挂车、挂架等

后视监视器 (RVM)

如有配备

后视监视器(RVM)功能在车辆泊车或倒车过程中, 显示车辆后方区域的影像, 以辅助驾驶员安全驾车。

后视监视器 (RVM) 功能操作

启动 / 关闭后视监视器 (RVM) 功能



(1) 泊车 / 影像模式按钮

(2) 影像模式按钮

(3) 上一个按钮

(4) 信息娱乐系统显示屏按钮

将档位挂入 “R(倒车)” 档时, 后视监视器 (RVM) 功能启动并在显示屏上显示后视影像。

后视监视器(RVM)功能启动时, 触摸影像模式按钮以选择后视影像、后顶视影像或后广角影像。

在下列任何条件下, 后视监视器(RVM)功能关闭

- 将档位挂入“P(驻车)”档时。
- 当未选择保持后方影像显示功能且档位挂入“N(空档)”档或“D(前进)”档时。

保持后方影像显示功能

将档位从“R(倒车)”档挂入“N(空档)”档、“D(前进)”档时，就会在显示屏上保持后视影像显示以帮助安全泊车。

如果选择保持后方影像显示功能，后视监视器(RVM)显示屏将在以下情况下保持显示

- 档位从“R(倒车)”档挂入“N(空档)”档或“D(前进)”档。
- 档位从“D(前进)”档或者在“N(空档)”档，并且车速在 10 km/h 以上时，按下泊车 / 影像模式按钮。
- 档位从“P(驻车)”档，按下泊车 / 影像模式按钮时。

保持后方影像显示功能正在运行时，触摸影像模式按钮以选择后视影像、后顶视影像或后广角影像。

满足下列情况时，保持后方影像显示功能关闭

- 将档位挂入“P(驻车)”档时。
- 再次按下泊车 / 影像模式按钮时。
- 在后视影像菜单上选择前一页 (◀) 按钮。
- 按下信息娱乐系统任何按钮时。
- 车速为 10 km/h 以上时。

行驶时光视影像

满足下列情况时，行驶时光视影像功能启动

- 档位从“N(空档)”档时，或者档位从“D(前进)”档，并且车速在 10 km/h 以上时，按下泊车 / 影像模式按钮。

触摸影像模式按钮以选择后视影像或后广角影像。

满足下列条件时，行驶时光视影像关闭

- 将档位挂入“P(驻车)”档时。
- 按下泊车 / 影像模式按钮时。

- 在后视影像菜单上选择前一页 (◀) 按钮。
- 按下信息娱乐系统显示屏按钮

注意事项

- 档位从“R(倒车)”档时，不能关闭后视影像。
- 当后视影像功能启动时，会显示最后使用的影像模式。
- 在后视影像和后顶视影像模式上，会显示后泊车引导线。(当在信息娱乐系统设置菜单中选择设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 泊车安全 > 摄像头设置 > 显示内容 > 后视图泊车引导线项时)。
但是，在行驶时光视影像中不显示泊车引导线。
- 行驶时光视影像功能在启动状态时，即使车速降至 10 km/h 以下，此功能也不会关闭。
- 在行驶时光视影像功能启动状态下，后顶视影像功能无效。

后视监视器 (RVM) 功能设置

摄像头设置



要设置或变更后视镜(RVM)功能的显示内容设置，在后视监视器(RVM)功能运行期间，触摸显示屏上的设置(⚙️)图标键，或者车辆电源在ON位置时，在信息娱乐系统中选择设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 泊车安全 > 摄像头设置项，可以进行设置或变更设置。

显示内容

- 如果选择“**后视影像保持**”模式，将档位从“R(倒车)”档挂入“N(空档)”档或“D(前进)”档时，后视监视器(RVM)保持后视影像的显示。
- 如果选择“**后视图泊车引导线**”模式，就会在信息娱乐系统显示屏的后方影像区域显示配备泊车引导线的后视影像和配备泊车引导线的后顶视图。
 - 配备泊车引导线的后顶视图水平准线是基于空载状态设定的。它显示后备箱门打开距离和距车辆约 1.5 m 的距离。
 - 配备泊车引导线的后视影像水平准线是基于空载状态设定的。它显示距车辆约 0.5 m、1 m 和 2.3 m 的距离。

警告方式

您可为后视监视器(RVM)功能设置以下警告方式

- 泊车安全优先

详细信息请参考“驾驶员辅助系统设置”部分。

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)系统故障时，屏幕画面可能会显示绿色、蓝色或黑色。

后视监视器(RVM)系统不能正常运行时，或者屏幕闪屏或摄像头传输的图像显示异常时，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，在汽车排气的影响下，采集的图像可能会暂时变得模糊。
- 满足下列情况时，屏幕可能出现异常显示：
 - 打开后备箱门。

检测传感器

后视监视器(RVM)使用下列传感器

- 后视广角摄像头

详细信息请参考“传感器信息”部分。

摄像头清洁系统

当后雨刮器联动喷水器运行时，清洗液会喷射至后视广角摄像头镜头上。此功能可清除后视广角摄像头镜面上的异物、灰尘及其他污染物，以提供更清晰的摄像画面。

- 根据污染物类型和周围环境的不同，喷水器系统可能无法完全清除镜头上的所有污渍，且镜头表面可能残留水渍。
- 当清洗液用尽时，请及时补充。

警告

- 后视广角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，驾驶员必须通过内后视镜、外后视镜等直接观察车辆后方环境状态。
- 请始终保持摄像头镜头清洁。如果摄像头镜头被任何异物遮挡或覆盖，会严重影响摄像头的检测性能，这会导致后视监视器(RVM)功能不能正常运行。清洁时，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)的强洗剂。
- 在显示屏上显示的物体距离可能与实际距离不同。这是因为在后视监视器(RVM)上显示的影像是通过对后视广角摄像头捕捉的影像进行校准后显示所致。当车辆因装载重物而仰起时，后泊车引导线可能与实际距离有所差异。一定要直观观察车辆周围环境，以确保安全。
- 禁止在后备箱门打开状态下驾驶车辆。为了您的安全，请保持警惕并安全驾驶。

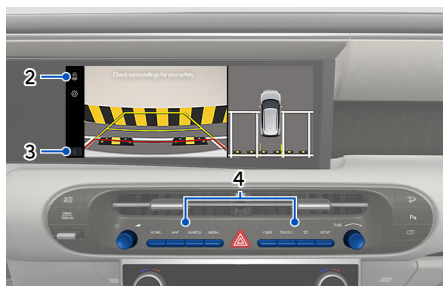
全景影像 (SVM)

如有配备

全景影像(SVM)功能利用广角摄像头捕捉车辆周围的影像，并在信息娱乐系统显示屏显示车辆周围的影像，以辅助驾驶员安全泊车或驾驶。

全景影像 (SVM) 功能操作

启动 / 关闭全景影像 (SVM) 功能



- (1) 泊车 / 影像模式按钮
- (2) 影像模式按钮
- (3) 上一个按钮
- (4) 信息娱乐系统显示屏按钮

满足下列情况时，全景影像(SVM)功能启动

- 前视影像：档位从 “R(倒车)” 档挂入 “N(空档)” 档或 “D(前进)” 档。
- 后视影像：档位挂入 “R(倒车)” 档。

- 档位从 “P(驻车)” 档、“N(空档)” 档时，或者档位从 “D(前进)” 档挂入 “P(驻车)” 档时，并且车速在 10km/h 以下时，按下泊车 / 影像模式按钮。
- 在选择 “全景影像自动启动” 模式下，前泊车距离警告 (PDW) 仍会向您发出警告

在下列任何条件下，全景影像(SVM)功能关闭

- 将档位从 “R(倒车)” 档、“N(空档)” 档或 “D(前进)” 档挂入 “P(驻车)” 档时。
- 档位从 “P(驻车)” 档、“N(空档)” 档或 “D(前进)” 档时
 - 车速升至 10 km/h 以上。
 - 按下泊车 / 影像模式按钮时。
 - 在全景影像菜单上选择前一页 (◀) 按钮。
 - 按下信息娱乐系统按钮

选择前视影像 / 后视影像

变换档位即可切换前视影像/后视影像

您可通过 “影像模式” 按钮手动选择显示画面。

- 当档位挂至 “R(倒车)” 档时，您可以选择后顶视图、后视影像、后侧视影像和后视广角影像。
- 将档位挂入 “P(驻车)” 档、“N(空档)” 档或 “D(前进)” 档时，您可以选择前 / 后顶视图、前 / 后视影像、前 / 后侧视影像或前 / 后视广角影像。

影像模式按钮 (前)



影像模式按钮 (后)



注意事项

- 当前视影像 / 后视影像功能启动时，会显示最后使用的影像模式。
- 档位 在 “R(倒车)” 档时，会显示后视影像。
- 档位 在 “R(倒车)” 档时，即使按下信息娱乐系统任何按钮，不能关闭后视影像。

行驶时全景影像 (SVM) 功能

档位 在 “N(空档)” 档或 “D(前进)” 档，车速在 10 km/h 以上时，按下泊车/影像模式按钮，全景影像(SVM)功能启动。

通过按动影像模式按钮，选择前/后视影像或前/后广角影像。

满足下列条件时，行驶时全景影像(SVM)功能关闭

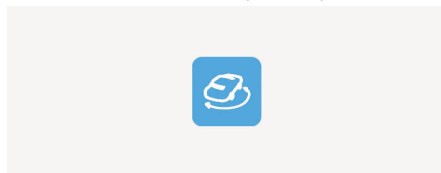
- 档位 在 “R(倒车)” 档时。
- 将档位挂入 “P(驻车)” 档时。
- 按下泊车 / 影像模式按钮时。
- 在全景影像菜单上选择前一页 (◀) 按钮。
- 按下信息娱乐系统按钮

注意事项

- 当行驶时全景影像 (SVM) 功能启动时，会显示最后使用的影像模式。
- 在行驶时后视影像上，不显示泊车引导线。
- 行驶时全景影像 (SVM) 功能在启动状态时，即使车速降至 10 km/h 以下，前或后视影像也不会关闭。
- 当行驶时全景影像 (SVM) 功能启动运行时，在全车速范围内停用前 / 后顶视图和前 / 后侧视影像模式。

3D 影像

影像模式按钮 (3D 影像)



当按下影像模式按钮选择3D影像时，档位 在 “R(倒车)” 档、“P(驻车)” 档、“N(空档)” 档或 “D(前进)” 档，并且车速在 10 km/h 以下。

注意事项

- 3D 影像不显示泊车引导线。
- 在显示屏上显示的前视 / 后视影像或 3D 影像的顶视图，将从 4 个广角摄像头输入的原始影像转换为车辆 360° 全景顶视图。
- 顶视图不显示前视 / 后视广角影像。
- 顶视图缩放设置可以缩小 / 放大调整顶视图区域。

全景影像 (SVM) 功能设置

摄像头设置



要设置或变更全景影像(SVM)功能的“显示内容”设置，在全景影像(SVM)功能运行期间，触摸显示屏上的设置(⚙️)图标键，或者车辆电源在ON位置时，在信息娱乐系统中选择“设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 泊车安全 > 摄像头设置”项，可以进行设置或变更设置。

显示内容

- 如果选择“泊车距离警告”模式，就会在全景影像(SVM)显示屏右侧的顶视图区域显示泊车距离警告(PDW)功能控制视图。
- 如果选择“顶视图泊车引导线”模式，当显示前顶视图和后顶视图时，就会在全景影像(SVM)显示屏的顶视图区域显示泊车引导线。
 - 配备泊车引导线的后顶视图水平准线是后顶视图打开距离和距车辆约2 m的距离。
- 如果选择“后视图泊车引导线”模式，就会在后视影像中显示泊车引导线。
 - 配备泊车引导线的后视影像水平准线是基于空载状态设定的。它显示距车辆约0.5 m、1 m和2.3 m的距离。

全景影像自动启动

车辆电源在ON位置时，在信息娱乐系统中选择或取消选择“设置 > 车辆 > 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此功能。

当选择“全景影像自动启动”模式时，如果前泊车距离警告/侧面泊车距离警告发出警报音，系统将自动启动全景影像(SVM)功能。但是，按下泊车/影像模式按钮或信息娱乐系统按钮关闭全景影像(SVM)功能时，此系统不启动。

警告方式

您可为全景影像(SVM)功能设置以下警告方式

- 泊车安全优先

详细信息请参考“驾驶员辅助系统设置”部分。

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)系统故障时，屏幕画面可能会显示绿色、蓝色或黑色。

全景影像(SVM)系统不能正常运行时，或者屏幕闪屏或摄像头传输的图像显示异常时，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。

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，在汽车排气的影响下，采集的图像可能会暂时变得模糊。
- 在下列任何条件下，在显示屏上显示的图像可能异常，而且在顶视图区域可能会出现一个图标：
 - 后备箱门在打开状态时。
 - 驾驶员或副驾驶车门在打开状态时。
 - 外后视镜在折叠状态时。

检测传感器

全景影像(SVM)功能使用下列传感器

- 前视广角摄像头
- 侧视广角摄像头
- 后视广角摄像头

详细信息请参考“传感器信息”部分。

有关后视广角摄像头清洁系统的说明，请参考“后视监视器(RVM)识别传感器”部分。

警告

- 在显示屏上显示的物体距离可能与实际距离不同。这是因为在全景影像(SVM)上显示的影像是通过对广角摄像头捕捉的影像进行校准后显示所致。当车辆因装载重物而仰起时，后泊车引导线可能与实际距离有所差异。一定要直观观察车辆周围环境，以确保安全。

- 全景影像 (SVM) 功能的设计适用于在平坦路面上的操作。因此，如果在有不同高度的路面上使用此功能时，如路肩、减速带等地方，显示屏上的图像可能看起来不太正确。
- 请始终保持摄像头镜头清洁。如果摄像头镜头被任何异物遮挡或覆盖，会严重影响摄像头的检测性能，这会导致后视监视器 (RVM) 功能不能正常运行。清洁时，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）的强洗涤剂。
- 禁止在后备箱门打开状态下驾驶车辆。为了您的安全，请保持警惕并安全驾驶。

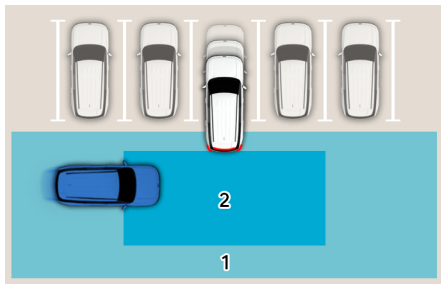
后方交叉防撞辅助 (RCCA)

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，必要时显示警告信息和发出警报声，向驾驶员发出碰撞危险预警。而且，后方交叉防撞辅助(RCCA)功能会主动采取紧急制动辅助控制，以辅助驾驶员防止发生碰撞。

⚠ 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。

后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能操作



(1) 后方交叉碰撞警告 (RCCW) 功能的操作范围

(2) 后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能的操作范围



检测到从左后侧面/右后侧面驶近的目标车辆时，外后视镜上的警告灯闪烁，并且在仪表盘上显示警告信息，警告驾驶员有车辆从左后侧面/右后侧面驶近。同时发出警报声。如果后视监视器(RVM)功能在启动状态，可能通过信息娱乐系统显示屏也会发出警报(如有配备)。

满足下列所有条件时，后方交叉防撞辅助(RCCA)功能启动控制

- 档位 在“R(倒车)”档，并且车速在 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 m 范围内。
- 从左后侧面 / 右后侧面驶近的目标车辆车速在 5 km/h 以上。

从左后侧面/右后侧面驶近的目标车辆距离本车辆约25 m范围内时，碰撞危险预警功能启动。

您车辆通过紧急制动控制而停车后，制动控制保持约2秒钟。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。

- 紧急制动期间，当驾驶员大力踩下制动踏板时，后方交叉防撞辅助(RCCA)功能将自动取消制动控制。
- 档位挂入“R(倒车)”档后，此功能针对左后侧面 / 右后侧面驶近目标车辆的紧急制动控制仅执行一次。

警告

- 在下列任何条件下，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。
 - 驾驶员强力踩下制动踏板时。
- 如果后方交叉防撞辅助(RCCA)功能启动，驾驶员强力踩下加速踏板时解除紧急制动控制。
- 后方交叉防撞辅助(RCCA)功能并不能对所有情况做出响应，更不可能对所有的碰撞危险情况做出全能回避控制。

- 根据路况和行驶条件，后方交叉防撞辅助(RCCA)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。
- 驾驶员应始终担负正确操控车辆和安全驾驶的责任。不要完全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。
- 严禁以人、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。
- 根据电子稳定控制(ESC)系统的运行状态，制动控制可能无法正常工作，只有在以下情况时才会发出警告：
 - 电子稳定控制(ESC)指示灯亮时。
 - 电子稳定控制(ESC)功能执行不同的功能时。
- 如果其它任何功能控制显示警告信息或发出警报声，后方交叉防撞辅助(RCCA)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，可能听不到后方交叉防撞辅助(RCCA)功能发出的警报声。
- 当后方交叉防撞辅助(RCCA)功能启动控制时，车辆可能紧急停车，这可能会导致车内乘员受到伤害或松散的物品移动。因此，所有乘员必须佩戴好安全带并确保装载的物品安全。
- 当驾驶员为了避免碰撞而踩下制动踏板时，后方交叉防撞辅助(RCCA)功能可能不会启动控制。
- 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会正常运行。

后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能设置

后方交叉交通安全



车辆电源在ON位置时，在信息娱乐系统设置菜单中选择或取消选择**设置 > 车辆 > 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

当起动车辆时，后方交叉防撞辅助(RCCA)功能始终进入激活状态。但是，如果在车辆起动后取消选择“**后方交叉交通安全**”模式，驾驶员应始终注意观察车辆周围环境和正确操控车辆。

警告方式

您可为后方交叉防撞辅助(RCCA)功能设置以下警告方式

- 警告音量
- 震动警告

详细信息请参考“驾驶员辅助系统设置”部分。

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

当后方交叉防撞辅助(RCCA)功能或其相关部件出现故障时，就会在仪表盘上显示警告信息且仪表盘上的主警告灯(△)亮。此外，如果外后视镜不能正常操作时，就会在仪表盘上显示警告信息且仪表盘上的主警告灯(△)亮。当检测传感器被遮挡时，系统功能可能暂时受限或停用。当清除异物时，此功能将恢复至正常运行。清除或拆除后，如果此系统仍然不能正常运行，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。

详细信息请参考“驾驶员辅助系统警告灯和指示灯”部分。

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。完成后后方交叉防撞辅助(RCCA)功能启用。

检测传感器

方交叉防撞辅助(RCCA)功能使用下列传感器

- 后侧面雷达传感器

详细信息请参考“传感器信息”和“盲点防撞辅助(BCA)系统故障和功能限制”部分。

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)功能不能正常运行或可能意外运行：

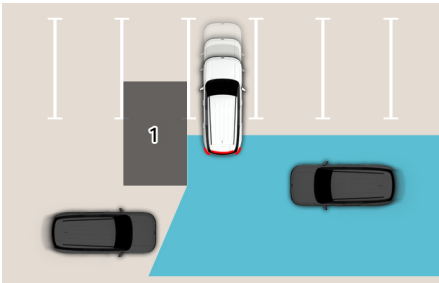
- 在树林或草地等地方倒车驾驶时。
- 在潮湿的道路上倒车驾驶时。
- 驶近的车辆速度过快或过慢时。

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、混凝土道路上行驶而振动过大时。
- 车辆在积雪、水坑、冰面等光滑路面上行驶时。
- 轮胎气压过低或轮胎损坏时。
- 重复操作制动踏板时。
- 遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能在控制状态时 (如有配备)。

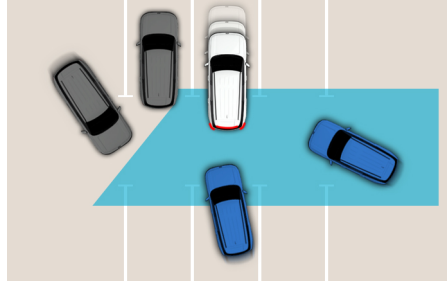
⚠ 警告

- 在下列任何条件下，系统可能无法检测到从后左或后右接近的车辆：后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能可能受限，此时系统或将无法提供警告及制动辅助。驾驶员应始终注意观察车辆周围环境并谨慎驾驶。
- 当您的车辆正在倒车且附近有行驶中的车辆或建筑物时，请特别注意周围环境，谨慎操作，确保安全。

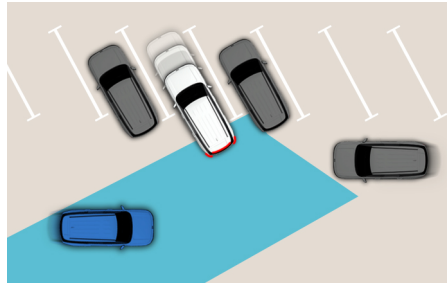


(1) 建筑物

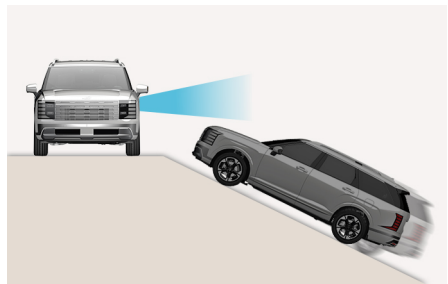
- 当车辆处于复杂泊车环境时 (如正在从旁边驶离的车辆、从后方驶出的车辆、停止的车辆、靠近本车辆转弯的车辆等)。



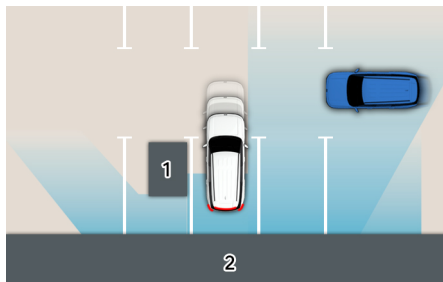
- 当您的车辆斜向倒车时



- 车辆在斜坡上或在斜坡附近倒车时

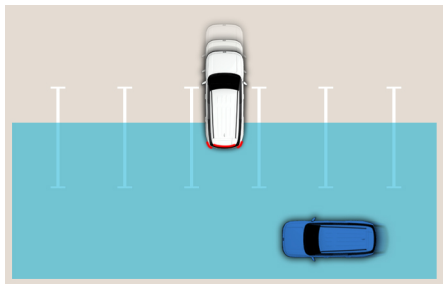


- 车辆进入结构物（电磁波反射）附近的停车位时



- (1) 建筑物
- (2) 墙壁

- 车辆倒车进入停车位时



- 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。
- 如果后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能受到强电磁波干扰，可能无法正常运行。
- 起动车辆或后侧面雷达传感器初始化后，在 3 秒钟内，后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能不会启动。
- 如果在雷达传感器被遮挡或存在故障期间关闭车辆并重新启动，因为此状态保持不变，因此，后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能不能正常运行。

泊车距离警告 (PDW)

泊车距离警告(PDW)功能设计的目的是，驾驶车辆泊车或低速前进或倒车时，利用前/侧面(如有配备)/后超声波传感器检测一定距离范围内的行人、动物或障碍物，并向驾驶员发出碰撞危险预警。

泊车距离警告 (PDW) 功能操作

启动 / 关闭泊车距离警告 (PDW) 功能



按下泊车安全(P_▲)按钮时，泊车距离警告 (PDW)功能就会启动。再次按下此按钮时，此功能关闭。

- 将档位挂入“R(倒车)”档时，泊车距离警告 (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(P_▲)按钮，泊车距离警告 (PDW) 功能也不会关闭。

泊车距离警告

与物体的距离	仪表盘警告灯			警报声
	前	侧面 (如有配备)	后	
60-120 cm				蜂鸣器间歇发出警报声 (未对车辆前方或侧方检测到的物体发出警报声)
30-60 cm				蜂鸣器频繁发出警报声 (未对车辆侧方检测到的物体发出警报声)
30 cm范围内				蜂鸣器持续发出警报声

- 当各超声波传感器在其检测范围内检测到行人或物体时，对应的警告灯亮，向驾驶员发出碰撞危险预警。同时发出警报声。
- 当在车辆驶出路径上检测到物体时，会发出警报声。
- 当车辆处于静止状态时，警报声可能会自动关闭。
- 同时检测到两个或以上的物体时，以最近的物体为对象向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 如果后视监视器 (RVM) 或全景监控影像 (SVM) 在启动状态 (泊车距离警告 (PDW) 在启动状态)，信息娱乐系统显示屏会显示泊车距离警告 (PDW)。
- 实际警告灯的形状可能与图示不同。

在下列条件下，前泊车距离警告 (PDW) 功能启动：

- 档位从 “R(倒车)” 档挂入 “D(前进)” 档时。
- 档位从 “D(前进)” 档，并且泊车安全 (P_{MA}) 按钮指示灯亮时。
- 在此功能关闭状态下，将档位挂入 “D(前进)” 档时（仅在信息娱乐系统设置菜单中选择 **车辆 > 驾驶员辅助 > 泊车安全 > 自动泊车距离警告** 项时）。
- 仅当车辆前行速度小于 10 km/h 时，前泊车距离警告 (PDW) 功能启动控制。
- 如果车速超过 30 km/h，如果未选择 “**自动泊车距离警告 (PDW)**” 功能，就会关闭前泊车距离警告 (PDW) 功能（泊车安全按钮指示灯也会熄灭）。此时，即使车速降至 10 km/h 以下，此功能也不会自动重新启动。
- 当档位处于 “R(倒车)” 档且转向时，如果检测到的障碍物位于车辆路径前外侧 30 cm 范围内，就会发出警报声。

在下列条件下，侧面泊车距离警告 (PDW) 功能启动：

 如有配备

- 仅当前泊车距离警告 (PDW) 功能或后泊车距离警告 (PDW) 功能在启动状态时，侧面泊车距离警告 (PDW) 功能启动控制。
- 仅当车辆前行速度小于 10 km/h 时，侧面泊车距离警告 (PDW) 功能启动控制。
- 如果检测到的障碍物位于车辆路径侧面 30 cm 范围内，就会发出碰撞危险预警。
- 如果检测到的障碍物位于车辆路径外，仅警告灯亮。
- 当档位从 “D(前进)” 档且仅检测到侧方 30 cm 范围外的物体时，仪表盘将不会显示警告信息。

在下列条件下，后泊车距离警告 (PDW) 功能启动：

- 档位从 “R(倒车)” 档。

泊车距离警告 (PDW) 功能设置

自动泊车距离警告 (PDW)

车辆低速行驶时，您可以将泊车距离警告 (PDW) 功能设置为自动启动。车辆电源在 ON 位置时，在信息娱乐系统中选择 **设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 泊车安全 > 自动泊车距离警告** 项。

- 当启用 “自动泊车距离警告” 功能时，泊车安全 (P_{MA}) 按钮指示灯保持亮。

警告方式

您可为泊车距离警告 (PDW) 功能设置以下警告方式

- 警告音量

详细信息请参考 “驾驶员辅助系统设置” 部分。

泊车距离警告 (PDW) 系统故障和功能限制

泊车距离警告 (PDW) 系统故障且传感器被遮挡

当泊车距离警告 (PDW) 功能或其相关部件出现故障时，就会在仪表盘上显示警告信息且仪表盘上的警告灯亮。当检测传感器被遮挡时，系统功能可能暂时受限或停用。当清除异物时，此功能将恢复至正常运行。清除或拆除后，如果此系统仍然不能正常运行，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。

详细信息请参考 “驾驶员辅助系统警告灯和指示灯” 部分。

检测传感器

泊车距离警告(PDW)功能使用下列传感器

- 前超声波传感器
- 前侧面超声波传感器 (如有配备)
- 后超声波传感器
- 后侧面超声波传感器 (如有配备)

详细信息请参考“传感器信息”部分。

泊车距离警告 (PDW) 功能限制

当检测传感器未检测到周围环境时，泊车距离警告(PDW)功能可能无法正常工作。

在下列任何条件下，泊车距离警告(PDW)功能暂停：

- 暴雨天气或大量喷水时。
- 在本车辆附近存在类似超声波传感器的频率干扰源时。
- 在崎岖不平的道路、碎石路面或丛林地区行驶时。
- 牌照板安装位置偏离原位置时。
- 安装非标准牌照时
- 保险杠高度改变，或者超声波传感器的安装状态改变时。
- 在超声波传感器周围安装有附加设备或装饰件时。
- 车辆后方安装挂车或挂架时。

传感器可能无法识别下列物体

- 锋利或细长物体，如绳子、链条或小杆等。
- 狭窄物体，如方柱的一角。
- 长度小于 100 cm、直径小于 14 cm 的物体。
- 容易吸收超声波的物体，如衣服、海绵、积雪等。
- 行人、动物或物体离超声波传感器过近。
- 前侧面超声波传感器与后侧面超声波传感器之间的侧面区域物体，或者接近侧面区域的物体 (如有配备)。

警告

- 泊车距离警告 (PDW) 功能仅为驾驶辅助功能。泊车距离警告 (PDW) 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，应始终注意观察车辆前 / 后的环境条件。
- 新车保修不包括由泊车距离警告 (PDW) 系统故障而导致的事故及车辆损坏事件。
- 车辆驶近物体时要更加留意，特别是行人，尤其是儿童。超声波传感器可能无法检测到某些物体，因为物体之间的距离、物体大小或材料等因素会限制传感器的检测有效性。
- 泊车距离警告 (PDW) 功能可能不会按照检测顺序向您发出碰撞危险预警。根据车速或行人、动物或物体形状的不同而会有所差异。
- 如果泊车距离警告 (PDW) 系统不能正常运行，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。
- 禁止在后备箱门打开状态下驾驶车辆。为了您的安全，请保持警惕并安全驾驶。

泊车防撞辅助 (PCA)

如有配备

泊车防撞辅助(PCA)功能设计的目的是, 驾驶车辆低速倒车时, 检测行人或物体等, 必要时向驾驶员发出碰撞危险预警, 并主动采取紧急制动辅助控制措施。

在下列任何条件下, 泊车防撞辅助(PCA)功能可以检测行人或物体

- 行人站在车辆后方时。
- 车辆等较大物体停在车辆后方中部时。

泊车防撞辅助 (PCA) 功能操作

启动 / 关闭泊车防撞辅助 (PCA) 功能



按住泊车安全(P)按钮, 可以启动或关闭后泊车防撞辅助(PCA)功能。

当泊车防撞辅助(PCA)功能检测到与车辆周围的行人或物体发生碰撞的危险性时, 如果碰撞即将发生, 此功能会辅助驾驶员进行制动操作, 并通过发出警报声、在仪表盘上显示警告信息以及方向盘振动(如有配备)的方式, 向驾驶员发出碰撞危险预警。

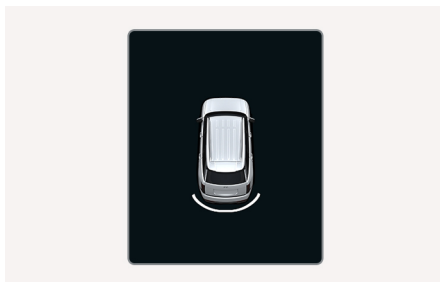
- 泊车防撞辅助 (PCA) 功能在将档位挂入 “R(倒车)” 档后仅运行 1 次。如要重启泊车防撞辅助 (PCA) 功能, 将档位从其它档位挂入 “R(倒车)” 档。
- 在车辆倒车过程中, 当泊车防撞辅助 (PCA) 功能启动控制时, 会在约 5 分钟后解除制动控制, 并啮合电控驻车制动器 (EPB)。

- 当泊车防撞辅助 (PCA) 功能启动时, 就会在仪表盘上车辆图像的后方显示线条。
- 如果全景影像 (SVM) 功能在启动状态, 可能通过信息娱乐系统显示屏也会发出警报。

警告

如果泊车防撞辅助(PCA)功能处于关闭状态, 则无法启用后泊车防撞辅助功能。请始终谨慎驾驶。

警告示例



后方安全

满足下列所有条件时, 就能启动泊车防撞辅助(PCA)后方安全功能

- 后备箱门和所有车门在关闭状态。
- 解除电控驻车制动器 (EPB) 时。
- 档位在 “R(倒车)” 档。
- 本车辆车速为 10 km/h 以下 (行人检测)。
- 本车辆车速为 4 km/h 以下 (物体检测)。

档位在 “R(倒车)” 档时, 制动辅助功能将在5分钟后自动解除。因此, 驾驶员应立即踩下制动踏板, 并仔细观察车辆周围环境。在下列任何条件下, 解除制动控制

- 将档位挂入 “P(驻车)” 档或 “D(前进)” 档时。
- 用力踩下制动踏板时。

泊车防撞辅助 (PCA) 功能设置

泊车安全



车辆电源在ON位置时，在设置菜单中选择或取消选择**设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 泊车安全**项，可以设置启用或停用此功能。

- 如果选择“**后方安全**”模式，泊车防撞辅助 (PCA) 功能在检测到与车辆后方的行人、物体等发生碰撞的危险性时，向驾驶员发出碰撞危险预警，并主动采取紧急制动辅助控制。
- 重新启动车辆时，此功能默认启动“**后方安全**”功能，而“**后方安全**”功能保持最后设置的状态。

警告方式

您可为泊车防撞辅助(PCA)功能设置以下警告方式

- 警告音量
- 震动警告

详细信息请参考“驾驶员辅助系统设置”部分。

泊车防撞辅助 (PCA) 系统故障和功能限制

泊车防撞辅助 (PCA) 系统故障

当泊车防撞辅助(PCA)功能或其相关部件出现故障时，就会在仪表盘上显示警告信息。当泊车防撞辅助(PCA)功能启动时，如果系统检测到故障，会在仪表盘上显示相关警告信息，并指示故障的方向。当检测传感器被遮挡时，系统功能可能暂时受限或停用。当清除异物时，此功能将恢复至正常运行。清除或拆除后，如果此系统仍然不能正常运行，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。

详细信息请参考“驾驶员辅助系统警告灯和指示灯”部分。

检测传感器

泊车防撞辅助(PCA)功能使用下列传感器

- 后视广角摄像头
- 后超声波传感器

详细信息请参考“传感器信息”部分。

泊车防撞辅助 (PCA) 功能限制

当检测传感器无法感知周围环境时，泊车防撞辅助(PCA)功能可能无法正常运行。

在下列任何条件下，泊车防撞辅助(PCA)功能可能不采取紧急制动辅助控制或不向驾驶员发出碰撞危险预警：

- 车辆问题
 - 加装任何非授权设备或附件时。
 - 改装制动盘、制动钳等制动系统部件时。
 - 车轮定位不良，或者改装悬架部件时。
 - 在方向盘上附加任何附件或改装转向系统部件时。
 - 禁用后轮转向系统（如有配备）。

- 由于车辆事故等原因，车辆失去稳定性时。
- 因重载、轮胎气压不足等原因车辆高度变低或变高时。
- 安装了雪地防滑链、备胎或不同尺寸轮毂 & 轮胎总成时。
- 周围环境问题
 - 道路上出现特殊纹路时
 - 道路上有阴影或反射光时。
 - 车辆行驶路径周围有行人或物体。
 - 车辆向狭窄通道或停车位倒车时。
 - 车辆在没有铺砌路面、砾石路、颠簸路或陡坡上倒车时。
 - 车辆后方安装挂车或挂架时。
 - 广角摄像头被光源或大雨、大雾、大雪等恶劣天气被遮挡时。
 - 环境亮度过亮或过暗时。
 - 环境温度酷热或酷寒时。
 - 强风（超过 20 km/h），或者风向与后保险杠垂直时。
 - 车辆附近有车辆喇叭、大马力摩托车发动机或货车气压制动等产生超声波的物体时。
 - 在本车辆附近存在类似超声波传感器的频率干扰源时。
 - 路面易滑或倾斜时。
- 行人或物体问题
 - 行人很难被发现时。
 - 车辆与行人之间存在地面高度差时。
 - 前视摄像头捕获的行人图像与背景难以区分时。
 - 行人靠近车辆的后方边缘时。
 - 行人站立不直时。
 - 行人身高过矮或过高时。
 - 前方行人、骑行者的穿着与背景相似，难以检测到时。
 - 行人穿着的衣服不能很好地反射超声波时。
 - 物体的大小、厚度、高度或形状不能很好地反射超声波时（如，矮小物体、窄小物体、圆柱、小型立柱、方形立柱的角边、灌木、路缘、手推车、墙边缘等）。
 - 行人或物体移动速度很快时。
 - 行人或物体非常靠近车辆的后部时。
 - 在行人或物体的后方有墙壁等大型物体时。
 - 物体不在车辆的前方或后方的中部位置时。
 - 物体与后保险杠不平时。
- 行驶条件问题
 - 驾驶员将档位挂入“R(倒车)”档或“D(前进)”档后立即驾车起步时。
 - 驾驶员加速或绕车行驶时

警告

- 驾驶时始终保持高度谨慎。驾驶员必须始终担负正确操作制动和安全驾驶的责任。
- 向任何方向移动车辆之前，一定要注意观察车辆周围环境，确定没有任何行人或障碍物。
- 在某些条件下，泊车防撞辅助 (PCA) 功能的性能可能会有所不同。如果车速超过 4km/h，仅在检测到行人时，泊车防撞辅助 (PCA) 功能才会启动防撞辅助功能。驾驶车辆时，必须始终注意观察车辆周围环境和谨慎驾驶。
- 后超声波传感器可能无法检测到某些物体，因为物体之间的距离、物体大小或材料等因素会限制传感器的检测有效性。
- 根据路面条件和周围环境条件，泊车防撞辅助 (PCA) 功能可能不能正常启动控制，或者可能在不必要时启动控制。驾驶车辆时，必须始终注意观察车辆周围环境和谨慎驾驶。
- 禁止完全依赖泊车防撞辅助 (PCA) 功能。否则，会导致严重或致命人身伤害或财产损失。

- 始终保持后视广角摄像头和超声波传感器清洁。
- 为了避免碰撞而进行紧急制动时，可能会听到噪声。
- 如果安全带警告系统等其它功能发出警报声，泊车防撞辅助 (PCA) 功能可能不发出警报声。
- 保险杠损坏、更换或维修时，泊车防撞辅助 (PCA) 功能可能无法正常工作。
- 如果泊车防撞辅助 (PCA) 功能受到强电磁波干扰，可能无法正常运行。
- 车辆音响系统播放的过高音量，可能导致听不到泊车防撞辅助 (PCA) 功能发出的警报声。
- 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。
 - 电子稳定控制 (ESC) 指示灯亮时。
 - 电子稳定控制 (ESC) 功能执行不同的功能时。
- 定期检查制动油和制动块状态。根据行驶条件，制动系统性能可能会降低。

遥控智能泊车辅助 (RSPA)

 如有配备

遥控智能泊车辅助功能使用车辆传感器，通过控制方向盘、车速和变速杆，帮助驾驶员从车外远程控制车辆在停车位泊车或出车。

遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能可帮助驾驶员在车外远程控制车辆前进或倒车。

遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能操作

遥控智能泊车辅助 (RSPA) 按钮

泊车 / 影像模式按钮



按住泊车/影像模式按钮()启动遥控智能泊车辅助(RSPA)功能。同时，泊车距离警告(PDW)功能和全景影像(SVM)功能将自动启动。

此系统的运行状态可能因实际情况而异。详细信息请参考各系统说明。

前进 / 后退按钮 (智能钥匙)



在遥控泊车功能运行期间, 无论按下哪个方向按钮, 按住按钮(⬆️)或(⬆️)期间均支持泊车。在使用遥控挪车功能时, 车辆在按住按钮期间向(⬆️)或(⬆️)按钮的方向移动。

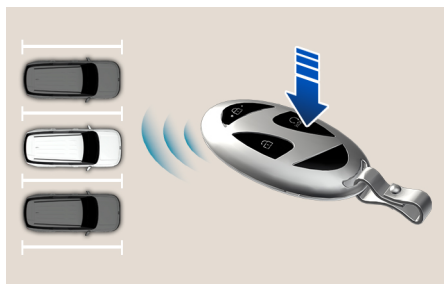
此系统的运行状态可能因实际情况而异。详细信息请参考各系统说明。

遥控挪车

使用智能钥匙可以在车外操控此功能。

以下是遥控挪车功能的使用示例

在车辆 OFF 状态, 使用此方式。



1. 在距离车辆一定范围内, 按下智能钥匙上的门锁闭锁 (🔒) 按钮, 闭锁所有车门。
2. 在 4 秒钟内, 按住遥控启动按钮 (🔑), 直至发动机启动。
3. 按住前进 (⬆️) 或倒车 (⬆️) 按钮, 直至车辆到达目标位置。
 - 在遥控倒车时, 先将方向盘调整至直前方向位置, 然后直线移动车辆。

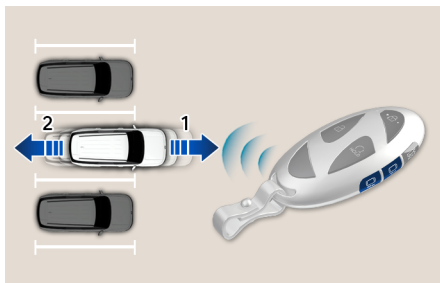
4. 当车辆到达目标位置且车门打开时, 系统将自动切换至 “P(驻车)” 档, 电控驻车制动器 (EPB) 启动, 但车辆电源保持 ON 状态。当携带智能钥匙进入车辆后, 即可正常驾驶。

- 当车辆到达目标位置且按下遥控启动 (🔑) 按钮时, 车辆将自动切换至 “P(驻车)” 档, 电控驻车制动器 (EPB) 启动, 并车辆电源转至 OFF 位置。

i 信息

发动机遥控启动有关的详细信息, 请参考 “发动机启动/停止按钮” 部分。

在车辆 ON 状态, 使用此方式。



1. 在您想遥控挪车的停车位前方停车, 并将档位挂入 “P(驻车)” 档。
2. 按住泊车 / 影像模式按钮 (📺) 启动遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能。在信息娱乐系统显示屏上会显示 “遥控泊车说明” 信息。
3. 携带好智能钥匙下车, 并关闭所有车门和后备箱门。
4. 按住智能钥匙上的前进 (⬆️) 或倒车 (⬆️) 按钮, 直至车辆到达目标位置。
 - 根据车辆周围的行人、动物和物体或其它因素, 此功能运行性能可能会降低。
 - 在信息娱乐系统引导您完成遥控挪车时, 按下泊车 / 影像模式 (📺) 按钮, 将档位从 “P(驻车)” 档换至其他档位, 按下泊车安全按钮 (PVA), 或者在信息娱乐系统上选择 “取消” 键关闭遥控挪车功能。

5. 当车辆到达目标位置且车门打开时，系统将自动切换至“P(驻车)档”，电控驻车制动器 (EPB) 启动，但车辆电源保持 ON 状态。当携带智能钥匙进入车辆后，即可正常驾驶。

- 当车辆到达目标位置且按下遥控启动 (HOLD) 按钮时，车辆将自动切换至“P(驻车)档”、电控驻车制动器 (EPB) 启动，并车辆电源转至 OFF 位置。

警告

- 在从车辆外部开始移动配备遥控挪车功能的车辆前，请确定所有乘员均下车。
- 如果在狭窄的停车位内泊车，一旦蓄电池过度放电或遥控智能泊车辅助 (RSPA) 系统存在故障，遥控挪车功能不能正常运行。因此，一定要在空间足够您上下车的停车位上驻车。
- 停车后，由于周围车辆的移动等原因，环境因素可能会发生改变。在此状态下，遥控挪车功能可能不能正常运行。如果需要改变车辆在停车位中的位置，请驾驶员自行调位。
- 离开车辆前，关闭门窗和天窗，并确定车辆在熄火状态，然后闭锁所有车门。

遥控挪车注意事项

- 如果车辆电源在 ON 位置，您要使用遥控挪车功能，必须在信息娱乐系统显示屏上选择“同意”，而且信息娱乐系统必须正常运行。
- 使用遥控挪车功能时，检查并确定所有智能钥匙均在车外。
- 遥控挪车功能仅在智能钥匙距离车辆 4 m 以内时有效。在按住智能钥匙上的前进或倒车按钮时，如果车辆不移动，请检查与车辆之间的距离，然后重新按下按钮。
- 根据车辆周围的行人、动物和物体或其它因素，此功能运行性能可能会降低。

功能操作状态

- 遥控挪车功能通过智能钥匙 LED 指示灯和危险警告灯显示运行状态。
- 遥控泊车功能通过智能钥匙 LED 指示灯与危险警告灯显示运行状态。首次倒车期间，泊车方向的转向信号灯闪烁。

注意事项

- 根据当地的相关规定，紧急警告灯状态指示功能可能并不适用。
- 如果智能钥匙不在操作范围 (距离车辆约 4 m) 内，智能钥匙 LED 灯不亮。请在操作范围内使用。

运行状态	智能钥匙 LED 灯
控制时	绿色LED灯持续闪烁
暂停	红色LED灯持续闪烁
关闭	红色LED灯亮约4秒钟后熄灭
完成	绿色LED灯亮约4秒钟后熄灭

要暂停遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能

在下列任何条件下，遥控智能泊车辅助 (RSPA) 暂停：

- 在车辆移动方向上检测到行人、动物或物体时。
- 打开车门或后备箱门时。
- 释放前进 (D) 按钮或倒车 (R) 按钮时。
- 同时按下智能钥匙上的多个按钮时。
- 操作智能钥匙时，智能钥匙超出距离车辆 4 m 的范围时。
- 在操作本车辆智能钥匙时，同时另外的智能钥匙也进行操作时 (除遥控启动按钮外)。
- 盲点防撞辅助 (BCA) 功能、泊车防撞辅助 (PCA) 功能或后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能运行

后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能取消

在下列任何条件下, 后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能取消

- 转动方向盘时。
- 换挡时。
- 车辆移动期间电控驻车制动器 (EPB) 运行时。
- 打开机舱盖时。
- 车辆加速度增大时。
- 车辆侧滑时。
- 车轮被障碍物挡住而车辆不能移动时。
- 道路坡度超过此功能控制范围时。
- 智能泊车功能启动控制开始, 时间超过约 3 分 50 秒钟时。
- 转向系统、换挡系统、制动系统和驾驶控制系统不能正常运行时。
- 在湿滑路况等条件, 防抱死制动系统 (ABS)、牵引力控制系统 (TCS) 或电子稳定控制 (ESC) 功能启动控制时。
- 充电口门在打开状态时。
- 踩下制动踏板或加速踏板。
- 在驾驶位车门打开和踩下制动踏板的状态, 检测到智能钥匙在车外时。
- 遥控挪车功能启动控制后, 车辆总移动距离超过 20 m 时。
- 智能钥匙存在故障或智能钥匙电池电量不足时。
- 防盗警报系统发出警报时。
- 在车辆前 / 后同时检测到行人、动物或物体时。

遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能设置

警告方式

您可为遥控智能泊车辅助(RSPA)设置以下警告方式

即使将警告音量调至关闭状态, 警报声仍然会以较低的声音响起。

• 警告音量

详细信息请参考“驾驶员辅助系统设置”部分。

注意事项

- 如果变更此功能的警告方式设置, 可能其它驾驶员辅助系统的警告方式也会改变。变更设置时, 请务必注意此项。
- 警告方式设置变更后, 即使车辆电源重启仍会保持生效。
- 根据车辆规格和功能配置的不同, 可能没有配置某些功能的设置菜单。

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

遥控智能泊车辅助 (RSPA) 检查



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**”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。

遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能解除



在遥控泊车辅助(RSPA)功能运行期间,与操作顺序无关,均能关闭此功能,并显示“泊车辅助已取消”的警告信息。根据车辆运行条件,可能会显示其它警告信息。使用遥控智能泊车辅助(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。在使用遥控智能泊车辅助(RSPA)功能期间,必须始终注意观察车辆周围环境。

不满足遥控智能泊车辅助 (RSPA) 条件



在下列情况下,会显示“未满足泊车辅助条件”的警告信息:

- 在遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能待机状态,按住泊车 / 影像模式 (ⓁⓅ) 按钮时。稍后,再次按住泊车 / 影像模式按钮 (ⓁⓅ), 检查遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能是否正常启动。
- 当智能钥匙电池的电量不足时。请检查电池,必要时更换新品。
- 当四轮驱动 (4WD) 模式启用时。请切换至其他驾驶模式以启用遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能。

检测传感器

遥控智能泊车辅助(RSPA)功能使用下列传感器。

- 前超声波传感器
- 前侧面超声波传感器
- 后超声波传感器
- 后侧面超声波传感器

详细信息请参考“传感器信息”部分。

遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能限制

当检测传感器无法感知周围环境时,遥控智能泊车辅助(RSPA)功能可能无法正常运行。

在下列任何条件下,因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。必要时,请驾驶员手动操作泊车或出车。

- 在混合动力模式下,保持功能自动启用。
- 在方向盘上附加任何附件时。
- 改装制动盘、制动钳等任意制动系统部件时。
- 改装任意动力系部件(如发动机/电动机或变速器)时。
- 安装了雪地防滑链、备胎或不同尺寸轮毂 & 轮胎总成时。
- 轮胎气压与标准气压相比过低或过高时。
- 在车辆上装载的货物伸出车辆外时,或者连接挂车时。
- 车轮定位存在故障时。
- 车辆严重向一侧倾斜时。
- 车辆上安装有挂车挂接器时。
- 牌照安装位置偏离原位置时。
- 您的车辆已超载或货物偏向一侧装载时。
- 当车辆处于 SNOW 模式(地形模式)时,遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能启动时
- 当遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能启动时,在超声波传感器上方或下方有人、动物或物体时。
- 停车位过窄、弯曲或斜向时。

- 停车位附近有人、动物或物体（垃圾桶、自行车、动力两轮车、购物车、窄柱等）时。
- 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时。
- 路面颠簸不平（路边石、减速带等）时。
- 路面光滑时。
- 停车位临近卡车等离地间隙较高或大型的车辆时。
- 停车位地面倾斜时。
- 有标线的停车位路面因积雪、积水而潮湿，或车位内设有道路标识。
- 有标线的停车位路面道路裂缝裂缝而变得崎岖不平。
- 停车标线太细或太粗。
- 停车标线不完整或模糊。
- 停车标线被人、动物或雪、箱子等物体遮挡。
- 刮大风时。
- 在不平路面、碎石路、灌木丛等处操作遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能时。
- 超声波传感器的性能因极端寒冷或高温而下降。
- 当超声波传感器表面附着积雪、水滴或其他异物时
- 附近存在正在产生超声波的物体时。
- 能够传输信号的无线电设备在超声波传感器附近运行时。

在下列任何条件下，基于遥控智能泊车辅助(RSPA)功能不能正常运行：

- 在斜坡上泊车时



在斜坡上，建议驾驶员手动操作泊车或出车时。

- 在湿滑或不平坦地面泊车时。



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。

- 在卡车附近泊车时



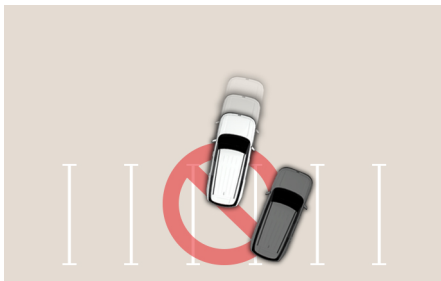
在公共汽车、卡车等离地间隙较高的车辆周围泊车时，禁止使用遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能。否则，可能会引发意外事故。必要时，请驾驶员手动操作泊车或出车。

- 在圆形、方形或细柱体附近停车



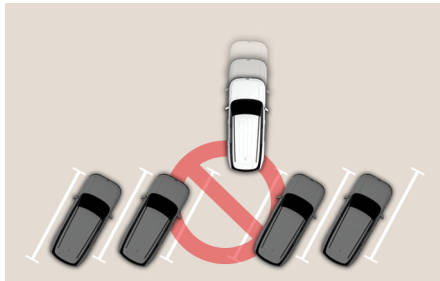
当停车位附近有狭窄的物体、圆形立柱、方形立柱或被灭火器等物体包围的立柱时，遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能的性能可能会降低，或者与障碍物发生碰撞。必要时，请驾驶员手动操作泊车或出车。

- 在斜向驻车的车辆旁泊车时



如果使用遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能，在斜向驻车的车辆旁停车位上泊车，您的车辆可能无法并排停放。但是，如果有停车位，并且被正确检测到，您的车辆将与停车位并排停放。

- 在斜向停车位上泊车时



遥控挪车功能在斜向停车位上可能不能正常运行。

- 在雪地上泊车时



积雪可能会干扰超声波传感器的运行，或者如果泊车期间路面湿滑，遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能可能会被取消。

警告

- 使用遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能时，驾驶员应担负安全泊车和出车的责任。使用遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能时，应仔细观察车辆周围环境。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。
- 使用遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能时，请远离车辆移动路径。
- 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、动物或物体突然进入至车辆移动路径上, 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, 遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能不能正常运行。我们建议您将此系统有关的检查、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) 功能进行制动控制, 或者驾驶员踩下制动踏板制动时, 可能会听到制动噪声。
- 遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能可能会采取紧急制动控制, 以免与行人、动物或物体发生碰撞。
- 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。
- 如果遥控智能泊车辅助 (RSPA) 系统不能正常运行, 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。

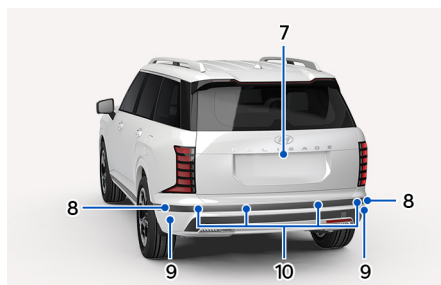
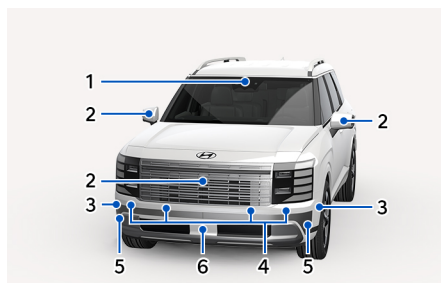
⚠ 注意

- 在遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能控制期间, 如果泊车距离警告 (PDW) 功能持续发出蜂鸣声, 表示检测到有物体接近本车辆。此时, 遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能会暂停运行。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。
- 如果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, 遥控泊车功能可能延迟启动或不会启动。

传感器信息

驾驶员辅助系统传感器

您车辆配备的驾驶员辅助系统使用摄像头和传感器检测接近您车辆的潜在的危险性。



- (1) 前视摄像头
- (2) 前视 / 侧视广角摄像头
- (3) 前侧面超声波传感器
- (4) 前超声波传感器
- (5) 前侧面雷达传感器
- (6) 前雷达传感器
- (7) 后视广角摄像头
- (8) 后侧面超声波传感器
- (9) 后侧面雷达传感器
- (10) 后超声波传感器

⚠ 注意

- 禁止拆装或分解 / 组装传感器或传感器总成, 也不要冲撞传感器。
- 如果需要更换或维修传感器, 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。

- 如果传感器或其装配位置的周围受到冲击，这会造成即使在仪表盘上没有显示警告信息，驾驶员辅助系统也可能无法正常运行。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。
- 如果传感器损坏或其周围受到污染，驾驶员辅助系统可能无法正常运行。
- 始终保持传感器处于良好状态，以保持驾驶员辅助系统的最佳性能。

传感器功能限制

前视摄像头

前视摄像头通过图像识别检测前方目标物体。请按照以下方式正确维护前视摄像头

- 禁止在前挡风玻璃上附加任何配饰或粘贴任何贴纸，也不要给前挡风玻璃着色。
- 请始终保持摄像头镜头干燥状态。
- 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）。
- 切勿在车辆前挡风玻璃附近放置物品或安装任何配件。暖风 & 空调控制系统的挡风玻璃除霜和除雾性能可能下降，这可能会导致驾驶员辅助系统无法正常运行。

当出现下列情况时，当前视摄像头检测性能下降或驾驶员辅助系统可能无法正常工作

- 周围环境导致前视摄像头周围温度过高或过低时。
- 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，影响前视摄像头的视野时。
- 在挡风玻璃上有湿气或结霜时。
- 持续喷射挡风玻璃清洗液或雨刮器运转时。
- 在大雨、大雪或浓雾天气下行驶时。
- 因阳光过强，影响前视摄像头的视野时。
- 阳光、路灯或接近的车辆灯光等被潮湿的路面反射时，如道路上的水坑等。

- 在仪表板上放置有物品时。
- 车辆被拖时。
- 环境亮度过亮或过暗（夜间、隧道内等）时。
- 环境亮度突然发生变化时（如进 / 出隧道等）。
- 环境亮度非常暗，且没有打开大灯或大灯亮度不足时。
- 仅检测到前方车辆、摩托车、行人或骑行者等的某一部分时。
- 前方车辆、动力两轮车没有尾灯或尾灯位置异常时。
- 低光线条件下，前方车辆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。
- 车辆、摩托车、行人或骑行者突然插入到前方时。

雷达传感器

此雷达传感器通过发射电波检测周围环境。请按照以下方式正确维护雷达传感器

- 禁止在雷达传感器附近附加牌照框、保险杠贴纸、贴膜或保险杠防撞装置等。
- 请始终保持雷达传感器及防护罩清洁。禁止使用高压喷水枪直接朝雷达传感器或其周围区域喷水。
- 配备雷达传感器的纯正后保险杠已通过性能验证其性能符合标准。更换或喷漆后保险杠可能会影响驾驶员辅助系统 (BCA) 功能的性能。当需要更换或修改部件时，确保使用合格产品。
- 请勿在传感器及周边区域加装附件、装饰条、贴纸、薄膜或车衣等，亦不得喷涂保险杠。
- 如果更换了保险杠，或者雷达传感器的周边破损或喷漆，驾驶员辅助系统可能无法正常运行。
- 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性能或驾驶员辅助系统不能正常运行。

- 如果雷达传感器或其装配位置的周围受到冲击，可能会导致雷达传感器损坏，或者雷达传感器装配角度或位置改变，这会造成即使在仪表盘上没有显示警告信息，驾驶员辅助系统也可能无法正常运行。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。
- 如果需要更换或维修雷达传感器，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。

当出现下列情况时，雷达传感器检测性能下降或驾驶员辅助系统可能无法正常工作

- 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。
- 雷达传感器周围温度过高或过低时。
- 驾驶车辆穿过隧道或铁桥等时。
- 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。
- 行驶在建筑区、铁路等含有金属物质的地方时。
- 雷达传感器上被雪、雨、灰尘等覆盖。
- 雷达传感器周围被保险杠贴纸、保险杠防撞装置、自行车挂架等覆盖时。
- 雷达传感器被其它车辆、墙壁或柱子等遮挡时。
- 在雷达传感器附近安装挂车或挂架时。
- 附近有能反射雷达传感器电磁波的物体时，如护栏、车辆等。
- 前方车辆材质不能反射前雷达传感器电磁波时。
- 在高速公路（或快速公路）的坡道、交汇处行驶，或者通过收费站时。

超声波传感器

此超声波传感器通过超声波检测周围环境。请按照以下方式正确维护超声波传感器

- 禁止拆装或分解 / 组装或撞击超声波传感器部件。
- 超声波传感器故障可能由传感器表面附着异物（如积雪或雨水）导致。请始终确保传感器清洁，如果受污染请使用软布擦拭。
- 请勿用力按压超声波传感器表面，禁止使用硬物敲击或尖锐物体刮擦。否则，会导致传感器损坏。
- 禁止使用高压喷水枪直接朝前雷达传感器或其周围区域喷水。
- 如果保险杠高度或超声波传感器安装状态改变，或在传感器检测区域内加装物体，泊车安全功能可能出现运行异常。
- 禁止在超声波传感器周围附加保险杠贴纸或保险杠防撞块装置等，或在保险杠上涂抹油漆。

当出现下列情况下，超声波传感器检测性能下降或驾驶员辅助系统可能无法正常工作

- 超声波传感器被积雪、雨水等异物遮挡时（清除积雪、雨水等异物后，此功能会恢复至正常运行）。
- 环境酷热或酷寒时。
- 拆卸超声波传感器或其组件时。
- 超声波传感器表面受力过大或被硬物撞击时。
- 超声波传感器表面被尖锐物体划伤时。
- 超声波传感器或其周围直接被高压喷水时。
- 车辆附近有车辆喇叭、大马力摩托车发动机或货车气压制动等产生超声波的物体时。
- 在超声波传感器附近有配备无线传输功能的无线电设备时。

广角摄像头

广角摄像头通过图像采集检测或显示周围环境。请按照以下方式正确维护广角摄像头:

- 请始终保持摄像头镜头清洁。如果摄像头镜头被任何异物遮挡,会严重影响摄像头的检测性能,这会导致后视监视器(RVM)或全景影像(SVM)功能不能正常运行。
- 清洁广角摄像头时,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)的强洗涤剂。否则,会导致摄像头镜头损坏。
- 禁止使用高压喷水枪直接朝广角摄像头或其周围区域喷水。
- 禁止在广角摄像头周围附加保险杠贴纸或保险杠防撞块装置等,或在保险杠上涂抹油漆。
- 禁止分解广角摄像头或传感器总成。
- 禁止撞击广角摄像头。如果摄像头因受冲击导致位置偏移,其功能可能出现异常。如果广角摄像头受到损坏,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。

符合标准声明

前侧面雷达传感器 / 后侧面雷达传感器

无线电频率发射设备(前侧面雷达/后侧面雷达传感器)符合标准

- 中华人民共和国

车辆驾驶辅助雷达系统型号: 2H5TR
执行标准: 汽车雷达无线电管理暂行规定 2021 1
81号文
频率范围: 76~77 GHz
发射功率: 等效全向辐射功率(EIRP) 30dBm
天线类型: 印刷阵列天线
用户控制: 不可
使用温度: -40°C ~ +85°C
电压: DC 12.0V
CMIIT ID: 2022LJ18795

不得擅自更改发射频率、加发射功率(包括额外加装射频功率放大器),不得擅自外接天线或改用其它发射天线

使用时不得对各种合法的无线电通信业务产生有害干扰;一旦发现有害干扰现象时,应立即停止使用,并采取有效措施消除干扰后方可继续使用

使用微功率无线电设备,必须耐受各种无线电业务的干扰或工业、科学及医疗应用设备的辐射干扰

机场等的电磁环境保护区域内使用微功率设备,应当遵守电磁环境保护及相关行业主管部门的规定