

7. 驾驶员辅助系统

驾驶员辅助系统参考	7-4
正面防撞辅助 (FCA)	7-4
正面防撞辅助 (FCA) 功能设置	7-8
正面防撞辅助 (FCA) 功能操作	7-10
正面防撞辅助 (FCA) 系统故障和功能限制	7-19
车道保持辅助 (LKA)	7-26
车道保持辅助 (LKA) 功能设置	7-27
车道保持辅助 (LKA) 功能操作	7-28
车道保持辅助 (LKA) 系统故障和功能限制	7-30
盲点防撞辅助 (BCA)	7-32
盲点防撞辅助 (BCA) 功能设置	7-33
盲点防撞辅助 (BCA) 功能操作	7-34
盲点防撞辅助 (BCA) 系统故障和功能限制	7-36
安全下车警告 (SEW)	7-40
安全下车警告 (SEW) 功能设置	7-40
安全下车警告 (SEW) 功能操作	7-41
安全下车警告 (SEW) 系统故障和功能限制	7-42
安全下车辅助 (SEA)	7-44
安全下车辅助 (SEA) 功能设置	7-44
安全下车辅助 (SEA) 功能操作	7-45
安全下车辅助 (SEA) 系统故障和功能限制	7-47
手动限速辅助 (MSLA)	7-48
手动限速辅助 (MSLA) 功能操作	7-48
智能限速辅助 (ISLA)	7-50
智能限速辅助 (ISLA) 功能设置	7-51
智能限速辅助 (ISLA) 功能操作	7-52
智能限速辅助 (ISLA) 系统故障和功能限制	7-53
驾驶员注意力警告 (DAW)	7-55
驾驶员注意力警告 (DAW) 功能设置	7-56
驾驶员注意力警告 (DAW) 功能操作	7-56
驾驶员注意力警告 (DAW) 系统故障和功能限制	7-57
盲点影像 (BVM)	7-60
盲点影像 (BVM) 功能设置	7-61
盲点影像 (BVM) 功能操作	7-61
盲点影像 (BVM) 系统故障	7-61

智能巡航控制 (SCC).....	7-62
智能巡航控制 (SCC) 功能设置.....	7-62
智能巡航控制 (SCC) 功能操作.....	7-63
智能巡航控制 (SCC) 系统故障和功能限制.....	7-71
基于导航智能巡航控制 (NSCC).....	7-76
基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能设置.....	7-77
基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能操作.....	7-77
基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能限制.....	7-79
车道跟踪辅助 (LFA).....	7-81
车道跟踪辅助 (LFA) 功能设置.....	7-82
车道跟踪辅助 (LFA) 功能操作.....	7-82
车道跟踪辅助 (LFA) 系统故障和功能限制.....	7-84
高速公路驾驶辅助 (HDA).....	7-85
高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能设置.....	7-86
高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能操作.....	7-86
高速公路驾驶辅助 (HDA) 系统故障和功能限制.....	7-92
后视监视器 (RVM).....	7-94
后视监视器 (RVM) 功能设置.....	7-94
后视监视器 (RVM) 功能操作.....	7-95
后视监视器 (RVM) 系统故障和功能限制.....	7-97
全景影像 (SVM).....	7-98
全景影像 (SVM) 功能设置.....	7-98
全景影像 (SVM) 功能操作.....	7-99
全景影像 (SVM) 系统故障和功能限制.....	7-102
后方交叉防撞辅助 (RCCA).....	7-103
后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能设置.....	7-104
后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能的操作.....	7-105
后方交叉防撞辅助 (RCCA) 系统故障和功能限制.....	7-107
泊车距离警告 (PDW).....	7-110
泊车距离警告 (PDW) 功能设置.....	7-111
泊车距离警告 (PDW) 功能操作.....	7-111
泊车距离警告 (PDW) 系统故障和功能限制.....	7-113
泊车防撞辅助 (PCA).....	7-115
泊车防撞辅助 (PCA) 功能设置.....	7-116
泊车防撞辅助 (PCA) 功能操作.....	7-117

7. 驾驶员辅助系统

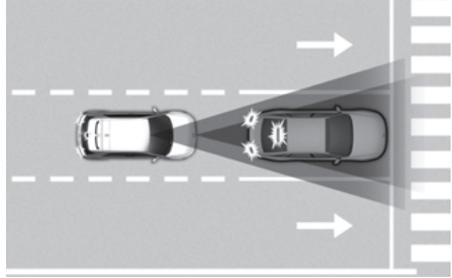
泊车防撞辅助 (PCA) 系统故障和功能限制.....	7-119
遥控智能泊车辅助 2(RSPA 2).....	7-122
遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能设置.....	7-123
遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能操作.....	7-124
遥控智能泊车辅助 (RSPA) 系统故障和功能限制.....	7-137
符合标准声明.....	7-142
前雷达传感器.....	7-142
前侧面雷达传感器 / 后侧面雷达传感器.....	7-142

驾驶员辅助系统参考

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。

正面防撞辅助 (FCA)

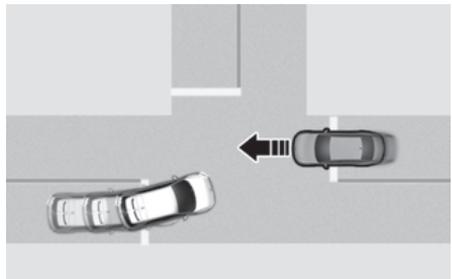
基本功能



正面防撞辅助(FCA)功能设计的目的是，检测前方的车辆、动力两轮车、行人或骑行者，并在仪表盘上显示警告信息，同时发出警报声，向驾驶员发出碰撞危险预警。此外，正面防撞辅助(FCA)功能会主动采取紧急制动辅助控制，以辅助驾驶员降低碰撞速度，或者避免碰撞的发生。

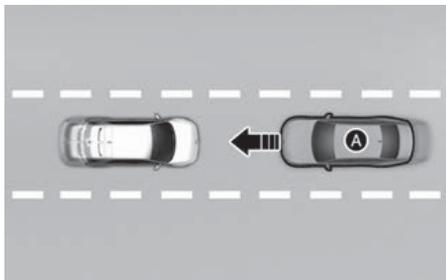
此外，如果配备了前侧面雷达传感器，高速行驶时，正面防撞辅助(FCA)功能帮助检测前方和相邻车道内的目标车辆。如果在车辆变道时检测到发生碰撞的危险性，正面防撞辅助(FCA)功能主动采取紧急制动辅助控制，辅助驾驶员避免与目标车辆发生碰撞。(如有配备)

路口转弯防撞辅助功能



在交叉路口，当打开左转向灯转弯时，如果存在与相邻车道内迎面驶来的车辆或动力两轮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，以辅助驾驶员避免发生碰撞。

直行迎面防撞辅助功能

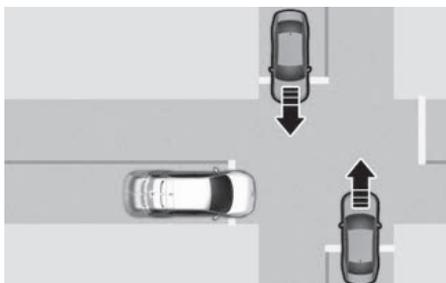


[A] 迎面驶来车辆

车辆直行时，如果检测到正对本车辆迎面驶来的车辆，直行迎面防撞辅助功能主动采取紧急制动辅助控制，以辅助驾驶员降低碰撞速度。

交叉路口防撞辅助功能

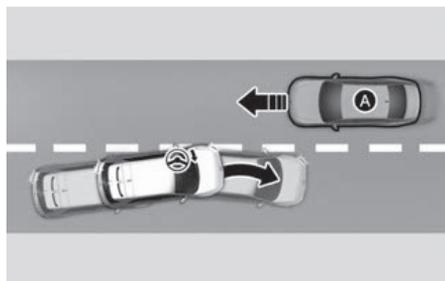
如有配备



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，以辅助驾驶员避免发生碰撞。

变道迎面防撞辅助功能

如有配备

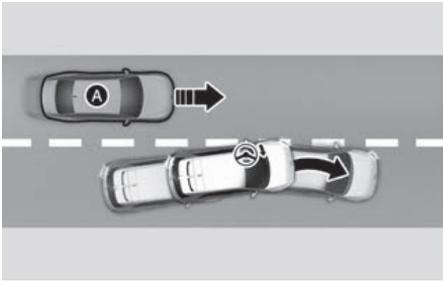
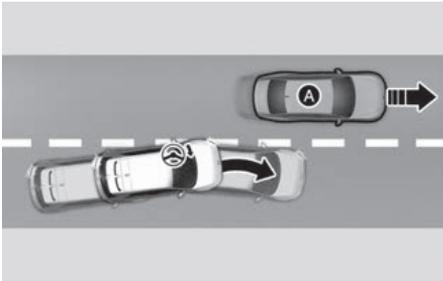


[A] 迎面驶来车辆

为了超车等，变更车道时，如果检测到与迎面驶来车辆或动力两轮车发生碰撞的危险性，变道迎面防撞辅助功能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。

变道侧面防撞辅助功能

如有配备

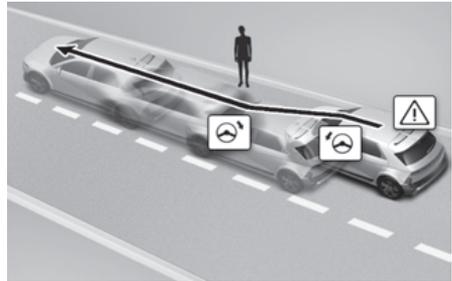


[A] 前侧面车辆

为了超车等，变更车道时，如果检测到与相邻车道内的前方车辆或动力两轮车发生碰撞的危险性，变道侧面防撞辅助功能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前方车辆、动力两轮车发生碰撞。

避撞转向辅助功能

如有配备



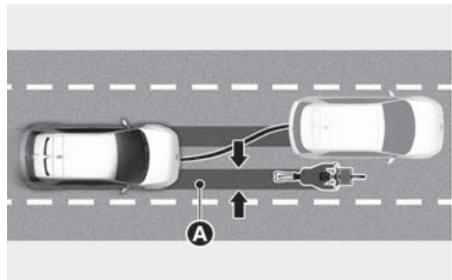
• 驾驶员转向辅助

避撞转向辅助功能辅助驾驶员避免与同一车道内前方的车辆、动力两轮车、行人、骑行者发生碰撞。当检测到发生碰撞的危险性时，避撞转向辅助功能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，以辅助驾驶员避免发生碰撞。

• 避撞转向辅助

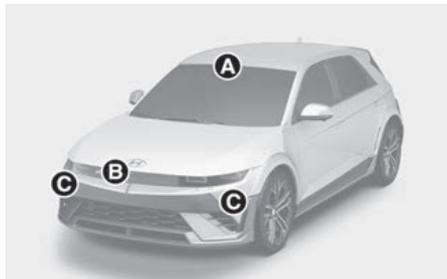
避撞转向辅助功能辅助驾驶员避免与同一车道内前方的动力两轮车、行人、骑行者发生碰撞。当检测到发生碰撞的危险性时，避撞转向辅助功能向驾驶员发出碰撞危险预警，并在车道内有避撞操作的空间时，辅助驾驶员进行转向控制，以辅助驾驶员避免发生碰撞。

当检测到本车辆与前方行人或骑行者之间发生碰撞的危险性，并且存在足够的避撞操作空间时，避撞转向辅助功能启动控制。



[A] 避撞转向辅助功能的操作空间

检测传感器



- [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。
- 如果需要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。
- 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。
- 要特别注意，请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安装任何配件。否则，会降低暖风 & 空调控制系统的除湿 & 除霜性能，从而会影响驾驶员辅助系统的正常运行。
- 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块装置等。
- 禁止变更牌照板的位置。否则，会影响前雷达传感器的检测性能和车辆控制性能。
- 始终保持前雷达传感器及盖的清洁，避免灰尘、杂质等污染。
仅使用软布洗刷车辆。请勿直接向传感器或传感器盖喷射高压水。
- 如果雷达传感器或其装配位置的周围受到冲击，正面防撞辅助 (FCA) 功能即使在仪表盘上没有显示警告信息，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。
- 维修或更换前雷达传感器时，仅能使用纯正品前雷达传感器盖。禁止在前雷达传感器盖上涂漆。
- 车辆配备雷达传感器
 - 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。
 - 如果更换了保险杠，或者前侧面雷达传感器或后侧面雷达传感器的周边破损或喷漆，此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 (BCA) 功能可能不能正常运行。

正面防撞辅助 (FCA) 功能设置

前方安全



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 > 行驶安全”项，可以设置启用或停用此功能。

- 如果选择“前方安全”模式，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，同时发出警报声，向驾驶员发出碰撞危险预警。并且，根据发生碰撞的高危险性，主动采取紧急制动辅助控制。如果取消选择“前方安全”模式，就会停用前方安全功能。仪表盘上的警告灯(⚠️)亮。

前方交叉交通安全

如有配备



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 > 行驶安全 > 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



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 > 行驶安全 > 前方/侧方安全”项，可以设置启用或停用此功能。

- 如果选择“前方 / 侧方安全”模式，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，同时发出警报声，向驾驶员发出碰撞危险预警。并且，根据发生碰撞的高危险性，主动采取转向辅助控制。如果取消选择“前方 / 侧方安全”模式，就会停用前方安全功能。仪表盘上的前方安全警告灯(⚠️)亮。

驾驶员能在信息娱乐系统中获得正面防撞辅助 (FCA) 功能的启用或停用状态信息。如果在此功能启用状态，警告灯⚠️或⚠️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

当启动车辆时，正面防撞辅助 (FCA) 功能始终进入激活状态。但是，如果取消选择“前方/侧方安全”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。

⚠ 注意

- 前方安全功能设置包括“基本功能”、“路口转弯防撞辅助”和“直行迎面防撞辅助”。“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”和“避撞转向辅助”。
- 如果取消选择“前方安全”功能，即使选择“前方安全”和“前方/侧方安全”功能，交叉路口防撞辅助功能也不能运行。

前方安全警告时间



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 > 行驶安全 > 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，可以使用“普通”模式。如果感觉警告时间过早，请将警告时间设置为“较慢”模式。
 - 如果选择“较慢”模式，正面防撞辅助(FCA)功能会稍晚一些向驾驶员发出碰撞危险预警。

⚠ 注意

- 尽管警告时间设置为“普通”模式，当前方车辆紧急停车时，可能仍会感觉到警告还是过于迟缓。
- 仅当交通状况良好和驾驶速度较慢时，将警告时间设置为“较慢”模式。

警告方式



车辆电源在ON位置时，请在信息娱乐系统设置菜单中选择“设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 警告方式”项。

- 警告音量：可以调整警告音量。
- 驾驶安全优先：驾驶员辅助系统警报声响时，车辆会降低所有其它系统的音量。

i 信息

- 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。
- 重新启动车辆时，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。

正面防撞辅助 (FCA) 功能操作

基本功能

正面防撞辅助(FCA)的基本功能根据发生碰撞的危险性,发出碰撞危险预警和控制车辆。此功能车辆控制状态分为“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



- 在仪表盘上显示“注意碰撞”的警告信息,同时发出警报声,向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 本车辆车速在 10~200 km/h 范围内,且检测到前方有车辆或动力两轮车时,此功能启动控制。
- 本车辆车速在 10~85 km/h 范围内,且检测到前方有行人或骑行者时,此功能启动控制。

紧急制动



在仪表盘显示器上会显示“紧急制动”的警告信息,并发出警报声,向驾驶员发出警报,并采取紧急制动辅助措施。

在下列条件下,紧急制动功能启动

- 车辆或动力两轮车:

	行驶的车辆	停止的车辆
制动力不足	约10-200 km/h	
制动力充足	约10-130 km/h	约10-75km/h 10-100 km/h *1

*1 如果正面防撞辅助 (FCA) 功能判断即使改变车道也很难避免碰撞的发生,就会提前采取紧急制动辅助控制。(如有配备)

- 行人或骑行者:
本车辆车速在 10-65km/h 范围内时,此功能启动控制。

⚠ 注意

- 根据前方交通条件或车辆周围的环境条件,此功能的运行范围可能会减小。
- 夜间驾驶时,对动力两轮车的识别性能降低,这会导致正面防撞辅助 (FCA) 功能运行临时受限或不运行。

停车并终止制动控制



- 车辆通过此功能采取紧急制动辅助控制而停车时，就会在仪表盘上显示“**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。
- 车辆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。

i 信息

当发出碰撞危险预警或紧急制动控制时，按下危险警告灯按钮，可以关闭声音警报。

路口转弯防撞辅助功能

路口转弯防撞辅助功能根据发生碰撞的危险性，发出碰撞危险预警和控制车辆。此功能车辆控制状态分为：“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



- 在仪表盘上显示“**注意碰撞**”的警告信息，同时发出警报声，向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 本车辆车速在 10-30 km/h 范围内，且迎面驶来车辆或动力两轮车车速在 30-70 km/h 范围内时，此功能启动控制。

紧急制动



- 在仪表盘显示器上会显示“**紧急制动**”的警告信息，并发出警报声，向驾驶员发出警报，并采取紧急制动辅助措施。
- 此功能采取紧急制动辅助控制时，会强力制动，以辅助防止与迎面驶来的车辆发生碰撞。
- 本车辆车速在 10-30 km/h 范围内，且迎面驶来车辆或动力两轮车车速在 30-70 km/h 范围内时，此功能启动控制。

停车并终止制动控制



- 车辆通过此功能采取紧急制动辅助控制而停车时，就会在仪表盘上显示“**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。
- 车辆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。

i 信息

在发出碰撞危险预警或紧急制动控制期间，通过按下危险警告灯按钮可以关闭警报声。

直行迎面防撞辅助功能

直行迎面防撞辅助功能根据发生碰撞的危险性，发出碰撞危险预警和控制车辆。此功能车辆控制状态分为：“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



- 在仪表盘上的前方安全警告灯 (⚠) 闪烁，并且显示“**注意碰撞**”的警告信息，同时发出警报声，向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 本车辆车速在 30~130 km/h(如果配备交叉路口防撞辅助功能，车速为 10-130 km/h) 范围内，且迎面驶来车辆车速在 10 km/h 以上时，此功能启动控制。

紧急制动



- 在仪表盘上的前方安全警告灯 (⚠) 闪烁，并且显示“**紧急制动**”的警告信息，同时发出警报声，向驾驶员发出即将采取紧急制动辅助控制的警报。
- 此功能采取紧急制动辅助控制时，会强力制动，以辅助防止与迎面驶来的车辆发生碰撞。
- 本车辆车速在 30~130 km/h 范围内，且迎面驶来车辆车速在 10 km/h 以上时，此功能启动控制。

停车并终止制动控制



- 车辆通过此功能采取紧急制动辅助控制而停车时，就会在仪表盘上显示“**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。
- 车辆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

如果本车辆或迎面驶来车辆不是直线行驶，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。

i 信息

按下危险警告灯开关时，关闭碰撞危险预警的警报声或紧急制动控制。

交叉路口防撞辅助功能

交叉路口防撞辅助功能根据发生碰撞的危险性，发出碰撞危险预警和控制车辆。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



- 在仪表盘上的前方安全警告灯(🚨)闪烁，并且显示“**注意碰撞**”的警告信息，同时发出警报声，向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 本车辆车速在 10-55 km/h 范围内，且从左侧面 / 右侧面驶来车辆的车速在 10-60 km/h 范围内时，此功能启动控制。

紧急制动



- 在仪表盘上的前方安全警告灯(🚨)闪烁，并且显示“**紧急制动**”的警告信息，同时发出警报声，向驾驶员发出即将采取紧急制动辅助控制的警报。
- 此功能采取紧急制动辅助控制时，会强力制动，以辅助防止与在交叉路口从左侧面 / 右侧面驶来的车辆发生碰撞。
- 本车辆车速在 10-55 km/h 范围内，且从左侧面 / 右侧面驶来车辆的车速在 10-40 km/h 范围内时，此功能启动控制。

停车并终止制动控制



- 车辆通过此功能采取紧急制动辅助控制而停车时，就会在仪表盘上显示“**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。
- 车辆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。

信息

按下危险警告灯开关时，关闭碰撞危险预警的警报声或紧急制动控制。

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发生碰撞的危险性，发出碰撞危险预警和控制车辆。此功能车辆控制状态分为：“碰撞危险预警”和“紧急转向”。

碰撞危险预警



- 在仪表盘上显示“**注意碰撞**”的警告信息，同时发出警报声，向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 本车辆车速在 40~145 km/h 范围内，且迎面驶来车辆或动力两轮车的车速在 10 km/h 以上，而且与本车辆的相对速度在 200 km/h 以下时，此功能启动控制。

紧急转向



- 在仪表盘上的紧急转向警告灯 () 闪烁，并且显示“**紧急转向**”的警告信息，同时发出警报声和方向盘震动，向驾驶员发出即将采取紧急转向辅助控制的警报。
- 在需要紧急转向情况下，此功能采取紧急转向辅助控制，以辅助防止与迎面驶来的车辆发生碰撞。
- 本车辆车速在 40~145 km/h 范围内，且迎面驶来车辆或动力两轮车的车速在 10 km/h 以上，而且与本车辆的相对速度在 200 km/h 以下时，此功能启动控制。

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发生碰撞的危险性，发出碰撞危险预警和控制车辆。此功能车辆控制状态分为：“碰撞危险预警”和“紧急转向”。

碰撞危险预警



- 在仪表盘上的紧急转向警告灯 (🚨) 闪烁，并且显示“注意碰撞”的警告信息，同时发出警报声，向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 本车辆车速在 40-145 km/h 范围内时，此功能启动控制。

紧急转向



- 在仪表盘上的紧急转向警告灯 (🚨) 闪烁，并且显示“紧急转向”的警告信息，同时发出警报声和方向盘震动，向驾驶员发出即将采取紧急转向辅助控制的警报。
- 在需要紧急转向情况下，此功能采取紧急转向辅助控制，以辅助防止与侧面车辆发生碰撞。
- 本车辆车速在 40-145 km/h 范围内，且前侧面车辆和动力两轮车在行驶时，此功能启动控制。

注意

- 当前侧面车辆的车速为 0km/h 时，变道侧面防撞辅助功能不会启动控制。
- 前侧面雷达传感器和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，变道侧面防撞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，变道侧面防撞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，解除防撞辅助功能：
 - 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。
- 变道侧面防撞功能控制或车道变更结束后，车辆必须行驶至车道中央。如果车辆未行驶至车道中央，变道侧面防撞辅助功能不能重启运行。

信息

- 如果判定存在额外发生碰撞事故的危险性时，变道侧面防撞辅助功能不会采取紧急转向辅助控制，仅向驾驶员发出碰撞危险预警。
- 如果车辆为左舵型，仅在左转弯时，此功能启动控制。如果车辆为右舵型，仅在右转弯时，此功能启动控制。

避撞转向辅助功能

如有配备

避撞转向辅助功能发出碰撞危险预警，并且显示“紧急转向”的警告信息和采取紧急转向辅助控制。

紧急转向（驾驶员转向辅助）



- 在仪表盘上的紧急转向警告灯 (🚗) 闪烁，并且显示“紧急转向”的警告信息，同时发出警报声，向驾驶员发出即将采取紧急转向辅助控制的警报。
- 如果存在与前方同一车道内的车辆、动力两轮车、行人和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。
- 本车辆车速在 40-85 km/h 范围内时，此功能启动控制。

紧急转向（避撞转向辅助）



- 在仪表盘上的紧急转向警告灯 (🚨) 闪烁，并且显示“**紧急转向**”的警告信息，同时发出警报声，向驾驶员发出即将采取紧急转向辅助控制的警报。
- 如果存在与前方行人、骑行者或动力两轮车发生碰撞的高危险性，而且运行紧急制动的车速在操作范围内，在行驶车道内有足够的避撞空间条件下，就会采取紧急转向辅助控制，以辅助驾驶员防止发生碰撞。
- 本车车速在 65-75 km/h 范围内时，此功能启动控制。
- 前方行人或骑行者与您的车辆同向或反向移动。此外，本车辆避撞转向移动的空间充足。注意，此功能可能不适用于在水平方向移动的行人或骑行者目标。

⚠ 注意

- 当采取紧急转向辅助控制时，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，或者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、动力两轮车、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的车辆、动力两轮车、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。
- 如果在行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。
- 夜间驾驶时，对动力两轮车的检测性能降低，这会导致正面防撞辅助 (FCA) 功能运行临时受限或不运行。

i 信息

警告信息有关的详细信息，请参考本章“正面防撞辅助(FCA)功能操作”部分的碰撞预警。

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。
- 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。
- 驾驶员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。
- 当驾驶员为了避免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。
- 根据路况和行驶条件, 正面防撞辅助 (FCA) 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。
- 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, 所有乘员必须佩戴好安全带和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, 正面防撞辅助 (FCA) 功能将自动停止紧急制动控制。

注意

- 根据前方的车辆、动力两轮车、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可能会缩小。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) 功能根据接近的车辆、动力两轮车的状态、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。
- 如果前方车辆的车速过高, 或者与前方车辆之间的距离较远, 正面防撞辅助 (FCA) 功能可能会受限或暂停。
- 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进行转向辅助控制, 而仅向驾驶员发出碰撞危险预警。

i 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。
- 根据从信息娱乐系统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。

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,就会在仪表盘上显示“**请检查驾驶员辅助系统**”的警告信息,并且仪表盘上的警告灯 \triangle 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。

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(如有配备)或传感器被积雪、雨水等异物遮挡,会降低检测传感器的检测性能,这会导致正面防撞辅助(FCA)功能暂停或关闭。

在此状态下,就会在仪表盘上显示“**摄像头视野受限,驾驶员辅助系统已暂停**”或“**雷达探测受限,驾驶员辅助系统已暂停**”的警告信息,并且仪表盘上的警告灯 \triangle 亮。

当清除积雪、雨水等异物时,正面防撞辅助(FCA)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。

\triangle 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,即在起动车辆后,检测不到任何物体的地方。
- 如果在摄像头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,因此正面防撞辅助 (FCA) 功能可能不能正常运行。

i 信息

您可以在仪表盘上的实用视图服务信息中查看警告信息。

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

- 检测传感器损坏或其周围受到污染时。
- 周围环境导致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, 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。
- 路灯或接近的车辆灯光反射到潮湿路面上时, 如道路上的水坑等。
- 在仪表板上面放置有物品时。
- 车辆被拖时。
- 环境亮度过明亮。
- 环境亮度过暗, 如在隧道内等。
- 环境亮度突然发生变化时(如进/出隧道等)。
- 环境亮度非常暗, 且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、动力两轮车、行人或骑行者等的某一部分。
- 前方车辆是公共汽车、重型卡车、装载不规则形状货物的卡车、拖车等时。
- 前方车辆或动力两轮车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。
- 前方车辆或动力两轮车离地高度过低或过高时。
- 车辆、动力两轮车、行人或骑行者突然插入到前方时。
- 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原位时。
- 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。
- 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动力两轮车时。
- 前方车辆或动力两轮车突然被障碍物遮挡时。
- 前方车辆或动力两轮车突然变道或突然减速时。
- 前方车辆或动力两轮车的形状弯曲变形时。
- 前方车辆或动力两轮车的速度过快或过慢时。
- 前方车辆或动力两轮车为了避免碰撞而转至本车辆反方向时。
- 在前方有车辆或动力两轮车的状态下, 本车辆低速变道时。
- 过迟检测到前方车辆、动力两轮车时。
- 本车辆离开车道或返回车道时。
- 行驶不规律时。
- 在环状路口没有检测到前方车辆。
- 绕圈行驶时。
- 前方车辆或动力两轮车的形状不规则时。
- 前方车辆或动力两轮车上坡或下坡行驶时。
- 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。



上图显示了传感器检测到的车辆、动力两轮车、行人和骑行者的图像。

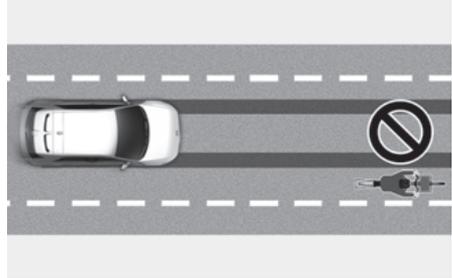
- 前方行人、骑行者的速度很快时。
 - 前方行人、骑行者较矮或身姿较低时。
 - 前方行人、骑行者有行走障碍时。
 - 前方行人、骑行者与车辆行驶方向交叉时。
 - 前方人、骑行者集中在一起或人山人海时。
 - 前方行人、骑行者的穿着与背景相似，难以检测到时。
 - 行人、骑行者与周围的相似形状结构很难区别时。
 - 驾驶车辆经过交叉路口附近的行人、骑行者、交通标志、建筑物等时。
 - 在停车场内行驶时。
 - 驾驶车辆经过收费站、建筑工地、未铺路面、不完全铺设路面、凹凸路面、减速带等时。
 - 在坡路、弯道上行驶时。
 - 在有树木、路灯的路边上行驶时。
 - 因路况不良导致车辆产生过大振动。
 - 因重载、轮胎气压不足等原因车辆高度变低或变高时。
 - 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。
 - 在车辆上安装雪地防滑链、备胎或不同尺寸车轮。
- 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**
- 前侧面雷达传感器或后侧面雷达传感器附近温度过高或过低时。
 - 在后侧面雷达传感器附近安装挂车或挂架时。
 - 前侧面雷达传感器或后侧面雷达传感器上覆盖雪时。
 - 前侧面雷达传感器或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。
 - 前侧面雷达传感器或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。
 - 前侧面雷达传感器或后侧面盲区雷达传感被其他车辆、墙壁或柱子遮挡。
 - 在高速公路（或快速公路）的坡道上行驶时。
 - 在有双层结构护栏或墙壁的道路上行驶时。
 - 后方车辆或动力两轮车离本车辆过近，或者其它车辆或动力两轮车从本车辆旁边驶过时。
 - 目标车辆或动力两轮车的速度过快，短时间就超过本车辆时。
 - 另一车辆或动力两轮车超车时。
 - 本车辆在旁边车辆或动力两轮车起步的同时起步并加速时。
 - 相邻车道内的车辆或动力两轮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或动力两轮车驶入本车辆的相邻车道时。
 - 检测到动力两轮车或自行车时。
 - 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、购物车或婴儿车等小的移动物体时。
 - 检测到跑车等低高度车辆时。
 - 因大雨、大雪、灰尘、沙子、油和水坑等异物等，难以识别道路标志时。
 - 车道线颜色与路面颜色难以区分或路面湿滑时。
 - 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、声障等在车道线上投下了阴影时。
- 车道线增多或减少，或者车道线穿行复杂时。
- 路面上有 2 个以上车道线时。
- 车道线复杂，或者有施工区等替代车道线的结构时。
- 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。
- 车道过宽或过窄时。
- 没有车道线，只有道路边界时。
- 前方车辆压住车道线时。
- 与前方车辆之间的距离过近时。
- 在中间公交车专用车道的左侧或右侧行驶，或者在中间公交车专用车道上行驶时。

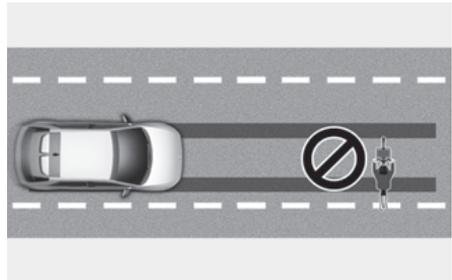
避撞转向辅助功能限制

在下列任何条件下，避撞转向辅助功能不能正常运行。

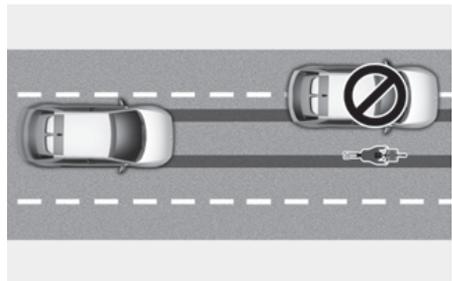
- 行人或骑行者位于操作空间外时。



- 行人或骑行者水平移动时。

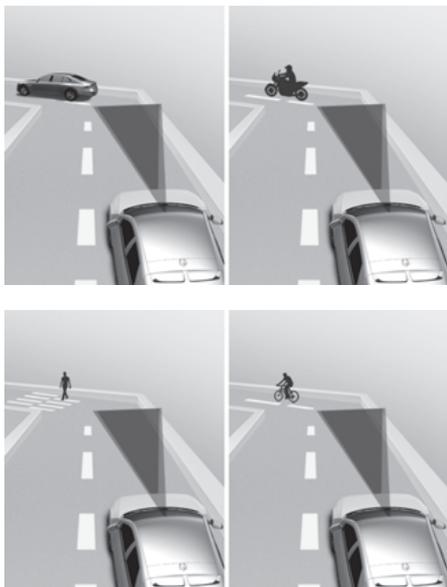


- 行人或骑行者在操作空间内，但是避撞转向操作空间不足时。



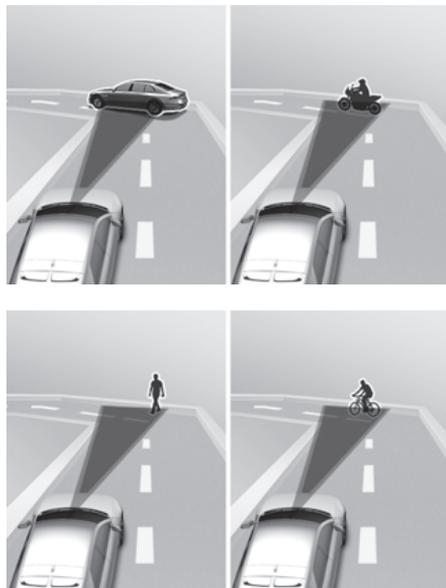
警告

• 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 (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道上前方的车辆、动力两轮车、行人或骑行者。这可能导致在必要时不发出碰撞危险预警、不采取紧急制动或转向辅助控制。

在弯道上行驶时，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。



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、动力两轮车、行人或骑行者。

在此状态下，正面防撞辅助 (FCA) 功能可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紧急转向辅助控制 (如有配备)。因此，驾车时始终注意观察车辆周围环境和交通状况。

• 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) 功能可能检测不到前方的车辆、动力两轮车、行人或骑行者。

这可能导致在不必要时发出警报、采取制动控制或转向控制辅助措施，而在必要时不发出警报、不采取制动控制或转向控制辅助措施。

此外，当突然检测到前方的车辆、动力两轮车、行人或骑行者时，车速可能会急速下降。

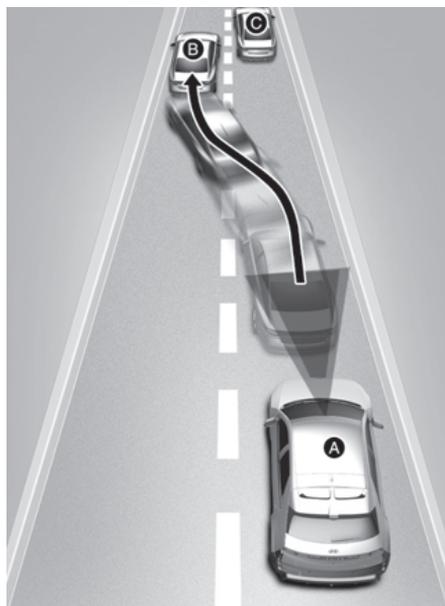
在上坡或下坡道路上行驶时，应始终仔细观察前方路况，并在必要时操作方向盘，或踩下制动踏板减速，以保持安全车距。

• 变更车道时



- [A] 本车辆
[B] 变更车道的车辆

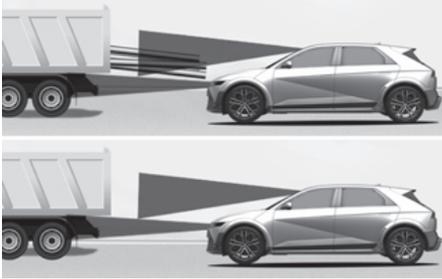
当目标车辆或动力两轮车从相邻车道驶入到本车道时，检测传感器可能不能立即检测到此状态，直至目标车辆完全进入至传感器的检测范围内。当有车辆或动力两轮车突然变道驶入本车辆前方时，正面防撞辅助 (FCA) 功能可能不能立即检测出此车辆或动力两轮车。因此，驾驶员必须正确操控车辆保持安全制动距离，并在必要时操作方向盘，或踩下制动踏板减速，以保持安全车距。



- [A] 本车辆
[B] 变更车道的车辆
[C] 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或动力两轮车。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。

- 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。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、动力两轮车、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，可能无法正常运行。
- 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。

i 信息

驾驶员盲区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灯的状态趋于偏离本车道，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，以辅助驾驶员防止车辆偏离本车道。

检测传感器



[A] 前视摄像头

使用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

前视摄像头注意事项有关的详细信息，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



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 > 行驶安全 > 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。

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。
- 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



车辆电源在ON位置时，请在信息娱乐系统设置菜单中选择“**设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 警告方式**”项。

- **警告音量**：可以调整警告音量。
- **驾驶员安全优先**：驾驶员辅助系统警报声响时，车辆会降低所有其它系统的音量。

信息

- 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。
- 重新启动车辆时，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。

车道保持辅助 (LKA) 功能操作

车道保持辅助 (LKA) 功能启动和关闭



- 车辆电源在 ON 位置时，按住方向盘上的车道驾驶辅助按钮 (⌂)，可以启动车道保持辅助 (LKA) 功能。

仪表盘上的灰色或绿色指示灯 (⌂) 亮。在车道保持辅助 (LKA) 功能启动状态，按住车道驾驶辅助按钮 (⌂) 时，此功能关闭。

- 当车道保持辅助 (LKA) 功能关闭时，黄色车道安全警告灯 (⌂) 亮。

i 信息

- 当车道保持辅助 (LKA) 功能在操作准备就绪状态时，仪表盘上的灰色车道安全警告灯 (⌂) 亮。
- 当车道保持辅助 (LKA) 功能在控制状态时，绿色车道安全指示灯 (⌂) 亮。

警告和控制

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

左



右



车道偏离警告

- 当车辆趋于偏离本车道时，就会在仪表盘上绿色指示灯 (⌂) 闪烁，并且车辆偏离方向的车道线闪烁，同时发出警报声，警告驾驶员车辆趋于偏离前方预期车道。
- 本车辆车速在 60~200 km/h 范围内时，车道保持辅助 (LKA) 功能启动。

车道保持辅助

- 当车辆检测到趋于偏离本车道时，就会在仪表盘上绿色指示灯 (⌂) 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，将车辆保持在车道内行驶。
- 本车辆车速在 60~200 km/h 范围内时，车道保持辅助 (LKA) 功能启动。

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“请握紧方向盘”的警告信息，并分阶段发出警报。

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。
- 车道保持辅助 (LKA) 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，车道保持辅助 (LKA) 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。

i 信息

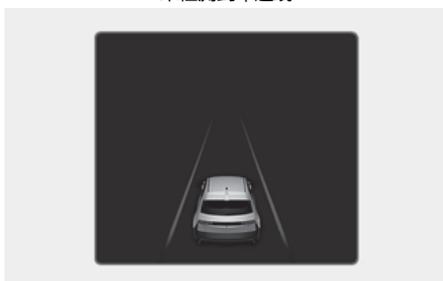
即使由车道保持辅助(LKA)功能辅助控制方向盘，驾驶员仍要始终保持方向盘的控制。

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。

i 信息

- 即使由车道保持辅助 (LKA) 功能辅助控制方向盘，驾驶员仍要始终保持方向盘的控制。
- 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。
- 当检测到车道线 (或道路边界) 时，在仪表盘上显示的车道线颜色从灰色变为白色。

未检测到车道线



检测到车道线



- 根据从仪表盘显示屏上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。
- 仪表盘设置有关的详细信息，请参考第4章的“仪表盘显示器”部分。
- 当高速公路变道辅助功能在启动状态时，在仪表盘上显示的车道线颜色变为绿色。

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,就会在仪表盘上显示“**请检查驾驶员辅助系统**”的警告信息,并且仪表盘上的主警告灯(△)和黄色车道安全警告灯(↔)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。

车道保持辅助 (LKA) 功能暂停



如果前挡风玻璃的前视摄像头安装部位或传感器被积雪、雨水等异物遮挡,会降低检测传感器的检测性能,这会导致车道保持辅助(LKA)功能暂停或关闭。

在此状态下,就会在仪表盘上显示“摄像头视野受限,驾驶员辅助系统已暂停”的警告信息,并且仪表盘上的主警告灯(△)和车道保持辅助警告灯(↔)亮。

当清除积雪、雨水等异物时,车道保持辅助(LKA)功能将恢复至正常运行。

清除积雪、雨水等异物后,如果车道保持辅助(LKA)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

- 车道保持辅助 (LKA) 功能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。
- 如果在摄像头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,因此车道保持辅助 (LKA) 功能可能不能正常运行。

信息

您可以在仪表盘上的实用视图服务信息中查看警告信息。

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（或道路边线）穿行复杂时。
- 路面上有 2 个以上车道线（或道路边线）时。
- 车道线（或道路边线）复杂，或者有施工区等替代车道线的结构时。
- 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（或路面宽度）过宽或过窄时。
- 没有车道只有道路边线时。
- 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（或道路边线）时。
- 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) 功能所发出的警报声。
- 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 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) 功能的车辆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 55km/h 以下或 210km/h 以上时。
 - 车辆紧急变道时。
 - 车辆紧急制动时。
- 装载超过最大容许荷载或集中在行李舱内某一位置会降低车辆的行驶稳定性，从而降低车道保持辅助功能的有效性。

信息

前视摄像头功能限制有关的详细信息，请参考本章的“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) 功能限制”部分。
- 当本车辆正在拖动挂车或另一辆车时，为了行驶安全，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，驾驶员必须遵守此功能启动限速。

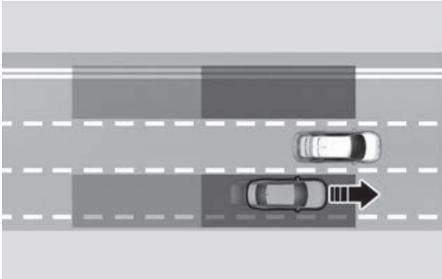
盲点防撞辅助 (BCA)

如有配备

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,同时发出警报声,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。

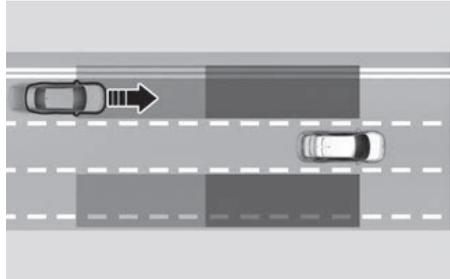
盲点防撞辅助(BCA)功能帮助驾驶员检测盲点内的目标车辆,并告知驾驶员盲点内有车辆。



注意

根据本车辆车速的不同,其检测范围会有所不同。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。

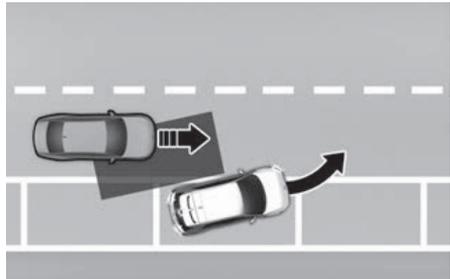
盲点防撞辅助(BCA)功能帮助驾驶员检测高速驶近本车辆盲点的目标车辆,并告知驾驶员有车辆高速驶近盲点。



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,如果盲点防撞辅助(BCA)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



[A] 后侧面雷达传感器
检测传感器的具体位置请见上图。

⚠ 注意

为了确保检测传感器的最佳性能，请遵守下列安全注意事项

- 禁止拆装或分解 / 组装检测传感器总成，也禁止冲撞传感器。
- 如果后侧面雷达传感器或其装配位置的周围受到冲击，盲点防撞辅助 (BCA) 功能即使在仪表盘上没有显示警告信息，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，仅能使用正品部件。
- 配备后侧面雷达传感器的纯正后保险杠已证明其性能符合标准。如果更换或喷漆修理后保险杠，可能会导致盲点防撞辅助 (BCA) 功能性能不良。当需要更换或修改部件时，确保使用合格产品。
- 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，盲点防撞辅助 (BCA) 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，或者盲点防撞辅助 (BCA) 功能可能不能正常运行。

盲点防撞辅助 (BCA) 功能设置

盲点安全



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>行驶安全>盲点安全”项，可以设置启用或停用此功能。

- 如果选择“盲点安全”模式，盲点防撞辅助 (BCA) 功能根据发生碰撞的危险性，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。从停车位驶出时，根据发生碰撞的高危险性，主动采取紧急制动辅助控制。



起动车辆时，如果盲点防撞辅助 (BCA) 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。

如果选择“盲点安全”模式，侧后视镜上的警告灯闪烁约3秒钟。此外，在设置启用“盲点安全”功能的状态下，如果起动车辆，侧后视镜上的警告灯闪烁约3秒钟。

警告

驾驶员应始终注意观察车辆周围环境和安全驾驶。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。

信息

重新起动车辆时，盲点防撞辅助(BCA)功能将保持最后设置的状态。

警告方式



车辆电源在ON位置时，请在信息娱乐系统设置菜单中选择“设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 警告方式”项。

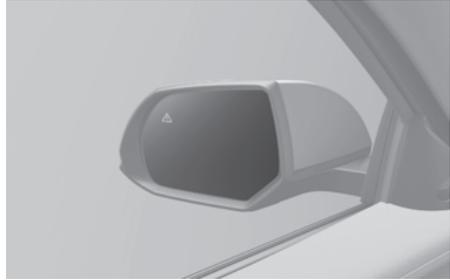
- **警告音量：**可以调整警告音量。
- **驾驶安全优先：**驾驶员辅助系统警报声响时，车辆会降低所有其它系统的音量。

信息

- 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。
- 重新起动车辆时，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。

盲点防撞辅助 (BCA) 功能操作

行驶时预警



当检测到目标车辆时，侧外后视镜上的警告灯亮，向驾驶员发出检测到目标车辆的警报。在下列条件下，车辆检测功能启动

- 本车速：大于 20km/h
- 盲点内目标车辆的车速：大于 10km/h

当打开检测到目标车辆方向的转向信号灯时，就会启动碰撞危险预警。

- 侧后视镜上的警告灯闪烁，向驾驶员发出碰撞危险预警。同时发出警报声。
- 当关闭转向信号灯时，就会停止碰撞危险预警，并且盲点防撞辅助 (BCA) 功能返回至车辆检测模式。

在下列条件下，启动碰撞危险预警功能

- 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道一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，此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。

i 信息

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。与左车道上的车辆保持适当距离。如果是右舵车辆, 当您右转向时将发出碰撞预警。与右车道上的车辆保持适当距离。

根据从信息娱乐系统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。

防撞辅助 (平行驶出时)



- 侧外后视镜上的警告灯闪烁, 并在仪表盘上显示警告信息, 向驾驶员发出碰撞危险预警。同时发出警报声。
- 主动采取紧急制动辅助控制, 以辅助驾驶员避免与盲点内的目标车辆发生碰撞。
- 本车车速在 3km/h 以下, 且盲点内目标车辆的车速在 5km/h 以上时, 盲点防撞辅助 (BCA) 功能启动控制。
- 车辆通过此功能采取紧急制动辅助控制而停车时, 就会在仪表盘上显示“**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。



- 车辆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

使用盲点防撞辅助(BCA)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。
- 如果其它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。
- 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, 盲区防撞辅助 (BCA) 功能自动停止紧急制动控制。
- 当盲点防撞辅助 (BCA) 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和确保装载的物品安全。
- 即使盲点防撞辅助 (BCA) 功能存在任何问题, 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，盲区防撞辅助 (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。不要完全依赖盲区防撞辅助 (BCA) 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盲区防撞辅助 (BCA) 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) 指示灯亮时。
- 电子稳定控制 (ESC) 功能执行不同的功能时。

盲区防撞辅助 (BCA) 系统故障和功能限制

盲区防撞辅助 (BCA) 系统故障



盲区防撞辅助(BCA)系统不能正常运行时，就会在仪表盘上显示“**请检查驾驶员辅助系统**”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。



外后视镜上的警告灯不能正常操作时，就会在仪表盘上显示“**请检查后视镜警告灯**”的警告信息几秒钟，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。

盲点防撞辅助 (BCA) 功能暂停



当后侧面雷达传感器或后保险杠的传感器装配部位周围被积雪、雨水等异物或安装的挂车、挂架等遮挡时，会降低雷达传感器的检测性能，这会导致盲点防撞辅助 (BCA) 功能暂停或关闭。

在此状态下，就会在仪表盘上显示“**雷达探测受限，驾驶员辅助系统已暂停**”的警告信息。

当清除异物或拆除挂车、挂架等，并启动车辆时，盲区防撞辅助 (BCA) 功能将恢复正常运行。

清除积雪、雨水等异物或拆除挂车、挂架等后，如果盲点防撞辅助 (BCA) 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

- 盲点防撞辅助 (BCA) 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。
- 盲区防撞辅助 (BCA) 功能在起动车辆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。起动车辆后，检测传感器被异物遮挡时也不能正常运行。

注意

如果安装挂车、挂架等，必须关闭盲区防撞辅助 (BCA) 功能。与此相反，要使用盲区防撞辅助 (BCA) 功能，必须拆除挂车、挂架等。

i 信息

您可以在仪表盘上的实用视图服务信息中查看警告信息。

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意外运行。

- 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。
- 在高速公路的坡道上行驶时。
- 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。
- 临近车道内的车辆驶离您车辆两个车道时，或离您车辆两个车道的车辆驶入您车辆的临近车道时。
- 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。

检测到下列目标时，盲点防撞辅助(BCA)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。

在下列条件下，可能无法运行制动控制，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。
- 车辆在光滑路面上行驶时，如雪、水坑或冰面等时。
- 轮胎气压低或轮胎损坏。
- 重复操作制动踏板时。
- 车辆紧急变道时。

i 信息

前视摄像头功能限制有关的详细信息，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。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。

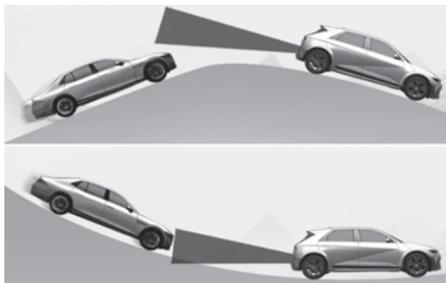
驾驶车辆时，驾驶员应始终仔细观察路况和行驶条件。



在弯道上行驶时，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。

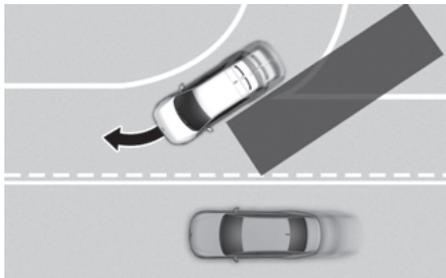
驾驶车辆时，驾驶员应始终仔细观察路况和行驶条件。

- 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。

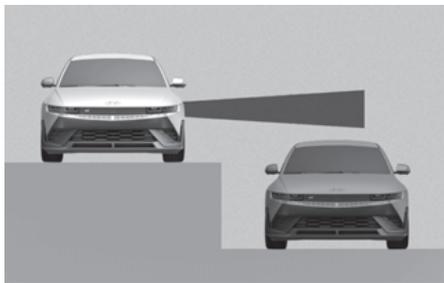
- 在并道 / 分岔道上行驶时



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。

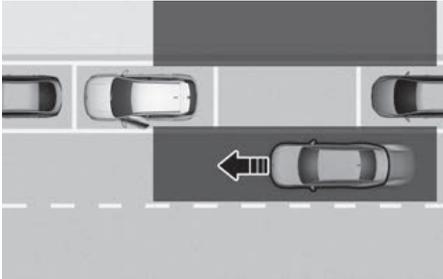
驾驶车辆时，驾驶员应始终仔细观察路况和行驶条件。

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，请关闭盲点防撞辅助 (BCA) 功能。
- 盲点防撞辅助 (BCA) 功能受到强电磁波干扰时，可能无法正常运行。
- 起动车辆或前视摄像头、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。

安全下车警告 (SEW)

如有配备



停车后，当乘员打开车门时，如果安全下车预警(SEA)功能检测到驶近本车辆盲点的目标车辆，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。

⚠ 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。

检测传感器



[A] 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，请参考本章的“盲点防撞辅助(BCA)”部分。

安全下车警告 (SEW) 功能设置

安全下车警告



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>驾驶员辅助>行驶安全>安全下车**”项，可以启用或停用安全下车警告(SEW)功能。

⚠ 警告

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

i 信息

如果重新启动车辆，安全下车预警功能会保持最后设置的状态。

警告方式



车辆电源在ON位置时，请在信息娱乐系统设置菜单中选择“**设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 警告方式**”项。

- **警告音量：**可以调整警告音量。
- **驾驶安全优先：**驾驶员辅助系统警报声响时，车辆会降低所有其它系统的音量。

i 信息

- 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。
- 重新启动车辆时，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。

安全下车警告 (SEW) 功能操作

安全下车警告

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。
- 本车辆车速在 3km/h 以下，且驶近本车辆盲点的目标车辆车速在 6km/h 以上时，安全下车警告 (SEW) 功能向驾驶员发出碰撞危险预警。

⚠ 警告

使用安全下车警告(SEW)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。
- 如果其它功能控制显示警告信息或发出警报声，安全下车警告 (SEW) 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警告 (SEW) 功能所发出的警报声。

- 安全下车预警 (SEW) 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，安全下车警告 (SEW) 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。
- 驾驶员和乘员对下车时发生的事故负有责任。下车前，一定要注意观察车辆周围环境。

i 信息

- 车辆电源转至 OFF 位置后，安全下车警告 (SEW) 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。
- 根据从信息娱乐系统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。

安全下车警告 (SEW) 系统故障和功能限制

安全下车警告 (SEW) 系统故障



安全下车警告 (SEW) 系统不能正常运行时，就会在仪表盘上显示“**请检查驾驶员辅助系统**”的警告信息几秒钟，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。



外后视镜上的警告灯不能正常操作时，就会在仪表盘上显示“**请检查侧后视镜警告灯**” (或“**请检查后视镜警告灯**”) 的警告信息几秒钟，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。

安全下车警告 (SEW) 功能暂停



当后侧面雷达传感器或后保险杠的传感器装配部位周围被积雪、雨水等异物或安装的挂车、挂架等遮挡时，会降低雷达传感器的检测性能，这会导致安全下车预警 (SEW) 功能暂停或关闭。

在此状态下，就会在仪表盘上显示“**雷达探测受限，驾驶员辅助系统已暂停**”的警告信息。

当清除积雪、雨水等异物或拆除挂车、挂架等，并重新起动车辆时，安全下车警告 (SEW) 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，如果安全下车警告 (SEW) 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

- 安全下车警告 (SEW) 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。
- 安全下车警告 (SEW) 功能在某些区域（如空旷地形等）不能正常运行，即在起动车辆后，检测不到任何物体的地方。起动车辆后，检测传感器被异物遮挡时也不能正常运行。

注意

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

安全下车警告 (SEW) 功能限制

在下列任何条件下，安全下车警告 (SEW) 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。
- 驶近的车辆速度过快或过慢时。

i 信息

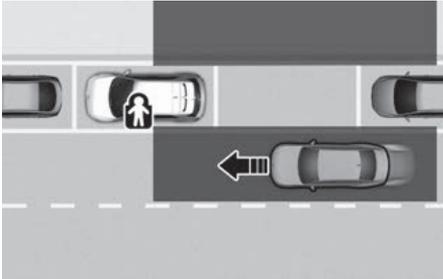
后侧面雷达传感器功能限制有关的详细信息，请参考本章的“盲点防撞辅助 (BCA)”部分。

警告

- 如果安全下车警告 (SEW) 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，安全下车警告 (SEW) 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起动，因为此状态保持不变，因此安全下车警告 (SEW) 功能可能不能正常运行。

安全下车辅助 (SEA)

如有配备



停车后，当乘员打开车门时，如果安全下车辅助(SEA)功能检测到驶近本车辆盲点的目标车辆，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。



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。

⚠️ 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。
- 不要以安全下车辅助 (SEA) 功能代替电动儿童安全锁按钮的功能。为了保护后排乘员，请充分利用电动儿童安全锁按钮功能。详细信息请参考第 5 章的“门锁”部分。

检测传感器



[A] 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，请参考本章的“盲点防撞辅助(BCA)”部分。

安全下车辅助 (SEA) 功能设置

安全下车辅助



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 > 驾驶员辅助 > 行驶安全 > 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

驾驶员应始终注意观察车辆周围环境。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。

i 信息

如果重新起动车辆，安全下车辅助(SEA)功能保持最后设置的状态。

警告方式



车辆电源在ON位置时，请在信息娱乐系统设置菜单中选择“**设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 警告方式**”项。

- **警告音量**：可以调整警告音量。
- **驾驶安全优先**：驾驶员辅助系统警报声响时，车辆会降低所有其它系统的音量。

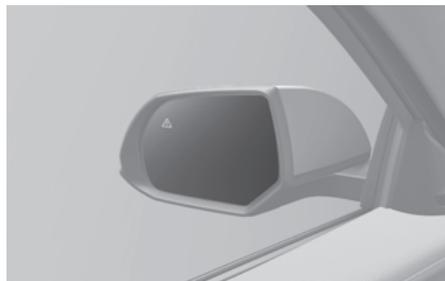
i 信息

- 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。
- 重新起动车辆时，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。

安全下车辅助 (SEA) 功能操作

警告和控制

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。
- 本车辆车速在 3 km/h 以下，且驶近本车辆盲点的目标车辆车速在 6 km/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。

电动儿童安全锁联动安全下车辅助 (SEA)



- 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。外后视镜上的警告灯闪烁，并且在仪表盘上显示“**请检查后侧方**”的警告信息。
- 本车辆车速在 3 km/h 以下，且驶近本车辆盲点的目标车辆车速在 6 km/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。
- 电动儿童安全锁按钮 (G) 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(G)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。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。

i 信息

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。

⚠ 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，仅在安全地方停车后，操作设置菜单变更功能设置。
- 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) 功能所发出的警报声。
- 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。
- 驾驶员和乘员对下车时发生的事故负有责任。下车前，一定要注意观察车辆周围环境。
- 不要故意以任何物体为对象测试安全下车辅助 (SEA) 功能。否则，会导致严重或致命人身伤害。

i 信息

- 车辆电源关闭后，安全下车辅助 (SEA) 功能持续运行约 3 分钟。但是，如果闭锁车门，此功能就会立即关闭。
- 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。

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,就会在仪表盘上显示“**请检查驾驶员辅助系统**”的警告信息几秒钟,并且仪表盘上的主警告灯(△)亮。但是,这不表示系统存在故障。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。



外后视镜上的警告灯不能正常操作时,就会在仪表盘上显示“**请检查侧后视镜警告灯**”(或“**请检查后视镜警告灯**”)的警告信息几秒钟,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。

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。

在此状态下,就会在仪表盘上显示“**雷达探测受限,驾驶员辅助系统已暂停**”的警告信息,并且仪表盘上的主警告灯(△)亮。但是,这不表示系统存在故障。

当清除异物或拆除挂车、挂架等,并重新起动车辆时,此功能将恢复正常运行。

清除积雪、雨水等异物或拆除挂车、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) 功能在起动车辆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。起动车辆后,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。

i 信息

您可以在仪表盘上的实用视图服务信息中查看警告信息。

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。
- 驶近的车辆速度过快或过慢时。

i 信息

后侧面雷达传感器功能限制有关的详细信息，请参考本章的“盲点防撞辅助(BCA)”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起动，因为此状态保持不变，因此安全下车粗壮 (SEA) 功能可能不能正常运行。

手动限速辅助 (MSLA)



- (1) 限速辅助指示灯
- (2) 设定速度

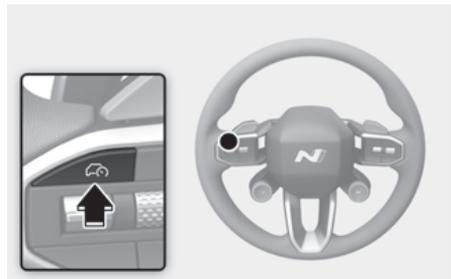
如果需要设置车速不能超过某个特定速度，通过此功能可以设置限速。

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

手动限速辅助 (MSLA) 功能操作

限速设置

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



2. 向上 / 向下拨动开关至增速 (+) 或降速 (-) 位置，直至到达所需速度时释放。

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 倍数，然后以 10 km/h 为单位增速或降速。



3. 在仪表盘显示屏上显示设定限速。

如要车速超过设定限速，用力踩下加速踏板越过加速压力点，启动强制降档功能。

车速超过设定限速时，设定限速指示灯闪烁，同时发出警报声，直至车速降至设定限速以下。



i 信息

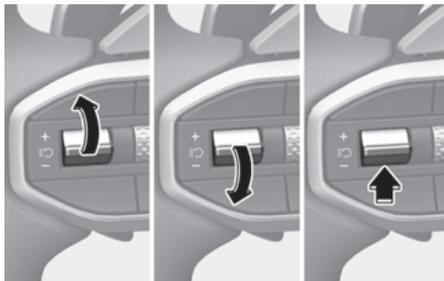
- 当踩下加速踏板的行程没有越过加速压力点时，车速将保持在限速范围内。
- 最大设定速度取决于车辆规格。设定速度不能超过最大设定速度。

手动限速辅助 (MSLA) 功能暂停



要暂停设定限速控制，请按下 [10+] 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。

手动限速辅助 (MSLA) 功能恢复

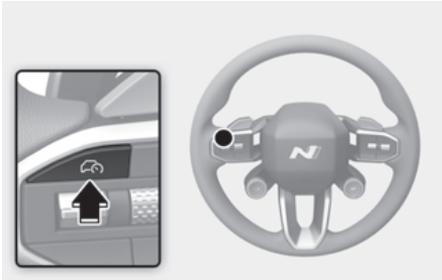


暂停手动限速辅助 (MSLA) 功能后需要恢复时，向上 / 向下拨动开关至增速 (+) 或降速 (-) 位置或按下 [10+] 按钮。

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。

按下 [10+] 按钮时，控制速度将恢复至之前预设的巡航控制设定速度。

手动限速辅助 (MSLA) 功能关闭



要关闭手动限速辅助(MSLA)功能, 再次按下驾驶辅助按钮(☺)。仪表盘上的手动限速辅助指示灯(☺LIMIT)熄灭。

当不使用手动限速辅助(MSLA)功能时, 及时按下驾驶辅助(☺)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。
- 当不使用手动限速辅助 (MSLA) 功能时, 应保持此功能处于关闭状态, 以防意外启动限速控制。观察限速指示灯(☺LIMIT) 是否熄灭。
- 手动限速辅助 (MSLA) 功能不能代替正确操控车辆和安全驾驶。必须由驾驶员担负安全驾驶的责任, 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。

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, 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。
- 信息娱乐系统软件更新后, 信息娱乐系统的内容可能会有变化。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。

检测传感器



[A] 前视摄像头

检测传感器的具体位置请见上图。

注意

前视摄像头注意事项有关的详细信息, 请参考本章的“正面防撞辅助(FCA)”部分。

智能限速辅助 (ISLA) 功能设置

限速



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 > 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，并且当车速超过限速时，此功能向驾驶员发出超速警报。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。
- **限速提示**：智能限速辅助 (ISLA) 功能会告知驾驶员限速。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。
- **限速信息**：智能限速辅助 (ISLA) 功能会告知驾驶员当前道路限速。
- **关闭**：停用智能限速辅助 (ISLA) 功能。仪表盘上的警告灯 (⊖) 亮。
- **限速范围**：可以调整限速范围。

如果车速超过公路限速加上限速范围设置值后的速度，智能限速警告功能和智能限速辅助功能向驾驶员发出超速警报，并自动调整行驶速度。

i 信息

按住方向盘上的静音 (🔇) 按钮，将设置从限速辅助 (或限速警告) 改为限速信息。

您可以通过长按将您的设置从限速信息 (或关闭 (Off)) 更改为限速辅助。

⚠ 警告

- 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。
- 智能限速辅助 (ISLA) 功能不能代替正确驾驶和安全驾驶。驾驶员应始终负责安全驾驶，为防止意外或突发情况的发生而保持警惕。因此，驾驶员必须始终注意观察车辆周围环境。

i 信息

- 智能限速辅助 (ISLA) 功能以检测到的公路限速为基准，并加上设置的限速范围进行控制。如要将设定限速变更至与公路限速一致，请将限速范围设置为 **0**。
- “限速范围”设置没有反映在基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能中。

智能限速辅助 (ISLA) 功能操作

警告和控制

智能限速辅助(ISLA)功能发出超速警报和控制车辆。此功能车辆控制分别为：“限速显示”、“超速警报”和“变更设定限速”。

i 信息

智能限速辅助警告和控制功能是以限速范围“0”为基准进行说明。限速范围设置有关的详细信息，请参考“智能限速辅助(ISLA)功能设置”。

限速显示



在仪表盘上显示限速信息。

i 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。
- 根据从仪表盘上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。

超速警报



当车速超过显示的限速时，设定限速指示灯的颜色将变为红色。

变更设定速度



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的方式告知驾驶员需要变更车辆设定限速。此时，驾驶员可以操作方向盘上的增速(+)或降速(-)开关变更车辆设定限速至与公路设置限速一致。

设定速度自动变速



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, 辅助车辆调整设定速度。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。

警告

- 即使车辆根据公路设置的限速变更控制速度, 车辆可能仍然加速超过设定速度。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, 设定速度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。
- 如果希望车速低于公路设置限速, 请将限速范围设置小于 “0”, 或者使用方向盘上的降速 [-] 开关降低车辆设定限速。

i 信息

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

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



智能限速辅助 (ISLA) 系统不能正常运行时, 就会在仪表盘上显示 “请检查驾驶员辅助系统” 的警告信息, 并且仪表盘上的主警告灯 (△) 和限速警告灯 (⊖) 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。

智能限速辅助 (ISLA) 功能关闭



如果前挡风玻璃的前视摄像头安装部位或传感器被积雪、雨水等异物遮挡，会降低检测传感器的检测性能，这会导致智能限速辅助 (ISLA) 功能暂停或关闭。在此状态下，就会在仪表盘上显示“摄像头视野受限，驾驶员辅助系统已暂停”的警告信息，并且仪表盘上的限速警告灯(⊖)亮。

当清除积雪、雨水等异物时，智能限速辅助 (ISLA) 功能将恢复至正常运行。

清除积雪、雨水等异物后，如果智能限速辅助 (ISLA) 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

- 智能限速辅助 (ISLA) 功能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。
- 如果在摄像头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，因此智能限速辅助 (ISLA) 功能可能不能正常运行。

信息

您可以在仪表盘上的实用视图服务信息中查看警告信息。

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。
- 道路标志不清晰或已损坏时。
- 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。
- 位于出口道路上的道路标志上没有条件辅助标志时。
- 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。
- 将街道标志或其它标志内的数字或图片误识别为限速时。
- 在行驶的道路附近检测到道路标志。
- 在道路标志旁有其它交通标志或标示牌时。
- 多个道路标志紧密安装在一起。
- 误识别最低限速标志时。
- 公路上配有最低限速标志时。
- 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。
- 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。

- 因阳光过强，影响前视摄像头的视野时。
- 在急转弯或连续弯道的公路上行驶时。
- 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。
- 在新开公路上行驶时。
- 驾驶车辆经过建筑工地
- 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限速，进而无法正确控制车速。
- 始终遵守国家的限速规定标准，将车速设定在限速范围内。
- 起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。

信息

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

驾驶员注意力警告 (DAW)

疏忽驾驶警告

驾驶员驾驶车辆时，驾驶员注意力提示 (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。

前方车辆出发提示功能

前方车辆出发提示功能在检测到的前方车辆驶离时，向驾驶员发出提示性警报。

检测传感器



[A] 前视摄像头

车辆行驶期间，利用前视摄像头帮助检测驾驶员驾驶车辆的模式和前方车辆是否驶离。

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处于良好状态，以保持驾驶员注意力提示 (DAW) 功能的最佳性能。
- 前视摄像头注意事项有关的详细信息，请参考本章的“正面防撞辅助 (FCA)”部分。

驾驶员注意力警告 (DAW) 功能设置

前方车辆出发提示



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。

- 如果选择“前方车辆出发提示”模式，驾驶员注意力提示 (DAW) 功能在前方停止的车辆驶离时，向驾驶员发出提示性警报。

驾驶员注意力警告 (DAW) 功能操作

疏忽驾驶警告

驾驶员注意力警告 (DAW) 功能的基本功能是建议驾驶员“请休息”。

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“请休息”的警告信息，并且仪表盘上的疏忽驾驶警告灯 (⚠️) 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，驾驶员注意力提示 (DAW) 功能不会向驾驶员提出“请休息”的建议。

警告

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。

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。
- 驾驶员注意力提示 (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。
- 即使驾驶员注意力提示 (DAW) 功能没有提出“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，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。
- 驾驶员始终担负正确操控车辆和安全驾驶的责任。

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，始终注意观察前方车辆和路况。

i 信息

根据从信息娱乐系统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。

驾驶员注意力警告 (DAW) 系统故障和功能限制

驾驶员注意力提示 (DAW) 系统故障



驾驶员注意力提示(DAW)系统不能正常运行时，就会在仪表盘上显示“请检查驾驶员辅助系统”的警告信息几秒钟，并且仪表盘上的主警告灯(△)和疏忽驾驶警告灯(⚠)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



如果前挡风玻璃的前视摄像头安装部位或传感器被积雪、雨水等异物遮挡,会降低检测传感器的检测性能,这会导致驾驶员注意力警告(DAW)功能暂停或关闭。在此状态下,会在仪表盘上显示警告信息,并且仪表盘上的主(△)警告灯和驾驶员注意力(⚠)警告灯亮。当清除积雪、雨水等异物时,驾驶员注意力警告(DAW)功能将恢复至正常运行。清除积雪、雨水等异物后,如果驾驶员注意力警告(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,即在起动车辆后,检测不到任何物体的地方。
- 如果在摄像头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,因此驾驶员注意力提示 (DAW) 功能可能不能正常运行。

信息

您可以在仪表盘上的实用视图服务信息中查看警告信息。

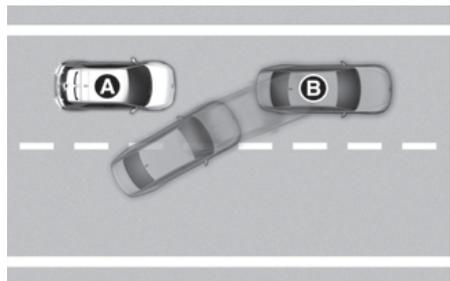
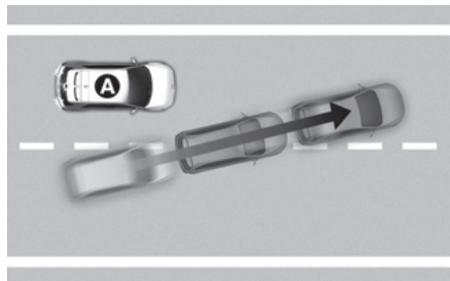
驾驶员注意力提示 (DAW) 功能限制

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。

前方车辆出发提示功能

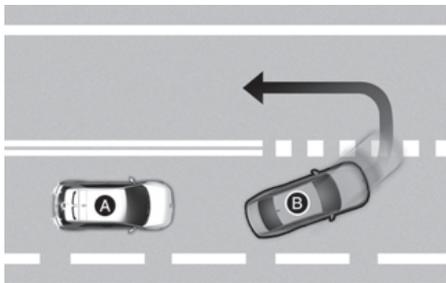
- 当其它车辆突然驶入时



[A] 本车辆
[B] 前方车辆

如果有车辆突然驶入至本车辆的前方,前方车辆出发提示功能可能无法正常运行。

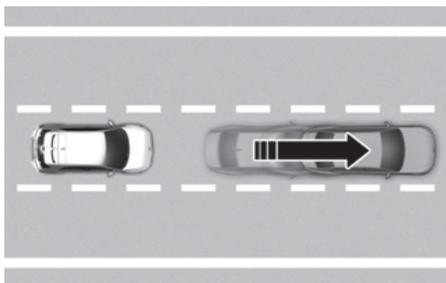
- 当前方车辆突然转弯时



[A] 本车辆
[B] 前方车辆

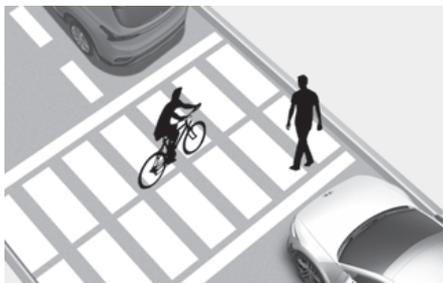
如果前方车辆突然转弯，如左转弯、右转弯或掉头等，前方车辆出发提示功能可能无法正常运行。

- 当前方车辆紧急驶离时



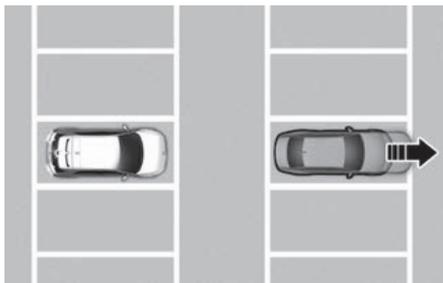
如果前方停止的车辆紧急驶离，前方车辆出发提示功能可能无法正常运行。

- 当行人、骑行者挡在本车辆与前方车辆之间时



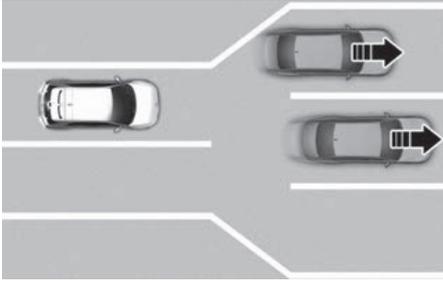
如果本车辆与前方车辆之间有行人或骑行者挡住时，前方车辆出发提示功能可能无法正常运行。

- 在停车场



如果前方驻车的车辆驶离，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已出发的提示性警报。

• 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

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

信息

前视摄像头注意事项有关的详细信息，请参考本章的“正面防撞辅助(FCA)”部分。

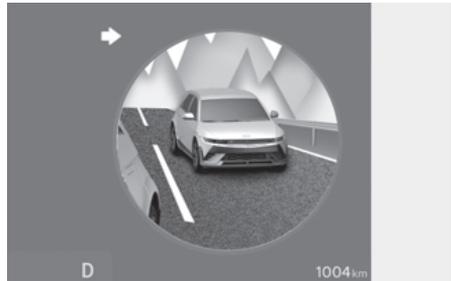
盲点影像 (BVM)

如有配备

左

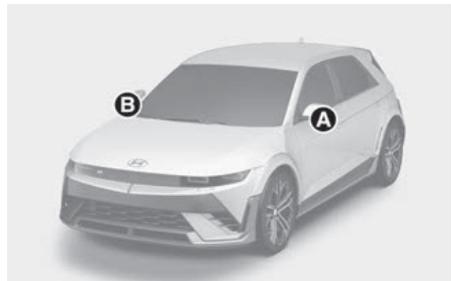


右



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。

检测传感器



[A] 广角摄像头 (位于外后视镜的底部)

[B] 广角摄像头 (位于外后视镜的底部)

检测传感器的具体位置请见上图。

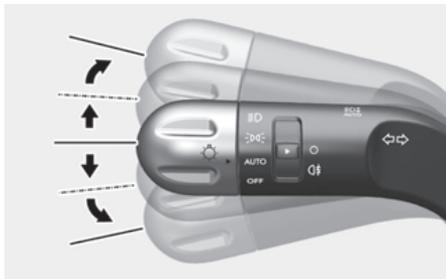
盲点影像 (BVM) 功能设置

功能设置

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 > 行驶安全”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) 功能操作

操作开关



转向信号灯开关

打开或关闭转向信号灯时，启动或关闭盲点影像(BVM)功能。

盲点影像

运行条件

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。

关闭条件

- 当关闭转向信号灯时，在仪表盘上显示的影像关闭。
- 当打开危险警告灯时，与转向信号灯的状态无关，盲点影像 (BVM) 功能关闭。
- 在仪表盘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。

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。

超车加速辅助

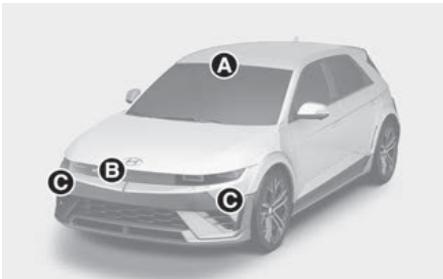
智能巡航控制(SCC)功能启动状态，如果此功能判断驾驶员的意图为超车，会主动采取加速辅助控制措施。

驾驶风格联动

+ 如有配备

智能巡航控制系统将基于驾驶员驾驶风格工作，如车辆间距离、加速度、反应速度等。

检测传感器



- [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）

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注意事项有关的详细信息，请参考本章的“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 (SCC)



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。

驾驶风格联动

+ 如有配备



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 > 驾驶风格联动”项，可以设置启用驾驶风格联动智能巡航控制(SCC)功能，如“车间距离”、“加速强度”和“反应速度”。

i 信息

- 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 “**驾驶风格联动**” 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级。
- 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。

警告方式



车辆电源在ON位置时, 请在信息娱乐系统设置菜单中选择 “**设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 警告方式**” 项。

- **警告音量**: 可以调整警告音量。
- **驾驶安全优先**: 驾驶员辅助系统警报声响时, 车辆会降低所有其它系统的音量。

i 信息

- 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。
- 重新启动车辆时, 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。

智能巡航控制 (SCC) 功能操作

运行条件

基本功能

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) 在启动状态。

在下列任何条件下, 智能巡航控制(SCC)功能不会运行。

- 您的车辆处于省电模式 (🔌 指示灯亮)
- 打开驾驶员车门时。
- 啮合电控驻车制动 (EPB) 时。
- 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)。

i 信息

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。

加速辅助功能运行条件

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

- 本车辆车速在 60km/h 以上。
- 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

- 在前方有车辆的条件下,如果打开左转向信号灯,车辆可能会临时加速。因此,驾驶员必须始终注意观察车辆周围环境。
- 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。

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。将仪表盘上的当前车速设置为巡航控制设定速度。
- 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,可能会降低巡航控制速度,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。

信息

当前车速在0-30km/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。

要设置智能巡航控制 (SCC) 车距



按动车距设置按钮时，车距设置按照**车距4** → **车距3** → **车距2** → **车距1** → **车距4**的顺序改变。

示例，假设车速为90km/h，车距保持如下：

- 车距 4：约 52.5 m
- 车距 3：约 40 m
- 车距 2：约 32.5 m
- 车距 1：约 25 m

i 信息

当重新起动车辆或智能巡航控制功能暂停时，车距设置保持最后设置的车距。

要增大设定速度

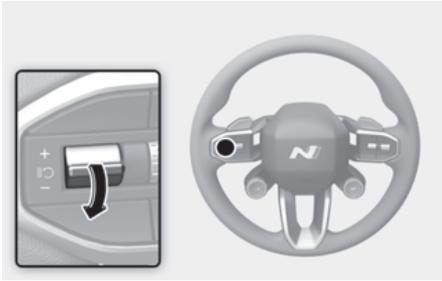


- 向上拨动开关至增速 (+) 位置并释放。每次巡航控制设定速度增加 1 km/h。
- 观察仪表盘上的巡航控制设定速度，同时向上拨动开关至增速 (+) 位置并保持。每次以这种方式操作开关时，巡航控制设定速度以 10 km/h 为单位增加。当到达理想速度时释放开关。此时，车辆会加速至此速度恒速行驶。巡航控制速度最高可设至 200 km/h。

⚠ 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。

要降低设定速度



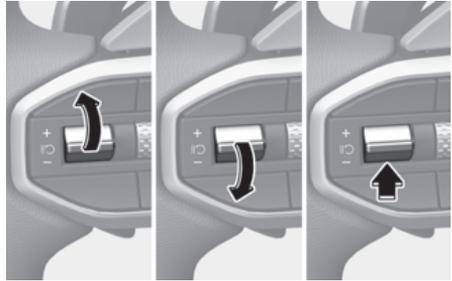
- 向下拨动开关至降速 (-) 位置并释放。每次巡航控制设定速度降低 1 km/h。
- 观察仪表盘上的巡航控制设定速度，同时向下拨动开关至降速 (-) 位置并保持。每次以这种方式操作开关时，巡航控制设定速度以 10 km/h 为单位降低。当到达理想速度时释放开关。巡航控制设定速度最低可设至 30 km/h。

要暂停智能巡航控制 (SCC) 功能



按下 [SCC] 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)功能暂停后需要恢复时，向上/向下拨动开关至增速(+)或降速(-)位置，或者按下 [SCC] 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。

按下 [SCC] 按钮时，控制速度将恢复至之前预设的巡航控制设定速度。

警告

操作 [SCC] 按钮之前，请检查驾驶条件。当按下 [SCC] 按钮时，行驶速度可能会急速增加或减小。

要关闭智能巡航控制 (SCC) 功能



要关闭智能巡航控制(SCC)功能，再次按下驾驶辅助按钮 (SCC)。

i 信息

配备手动限速辅助(MSLA)功能的车辆, 必须按住驾驶辅助按钮(☞), 才能关闭智能巡航控制(SCC)功能。此时, 手动限速辅助(MSLA)功能就会启动。

⚠ 注意

不要同时操作开关和按钮。否则, 智能巡航控制(SCC)功能可能无法正常运行。

显示和控制

可以从仪表盘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。请参考第4章的“仪表盘显示器”部分。

根据智能巡航控制(SCC)功能的运行状态, 将显示如下。

功能控制状态



功能暂停状态



• 功能控制时

- (1) 前方有无车辆和设置的与前方车辆之间的车距等级
- (2) 设定速度
- (3) 前方有无车辆和与前方车辆之间的目标车距

• 功能暂停时

- (1) 本车辆(灰色)
- (2) 先前预设的设定速度(灰色)
- (3) 前方有无车辆(灰色)(如有配备)

i 信息

- 在仪表盘显示屏上显示的与前方车辆之间的车距是, 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前车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。
- 根据从信息娱乐系统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。

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,车辆可能会适度减速。

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。

驾驶风格联动功能操作

 如有配备



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。

要暂停智能巡航控制 (SCC) 功能



在下列任何条件下,智能巡航控制(SCC)功能暂停:

- 车速升至 210 km/h 以上时。
- 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解除”的警告信息,同时发出警报声,向驾驶员发出碰撞危险预警。

信息

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)。

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。

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。

在交通拥堵道路上



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。

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(SCC)功能控制状态下,如果检测到存在与前方车辆发生碰撞的高危险性,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,向驾驶员发出碰撞危险预警。驾驶车辆时,始终要注意观察前方路况,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。

- 与前方车辆之间的车距过近,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。
- 当不使用智能巡航控制(SCC)功能时,要保持此功能处于关闭状态,以防意外启动智能巡航控制(SCC)功能控制。
- 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。
- 始终根据驾驶条件和车速,保持与前方车辆之间的安全车距。在高速行驶期间,如果与前方车辆之间的车距过近,可能会引发严重碰撞事故。
- 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,在此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,以防发生意外或突发情况。
- 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。
- 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。
- 智能巡航控制(SCC)功能受到强电磁波干扰时,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) 功能反应延迟，或者可能对相邻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，应始终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。
- 始终遵守国家的限速规定标准，将车速设置至限速范围内。
- 如果驾驶员的驾驶风格发生变化，车辆距离、加速度和反应速度可能会发生变化。

⚠ 注意

- 必须充分行使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控制模式。

i 信息

- 起动车辆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。
- 驾驶风格联动控制功能除了与前方车辆之间的车距、加速性和响应速度外，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，就会在仪表盘上显示“**请检查驾驶员辅助系统**”的警告信息，并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。

智能巡航控制 (SCC) 功能暂停



当前雷达传感器盖或传感器被积雪、雨水等异物遮挡时，会降低检测传感器的检测性能，这会导致智能巡航控制(SCC)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一定时间。

当清除积雪、雨水等异物时，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，即在启动车辆后，检测不到任何物体的地方。

信息

您可以在仪表盘上的实用视图服务信息中查看警告信息。

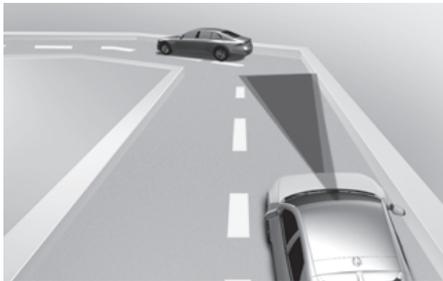
智能巡航控制 (SCC) 功能限制

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，影响前视摄像头的视野时。
- 在挡风玻璃上有湿气或结霜时。
- 因阳光过强，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。
- 前视摄像头附近温度过高或过低。
- 在仪表板上放置有物品时。
- 环境亮度过明亮。
- 环境亮度过暗，如在隧道内等。
- 环境亮度突然发生变化时(如进/出隧道等)。
- 环境亮度非常暗，且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。
- 检测到车辆的一部分。
- 前方车辆没有尾灯或尾灯位置异常。
- 环境亮度非常暗，且没有打开尾灯或尾灯亮度不足时。
- 前方车辆尾部小或看似异常时(如倾斜、翻倒等)。
- 前方车辆离地高度过低或过高时。
- 前方有车辆突然驶入。
- 车辆被拖时。
- 驾车穿过隧道或铁桥等时。
- 行驶在建筑区、铁路等含有金属物质的地方时。
- 附近有能反射前雷达传感器电磁波的物体，如护栏、车辆等。

- 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原位时。
- 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的电磁波。
- 在高速公路或快速公路交汇处或收费站附近行驶。
- 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。
- 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。
- 前方车辆外形不规则。
- 前方车辆的速度过快或过慢。
- 前方有车辆的状态，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。
- 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。
- 在坡路、弯道上行驶时。
- 在有树木、路灯的路边上行驶时。
- 因路况不良导致车辆产生过大振动。
- 因重载、轮胎气压不足等原因车辆高度变低或变高时。
- 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。

操作加速踏板，设定适当的巡航控制速度。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



在上坡或下坡道路上行驶期间，智能巡航控制系统可能不会检测到相同车道上的车辆，车辆会加速到设定速度。此外，如果突然检测到前方车辆，车速将会迅速减慢。

在斜坡道路上行驶时，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。

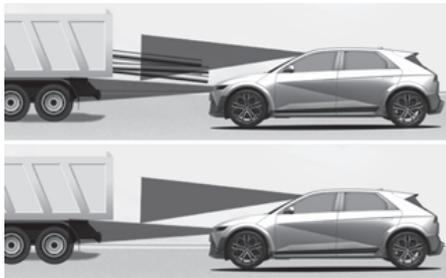
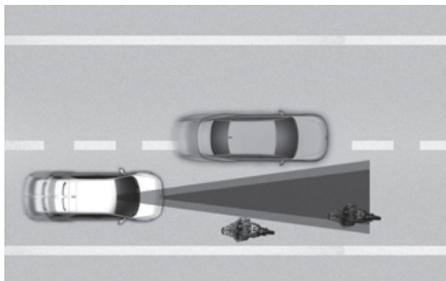
• 变更车道时



- [A] 本车辆
- [B] 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。

• 检测受限吋



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：

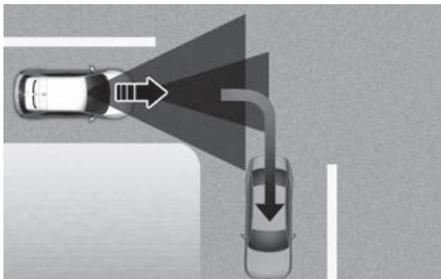
- 前方车辆偏至一侧行驶时。
- 前方车辆缓慢移动或突然减速时。
- 前方车辆有较高的离地高度或装载有朝后伸出车厢的长货物时。
- 车辆因装载过重而使车头抬起时。
- 与前方车辆之间的车距在 2 m 以内时。
- 前方车辆迎面驶来时。
- 前方车辆在停止状态时。
- 挂车等，前方车辆轮廓过小时。
- 前方为摩托车、自行车等轮廓过窄时。
- 前方车辆为特种车辆时。
- 前方为行人、动物时。

- 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，传感器不能检测到前方车辆：

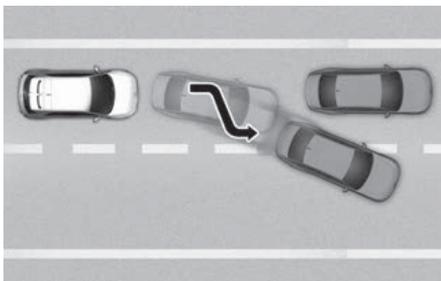
- 本车辆转弯时。
- 在狭窄或急转弯道路上行驶时。
- 在交叉路口上行驶时，如果前方车辆消失，本车辆可能会加速。

驾驶车辆时，驾驶员应始终仔细观察路况和行驶条件。

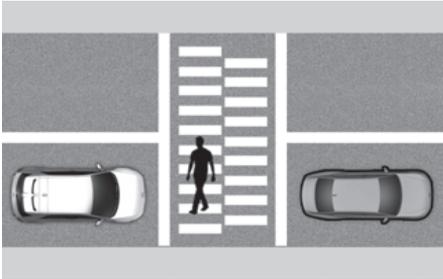


- 前方的车辆驶离本车道时，智能巡航控制 (SCC) 功能可能不会立即检测到您前方出现的新目标车辆。

驾驶车辆时，驾驶员应始终仔细观察路况和行驶条件。



- 必须与前方车辆保持安全车距，同时始终要注意观察行人。



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。

i 信息

- 基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能仅在高速公路的交通管制道路上有效。
- 基于导航智能巡航控制 (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。
- 及时更新导航数据，以便随时扩充增加的公路信息。

高速公路限速区自动减速

高速公路限速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，将车速临时降至限速以下，以辅助驾驶员安全驾驶。

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，如果本车辆车速过大，临时将车速降至安全车速，或者限制加速，以辅助驾驶员安全驾驶。

基于导航智能巡航控制 (NSCC) 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 > 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。

i 信息

如果基于导航智能巡航控制(NSCC)系统存在故障，不能设置此功能。

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“**自动调节高速驾驶速度**”项。
- 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。

i 信息

智能巡航控制(SCC)功能操作有关的详细信息，请参考本章的“智能巡航控制(SCC)”部分。

基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能显示和控制

基于导航智能巡航控制(NSCC)功能在启动状态时，就会在仪表盘上显示如下信息：



基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能待机

当满足运行条件时，就会在仪表盘上显示绿色指示灯(NAV)。

基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能控制

在速度控制期间，就会在仪表盘上显示的绿色指示灯(NAV)闪烁。

功能暂停或由驾驶员中断

如果基于导航智能巡航控制(NSCC)功能不能控制车辆，如智能巡航控制(SCC)功能暂停或导航系统搜索路线等，就会在仪表盘上显示的指示灯(NAV)颜色变色。

当驾驶员踩下加速踏板加速时，就会在仪表盘上显示的指示灯(NAV)颜色变为白色并闪烁。

警告



在下列条件下，会显示“请小心驾驶”的警告信息：

- 基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能不能将车速降至安全车速范围时。

i 信息

根据从信息娱乐系统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。

高速公路限速区自动减速

当车辆在高速公路的主干道上行驶时，高速公路限速区自动减速功能根据从导航接收的道路限速信息，如果本车车速超过限速，将车速临时降至限速以下。驶过限速管制路段后，将车速重新恢复至智能巡航控制 (SCC) 设定速度。

i 信息

- 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。
- 高速公路安全区自动减速功能仅根据从导航接收的交通管制摄像头信息启动控制。（详细信息请参考信息娱乐系统手册查询如何设置摄像头。）
- 如果平均车速超过限速，基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能会控制车辆减速至限速以下行驶。
- 如果车辆在配备有移动测速摄像头的道路上行驶，为了确保行车安全，车辆即使驶过了由导航引导的路段，也会保持限速以下的车速行驶。
- 即使由高速公路限速区自动减速功能控制车辆减速，如果车速仍然超过限速，就会发出警报声。

高速公路弯道区自动减速

根据高速公路或快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。

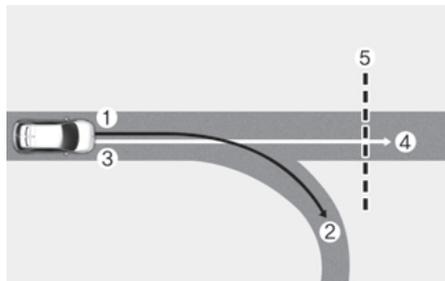
i 信息

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。

基于导航智能巡航控制 (NSCC) 功能限制

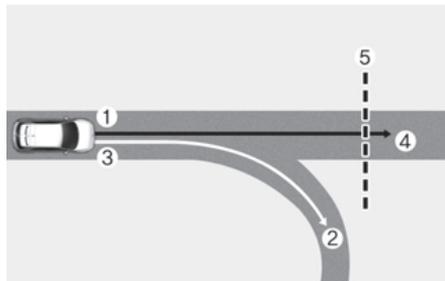
在下列任何条件下，基于导航智能巡航控制(NSCC)功能不能正常运行:

- 导航系统不能正常运行。
- 因信息娱乐系统不能正常运行，没有传输地图信息时。
- 导航数据库没有更新限速标准和道路信息时。
- 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。
- 导航系统正在搜索路线时。
- 因在隧道等区域内，GPS 信号受阻时。
- 道路分为两条或以上，然后再次合并时。
- 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。
- 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。
- 更新导航数据期间。
- 导航系统重新启动时。
- 根据路况，有些路段的限速标准改变时。
- 在施工路段行驶时。
- 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。



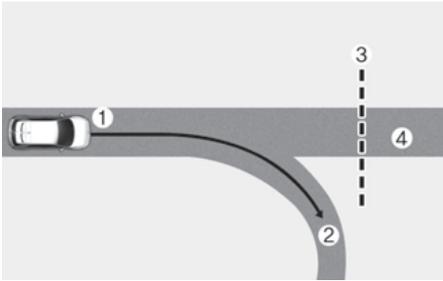
- (1) 设定路线
- (2) 分支路线
- (3) 行驶路线
- (4) 主干道
- (5) 安全区路段或弯道区路段（如有配备）

- 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，高速公路安全区自动减速功能、高速公路弯道区自动减速功能继续运行。根据到安全区、弯道区的距离和当前车速，车辆的减速可能不够充分，也可能迅速减速。



- (1) 设定路线
- (2) 分支路线
- (3) 行驶路线
- (4) 主干道
- (5) 安全区或弯道区路段

- 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、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，高速公路安全区自动减速功能、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) 安全区或弯道区路段
- (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、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。驾驶员应负责仔细观察前方路况，避免违反交通规则。
- 导航的限速信息可能与道路上实际的限速信息不同。驾驶员应负责实时观察路况和道路限速。
- 当车辆驶离高速公路（或快速公路）的主干道时，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 (SCC) 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。但是，如果没有充分踩下加速踏板，车辆可能会适度减速。
- 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。

i 信息

- 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。
- 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，根据前方弯道区、安全区信息，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，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在本车道中央行驶。

检测传感器



[A] 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

前视摄像头注意事项有关的详细信息，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

警告方式



车辆电源在ON位置时，请在信息娱乐系统设置菜单中选择“设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 警告方式”项。

- **警告音量：**可以调整警告音量。
- **驾驶安全优先：**驾驶员辅助系统警报声响时，车辆会降低所有其它系统的音量。

i 信息

- 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。
- 重新启动车辆时，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。

车道跟踪辅助 (LFA) 功能操作

车道跟踪辅助 (LFA) 功能启动和关闭



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。仪表盘上的灰色或绿色指示灯(Ⓛ)亮。

再次按下此按钮时，此功能关闭。

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，就会在仪表盘上绿色指示灯(Ⓛ)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。

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“请握紧方向盘”的警告信息，同时发出警报声。

一级：警告信息

二级：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，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。

i 信息

- 仪表盘设置有关的详细信息，请参考第4章的“仪表盘显示器”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



- 根据从信息娱乐系统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。
- 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驾驶条件。
- 即使由车道跟踪辅助(LFA)功能辅助控制方向盘，驾驶员仍要始终保持方向盘的控制。
- 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。

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，就会在仪表盘上显示“**请检查驾驶员辅助系统**”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。

i 信息

您可以在仪表盘上的实用视图服务信息中查看警告信息。

车道跟踪辅助(LFA)功能限制

车道跟踪辅助(LFA)功能限制有关的详细信息，请参考本章的“车道保持辅助(LKA)”部分。

i 信息

车道跟踪辅助(LFA)功能注意事项有关的详细信息，请参考本章的“车道保持辅助(LKA)系统故障和功能限制”部分。

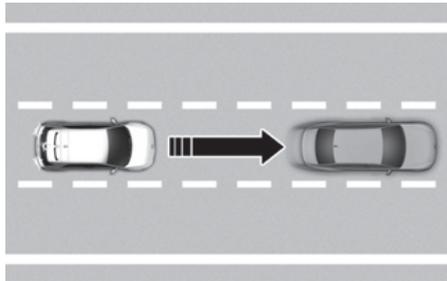
⚠ 警告

装载超过最大容许荷载或集中在行李舱内某一位置会降低车辆的行驶稳定性，从而降低车道跟踪辅助功能的有效性。

高速公路驾驶辅助 (HDA)

高速公路驾驶辅助 (HDA)

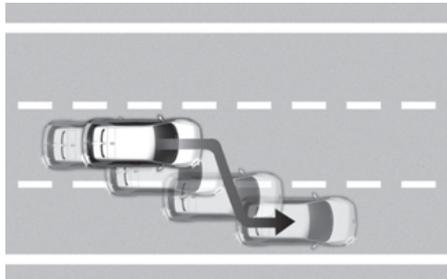
高速公路驾驶辅助(HDA)功能设计的目的是,车辆在高速公路上行驶时,检测前方车辆和车道线,并控制车辆保持设定的与前方车辆之间的车距和设定速度,并控制车辆保持在本车道中央行驶。



高速公路变道辅助

+ 如有配备

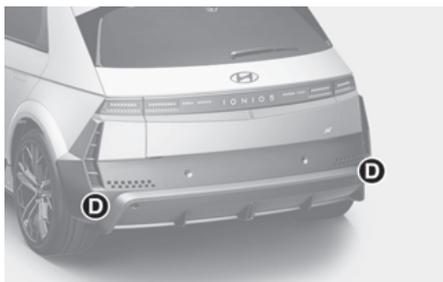
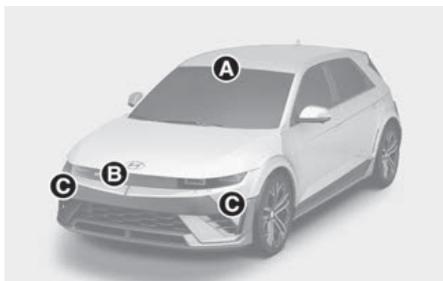
驾驶员操纵转向信号控制杆打开变更车道信号时,如果高速公路变道辅助功能判断为车辆变更车道安全,此功能辅助驾驶员向转向信号方向变更车道。



i 信息

- 高速公路驾驶辅助功能仅适用于某些高速公路。
- 高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能仅在高速公路主干道上行驶时运行,而在交叉路口、岔路口等区域不会运行。
- 及时更新导航数据,以便随时扩充增加的公路信息。

检测传感器



- [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

检测传感器注意事项有关的详细信息,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



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 > 高速公路驾驶辅助系统”项，可以设置启用或停用此功能。

基本功能

如果选择“高速公路驾驶辅助系统”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。

高速公路变道辅助

如有配备

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。

i 信息

- 如果取消选择“高速公路变道辅助”模式，就不能变更“变道辅助(高速公路)”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。
- 如果重新启动车辆，此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，操作设置菜单变更功能设置。

警告方式



车辆电源在ON位置时，请在信息娱乐系统设置菜单中选择“设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 警告方式”项。

- **警告音量：**可以调整警告音量。
- **驾驶安全优先：**驾驶员辅助系统警报声响时，车辆会降低所有其它系统的音量。

i 信息

- 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。
- 重新启动车辆时，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。

高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能操作

基本功能

运行状态显示

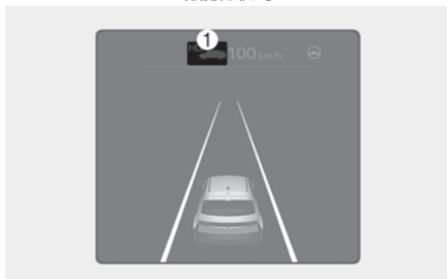
可以从仪表盘上的驾驶辅助视图模式中观察到高速公路驾驶辅助(HDA)功能的运行状态。详细信息请参考第4章的“视图模式”部分。

根据此功能状态，公路驾驶辅助功能将显示如下。

功能控制时



功能待机时



1. 高速公路驾驶辅助 (HDA) 指示灯显示前方有无车辆和设定的与前方车辆之间的车距等级。

- 高速公路驾驶辅助指示灯 (HDA)
 - 绿色 HDA: 控制时
 - 灰色 HDA: 待机时
 - 白色指示灯 HDA 闪烁: 踩下加速踏板时
 - 不显示 :OFF

2. 设定速度

3. 车道跟踪辅助指示灯

4. 显示前方有无车辆和设定的与前方车辆之间的车距等级。

5. 是否检测到车道线。

i 信息

- 显示有关的详细信息，请参考本章的“智能巡航控制 (SCC)”和“车道跟踪辅助 (LFA)”部分。
- 根据从信息娱乐系统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。

高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能操作

在下列条件下，高速公路驾驶辅助(HDA)功能启动

- 车辆在高速公路的主干道上行驶，按下驾驶辅助按钮时，高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能启动。
- 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。

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HIC按钮起步行驶。

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“**请握紧方向盘**”的警告信息，并分阶段发出警报。

一级：警告信息

二级：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。

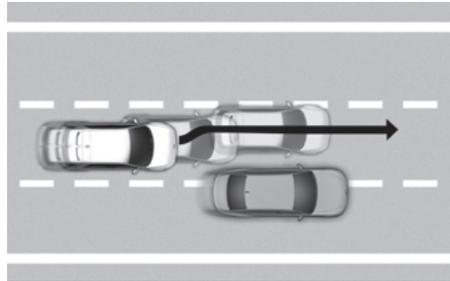
车速限制



由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，会启动车速限制功能，限制车速。

当启动车速限制功能时，就会在仪表盘上显示“**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。

在车道内靠边行驶（如有配备）



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) 功能待机

在高速公路驾驶辅助(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将车速控制在 60km/h 以下行驶。此时，当前方有车辆时，车辆会减速。车辆减速后，不会自动加速。
- 在下列任何条件下，将关闭车速限制功能：
 - 驾驶员再次握紧方向盘时。
 - 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 - 位置时，或者按下 [III] 或 [III] 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

运行状态显示

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。请参考第4章的“视图模式”部分。

根据高速公路变道辅助功能的运行状态，将显示如下。

运行状态显示



高速公路变道辅助功能准备就绪



1. 高速公路变道辅助指示灯 (↔↔)
 - 绿色指示灯亮：准备就绪时
 - 绿色指示灯闪烁：功能控制时
 - 灰色指示灯亮：功能待机时
 - 白色指示灯闪烁：解除状态（仅在特定时间显示）
2. 车道线
 - 车道线的显示与高速公路变道辅助指示灯 (1) 相同。但是，如果此功能在待机状态，就会显示是否检测到车道线。
3. 绿色箭头和暗影
 - 此功能控制经过一定时间后，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，如果此功能无法启动变道辅助功能，就会显示警告信息。
 - 当此功能关闭时，就会显示此警告信息。

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

- 使用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。在仪表盘上显示 “变道辅助 (高速公路)” 和 “请按 OK 键开启变道辅助”。

高速公路变道辅助功能准备就绪



高速公路变道辅助功能在启动状态，当满足下列所有条件时，此功能进入准备就绪状态

- 高速公路驾驶辅助 (HDA) 功能在启动状态。
- 车道跟踪辅助 (LFA) 功能在启动状态时。
- 起动车辆后，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报功能的警告信息。
- 危险警告灯 [OFF]。

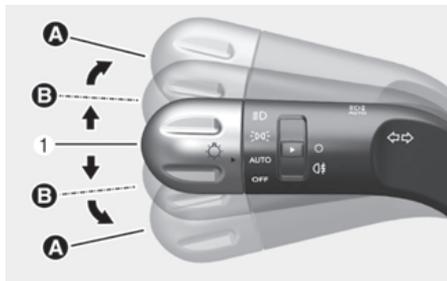
i 信息

- 当变道辅助功能在启动 (指示灯亮) 状态时，即使操作转向灯或危险警告灯 ON，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，变道辅助功能自动关闭：
 - 单条车道道路时。
 - 道路上没有中央隔离带、护栏等结构物时。
 - 前方道路上有行人或骑行者时。
- 在此功能准备就绪状态，当本车辆车速在 25 km/h 以下时，此功能进入待机状态。
- 当本车辆车速在 30-70 km/h 范围内，而且在本车辆左侧和右侧的相邻车道内后方区域没有检测到车辆时，此功能进入待机状态。
- 如果存在发生碰撞的危险性，此功能进入待机状态。
- 根据从仪表盘显示屏上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。

⚠ 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，驾驶员必须始终保持警惕。

高速公路变道辅助功能操作



高速公路变道辅助功能在准备就绪(绿色指示灯亮)状态下,上下操作转向信号灯控制杆时,如果满足下列条件,高速公路变道辅助功能启动控制

- 驾驶员双手握住方向盘。
- 在车道变更方向无碰撞危险。
- 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。
- 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。
- 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。

i 信息

- 当转向信号灯控制杆置于[A]位置时。此时,如果在踏上另一车道之前,将转向信号灯控制杆置于中立位置(1),高速公路变道辅助功能解除控制。如果在已踏上另一车道之后,将转向信号灯控制杆置于中立位置(1),高速公路变道辅助功能辅助控制变更车道,并在车道变更完成后,关闭转向信号灯。
- 当转向信号灯控制杆置于[B]位置时。当转向信号灯控制杆在[B]位置保持一定时间时,就会显示绿色箭头。此时,即使转向信号灯控制杆返回至中立位置(1),高速公路变道辅助功能保持辅助控制。

当此功能控制变更车道时,即使没有握住转向信号灯控制杆,转向信号灯仍然保持闪烁,当车道变更完成后,转向信号灯关闭。

高速公路变道辅助功能待机

当不满足此功能准备就绪条件,或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

- 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。
- 前方道路无交汇处、出入口等而结束时。
- 在急弯道路上行驶时。
- 车道过窄时。

高速公路变道辅助功能解除

在下列任何条件下,关闭此功能

- 当高速公路车道线辅助系统运行时,转向信号控制杆置于[A]位置且在车辆进入车道线前将转向信号控制杆释放到中心(1)。
- 转向信号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

- 在此功能控制期间,如果出现下列任何条件,就会解除此功能控制:
 - 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警报功能的警告信息时。
 - 危险警告灯[ON]时。
 - 在仪表盘上显示正面防撞辅助(FCA)功能或盲点防撞辅助(BCA)功能的警告信息时。
 - 即使没有显示正面防撞辅助(FCA)功能、盲点防撞辅助(BCA)功能的警告信息,当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。
 - 转向信号灯功能故障时。

- 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）。
- 在此功能准备就绪状态，当本车车速在 25 km/h 以下时，此功能进入待机状态。
- 当本车车速在 30-70 km/h 范围内，而且在本车辆左侧和右侧的相邻车道内后方区域没有检测到车辆时，此功能进入待机状态。
- 如果存在发生碰撞的危险性，此功能进入待机状态。
- 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) 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)系统不能正常运行时，就会在仪表盘上显示“**请检查驾驶员辅助系统**”和“**请检查变道辅助功能**”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。

i 信息

您可以在仪表盘上的实用视图服务信息中查看警告信息。

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。
- 公路驾驶辅助功能是驾驶辅助功能，并不是完整的自动驾驶系统。因此，驾驶员必须始终注意观察前方路况，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，驾驶员必须熟悉此功能的限制条件。可能不能检测到可能发生碰撞的障碍物如车辆、摩托车、自行车、行人、或不明物体或结构如护栏，收费站等。
- 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。
 - 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开启双手离开方向盘警告时，车道跟踪辅助功能可能会临时解除。
- 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另一辆车时，为了行驶安全，请关闭公路驾驶辅助功能。
- 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。因此，驾驶员在驾驶车辆时要始终握紧方向盘。
- 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。
- 当车辆启动，或者初始化检测传感器或导航时，公路驾驶辅助功能将不工作。

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) 功能不能正常运行。

- 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。
- 不能检测到白色单一虚线车道线或道路边缘。
- 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。
- 安装挂车或挂架等时。

i 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功能限制有关的详细信息，请参考本章的“正面防撞辅助(FCA)”、“盲点防撞辅助(BCA)”部分。

后视监视器 (RVM)

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。

检测传感器



[A] 后视广角摄像头
检测传感器的具体位置请见上图。

后视监视器 (RVM) 功能设置

警告方式



车辆电源在ON位置时，请在信息娱乐系统设置菜单中选择“设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 警告方式”项。

- **泊车安全优先**：启动后视监视器 (RVM) 功能时，车辆会降低所有其它系统的音量。

i 信息

- 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。
- 重新启动车辆时，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。

摄像头设置



- 要变更后视监视器 (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 > 显示 > 设置摄像头 > 显示内容”项，可以设置或变更设置。
- 在“显示内容”中，可以设置或变更“后视图画面保持”和“后视图泊车引导线”的设置。

后方影像保持

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，就会关闭后方影像。

后视图泊车引导线

如果选择“后视图泊车引导线”模式，就会在后视监视器 (RVM) 显示屏区域显示后视图泊车引导线和后顶视图泊车引导线。

i 信息

- 后视图泊车引导线的水平准线显示距车辆 0.5 m、1 m 和 2.3 m 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与距车辆 1.5m 的距离。

后视监视器 (RVM) 功能操作

泊车 / 影像模式按钮



档位在“P(驻车)”档、“D(前进)”档和“N(空档)”档状态，按下驻车/影像模式按钮(1)时，后视监视器(RVM)功能启动。

前挡风玻璃雨刮器片



运行条件

- 档位 在 “R(倒车)” 档。
- 档位 在 “P(驻车)” 档、“N(空档)” 档时，或者档位 在 “D(前进)” 档，并且车速 在 10km/h 以下时，按下泊车 / 影像模式按钮 (1)。

使用视图变更按钮(2)，可以选择后视影像或后顶视图。

关闭条件

- 将档位挂入 “P(驻车)” 档或 “D(前进)” 档时。
- 按下泊车 / 影像模式按钮 (1) 时，或者按下信息娱乐系统任何按钮 (3) 时。
- 档位 在 “N(空档)” 档或 “D(前进)” 档，并且车速 在 10 km/h 以上时。
- 在后视影像菜单上选择前一页按钮 ◀ (4)。

i 信息

档位 在 “R(倒车)” 档时，不能关闭后视影像。

后置摄像头画面保持功能

泊车操作期间，在显示屏上保持后视影像的显示，以辅助您的泊车操作。

运行条件

档位 从 “R(倒车)” 档挂入 “N(空档)” 档或 “D(前进)” 档，并且车速 在 10km/h 以下。

关闭条件

- 车速 升至 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。
- 按下泊车 / 影像模式按钮 (1) 时，后视影像关闭。

行驶时后视影像

驾驶车辆时，驾驶员能够通过显示屏看见车辆后方的影像，从而辅助您安全驾车。

运行条件

- 档位 在 “P(驻车)” 档、“N(空档)” 档时，或者档位 在 “D(前进)” 档，并且车速 在 10km/h 以上时，按下泊车 / 影像模式按钮 (1)。

关闭条件

- 将档位挂入 “P(驻车)” 档或 “D(前进)” 档时。
- 再次按下泊车 / 影像模式按钮 (1) 时。
- 按下信息娱乐系统任何按钮 (3) 时。
- 在后视影像菜单上选择前一页按钮 ◀ (4)。

功能控制时

在显示屏上显示行驶时后视影像时，如果将档位挂入 “R(倒车)” 档，显示屏切换到后视影像显示。

i 信息

- 档位 在 “R(倒车)” 档时，与视图模式无关，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图模式上，会显示后泊车引导线。(当在信息娱乐系统中选择 “设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 泊车安全 > 设置摄像头 > 显示内容 > 后视图泊车引导线” 项时)。但是，在行驶时后视影像中不会显示后泊车引导线。
- 行驶时后视影像功能在启动状态时，即使车速降至 10km/h 以下，此功能也不会关闭。
- 在行驶时后视影像功能启动状态下，后顶视图功能无效。

后顶视图



驻车操作期间，触摸显示器屏幕上的图标(2)时，在显示器屏幕上会显示顶视图像，并显示与后方车辆之间的车距。

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

警告

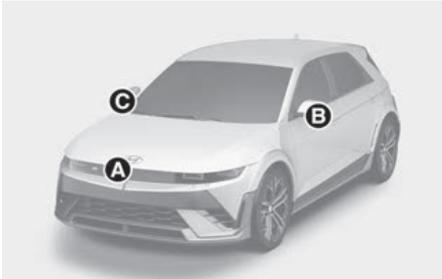
- 后视摄像头不能覆盖车辆后方的整体区域。在泊车或倒车前，驾驶员一定要通过室内和室外后视镜直接观察后方环境状态。
- 在显示屏上显示的影像距离会根据物体实际距离的不同而发生变化。这是因为后视监视器上显示的图像是通过校准宽后视摄像头内图像来显示的。当车辆因装载货物而倾斜时，后泊车指南可能不正确。一定要直观观察车辆周围环境，以确保安全。
- 始终保持后视摄像头镜头清洁。如果摄像头镜头被任何异物遮挡，会严重影响摄像头的检测性能，这会导致后视监视器 (RVM) 功能不能正常运行。注意，禁止使用化学溶剂，如含有高碱性或挥发性有机溶剂（汽油、丙酮等）的强洗涤剂。否则，会导致摄像头镜头损坏。

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,并通过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。

检测传感器



- [A] 前视广角摄像头
- [B] 侧视广角摄像头 (侧后视镜底部)
- [C] 侧视广角摄像头 (侧后视镜底部)
- [D] 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

警告方式



车辆电源在ON位置时,请在信息娱乐系统设置菜单中选择“设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 警告方式”项。

- **泊车安全优先:** 当启动全景影像 (SVM) 功能时,会降低所有其它系统的音量。

信息

- 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。
- 重新启动车辆时,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。

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 > 设置摄像头”项，可以进行设置或变更设置。
- 在“显示内容”中，可以设置或变更“泊车距离警告”、“顶视图泊车引导线”和“后视图泊车引导线”的设置。

泊车距离警告

如果选择“泊车距离警告”模式，就会在全景影像 (SVM) 显示屏的顶视图区域显示泊车距离警告 (PDW) 功能控制视图。

顶视图泊车引导线

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。

- 仅在泊车距离警告 (PDW) 功能启动，并向驾驶员发出碰撞危险预警时显示视图。

i 信息

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 2 m 的距离。

后视图泊车引导线

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。

i 信息

水平准线显示距车辆 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。

i 信息

全景影像自动启动有关的详细信息，请参考“全景影像 (SVM) 功能操作”部分。

全景影像 (SVM) 功能操作

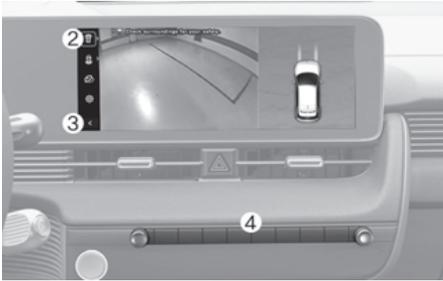
泊车 / 影像模式按钮



按下泊车 / 影像模式按钮 (1) 时，全景影像 (SVM) 功能就会启动。

再次按下此按钮时，此功能关闭。

前视图



将档位挂入“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。

使用视图变更按钮(2)，可以选择顶视图、前视影像、前侧视影像和前广角影像。

运行条件

- 档位从“R(倒车)”档挂入“N(空档)”档或“D(前进)”档，并且车速在10 km/h以下。
- 档位为“P(驻车)”档、“N(空档)”档或“D(前进)”档，车速在10 km/h以下时，按下泊车/影像模式按钮(1)。
- “全景影像自动启动”功能运行。
当在信息娱乐系统中选择“设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 泊车安全 > 全景影像自动启动”项时，就会显示泊车时前视影像。

i 信息

当前视影像功能启动时，会显示最后使用的影像模式。

关闭条件

- 将档位从“N(空档)”档或“D(前进)”档挂入“P(驻车)”档或“R(倒车)”档时。
- 按下泊车/影像模式按钮(1)时，或者按下信息娱乐系统任何按钮(4)时。
- 车速升至10km/h以上时。
- 选择前一页按钮 ◀ (3)。

i 信息

车速升至10 km/h以上时，全景影像(SVM)功能可能关闭。在此状态下，即使车速重新降至10 km/h以下，全景影像(SVM)功能也不会自动启动。

前挡风玻璃雨刮器片

在显示屏上显示后视影像，以辅助泊车。

使用视图变更按钮(2)，可以选择顶视图、后视影像、后侧视影像和后广角影像。

运行条件

- 档位为“R(倒车)”档。
- 档位为“P(驻车)”档、“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)，然后按动视图变更按钮(2)，选择后视影像。

关闭条件

- 档位为“R(倒车)”档。
- 档位为“P(驻车)”档，按下泊车/影像模式按钮(1)时。

i 信息

档位为“R(倒车)”档时，即使按下信息娱乐系统任何按钮(4)，不能关闭后视影像。

行驶时前视影像

驾驶车辆时，驾驶员能够通过显示屏看见车辆前方的影像，从而辅助您安全驾车。

使用视图变更按钮(2)，可以选择行驶时光视影像。

运行条件

- 档位“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(1)。

关闭条件

- 按下泊车/影像模式按钮(1)时，或者按下信息娱乐系统任何按钮(4)时。
- 将档位从“N(空档)”档或“D(前进)”档挂入“P(驻车)”档或“R(倒挡)”档时。
- 车速在10km/h或以下，按下视图变更按钮(2)时。

i 信息

- 当行驶时前视影像功能启动时，会显示最后使用的影像模式。
- 行驶时前视影像功能在启动状态时，即使车速降至10km/h以下，此功能也不会关闭。
- 当行驶时前视影像功能启动运行时，在全车速范围内停用前顶视图和侧视影像模式。

行驶时光视影像

驾驶车辆时，驾驶员能够通过显示屏看见车辆后方的影像，从而辅助您安全驾车。

运行条件

- 档位“N(空档)”档或“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(1)，然后按动视图变更按钮(2)，选择时光视影像。

使用视图变更按钮(2)，可以选择时光视影像或3D影像。

关闭条件

- 将档位挂入“P(驻车)”档或“D(前进)”档时。
- 按下泊车/影像模式按钮(1)时，或者按下信息娱乐系统任何按钮(4)时。

i 信息

- 当行驶时光视影像功能启动时，会显示最后使用的影像模式。
- 在行驶时光视影像上，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10km/h以下，此功能也不会关闭。
- 当行驶时光视影像功能启动运行时，在全车速范围内停用后顶视图和后侧视影像模式。

3D 影像



3D影像功能从不同角度显示车辆的周围图像。

您通过点击显示屏可以改变角度。再次按下3D影像按钮时，恢复至初始角度。

运行条件

当按动视图变更按钮(2)，选择3D影像功能时：

- 档位 在 “P(驻车)” 档、“N(空档)” 档或 “D(前进)” 档，并且车速在 10 km/h 以下。
- 档位 在 “R(倒车)” 档时，启动全景影像 (SVM) 功能。

关闭条件

档位 在 “P(驻车)” 档、“N(空档)” 档或 “D(前进)” 档

- 将档位从 “N(空档)” 档或 “D(前进)” 档挂入 “P(驻车)” 档时。
- 按下泊车 / 影像模式按钮 (1) 时，或者按下信息娱乐系统任何按钮 (4) 时。
- 车速升至 10km/h 以上时。

档位 在 “R(倒车)” 档

- 将档位挂入 “P(驻车)” 档时。

i 信息

- 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° 全景顶视图像。
- 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) 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，或者显示屏闪烁或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。

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，而且可能会出现一个图标：
 - 后备箱门在打开状态时。
 - 驾驶位或副驾驶车门在打开状态时。
 - 侧后视镜折叠

警告

- 向任何方向移动车辆前，一定要注意观察车辆周围，确定没有物体或障碍物。从显示屏上看到的位置可能与实际车辆位置不同。
- 在显示屏上显示的影像距离会根据物体实际距离的不同而发生变化。这是因为后视监视器上显示的图像是通过校准宽后视摄像头内图像来显示的。当车辆因装载货物而倾斜时，后泊车指南可能不正确。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，会严重影响摄像头的检测性能，这会导致全景影像 (SVM) 功能不能正常运行。注意，禁止使用化学溶剂（汽油、丙酮等）的强洗涤剂。否则，会导致摄像头镜头损坏。

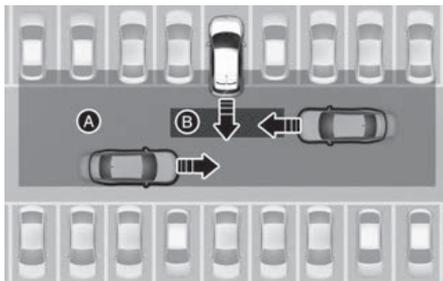
i 信息

全景影像(SVM)功能利用安装在车辆上的摄像头捕捉车辆周围环境影像，并通过信息娱乐系统显示屏显示车辆周围的影像。根据车辆周围的环境条件，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，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。此外，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。



[A] 后方交叉碰撞警告 (RCCW) 功能的操作范围
[B] 后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能的操作范围

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。

检测传感器



[A] 后侧面雷达传感器
检测传感器的具体位置请见上图。

i 信息

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。

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，如果在起动车辆后，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



车辆电源在ON位置时，请在信息娱乐系统设置菜单中选择“设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 警告方式”项。

- 警告音量：可以调整警告音量。

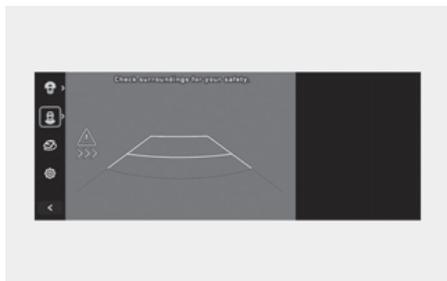
i 信息

- 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。
- 重新起动车辆时，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。

后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能的操作

后方交叉防撞辅助(RCCA)功能根据发生碰撞的危险性,发出碰撞危险预警和控制车辆。此功能车辆控制状态分为:“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

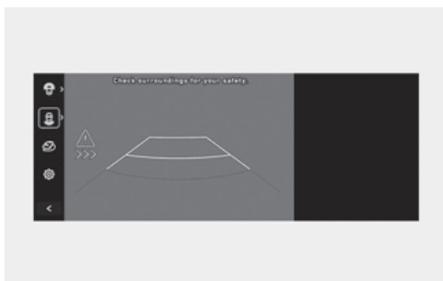


- 检测到从左后侧面 / 右后侧面驶近的目标车辆时, 侧后视镜上的警告灯闪烁, 并且在仪表盘上显示警告信息, 警告驾驶员有车辆从左后侧面 / 右后侧面驶近。同时发出警报声。如果后视监视器在启动状态, 在信息娱乐系统显示器上也会显示警告信息。
- 满足下列条件时, 后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能启动:
 - 挂入“R(倒车)”档。
 - 本车辆车速在 8km/h 以下。
 - 从左后侧面 / 右后侧面驶近的目标车辆距离本车辆约 25 m 范围内。
 - 从左后侧面 / 右后侧面驶近的目标车辆车速在 5km/h 以上。

i 信息

- 如果满足后方交叉防撞辅助 (RCCA) 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, 即使本车辆在停车 (车速为 0 km/h) 状态, 也会发出碰撞危险预警。
- 根据从信息娱乐系统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。

紧急制动



- 检测到从左后侧面 / 右后侧面驶近的目标车辆时, 侧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。在信息娱乐系统显示屏上也会发出警报。
- 主动采取紧急制动辅助控制, 以辅助驾驶员避免与从左后侧面 / 右后侧面驶近的目标车辆发生碰撞。

- 满足下列条件时，后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能启动：
 - 挂入 “R(倒车)” 档。
 - 本车车速在 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车速在 5km/h 以上。
 - 主动采取紧急制动辅助控制，以辅助驾驶员避免与从左后侧面 / 右后侧面驶近的目标车辆发生碰撞。

警告

在下列任何条件下，会解除制动控制

- 驶近的目标车辆超出检测范围时。
- 靠近的车辆经过本车辆后方时。
- 靠近的车辆没有驶向本车辆时。
- 驶近的目标车辆速度下降时。
- 驾驶员以足够的力量踩下制动踏板时。

停车并终止制动控制



- 车辆通过此功能采取紧急制动辅助控制而停车时，就会在仪表盘上显示 “**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。
- 车辆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，如果驾驶员用力踩下制动踏板，后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能自动停止紧急制动控制。

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，仅在安全地方停车后，操作设置菜单变更功能设置。
- 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) 功能所发出的警报声。
- 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。
- 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会正常运行。
- 在后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能控制期间，如果驾驶员用力踩下加速踏板，后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能自动停止紧急制动控制。
- 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根本不发出碰撞危险预警。
- 驾驶员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。

⚠ 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)指示灯亮时。
- 电子稳定控制(ESC)功能执行不同的功能时。

i 信息

如果后方交叉防撞辅助(RCCA)功能正在辅助制动控制,驾驶员应立即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,后方交叉防撞辅助(RCCA)功能会解除紧急制动控制。
- 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1次。

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,就会在仪表盘上显示“请检查驾驶员辅助系统”的警告信息几秒钟,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。



侧后视镜上的警告灯不能正常操作时,就会在仪表盘上显示“请检查侧后视镜警告灯”的警告信息几秒钟,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。

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装配部位周围被积雪、雨水等异物或安装的挂车、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。

在此状态下,就会在仪表盘上显示“雷达探测受限,驾驶员辅助系统已暂停”警告信息。

当清除积雪、雨水等异物或拆除挂车、挂架等时,后方交叉防撞辅助(RCCA)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没有显示警告信息, 也可能不能正常运行。
- 后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能可能在某些区域 (如空旷地形等) 不能正常运行, 即在起动车辆后, 检测不到任何物体的地方。

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, 如要使用后方交叉防撞辅助(RCCA)功能, 必须拆除挂车、挂架等。

信息

您可以在仪表盘上的实用视图服务信息中查看警告信息。

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。

在下列条件下, 可能无法运行制动控制, 需要驾驶员注意。

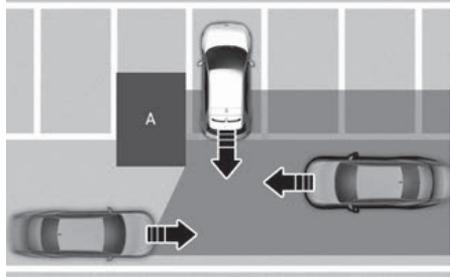
- 车辆在颠簸道路、崎岖不平道路、混凝土道路上行驶而振动过大时。
- 车辆在光滑路面上行驶时, 如雪、水坑或冰面等时。
- 轮胎气压低或轮胎损坏。
- 重复操作制动踏板时。
- 遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能控制时 (如有配备)。

信息

后侧面雷达传感器功能限制有关的详细信息, 请参考本章的“盲点防撞辅助 (BCA)”部分。

警告

- 在车辆或建筑物附近行驶时

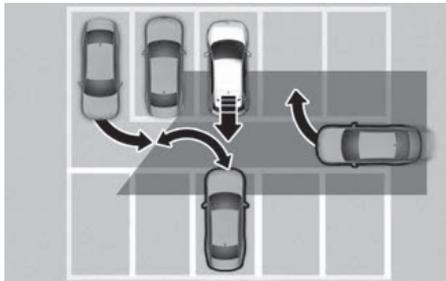


[A] 建筑物

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。在此状态下, 此功能可能在需要时不会向驾驶员发出碰撞危险预警, 或者不能主动采取紧急制动控制措施。

倒车驾驶时, 驾驶员必须注意观察车辆后方环境和正确操控车辆。

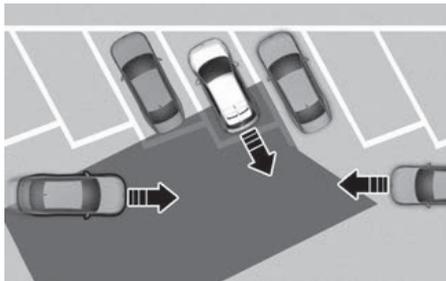
- 车辆在复杂的泊车环境中时



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，此功能可能在不必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。

倒车驾驶时，驾驶员必须注意观察车辆后方环境和正确操控车辆。

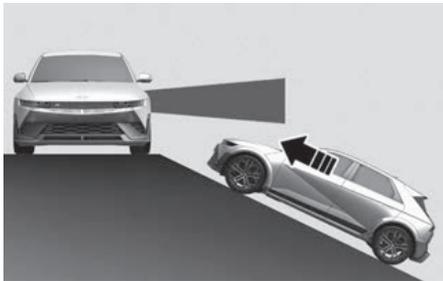
- 车辆斜向泊车时



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。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。在此状态下，此功能可能在必要时不会向驾驶员发出碰撞危险预警，或者不能主动采取紧急制动控制措施。

倒车驾驶时，驾驶员必须注意观察车辆后方环境和正确操控车辆。

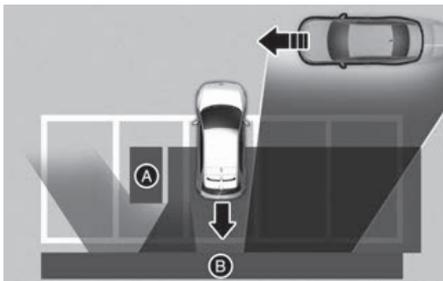
- 车辆在斜坡上或在斜坡附近时



当车辆在上坡或下坡或在斜坡附近时，后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能可能会受到限制。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。在此状态下，此功能可能在必要时不会向驾驶员发出碰撞危险预警，或者不会主动采取紧急制动控制措施。

倒车驾驶时，驾驶员必须注意观察车辆后方环境和正确操控车辆。

- 车辆进入结构物附近的停车位时



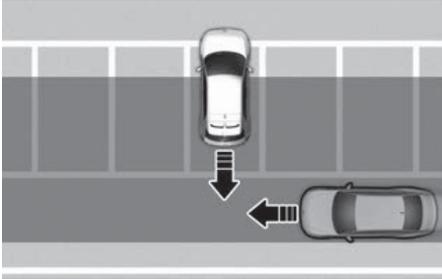
[A] 建筑物

[B] 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 (RCCA) 功能可能检测到从前方经过的车辆。在此状态下，此功能可能在不必要时向驾驶员发出碰撞危险预警，或者主动采取紧急制动控制措施。

倒车驾驶时，驾驶员必须注意观察车辆后方环境和正确操控车辆。

• 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 (RCCA) 功能可能检测到从本车辆后方经过的车辆。在此状态下，此功能可能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控制措施。

倒车驾驶时，驾驶员必须注意观察车辆后方环境和正确操控车辆。

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时，可能不能正常运行。
- 起动发动机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电源并重新启动，此状态保持不变。因此，后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能可能不能正常运行。

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。

检测传感器



- [A] 前超声波传感器
 - [B] 前侧面超声波传感器 (如有配备)
 - [C] 行李箱盖
 - [D] 后侧面超声波传感器 (如有配备)
- 检测传感器的具体位置请见上图。

泊车距离警告 (PDW) 功能设置

警告方式



车辆电源在ON位置时，请在信息娱乐系统设置菜单中选择“**设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 警告方式**”项。

- **警告音量：**可以调整警告音量。

i 信息

- 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。
- 重新起动车辆时，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。

泊车距离警告自动启动

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，可以设置启用“自动泊车距离警告”功能。

i 信息

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

泊车距离警告 (PDW) 功能操作

泊车安全按钮



按下泊车安全(P_{WA})按钮时，前/后泊车距离警告(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)。

前泊车距离警告 (PDW)

在下列条件下，前泊车距离警告(PDW)功能启动

- 在后泊车距离预警(PDW)功能启动状态，将档位从“R(倒车)”档挂入“D(前进)”档时。
- 档位在“D(前进)”档，并且泊车安全按钮(P_{WA})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**”项时)。

i 信息

- 仅当车辆前行速度小于 10km/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，就会关闭前泊车距离警告 (PDW) 功能。此时，即使车速降至 10 km/h 以下，此功能也不会重新启动。
(仅在信息娱乐系统中没有选择“设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 泊车安全 > 自动泊车距离警告”项时。)

与物体的距离	警告灯		警报声
	仪表盘	信息娱乐系统	
60-120 cm			蜂鸣器间歇发出蜂鸣声(前内侧)
30-60 cm			蜂鸣器频繁发出警报声
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。
- 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。
- 实际警告灯的形状可能与图示不同。
- 档位 in “R(倒车)” 档时，仅前侧面碰撞危险预警功能启动。

侧面泊车距离警告 (PDW)

^④如有配备

在下列条件下，侧面泊车距离警告(PDW)功能启动

- 档位 in “R(倒车)” 档。
- 档位从 “R(倒车)” 档挂入 “D(前进)” 档时。
- 档位 in “D(前进)” 档，并且泊车安全按钮 (P[Ⓜ]) 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”项时)。

i 信息

- 仅当车辆前行速度小于 10km/h 时，侧面泊车距离警告 (PDW) 功能启动控制。
- 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。

与物体的距离	警告灯		警报声
	仪表盘	信息娱乐系统	
60-120 cm			-
30-60 cm			-
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。
- 如果检测到的障碍物位于车辆路径侧面 30 cm 范围内，就会发出警报声。

- 如果检测到的障碍物位于车辆路径外，仅警告灯亮。
- 实际警告灯的形状可能与图示不同。

后泊车距离预警

在下列条件下，后泊车距离警告(PDW)功能启动

- 档位在“R(倒车)”档。

与物体的距离	警告灯		警报声
	仪表盘	信息娱乐系统	
60-120 cm			蜂鸣器间歇发出警报声
30-60 cm			蜂鸣器频繁发出警报声
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。
- 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。
- 实际警告灯的形状可能与图示不同。

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

泊车距离警告(PDW)系统或其它有关系统不能正常运行时，就会在仪表盘上显示警告信息。

您可以在仪表盘上的实用视图服务信息中查看警告信息。应请现代汽车授权经销商检查车辆。



泊车距离警告 (PDW) 功能暂停



在此状态下，就会在仪表盘上显示“超声波传感器探测受限，驾驶员辅助系统已暂停”警告信息。当清除积雪、雨水等异物时，泊车距离警告(PDW)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，如果泊车距离警告(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。

i 信息

- 在泊车距离警告 (PDW) 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。您可以在仪表盘上的实用视图模式中查看警告信息。



- 您可以在仪表盘上的实用视图服务信息中查看警告信息。

泊车距离警告 (PDW) 功能限制

- 在下列任何条件下, 泊车距离警告 (PDW) 功能不能正常运行:
 - 传感器受潮或结霜时。
 - 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, 泊车距离警告 (PDW) 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被高压喷水时。
- 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。
 - 在超声波传感器表面有水流动时。
 - 受到他车辆超声波传感器影响时。
 - 超声波传感器被积雪、结冰等遮挡时。
 - 在崎岖不平的道路、碎石路面或丛林地区行驶时。
 - 在超声波传感器附近有产生超声波的物体时。
 - 牌照的安装位置偏离原位置时。
 - 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。
- 传感器可能无法识别下列物体:
 - 锋利或细长物体, 如绳子、链条或小杆件等。
 - 狭窄物体, 如方柱的一角。
 - 容易吸收超声波的物体, 如衣服、海绵、积雪等。
 - 长度小于 100 cm、直径小于 14 cm 的物体。
 - 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。

警告

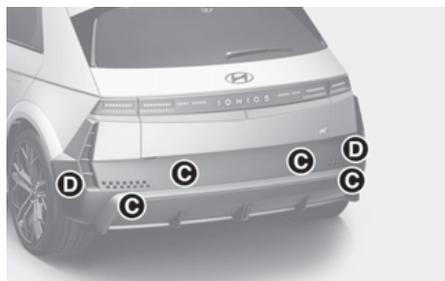
- 泊车距离预警 (PDW) 功能仅为驾驶辅助功能。泊车距离预警 (PDW) 功能的运行性能受许多因素 (包括环境条件) 的影响。因此, 驾驶员在泊车前和泊车过程中, 必须始终注意观察车辆前 / 后的环境条件。
- 新车保修不包括由泊车距离警告 (PDW) 系统故障而导致的事故及车辆损坏事件。
- 车辆驶近物体时要更加留意, 特别是行人, 尤其是儿童。超声波传感器可能无法检测到某些物体, 因为物体之间的距离、物体大小或材料等因素会限制传感器的检测有效性。
- 泊车距离预警 (PDW) 功能可能不会按照检测顺序向您发出碰撞危险预警。根据车速或行人、动物或物体形状的不同而会有所差异。
- 如果泊车距离警告 (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。

泊车防撞辅助 (PCA)

如有配备

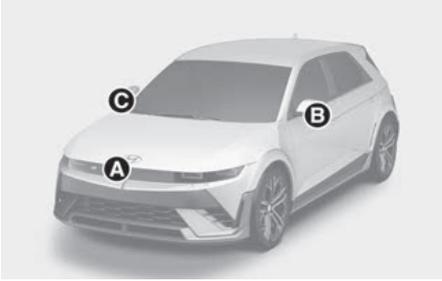
泊车防撞辅助(PCA)功能设计的目的是, 驾驶车辆低速行驶时, 检测行人或物体等, 必要时向驾驶员发出碰撞危险预警, 并主动采取紧急制动辅助控制措施。

检测传感器



- [A] 前超声波传感器
- [B] 前侧面超声波传感器
- [C] 后侧面超声波传感器
- [D] 行李箱盖

检测传感器的具体位置请见上图。



- [A] 前视广角摄像头
- [B] 侧视广角摄像头 (在外后视镜的底部)
- [C] 侧视广角摄像头 (在外后视镜的底部)
- [D] 后视广角摄像头

检测传感器的具体位置请见上图。

泊车防撞辅助 (PCA) 功能设置

警告方式



车辆电源在ON位置时，请在信息娱乐系统设置菜单中选择“设置 > 车辆 > 驾驶员辅助 > 警告方式”项。

- **警告音量：**可以调整警告音量。

i 信息

- 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。
- 重新启动车辆时，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。

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“前方/侧方安全”模式，泊车防撞辅助功能在检测到与车辆前方或侧方的行人或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措施。
- 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或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措施。

i 信息

仅在启用“后方安全”功能时，“前方/侧方安全”功能才有效。重新启动车辆时，此功能默认启动“后方安全”功能，而“前方/侧方安全”功能保持最后设置的状态。

泊车防撞辅助 (PCA) 功能操作

泊车防撞辅助 (PCA) 功能启动 / 关闭



按住泊车安全按钮(P_{PA})约2秒钟以上，可以启动或关闭“后方主动辅助”或泊车防撞辅助(PCA)功能。

运行条件

当泊车防撞辅助(PCA)功能检测到与车辆后方的行人或物体发生碰撞的危险性时，就会在仪表盘上显示警告信息，同时发出警报声，向驾驶员发出碰撞危险预警。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。

当检测到即将发生碰撞的高危险性时，泊车防撞辅助(PCA)功能采取紧急制动辅助控制。

在信息娱乐系统中选择“泊车安全”项，然后选择“后方安全”项。满足下列所有条件时，泊车防撞辅助(PCA)功能启动

后方安全

- 后备箱门和所有车门在关闭状态。
- 电控驻车制动器 (EPB) 功能解除。
- 没有连接挂车。
- 挂入“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)。
- 泊车防撞辅助功能部件如后视图摄像头和后超声波传感器等在正常状态

前方 / 侧方安全

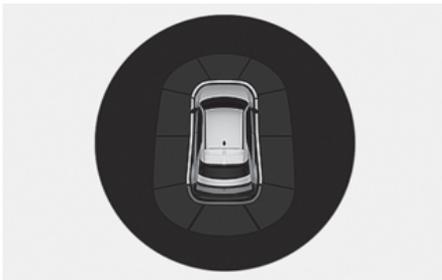
- 在信息娱乐系统泊车安全设置菜单中选择选择“前方 / 侧方安全”项。
- 后备箱门和所有车门在关闭状态。
- 电控驻车制动器 (EPB) 功能解除。
- 没有连接挂车。
- 将档位挂入“R(倒车)”档或“D(前进)”档时。
- 本车车速在 4 km/h 以下 (行人、物体)。
- 泊车防撞辅助功能部件如后视图摄像头和后超声波传感器等在正常状态

泊车防撞辅助功能激活时, 仪表盘内车辆图像后方会显示一条线。

- 后方安全: 车辆图像后方



- 前方 / 侧方安全: 车辆图像前方



i 信息

泊车防撞辅助(PCA)功能在将档位挂入“R(倒车)”档或“D(前进)”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)”档或“D(前进)”档。

关闭条件

前方 / 侧方安全

将档位挂入“D(前进)”档约2秒钟, 或者将档位挂入“R(倒车)”档约5分钟后解除制动控制。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。

在下列条件下也会解除制动辅助:

- 将档位挂入“P(驻车)”档或“R(倒车)”档时。
- 足力踩下制动踏板。

后方安全

5分钟后解除制动辅助。驾驶员必须立即踩下制动踏板, 并检查车辆周围环境。

在下列条件下也会解除制动辅助:

- 档位挂入“P(驻车)”档或“D(前进)”档。
- 足力踩下制动踏板。

i 信息

倒车过程中启动泊车防撞辅助功能时, 制动控制会在5分钟后解除并啮合电控驻车制动(EPB)。

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



泊车防撞辅助(PCA)系统或其它有关系统不能正常运行时, 就会在仪表盘上显示“**请检查驾驶员辅助系统**”的警告信息, 并自动关闭泊车防撞辅助(PCA)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。

泊车防撞辅助 (PCA) 功能暂停



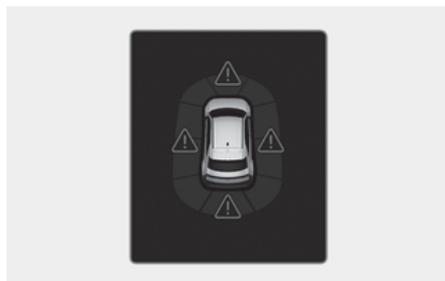
在下列条件下, 就会在仪表盘上显示“**摄像头视野受限, 驾驶员辅助系统已暂停**”或“**超声波传感器探测受限, 驾驶员辅助系统已暂停**”的警告信息:

- 摄像头或超声波传感器被雨水、积雪等异物遮挡时。
- 大雪或大雨等恶劣天气时。

在此状态下, 泊车防撞辅助(PCA)功能可能关闭或不能正常运行。请检查摄像头和超声波传感器是否清洁。

i 信息

- 在泊车防撞辅助 (PCA) 功能启动状态下, 如果超声波传感器发生故障或被遮挡, 在问题传感器的方位上主警告灯 (△) 亮。您可以在仪表盘上的实用信息视图模式中看到警告信息。



- 您可以在仪表盘上的实用视图服务信息中查看警告信息。

泊车防撞辅助 (PCA) 功能限制

在下列情况下, 即使有行人或物体, 泊车防撞辅助功能可能不实施制动辅助或警告驾驶员:

- 本车辆存在故障时。
 - 安装任何非工厂装置或附件。
 - 由于事故或其他原因, 您的车辆不稳定。
 - 汽车保险杠高度或后超声波传感器安装状态改变时。
 - 广角后视镜摄像头或超声波传感器损坏时。

- 广角后视镜摄像头或超声波传感器被积雪、灰尘等遮挡时。
- 广角后视镜摄像头被光源或大雨、大雾、大雪等恶劣天气被遮挡时。
- 因重载、轮胎气压不足等原因车辆高度变低或变高时。
- 车辆周围存在问题时。
 - 环境光线非常强或非常昏暗。
 - 室外温度非常高或非常低。
 - 强风 (超过 20 km/h), 或者风向与后保险杠垂直时。
 - 车辆附近有产生较大噪音的物体如车辆喇叭、大声音摩托车或货车气压制动等。
 - 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。
 - 前视摄像头捕获的行人图像与背景难以区分时。
- 行人或物体问题
 - 行人很难被发现
 - 车辆与行人之间存在地面高度差。
 - 行人靠近车辆的后方边缘。
 - 行人站立不直。
 - 检测时行人非常矮或非常高。
 - 前方行人、骑行者的穿着与背景相似, 难以检测到时。
 - 行人身上衣物不能很好地反射超声波。
 - 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)。
 - 行人或物体移动得很快。
 - 行人或物体非常靠近车辆的尾部。
 - 在行人或物体的后面有大型物体如一堵墙。
 - 该物体不是位于您车辆的前部或后部中央。
 - 该物体与后保险杠不平行。
 - 传感器无法检测到行人和物体时。

- 行驶条件问题
 - 驾驶员挂入 “R(倒车)” 档或 “D(前进)” 档后立即驱动车辆。
 - 驾驶员加速或车辆打转。
 - 起动车辆后立即驾驶车辆。

警告

使用泊车防撞辅助(PCA)功能时, 请遵守下列安全注意事项

- 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。
- 驾驶车辆时, 无论是否有警告情况发生, 驾驶员应始终仔细观察路况和交通条件。
- 朝任意方向移动车辆前, 一定要注意观察车辆周围, 确定没有行人或物体。
- 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 4 km/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。
- 在一定条件下, 泊车防撞辅助 (PCA) 功能的性能会改变。如果车辆重复前进和倒车移动, 泊车防撞辅助 (PCA) 功能可能不能采取紧急制动辅助控制, 或者不能向驾驶员发出碰撞危险预警。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。
- 如果发生这种情况, 泊车防撞辅助功能可能会不能正常运行或是进行不必要的操作。
- 禁止完全依赖泊车防撞辅助功能。这样做可能会导致车辆损坏或受伤。

⚠ 注意

- 为了避免碰撞而进行紧急制动时，可能会听到噪声。
- 如果发出其它功能警报声，如座椅安全带警报声等，可能听不到泊车防撞辅助 (PCA) 功能发出的警报声。
- 如果保险杠损坏、维修或更换，泊车防撞辅助 (PCA) 功能不能正常运行。
- 泊车防撞辅助 (PCA) 功能受到强电磁波干扰时不能正常运行。
- 大音量播放车辆音响系统会阻碍听到泊车防撞辅助 (PCA) 功能发出的警报声。
- 牵引车辆时，请关闭泊车防撞辅助 (PCA) 功能。如果牵引车辆向后倒车，会启动泊车防撞辅助 (PCA) 功能，检测挂车。
- 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) 指示灯亮时。
 - 电子稳定控制 (ESC) 功能执行不同的功能时。

⚠ 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

- 始终保持后视镜广角摄像头和超声波传感器清洁。
- 清洁摄像头镜头时，切勿使用含酸类清洁剂或酸性洗涤剂。仅能使用温性肥皂或中性清洁剂，然后用清水彻底冲洗。
- 禁止高压水枪直接对准后视镜广角摄像头或后超声波传感器或其周围区域喷水。否则，会导致广角摄像头或超声波传感器故障。
- 不要在广角摄像头或超声波传感器附近使用保险杠贴纸或保险杠防撞块之类的外来品或在保险杠涂抹油漆。这会对泊车防撞辅助功能的性能产生不利影响。
- 不要私自拆装或维修广角摄像头或超声波传感器部件。
- 请勿对后视镜广角摄像头或超声波传感器施加外力。如果强行拆装或变更广角摄像头或超声波传感器，会导致泊车防撞辅助 (PCA) 功能不能正常运行。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。

i 信息

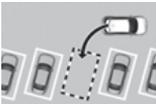
在下列任何条件下，泊车防撞辅助(PCA)功能可以检测行人或物体

- 行人站在车辆后方
- 汽车等较大物体停在车辆后方中心

遥控智能泊车辅助 2(RSPA 2)

如有配备

远程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。

功能	说明
遥控挪车	遥控车辆前进或倒车 
智能泊车或遥控泊车	垂直倒车泊车 
	斜向倒车泊车 
	平行倒车泊车 
智能出车	平行向前驶出 

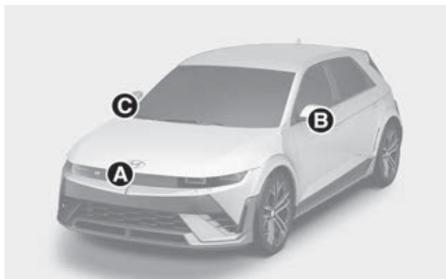
- 使用智能钥匙可以在车外操控遥控泊车和遥控挪车功能。
- 可在车内操作智能泊车和智能下车功能。
- 智能泊车和遥控泊车功能帮助驾驶员进行垂直倒车泊车、斜向倒车泊车和并行倒车泊车。
- 智能出车功能帮助驾驶员进行平行前进驶出。
- 遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能运行时，泊车距离警告 (PDW) 功能和全景影像 (SVM) 功能也会运行。详细信息请参考本章的“泊车距离警告 (PDW)”和“全景影像 (SVM)”部分。
- 遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能通过广角摄像头检测泊车位，以辅助泊车。

检测传感器



- [A] 前超声波传感器
- [B] 前侧面超声波传感器
- [C] 后侧面超声波传感器
- [D] 行李箱盖

检测传感器的具体位置请见上图。



- [A] 前视广角摄像头
 [B] 侧视广角摄像头 (在外后视镜的底部)
 [C] 侧视广角摄像头 (在外后视镜的底部)
 [D] 后视广角摄像头

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 / 组装超声波传感器、传感器总成，或对其造成任何损坏。
- 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。

- 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，这会导致遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能不能正常运行。
- 在后视镜受到强力碰撞后，请勿手动调节后视镜或使用遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能。当发生碰撞或手动操作外后视镜时，遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能不能正常运行。

遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能设置

警告方式



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>警告方式”项，可以如下进行设置或变更：

- **警告音量：**可以调整警告音量。

i 信息

- 如果在此变更警告方式，其它驾驶员辅助系统的警告方式也会改变。
- 重新启动车辆时，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。

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	智能钥匙
	

位置	名称	符号	说明
车内	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。前/后泊车距离警告(PDW)功能也会自动启动。但是,根据情况,功能有所不同。各功能有关的详细信息,请查阅接下来的几页内容。在智能泊车或智能出车功能操作期间,如果按住泊车/影像模式按钮,可以操作此功能。
智能钥匙	遥控起动按钮		在车辆电源关闭和车门闭锁的状态,按下遥控起动按钮,可以遥控起动车辆。在遥控泊车或遥控挪车功能运行期间,按下遥控起动按钮时,结束这些功能操作。
	前进按钮		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按钮的方向移动。
	倒车按钮		

遥控挪车

操作顺序

遥控操作功能按下列顺序工作

1. 准备遥控移动车辆前进或倒车
2. 移动车辆前进或倒车

1. 准备好遥控车辆前进或倒车。

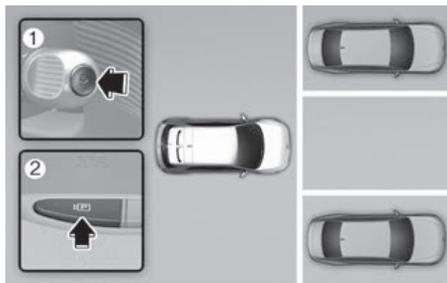
有两种方式操纵遥控操作功能。



方式(1).在车辆OFF状态,使用此方式。

- 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。
- 在4秒钟内,按住遥控起动 (🔑) 按钮,直至车辆起动。

车辆遥控起动有关的详细信息,请参考第6章的“遥控起动”部分。



方式(2).在车辆ON状态,使用此方式。

1. 在您要使用遥控操作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 / 影像模式按钮 (📺) 启动智能泊车辅助功能。

- 在信息娱乐系统显示屏上会显示“**遥控泊车说明**”信息。

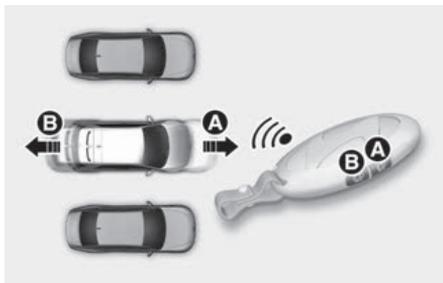
3. 携带智能钥匙下车,关闭所有车门和后备箱门。

i 信息

- 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。
- 以5km/h以上的车速驾驶车辆后,可以采用方式(2)。
- 通过遥控智能泊车辅助(RSPA)功能完成泊车后,如果再次启动此功能,可采用方式(2)使用遥控挪车功能。
- 在您开始使用遥控前进/倒车功能从外部移动车辆之前,请确保车内没有智能钥匙或数字钥匙。

如果车内有额外的智能钥匙或数字钥匙,遥控前进/倒车功能将不起作用。

2. 遥控车辆前进或倒车



1. 按住智能钥匙上的前进 (👉) 或倒车 (👈) 按钮之一。

- 遥控智能泊车辅助(RSPA)功能自动控制方向盘、车速和档位。此时,车辆向操作按钮的方向移动。
- 遥控操作功能工作期间,如果没有按住按钮,车辆会停止并且此功能控制暂停。再次按住按钮,此功能再次开始工作。

2. 按住前进 (D) 或倒车 (R) 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遥控启动 (HOLD) 按钮。
 - 会在信息娱乐系统显示屏上显示信息。车辆自动将档位挂入“P(驻车)”档，并啮合驻车制动器。
 - 按下遥控启动 (HOLD) 按钮时，车辆熄火。如果驾驶员在车内，车辆将保持启动状态。

i 信息

- 遥控操作可利用车外智能钥匙遥控控制车辆。
- 使用遥控操作功能时，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，然后重新按住按钮。
- 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。
- 采用方式 (1) 遥控车辆向前移动时，视为车辆从停车位驶出的状态，车辆移动 4 米，检查车辆周围是否有停车线、行人、动物或物体。确认后，根据车辆前方条件控制方向盘。
- 采用方式 (2) 遥控车辆向前移动时，视为车辆进入停车位的状态，并立即根据前方条件控制方向盘，辅助控制进入停车位，并纠正车辆位置。但是，根据车辆周围的停车线、行人、动物、物体等的形状、位置等，功能操作性能可能会降低。
- 在遥控倒车时，方式 (1) 和方式 (2) 均先将方向盘调整至直前方向位置，然后直线移动车辆。
- 当使用远程智能泊车辅助系统泊车时，停车位内的挡板可能会降低车辆对齐性能。

⚠ 警告

- 在从车辆外部开始移动配备遥控泊车功能的车辆前，请确定所有乘员均下车。
- 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，遥控操作功能不工作。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操作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，遥控操作功能会不工作。
- 在离开车辆前，关闭门窗和天窗，并在闭锁车门前确定车辆 OFF。

遥控挪车功能运行状态

运行状态	智能钥匙 LED 灯	危险警告灯
控制时	绿色LED灯持续闪烁	-
暂停	红色LED灯持续闪烁	闪烁
OFF	红色LED灯亮约4秒钟后熄灭	闪烁3次后熄灭
完成	绿色LED灯亮约4秒钟后熄灭	闪烁1次后熄灭

i 信息

- 根据您国家法规，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 (距离车辆约 4 m) 内，智能钥匙 LED 灯不亮也不闪烁。请在操作范围内使用智能钥匙。

遥控挪车功能操作期间如何关闭

- 在信息娱乐系统显示屏上显示方式 (2) 的操作指南时，按下泊车 / 影像模式 (P) 按钮。
- 在信息娱乐系统显示屏上显示方式 (2) 的操作指南时，将档位从 “P (驻车)” 档挂入其它任何档位。
- 按下泊车安全按钮 (P)，或者在信息娱乐系统显示屏上选择 “取消” 键。
- 在遥控挪车功能控制车辆期间，按下智能钥匙上的遥控起动 (ON) 按钮。遥控挪车功能将关闭。此时，车辆会熄火。
- 携带智能钥匙上车。遥控挪车功能将关闭。此时，车辆保持运行状态。

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
- 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
- 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 (除遥控起动按钮外)。
- 车辆遥控倒车移动期间，泊车防撞辅助 (PCA) 功能或后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能启动控制时。
- 在遥控挪车功能启动状态，按住智能钥匙按钮期间，车辆已经移动 7 m 时 (每个按钮的车辆移动最大距离限制)。
- 如果前进 / 后退控制期间，泊车防撞辅助 (FCA) 功能启动控制。

在下列条件下会取消此功能：

撤销遥控操作功能时，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。
- 车辆移动期间操作电控驻车制动器 (EPB) 时。
- 打开机舱盖。
- 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
- 遥控挪车功能启动控制开始，时间超过约 3 分 50 秒钟时。
- 道路坡度超过操作范围
- 暂停功能超过 1 分钟
- 遥控挪车功能启动控制后，车辆总移动距离超过 14 m 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。
- 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
- 充电口门在打开状态时。

智能泊车、遥控泊车

泊车功能包括使用泊车/影像(P)按钮的智能泊车和使用智能钥匙的遥控泊车功能。

操作顺序

泊车功能按下列顺序工作

1. 准备好泊车。
2. 搜寻停车位。
3. 选择泊车类型和操作模式。
4. 智能泊车操作。
5. 遥控泊车操作。

1. 准备好泊车。



1. 打开车辆电源状态，踩下制动踏板并将变速杆挂到“D(前进)”档或“N(空档)”档。
2. 按住泊车 / 影像模式 (P) 按钮，启动遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能。

i 信息

- 要使用泊车功能，必须在信息娱乐系统上选择“同意”，并且信息娱乐系统必须正常运行。
- 在车辆运行状态下，以 5 km/h 以上的车速行驶后，将档位挂入“N(空档)”档，可以使用泊车功能。

2. 搜寻停车位。



与已驻车辆保持约100 cm的距离缓慢前行。

通过检测停车线或停车车辆旁边或前后的空位，搜寻停车位。

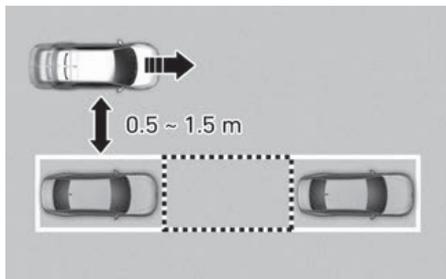
完成搜寻停车位操作时，就会在信息娱乐系统上显示提示信息，同时发出警报声，告知驾驶员检查完成。

在信息娱乐系统上会显示“选择泊车类型”的提示信息，并在显示屏的全景影像(SVM)功能的顶视图上显示选择的停车位。

i 信息

- 遥控智能泊车辅助仅能在停车线可见或有车辆停放时搜寻停车位，行驶后出现的空位或尚未行驶的车辆前方的空位不能作为停车位搜寻。
- 在搜寻停车位期间，如果车速超过 20 km/h，就会在信息娱乐系统上显示提示信息告知您“请减速”。如果车速超过 30 km/h，就会关闭泊车功能。
- 停车位除外有足够车辆移动的空间时，结束停车位搜寻操作。
- 即使已经发出停车位搜索完成的警报声，但是根据周围环境条件，搜寻完成的警报声可能会立即停止。

i 信息



- 如果与已驻车辆的距离小于 50 cm 或大于 150 cm，遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能可能不能搜寻停车位。
- 如果没有与已驻车辆保持一定的距离，搜索停车位的性能可能降低。
- 由于超声波传感器的性能异常或周围环境影响，即使有停车位，泊车辅助功能也可能搜寻不到停车位，或者搜寻到不适合泊车的停车位。
- 如果停车位为斜向或对角方向，可能显示的泊车类型与您实际应选择的泊车类型不同。在此状态下，请不要选择泊车类型，而继续驾驶车辆重新搜寻其它停车位。

3. 选择泊车类型和操作模式。



- 泊车类型 - 垂直倒车 (左 / 右)、平行倒车 (左 / 右)
踩下制动踏板停车，并在信息娱乐系统上选择理想的泊车类型。

i 信息

- 如果您在出现泊车类型选择显示屏后不停车，而是继续驾驶车辆，遥控智能泊车辅助功能会返回前一阶段并搜寻停车位。
- 在选择泊车类型之前，如果按下泊车 / 影像模式 (CPI) 按钮意外关闭了泊车功能，在继续停车状态，再次按住此按钮可以恢复至泊车类型选择步骤。

⚠ 警告

选择泊车类型前，驾驶员应查看停车位是否合适。

如果遥控智能泊车辅助功能搜寻到的停车位狭窄或不适合泊车，不要选择泊车类型，并驾驶车辆搜寻其它停车位。



- 操作模式 - 远程泊车、智能泊车
一旦选择泊车类型, 就会在信息娱乐系统上显示遥控泊车功能和泊车功能操作指南。请遵循操作指南执行遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能。

i 信息

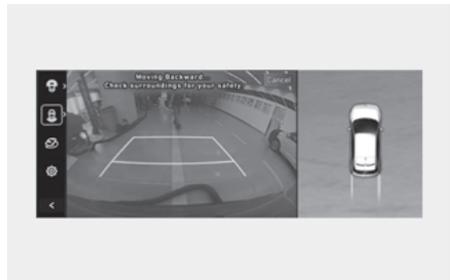
- 会在显示屏上显示您选择的各理想功能操作说明。
- 在泊车功能引导您的过程中, 不要松开制动踏板。车辆移动时, 遥控智能泊车辅助功能关闭。

i 信息



如果遥控智能泊车辅助(RSPA)功能不能启动遥控泊车功能, 就会在信息娱乐系统上仅显示智能泊车操作指南。

4. 智能泊车操作。



1. 车辆在踩下制动踏板保持停止的状态下, 按下泊车 / 影像模式 (P) 按钮。
2. 按下泊车 / 影像 (P) 按钮时, 释放制动踏板。
 - 遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能自动控制方向盘、车速和档位。
 - 在智能泊车功能控制期间, 如果释放泊车 / 影像模式 (P) 按钮, 车辆就会停车, 并且暂停此功能控制。再次按住泊车 / 影像模式按钮 (P) 时, 此功能恢复控制。
3. 按住泊车 / 影像模式按钮 (P) 直到泊车操作完成。
 - 车辆到达目标泊车位置时, 就会在信息娱乐系统上显示提示信息, 告知您泊车完成。车辆自动将档位挂入 “P(驻车)” 档, 并啮合电控驻车制动器 (EPB)。

4. 如果需要改变车辆在停车位中的位置，请驾驶员自行调位。

i 信息

- 如果车门处于打开状态或没有佩戴好安全带，智能泊车功能不工作。
- 在全景影像显示屏上显示泊车位置指示灯，一直保持此显示直到车辆首次采用智能泊车功能进入停车位为止。
- 智能泊车功能工作期间，可踩下制动踏板调整车速。但即使踩下加速踏板时，车辆也不加速。
- 根据泊车的环境条件，如果车辆遇到障碍物而停车，可能结束泊车。

5. 远程泊车说明。



1. 踩下制动踏板，将档位挂入“P(驻车)”档。
2. 下车(带好智能钥匙)，关闭所有车门。
3. 长按智能钥匙上面的向前(⏪)或向后(⏩)按钮。
 - 按下按钮时，遥控智能泊车辅助(RSPA)功能自动控制方向盘、车速和档位。
 - 在遥控泊车功能控制期间，如果释放按钮，车辆就会停车，并且暂停此功能控制。再次按住按钮时，此功能恢复控制。

4. 按住前进(⏩)或倒车(⏪)按钮直至泊车操作完成。
 - 车辆到达目标泊车位置时，就会在信息娱乐系统上显示提示信息，告知您泊车完成。车辆自动将档位挂入“P(驻车)”档，并啮合电控驻车制动器(EPB)，然后车辆熄火。

5. 如果需要改变车辆在停车位中的位置，请驾驶员自行调位。

i 信息

- 操作遥控泊车功能时，确定所有智能钥匙都在车外。
- 遥控泊车功能仅在智能钥匙距离车辆4m以内时有效。在按住智能钥匙上的遥控前进或遥控倒车按钮时，如果车辆不移动，请检查与车辆之间的距离，然后重新按住按钮。
- 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。
- 在全景影像显示屏上显示泊车位置指示灯，一直保持此显示直到车辆首次采用遥控泊车功能进入停车位为止。
- 根据泊车的环境条件，如果车辆遇到障碍物而停车，可能结束泊车。
- 在您开始使用遥控前进/倒车功能从外部移动车辆之前，请确保车内没有智能钥匙或数字钥匙。

如果车内有额外的智能钥匙或数字钥匙，遥控前进/倒车功能将不起作用。

⚠ 警告

- 使用遥控泊车功能时，确定所有乘员都下车。
- 结束或关闭遥控泊车功能后，在离开车辆前，关闭门窗和天窗，并在闭锁车门前确定车辆OFF。

泊车功能操作状态

- 智能泊车功能

运行状态	转向信号
控制时	泊车方向的转向信号灯闪烁，直至第一次倒车结束。

- 遥控泊车功能

运行状态	智能钥匙 LED 灯	危险警告灯	转向信号
控制时	绿色LED灯持续闪烁	-	泊车方向的转向信号灯闪烁，直至第一次倒车结束。
暂停	红色LED灯持续闪烁	闪烁	-
OFF	红色LED灯亮约4秒钟后熄灭	闪烁3次后熄灭	-
完成	绿色LED灯亮约4秒钟后熄灭	闪烁1次后熄灭	-

i 信息

- 根据国家法规，可能不能利用危险警告灯和转向信号灯显示操作状态。
- 如果智能钥匙不在车辆的操作范围内（约 4m），智能钥匙 LED 不会亮或闪烁。请在操作范围内使用智能钥匙。

泊车功能操作期间如何关闭

- 在下列阶段，按下泊车 / 影像模式 (P) 按钮：
 - 搜寻停车位。
 - 选择泊车类型。
- 在下列阶段，将档位挂入 “R(倒车)” 档：
 - 搜寻停车位。
 - 选择泊车类型。
 - 选择操作模式。
- 按下泊车安全按钮 (P)，或者在信息娱乐系统上选择 “取消” 键关闭泊车功能。
- 智能泊车功能控制期间：
 - 如果踩下制动踏板停车，并进行换挡操作，泊车功能就会关闭。此时，电控驻车制动器 (EPB) 不会啮合。
- 遥控泊车功能控制期间：
 - 按下智能钥匙上的遥控起动 (HOLD) 按钮。泊车功能关闭。

i 信息

携带智能钥匙上车。泊车功能关闭。此时，车辆保持运行状态。

在下列情况下此功能暂停：

- 智能泊车操作。
 - 在车辆行驶方向有行人、动物或物体
 - 车门或后备箱门打开
 - 没有佩戴驾驶位座椅安全带。
 - 车辆倒车移动期间，泊车防撞辅助 (PCA) 功能或后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能启动控制时。
 - 释放泊车 / 影像模式 (P) 按钮时。
 - 通过踩下制动踏板停车
 - 如果前进 / 后退控制期间，泊车防撞辅助 (FCA) 功能启动控制。

- 遥控泊车操作。
 - 在车辆行驶方向有行人、动物或物体
 - 车门或后备箱门打开
 - 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
 - 操作智能钥匙时，智能钥匙超出距离车辆 4 m 的范围时。
 - 除操作智能钥匙外，还按下了另一个智能钥匙的按钮
 - 泊车防撞辅助 (PCA) 功能或后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能启动控制时。
 - 如果前进 / 后退控制期间，泊车防撞辅助 (FCA) 功能启动控制。

当泊车功能暂停时，车辆会自动停车。如果此功能暂停的条件消失，此功能会重新启动控制。

在下列条件下会取消此功能：

- 智能泊车操作。
 - 转动方向盘。
 - 驾驶车辆期间换挡。
 - 车辆移动期间操作电控驻车制动器 (EPB) 时。
 - 打开机舱盖。
 - 驾驶员没有佩戴安全带并打开车门。
 - 进行快速加速。
 - 发生车辆侧滑。
 - 车轮被障碍物卡住，不能移动
 - 检测到车辆前 / 后有行人、动物或物体。
 - 智能泊车功能启动控制开始，时间超过约 3 分 50 秒钟时。
 - 道路坡度超过操作范围
 - 暂停功能超过 1 分钟
 - 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。
 - 湿滑路况使 ABS、TCS 或 ESC 系统工作
 - 充电口门在打开状态时。

智能泊车功能关闭时，车辆自动停车，并将档位挂入“P(驻车)”档，并且啮合电控驻车制动器(EPB)。

- 遥控泊车操作。
 - 转动方向盘。
 - 换档时。
 - 车辆移动期间操作电控驻车制动器(EPB)时。
 - 打开机舱盖。
 - 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
 - 检测到车辆前/后有行人、动物或物体。
 - 遥控泊车功能启动控制开始，时间超过约3分50秒钟时。
 - 道路坡度超过操作范围
 - 暂停功能超过1分钟
 - 转向系统、换档系统、制动系统和驾驶控制系统不能正常运行时。
 - 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
 - 充电口门在打开状态时。

遥控泊车功能关闭时，车辆自动停车，并将档位挂入“P(驻车)”档，并且啮合电控驻车制动器(EPB)。

智能出车

操作顺序

智能出车功能按下列顺序工作

1. 准备好出车。
2. 检查出车空间。
3. 选择出车方向。
4. 智能出车指南

1. 准备好出车。



1. 在车辆 [ON] 状态，踩下制动踏板，并将档位挂入“P(驻车)”档或“N(空档)”档。
2. 按住泊车/影像模式 (RSPA) 按钮，启动遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能。

i 信息

- 要使用智能出车功能，必须在信息娱乐系统上选择“同意”，并且信息娱乐系统必须正常运行。
- 在车辆运行状态下，车速在5 km/h以下和档位在“N(空档)”档或“P(驻车)”档时，可以使用智能出车功能。
- 通过遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能完成平行泊车后，如果再次启动此功能，可以使用智能出车功能。

2. 检查出车空间。



踩下制动踏板停车时，传感器检测与相邻物体的距离，以检查出车空间是否适当。

完成出车空间的检查时，就会在信息娱乐系统上显示提示信息，同时发出警报声，告知驾驶员检查完成。

警告

- 在检查出车空间期间，如果检测到车辆出车方向有行人、动物或物体等，存在发生碰撞的危险性时，为了确保行车安全，智能出车功能会关闭。
- 检查出车空间的传感器检测不到在驾驶员视野盲区内存在的物体。因此，驾驶员必须始终仔细观察车辆周围环境，在确保安全的条件下使用此功能。

信息

由于超声波传感器的性能异常或周围环境影响，即使有停车位，泊车辅助功能也可能搜寻不到停车位，或者搜寻到不适合泊车的停车位。

详细信息请参考本章的“遥控智能泊车辅助2(RSPA 2)”部分。

3. 选择出车方向。



踩下制动踏板停车，并在信息娱乐系统上选择理想的出车方向。

警告

驾驶员在选择出车方向之前，必须仔细观察出车操作空间是否适于车辆出车。

如果遥控智能泊车辅助(RSPA)功能检测到的出车操作空间狭窄或不适合车辆出车(周围车辆垂直泊车等)，不要使用智能出车功能。

4. 智能出车指南



- 车辆在踩下制动踏板保持停止的状态下，按下泊车 / 影像模式 (P) 按钮。
- 按下泊车 / 影像模式 (P) 按钮时，根据说明释放制动踏板。
 - 遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能自动控制方向盘、车速和档位。

- 在智能出车功能控制期间，如果释放泊车 / 影像模式 (ⓁⓅ) 按钮，车辆就会停车，并且暂停此功能控制。再次按住泊车 / 影像模式按钮 (ⓁⓅ) 时，此功能恢复控制。
3. 按住泊车 / 影像模式按钮 (ⓁⓅ) 直到出车操作完成。
- 车辆到达目标出车位置时，在信息娱乐系统显示屏上显示提示信息，告知您智能出车完成。

i 信息

- 如果车门在打开状态或没有佩戴安全带，智能出车功能不会启动。
- 在智能出车功能控制期间，可以踩踏制动踏板调整车速，但即使踩下加速踏板时，车辆也不加速。
- 如果在踩下制动踏板期间完成出车操作，就会关闭智能出车功能，而档位保持在“D(前进)”档。
- 如果在踩下加速踏板期间完成出车操作，必须释放加速踏板一次，才能使加速踏板进入工作状态。
- 出车操作结束后，如果在 4 秒钟内没有踩踏制动踏板、加速踏板等，车辆自动将档位挂入“P(驻车)”档，并啮合电控驻车制动器 (EPB)。
- 出车操作结束后，在驾车起步前，必须仔细观察车辆周围环境。

智能出车操作状态

运行状态	转向信号
控制时	出车方向的转向信号灯闪烁，直至出车操作结束或智能出车功能关闭。

智能出车功能操作期间如何关闭

- 在下列阶段，按下泊车 / 影像模式 (ⓁⓅ) 按钮：
 - 检查出车空间。
 - 选择出车方向。
- 在下列阶段，将档位挂入“R(倒车)”档：
 - 检查出车空间。
 - 选择出车方向。
- 按下泊车安全按钮 (P^{VA})，或者在信息娱乐系统上选择“取消”键关闭出车功能。
- 在智能出车功能控制期间，如果踩下制动踏板停车，并进行换档操作，出车功能会关闭。此时，电控驻车制动器 (EPB) 不会啮合。

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
- 没有佩戴驾驶位座椅安全带。
- 车辆倒车移动期间，泊车防撞辅助 (PCA) 功能或后方交叉防撞辅助 (RCCA) 功能启动控制时。
- 释放泊车 / 影像模式 (ⓁⓅ) 按钮时。
- 通过踩下制动踏板停车
- 如果前进 / 后退控制期间，泊车防撞辅助 (FCA) 功能启动控制。

智能出车功能暂停时，车辆会停车。如果此功能暂停的条件消失，此功能会重新启动控制。

在下列条件下会取消此功能:

- 智能出车
 - 转动方向盘。
 - 驾驶车辆期间换挡。
 - 车辆移动期间操作电控驻车制动器 (EPB) 时。
 - 打开机舱盖。
 - 驾驶员没有佩戴安全带并打开车门。
 - 进行快速加速。
 - 发生车辆侧滑。
 - 车轮被障碍物卡住，不能移动
 - 检测到车辆前 / 后有行人、动物或物体。
 - 智能出车功能启动控制开始，时间超过约 3 分 50 秒钟时。
 - 道路坡度超过操作范围
 - 暂停功能超过 1 分钟
 - 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。
 - 湿滑路况使 ABS、TCS 或 ESC 系统工作
 - 充电口门在打开状态时。

当智能出车功能关闭时，车辆自动停车，并将档位挂入“P(驻车)”档，并且啮合电控驻车制动器(EPB)。

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

请检查遥控智能泊车辅助 (RSPA) 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“**查看倒车辅助**”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



遥控泊车辅助功能工作时，可撤销此功能。无论泊车顺序如何，都会出现“**泊车辅助已取消**”警告信息。根据特定条件，可能会显示其它警告信息。使用遥控泊车辅助功能泊车期间，请遵循在信息娱乐系统上提供的操作指南。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。

遥控智能泊车辅助功能准备就绪



在下列情况下，会显示“未满足泊车辅助条件”的警告信息：

- 遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能在待机状态，按住泊车 / 影像模式按钮 (P) 时，会显示“未满足泊车辅助条件”的警告信息。稍后，再次按住泊车 / 影像模式按钮 (P)，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。请检查智能钥匙电池的电量。

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，请驾驶员手动操作泊车或出车。

- 在方向盘上附着物体。
- 在车辆上安装雪地防滑链、备胎或不同尺寸车轮。
- 轮胎压力低于或高于标准胎压。
- 您车辆上装载的货物比车辆长或宽，或在您车辆上连接拖车。
- 车轮定位存在故障。
- 您车辆严重向一侧倾斜。
- 您车辆装有挂车连接器。
- 牌照安装位置与原位置不一致。
- 启用遥控智能泊车辅助功能时，在超声波传感器上方或下方有人、动物或物体。
- 停车位是弯曲的或呈对角线。

- 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）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）。
- 道路光滑
- 停车位应靠近离地间隙较高或较大的车辆，如卡车等。
- 停车位倾斜
- 划线停车位的路面因下雪、水坑而潮湿或停车位内有路标
- 划线停车位的路面因裂缝而凹凸不平
- 停车线太细或太粗。
- 停车线不完整或模糊。
- 停车线被人、动物或雪、箱子等物体遮挡。
- 有大风
- 在不平路面、碎石路、灌木丛等处操作遥控智能泊车辅助功能。
- 超声波传感器的性能受极热或极冷天气影响
- 超声波传感器覆盖积雪或有水
- 附近有能产生超声波的物体
- 一种具有传输功能的无线设备在超声波传感器附近工作
- 您车辆受另一台车辆的泊车距离预警功能影响
- 由于保险杠受到冲击，传感器安装或定位不正确
- 音外后视镜损坏，摄像头安装不正确或不在位置
- 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 cm、直径小于 14 cm 的物体。
 - 容易吸收传感器频率的物体，如衣服、海绵材料或雪
 - 狭窄物体，如方柱的一角。
 - 超声波传感器附近的行人、动物或物体。

- 在下列任何条件下，摄像头可能无法正确识别或无法识别停车位和物体：

- 周围有小型物体（路肩等）、尖锐物体或细物体（绳子等）时。
- 行人、动物或物体距离车辆过近或过远时。
- 物体在较高的位置时，如皮卡车。
- 摄像头被污泥、潮气等遮挡时。
- 摄像头暴露在强光环境中时。
- 环境亮度过暗时。
- 表面反射光线时。

在下列条件下，遥控智能泊车辅助(RSPA)功能不能正常运行

- 在斜坡上泊车时



车辆在斜坡上手动出车或泊车时

- 在不平道路上泊车时



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。

- 在大型车辆后方泊车时



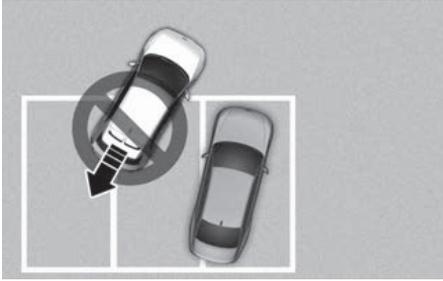
在公共汽车、卡车等离地间隙较高的车辆周围泊车时，禁止使用遥控智能泊车辅助(RSPA)功能。否则，可能会引发意外事故。

- 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)功能的性能可能会降低，或者与障碍物发生碰撞。此时，驾驶员必须手动操作泊车。

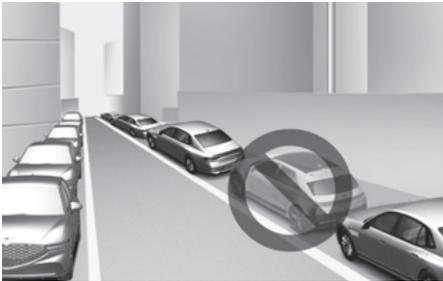
- 在斜向驻车的车辆旁泊车时



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，您的车辆可能不会并排停放。

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。

- 在靠墙的停车位或狭窄的停车位上泊车时



- 停车位狭窄或靠墙时，遥控智能泊车辅助功能会不正常工作。离开时一定要检查行人、动物和物体。

- 为了您的安全，在比停车所需最小空间更窄的狭窄停车位区域，遥控智能泊车辅助功能不会搜索停车位。

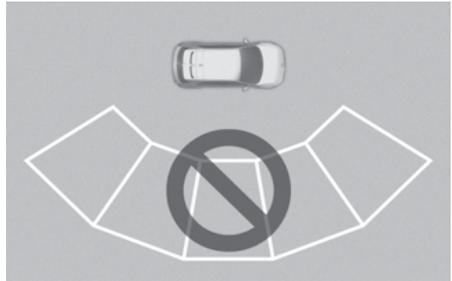
在下列条件下，遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能不能正常运行：泊车时，应始终仔细检查行人、动物和物体。

- 在雪地上泊车时



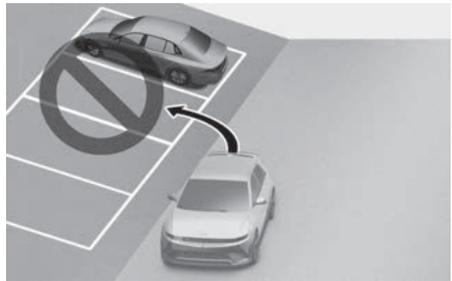
雪可能会干扰超声波传感器和广角摄像头操作，或者如果泊车期间路面很滑，遥控智能泊车辅助功能可能取消。

- 停车位异常



如果停车位线不平行，遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能不能正常运行。即使传感器识别出停车位，也不要在此泊车。

- 停车位路面倾斜



在斜坡或弯曲的地面上，即使存在停车位标线，遥控智能泊车辅助 (RSPA) 功能不能正常运行。即使传感器识别出停车位，也不要在此泊车。

- 在斜向停车位上泊车时



遥控泊车功能在斜向停车位上可能不能正常运行。

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,驾驶员应承担安全泊车和出车的责任。
- 使用遥控智能泊车辅助(RSPA)功能时,禁止站在车辆移动路径上,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。
- 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,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。
- 仅在大到足够车辆安全移动的停车位内使用远程智能泊车辅助功能。
- 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。

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(持续发出嘟嘟声),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。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泊车后遥控启动,根据车辆的运行状态,遥控泊车辅助功能可能延迟启动或不会启动。

符合标准声明

前雷达传感器

无线电频率发射设备符合标准

- 中国

车辆驾驶辅助雷达系统型号：MRP-35
执行标准：汽车雷达无线电管理暂行规定 2021 181号文
频率范围：76-77 GHz
发射功率：等效全向辐射功率(EIRP) ≤50dBm
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：2023LJ1178

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，并采取措施消除干扰后方可继续使用

使用低功耗非无线电设备，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

前侧面雷达传感器 / 后侧面雷达传感器

如有配备

无线电频率发射设备符合标准

- 中国

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 181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，并采取措施消除干扰后方可继续使用

使用低功耗非无线电设备，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