

Камеры

КАМЕРА ЗАДНЕГО ВИДА

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

Ответственность за определение препятствий и оценку расстояния до них при движении задним ходом несет водитель. Камера может не определять некоторые нависающие предметы и препятствия, которые могут повредить автомобиль.

При движении задним ходом всегда будьте бдительны.



Камера заднего вида обеспечивает водителю изображение позади автомобиля и выводит его на сенсорный экран, облегчая движение задним ходом. На изображение накладываются направляющие для движения задним ходом.

Камера встроена в задний спойлер; при включении заднего хода на сенсорном экране появляется изображение пространства позади автомобиля.

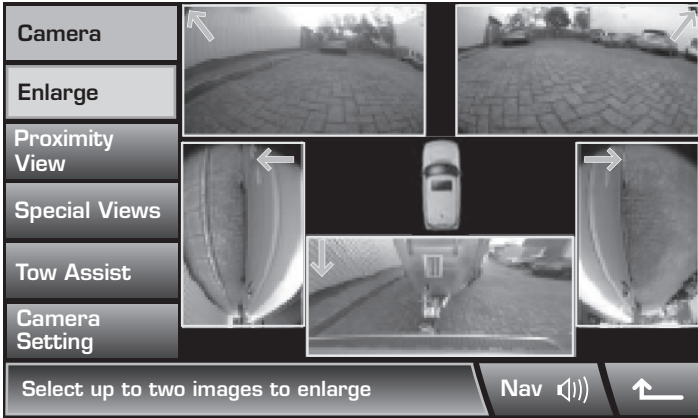
Примечание: Значок возврата отображается в правом нижнем углу сенсорного экрана. Коснитесь его, чтобы вернуться к предыдущему экрану.

Экран камеры заднего вида на сенсорном экране закрывается в следующих случаях:

- передача переднего хода включена более 15 секунд;
- выбрана передача переднего хода, и скорость автомобиля превышает 18 км/ч (11 миль/ч).

Камеры

СИСТЕМА КАМЕР КРУГОВОГО ОБЗОРА



LAN2893

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

Ответственность за определение препятствий и оценку расстояния до них при движении задним ходом несет водитель. Камера может не определять некоторые нависающие предметы и препятствия, которые могут повредить автомобиль.

При движении задним ходом всегда будьте бдительны.

Главная страница системы камер вызывается нажатием кнопки **Camera** (Камера) на экране **главного меню**.

При включенном двигателе и выбранной передаче P (Стоянка) или N (Нейтраль) система камер кругового обзора обеспечивает обзор пространства вокруг автомобиля. Используются пять разнесенных камер, которые помогают в маневрировании.

Выбор изображения

В главном окне **Camera** отображаются изображения каждой из пяти камеры в реальном масштабе времени. Можно выбрать любые два изображения и увеличить их, расположив рядом на экране. Выделите изображение и коснитесь программной клавиши **Enlarge** (Увеличить).

При просмотре двух изображений одно из них можно выбрать для просмотра в полноэкранном режиме. Его можно увеличивать и прокручивать по горизонтали с помощью инструмента «лупа» и стрелки.

Камеры

Обзорное изображение – автоматический режим

Только для Японии

При выборе диапазона D (Передний ход) или R (Задний ход) выбирается изображение с камеры, соответствующей направлению движения. После того, как скорость автомобиля увеличится до 18 км/ч (11 миль/ч), или при нажатии значка возврата экран камеры закрывается.

Примечание: Обзорное изображение для данного цикла зажигания больше не будет выводиться на экран. Чтобы снова открыть этот экран, нажмите **Proximity View** (Вид вблизи) в главном окне **Camera** (Камера).

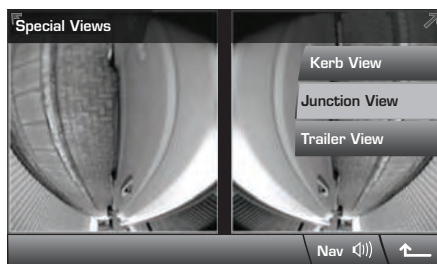
Обзорное изображение – ручной режим



LAN2445

При выборе **Proximity View** появятся три изображения с камер впереди и со стороны пассажира. Это позволяет получить расширенное изображение области перед водителем и напротив него.

Специальный обзор



LAN2894

С помощью опции **Special Views** (Специальные виды) можно отображать заранее заданные изображения. Они помогают выполнять сложное маневрирование:

- вид обочины – изображение с двух передних камер;
- перекрестный вид – изображение с двух боковых камер;
- вид прицепа – изображение с камеры заднего вида.

Камеры

Задний ход



При выборе заднего хода сенсорный экран автоматически отображает вид области позади автомобиля.

На изображение с задней камеры накладываются цветные штриховые линии, обозначающие периметр автомобиля, сплошные линии, отображающие прогнозируемую траекторию его движения (на основании положения рулевого колеса), и сведения о расстояниях от системы помощи при парковке.

Примечание: Значок возврата отображается в правом нижнем углу. Он позволяет вернуться к предыдущему экрану.

Настройки камер – только для Японии

Коснитесь программной клавиши **Camera Settings** (Настройки камеры) для вызова страницы параметров камер. Для выключения функции полуавтоматической работы камер выберите «Выкл». Теперь обзорное изображение доступно только путем включения вручную с помощью программной клавиши **Proximity View** (Вид вблизи).

Чистота камер

Система постоянно контролирует чистоту камер и предупреждает водителя, если уровень загрязнения какой-либо камеры превышает установленный порог. Об этом свидетельствует изменение цвета стрелки положения камеры с синего на красный.

Камеры

ПОМОЩЬ ПРИ БУКСИРОВКЕ

Примечание: Для работы функции помощи при буксировке прицеп должен быть оборудован меткой слежения за прицепом. Метка ДОЛЖНА быть установлена с соблюдением определенных условий. Уточните у дилера Land Rover.

Примечание: Эта функция может работать не на всех прицепах.

Функция помощи при буксировке помогает двигаться задним ходом с прицепом, отображая информацию на сенсорном экране. Данные рассчитываются системой помощи при буксировке на основе соотношения углов между автомобилем и прицепом, а также текущего положения рулевого колеса. На прицепе должна быть закреплена метка слежения.

Функция помощи при буксировке активируется при подсоединении прицепа к автомобилю и подключении электрического разъема прицепа к розетке автомобиля. На экране появится несколько вариантов подключения. Выберите YES (Да) для перехода к экрану настройки. Нажмите NO (Нет) для возврата к предыдущему экрану.

Примечание: Если соединение не обнаружено, можно запустить настройку вручную, нажав значок **Tow Assist** (Система помощи при буксировке) в меню **Camera** (Камера).

Настройка прицепа

При первом включении отображается серия вариантов конфигурации подсоединенного прицепа.

Для завершения настройки требуется такая информация, как длина прицепа, число осей и настройки камеры.

По окончании процедуры настройки сохраняются для использования в дальнейшем.

Использование

При выборе новой или существующей конфигурации прицепа функция помощи при буксировке автоматически отображается на сенсорном экране при включении задней передачи.

Цветные линии указывают расчетную траекторию прицепа и автомобиля. После небольшой практики для ознакомления с системой движение прицепа задним ходом в нужном направлении достигается за счет следования расчетной траектории.