



PNI Escort P05 A

Parking aid system / Einparkhilfesystem / Sistema de ayuda al aparcamiento /
Système d'aide au stationnement / Parkolási segédrendszer / Sistema di aiuto
al parcheggio / System pomocy w parkowaniu / Senzori parchare auto



EN	User manual	2
DE	Benutzerhandbuch	5
ES	Manual de usuario	8
FR	Manuel utilisateur	11
HU	Használati utasítás	14
IT	Manuale utente	17
PL	Instrukcja obsługi	20
RO	Manual de utilizare	23

El sistema de asistencia al estacionamiento consta de cuatro sensores ultrasónicos, una unidad de control, una cámara de marcha atrás y un espejo retrovisor con pantalla LCD.

El sistema detecta la distancia entre el automóvil y los obstáculos con los sensores ultrasónicos instalados en la barra trasera. La imagen con los obstáculos detrás del automóvil se mostrará en la pantalla. Con alarma sonora, se detecta la zona segura.

Características principales:

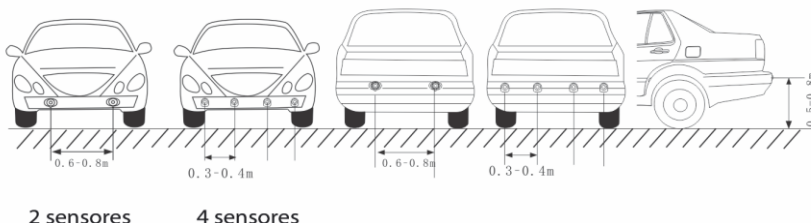
- Espejo retrovisor con pantalla LCD a color para mostrar la imagen trasera
- Visualización de distancia numérica
- Sonido de alarma
- Se pueden montar dos o cuatro sensores

Especificaciones técnicas:

- Fuente de alimentación: 10.5 – 16 V c.c.
- Consumo: 20 ~ 200 mA
- Distancia de detección: 0.3 – 2.5 m
- Frecuencia: 40 KHz
- Temperatura de trabajo: -26 ~ +60°C

Instalación de los sensores:

Ubicaciones recomendadas para montar los sensores



Fácil pendiente



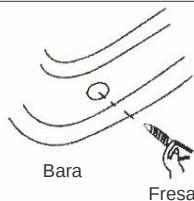
Objeto redondo



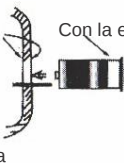
Objetos que absorben las olas.



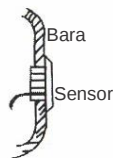
Los objetos pueden causar errores de detección.



Tire del cable del sensor



Con la etiqueta arriba



Vista lateral después de la instalación

Posicionamiento correcto de los sensores:

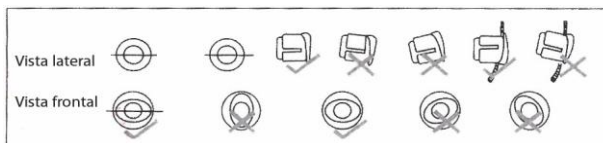
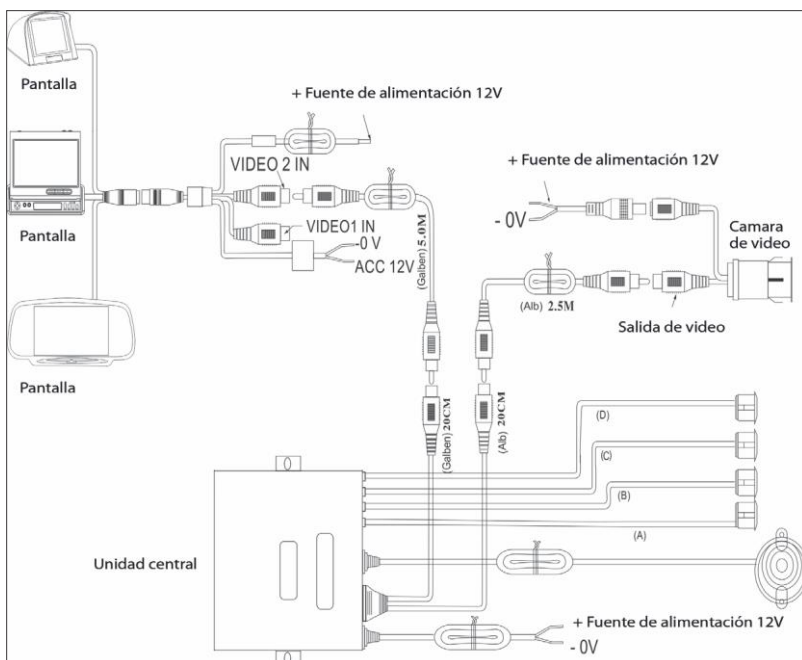


Diagrama de conexión:



Modo de alarma:

Estadio	Distancia	Concienciación	Visualización	Sonido de alarma	Color
1	2.5 - 1.6m	A salvo	2.5 - 1.6m	Sin sonido	Verde
2	1.5 - 1.0m	A salvo	1.5 - 1.0m	Sonidos raros	Amarillo
3	0.9 - 0.5m	Alarma	0.9 - 0.5m	Sonidos frecuentes	Rojo
4	<0.4m	Peligro	<0.4m	Sonido continuo	Rojo

Nota:

1. La cinta adhesiva 3M no puede usarse repetidamente. La cinta debe limpiarse para un encolado efectivo. El efecto de encolado se completará después de 48 horas.
2. Los cables del sensor no deben cortarse ni prolongarse.
3. Los orificios de montaje se hacen en el spoiler para instalar los sensores.
4. Compruebe la dirección correcta de los sensores.
5. Antes de la instalación, verifique el campo de visión de la cámara después de alimentarla.

Instalación y pruebas

1. Después de instalar los sensores, colóquelos en la dirección correcta. Organiza los hilos en orden.
2. Conecte el cable rojo de la unidad de control al “+” de la lámpara de marcha atrás y el cable negro al “-”. Vuelva a conectar el cable rojo de la cámara de marcha atrás al “+” de la lámpara de marcha atrás. La pantalla debe estar conectada a la fuente ACC, la mesa debe estar conectada al hilo de puesta a tierra. (por favor estudia el diagrama de conexión).
3. Conecte la pantalla a la unidad de control. Conecte la salida “Vout” en la unidad de control a la entrada “Video 2” en la pantalla.
4. Coloque el cambiador en la marcha atrás para probar si la pantalla está funcionando. En esta situación, la pantalla del espejo debe tener la imagen detrás del automóvil, tendrá un punto blanco en el medio a base de la imagen. Esto indica que el sistema está bajo prueba.

Prueba:

- a. Si la imagen trasera no aparece en la pantalla, verifique que la polaridad de la fuente de alimentación sea correcta, si los cables están conectados correctamente y el voltaje es superior a 10.5V. Compruebe si el manguito de la pantalla está bien conectado.
- b. Si la distancia que se muestra en la pantalla no está alineada con la realidad, o se muestra 0.0, o si se escucha un sonido constante, desenchufe el sistema e intente de nuevo insertar la palanca de cambio de velocidades en la marcha atrás. Si los problemas no se pueden resolver, la unidad está dañada y debe cambiarse.
- c. Al probar los sensores, si la pantalla sonará continuamente o mostrará 0.0, compruebe que algunas partes de la máquina u otros objetos estén dentro del rango de acción de los sensores, si el sensor está montado incorrectamente en el orificio o si el sensor está bajo la influencia de algunos fuentes de fuerte interferencia (como tubos de escape, otros cables).
- d. Si se muestra un número en la pantalla pero no hay ningún obstáculo frente a los sensores, debe verificarse si los sensores están mirando hacia abajo de manera incorrecta, verifique la posición y la dirección de los sensores. Los sensores deben montarse horizontalmente. Los sensores pueden detectar (si están montados incorrectamente) el número de registro, la rueda de repuesto o el spoiler trasero.
- e. Si los problemas no se pueden resolver después de las pruebas, los sensores pueden considerarse defectuosos o no coinciden con la unidad de control. Todo el sistema debe ser reemplazado.
- f. Si la imagen está en gradiente o volcada, verifique la conexión de la cámara de marcha atrás.
- g. Para una visualización anormal con líneas rayadas o inclinadas, verifique la compatibilidad entre la pantalla y la cámara.
- h. La pantalla se puede intercambiar, pero los sensores y la unidad de control son compatibles uno por uno.
- i. Por razones de seguridad, la pantalla solo mostrará 0.0, en lugar de 0.3-0.1, cuando detecte algo dentro de 0.0-0.4 m, dependiendo del software. En esta situación, el conductor debe detenerse inmediatamente. Cuando la distancia es de 0.5 m, el sonido de la alarma sonará durante 1 segundo. Por favor ten cuidado durante las maniobras.

Notas

1. Preste atención al tamaño del soporte del sensor y la cámara de marcha atrás.
2. El motor debe estar apagado durante la instalación.
3. El rendimiento del sistema puede modificarse en los siguientes casos: lluvia intensa, camino pavimentado, camino irregular, vegetación, clima extremadamente caluroso, húmedo o frío, nieve, barro o hielo en los sensores.
4. El funcionamiento del sistema puede verse afectado por la presencia de otras ondas ultrasónicas, como las emitidas por un 24 / 12V
5. Los sensores no deben montarse demasiado apretados o demasiado ligeros
6. La barra metálica puede afectar el rendimiento del sistema.
7. No coloque la unidad de control cerca del tubo de escape u otros cables
8. Pruebe el sistema para asegurarse de que funciona correctamente
9. Este sistema está diseñado para ayudarle a estacionar, y el fabricante no se responsabiliza por los accidentes ocurridos después de la instalación.

Recomendamos instalar el sistema en un centro de servicio autorizado.

El proveedor no asume ninguna responsabilidad por los defectos causados por una instalación incorrecta.

Le système d'assistance au parking est composé de 4 capteurs à ultrasons, de l'unité de commande, du caméra de marche arrière et du rétroviseur à l'écran LCD.

Le système détecte la distance entre la voiture et les obstacles par les capteurs à ultrasons installés dans le pare-choc arrière. L'image avec les obstacles derrière la voiture sera affichée sur l'écran. A l'aide de l'alarme sonore, on détecte la région sure.

Les caractéristiques principales:

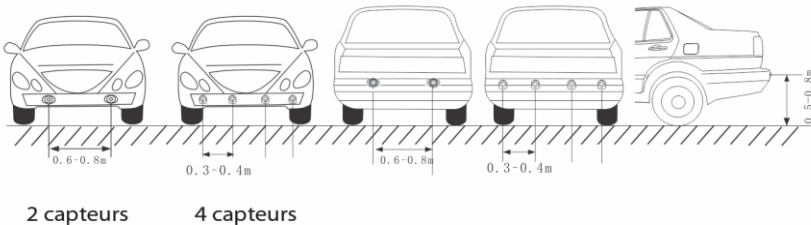
- Rétroviseur à l'écran LCD en couleurs pour afficher l'image derriere.
- Ecran avec la distance numérique.
- Son de l'alarme
- On peut installer 2 ou 4 capteurs

Les spécifications techniques:

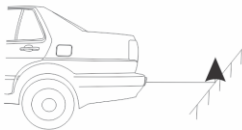
- Tension d'alimentation: 10.5 – 16 V c.c.
- Consommation: 20 ~ 200 mA
- Distance de détection: 0.3 – 2.5 m
- Fréquence: 40 KHz
- Température de travail: -26 ~ +60°C

L'installation des capteurs:

Positions recommandées pour le montage des capteurs



Pente facile



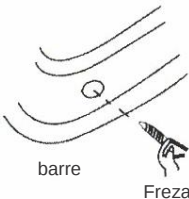
Objet rond



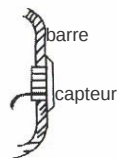
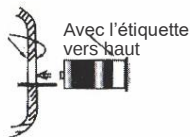
Objets qui absorbent les vagues.



Les objets peuvent provoquer des erreurs de reconnaissance.

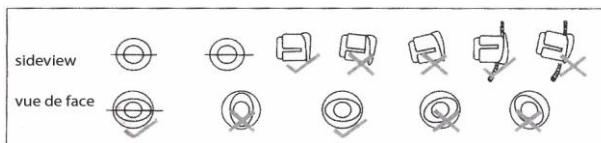


Tirez le fil du capteur

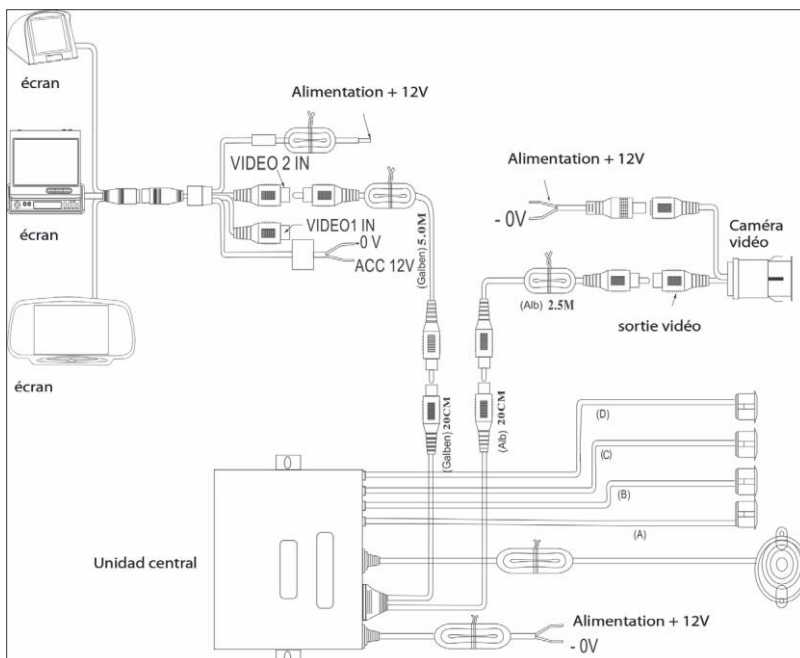


La vue laterale apres l'installation

La position correcte des capteurs:



Le diagramme des connexions:



Le mode de l'alarme:

Etape	Distance	Sensibilisation	Affichage	Son de l'alarme	Couleur
1	2.5 - 1.6m	En sécurité	2.5 - 1.6m	Sans son	Vert
2	1.5 - 1.0m	En sécurité	1.5 - 1.0m	Sons rares	Jaune
3	0.9 - 0.5m	Alarme	0.9 - 0.5m	Sons fréquents	Rouge
4	<0.4m	Danger	<0.4m	Son continu	Rouge

Observation:

1. La bande double adhésive 3M ne peut pas être utilisée à plusieurs reprises. La bande doit être propre pour le collage efficace. L'effet de collage sera atteint après 48 heures.
2. Les fils des capteurs ne doivent pas être coupés ou prolongés.
3. Les orifices de montage sont faits dans le déflecteur pour installer les capteurs.
4. On vous prie de vérifier la direction correcte des capteurs.
5. Avant l'installation vérifiez le champ de visualisation du caméra après l'alimentation.

Installation et test

1. Après l'installation des capteurs, vous devez les placer dans la direction correcte. Fixez les fils en ordre.
2. Connectez le câble rouge de l'unité de commande au „+” de la lampe de marche arrière et le câble noir au „-”. Connectez le câble rouge du caméra de marche arrière au „+” de la lampe de marche arrière. L'écran doit être connecté à l'alimentation ACC, la masse doit être connectée au fil de la prise de terre (on vous prie d'étudier le diagramme des connexions).
3. Connectez l'écran à l'unité de commande. Connectez la sortie „Vout” de l'unité de commande à l'entrée „Video 2” de l'écran.
4. Fixez le levier de vitesses en marche arrière pour vérifier si l'écran fonctionne. Dans ce cas sur l'écran du rétroviseur vous devez voir l'image derrière la voiture, vous aurez un point blanc au milieu à la base de l'image. Cela indique le fait que le système est en cours de vérification.

Test:

- a. Si sur l'écran vous ne voyez pas l'image derrière la voiture, on vous prie de vérifier si la polarité de l'alimentation est correcte, si les câbles ont été correctement connectés, si la tension est plus que 10.5V. Vérifiez si le jack de l'écran a été bien connecté.
- b. Si la distance affichée sur l'écran n'est pas conforme avec la valeur réelle ou si la valeur 0.0 a été affichée ou on entend un son continu, on vous prie d'arrêter l'alimentation du système et d'essayer encore une fois d'introduire le levier de vitesses en marche arrière. Si les problèmes ne peuvent pas être résolus, l'unité est avariée et elle doit être remplacée.
- c. Lorsque vous vérifiez les capteurs, si l'écran vous donne un son continu ou affiche la valeur 0.0, on vous prie de vérifier si certaines parties de la voiture ou d'autres objets sont dans la proximité des capteurs, si le capteur a été correctement installé dans l'orifice ou si le capteur est sous l'influence de certaines sources d'interférences fortes (par exemple les tuyaux d'évacuation ou autres fils).
- d. Si sur l'écran on affiche une valeur, mais il n'y a aucun obstacle devant les capteurs, il faut vérifier si les capteurs ont été incorrectement placés avec la face vers le bas. On vous prie de vérifier la position et la direction des capteurs. Les capteurs doivent être montés horizontalement. Les capteurs peuvent détecter (s'ils sont incorrectement installés) la plaque d'immatriculation, la roue de rechange ou le déflecteur arrière.
- e. Si les problèmes ne peuvent pas être résolus après les tests, on peut considérer que les capteurs sont avariés ou ils ne correspondent pas à l'unité de commande. Le système entier devrait être remplacé.
- f. Si l'image est en pente ou renversée, on vous prie de vérifier la connexion du caméra de marche arrière.
- g. Au cas de l'affichage anormal à rayures ou pointillés on vous prie de vérifier la compatibilité entre l'écran et le caméra.
- h. L'écran peut être interchangé, mais les capteurs et l'unité de commande sont compatibles l'un à l'autre.
- i. Pour des raisons de sécurité, l'écran va afficher seulement la valeur 0.0 au lieu de 0.3-0.1, lorsqu'il va détecter quelque chose dans la distance de 0.0-0.4 m en fonction du software. Dans cette situation le chauffeur doit immédiatement arrêter. Lorsque la distance est de 0.5 m, l'alarme va sonner pendant 1 seconde. On vous prie de faire attention pendant les manoeuvres.

Observation

1. Attention à la dimension de l'orifice de montage des capteurs et du caméra de marche arrière.
2. Pendant l'installation du système, le moteur doit être arrêté.
3. Les performances du système peuvent être altérées dans les cas suivants: tempête, route pavée, route accidentée, végétation, chaleur, temps humide ou froid, présence de la neige, de la boue ou de la glace sur les capteurs.
4. Le fonctionnement du système peut être affecté par la présence des autres ondes ultrasoniques, par exemple par le convertisseur de 24/12V.
5. Les capteurs ne doivent pas être installés trop étroitement ou trop légèrement.
6. La barre en métal peut affecter les performances du système.
7. Ne placez pas l'unité de commande près du tuyau d'échappement ou d'autres fils.
8. Vérifiez le système et assurez-vous qu'il fonctionne correctement.
9. Ce système a le rôle de vous assister au parking et le producteur n'assume pas la responsabilité pour les accidents produits après son installation.

On vous recommande l'installation du système au service autorisé.

Le fournisseur n'est pas responsable pour les dommages produits à cause de l'installation incorrecte.