

Bezprzewodowa kamera cofania BC™ 30



Podręcznik użytkownika

Wstęp



⚠ OSTRZEŻENIE

Należy zapoznać się z zamieszczonym w opakowaniu produktu przewodnikiem *Ważne informacje dotyczące bezpieczeństwa i produktu* zawierającym ostrzeżenia i wiele istotnych wskazówek.

Wyświetlanie obrazu z kamery bezprzewodowej

Zanim będzie można wyświetlić obraz z kamery bezprzewodowej, należy zainstalować kamerę, nadajnik i przewód odbiornika. Więcej informacji na temat kamery bezprzewodowej znajduje się w instrukcji instalacji.

Urządzenie GPS pokazuje obraz ze sparowanych kamer bezprzewodowych w różny sposób, w zależności od sposobu podłączenia nadajnika kamery do zasilania.

- Wybierz opcję, aby wyświetlić obraz:
 - Jeśli nadajnik podłączono do lampy świateł cofania (zalecane), należy włączyć bieg wsteczny. Urządzenie automatycznie pokaże obraz z kamery cofania.
 - Jeśli nadajnik podłączono do lampy świateł dziennych lub innego źródła stałego zasilania 12 V DC, wybierz w urządzeniu , aby wyświetlić obraz z kamery cofania.
- Wybierz opcję, aby powrócić do normalnej pracy urządzenia:
 - Jeśli nadajnik podłączono do lampy świateł cofania (zalecane), należy wyłączyć bieg wsteczny. Urządzenie automatycznie podejmie normalną pracę.
 - Jeśli nadajnik podłączono do lampy świateł dziennych lub innego źródła stałego zasilania 12 V DC, wybierz w urządzeniu , aby wznowić normalne działanie.

Linie nawigacji

UWAGA

Funkcja linii nawigacji jest przeznaczona wyłącznie do celów informacyjnych i pomocniczych. Użytkownik jest odpowiedzialny za rozeznanie w sytuacji.

Linie nawigacji stanowią wizualne, przybliżone przedstawienie ścieżki pojazdu podczas cofania. Aby informacje były jak najdokładniejsze, linie nawigacji należy wyrównać dla każdej kamery cofania. Jeśli linie nie są wyrównane, nie należy używać funkcji linii nawigacji.

Wyrównywanie linii nawigacyjnych

Wyrównanie linii nawigacji zapewni dokładne punkty odniesienia, które będą odzwierciedlały drogę zewnętrznych krawędzi pojazdu. Linie te należy wyrównać oddzielnie dla każdej kamery cofania.

- Zaparkuj pojazd bokiem blisko krawężnika, podjazdu lub linii miejsca parkingowego.


Możesz zaparkować pojazd na środku miejsca parkingowego, a następnie przejechać do przodu, na następne miejsce. Pozwala to wykorzystać linie miejsca parkingowego widoczne z tyłu pojazdu jako punkty odniesienia dla wyrównywania.

Krawężnik, podjazd lub linie miejsca parkingowego powinny być wyraźnie widoczne w urządzeniu.


- W menu głównym wybierz kolejno **Ustawienia > Dodatkowa kamera**.
- Wybierz kamerę, którą chcesz wyregulować, a następnie wybierz opcję **Linie nawigacji > Dostosuj linie nawigacji**.
- Użyj strzałek w rogach ekranu do przesunięcia linii nawigacyjnych, aby dopasować je do kąta i położenia krawężnika, podjazdu lub linii miejsca parkingowego.

Linie nawigacyjne powinny pojawiać się bezpośrednio nad obranymi punktami odniesienia.



- Użyj strzałek na środku ekranu, aby przesunąć linie nawigacyjne w górę lub w dół. Czerwona część linii nawigacyjnych powinna być wyrównana z tyłem pojazdu.
- W razie potrzeby przestaw pojazd drugim bokiem do krawężnika, podjazdu lub linii miejsca parkingowego i powtórz wyrównywanie. Linie nawigacyjne powinny być wyrównane symetrycznie, nawet jeśli pojazd nie stoi idealnie równolegle do krawężnika, podjazdu lub linii miejsca parkingowego.
- Po zakończeniu wyrównywania wybierz .

Wyświetlanie i ukrywanie linii nawigacyjnych

- W widoku kamery wybierz kolejno  > **Linie nawigacji**.
- Zaznacz lub odznacz pole wyboru **Pokaż linie nawigacji**.

Korygowanie wyrównania

Można zresetować wyrównanie linii nawigacji do wyrównania domyślnego.

- Wybierz kolejno **Ustawienia > Dodatkowa kamera**.
- Wybierz kamerę, którą chcesz wyregulować, a następnie wybierz kolejno **Linie nawigacji > Przywróć**.

Wiele kamer

Przewód odbiornika BC 30 umożliwia sparowanie maksymalnie czterech kamer bezprzewodowych. Na przykład, można sparować kamerę cofania zainstalowaną w pojeździe oraz kamerę cofania zainstalowaną na przyczepie. W widoku kamery można przełączać między sygnałami wideo przesyłanymi przez poszczególne sparowane kamery. Można również zmienić kolejność, w jakiej obraz z kamer jest wyświetlany podczas przełączania między nimi. Więcej informacji o parowaniu wielu kamer można znaleźć w części *BC 30 Wireless Backup Camera Owner's Manual*.


Parowanie nadajnika z przewodem odbiornika

Przewód odbiornika BC 30 umożliwia sparowanie maksymalnie czterech kamer bezprzewodowych. Jeśli kamera, nadajnik i przewód odbiornika zostały zapakowane razem, są już ze sobą sparowane. Jeśli pomimo prawidłowego zainstalowania nadajnika i przewodu odbiornika urządzenie GPS nie odbiera obrazu, można ponownie ręcznie sparować nadajnik i przewód odbiornika.

- 1 Wybierz opcję:
 - Włącz silnik i bieg jałowy.
 - Wyłącz stałe źródło zasilania podłączone do nadajnika.
- 2 Włącz urządzenie GPS podłączone do przewodu odbiornika.
- 3 W urządzeniu GPS wybierz kolejno **Ustawienia > Dodatkowa kamera > Dodaj nową kamerę**.
- 4 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Przełączanie kamer

Można przełączać między sygnałami wideo przesyłanymi przez poszczególne sparowane kamery.

W widoku kamery wybierz .

Wyświetli się obraz z kolejnej kamery, a w górnej części ekranu nazwa tej kamery.

Zmiana kolejności kamer

Można zmienić kolejność, w jakiej obraz z kamer jest wyświetlany podczas przełączania między nimi.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Dodatkowa kamera**.
- 2 Wybierz kamerę.
- 3 Wybierz **Ustaw kamerę jako domyślną**.
Wyświetli się lista sparowanych kamer.
- 4 Przeciągnij każdą kamerę do żądanej pozycji na liście.

Przełączanie między kamerami odbywa się od góry do dołu, według kolejności na liście w widoku kamery. Kamera znajdująca się na początku listy to kamera domyślna, która wyświetla się po każdym przejściu do widoku kamery.

Zmiana nazwy kamery

Można zmienić nazwę, która pojawia się nad obrazem w widoku kamery. Nazwa powinna być opisowa i jasno określać umiejscowienie kamery.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Dodatkowa kamera**.
- 2 Wybierz kamerę.
- 3 Wybierz **Zmień nazwę**.

Usuwanie sparowanej kamery

Aby sparować kolejną kamerę w przypadku, gdy sparowane są już cztery kamery podłączone za pomocą przewodu odbiornika BC 30, należy usunąć jedną ze sparowanych kamer.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Dodatkowa kamera**.
- 2 Wybierz kamerę.
- 3 Wybierz **Anuluj parowanie**.

Załącznik

Dane techniczne

Napięcie wejściowe kamery i nadajnika	Od 9 do 28 V DC
Bezpiecznik nadajnika	500 mA, szybki
Pobór prądu przez kamerę i nadajnik	150 mA przy 12 V DC
Klasa wodoszczelności kamery i nadajnika	IEC 60529 IPX7*
Zakres temperatury roboczej kamery	Od -40°C do 85°C (od -40°F do 185°F)
Zakres temperatury roboczej przewodu nadajnika i odbiornika	Od -20°C do 70°C (od -4°F do 158°F)
Napięcie wejściowe przewodu odbiornika	Od 10 do 28 V
Bezpiecznik przewodu odbiornika	2 A, 250 V

* Urządzenie jest odporne na przypadkowe zanurzenie w wodzie na głębokość do 1 metra, na czas do 30 minut. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.garmin.com/waterrating.