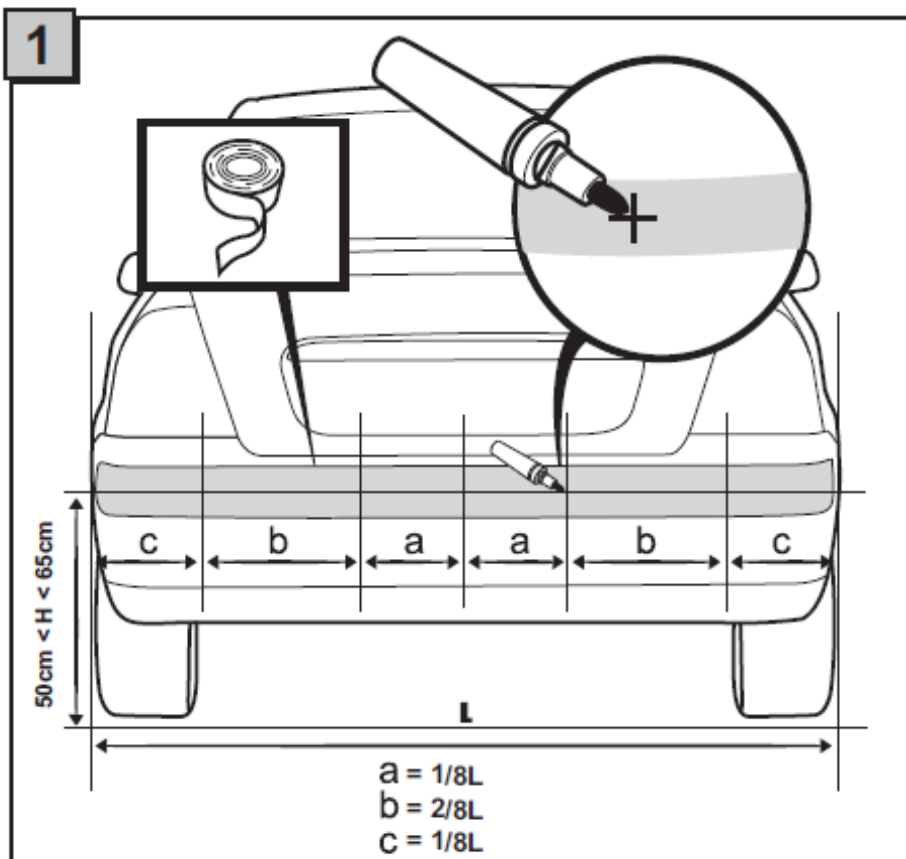
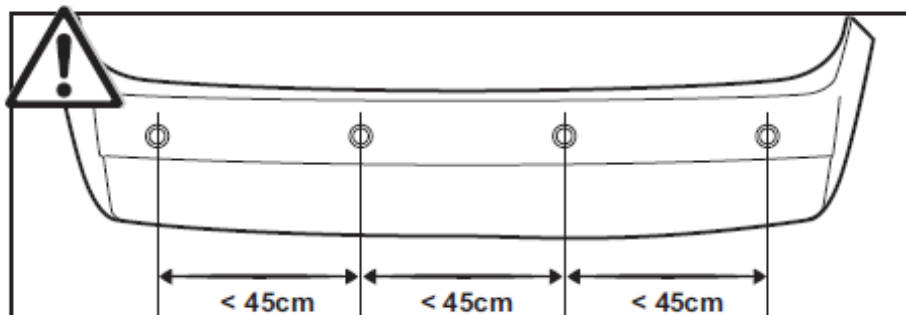
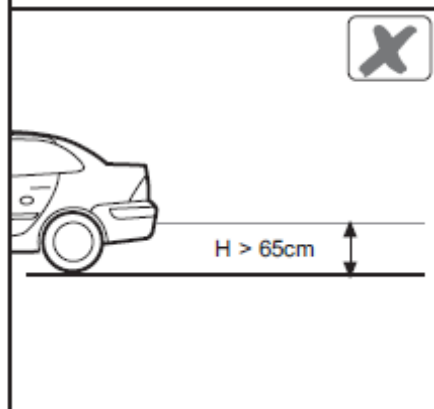
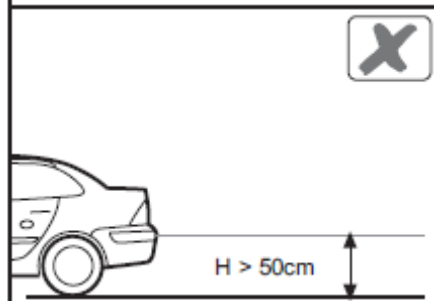
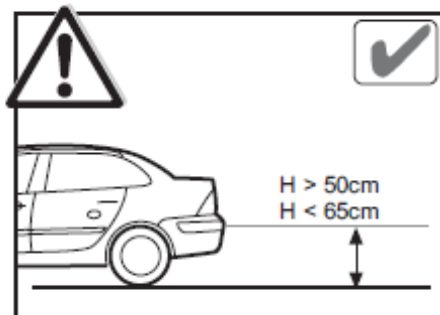
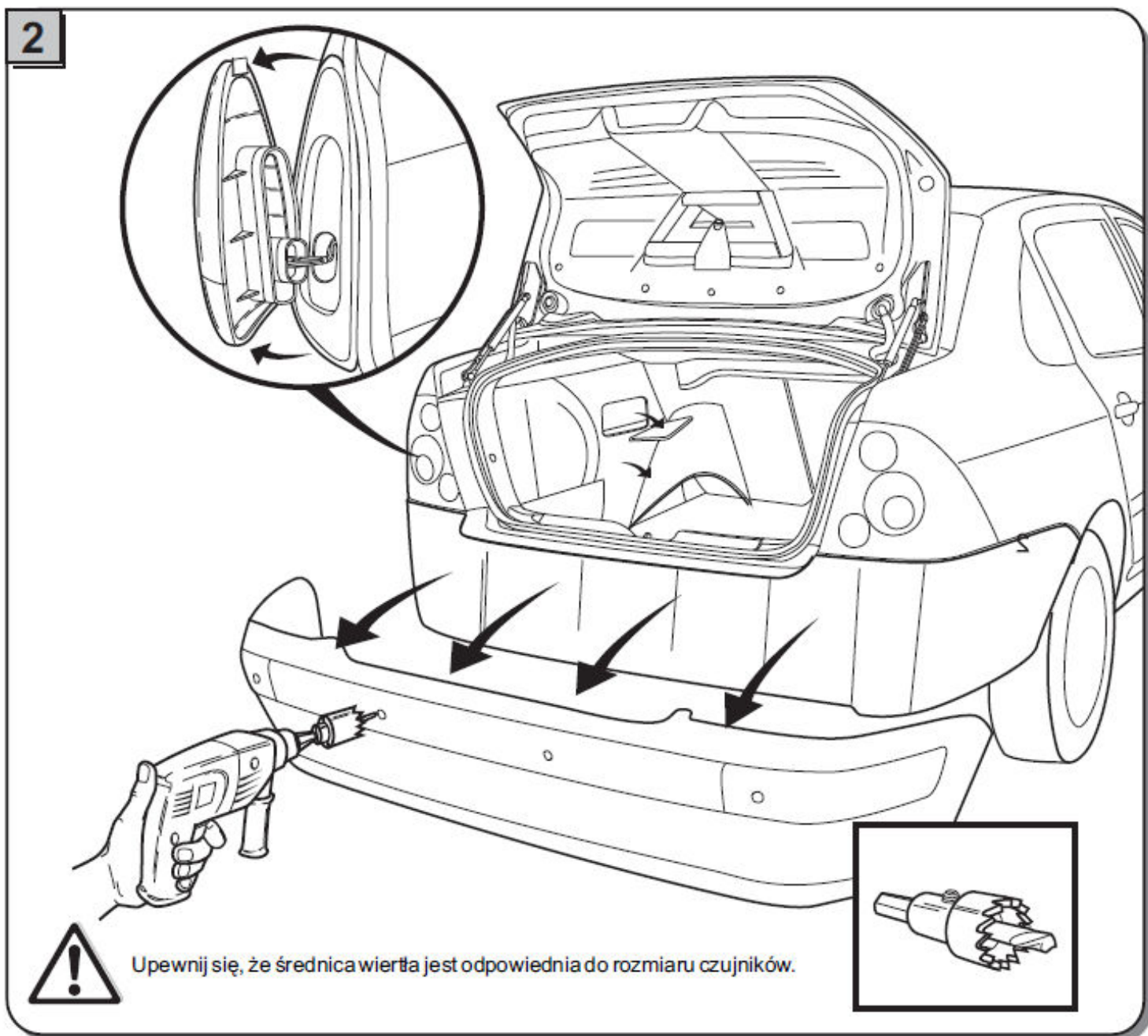
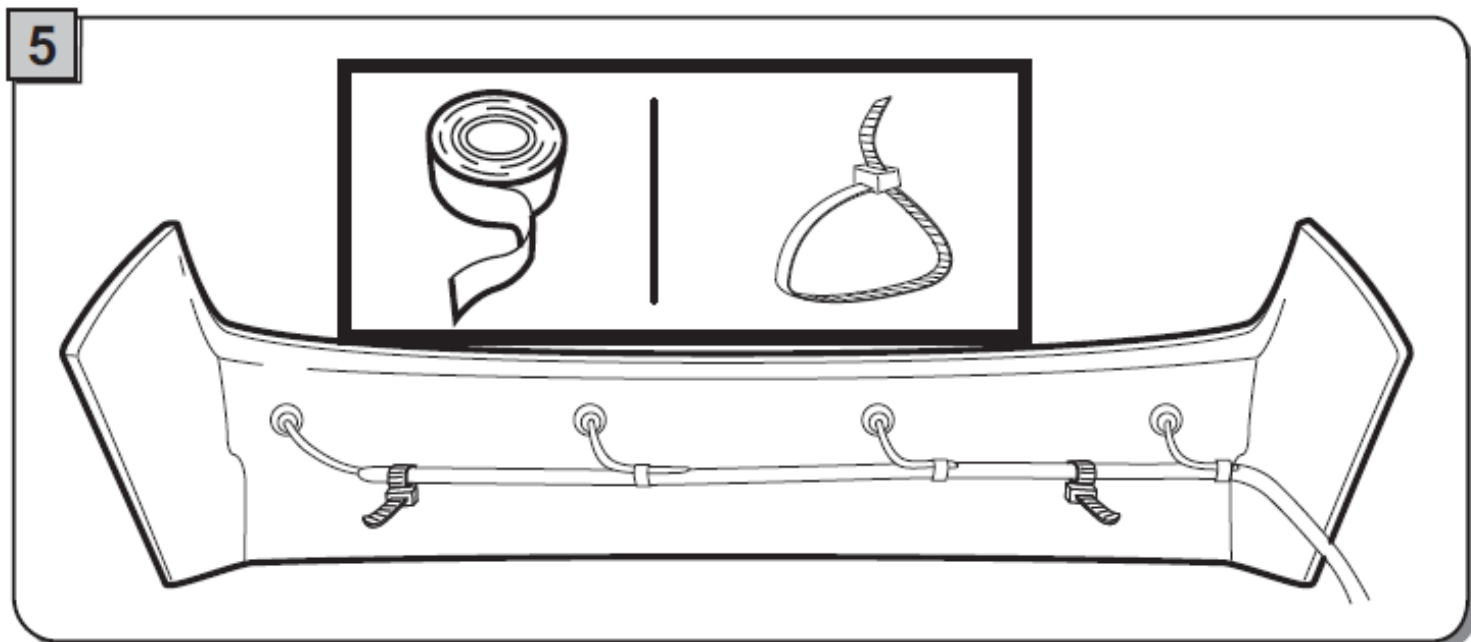
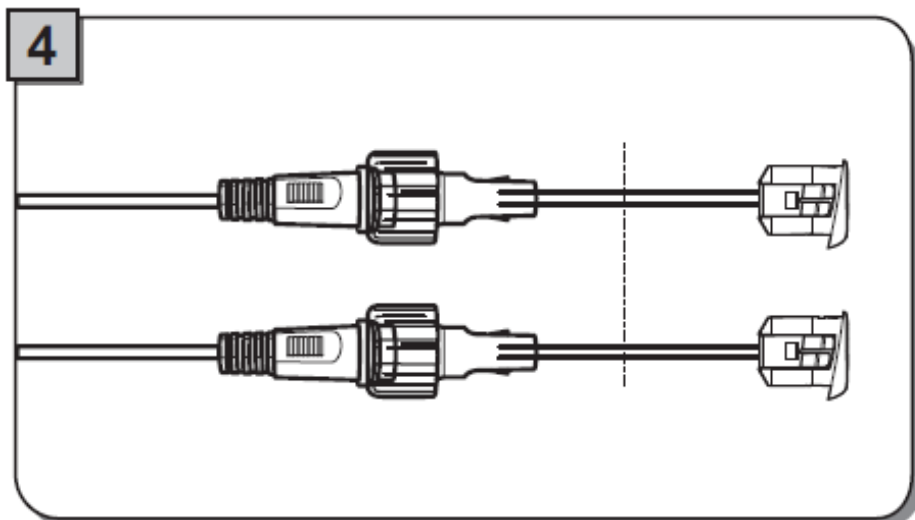
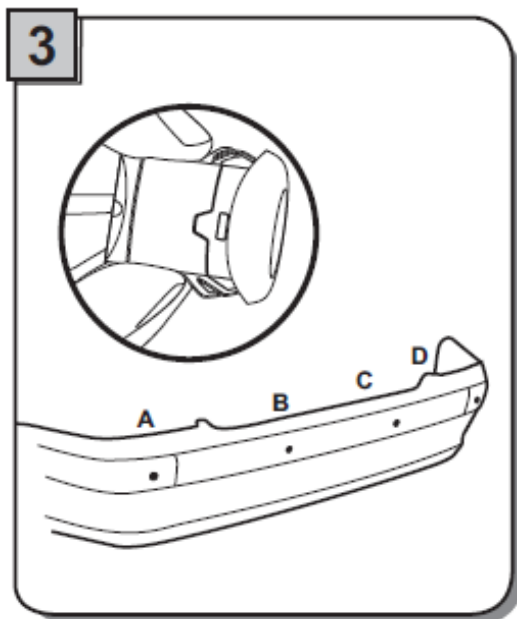


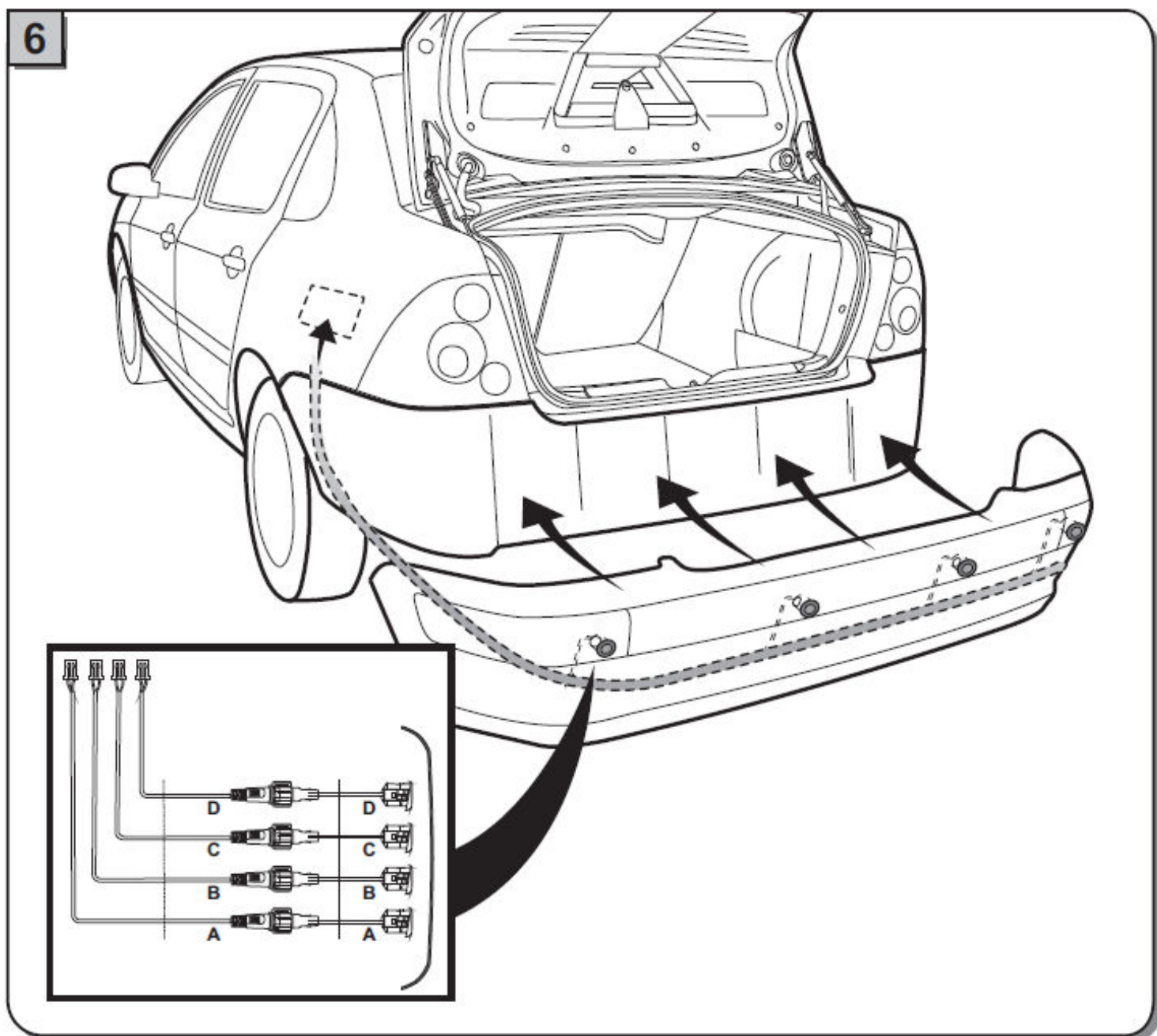
Instalacja czujników

Ustaw czujniki pod odpowiednim kątem uwzględniając wysokość i kąt zderzaka, tak aby uniknąć wykrywania podłoża.

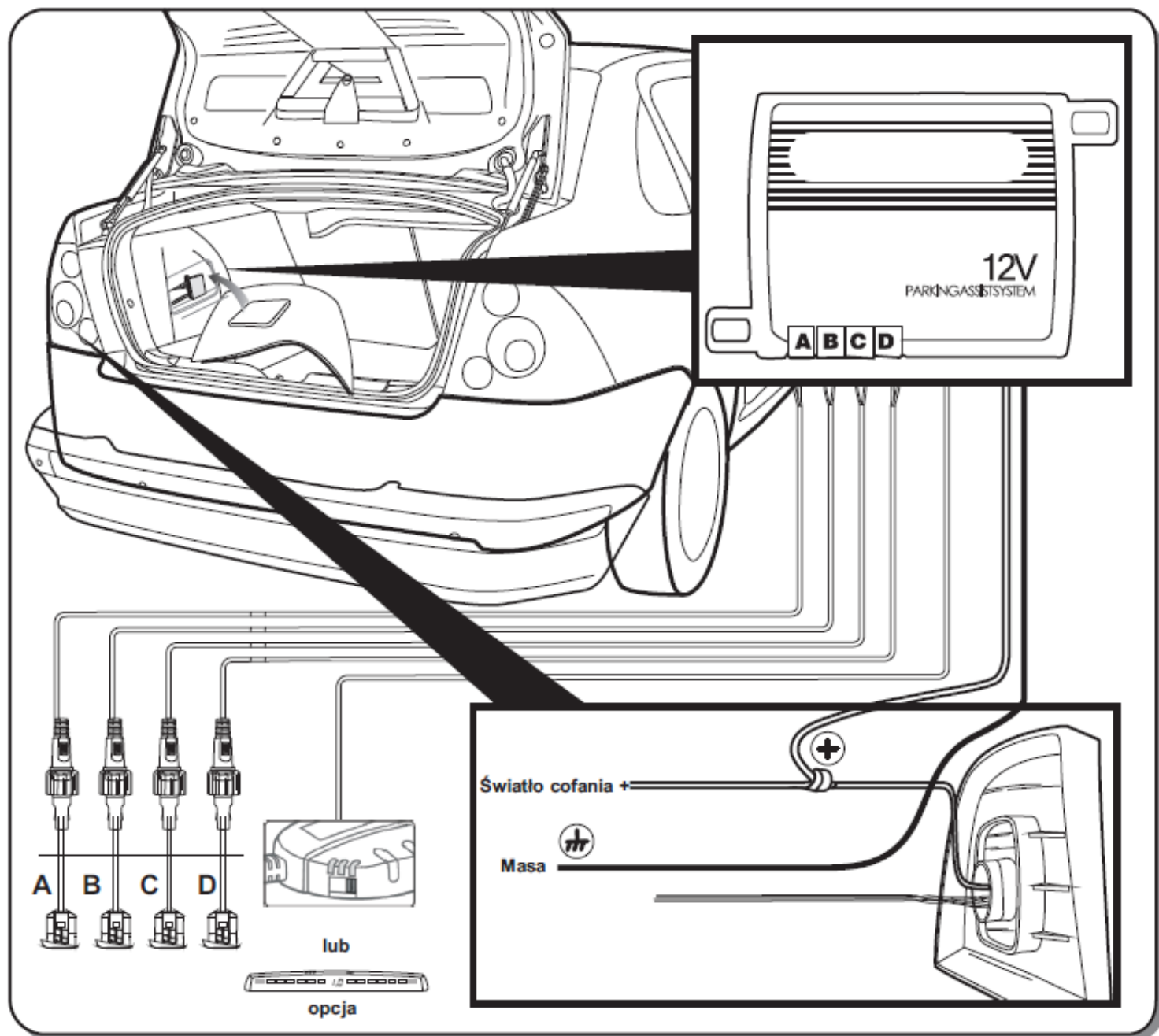




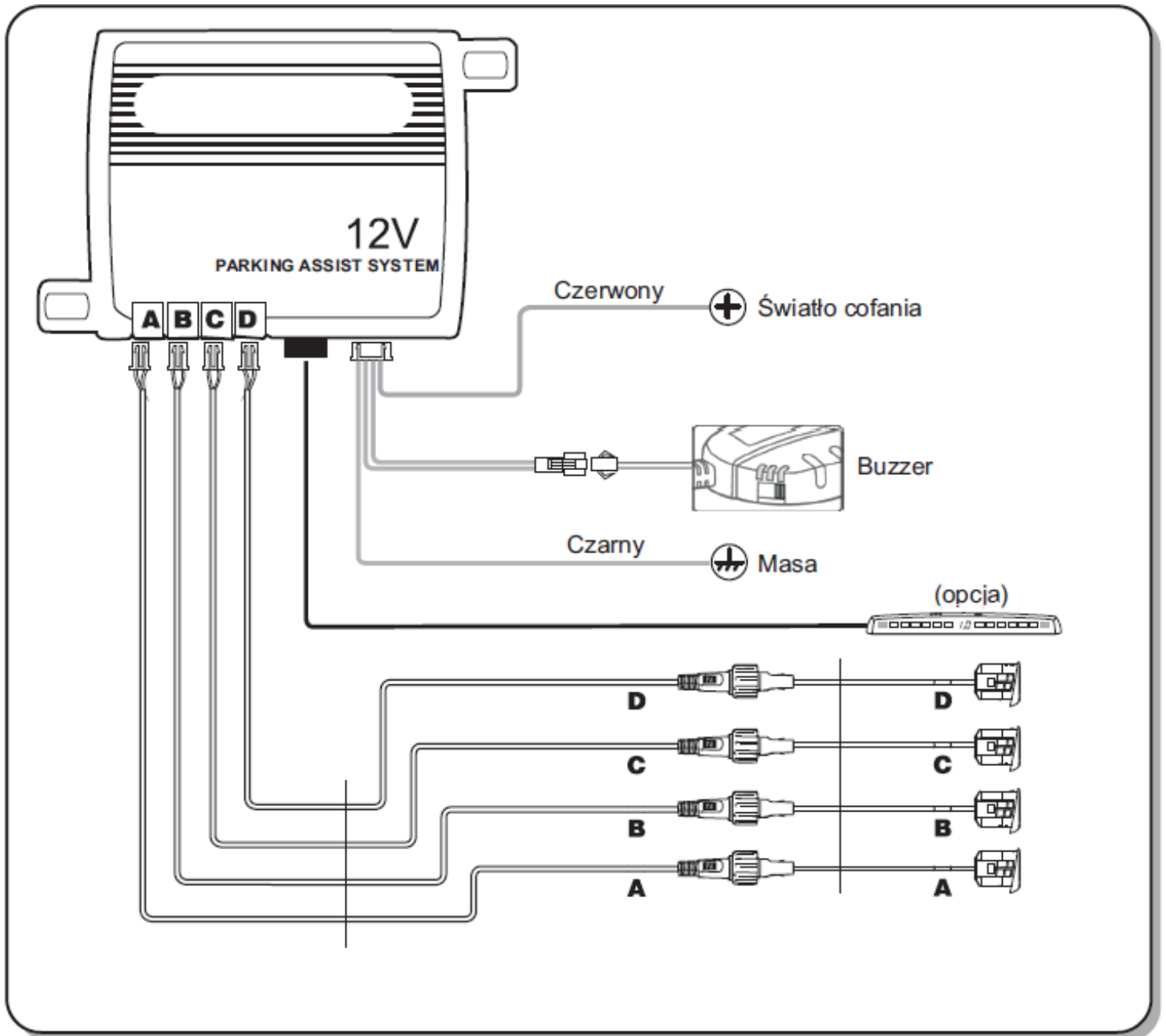




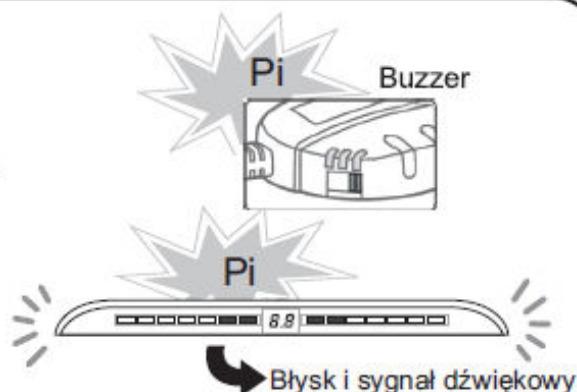
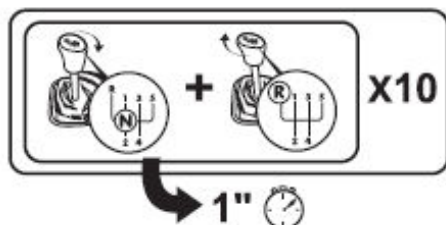
Instalacja centralki



Schemat okablowania



Funkcja uczenia się dla pojazdów z kołem zapasowym lub orurowaniem z tyłu

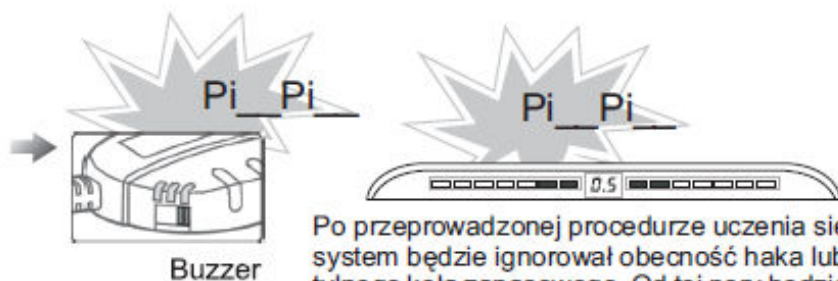
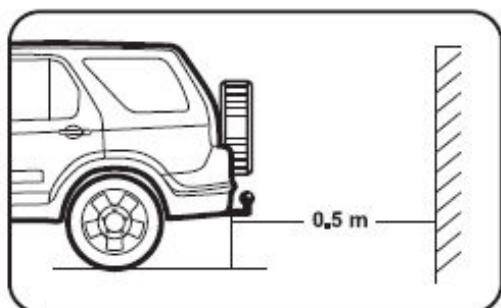


Aby wykonać procedurę uczenia się włącz zapłon, następnie przełącz z luzu na bieg wsteczny w ciągu 1 sekundy, powtórz czynność 10x. Za dziesiątym razem pozostaw pojazd na biegu wstecznym przez 6 sekund.

Aby wykasować zapamiętane ustawienia włącz zapłon, następnie przełącz z luzu na bieg wsteczny w ciągu 1 sekundy, powtórz czynność 12x. Za dwunastym razem pozostaw pojazd na biegu wstecznym przez 8 sekund.

Jeśli chcesz rozpocząć procedurę uczenia się od nowa pozostaw dźwignię na biegu wstecznym przez 4 sekundy aby wyczyścić pamięć. Następne przełączenie będzie pierwszym.

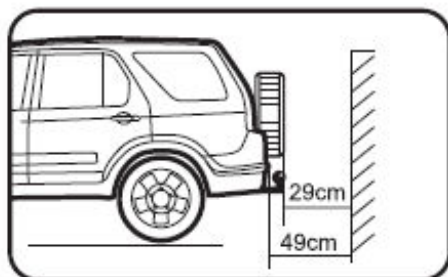
Buzzer wyemituje dwa sygnały dźwiękowe (wyświetlacz błysnie i wyemituje jeden sygnał dźwiękowy), będzie to oznaczało, że procedura uczenia się przebiegła poprawnie i system nie będzie już reagował na hak lub tylne koło zapasowe.



Po przeprowadzonej procedurze uczenia się system będzie ignorował obecność haka lub tylnego koła zapasowego. Od tej pory będzie wykrywał właściwe przeszkody za pojazdem.

Informacja: Nie ma potrzeby przeprowadzania procedury uczenia się jeżeli pojazd nie jest wyposażony w hak lub tylne koło zapasowe.

Regulacja punktu odniesienia



0.50 m



Centrałka



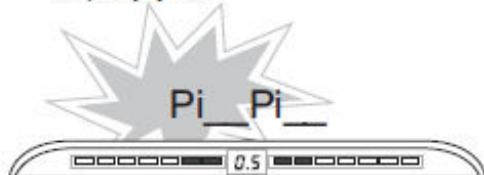
W pozycji „0”: Zmierzona odległość pomiędzy czujnikiem a przeszkodą.

W pozycji „20”: Zmierzona odległość pomiędzy kołem zapasowym (-20cm) a przeszkodą.

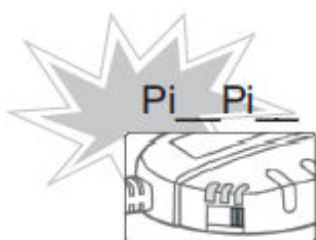
Centrałka



W pozycji „0”



Pi Pi



Centrałka



W pozycji „20”



Pi

