

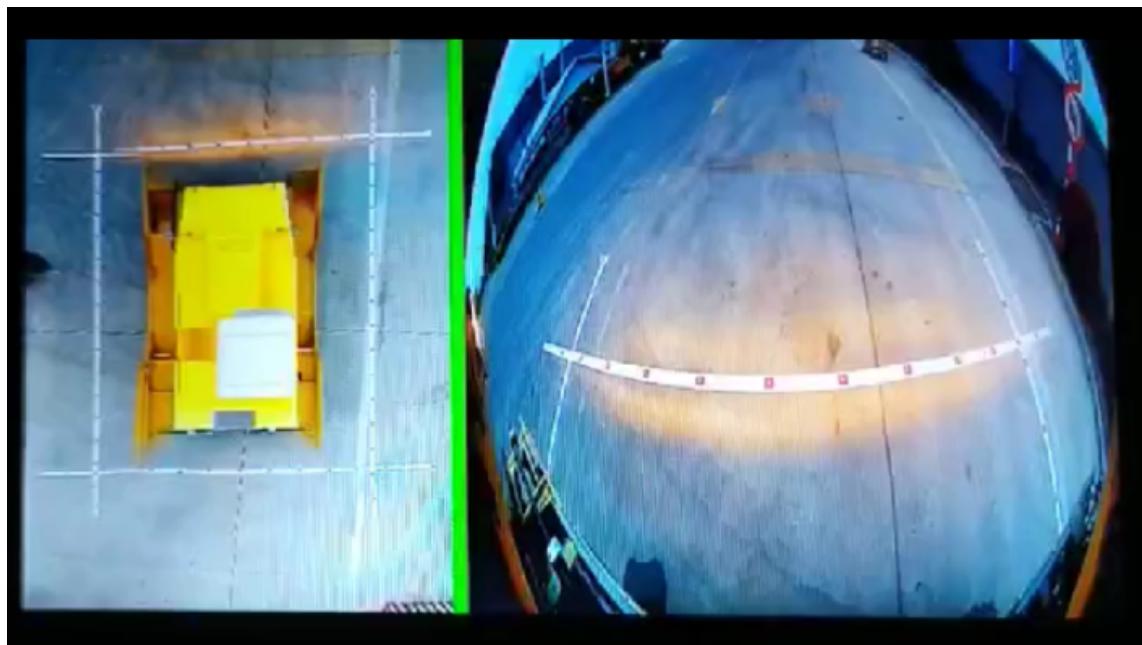
装载机360度全景影像系统预警

发布日期: 2025-09-21

辨别真假360度工程车全景的方法：真的360度工程车全景在驾车时看360度全景画面不头晕，1、不会头晕：看得到保险杠便于参考，地平线以上不少于三分之一，画面稳定；2、画面流畅：没有卡顿，没有拖尾，高速行驶时也流畅自然；3、画面好看：色彩自然，拼接处盲区小，周围物体变形小。假的360度全景，因为四摄像头屡屡对虚焦画面聚焦失败，容易出现头晕。而且因为四个摄像头视角不一致，使得人眼向大脑传达“自己真的在动”这一信息。但大脑却没收到肌肉运动的信号，于是大脑就会发生“知觉错误”矛盾；加上驾车时的平衡感被打乱，人就可以出现头晕、恶心等不适。工程车360度全景系统有着延时控制启动显示。装载机360度全景影像系统预警

工程车360

360度全景环视系统的产生背景：随着图像和计算机视觉技术的快速发展，越来越多的技术被应用到工程车电子领域，传统的基于图像的倒车影像系统只在车尾安装摄像头，只可以覆盖车尾周围有限的区域，而车辆周围和车头的盲区无疑增加了安全驾驶的隐患，在狭隘拥堵的市区和停车场容易出现碰撞和刮蹭事件。为扩大驾驶员视野，就必须可以感知360度°各处的环境，这就需要多个视觉传感器的相互协同配合作用然后通过视频合成处理，形成全车周围的一整套的视频图像，就是有这类需求，全景视觉泊车辅助系统应运而生。装载机360度全景影像系统预警工程车360度全景系统可以同时显示车身的影像。



越来越多的工程车开始配备360度全景影像，取代了传统单摄像头的倒车影像，360度全景影像系统。通过在工程车周围安装可以覆盖车辆周边所有视场范围的4个广角摄像头，对同一时刻采集到的多路视频影像处理成一幅车辆周边360度的全景俯视图，较后在中控台的屏幕上显示，也可以显示任何一方的单视图，可彻底消灭车辆周围的视觉盲点，让驾驶员清楚查看车辆周边是否存在障碍物并了解障碍物的相对方位与距离，避免意外事件发生。左右分屏模式，左边是单路摄像头视频，右边是全景拼接合成俯视图。在P档时，电机右边俯视图中车辆的前后左右侧，可以分别将前后左右侧的图像放大至左边单路摄像头视频。

工程车360度全景影像系统的工作原理：全景环视系统，它包括有：安装于工程车四周的多个摄像头、图像采集部件、视频合成/处理部件、数字图像处理部件、车载显示器；摄像头分别拍摄工程车前后左右的图像，图像被图像采集部件转换成数字信息送至视频合成/处理部件，视频合成/处理部件处理后的图像经由数字图像处理部件处理后转换成模拟信号输出，在安装于工程车内部的车载显示器上生成工程车及其周边环境的全景图像信息。360度全景环视系统：它为工程车驾驶提供更为直观的辅助驾驶图像信息，在工程车辅助驾驶和工程车安全上有着非常好的应用前景。工程车360度全景系统能减少出现碰撞和刮蹭的事件发生。



工程车辆驾驶过程中驾驶员经常会有看到车辆某个方向的大角度图像的需求，但是通过后视镜却只可以看到部分图像，工程车360度全景环视系统不只可以显示车辆的全景图像，还可同时任意切换显示某单一摄像头的图像数据，驾驶人员在倒车时可同时看到全景图像和车尾角度的原始图像，在左拐或者右拐时同样可在屏幕终端同时观察到车辆全景图像以及左侧或右侧大范围图像，对车辆驾驶起到很好的辅助作用。车载360度全景摄像头一般包括车头、车尾摄像头和车身左右侧边摄像头，还包括控制主机。工程车360度全景系统有着完善的全景画面回放。装载机360度全景影像系统预警

工程车360度全景系统能够帮助车主们轻松简单的斜位泊车。装载机360度全景影像系统预警

工程车360度全景影像系统与四路行车记录完美结合，不只可以监控行车过程中的视觉死角，

减少意外的发生，而且行车记录仪可以透过高清镜头记录车辆行驶全过程中的影像及声音，当意外发生的时候，可以及时提供证据，保障驾驶人自身权益。同时对司机的安全驾驶也起着监督用，提醒司机不要违章行驶，事故发生率也会大幅度下降；还有，肇事车辆都会被其他车辆的行车记录仪拍摄下来，交通肇事逃逸案将有效减少。360度全景随车启动，四周摄像头会实时拍摄车四周情况，并把拍摄录像传送至U盘进行保存，方便调取，有效解决了事故理赔取证难的问题。装载机360度全景影像系统预警