

履带吊360全景影像厂家

生成日期: 2025-10-27

工程车360度全景影像系统的研发背景：倒车，一直是广大司机头疼的问题，再有经验的司机也有过刮碰经历。很多新手不怕开车，就怕倒车，一倒车就手忙脚乱。虽然有倒车雷达，但车后的小孩、石头、大坑等又不可以被倒车雷达识别，极易引起事故。因而，从原来的倒车语音到超声波探头，再到流行的可视倒车雷达，倒车系统一直在发展进步。现如今，单个后视摄像头的可视倒车雷达产品已俨然成为工程车的必备安全装备之一。但同时，基于单个后视摄像头的可视倒车雷达只可以看到车身正后方影像，无法同时看清车身四周状况，存在视角盲区，难以满足驾驶员越来越苛刻的驾驶要求，因此就有了车身周围360度全景影像的需求，360度全景倒车影像由此诞生。工程车360全景系统就是全景影像停车辅助系统。履带吊360全景影像厂家

工程车360

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。履带吊360全景影像厂家工程车360度全景系统可以帮助工程车驾驶员更为直观的停泊车辆。



工程车360度全景影像系统功能：通过两边的侧视摄像头，轻易判断车身两边的物体与车之间的距离，可以避免擦碰，顺利通过复杂路面，当停车位置前后障碍物位置很低，没有雷达或雷达不可以探测时，通过中控台的前后图像就可以轻易判断车的前后和障碍物的距离，当车行驶至交叉路口时，可以通过中控台看到前方或后方180度范围图像，从而轻易判断汇车情形，当车直行时，可以直接打开前视的摄像头，如果车子发生偏离直行

线路时，驾驶者就可以通过中控台很直接的发现，并进行及时修正。

辨别真假360度工程车全景的方法：录像存储稳定-固态存储，系统自检，真正的工程车360度全景还要具有合格的行车记录仪功能，这里有重要的一点就是可以有效存储拍摄的画面，市面上大部分用外接U盘存储录像的丢失率高达70%，所以真正的360度全景必须自带固态存储，固态存储的稳定性高达99%，这样才可以稳妥的保存关键时刻的碰撞录像。360度全景将逐渐淘汰普通行车记录仪，1、车身两边侧面的实时图像也要记录；2、引擎盖下方离车近时要看得到；3、开车人需要知道记录是否在工作；4、固态录像存储，录像意外提醒；5、完善的文件管理和全景画面回放。工程车360全景系统将逐渐淘汰普通行车记录仪。



工程车360度全景环视系统在工程车周围架设可以覆盖车辆周边所有视场范围的4到8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度的车身俯视图，较后在中控台的屏幕上显示，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，帮助驾驶员轻松停泊车辆。不只非常直观，而且不存在任何盲点，可以提高驾驶员从容操控车辆泊车入位或通过复杂路面，有效减少刮蹭、碰撞、陷落等事故的发生。360度全景倒车影像可更加直观和安全可靠的辅助倒车，给广大车友带来极大的方便。工程车360全景系统遇到障碍物可以触发全景显示。履带吊360全景影像厂家

工程车360全景系统画面稳定。履带吊360全景影像厂家

工程车360度全景记录仪现在已经被普遍的应用。工程车360度全景行车记录仪安装作业：先把机器拿出来，调试好。看前摄像头位置，前摄像头是采用螺丝固定方式的，不用打孔。后摄像头位置，和前摄像头安装工序一样。左摄像头，安装到后视镜下方，用电钻钻孔后固定就可以。右摄像头，同上，调试摄像头的监控的角度，一般来说车体占1/5就好。根据车内显示屏的影像微调摄像头角度，然后看四个角度的影像，可以形成一个全景图。一定要注意摄像的角度，一定要拍摄到的影像清晰和范围大。履带吊360全景影像厂家