

Owners Manual

دليل مالك السيارة

Disclaimer

The Parking Sensor System is designed as a driver assistance device, and should not be used as a substitute for safe parking practices. The area into which the vehicle is to be reversed must be visually monitored while parking.

دليل مالك السيارة

إن نظام الاستشعار للإركان المركبة قد مُصمَّم ليكون أداة لمساعدة السائق ويجب عدم استخدامه كبديل لممارسات إركان السيارة السليمة. يجب أن تكون المنطقة التي يتم إرجاع المركبة باتجاهها قيد المراقبة المتواصلة البصرية خلال إركان المركبة فيها.

Before using the Parking Sensor, thoroughly read this manual and follow the instructions on how to operate this product.

الرجاء قراءة هذا الدليل بدقة متناهية واتباع التعليمات حول كيفية تشغيل هذا المنتج قبل الشروع باستخدامه.

If all the sensors are functioning, the system will beep once. If there is any problem with the sensors, the system will beep 3 times to indicate that one or two sensors are damaged. The functioning sensors will work normally after self-testing.

Contents

Technical Diagram	3
Sensing Distancous & Buzzer Tones	4
Object Detection	5-7
Maintenance	8
Specifications	8

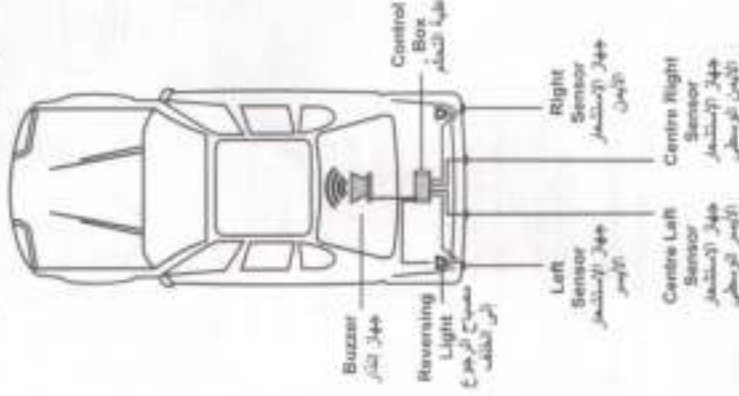
المحتويات

مخطط تقني	3
استشعار المسافات ونغمات بوق التحذير	4
كشف العوائق	5-7
صيانة	8
مواصفات	8

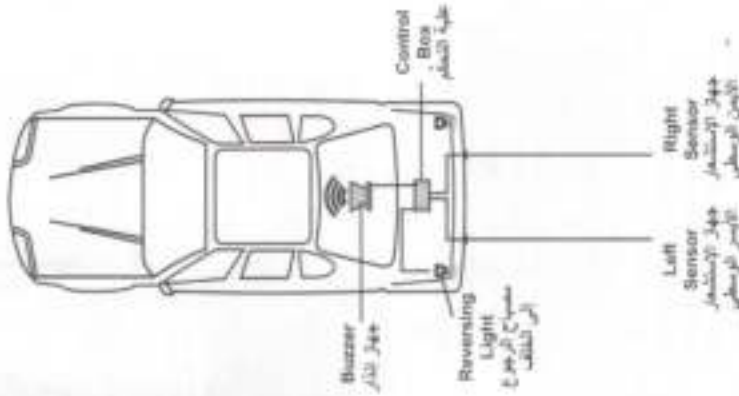
Technical Diagram

The Parking Sensor System is equipped with either 2 or 4 sensors that emit an ultrasonic signal. The sensors operate both as transmitters and receivers of ultrasonic signals. The driver is alerted by a sequence of tones from the Plaza warning buzzer.

4 Sensor System
نظام بأربعة أجهزة استشعار



2 Sensor System
نظام بجهازين (2) استشعار



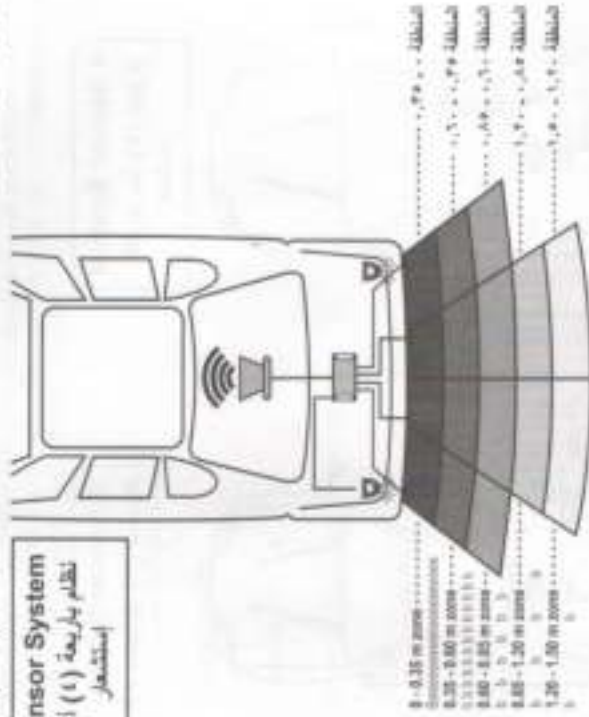
مخطط تقني

إن نظام الاستشعار لأزكان السيارة مجهز بجهاز 2 أو 4 أجهزة استشعار وتقوم عن جهاز الاستشعار بثبات حدة فوق الصوتية وإرسال إشارات الاستشعار بمتى أوت كبت والحصول على إشارات فوق الصوتية، ويتم تحذير السائق من خلال سلسلة من الأصوات الجرس (إشارة التحذير) (بازير).

Sensing Distances & Buzzer Tones

Note: All measurements are approximate. Due to an object's position, shape, size or angle, the reflected signal read by the sensor may be affected.

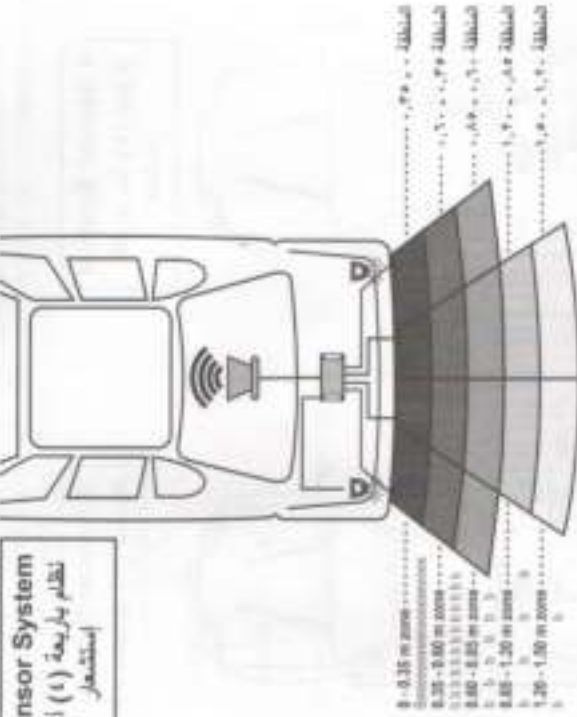
4 Sensor System نظام باربعة (1) اجزاء استشعار



- Engage reverse gear - One beep from the buzzer should be heard indicating the Parking Sensor System is activated.
- If 1 beep is heard this indicates the vehicle is within the 1.5 metre zone of an obstacle.
- Once the vehicle enters the 0.9 metre zone, the buzzer will emit repeated beeps.
- If the vehicle enters the 0.35 metre zone the buzzer will give a continuous beep. The driver should stop immediately if this zone is entered.

مستويات الاستشعار ورتين جرس الإنذار

ملاحظة: إن جميع القياسات تقريبية. وبسبب موقع الجسم الذي يكتشف أو زاوية أو شكل أو حجمه فإن الإشارة المنعكسة التي يقرأها جهاز الاستشعار قد تتغير جراء ذلك.



- بعد تشغيل الرجوع الى الخلف - يجب ان تسمع ربة من جرس الإنذار وهذا ما يشير الى ان جهاز الاستشعار قد وُجِعَ الى الخلف قد تم تشغيله.
- سماع ربة واحدة يشير الى ان الرجوع الى الخلف قد تم تشغيله ضمن منطقة مسافة 1.5 متر من خلف السيارة.
- متى دخلت المركبة منطقة تقع ضمن اقل من (0.9) متراً من الخلف، سترجع جرس الإنذار بتردد.
- متى دخلت المركبة منطقة تقع ضمن اقل من (0.35) متراً من الخلف، سترجع جرس الإنذار بتردد مستمر.
- وبالنسبة ان يدخلت المسافة اقل من (0.35) متر من الخلف، سترجع جرس الإنذار بتردد مستمر.

Object Detection

An object's position, angle or size may affect the reversing sensor.
A small object as shown below may not be detected.



Object A will be detected, but Object B may not be detected.



سواء يكتشف العائق (A) تكتشف العائق (B) لا يكتشف.

اكتشاف العوائق

Distance 'A' will be detected first, then distance 'B'.



When the closest distance moves into the Sensors blind spot, the Sensors may misjudge the closest distance and show the closest distance as 'B' instead of 'A'.



An object with a smooth surface almost parallel to the vehicle may not be detected.



إن كان عتق زائحي أو ذو سطح لثني لغير متعامد أفقية قريباً، فإن هذا العتق لا يُكتشف من قبل جهاز الاستشعار.

اكتشاف العوائق

سليم (اكتشاف المسافة أ) أو لا يتم ذلك (اكتشاف المسافة ب).

قد تسبب أجهزة الاستشعار عتق المسافة الأقرب وأحياناً المسافة الأبعد هي نتيجة (ب) بدلاً من نتيجة (أ) عندما تلك عتق حين تدارن المسافة الأبعد ضمن إطار المسافة العمياء لسيارة الاستشعار.

Object Detection

An incline with a smooth surface may not be detected.



إرتداد مفرج، قد لا يتم اكتشاف هذا المفرج.

A small round pole may not be detected.



قد لا تُكتشف لمركبة صغيرة، صورة دائرية، مسطرة الخشب.

In the following situation, the system may not detect the obstacle

Thin obstacle, eg. foil wire, rope, etc.		Items emitting sound eg. cotton	
Sensor is covered by ice		Similar special environment	
Sensor is covered by snow or dirt			

False alarm may occur in the following situation

- Sleep surface
- There is wireless system or antenna nearby
- Strong noise



Owners Manual

دليل مالك السيارة

Disclaimer

The Parking Sensor System is designed as a driver assistance device, and should not be used as a substitute for safe parking practices. The area into which the vehicle is to be reversed must be visually monitored while parking.

دليل مالك السيارة

إن نظام الاستشعار لإركان المركبة قد صُمم ليكون أداة مساعدة للسائق ويجب عدم اعتداده كبدل لممارسات التي يتم إجراؤها باليد. يجب أن تكون المنطقة التي يتم إرجاع المركبة إليها قيد المراقبة بصرية أثناء إرجاع المركبة.

صيانة

يجب من ثباتاً على نظافة أجهزة الاستشعار بحيث أن تراكمات الغبار أو الزيوت على السطح قد تؤدي إلى حدوث الأخطاء. إن وجود الغبار على السطح الاستشعار قد يمنع من عمل سونارك في حين الغبار قد يؤثر سلباً على دقة الظاهر أو تتسبب في أخطاء مختلفة.

Maintenance

Always keep sensors clean, as deposits of dirt or car polish residue may result in errors. Water from washing your car or rain, on the sensors may also affect the accuracy of the system and cause false readings.



Do not wash the sensors with squirt gun or swab them forcibly



Please wash the car with low-pressure water



Groove on sensor must be clean with no deposits of dirt or car polish residue. Do not point over the sensors as this will affect the performance

يجب تجنب توجيه سونارك على جهاز الاستشعار بأي مادة من الأوساخ أو الزيوت المتبقية عن غسل السيارة، يجب عدم توجيه الماء على سونارك الاستشعار حيث أن ذلك سؤاثر على الأداء.

Specifications

Maximum Detection Distance	up to 1.5 m Centre Sensors up to 85 cm Outer Sensors
Accuracy of Detection Distance	± 1 - 5 cm
Preferred Operating Detection Range	within 0.35-0.85 metre zone
Ultrasonic Frequency	40 kHz ± 2 kHz
Operating Voltage	9V to 16V
Current Consumption	6mA (Stand-by mode) 150mA (Operating mode)
Working Temperature	-40°C to 80°C
Peak Buffer	90 dB @ 30 cm

المواصفات

حد أقصى للمسافة	حتى مسافة 1.5 متر (أجهزة وسط الاستشعار) وحتى مسافة 85 سم (أجهزة الاستشعار الأخرى)
دقة اكتشاف المسافة	± 1 - 5 سنتيمترات
النطاق التشغيل الأمثل للمسافة	ضمن نطاق يتراوح بين 0.35 - 0.85 متر
التردد ما فوق الصوتية	40 كيلو هرتز ± 2 كيلو هرتز
جهد التشغيل المقبول	9 فولت إلى 16 فولت
التيار الكهربائي	6 مللي أمبير (في وضع الاستعداد) 150 مللي أمبير (في وضع التشغيل)
درجة التشغيل	من -40 درجة مئوية تحت الصفر إلى 80 درجة مئوية
جهد التخزين (إلكترون)	90 ديسيبل على 30 سم