

矿车360全景影像系统方案

发布日期: 2025-09-21

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。工程车360度全景系统可以帮助工程车驾驶员更为安全的提供驾车辅助。矿车360全景影像系统方案

工程车360

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，人就可可以出现头晕、恶心等不适。矿车360全景影像系统方案工程车360度全景系统遇到障碍物可以触发全景显示。



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。

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。工程车360度全景系统拼接处盲区小。



工程车360度全景便于两辆车之间夹缝同行。路上的工程车越来越多，有时留给自己的只有一道窄窄的通道。稍不注意就会刮到左右两边的其他车辆。这时可以用360度全景影像切换左右视野，可以看到与左右两边车辆之间的距离。为安全从容通过提供较好的帮助。便于观察车前是否有障碍物。通过安装在车前的高清摄像头，可以清晰的看到车前是否有障碍物、道路凹凸情况，方便车主及时的作出正确的操作，行车记录，驻车监控。随车启动，高清画质；绝不漏秒，可靠取证；自动保存，随时查看。让你行车更安全。工程车360度全景系统的选购需要考虑360全景的画面是否变形。矿车360全景影像系统方案

工程车360度全景系统的选购需要考虑人机交互操控的多样性。矿车360全景影像系统方案

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。矿车360全景影像系统方案