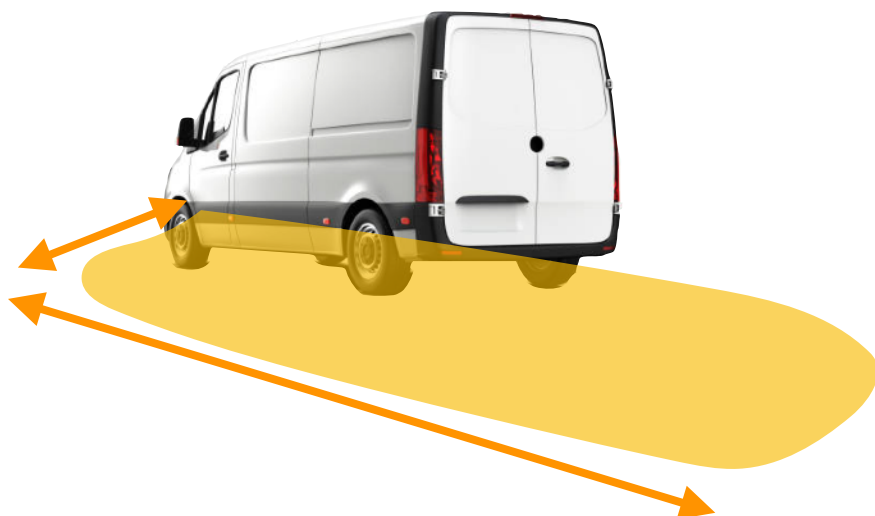


RADAR BSD ANGLES MORTS










Pour véhicules utilitaires



NOTICE TECHNIQUE

Merci d'avoir choisi notre système de détection d'angle mort micro-ondes BSD pour véhicules. Notre objectif est de vous fournir un produit de la meilleure qualité et un service optimal. Pour garantir des performances optimales et éviter toute fausse alarme ou dysfonctionnement, nous vous recommandons vivement de lire attentivement ce manuel d'utilisation avant l'installation et l'utilisation.

1. Contenu

N°	Nom de l'article	Quantité	Image réelle du produit
1	Boîtier de commande principal	1	
2	Capteur micro-ondes	2	
3	Buzzer	1	
4	Feu LED	2	
5	Faisceau principal BSD	1	
6	Faisceau des capteurs	2	
7	Faisceau des feux LEDs	2	
8	Attache-câble	1	
9	Autocollant 3M	3	
10	Manuel	1	
	Option antenne GPS *	O	

* si l'ECU est équipée de l'option GPS, une antenne GPS est fournie

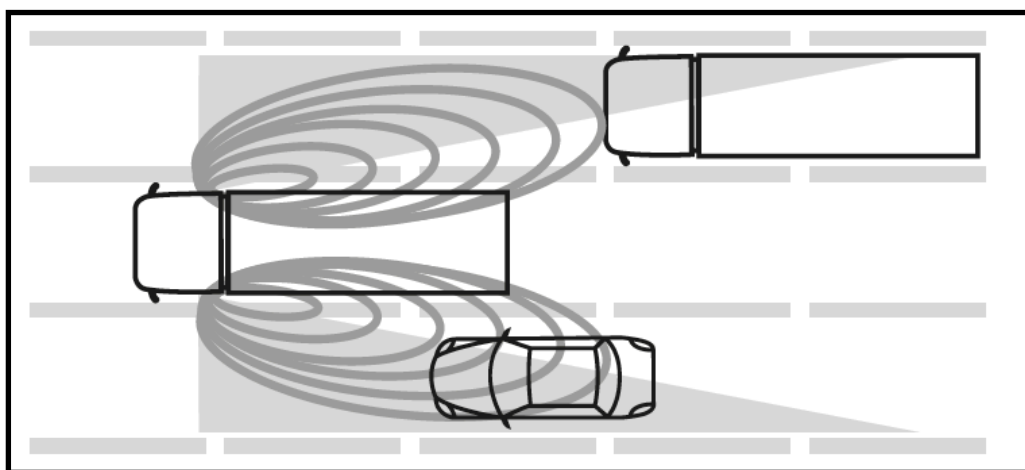
2. Fonction

2.1 Principe de fonctionnement

Ce produit utilise la technologie radar millimétrique 24GHz et une technologie de calcul ultra-rapide pour détecter avec précision les véhicules se rapprochant rapidement par l'arrière gauche ou droit. Lorsqu'un véhicule est dans l'angle mort dangereux, le système alerte le conducteur par un signal sonore (buzzer) et lumineux (LED).


Le capteur ne réagit pas aux objets stationnaires, seulement lorsque la distance relative diminue.

2.2 Description des fonctions



- 2.2.1 En conduite normale : si un véhicule s'approche du côté gauche ou droit, le feu LED correspondant s'allume. Pas d'alarme sonore.
- 2.2.2 Clignotant gauche activé : si un véhicule s'approche du côté gauche, le feu LED gauche clignote et le buzzer sonne.
- 2.2.3 Clignotant droit activé : si un véhicule s'approche du côté droit, le feu LED droit clignote et le buzzer sonne.
- 2.2.4 Fonction RCTA : en marche arrière, si la vitesse relative dépasse 8 km/h, le feu LED clignote et le buzzer sonne.

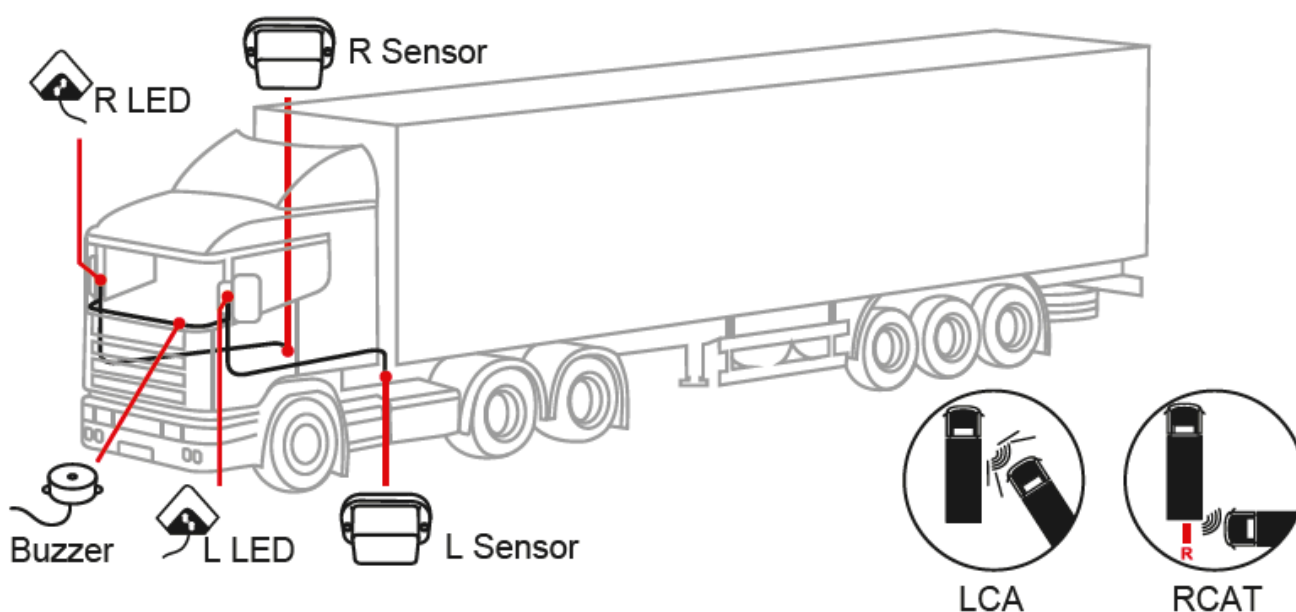
3. Spécifications techniques

Fonction	Paramètres techniques
Tension de fonctionnement	DC 9V-36V
Courant de fonctionnement	<120mA
Plage de vitesse détectée	1 km/h ~ 120 km/h
Portée maximale de détection	Trucks: 0.3m ~ 15m Cars: 0.3m ~ 15m Motorcycles: 0.3m ~ 15m Pedestrians: 0.3m ~ 10m
<p>GPS • OPTION</p> <p>Option de vitesse d'activation de la détection. La détection d'angles morts sera opérationnelle à partir de la vitesse sélectionnée</p>	<p>Un capteur GPS est intégré en OPTION à la centrale et permet de détecter la vitesse du véhicule. Une antenne GPS est connectée en option à la centrale (antenne fournie avec cette option)</p> <p>4 options de vitesse d'activation sont alors possibles : à partir de 8 km/h, 16 km/h, 24 km/h, 32 km/h. La valeur par défaut est de 16 km/h. L'interrupteur 1-4 permet de contrôler les 4 options de vitesse)</p> <p>POSITION 1 : à partir de 8 km/h POSITION 2 : à partir de 16 km/h POSITION 3 : à partir de 24 km/h POSITION 4 : à partir de 32 km/h</p> <p>Si le signal GPS est défaillant (couverture satellite trop faible), le système sera actif à n'importe quelle vitesse.</p> 
Mode d'alerte	LED + Buzzer
Angle de détection horizontal	52°
Étanchéité	IP69K capteur HF
Température de fonctionnement	-30°C ~ +85°C
Température de stockage	-40°C ~ +105°C

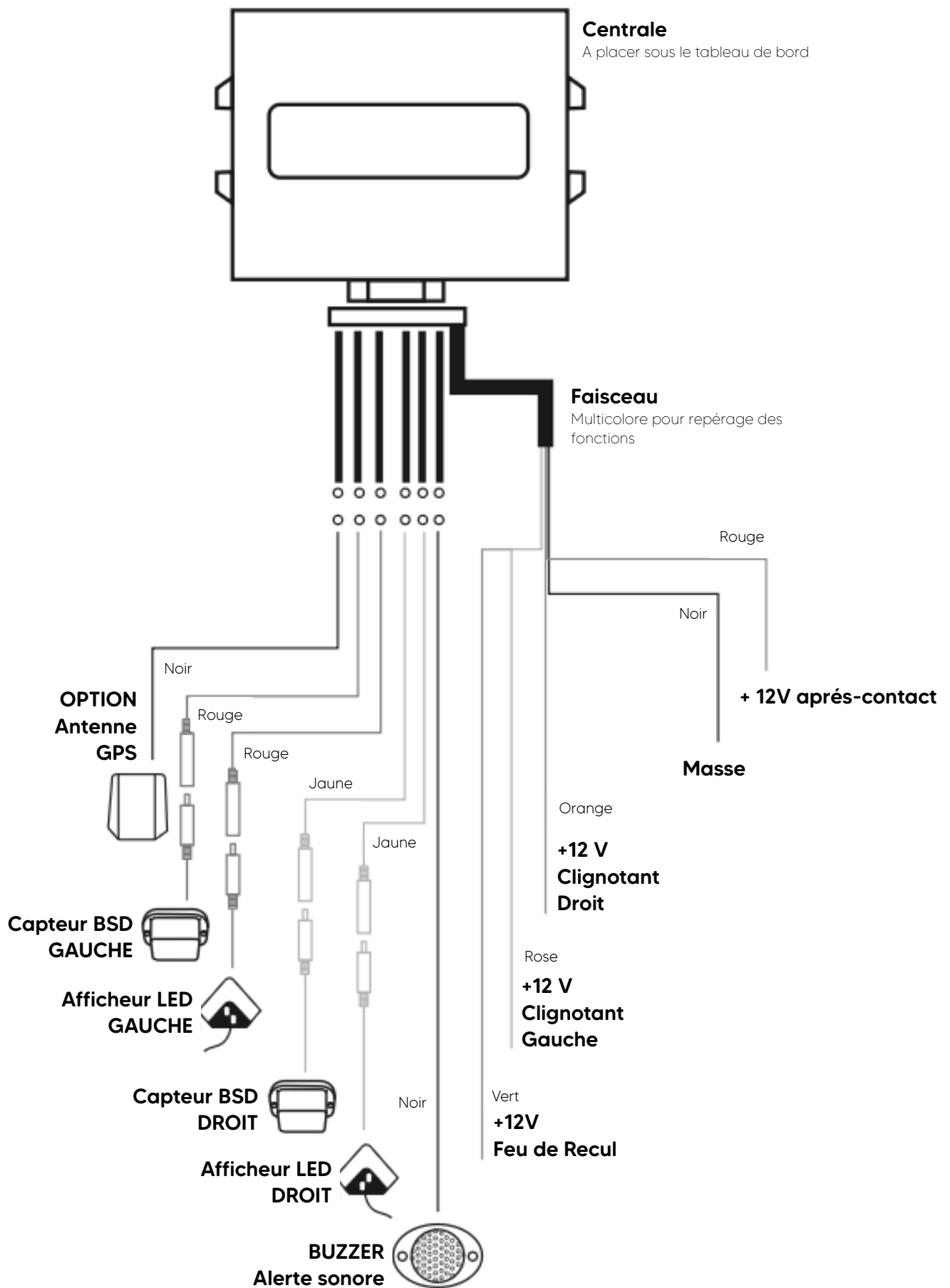
4. Installation du produit

4.1 Diagramme d'installation

- Le boîtier de commande est placé sous le tableau de bord, côté conducteur idéalement, selon l'espace disponible et les facilités de connexion.
- Connecter les câbles d'alimentation aux sources correspondantes : ACC, clignotants gauche/droit, marche arrière, masse.
- Installer les feux LED sur les montants A gauche et droit à l'intérieur du véhicule.
- Fixer le buzzer à l'intérieur du tableau de bord conducteur.



4.2 Schéma de câblage



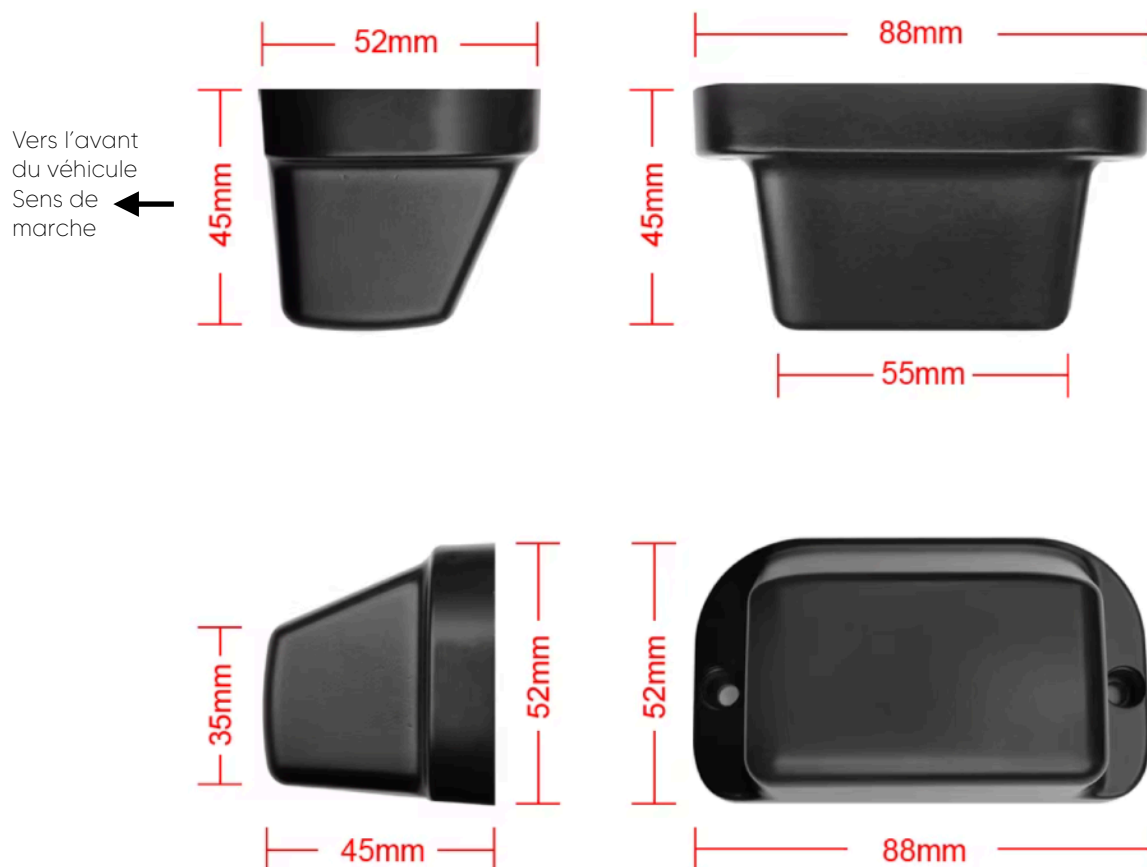
4.3 Précautions d'installation

- Débrancher la borne négative de la batterie avant l'installation.
- Ne pas tirer excessivement sur les connecteurs.
- Fixer les câbles avec les attaches fournies.
- Suivre le manuel d'entretien du véhicule pour éviter d'endommager les pièces.

4.4 Exigences de disposition des capteurs

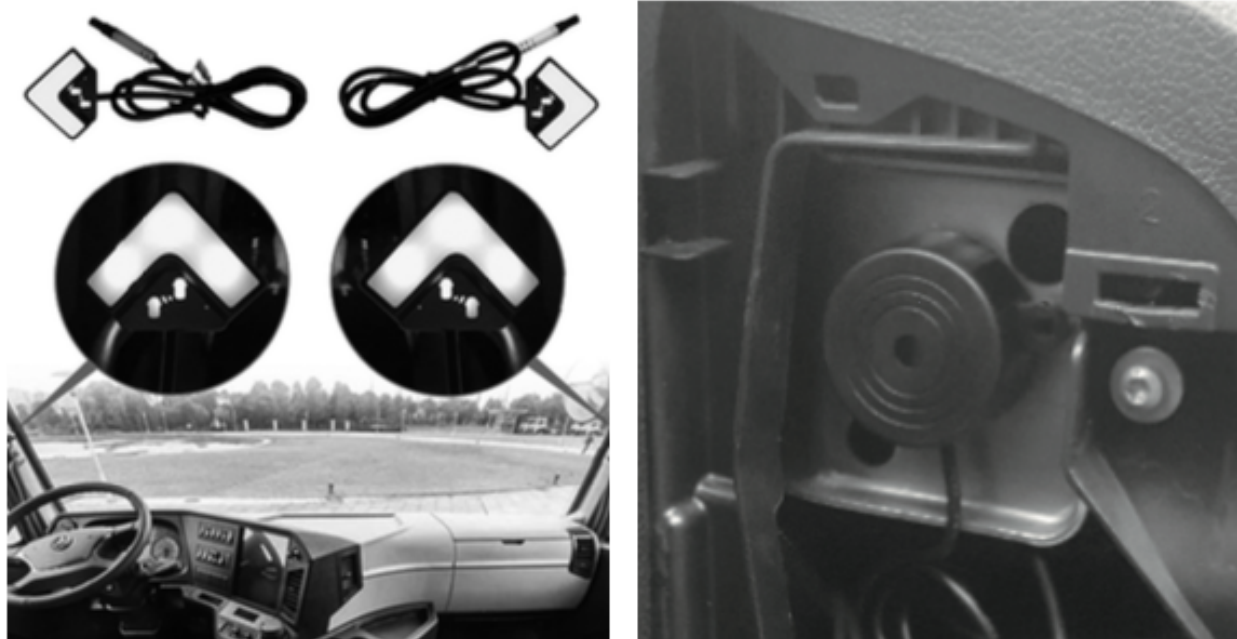
- Capteurs installés sur les côtés du véhicule, à une hauteur de 60-100 cm.
- Respecter le sens d'installation des capteurs pour éviter les fausses alertes.
- Le capteur doit être derrière un pare-chocs en plastique.
- Ne pas placer de métal ou de lumière fluorescente devant la surface d'émission du capteur.





Le capteur doit être installé sur le côté du véhicule. La hauteur d'installation idéale est de 60 à 100 cm. Veuillez noter la direction d'installation des capteurs, n'installez pas dans la mauvaise direction. Une flèche gravée sur le capteur indique le sens de la marche et la bonne direction d'installation.





Les afficheurs LED doivent être placés l'intérieur du véhicule, de chaque côté du tableau de bord, le plus possible à proximité et dans le champs de vision du rétroviseur extérieur droit ou gauche respectivement.

Le buzzer doit être placé dissimulé sous le tableau de bord à proximité du conducteur pour assurer un niveau d'alerte sonore correct.

5. Débogage du système

5.1 Vérification du véhicule

- Avant la mise sous tension, vérifier le câblage et l'installation.
- Vérifier que les faisceaux ne sont pas pincés ou étirés.

5.2 Mise sous tension

- Connecter la borne négative de la batterie.
- En cas d'anomalie, vérifier le câblage.

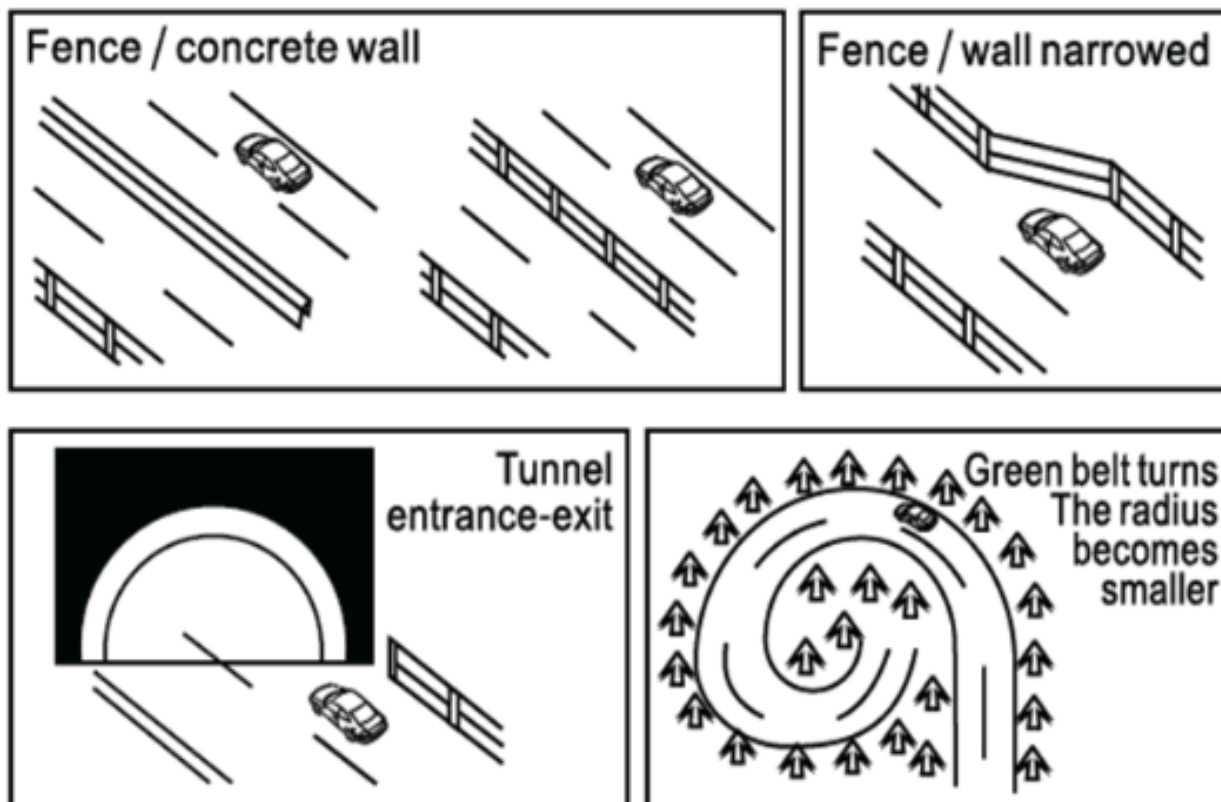
5.3 Test

- Démarrer le moteur : les feux LED s'allument 2 secondes, le buzzer sonne une fois.
- Le système entre en test d'adaptation environnementale (5-8 secondes).
- Tester la détection en demandant à un assistant de marcher dans la zone de détection.
- Réinstaller toutes les pièces démontées après le test.

6. Remarques

6.1 Cas où la détection BSD peut échouer ou être retardée

- Véhicule dans l'angle mort mais trop éloigné
- Véhicule roulant à la même vitesse à côté
- Véhicule venant en sens inverse
- Véhicule tentant de dépasser
- Route très large ou très étroite
- Pente raide, virage serré, tunnel, mur, clôture, etc.
- Les afficheurs LED du système BSD peuvent flasher (fausse détection) en fonction de la réaction de la route ou des objets fixes en bordure de route (tels que les murs de clôture / béton, les tunnels, les ceintures vertes, etc.)



7. Dépannage général

Problème	Cause	Solution
Ne clignote pas	Connecteur desserré ou non branché	Vérifier tous les faisceaux et connexions
	LED endommagée	Remplacer les feux LED
LED gauche/droite inversées	Câblage inversé sur le faisceau principal BSD	Inverser les câbles LED gauche et droit
Le buzzer ne sonne pas	Connecteur desserré ou non branché	Vérifier tous les faisceaux et connexions
	Buzzer endommagé	Remplacer le buzzer

8. Déclaration

Ce produit est une aide à la conduite et au changement de voie. Le conducteur doit respecter strictement le code de la route. En cas d'accident, la société décline toute responsabilité.

Certifications : CE, FCC, E13, UKCA, RoHS

Qualité : UKAS, IATF16949, CNACL



IXIT BEEPER

228 rue de l'ancienne distillerie

69400 GLEIZE FRANCE

+ 33 (0)4 74 02 97 97