

## RILEVAMENTO VEICOLO IN AVVICINAMENTO



E138437

**!** il sistema di rilevamento di veicolo in avvicinamento è una funzione che va ad integrare, e non a sostituire, uno stile di guida sicuro e l'utilizzo degli specchietti retrovisori esterni e dello specchietto retrovisore dell'abitacolo.

**!** L'efficienza dei sensori radar può essere compromessa da fango, pioggia, brina, ghiaccio, neve o acqua sollevata dal passaggio di veicoli. Ciò può influire sull'affidabilità di rilevamento di un veicolo in avvicinamento.

**!** Tenere presente che il sistema di rilevamento di veicolo in avvicinamento potrebbe non fornire una segnalazione adeguata per i veicoli retrostanti che avanzano ad una velocità elevata. Utilizzare sempre gli specchietti retrovisori esterni e quello all'interno dell'abitacolo.

**!** Verificare che le spie sugli specchietti retrovisori esterni non siano coperte da adesivi o altri oggetti.

**!** Non applicare adesivi od oggetti sui paraurti posteriori, poiché potrebbero interferire con i sensori radar.

In aggiunta alle funzionalità offerte dal sistema BSM (monitoraggio dei punti ciechi), il sistema di rilevamento di veicolo in avvicinamento monitora un'ampia area dietro al veicolo (1). In caso di identificazione da parte del sistema di un veicolo in rapido avvicinamento (2), l'icona di avvertenza color ambra lampeggia sul rispettivo specchietto retrovisore per indicare un potenziale rischio e che un cambio di corsia potrebbe risultare pericoloso. Quando il veicolo raggiunge l'area monitorata dal sistema BSM (3), l'icona di avvertenza color ambra si illumina in modo continuo.

Il radar tiene sotto controllo l'area che, partendo dallo specchietto retrovisore esterno, si estende per 70 metri (230 piedi) dalle ruote posteriori, e fino a circa 2,5 metri (8 piedi) dal fianco del veicolo.

**Nota:** questo sensore radar è approvato in tutti i paesi che aderiscono alla direttiva RTTE (apparecchiature radio e apparecchiature terminali di telecomunicazione).

**Nota:** il sistema copre l'area corrispondente alla larghezza fissa di una corsia. In caso di corsie più strette di una corsia di carreggiata tipica, potrebbero essere rilevati oggetti in movimento nelle corsie non adiacenti.