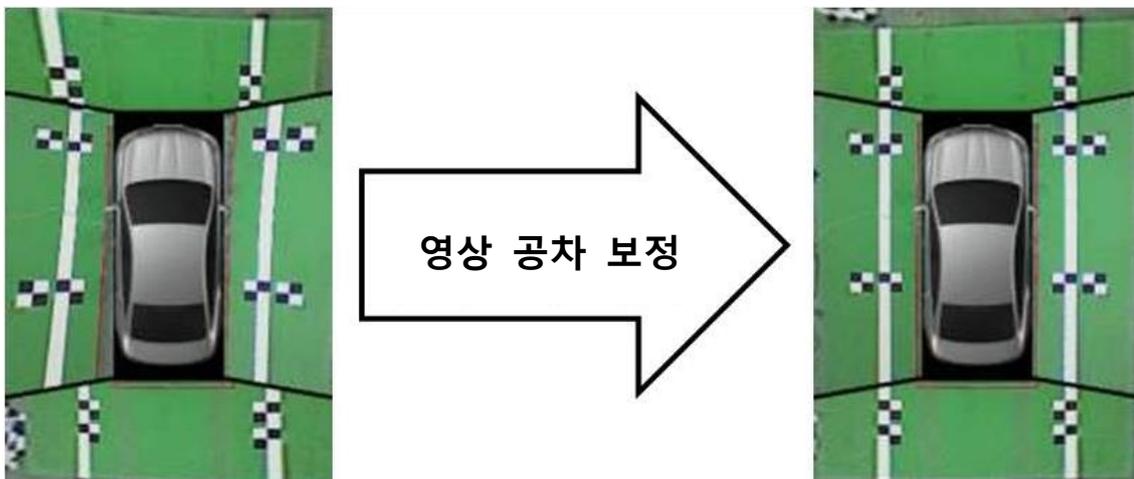


AVM



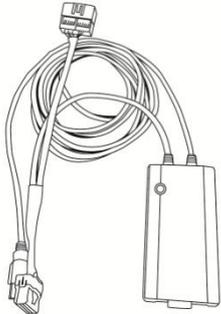
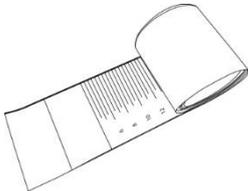
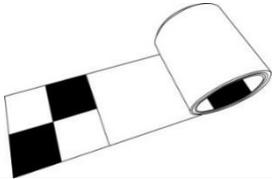
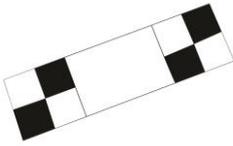
AVM(Around View Monitor)은 차량 주변 360도 비디오 모니터링을 가능하게 하는 시스템입니다. 이 시스템은 차량 주위에 장착된 4개의 카메라로 구성됩니다 (전면, 양 측면 및 후면) 차량 주변 지역의 360도 하늘보기 이미지뿐만 아니라 다양한 보기 모드를 제공합니다.

SVM 이미지 캡처 모듈(Surround View Monitoring System)은 진단 시스템의 부가 옵션 장비로서 차량에 장착된 AVM ECU 제어기 모듈을 교환했거나 차량 전/후, 좌/우 방향에 장착된 카메라 모듈을 재 조립한 경우 각 카메라 간의 영상 오차를 보정하기 위한 전용 장비입니다.



영상보정장비를 사용함으로써 간편하게 차량의 AVM 영상정보를 육안으로 확인하며 공차보정을 진행할 수 있습니다.

SVM 이미지 캡처 모듈 구성품

부품 명	부품 번호	설 명	수량
SVM 이미지 캡처모듈 	G0AKDM0001	AVM 영상 보정을 위해 차량의 각 카메라로부터 AVM 제어기(ECU)에 입력되는 영상 신호를 취득하여 GDS 화면에 보여주는 이미지 캡처 모듈입니다. AVM 제어기와 차량 측 와이어 하네스를 T자 형태로 연결합니다.	1
보정 눈금자 (126 x 7.9in, 320 x 20cm) 	G1GTD0K002	SVM 보정기준라인이 차량과 평행하게 설치되기 위해서 차량의 앞 차축과 뒤 차축에 우선적으로 설치하는 SVM 보정 눈금자입니다. (2개의 SVM Ruler는 서로 동일합니다.)	2
보정 기준라인 (295 x 7.9in, 750 x 20cm) 	G1GTD0K001	전방과 후방 영상보정을 하기 위한 보정 타깃 좌표가 그려져 있으며, 차량의 좌/우측에 평행하게 설치하는 장비입니다. 지원 차종 타입에 따라 두 가지(TYPE-A/TYPE-B) 기준점이 표시되어 있습니다. (2개의 SVM 보정기준라인은 서로 동일합니다.)	2
보정 타깃 (27.6 x 7.9in, 70 x 20cm) 	G1GTD0K003	차량의 좌/우 측면 영상보정을 하기 위한 보정타깃 좌표입니다. 앞서 설치된 보정기준라인에 표시된 지점 위에 올려놓기만 하면 간단하게 측면 보정 좌표가 완성됩니다. (모든 4개의 보정타깃은 서로 동일합니다.)	4
기본 어댑터 	G1GDDCH003	적용 차종: VG, VG HEV, KH	1
TYPE-A 어댑터 	G0ADDMN003	적용 차종: YP, UM, UMA, HM	1

◆ 추가 어댑터

부품 명	부품 번호	설 명	수량
 <p>TYPE-B 어댑터</p>	G0ADDMN004	적용 차종: JF, JFA	1
 <p>TYPE-C 어댑터</p>	G0ADDMN005	적용 차종: JF HEV, JF PHEV	1

TYPE B, C 어댑터는 별도 구매 상품입니다. 위 차종에 대한 수동공차보정이 필요할 경우, 구매처로 문의 바랍니다.

◆ 파워 어댑터

부품 명	부품 번호	설 명	수량
 <p>시거 DC 어댑터</p>	G1PDDCA008	Cigar DC 어댑터는 SVM 이미지 캡처 모듈에 전원을 공급하는 장치입니다.	1

시거 DC 어댑터는 별도 구매 상품이지만 KDS에서 SVM 이미지 캡처모듈 사용을 위한 필수적인 제품입니다. 위 제품이 없으시다면 구매처로 문의 바랍니다.

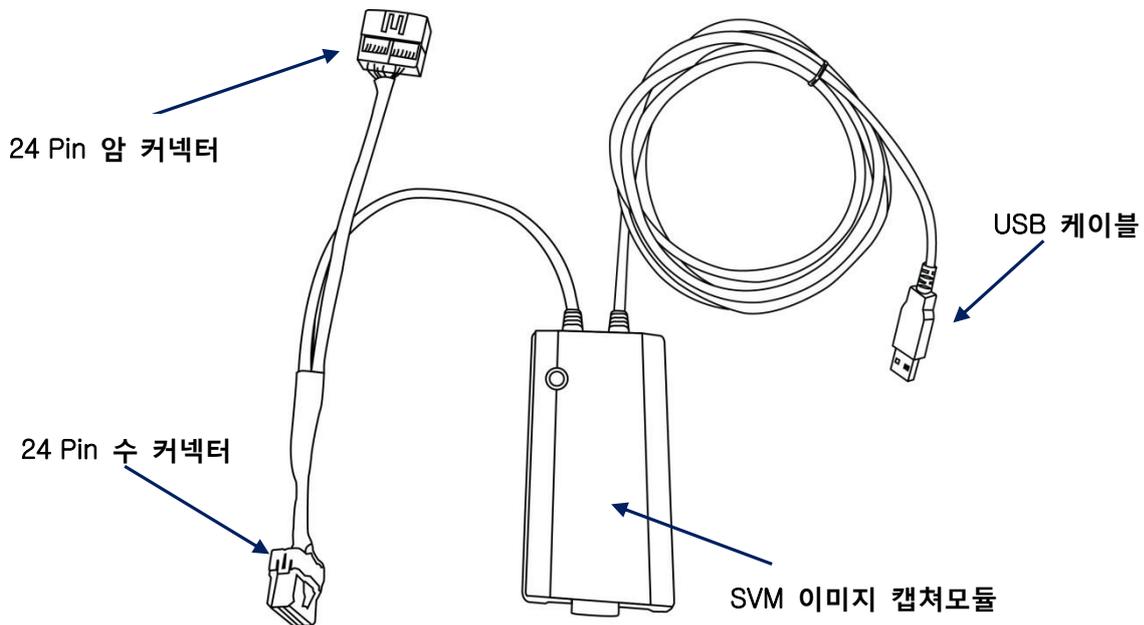


참고

- ☞ 구성품의 사양 및 디자인은 품질 개선을 위해 사전 예고 없이 변경될 수 있습니다.
- ☞ 어댑터 별 대상 차량은 본 가이드 제작 당시 기준이며, 추후 어댑터 별도 대상 차량이 추가 될 수 있습니다.
- ☞ 차량 별 공차보정에 필요한 어댑터는 정비 매뉴얼 내 정비 지침서를 참조하시기 바랍니다.

SVM 이미지 캡처 모듈 사양 정보

항 목		사양
마이크로 컨트롤러		8Bit MCU (MB95F136) @4MHz
작동 전압		5V 직류
통신 포트 사양		USB 2.0
온도	작동 시	0°C~60°C(32°F~113°F) : Battery Charging
외부 램프	전원 LED	적색(켜짐) / 녹색(동작중)
본체 크기		127 X 86 X 36 mm
무게		350 g
케이스		ABS



SVM 보정눈금자 설치

◆ 설치 전 준비

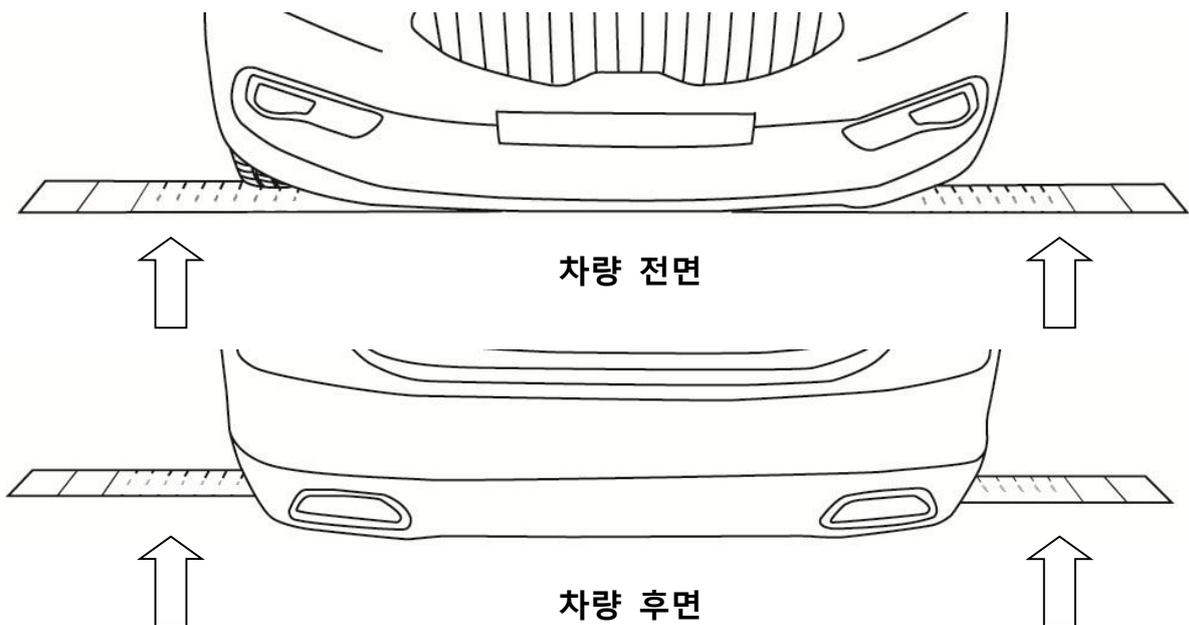
- 1 AVM 수동공차 보정을 하기 위해서는 차량을 지면이 평평한 작업공간 (750cm x 420cm) 에 위치시킵니다. (기어는 N 단에 놓고 주차 브레이크를 잠가 차량이 움직이지 않게 합니다.)
- 2 차량의 전자제어 서스펜션의 높이를 “Normal”로 설정하고 타이어의 압력이 규정 압력으로 되어 있는지 확인합니다.
- 3 후드(보닛)/트렁크/도어닫힘 및 사이드미러펴짐 상태와 이그니션 OFF 상태를 확인합니다.

◆ SVM 보정눈금자 설치



보정눈금자 (320cm x 20cm)

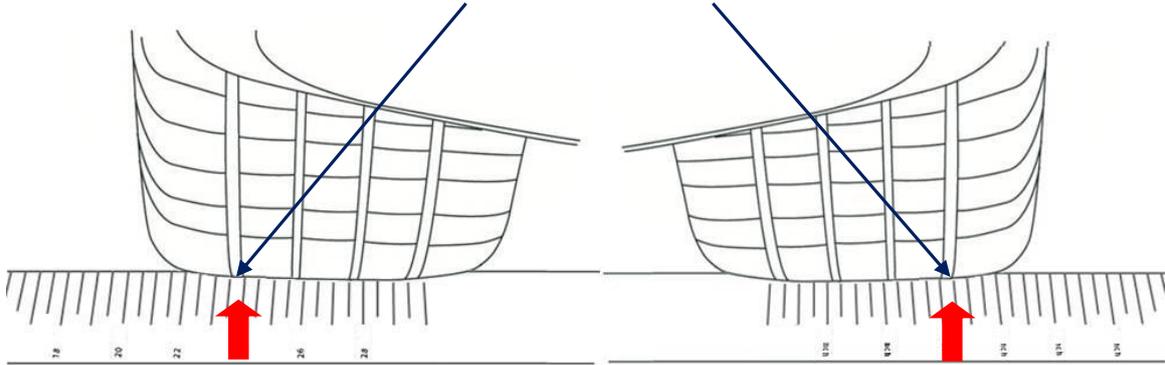
- 1 차량정렬 후 보정눈금자를 앞타이어와 뒷타이어에 화살표 방향으로 밀착시킵니다.



2

차량의 중심점을 맞추기 위해 우측과 좌측의 타이어 아래 보정눈금자 치수가 같도록 보정눈금자를 좌우로 움직여 설치합니다. 이 때, 보정눈금자가 구겨진 상태로 설치되지 않도록 주의해 주십시오.

좌우측에 설치된 눈금자의 측정값은 반드시 서로 일치해야 함



좌측 타이어 보정 눈금자 설치

우측 타이어 보정 눈금자 설치



참고

- ☞ 만일 차주가 차량 출고시 장착되어 있는 규격과는 다른 치수의 타이어를 장착한 경우 AVM 공차 보정 작업 결과가 바르게 나오지 않을 수 있습니다.
- ☞ 앞타이어와 뒷타이어의 치수는 서로 다를 수 있습니다.

◆ SVM 보정 라인 설치

1

보정기준라인을 앞서 차량 우측 전방에 설치된 보정눈금자 위에 맞추어 설치합니다. 이 때 차량 우측 전방 타이어의 휠센터와 보정기준라인에 표시된 TYPE(전륜축 정렬기준선)이 정렬되도록 보정기준라인 위치를 조정합니다.



SVM 보정기준라인 (295in x 7.9in, 750cm x 20cm)



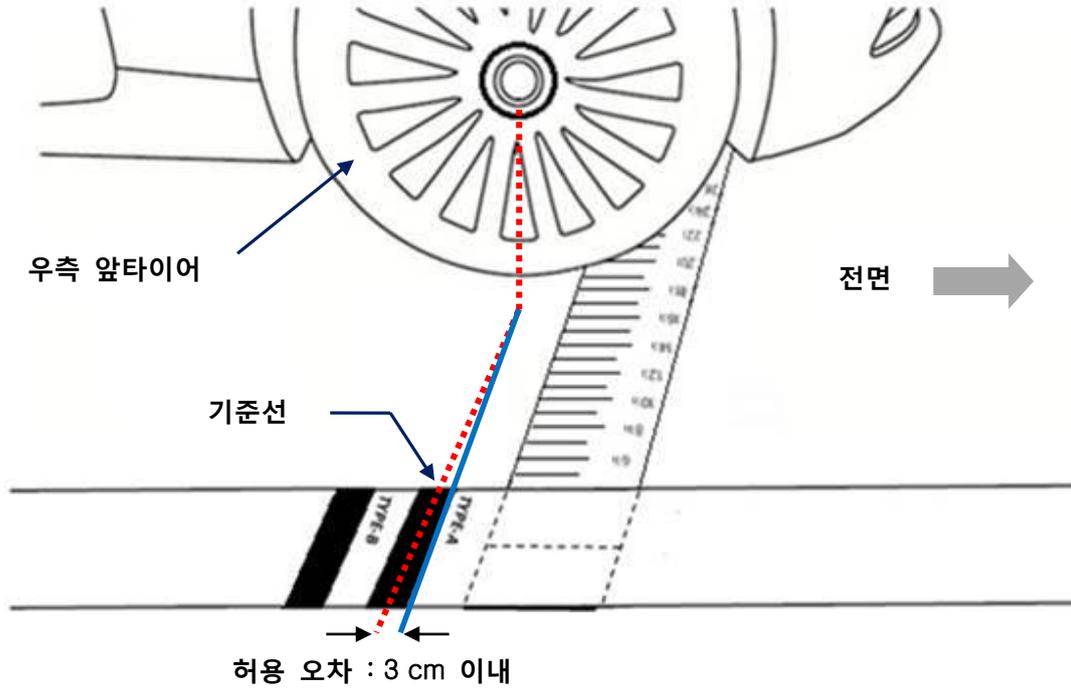
참고

- ☞ 정렬 기준선은 두 가지 유형 (TYPE A & B)이 있으며 기준선은 차량 유형과 일치해야 합니다.
- ☞ 차종 별 상세 공차보정 환경은 정비 매뉴얼 내 정비 지침서를 참조하시기 바랍니다.

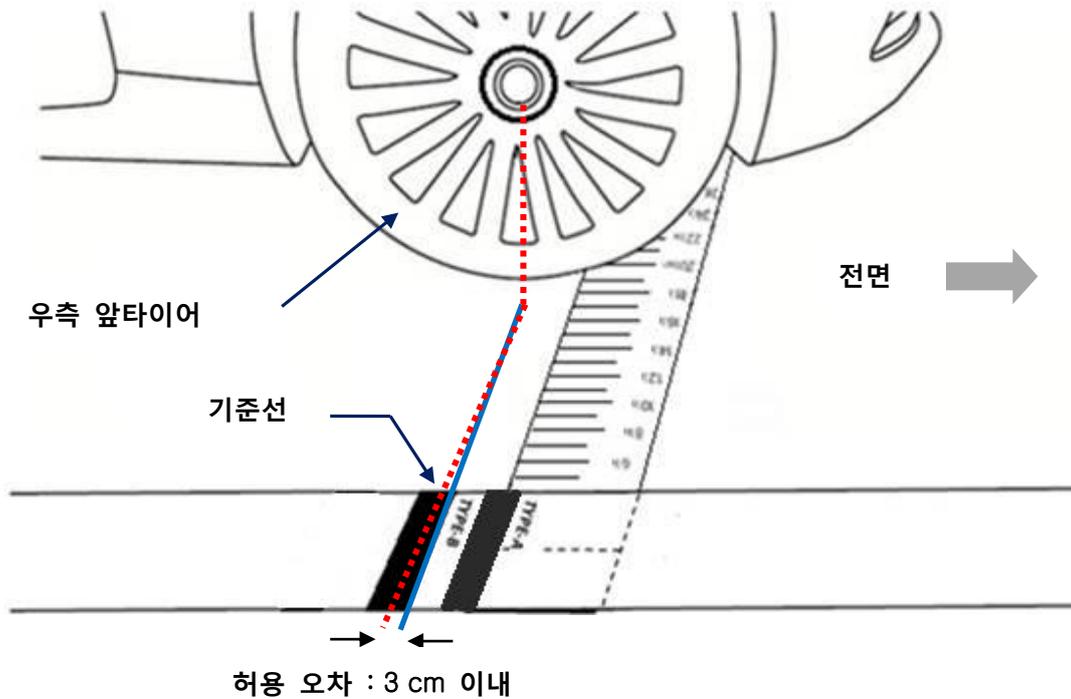
2

기준 선 허용 오차는 ± 1.1 인치 (3cm) 이어야합니다.

◆ 앞타이어 보정기준라인 설치(TYPE-A 차량)



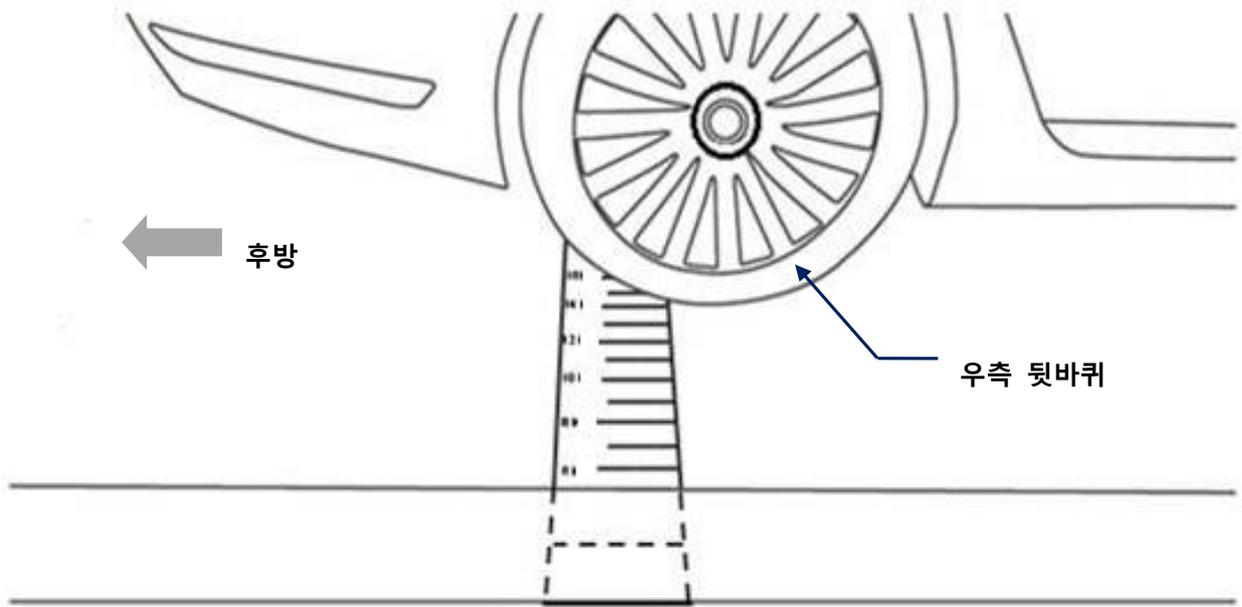
◆ 앞타이어 보정기준라인 설치(TYPE-B 차량)



3

보정기준라인을 앞서 차량 우측 후방에 설치된 보정눈금자 끝에 맞추어 설치합니다. 이 때 보정기준라인이 구겨진 상태로 설치되지 않도록 주의해 주십시오.

◆ 뒷 타이어 보정기준라인 설치

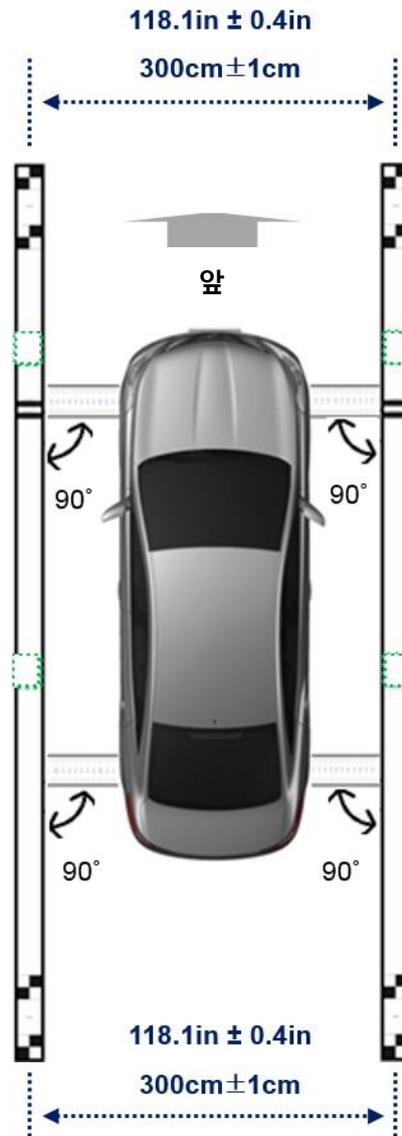


4

좌측도 같은 방법으로 설치합니다.

5

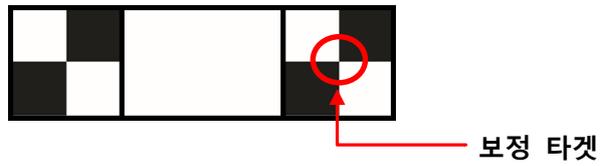
보정눈금자와 보정기준라인 설치 후 좌우측 보정기준라인이 서로 평행하게 설치되었는지 확인합니다. 아래의 그림과 같이 보정기준라인 좌우 사이의 거리가 앞뒤로 동일하면 보정기준라인은 정상적으로 설치된 것입니다



⚠️ 주의

☞ 보정기준라인 좌우 거리 허용 오차범위 = $300 \pm 1\text{cm}$

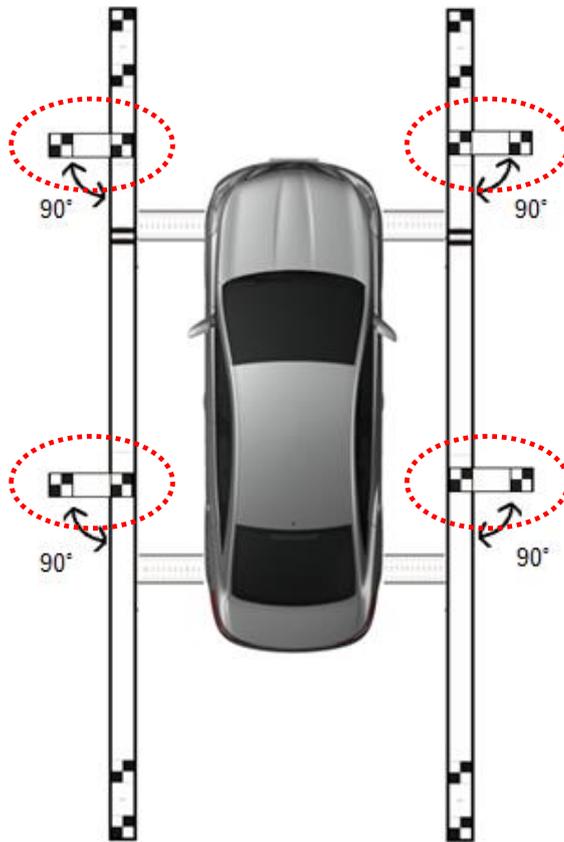
◆ SVM 보정타깃 플레이트 설치



SVM 보정타깃 플레이트 (27.6in × 7.9in, 70cm x 20cm)

1

보정기준라인 위에 보정타깃을 설치합니다.
이때 보정기준라인과 보정타깃의 각도는 90°를 유지하십시오.

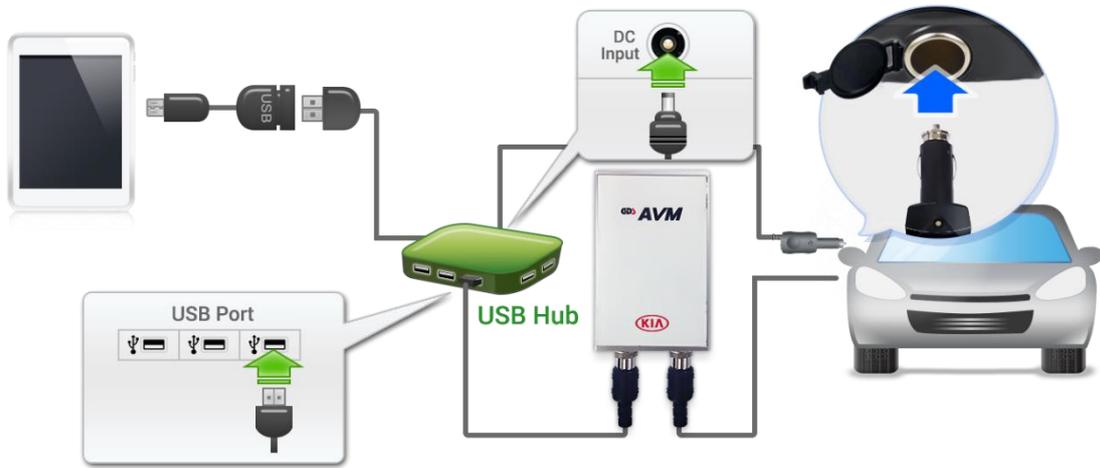


참고

- ☞ 보정눈금자, 보정기준라인, 보정타깃을 접어서 보관하지 마십시오.
- ☞ 보정눈금자, 보정기준라인, 보정타깃에 이물질이 묻었을 경우 즉시 제거해 주십시오.
- ☞ 보정눈금자, 보정기준라인, 보정타깃은 동봉된 원통형 두루마리에 말아서 전용 보관 가방에 보관해 주십시오.

SVM 이미지 캡처 모듈 연결 설명

AVM 영상보정을 수행하기 위해서는 아래 그림과 같이 장비와 차량이 서로 연결되어야 합니다. 태블릿과 SVM 이미지 캡처 모듈을 USB 허브(안드로이드 호환)에 연결 후 시거 DC 어댑터를 차량에 위치한 시거잭에 아래 그림과 같이 연결해 주십시오.

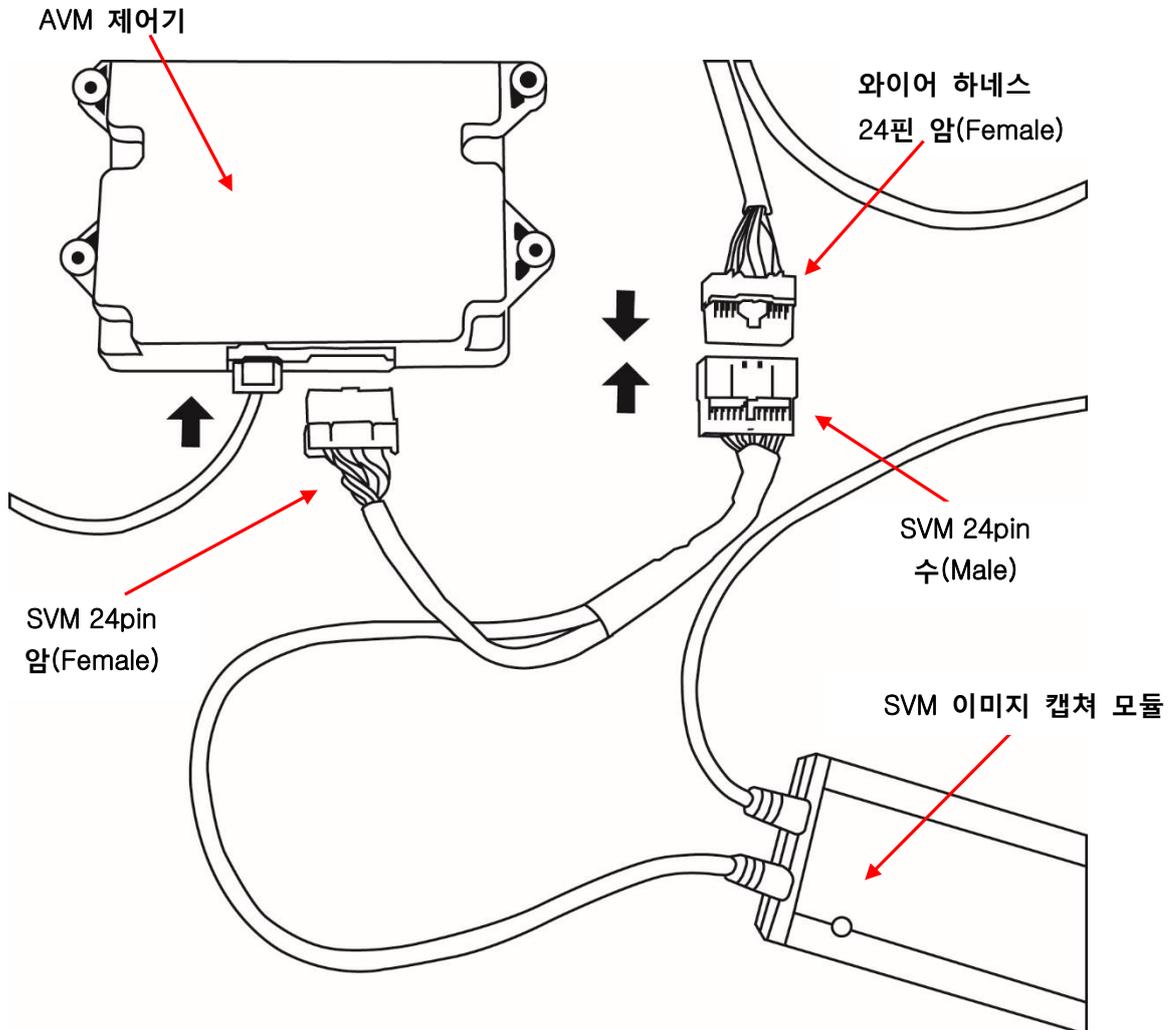


! 주의

- ☞ 차량 내 AVM 제어기 위치는 차종 별로 상이 합니다.
- ☞ 정확한 AVM 제어기 위치는 정비 매뉴얼 내 정비 지침서를 참조 하시기 바랍니다.
- ☞ 안드로이드 호환 가능한 USB 허브가 필요합니다.
- ☞ Micro USB to USB-F(OTG 케이블) 이 필요합니다.
- ☞ 시거 DC 어댑터가 필요합니다.

SVM 이미지 캡처 모듈 설치 방법

- 1 차량의 이그니션(IGN) 전원을 OFF 합니다.
- 2 AVM 제어기에서 차량 측 와이어 하네스와 연결되는 커넥터(24핀 암핀)을 탈거합니다.
- 3 SVM 이미지 캡처 모듈의 커넥터를 AVM 제어기와 차량 측 와이어 하네스 연결 커넥터 사이에 T자 형태로 체결합니다. 커넥터가 튼튼하게 체결되도록 연결하십시오.





참고

- ☞ 차량 내 AVM 제어기 위치는 차종 별로 상이 합니다.
- ☞ 정확한 AVM 제어기 위치는 정비 매뉴얼 내 정비 지침서를 참조 하시기 바랍니다.

◆ 추가 어댑터 연결



추가 어댑터 연결 시, 차량쪽 배선 커넥터와 SVM 24핀 수(Male) 사이에 연결 합니다.

기본 어댑터 및 TYPE A, B, C 어댑터 상세 정보는 본 가이드 P3~P4를 참고 하시기 바랍니다.

4

VCI II와 KDS를 페어링 합니다.

5

SVM 이미지 캡처 모듈을 안드로이드 호환 가능한 USB 허브에 연결 한 뒤, SVM 이미지 모듈을 KDS에 연결 합니다(USB허브가 중간에 위치 함)



경고

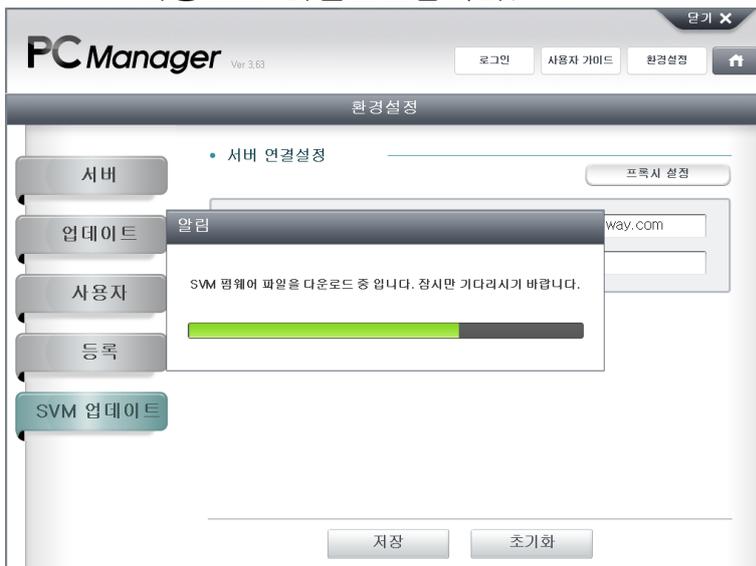
- ☞ 이그니션(IGN) 전원 ON 상태에서 AVM 제어기(ECU)의 24PIN 커넥터를 탈거 하지 마십시오. 제어 모듈의 고장을 일으킬 수 있습니다.

SVM 이미지 캡처 모듈 펌웨어 업데이트는 PC Manager 를 통해서 가능합니다.

1 메인화면 우측 상단에 위치한 [환경설정] 버튼을 누르세요.



2 [SVM 업데이트] 버튼을 클릭하면 SVM 이미지 캡처 모듈 펌웨어 파일이 자동으로 다운로드됩니다.



3

SVM 이미지 캡처 모듈을 PC에 연결하고 [업데이트] 버튼을 누르세요.



4

팝업 알림을 주의 깊게 읽은 후 [확인] 버튼을 누르세요.

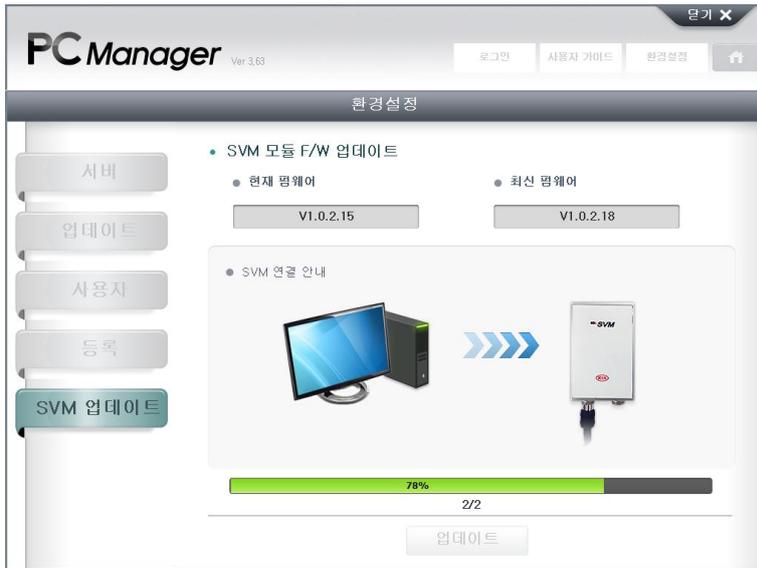


! 주의

☞ 펌웨어 업데이트 절차가 완료 될 때까지 USB케이블을 PC에서 분리하지 마십시오.

5

업데이트가 진행 중 입니다.



6

펌웨어 업데이트가 완료 되었습니다.



AVM 공차 보정 기능은 KDS와 연동되어 사용되는 기능으로서 차량의 AVM 제어 기 교환 시 또는 카메라 장착 시 (전, 후, 좌, 우) 자동공차보정 기능을 수행할 수 없는 여건에서 수동으로 공차보정을 진행하고자 할 때 실시합니다.
공차보정은 두 가지 타입이 있습니다. : [아날로그 타입], [디지털 타입]

본 기능은 다음 작업을 수행 할 때 수행 해야 합니다.

- 와이드 카메라를 제거하고 설치할 때.
- 도어 미러를 와이드 카메라로 교체 할 때.
- 서라운드 뷰 모니터링 유닛을 교체 할 때.

AVM 모듈을 교체한 경우 DTC가 발생 됩니다.
(고장코드 DTC B103000 : 카메라 공차 보정 미수행)
공차 보정 후, DTC가 소거 됩니다.

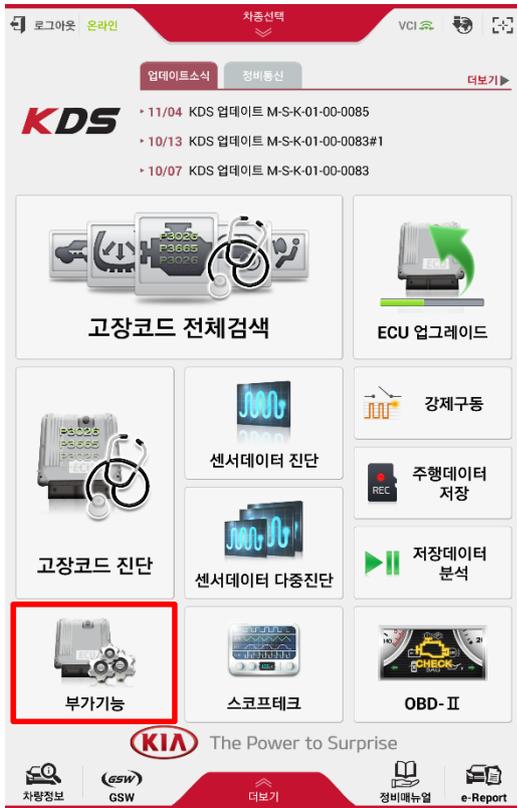


DTC 표출



DTC 소거

수동공차보정순서 - 아날로그 타입



Step1

KDS 메인화면에서 부가기능을 선택 합니다.



Step2

차종, 연식, 엔진 타입을 선택 합니다.



Step3

“AVM 공차보정 - 수동”을 선택합니다.



참고

- ☞ 후드(보닛) / 트렁크 / 도어 등이 완전히 닫혀있는지 확인하시고, 양쪽의 사이드 미러가 개방된 상태에서 보정 작업을 진행하십시오. 그렇지 않을 경우 정확한 보정 결과를 얻을 수 없습니다.
- ☞ 엔진 정지, 점화 스위치 ON 상태를 유지하십시오. 또한 변속레버 ‘N’ 위치를 확인하시고 평지라도 주차 브레이크를 잠그십시오.
- ☞ 차량 내 AVM 스위치가 ‘ON’ 상태에서 보정 작업을 진행하십시오.

부가기능	
• AVM 공차 보정 - 수동	
검사목적	AVM 컨트롤 유닛 또는 광각 카메라 교환시, 이미지 허용 오차를 보정하는 기능.
검사조건	1. 엔진 정지 2. 주차스위치 On 3. 변속레버 N, 주차브레이크 On 4. 보닛 / 트렁크 / 도어 닫힘 / 사이드 미러 오픈 확인 5. AVM 스위치 지시등 On 상태
연계단품	Around View Monitoring(AVM) Module, Ultra-optical cameras
연계DTC	B103000, B1030XX
불량현상	AVM LED 인디케이터 점멸, 고장코드 표시
기타	원료 시까지 전원 / 기어 / AVM 스위치 상태 변경 금지. 공차 보정 전용 장비 필요.

Step4

부가기능 검사조건을 수행 한 뒤, [확인] 버튼을 눌러주시기 바랍니다.

확인

! 기능 수행 중에는 다른 기능이 동작되지 않도록 주의하십시오.

◇ 공차보정 수행 중 VCI II LED 색 구분



파란색

공차 보정 데이터를 AVM 유닛에 업로딩 시.



빨간색

공차 보정 수행 중 에러 발생 시.



Step5

좌측 이미지와 같이 AVM 이미지 캡처 모듈을 USB 허브에 연결 한 후 [확인] 버튼을 누릅니다.



참고

- ☞ USB 허브에 외부 전원이 공급 되어야 합니다.
- ☞ SVM 이미지 캡처 모듈 사용 시 OS 팝업 메시지가 표출 됩니다. [확인] 버튼을 눌러 주시기 바랍니다.

◆ AVM 수동공차보정 화면(아날로그 타입)



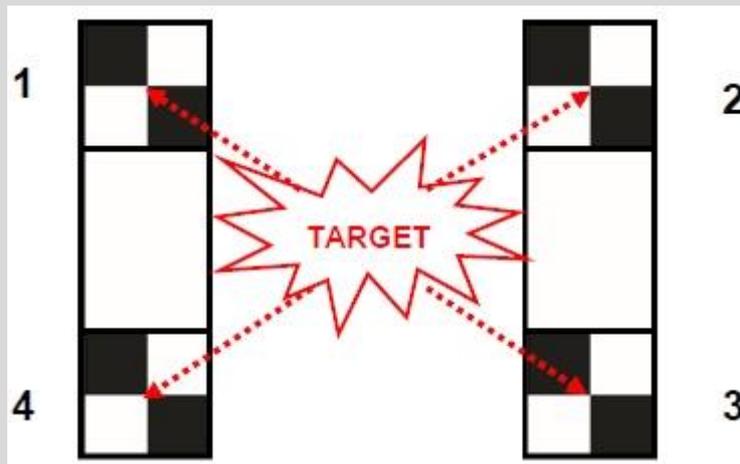
- 1 차량의 각 카메라로부터 입력되는 영상 신호가 화면에 보여지는 영역입니다.
- 2 차량의 전방, 후방, 좌측, 우측 카메라를 선택하는 버튼입니다. 보정하고자 하는 방향 선택하면 화면에 영상이 표출됩니다. 보정 작업은 반드시 한 번에 한 화면씩 네 방향 모두 진행해야 합니다.
- 3 보정 좌표가 표시되는 영역입니다. 각 보정 점은 X축(수평)과 Y축(수직) 방향으로 좌표 수정이 가능 합니다.
- 4 [초기화] 버튼을 클릭해 한 방향에 대해 입력된 보정 좌표를 삭제 후 재 입력 할 수 있습니다.
- 5 새로 입력한 보정 좌표 정보를 차량 내 AVM 제어기(ECU)에 전송시키는 버튼입니다. 모든 방향에 대한 보정 좌표 입력 완료 후 보정 작업이 정상적으로 수행됨을 확인하면 진행 합니다.
- 6 AVM 영상 보정 작업을 종료합니다.



Step6
 빨간색 보정 점을 각각의 타겟 중앙에 위치시킨 후 후방 카메라를 선택 합니다.

 **참고**

☞ SVM 보정타겟 입력 순서 : 좌측 상단 → 우측 상단 → 우측 하단 → 좌측 하단

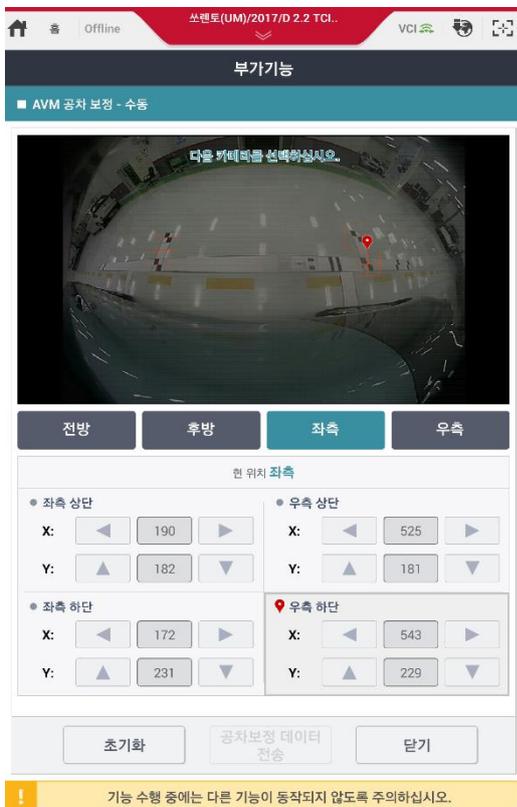


- ☞ [초기화] 버튼을 누르면 해당 화면에 표시된 모든 좌표가 삭제됩니다.
- ☞ 좌표의 미세한 수정은 화면 하단의 입력 창을 이용해 이동할 수 있습니다.



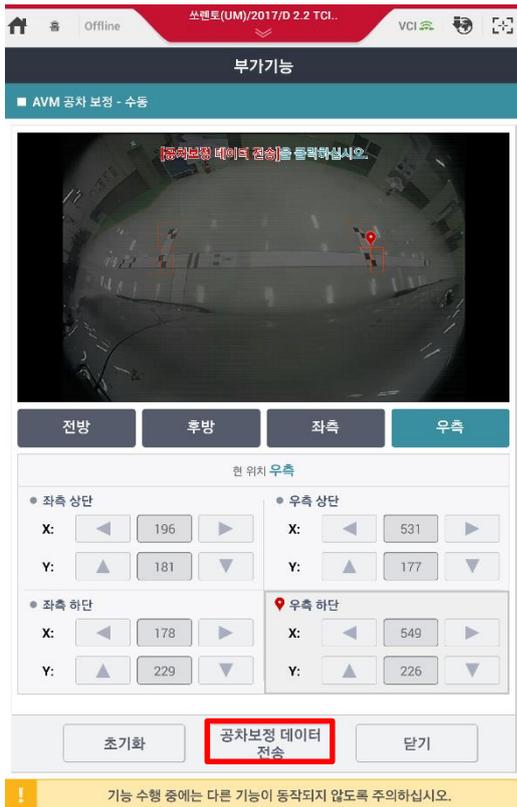
Step7

빨간색 보정 점을 각각의 타켓 중앙에 위치시킨 후 좌측 카메라를 선택 합니다.



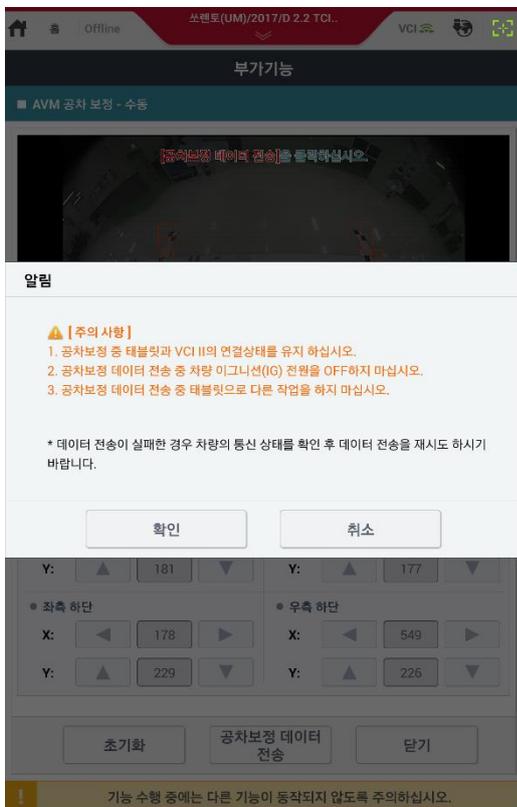
Step8

빨간색 보정 점을 각각의 타켓 중앙에 위치시킨 후 우측 카메라를 선택 합니다.



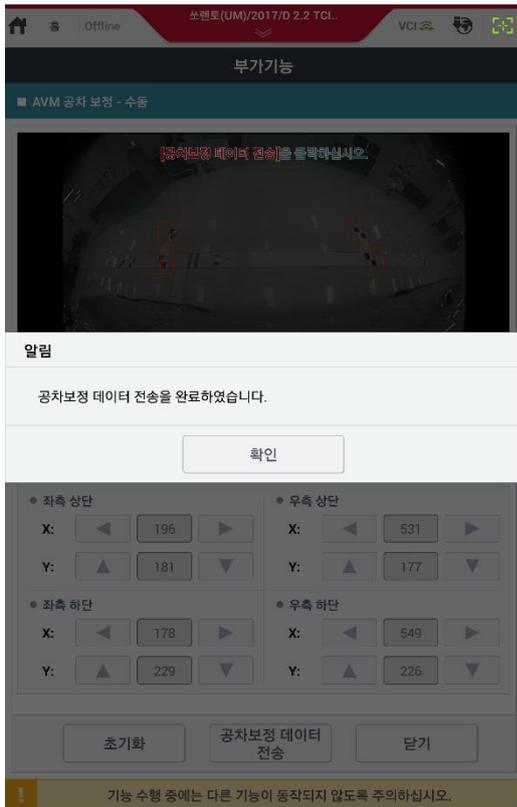
Step9

빨간색 보정 점을 각각의 타겟 중앙에 위치시킨 후 [공차보정 데이터 전송] 버튼을 클릭 합니다.



Step10

팝업 메시지를 주의 깊게 읽은 후, 공차 보정 진행을 위해 [확인] 버튼을 누릅니다.



Step11

수동공차보정 작업이 완료 되었습니다.

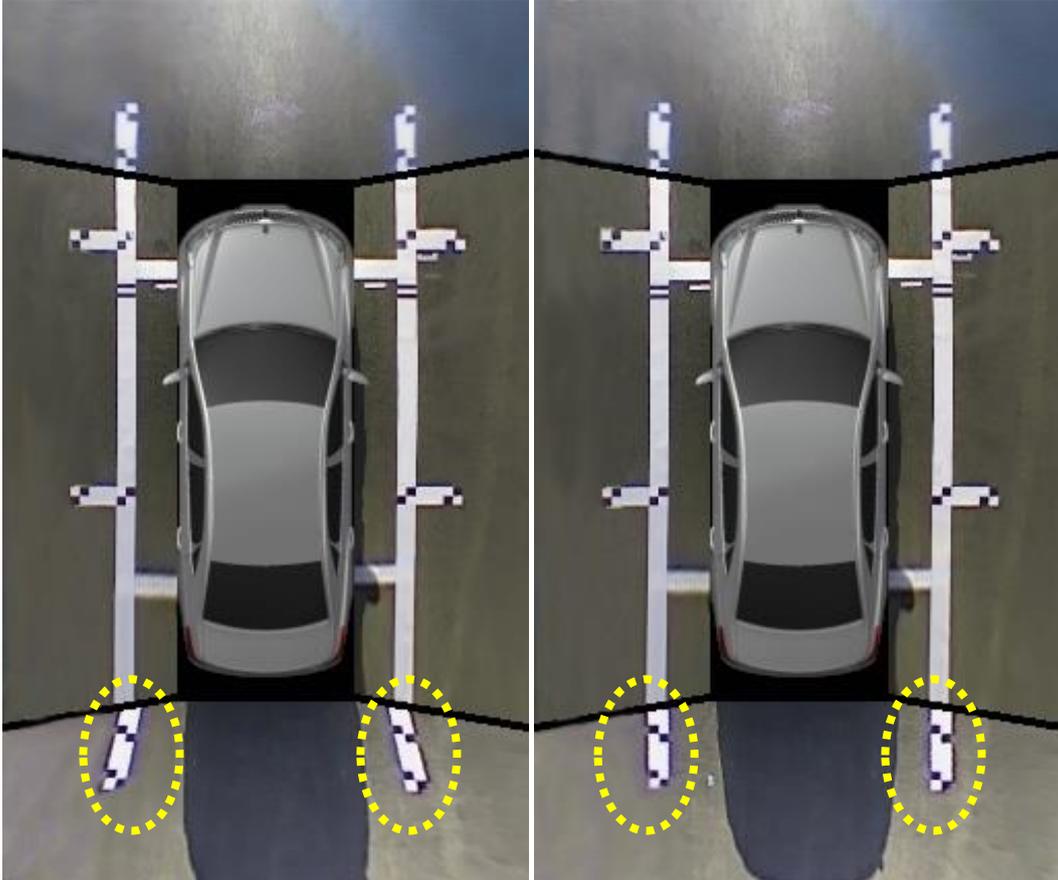
! 주의

- ☞ 올바른 기능 수행을 위해서는 프로그램 종료 시까지 USB 연결을 유지하십시오.
- ☞ 동작 중 차량 이그니션(IGN) 전원을 OFF 하지 마시고, 배터리가 방전되지 않도록 엔진 시동을 걸어두십시오.
- ☞ 데이터 전송 중에는 다른 프로그램을 구동하지 마십시오.

◆ 공차보정결과 확인

차량 내 장착 된 AVN을 통해 보정 기준라인이 올바르게 위치하는지 확인 합니다.

- (1) 차량의 좌/우측 흰색 차선의 모양을 확인합니다.
- (2) 공차 보정 후, 차량의 앞/뒤 범퍼가 화면에 나오지 않아야 합니다.



잘못된 보정

보정 성공

수동공차보정순서 - 디지털 타입

디지털 타입은 VCI II 를 통한 차량 통신만으로 수동공차보정 작업을 진행하는 방식 입니다.



Step1

“AVM 공차보정 - 수동”을 선택합니다.



참고

- ☞ 후드(보닛) / 트렁크 / 도어 등이 완전히 닫혀있는지 확인하시고, 양쪽의 사이드 미러가 개방된 상태에서 보정 작업을 진행하십시오. 그렇지 않을 경우 정확한 보정 결과를 얻을 수 없습니다.
- ☞ 엔진 정지, 점화 스위치 ON 상태를 유지하십시오. 또한 변속레버 'N' 위치를 확인하시고 평지라도 주차 브레이크를 잠그십시오.
- ☞ 차량 내 AVM 스위치가 'ON' 상태에서 보정 작업을 진행하십시오.

부가기능	
• AVM 공차 보정 - 수동	
검사목적	AVM 컨트롤 유닛 또는 광각 카메라 교환시, 이미지 허용 오차를 보정하는 기능.
검사조건	1. 엔진 정지 2. 주차스위치 On 3. 변속레버 N, 주차브레이크 On 4. 보닛 / 트렁크 / 도어 닫힘 / 사이드 미러 오븐 확인 5. AVM 스위치 지시등 On 상태
연계단품	Around View Monitoring(AVM) Module, Ultra-optical cameras
연계DTC	B103000, B1030XX
불량현상	AVM LED 인디케이터 점멸, 고장코드 표시
기타	원료 시까지 전원 / 기어 / AVM 스위치 상태 변경 금지. 공차 보정 전용 장비 필요.

Step2

부가기능 검사조건을 수행 한 뒤, [확인] 버튼을 눌러주시기 바랍니다.



부가기능

■ AVM 공차 보정 - 수동

• [AVM 수동 공차보정]

AVM시스템에서 AVM 제어기 교환 및 카메라 장착(전,후좌,우)시 공차 보정을 위해서 상기 기능을 수행합니다.

■ 조건

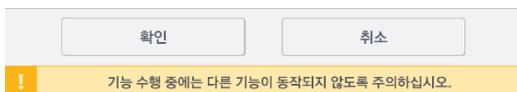
1. 엔진 후드/트렁크/도어 : 닫힘, 사이드 미러 : 열림.
2. 엔진 정지 IG ON, 변속레버 N, 주차브레이크 ON.
3. AVM 시스템 버튼 'ON' 상태
4. 보정판을 바닥에 설치한다. (정비지침서 참조)

AVM 제어기 교환 시 상기 기능을 수행 전에는 차량의 AVM 스위치 지시등이 점멸 상태 이고, DTC (B103000 : 카메라 공차 보정 미수행)가 표시됩니다.

다음 단계를 진행하려면 [확인] 버튼을 누르십시오.

Step3

부가기능 검사조건을 수행 한 뒤, [확인] 버튼을 눌러주시기 바랍니다.



◆ AVM 수동공차보정 화면(디지털 타입)



● [공차보정 수행 순서]

1. 차량내 AVN 모니터에 정렬중인 십자 표시(+)를 ▶, ▶▶ 이용하여 보정판의 보정점에 일치시킨 후 **[확인]** 버튼을 클릭한다.
2. 나머지 세개의 십자 표시도 동일한 방법으로 보정점 일치시킨 후 **[확인]** 버튼을 클릭하고 **[AVM 업데이트]** 버튼을 클릭하여 다음 카메라로 이동한다.
3. 전방 카메라와 동일한 방식으로 후방 → 좌측 → 우측 카메라 순서로 보정작업 모두 수행한다.
4. 마지막 카메라 보정 완료 후 **[AVM 업데이트]** 버튼을 눌러 모니터로 AVM 업데이트 진행사항 확인한다.
5. 차량내 모니터로 영상이 정상입력 되었는지 확인한다.

※ **[초기화]** 버튼 클릭하여 보정작업 재수행 가능함.



- 1 보정하고자 하는 방향(좌, 우, 앞, 뒤)을 조절하는 기능입니다. 보정하고자 하는 방향을 선택하면 차량 내 AVN 모니터 화면에 영상이 표출됩니다. 보정 작업은 반드시 한 번에 한 화면씩 네 방향 모두 진행해야 합니다.
- 2 [초기화] 버튼을 클릭해 한 방향에 대해 입력된 보정 좌표를 삭제 후 재 입력 할 수 있습니다.
- 3 새로 입력한 보정 좌표 정보를 차량 내 AVM 제어기(ECU)에 전송시키는 버튼입니다. 모든 방향에 대한 보정 좌표 입력 완료 후 보정 작업이 정상적으로 수행됨을 확인하면 진행합니다.
- 4 AVM 영상 보정 작업을 종료합니다.

5



5

차량 내 AVN 모니터입니다. 각 카메라로부터 입력되는 영상 신호가 화면에 보여지는 영역으로 보정 좌표가 표시되는 영역입니다. 차량 내 AVN 모니터에 점멸중인 십자표시(+)를 ▶, ▶▶ 이용하여 보정판의 보정점에 일치시킨 후 KDS에서 [확인] 버튼을 클릭 합니다. 보정 점을 일치시키고 [OK] 버튼을 클릭하면 녹색 보정 점이 빨간색으로 바뀝니다.



● [공차보정 수행 순서]

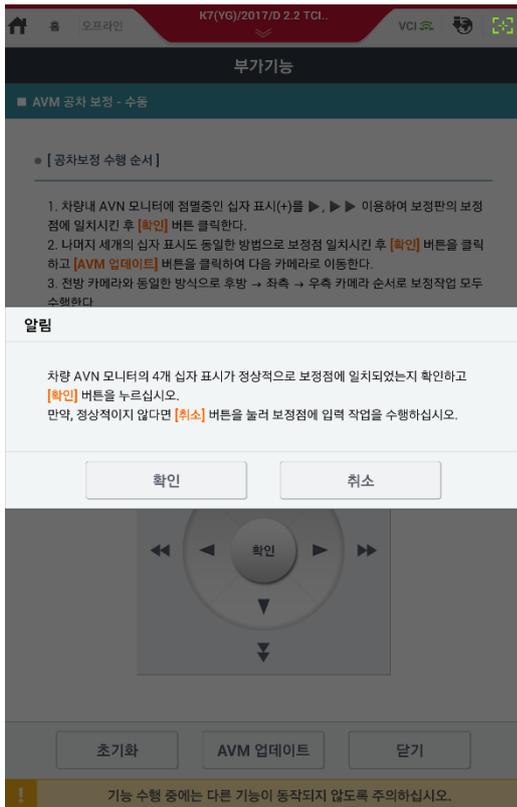
1. 차량내 AVN 모니터에 점멸중인 십자 표시(+)를 ▶, ▶▶ 이용하여 보정판의 보정점에 일치시킨 후 [확인] 버튼을 클릭한다.
2. 나머지 세개의 십자 표시도 동일한 방법으로 보정점 일치시킨 후 [확인] 버튼을 클릭하고 [AVM 업데이트] 버튼을 클릭하여 다음 카메라로 이동한다.
3. 전방 카메라와 동일한 방식으로 후방 → 좌측 → 우측 카메라 순서로 보정작업 모두 수행한다.
4. 마지막 카메라 보정 완료 후 [AVM 업데이트] 버튼을 눌러 모니터로 AVM 업데이트 진행사항 확인한다.
5. 차량내 모니터로 영상이 정상입력 되었는지 확인한다.

※ [초기화] 버튼 클릭하여 보정작업 재수행 가능함.



Step4

공차보정 수행 순서 정보를 주의 깊게 읽고 전방, 후방, 좌측, 우측 카메라 순서로 공차보정 절차를 수행하십시오.



Step5

차량 AVN 모니터의 4개 십자 표시가 정상적으로 보정점에 일치 되었는지 확인하고 [확인] 버튼을 누르십시오.

만약, 정상적이지 않다면 [취소] 버튼을 눌러 보정점에 입력 작업을 수행하십시오.

! 주의

- ☞ 데이터 전송 중 실패가 발생된 경우 장비와 차량의 통신 상태를 다시 한번 확인 후 재시도하시기 바랍니다.
- ☞ 카메라 보정 순서는 전방, 후방, 좌측, 우측 순으로 이루어 집니다.



Step6

공차보정이 완료 된 후, [AVM 업데이트] 버튼을 클릭 하세요.

● [공차보정 수행 순서]

1. 차량내 AVN 모니터에 점멸중인 십자 표시(+)를 ▶, ▶▶ 이용하여 보정판의 보정점에 일치시킨 후 [확인] 버튼 클릭한다.
2. 나머지 세개의 십자 표시도 동일한 방법으로 보정점 일치시킨 후 [확인] 버튼을 클릭하고 [AVM 업데이트] 버튼을 클릭하여 다음 카메라로 이동한다.
3. 전방 카메라와 동일한 방식으로 후방 → 좌측 → 우측 카메라 순서로 보정작업 모두 수행한다.
4. 마지막 카메라 보정 완료 후 [AVM 업데이트] 버튼을 눌러 모니터로 AVM 업데이트 진행사항 확인한다.
5. 차량내 모니터로 영상이 정상입력 되었는지 확인한다.

※ [초기화] 버튼 클릭하여 보정작업 재수행 가능함.



! 기능 수행 중에는 다른 기능이 동작되지 않도록 주의하십시오.