

SYSTÈME DE SURVEILLANCE DES ANGLES MORTS

 Le système de surveillance des angles morts (BSM) vient s'ajouter, et non se substituer, à une conduite prudente et à l'utilisation des rétroviseurs extérieurs et intérieurs. Le système risque de ne pas fonctionner à toutes les vitesses, ainsi que dans toutes les conditions météorologiques et routières.

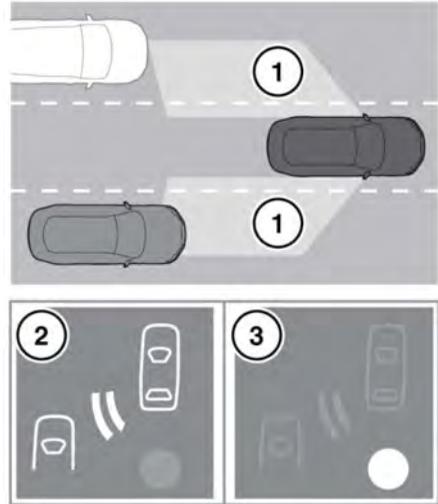
 Le BSM n'informe pas toujours correctement des véhicules s'approchant à grande vitesse par derrière ou des véhicules que vous dépassez rapidement.

 Il arrive que le BSM ne détecte pas tous les véhicules et détecte des objets comme des barrières sur le bas-côté, etc. Conduisez toujours de façon prudente et utilisez les rétroviseurs extérieurs et intérieurs pour éviter les accidents.

 La boue, la pluie, le verglas, la glace, la neige et les éclaboussures de la route peuvent fausser le fonctionnement des capteurs. Cela peut avoir une incidence sur la fiabilité du BSM à détecter un véhicule/objet dans l'angle mort.

 Veillez à ne pas masquer les témoins d'avertissement situés sur les rétroviseurs extérieurs par des étiquettes adhésives ou autres objets.

 N'apposez pas d'étiquette ou autres objets sur les pare-chocs arrière pouvant interférer avec les capteurs radar.



E171283

Le système de surveillance des angles morts (BSM) surveille une zone adjacente au véhicule et difficilement visible pour le conducteur. Ce système utilise un radar de chaque côté du véhicule pour identifier tout véhicule/objet en dépassement dans l'angle mort (1) du véhicule, ignorant tout autre objet immobile ou se déplaçant dans le sens opposé.

Si le système identifie un objet/véhicule en dépassement, une icône d'avertissement orange (2) s'allume dans le rétroviseur extérieur correspondant pour informer le conducteur d'un danger potentiel dans l'angle mort du véhicule et éviter un changement de voie dangereux.

Le radar contrôle la zone délimitée à l'arrière par le rétroviseur extérieur et s'étendant jusqu'à environ 6 m derrière les roues arrière et jusqu'à 2,5 m sur le côté du véhicule (soit la largeur normale d'une voie). Le BSM a été conçu pour un fonctionnement optimal sur des routes à plusieurs voies.

Remarque : le capteur radar est approuvé dans tous les pays RTTE.

Surveillance des angles morts

Remarque : le système couvre la zone d'une largeur de voie fixe. Si les voies sont plus étroites qu'une voie conventionnelle, les objets en mouvement sur des voies non-adjacentes risquent d'être détectés.

Remarque : si des véhicules procédant à un dépassement rapide sont détectés simultanément de chaque côté, les icônes d'avertissement des deux rétroviseurs s'allument.

Le BSM s'active automatiquement quand le véhicule roule à plus de 10 km/h (6 mi/h) en marche avant. Lorsque le système s'active, il effectue un contrôle au cours duquel les icônes d'avertissement des rétroviseurs s'allument l'une après l'autre, pendant une courte période.

Le point témoin (3) reste allumé jusqu'à ce que la vitesse de marche avant du véhicule dépasse les 10 km/h (6 mi/h).

Le système BSM est automatiquement désactivé et un témoin ambre s'allume dans les rétroviseurs extérieurs lorsque :

- La marche arrière (R) est sélectionnée.
- La position de stationnement (P) est sélectionnée pour les véhicules à transmission automatique.
- la vitesse du véhicule est inférieure à 6 km/h (4 mi/h).
- Le frein de stationnement électrique (EPB) est appliqué.

Remarque : la désactivation automatique du BSM ne s'applique pas aux véhicules équipés d'un système de détection de trafic en marche arrière. Voir page 131, DÉTECTION DU TRAFIC EN MARCHÉ ARRIÈRE.

Le BSM peut être activé ou désactivé via le menu du panneau d'instruments. Voir page 53, MENU DU PANNEAU D'INSTRUMENTS.

Remarque : le BSM est désactivé lorsqu'une remorque est attelée.

DÉTECTION DE VÉHICULE À L'APPROCHE



Le système de détection de véhicule se rapprochant vient compléter, et non remplacer, une conduite sécurisée et l'utilisation des rétroviseurs extérieurs et intérieur.



Le système de détection de véhicule se rapprochant peut ne pas être en mesure d'alerter correctement le conducteur de l'approche très rapide de véhicules arrivant directement derrière le véhicule. Utilisez toujours les rétroviseurs extérieurs et intérieur.



La boue, la pluie, le verglas, la glace, la neige et les éclaboussures de la route peuvent fausser le fonctionnement des capteurs. Ceci peut affecter la capacité du système à détecter de façon fiable des véhicules qui s'approchent.

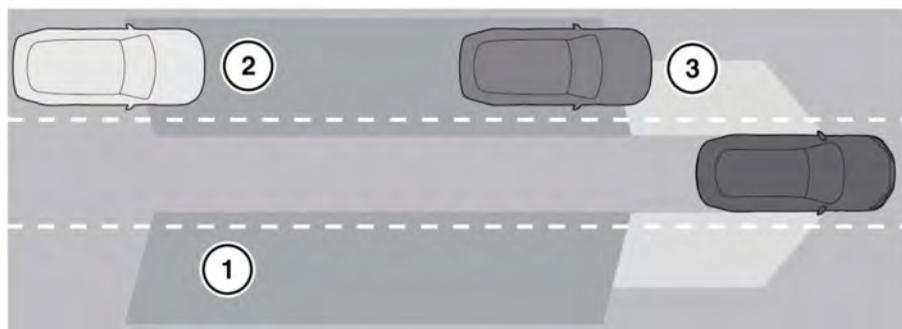


Veillez à ne pas masquer les témoins d'avertissement situés sur les rétroviseurs extérieurs par des étiquettes adhésives ou autres objets.



N'apposez pas d'étiquette ou autres objets sur les pare-chocs arrière pouvant interférer avec les capteurs radar.

Surveillance des angles morts



E171284

En plus de la fonctionnalité fournie par le système de surveillance des angles morts (BSM), la détection de véhicule à l'approche surveille une vaste zone derrière le véhicule. Le système de détection de véhicule se rapprochant est conçu pour fonctionner de manière optimale sur les autoroutes à plusieurs voies avec circulation fluide ; il fonctionne à toute vitesse supérieure à 13 km/h (8 mi/h), en rapport de marche avant.

1. Le système de détection de véhicule à l'approche surveille une zone pouvant s'étendre jusqu'à 70 m à l'arrière du véhicule et 2,5 m environ de chaque côté de celui-ci (soit la largeur normale d'une voie).
2. Si un véhicule s'approchant rapidement est détecté, une icône d'avertissement orange se met à clignoter sur le rétroviseur extérieur concerné pour indiquer la présence d'un danger potentiel.
3. Lorsque le véhicule détecté atteint la zone surveillée par le BSM, l'icône d'avertissement orange s'allume de façon continue.

Remarque : Si des véhicules procédant à un dépassement rapide sont détectés simultanément de chaque côté, les icônes d'avertissement des deux rétroviseurs s'allument.

Remarque : La détection de véhicule à l'approche couvre une zone d'une largeur de voie fixe. Si les voies sont plus étroites qu'une voie conventionnelle, les objets en mouvement sur des voies non-adjacentes risquent d'être détectés.

Remarque : Le système de détection de véhicule se rapprochant est désactivé lorsque le véhicule négocie un virage serré.

Remarque : Lorsque le BSM est désactivé, le système de détection de véhicule à l'approche est également désactivé. Voir **53, MENU DU PANNEAU D'INSTRUMENTS**.

Remarque : La détection de véhicule à l'approche est désactivée lorsqu'une remorque est attelée.

Remarque : Le capteur radar est approuvé dans tous les pays RTTE.

Surveillance des angles morts

CAPTEURS BSM

Le BSM se désactive automatiquement si l'un des capteurs est complètement masqué. Un témoin orange (3) s'allume alors dans le rétroviseur extérieur et le message **BLIND SPOT MONITOR SENSOR BLOCKED** (CAPTEUR DU SYSTÈME DE SURVEILLANCE DES ANGLES MORTS BLOQUÉ) apparaît sur l'afficheur de messages.

Remarque : *Le test de blocage n'est lancé que si le véhicule roule à plus de 10 km/h (6 mi/h). Le système exige au moins 2 minutes de conduite continue au-dessus de cette vitesse pour déterminer que le capteur est bloqué.*

Si tel est le cas, vérifiez que rien n'obstrue le pare-chocs arrière et qu'il n'est pas recouvert de gel, de givre ou de poussière.

Si l'un des capteurs radar est défectueux, un témoin d'avertissement orange s'allume dans le rétroviseur extérieur et le message **BLIND SPOT MONITOR NOT AVAILABLE** (CONTRÔLE D'ANGLE MORT INDISPONIBLE) apparaît sur l'afficheur de messages.

Remarque : *Même si le défaut détecté n'affecte que le capteur radar d'un côté du véhicule, tout le système est désactivé. Si le défaut est temporaire, le système fonctionnera correctement une fois le moteur coupé puis rallumé.*

En cas de panne du système, consultez un distributeur/réparateur agréé.