

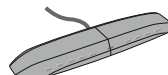
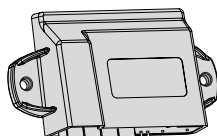
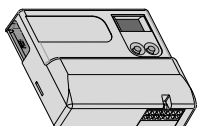
Einparkhilfe CanBus für Transporter & Wohnmobile (Front & Heck)



**Einbau
Anleitung**

Lautsprecher

Optionales Display



LL-EPS8019-FI01 18/16mm

Kompatibilitätsliste:

Citroen	Fiat	Opel	Peugeot	Toyota
Jumper (Facelift, 2024 -)	Ducato (Facelift, 2024 -)	Movano (Facelift, 2024 -)	Boxer (Facelift, 2024 -)	Proace Max (Facelift, 2024 -)

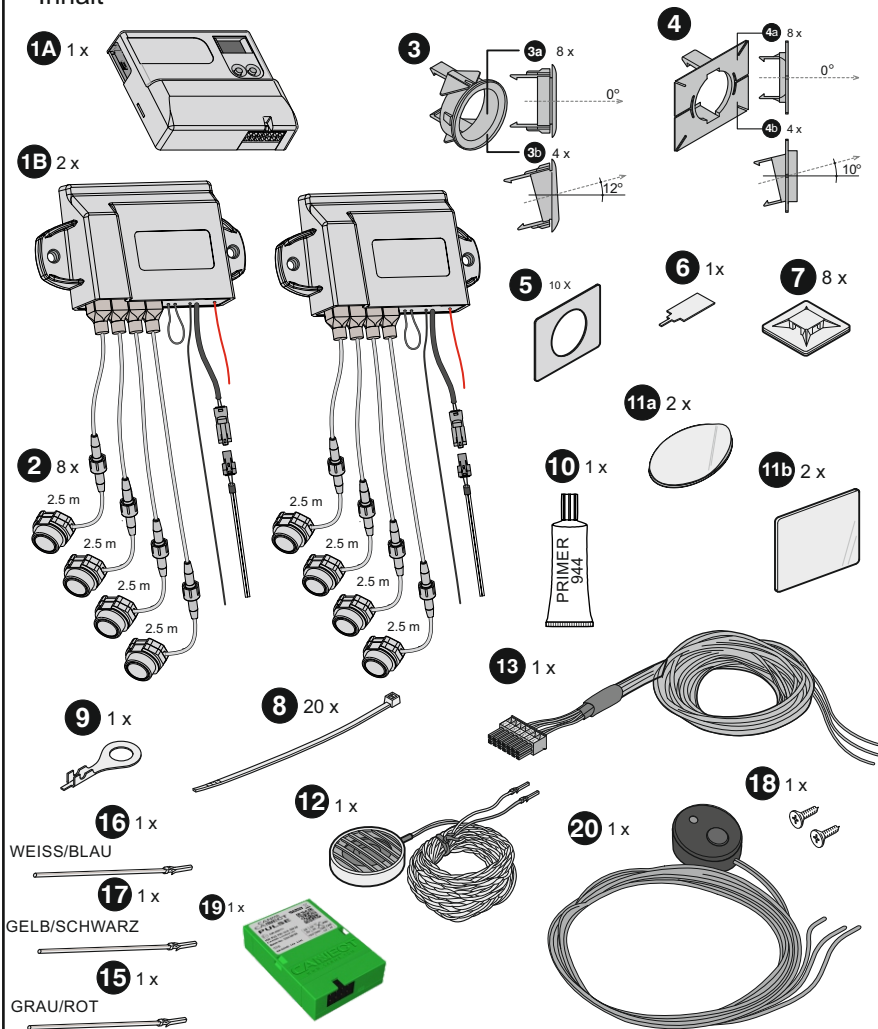
Nachdruck, Veröffentlichung und Änderung verboten! Altendorf GmbH 03/2025

LASERLINE®

EPS8019-FI01

Kabellose Front-/Heck-Einparkhilfe mit 8 Sensoren

Inhalt

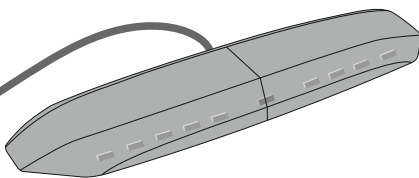


Mit einem Klick auf den entsprechenden Artikel gelangen sie in unseren Onlineshop www.a-a.de

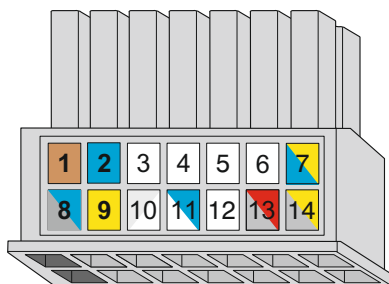
OPTIONALES DISPLAY Anschluss

N°3 Schwarz
N°4 Weiß
N°10 Rot

N°3 N°4
N°10



Pin-Belegung des Steckers am Mastermodul



- | | |
|---|--|
| <p>(B) 1 braun - Masse</p> <p>2 blau - Lautsprecher</p> <p>3 weiß - Display schwarzes Kabel</p> <p>4 weiß - Display weißes Kabel</p> <p>5 weiß - Taster schwarzes Kabel</p> <p>6 weiß - Taster weißes Kabel</p> <p>7 gelb/blau - +15 (nur GPS-Anlagen)</p> | <p>(C) 8 blau/schwarz - +12V</p> <p>9 gelb - Lautsprecher</p> <p>10 weiß - Display rotes Kabel</p> <p>11 weiß/blau - Handbremse</p> <p>12 weiß - Taster rotes Kabel</p> <p>13 grau/rot - Radio Mute</p> <p>(D) 14 gelb/schwarz - Geschwindigkeit</p> |
|---|--|

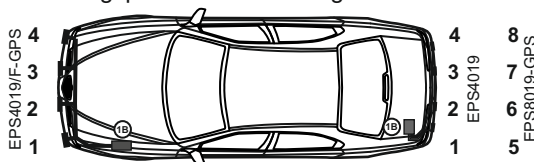
Lautsprecher	Klebetaster	CANM8 Pulse A-5013-3
Pin 2 - Blau Pin 9 - Gelb	Pin 5 - Schwarz Pin 6 - Weiß Pin 12 - Rot	PIN 1 - Weiß, CAN High PIN 2 - Blau, CAN Low PIN 3 - Braun, Masse PIN 4 - Rot, 12V Spannungsversorgung PIN 5 - grün, Geschwindigkeitssignal
LED - Display Pin 3 - Schwarz Pin 4 - Weiß Pin 10 - Rot		

Lesen Sie die gesamte Einbauanleitung sorgsam durch, bevor Sie mit der Installation beginnen. Sie beinhaltet Informationen darüber, wie die EPH fachgerecht eingebaut wird.

Altendorf GmbH kann für keine Fehler aufgrund falscher Installation verantwortlich gemacht werden.

- werden, sind

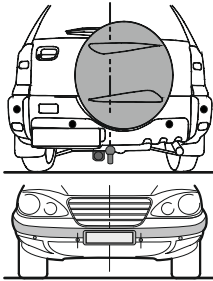
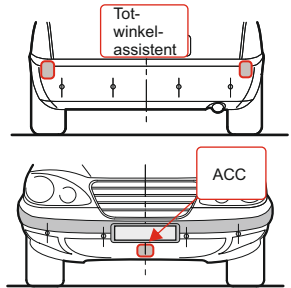
ACHTUNG!
Einbaupositionen
der Sensoren beachten!
Sonst falsche Darstellung
in der LaserPark App



EINBAUHINWEISE



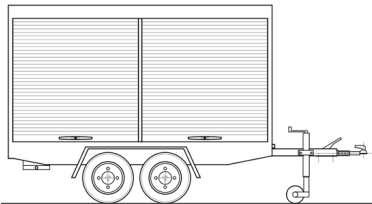
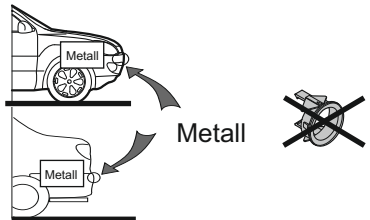
Achten Sie auf das Vorhandensein von Radargesteuerten Hilfsystemen hinter dem Stoßfänger, befestigen Sie die Sensoren nicht vor diesen Systemen.



Für Fahrzeuge mit außenliegendem Reserverad und/oder Anhängerkupplung, siehe Bedienungsanleitung Abschnitt Parametereinstellung (Parameter 49)



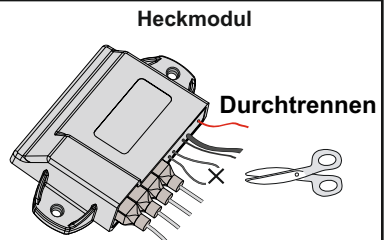
Um Falschanzeigen beim Einbau in Metall-Stoßfänger zu vermeiden, ist es unerlässlich die optional erhältlichen Adapter zu verwenden



Bei Anhängerbetrieb ist es möglich die Einparkhilfe automatisch abzuschalten, indem das gelb/schwarze Kabel am Heckmodul auf Masse gelegt wird.



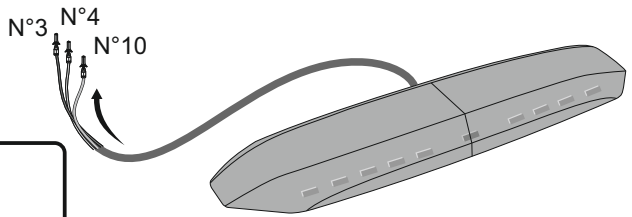
Die 2 Slave-Module im Set sind als Frontmodule konfiguriert. Um eines der Module als Heckmodul zu verwenden durchtrennen Sie die Drahtschleife am Modul



OPTIONALES ZUBEHÖR

OPTIONALES DISPLAY Anschluss

N°3 Schwarz
N°4 Weiß
N°10 Rot

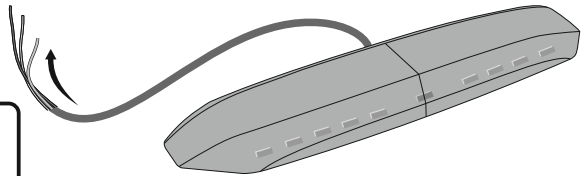


LL-EPS4016-DISPLAY

OPTIONALES 2. DISPLAY Anschluss

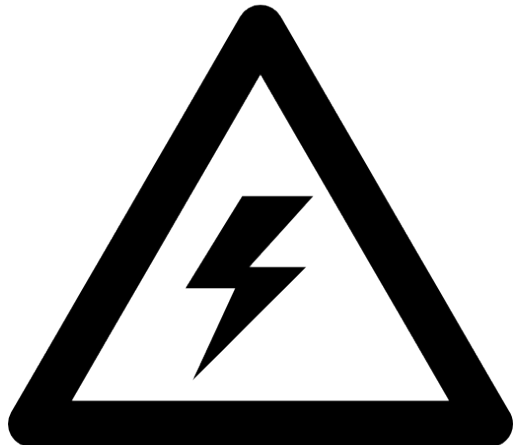
N°3 Schwarz
N°4 Weiß
N°10 Rot

Anschluss an Pins 3, 4 und 10
wie das erste Display (löten)



LL-EPS8019-DISPLAY

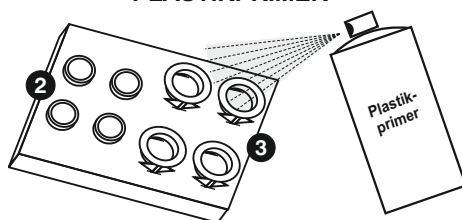
**Befestigen oder Verlegen Sie keinesfalls
Kabel und/oder Steuerteile an oder entlang
stark stromführender Bauteile und Leitungen.
Durch elektromagnetische Störung kann es zu
Fehldetektionen kommen!**



LACKIERUNG DER SENSOREN

A1

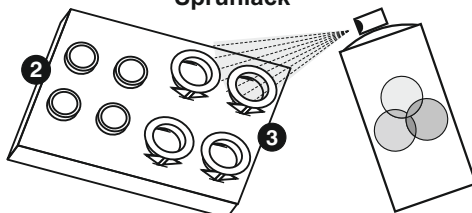
PLASTIKPRIMER



Vor dem nächsten Schritt unbedingt die Trockenzeit des Primers beachten.

A2

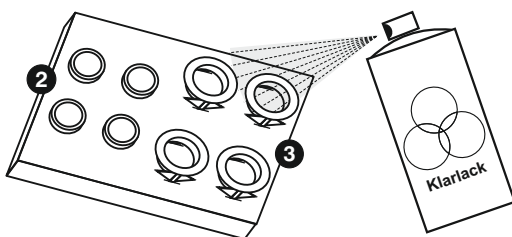
Sprühlack



Ablüßzeit vor dem Auftragen des Klarlacks beachten.

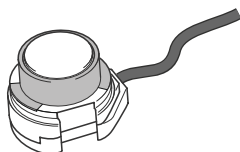
A3

Klarlack

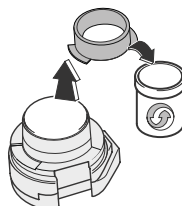


Adapterring erst nach vollständigem Aushärten der Farbe entfernen und ersetzen.

A4

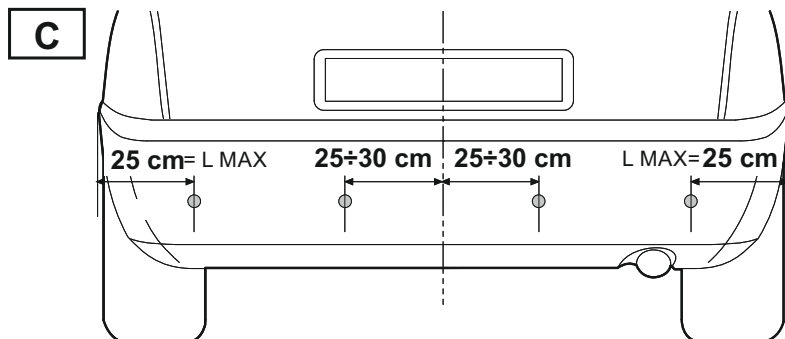
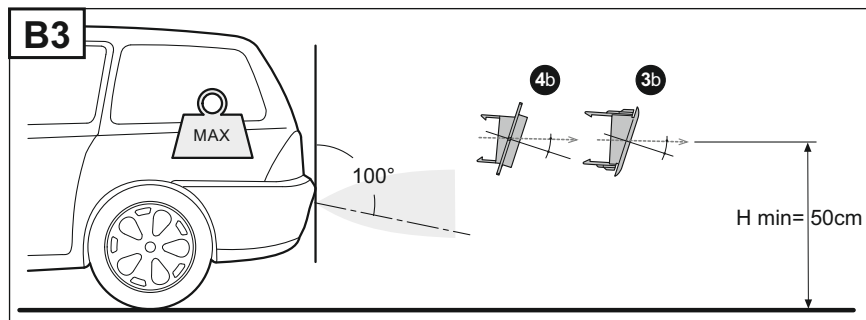
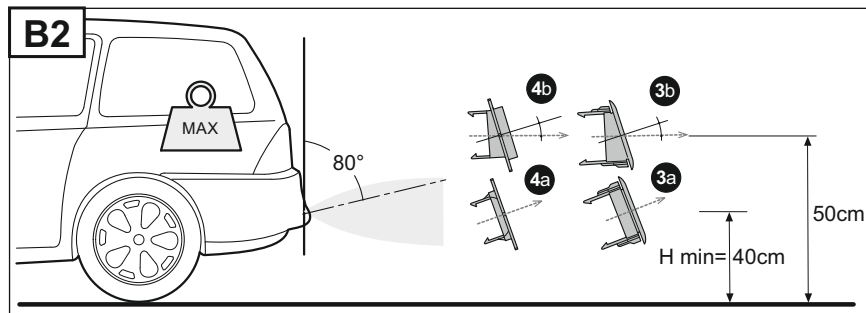
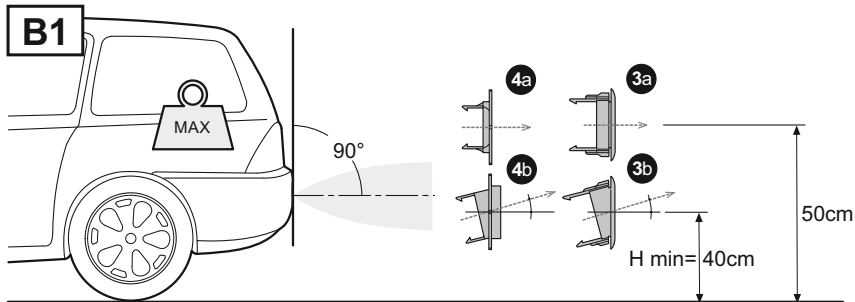


18 mm
mit Ring



16 mm
Ohne Ring

EINBAU DER HECKSENSOREN

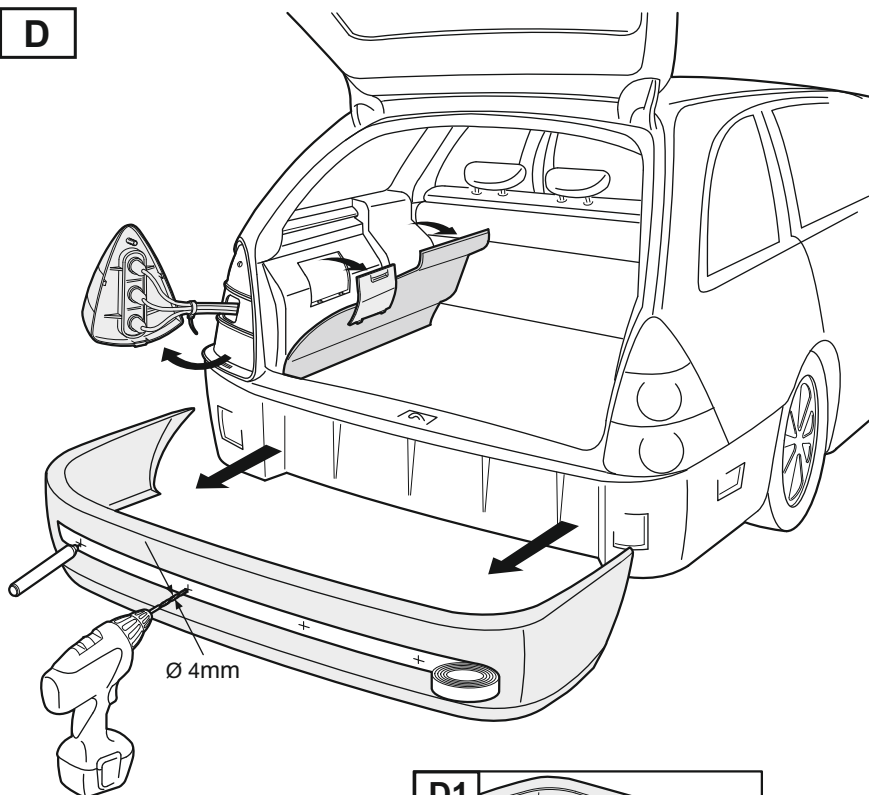


ACHTUNG:

Die Hecksensoren NIEMALS unterhalb der Mindesthöhe H min in den Punkten B1, B2, B3 montieren.

EINBAU DER HECKSENSOREN

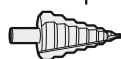
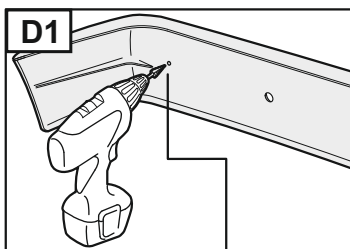
D



OPTIONAL AL18
"Empfohlen"

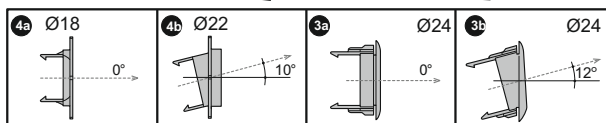
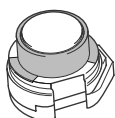


D1

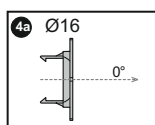
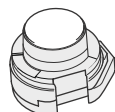


OPTIONAL

18mm



16mm

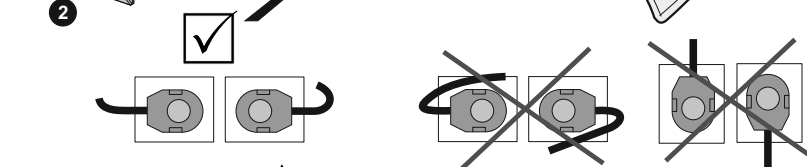
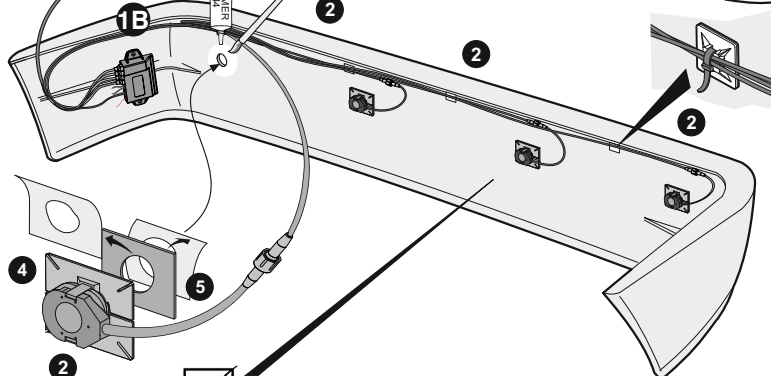
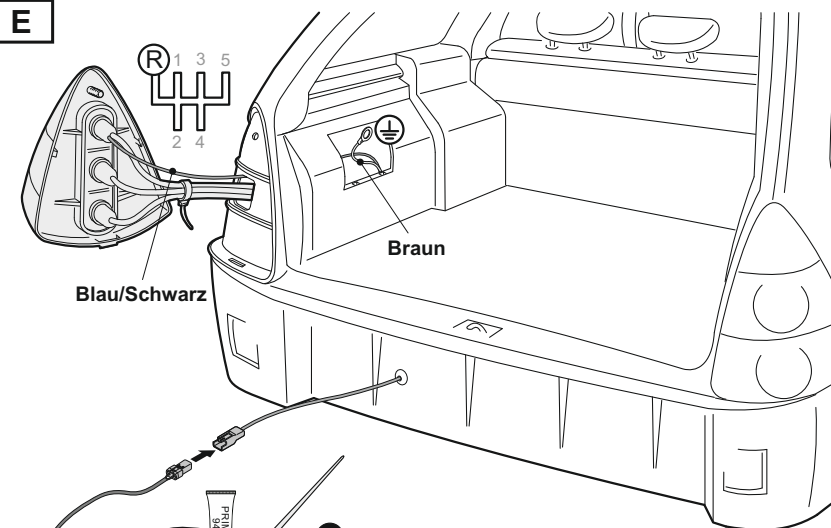


OPTIONAL AL16
"Empfohlen"

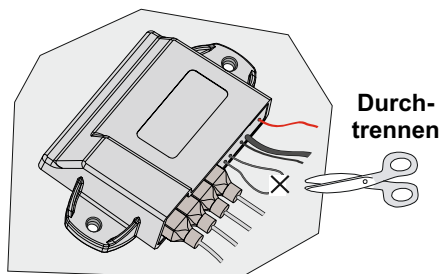


EINBAU DER HECKSENSOREN

E

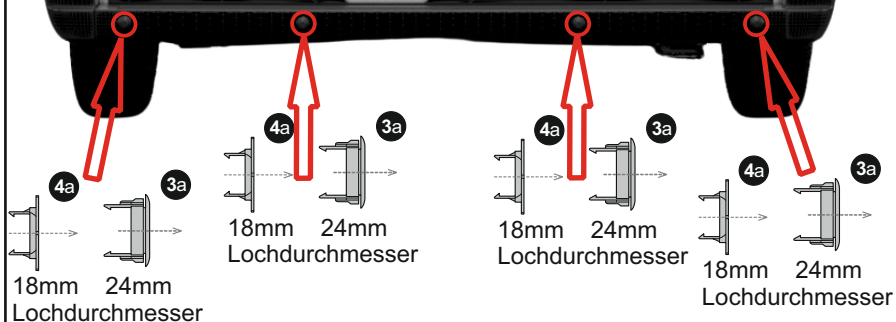


Schlaufe durchtrennen



Einbauempfehlungen Hecksensoren

Stecker für Heckleuchte hinter der Abdeckung.
Entfernen Sie dazu die Schrauben und nutzen Sie den mitgelieferten Plug & Play Stecker.

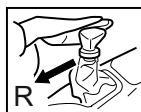


ANSCHLUSS DER HECKSENSOREN

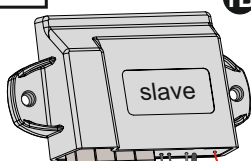
F

1B

Heckmodul



ANTENNE
Nicht kürzen!
Nicht auf Metall
legen!



BLAU/SCHWARZ

+12V / 24V

BRAUN

SCHWARZ/GELB

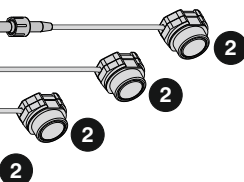
Optional:
Deaktivierung im Anhängerbetrieb

2.5 m

2.5 m

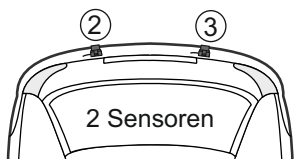
2.5 m

2.5 m

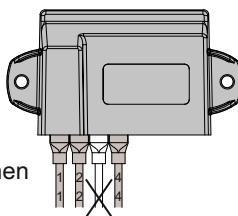
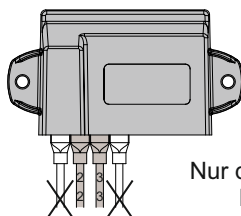
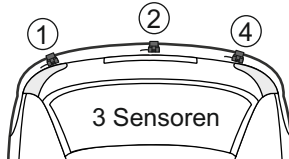


Spezielle Konfigurationen (Funktion 40)

2 Sensoren



3 Sensoren



Nur die hervorgehobenen
Kabel verbinden

Plug & Play Stecker für Heckeinparkhilfe



Stecken Sie den Plug & Play Stecker zwischen Originalkabelbaum und Scheinwerfer.

Führen Sie das Kabel für das Slave-Modul nach unten, um es mit dem Verbindungsstecker des Slave-Moduls zu verbinden.

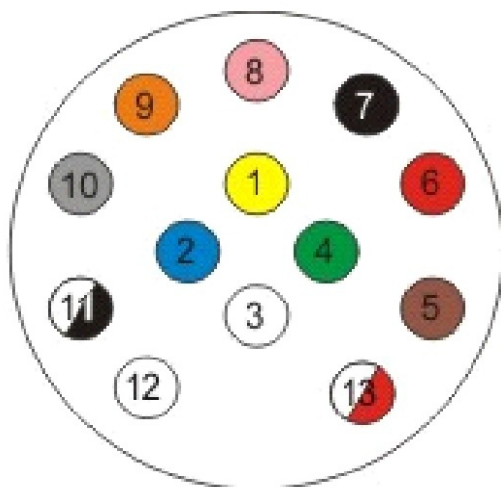
FUNKTION ABSCHALT EINGANG

Für Fahrzeuge mit nachgerüsteter AHK ist es oft wünschenswert, wenn die Heckeinparkhilfe auch vollautomatisch deaktiviert wird, sobald der Anhängerbetrieb stattfindet.

Bedingungen:

- Diese Funktion ist nur bei 13-poligen Ausführungen möglich
- Schwarz/Gelb Kabel mit Pin 12 der AHK-Steckdose verbinden. (Es wird Masse benötigt!)
- Pin 12 des AHK-Steckers auf Masse legen

Beschreibung der 13-poligen Steckdose:



ISO 1144G - 13-poliger Anschluss

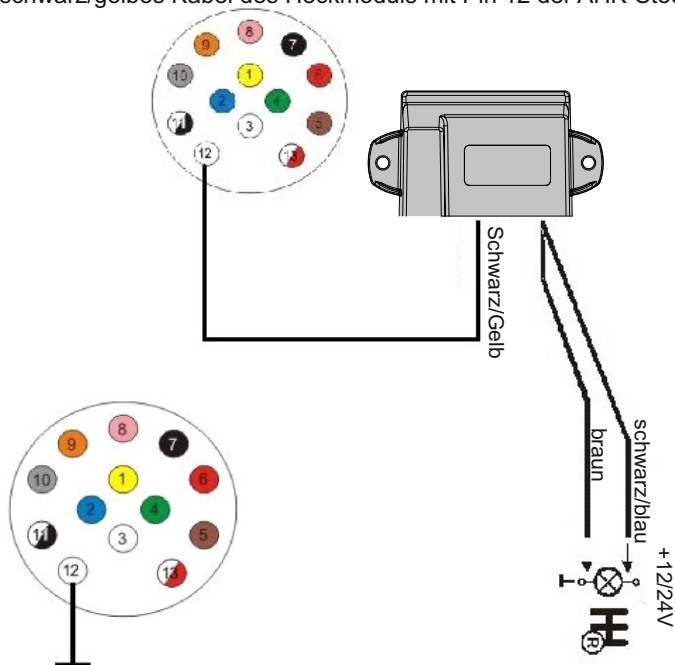
ISO 1144G & ISO 4143-3 - empfohlener Kabeldurchmesser und Farbe

Pin Nr.	Funktion	Kabeldurchmesser	Kabelfarbe
1	Linker Blinker	1,5mm	Gelb
2	Nebelschlussleuchte	1,5mm	Blau
3	Masse	2,5mm	Weiß
4	Rechter Blinker	1,5mm	Grün
5	Rechtes Schlusslicht	1,5mm	Braun
6	Bremslicht	1,5mm	Rot
7	Linkes Schlusslicht	1,5mm	Schwarz
8	Rückfahrlicht	1,5mm	Pink
9	+ 30	2,5mm	Orange
10	Zusätzliche Leistung (für Kühlschrank)	2,5mm	Grau
11	Masse für Pin 10	2,5mm	Weiß/Schwarz
12	Nicht belegt		
13	Masse für Pin 9	2,5mm	Weiß/Rot

Möglichkeit 1 (automatisch):

Anschluss Heckmodul am Pin 12 der Anhängersteckdose (in Kombination mit Vorbereitung des Anhängers (siehe unten))

schwarz/gelbes Kabel des Heckmoduls mit Pin 12 der AHK-Steckdose verbinden.



Montage des Steckers vom Anhänger/Caravan

Pin 12 des Steckers vom Anhänger/Caravan mit Masse verbinden.

Möglichkeit 2 (automatisch):

Wenn der E-Satz der Anhängerkupplung über eine automatische Deaktivierung verfügt (geschalteter Ausgang), so kann dieser mit dem schwarz/gelben Kabel verwendet werden. (Falls kein Masseausgang kann dieser zum Beispiel mit [SG-B-340116](#) „umgekehrt“ werden)

Möglichkeit 3 (manuell):

Das schwarz/gelbe Kabel kann auch über einen Schalter (Bsp. unser Artikel [LL-EPS-SCHALTER](#) auf Masse gelegt werden. Über diesen Schalter kann die Heckeinparkhilfe dann manuell in den Anhängerbetrieb versetzt werden und es sind keine Arbeiten am Anhänger nötig.

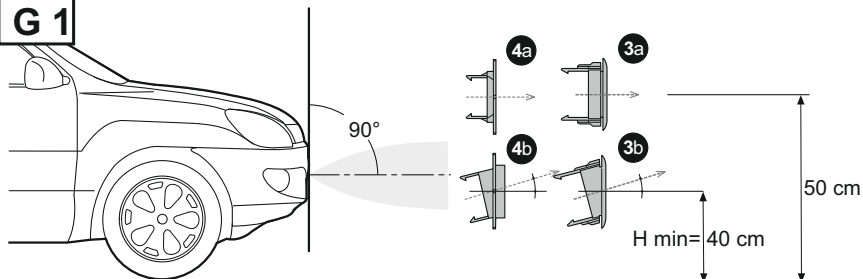
Möglichkeit 4 (manuell):

Eine weitere Möglichkeit der manuellen Abschaltung bietet der Parameter 56. Wird dieser auf 01 gestellt und das Heckmodul am Batterieplus* (+30) angeschlossen, so werden die Hecksensoren nur aktiv, wenn am Pin 7 des Mastermoduls (gelb/blau) +12V anliegen. An diesen Pin wird nun der Rückwärtsgang (Sicherung Rückfahrscheinwerfer) über einen Schalter (unsere Artikelnummer LL-EPSSCHALTER-AHK dieser dient zur manuellen Unterbrechung) angeschlossen.

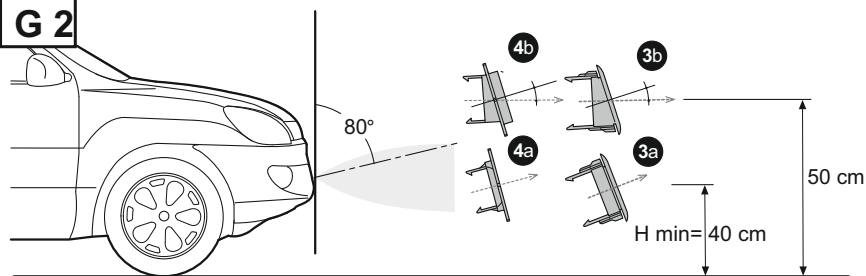
* Stromverbrauch Funkmodul ca. 36mA, im Standby (2 Minuten nach Ausschalten) ca. 5mA

EINBAU DER FRONTSSENSOREN

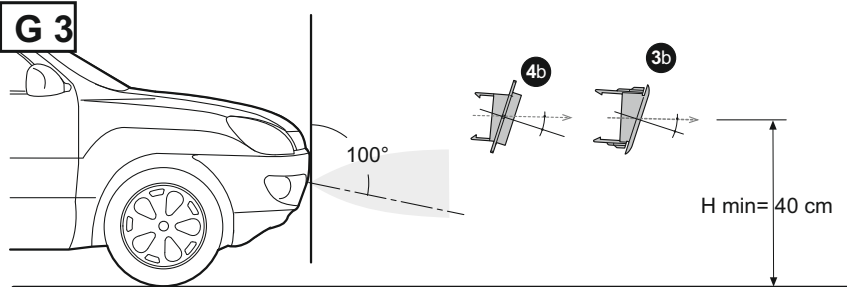
G 1



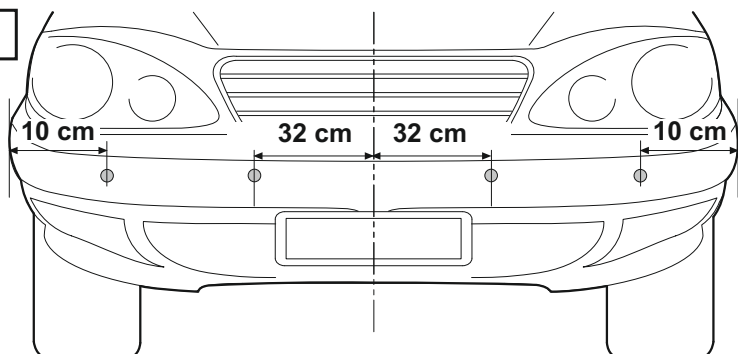
G 2



G 3



H

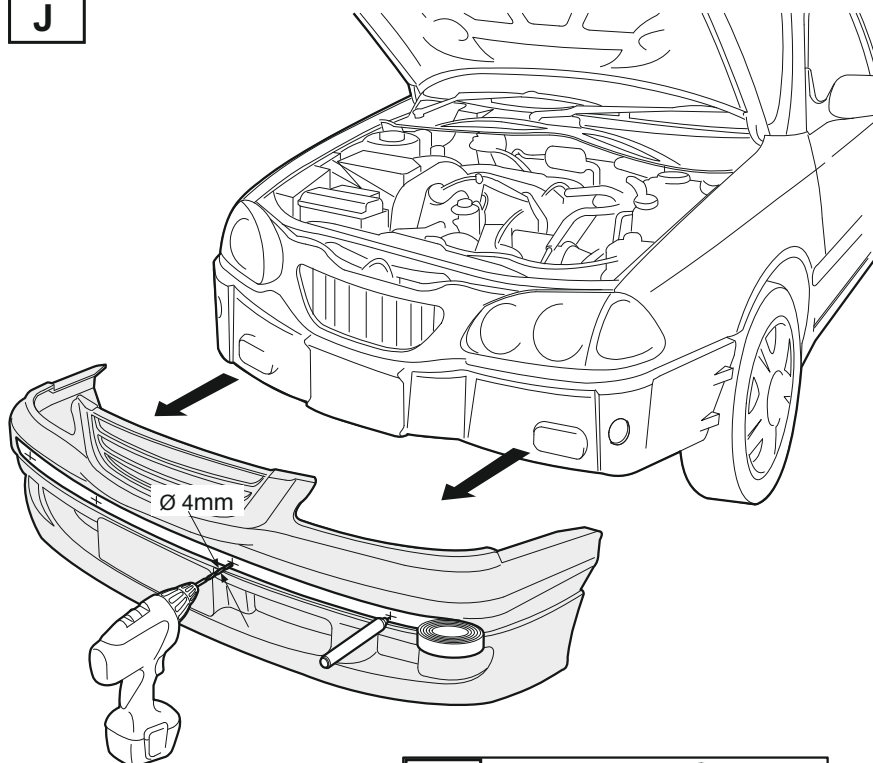


ACHTUNG:

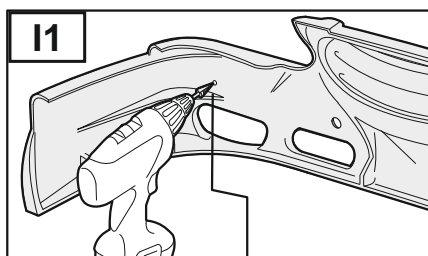
Die Frontsensoren NIEMALS unterhalb der Mindesthöhe H min in den Punkten F1, F2, F3 montieren.

EINBAU DER FRONTSSENSOREN

J



I1

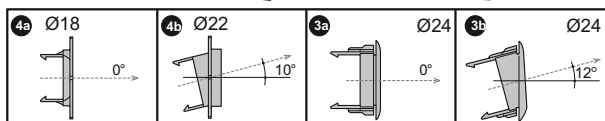
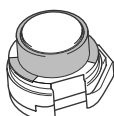


OPTIONAL AL18
"Empfohlen"

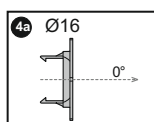
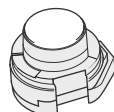


OPTIONAL

18mm



16mm

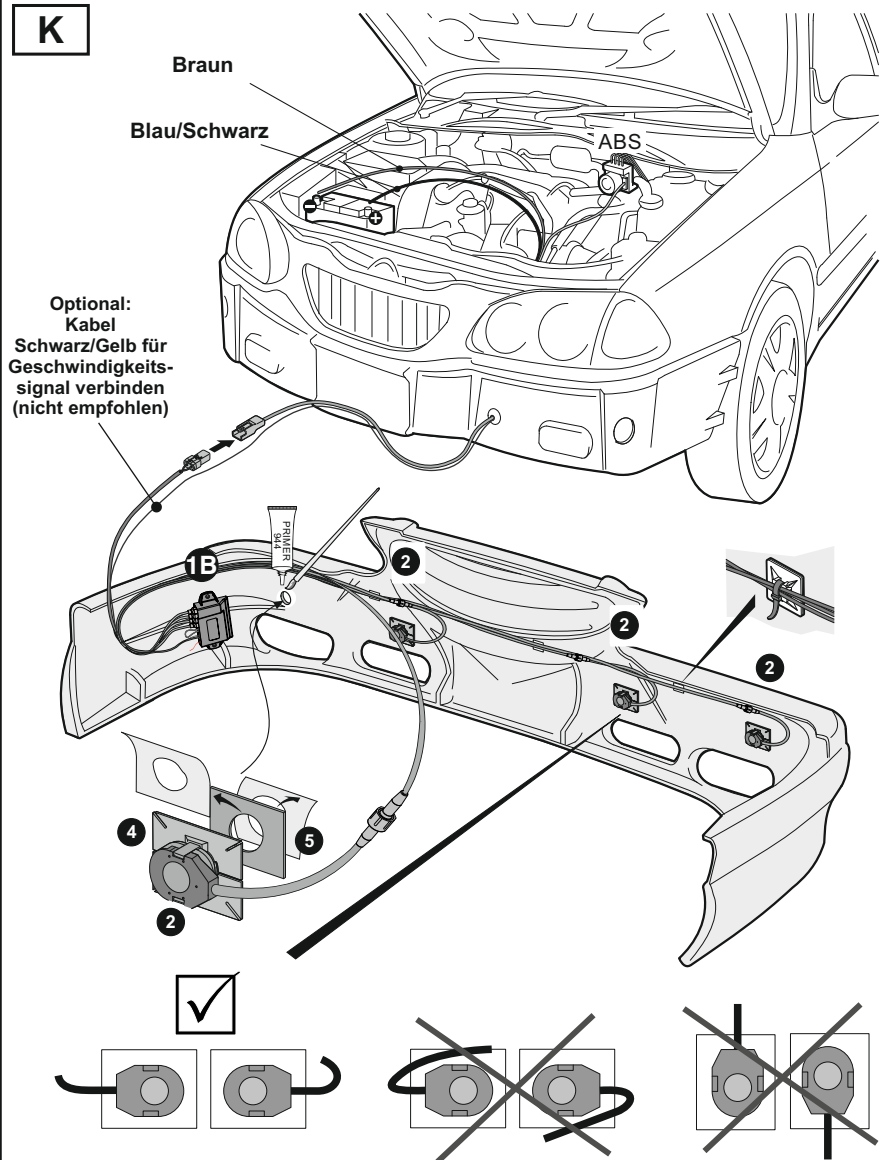


OPTIONAL AL16
"Empfohlen"

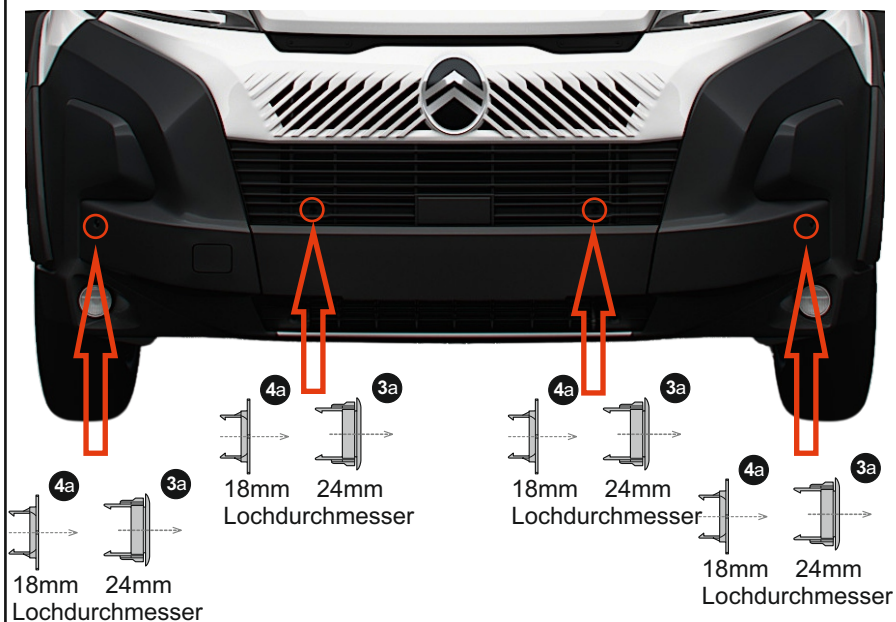


EINBAU DER FRONTSSENSOREN

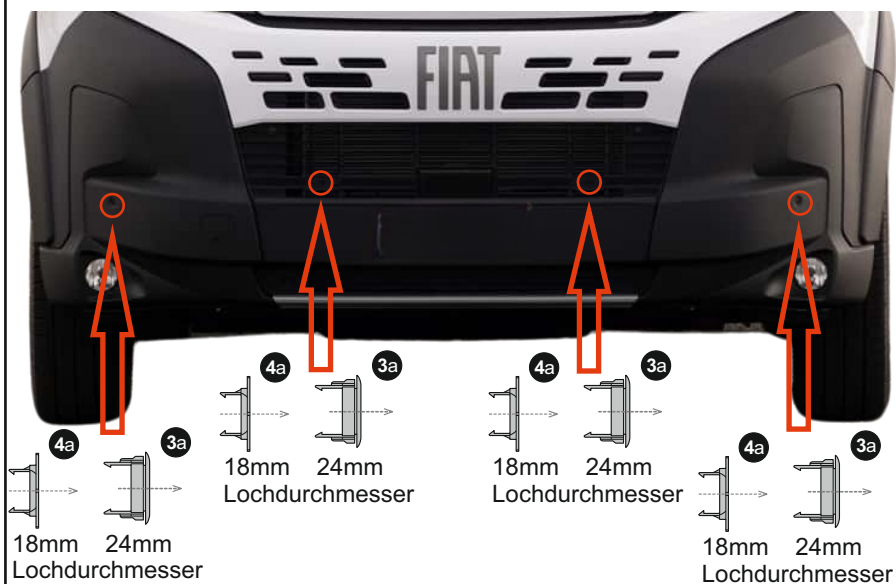
K



Citroen Jumper 2025 -

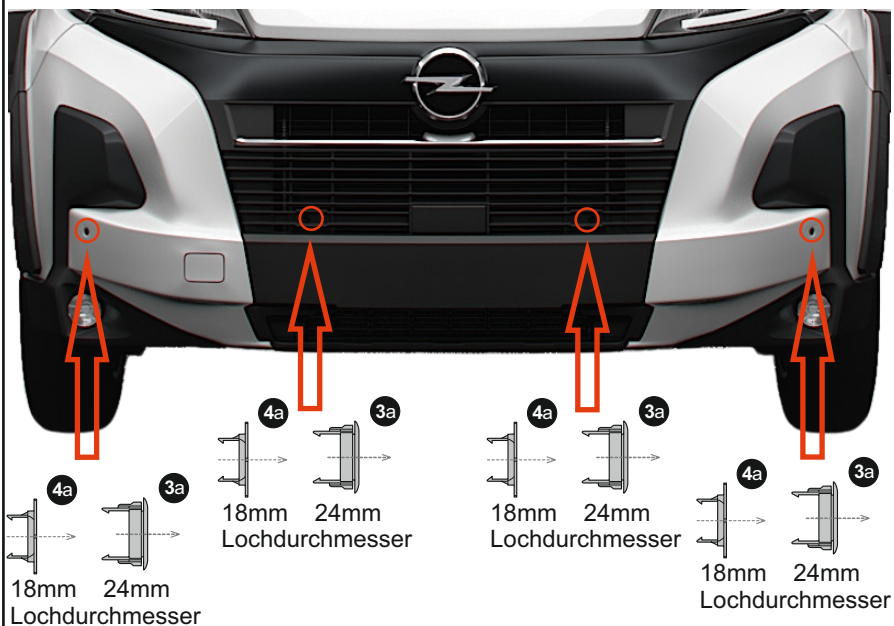


Fiat Ducato 2025 -

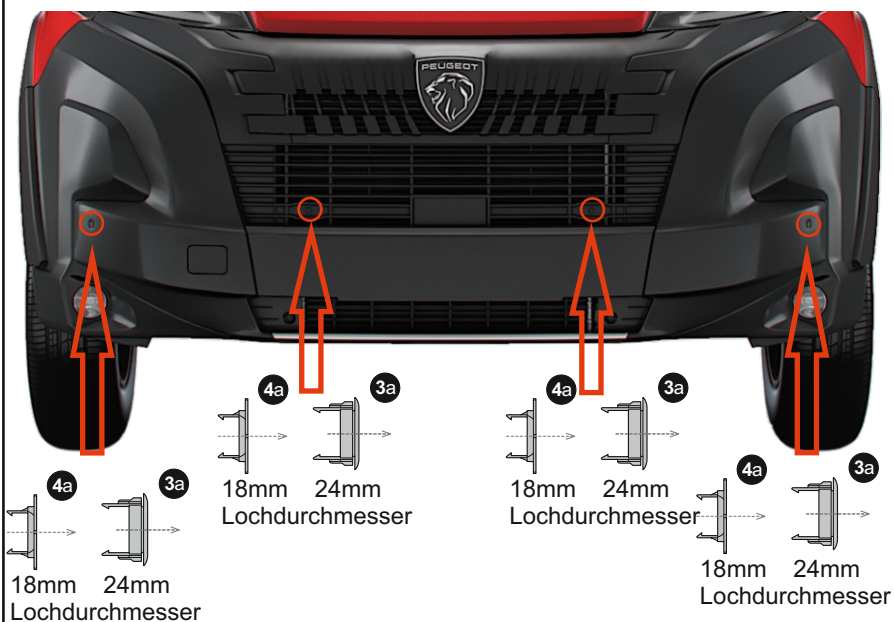


Einbauempfehlungen Frontsensoren

Opel Movano 2025 -

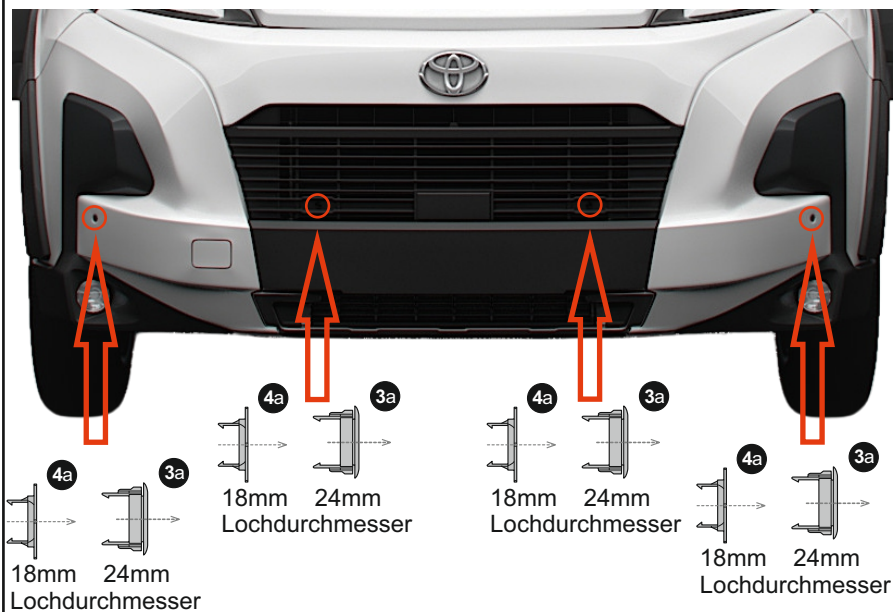


Peugeot Boxer 2025 -



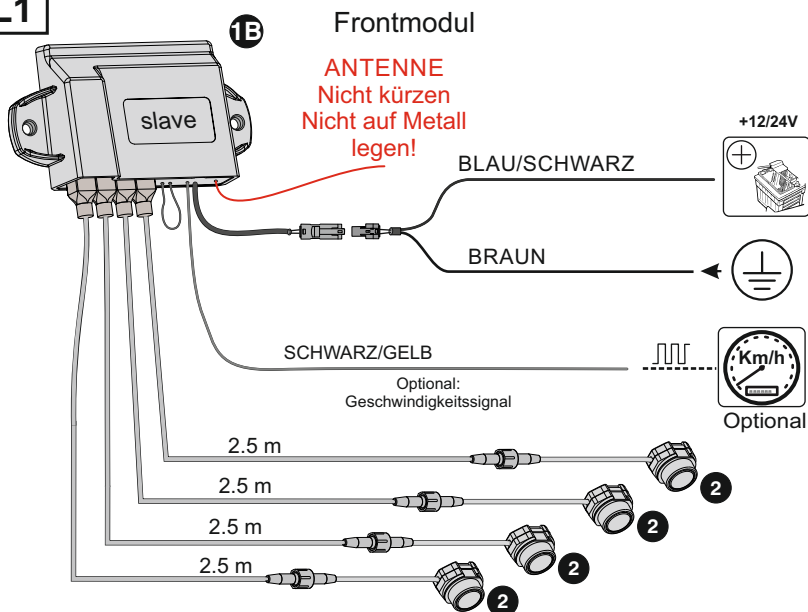
Einbauempfehlungen Frontsensoren

Toyota Proace Max 2025 -



ANSCHLUSS DER FRONTSSENSOREN

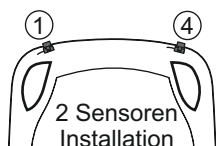
L1



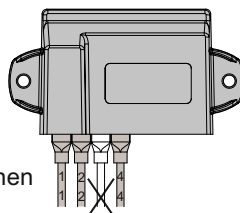
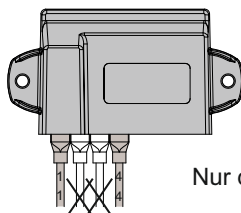
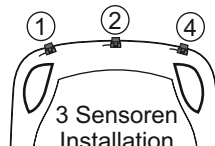
HINWEIS: Die Spannungsversorgung kann an Zündungs- oder Dauerplus angeschlossen werden. Das Geschwindigkeitssignal kann mit dem Frontmodul verbunden werden, **aber nur, wenn es nicht im Cockpit verfügbar ist**. Wenn möglich, ist immer die Verbindung zum Mastermodul (1A) zu bevorzugen.

Spezielle Konfigurationen (Funktion 20)

2 Sensoren



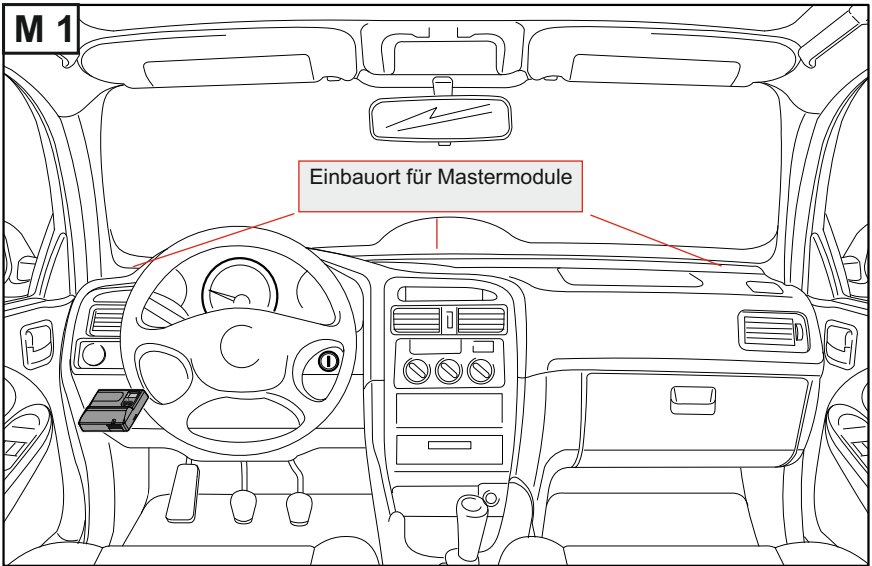
3 Sensoren



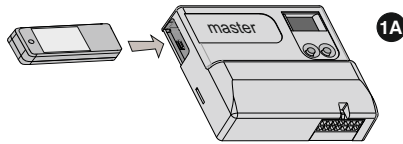
Nur die hervorgehobenen Kabel verbinden

EINBAU DES MASTERMODUL

M 1



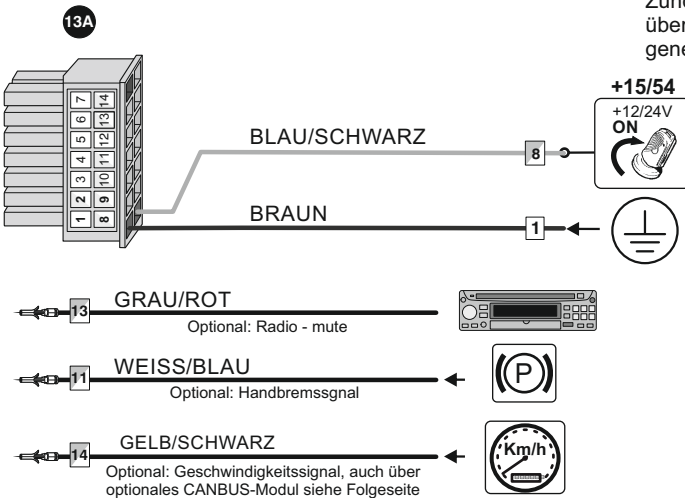
Mastermodul mit optionalem W-LAN Dongle



M

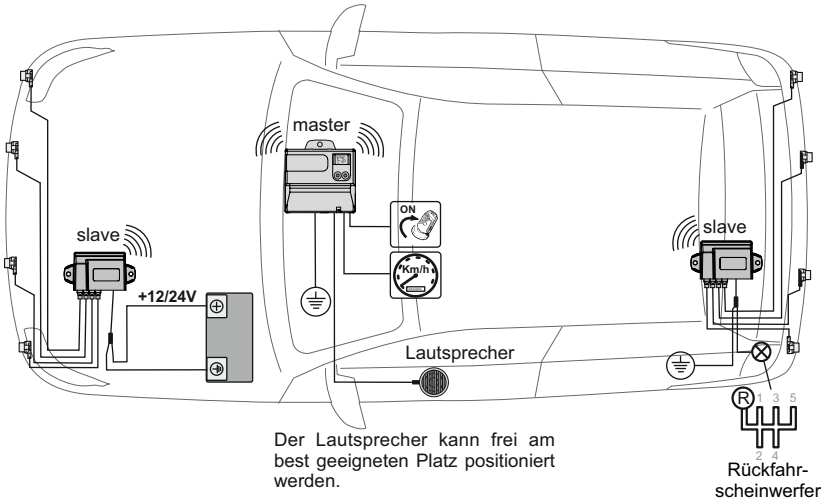
Anschluss EPS8019-CBWOM01

Hinweis:
Zündungsplus wird
über CAN-Modul
generiert.



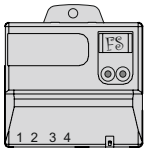
ANSCHLUSS

SCHEMA DES SATZES IM FAHRZEUG

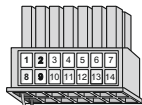


Anschluss Lautsprecher

Master-modul



13A



13A

N°2

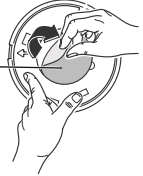
N°9

N°2 Blau

N°9 Gelb

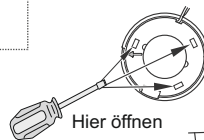
Fixierung mit Klebe- pad

11



Fixierung mit Schrauben

Mit Schrauben
hier befestigen



Hier öffnen

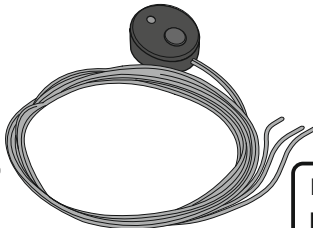
17



Taster

- Kurz drücken schaltet System an/aus (LED an/gedimmt)
- Störung des Systems: 5 Sekunden gedrückt halten (Signalton) um das System bis zum nächsten Zündungswechsel abzuschalten (LED aus)

19



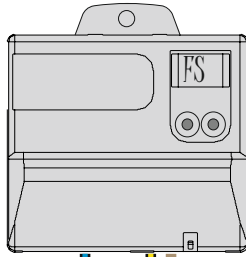
N°5 Schwarz

N°6 Weiß

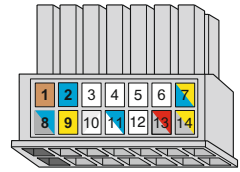
N°12 Rot

ANSCHLUSS CAN-Modul

Zündung +15



Masse



Belegung 14-poliger Stecker am Master (siehe Seite 3)

Blau/Schwarz

Gelb/Schwarz
Braun

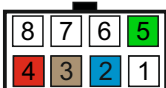
CAN High verdrillt
CAN Low verdrillt

Weiss
Blau



CAN Modul
Speedpulse
A-5013-3

PIN-Belegung:



1 CAN High
(Eingang)

2 CAN Low
(Eingang)

3 Masse

4 Spannungsversorgung
(+15 Zündungsplus)

5 Geschwindigkeitssignal
(pulsierend)

6 nicht belegt

7 nicht belegt

8 nicht belegt

ANSCHLUSS CAN-Modul



Lösen Sie die 3 Schrauben der unteren Abdeckung und entfernen Sie die Abdeckung. Am grünen Stecker finden Sie die Anschlüsse für den CanBus.

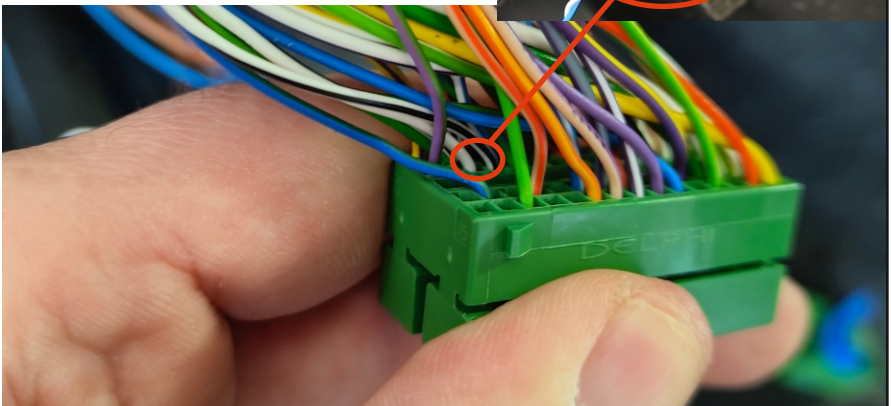
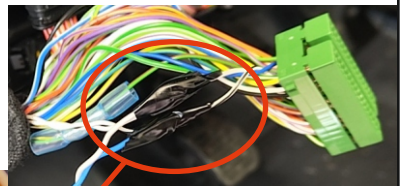
Masse (Braun) kann mit Öse an der Karosserie oder auf PIN 4 des OBD-Steckers abgegriffen werden.

Zündungsplus (Blau-Schwarz) beispielsweise am roten Kabel, wie im Bild, abgreifen.

Schließen Sie den CanBus wie auf dem Bild unten gezeigt an:

CAN High - Weiß auf Weiß (PIN 37)
CAN Low - Blau auf Weiß/Schwarz (PIN 38)

Suchen Sie eine geeignete Position für den Taster, am besten nach Rücksprache mit dem Kunden.



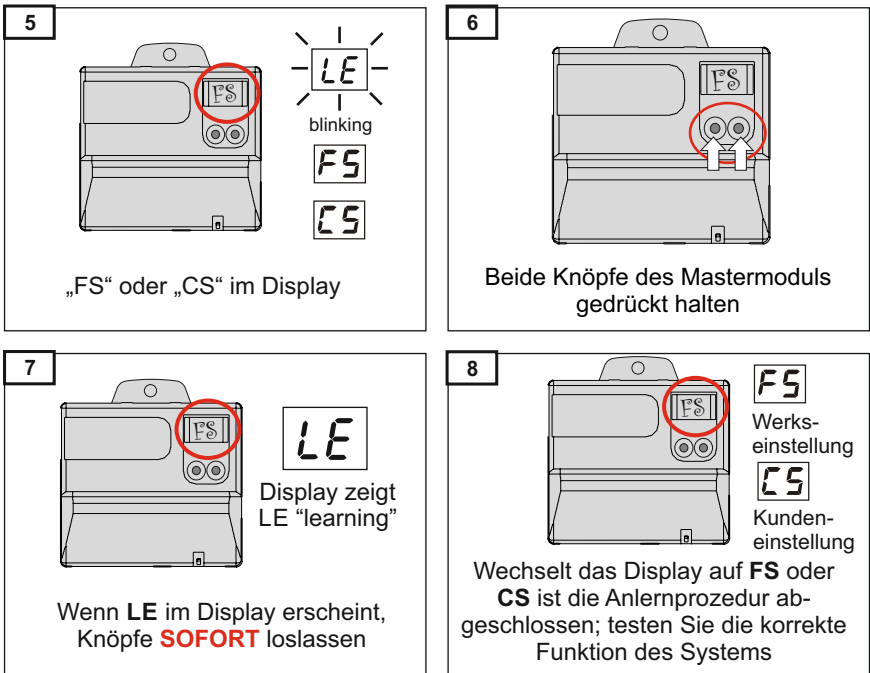
SELBSTLERNPROZESS

Die Module kommunizieren kabellos. Das Mastermodul erkennt die Slavemodule (Front und/oder Heck) im selben Fahrzeug indem es ihre einzigartigen Identifizierungscodes anlernt.

Vorbereitungen



Beginn des Anlernprozesses

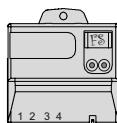


PARAMETEREINSTELLUNG

Das Mastermodul ist mit einem Display und zwei Knöpfen ausgestattet. Damit ist es möglich, einige Parameter des Gerätes anzuzeigen und einzustellen

WARNUNG!

Der unprofessionelle Gebrauch dieser Einstellungen kann die Leistung des Gerätes erheblich vermindern!



FS

Parameter "FACTORY SETTINGS" (= Werkseinstellungen)

Parameter "CUSTOM SETTINGS" wenn einer oder mehr Parameter von der Werkseinstellung abweichen

CS

Beginn der Parametereinstellung

Drücken Sie einen der beiden Knöpfe länger als 2 Sekunden. Das Display zeigt nun den aktuell ausgewählten Parameter. (Liste aller Parameter auf den folgenden Seiten)

01

Wählen Sie den zu ändernden Parameter, nach unten mit dem linken, nach oben mit dem rechten Knopf.

04

Drücken Sie wieder einen der beiden Knöpfe länger als 2 Sekunden. Der eingestellte Wert des Parameters blinkt.

60

Ändern Sie den Wert mit dem linken Knopf nach unten, mit dem rechten Knopf nach oben.

50

Drücken Sie einen der beiden Knöpfe länger als 2 Sekunden wird der Wert gespeichert und die Nummer des ausgewählten Parameters wird wieder angezeigt.

04

WICHTIG: zur Bestätigung der getätigten Änderungen gehen Sie aus dem Rückwärtsgang und legen Sie diesen wieder ein, warten Sie mindestens 2 Sekunden.

CS

Werkseinstellungen wiederherstellen

Um die Werkseinstellungen wiederherzustellen halten Sie einen der beiden Knöpfe für mehr als 5 Sekunden gedrückt um in den Programmiermodus zu gelangen. Drücken Sie danach beide Knöpfe auf dem Gerät bis im Display "FS - FACTORY SETTING" erscheint.

Servicedisplay

Indem Sie den rechten Knopf "n" mal drücken wählen Sie eine der Zusatzfunktionen des Displays wie im Parameter N°10 der Programmiertabelle beschrieben.

PARAMETER

Alle änderbaren Parameter sind in der folgenden Tabelle aufgelistet und können mittels der Knöpfe auf dem Mastermodul geändert werden

WARNUNG! Der unprofessionelle Gebrauch dieser Einstellungen kann die Leistung des Gerätes erheblich vermindern!

Funk. Num.	Funktionsbeschreibung
01	Lautstärke des Lautsprechers 00 Aus 01 Niedrig 02 Hoch (Werkseinstellung - FS) 11 Niedrig, nur für Front-Hinderniserkennung 12 Hoch, nur für Front-Hinderniserkennung 21 Niedrig, nur für Heck-Hinderniserkennung 22 Hoch, nur für Heck-Hinderniserkennung
02	Art des Mastermoduls 01 Front 02 Heck 03 Front + Heck (FS)
04	Aktivierung des Schlafmodus für GPS 00 Kein Schlafmodus, blau/schwarz an Zündungsplus 15/54 (FS) 01 GPS Schlafmodus, blau/schwarz an Dauerplus (Mit dem Anschluss von gelb/blau an Zündungsplus Pin 7)
07	Verzögerung der MUTE-Funktion Deaktivierung 00 inaktiv, 01 aktiv für 1 Sekunde, 02 aktiv für 2 Sekunden 03 aktiv für 3 Sekunden, 04 aktiv für 4 Sekunden 05 aktiv für 5 Sekunden (FS)
08	Anzahl der Geschwindigkeitssignalimpulse (Imp./m) 01 - 99 [Impulse/m] FS= <u>03</u> (zu diesem Wert wird der Wert aus Parameter 09 addiert) Stellen Sie den Parameter 08 auf 15 um.
09	Feinabstimmung der Geschwindigkeitsimpulse 0,0 - 0,9 [Impulse/m] FS= <u>0,0</u>
10	Service display 00 nicht aktiv (FS) 01 Abstand des nächsten vorderen Hindernisses [cm] 02 Abstand des nächsten hinteren Hindernisses [cm] 03 Geschwindigkeit [km/h] (nur wenn Geschwindigkeitssig. angeschl.) 04 Anzahl der Geschwindigkeitssignalimpulse 05 Version der ECU software 06 Versorgungsspannung [Volt] 07 Temperatur des Frontmoduls [°C] 08 Temperatur des Heckmoduls [°C] 09 Signalqualität des Frontmoduls [%] "E^" = kein Signal 10 Signalqualität des Heckmoduls [%] "E_" = kein Signal 11 GPS Status. Das Display zeigt an: "S_" = Suche "2d" oder "3d" = GPS vorhanden, "Eb" Signalfehler
12	LED-Anzeigen Einstellungen (FS) = Display N2 für Front und N1 für Heck Installation = Display N1 für Front und N2 für Heck Installation Front Display Heck Display Display N1 = Artikelnummer (EPSPDISP BZ13) Display N2 = Artikelnummer (EPSPDISP BZ13N2)

PARAMETER FRONTMODUL

20	Anzahl der Frontsensoren 02,03,04 FS= 04
21	Lautstärke der vorderen LED-Anzeige 00 Aus (Werkseinstellung - FS) 01 Leise 02 Laut
22	Wechselansicht optionales Display 00 Standard (Werkseinstellung - FS) 01 gespiegelte Ansicht
23	Empfindlichkeit der Frontsensoren -9 - +9 FS= 00
25	Erfassungsbereich der mittleren Frontsensoren 45 - 120 [cm] FS= 85 Über 100cm zeigt Display 10 - 12
26	Erfassungsbereich der äußeren Frontsensoren 45 - 90 [cm] FS= 60
27	STOP-Zone der mittleren Frontsensoren 30 - 50 [cm] FS= 35
28	STOP-Zone der äußeren Frontsensoren 30 - 50 [cm] FS= 35
29	Unterdrückung überstehender Teile 00 Funktion deaktiviert (FS) 05,10,15,20,25,30 Unterdrückung überstehender Teile vom Stoßfänger in Zentimeter 99 automatische Unterdrückung !!! HINWEIS: Nur ändern, wenn ein hervorstehendes Teil existiert. Wert so lange erhöhen, bis dies nicht mehr erkannt wird.
31	Unempfindlichkeit gegen Störungen 00 Standard AUS 01 Hoch EIN (FS)
32	Erkennung sehr naher Hindernisse 00 nicht aktiv (FS) 01 aktiv
34	Front Hindernis Anzeige 01 nur nahe Hindernisse, für 1 Sekunde (FS) 05 statische und sich zurückziehende Hindernisse, für 5 Sekunden 10 statische und sich zurückziehende Hindernisse, für 10 Sekunden 99 alle Hindernisse
35	Zustand der mittleren Frontsensoren nach Einschalten des Frontmoduls 00 nicht aktiv 01 aktiv (FS)
36	Zustand der äußeren Frontsensoren nach Einschalten des Frontmoduls 00 alle Sensoren aktiv (FS) 01 Nur aktiv, wenn Rückwärtsgang eingelegt (in Verbindung mit Nutzung gelb/blauess Kabel Pin 7)
37	Abschaltung der Frontsensoren - Zeitfenster 00 = nicht aktiv, 10, 20, 30 - 60 [s] FS= 20 (Schaltet automatisch auf 00, wenn ein Geschwindigkeitssignal vorliegt)

Parameter Heckmodul

Heckmodul Einstellungen

40	Anzahl der Hecksensoren 02,03,04 FS= 04
41	Lautstärke der hinteren LED-Anzeige 00 Aus (werkseinstellung - FS) 01 Leise 02 Laut
42	Wechselansicht optionales LED-Display 00 Standard (FS) 01 Gespiegelte Ansicht
43	Empfindlichkeit der Hecksensoren -9 - +9 FS= 00
45	Erfassungsbereich der hinteren mittleren Sensoren 120 - 180 [cm] FS= 160 Über 100cm zeigt das Display 10 - 12
46	Erfassungsbereich der hinteren äußeren Sensoren 45 - 90 [cm] FS= 65
47	STOP-Zone der hinteren mittleren Sensoren 30 - 120 [cm] FS= 35 Über 100cm zeigt das Display 10 - 12
48	STOP-Zone der hinteren äußeren Sensoren 30 - 90 [cm] FS= 35
49	Unterdrückung überstehender Teile (außenliegendes Ersatzrad) 00 deaktiviert (FS) 05,10,15,20,25,30 Unterdrückung überstehender Teile vom Stoßfänger in Zentimeter 99 automatische Unterdrückung !!! HINWEIS: Nur ändern, wenn ein hervorstehendes Teil existiert. Wert so lange erhöhen, bis dies nicht mehr erkannt wird.
51	Unempfindlichkeit gegen Störungen 00 Standard AUS (FS) 01 Hoch EIN
52	Erkennung sehr naher Hindernisse 00 nicht aktiv (FS) 01 aktiv (nur wenn Paramter 49 = 0)
54	Hintere Hindernis-Erkennung 01 sich nähernde Hindernisse, für 1 Sekunde 05 statische und sich nähernde Hindernisse, für 5 Sekunden 10 statische und sich zurückziehende Hindernisse, für 10 Sekunden 99 alle Hindernisse (FS)
55	Verzögerung der Aktivierung der Hecksensoren 00 Fahrzeug mit Schaltgetriebe (FS) 01 Fahrzeug mit Automatikgetriebe
56	Zustand der hinteren Sensoren nach Einschalten 00 alle Sensoren aktiv (FS) 01 Hecksensoren nur aktiv, wenn Rückwärtsgang auf Pin 7 liegt (gelb/blau Kabel)
57	Abschaltdauer der Hecksensoren 00 - 30 [s] FS= 00 (Mastermodul muss hierzu auf Zündungsplus liegen)
60	Zustand der Hecksensoren bei Anhängerbetrieb (Masse auf Pin 6, bsp. Rückw) 00 Sensoren deaktiviert (FS) 01 STOP-Zone wird entspr. der Parameter 61 und 62 eingestellt
61	Reichweite mittlerer Sensoren STOP-Zone Fahrradträger (Pin 6 auf Masse) 100 - 130 [cm] FS= 100 Display zeigt 10-13
62	Reichweite äußere Sensoren STOP-Zone Fahrradträger (Pin 6 auf Masse) 100 - 130 [cm] FS= 100 Display zeigt 10-13

FRONT SYSTEM

Die Frontsensoren können in 2 Modi arbeiten:

- A- Nutzung eines Geschwindigkeitssignals (internes GPS Signal oder gelb/schwarzes Kabel)
- B- Nutzung einer voreingestellten Deaktivierungszeit (Werkseinstellung 20 Sekunden bei EPS8019)

Unabhängig vom gewählten Modus werden Hindernisse signalisiert sobald die Zündung eingeschaltet wird. Die Bereiche F2, F1, FC (siehe Bild ERFASSUNGSBEREICHE) werden ebenfalls durch verschiedene Töne dargestellt.

Die Reichweite der verschiedenen Bereiche kann entsprechend der Form des Fahrzeuges angepasst werden.

HINWEIS: Hindernisse werden erst erkannt, wenn das Fahrzeug sich bewegt (Ausnahme Bereich FC). Mit dem Parameter 34 ist es möglich einzustellen, wie Hindernisse angezeigt werden sollen.

Wenn das Radio einen "mute" Eingang besitzt, kann das Radio stumm geschaltet werden indem das **Grau/Rote Kabel** angeschlossen wird.

A- Nutzung des Geschwindigkeitssignals

(bei EPS8019-GPS wird das Geschwindigkeitssignal des integrierten GPS-Empfängers genutzt; bei EPS8019 muss das gelb/schwarze Kabel angeschlossen werden um das Geschwindigkeitssignal des Fahrzeugs zu nutzen)

Wenn Sie die Zündung einschalten werden die Frontsensoren aktiviert. Die Sensoren schalten sich automatisch ab, wenn das Fahrzeug die eingestellte Maximalgeschwindigkeit erreicht (ca. 10km/h).

Die Sensoren werden automatisch wieder aktiviert, wenn das Fahrzeug wieder langsamer als die eingestellte Maximalgeschwindigkeit fährt (ca. 10km/h).

Externer LED-Taster: ein kurzes Drücken des Tasters schaltet das System temporär aus. Drücken Sie den Taster für 5 Sekunden, wird das System bis zum nächsten Zündungswechsel ausgeschaltet.

HINWEIS GPS Variante: Beim ersten Start des Fahrzeugs kann es eine Verzögerung beim Ausschalten der Frontsensoren geben. Diese Verzögerung ist abhängig vom Einbauort des Mastermoduls sowie der Wetterverhältnisse.

B- Nutzung der Deaktivierung nach Zeit (Parameter 37) (bei EPS8019 ist dieser Parameter werkseitig auf 20 Sekunden eingestellt)

Wenn Sie die Zündung einschalten werden die Frontsensoren aktiviert.

Am Ende der eingestellten Deaktivierungszeit werden die Frontsensoren deaktiviert, es sei denn, ein Hindernis wird erkannt. In diesem Fall werden die Frontsensoren einige Sekunden nach der letzten Hinderniserkennung deaktiviert.

Aktivierung der Sensoren erfolgt in folgenden Fällen:

- Rückwärtsgang wird eingelegt.
- Druck auf den LED-Taster.

Externer LED-Taster: ein kurzes Drücken des Tasters schaltet das System temporär aus. Drücken Sie den Taster für 5 Sekunden, wird das System bis zum nächsten Zündungswechsel ausgeschaltet.

HINWEIS: es ist möglich, das System zu deaktivieren, solange die Handbremse gezogen ist. Dazu das **weiss/blau Kabel** mit dem Massekontakt der Handbremse verbinden.

HECKSYSTEM

Die Hecksensoren werden mit akustischem/visuellen Signal aktiviert wenn:

- der Rückwärtsgang eingelegt wird.

Die Hecksensoren werden deaktiviert wenn:

- der Rückwärtsgang nicht mehr eingelegt ist.

Funktionsweise:

- Hindernisse werden durch den Lautsprecher und die integrierte LED signalisiert.

- Bereiche R3, R2, R1, RC (siehe Bild unten) werden ebenfalls durch verschiedene Töne dargestellt.

- Reichweite der verschiedenen Bereiche kann entsprechend der Form des Fahrzeugs angepasst werden (siehe dazu Kapitel PARAMETEREINSTELLUNG).

WARNUNG: trotz Einparkhilfe ist es unerlässlich den Fahrweg zu kontrollieren. Das System kann sehr kleine und schlecht reflektierende Hindernisse nicht erkennen.

Hinweis zu Parameter 61 und 62 „Fahrradträger“:

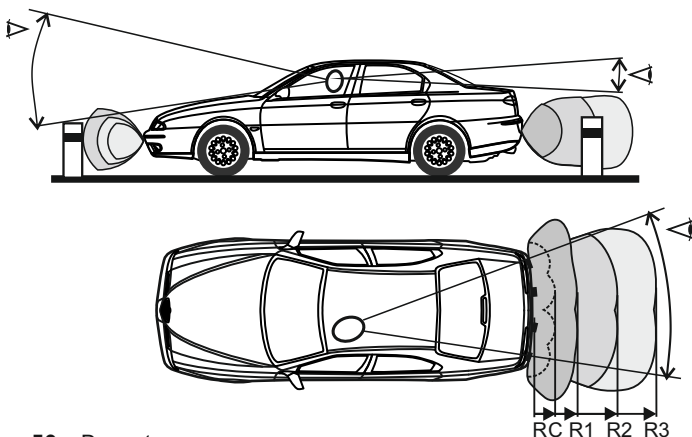
Wenn der Parameter 60 auf Funktion 01 gestellt ist, werden die Sensoren - sofern ein Massesignal auf Pin 6 anliegt - NICHT deaktiviert! Der Erfassungsbereich wird in diesem Fall, wie in den Parametern 61 und 62 eingestellt, verändert.

Die ersten 100-130cm (je nach Einstellung) ab Stoßfänger werden nicht überwacht, ab dort beginnt die STOP-Zone.

(Zum Beispiel an Wohnmobilen mit Fahrradträgern oder Fahrzeugen mit sog. Heckklappenfahrradträgern hilfreich, da diese über die normale STOP-Zone hinausragen können)

ERFASSUNGSBEREICHE

(Werkseinstellung)



FC = Dauerton

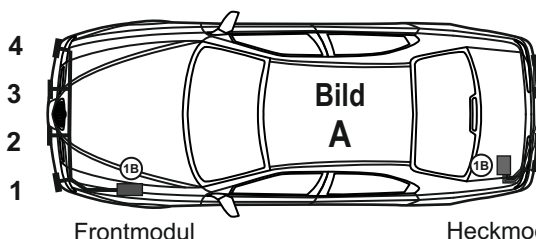
RC = Dauerton

Bereich	FC	F1	F2
Entfernung (cm)	35	60	80

Bereich	RC	R1	R2	R3
Entfernung (cm)	35	55	115	160

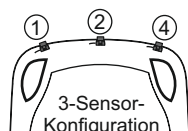
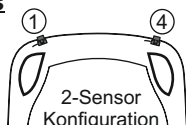
Tiefer Ton bei Zündung EIN.

- Wenn nach dem Einschalten der Zündung ein tiefer Signalton ertönt, ist es nötig das Fahrzeug zu stoppen. Der Lautsprecher signalisiert einen defekten Sensor.
- Wenn einer oder mehr Sensoren defekt oder nicht angeschlossen sind, gibt der Lautsprecher nach dem tiefen Signalton "n" Pieptöne wieder, wobei "n" die Nummer des defekten Sensors anzeigt, die entsprechende Position können Sie Bild A entnehmen.

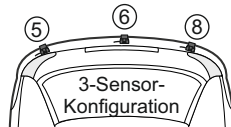
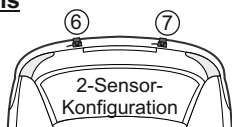


HINWEIS: Das Hecksystem gibt den „Zählton“ erst wieder, wenn der Rückwärtsgang eingelegt ist und **ERST DANN** die Zündung eingeschaltet wird.

Anzeige eines defekten Sensors bei 2- oder 3-Sensor-Konfiguration des Frontsystems



Anzeige eines defekten Sensors bei 2- oder 3-Sensor-Konfiguration des Hecksystems



Prüfen Sie die elektrischen Verbindungen und die Einstellungen des Moduls (Stimmt die Einstellung mit der Anzahl der verbundenen Sensoren überein? Parameter 20)

Kein akustisches Signal

Wenn keine akustischen Signale wiedergegeben werden, überprüfen Sie zunächst, dass der Parameter 01 NICHT auf 00 steht. Prüfen Sie danach den korrekten Anschluss des Lautsprechers (siehe Seite 16).

Frontsensoren schalten sich nicht automatisch ab

- Parameter 37, Funktion = 0: vergewissern Sie sich, dass das gelb/schwarze Kabel (Geschwindigkeitssignal) korrekt angeschlossen ist.
- Parameter 37, Funktion > 0: vergewissern Sie sich, dass der Parameter wirklich auf > 0 eingestellt ist und dass sich keine Hindernisse in Messbereich F1 und/oder F2 befinden.

Auspinnen von Steckern

6 Auspinwerkzeug.



PROBLEMLÖSUNG

Wenn Hindernisse falsch erkannt werden, kann dies folgende Ursachen haben:

Sensoren verschmutzt (Schlamm, Schnee, Eis, etc..)	Sensoren mit einem geeigneten Tuch reinigen
Sensoren zu tief installiert (siehe Seiten 5, 11)	geeignete Halter verwenden um die Sensoren nach oben zu neigen. Tritt das Problem weiterhin auf, Parameter 25, 26 und/oder 29 ändern.
Rückseite der Sensoren berührt das Fahrzeug.	Die Sensor-Rückseite darf das Fahrzeug nicht berühren!

Das Mastermodul zeigt im Display "Lo"

- Spannungsunterversorgung zum Mastermodul.

Das Mastermodul zeigt im Display "IF"

- Das Modul befindet sich über eine W-LAN-Verbindung im Programmiermodus (via Smartphone oder PC).

Das Mastermodul zeigt im Display "E-"

- Es gibt eine Störung der Funkverbindung zwischen Master- und Front-/Heckmodul

Das Mastermodul zeigt im Display "E-"

- Es gibt eine Störung der Funkverbindung zwischen Master- und Frontmodul

Das Mastermodul zeigt im Display "EL "

- Es gibt eine Störung der Funkverbindung zwischen Master- und Heckmodul

Das Mastermodul zeigt im Display "nl"

- Es handelt sich um ein GPS-Modul und es wurde nur der Dauerplus, nicht aber der Zündungsplus angeschlossen. Das Mastermodul schaltet sich so nur kurz ein, zeigt den Fehler und geht in den Standby. (siehe Seite 15)

Das Mastermodul zeigt im Display "EL"

- **Achtung: der Lin-Bus hat einen Kurzschluss. Prüfen Sie die korrekte Position des Kabels auf Pin 4 des Mastermoduls.**

Technische Daten - Front- und Heckmodul

Spannung.....	9 - 30V
Stromaufnahme System EIN.....	36mA max
Stromaufnahme System AUS (Standby nach einer Minute).....	5mA
Temperaturbereich.....	-25/+70°C
Ultraschallfrequenz.....	40KHz
Übertragungsfrequenz.....	868 Mhz

Technische Daten Mastermodul

Spannung.....	9 - 30V
Stromaufnahme System EIN.....	120mA max
Stromaufnahme System AUS.....	0mA
Temperaturbereich.....	-25/+70°C
Übertragungsfrequenz.....	868 Mhz

Technische Daten CAN-Modul

Spannung.....	8 - 16V
Stromaufnahme System EIN.....	ca. 25 mA
Stromaufnahme System AUS.....	0mA max
Stromaufnahme System Ruhemodus.....	<100uA
Temperaturbereich.....	-20/+85°C

Bei Betrieb im Dauerstrom fällt das Modul in einen Ruhemodus.

Das Modul muss einmal CAN-Verkehr erkannt haben, bevor es in den Ruhemodus fällt.

ERSATZTEILE

HINWEISE

Der Hersteller ist für Schäden oder Fehlfunktionen des Produktes oder der elektrischen Anlage des Fahrzeugs aufgrund falscher Installation oder Missachtung der Technischen Daten nicht zur Verantwortung zu ziehen.

Der Hersteller behält sich das Recht auf Änderungen vor (einschließlich Änderungen von technischen Parametern bezüglich der Abmessungen der einzelnen Modelle).

Für die Anlagen EPS4019, EPS4019F-GPS, EPS8019 und EPS-8019-GPS sind folgende Ersatzteile verfügbar:

Pos	Artikelnummer	Inhalt
1A	LL-EPS4019-MASTER 	Mastermodul OHNE GPS für 4019, 8019
1B	LL-EPS4019-SLAVE 	Slavemodul für Laserline-Anlagen 4019 und 8019 (auch GPS-Varianten)
2	LL-EPS4016-SENSOR 	Sensor für Laserline-Anlagen 4016, 4019 und 8019 (auch GPS-Varianten)
3 4 5 10	LL-EPS4016/4019-BKIT 	Befestigungskit für 4016, 4019 und 8019 (auch GPS-Varianten): 4x Sensor Adapter innen gerade (für 18mm und 16mm Sensoren) 4x Sensor Adapter innen schräg 22mm (nur für 18mm Sensoren nutzen) 4x Sensor Adapter außen gerade 24mm (nur für 18mm Sensor nutzen) 4x Sensor Adapter außen schräg 24mm (nur für 18mm Sensor nutzen) 5x Klebepad für Sensor Adapter innen 1 Stk. Primer
12	LL-LAUTSPRECHER 	Lautsprecher für Laserline-Anlagen, drahtgebunden
19	LL-PUSHBUTTON 3 	Klebetaster mit LED 3
	LL-EPS-SCHALTER 	Schalter zum manuellen Abschalten der EPH
	LL-KABELBAUM-EPSCI 	Plug&Play Kabel für CANBUS-Modul A-5013-3
	A-5013-3	CANBUS-Modul für Geschwindigkeitssignal

Mit einem Klick auf das Symbol  hinter dem entsprechenden Artikel in dieser Tabelle gelangen sie in unseren Onlineshop www.a-a.de

Dateiname:
LL-EPS8019-FI01_Deu
Rev. 1.0