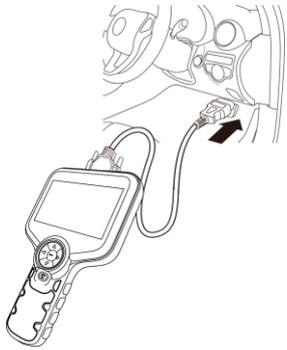
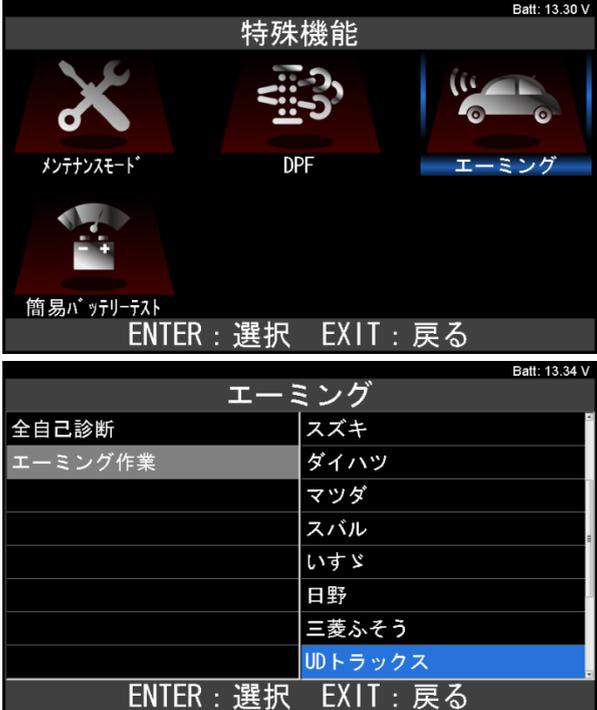


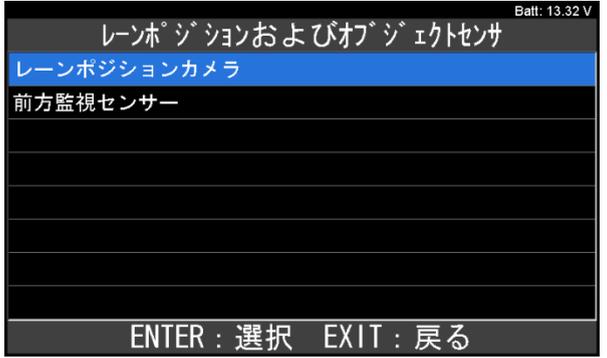
## [UD] レーンポジションカメラ エーミング

**注意：** ● レーンポジションカメラのエーミングを行った後、必ず前方監視センサーのエーミングを行って下さい。

### 操作

## 1. レーンポジションカメラの較正前

<p>1.</p>	<p>イグニションスイッチを OFF にした後、 ダイアグコネクタに TPM-5 を接続します。 その後、イグニションスイッチを ON にします。</p>	
<p>2.</p>	<p>『メインメニュー』画面から <b>〔特殊機能〕</b> を 選択します。</p>	
<p>3.</p>	<p>『特殊機能』画面から <b>〔エーミング〕</b> - <b>〔エーミング作業〕</b> - <b>〔UDトラックス〕</b> の 順に選択します。</p>	

	<p>『車両選択』画面で車両を正しく選択して [ENTER] を押します。</p>	
<p>4.</p>		
		
<p>5.</p>	<p>『エーミングモード』の画面から、 〔レーンポジションおよびオブジェクトセンサ〕を 選択します。</p>	
<p>6.</p>	<p>『レーンポジションおよびオブジェクトセンサ』画面から、 〔レーンポジションカメラ〕を選択します。</p>	

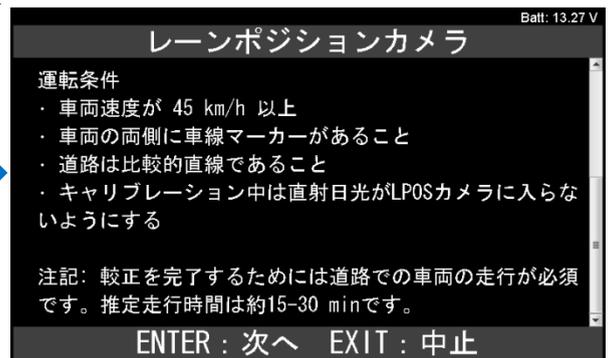
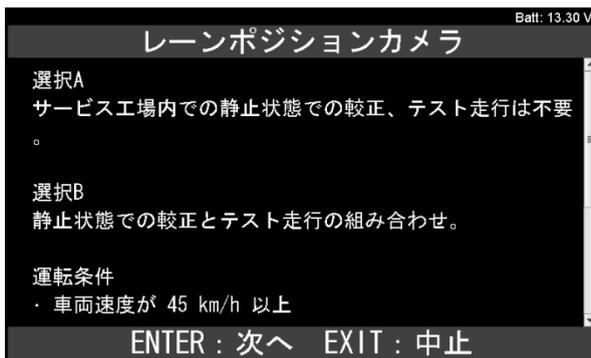
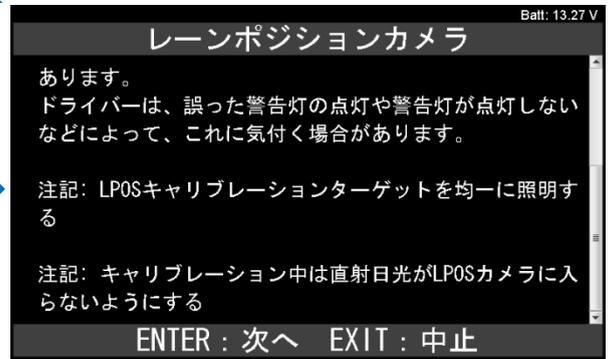
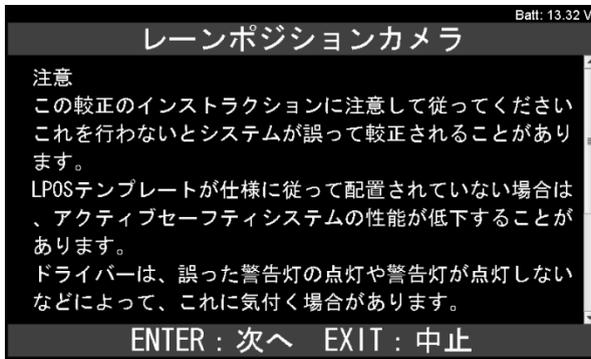
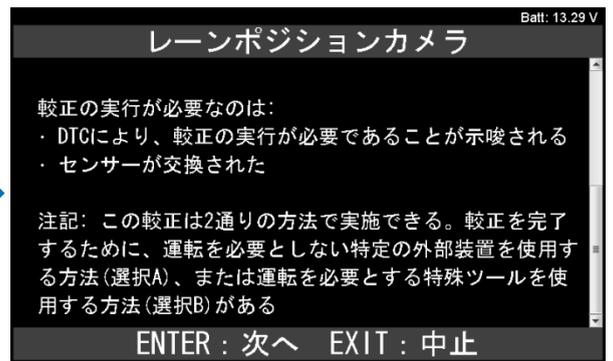
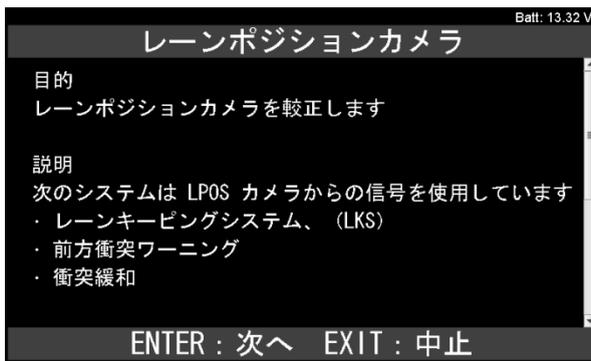
7.

『今日の日付』入力の画面が表示されますので、作業を行う日を入力してから [ENTER] を押します。



レーンポジションカメラの較正についての説明、条件、注意が表示されますので、内容を確認してその後 [ENTER] を押して下さい。

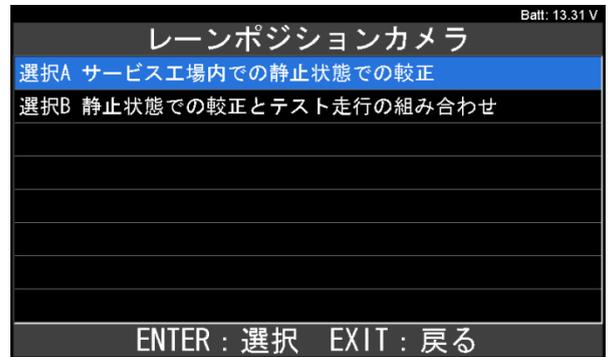
8.



『レーンポジションカメラ』画面から、  
レーンポジションカメラの較正方法を  
選択して [ENTER] を押します。

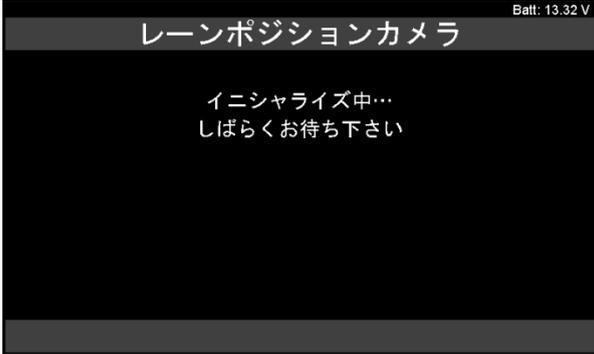
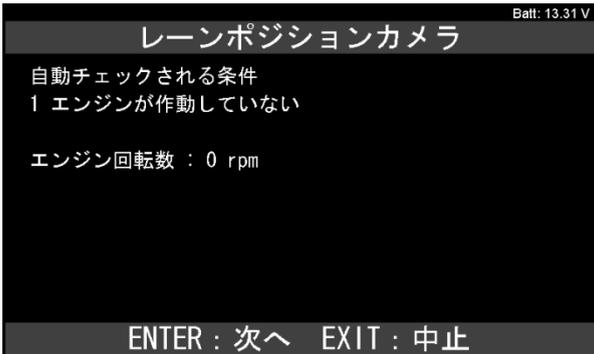
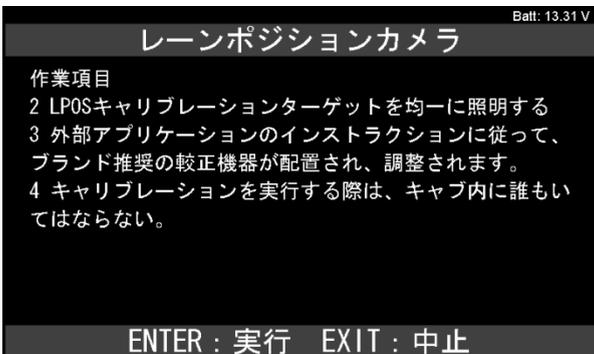
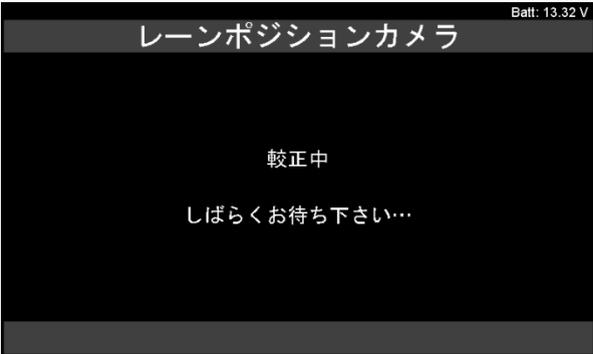
9.

- ・ 選択 A の場合 :  
➔ 手順『[2. 選択 A サービス工場内での静止状態での較正](#)』
- ・ 選択 B の場合 : **(基本はこちらを選択します)**  
➔ 手順『[3. 選択 B 静止状態での較正とテスト走行の組み合わせ](#)』



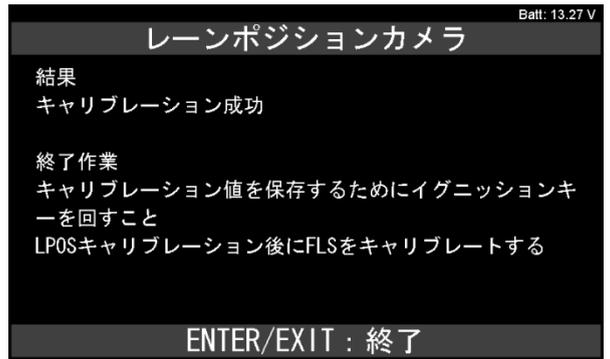
## 2. 選択 A サービス工場内での静状態での較正

**注意：** ● この作業のエーミングを行う場合、JOSAM の特殊工具が必要です。

<p>1.</p>	<p>静的較正を行うための情報を読み込む作業が開始されます。</p>	
<p>2.</p>	<p>作業条件の確認の画面が表示されますので、条件を満たしてから [ENTER] を押します。</p>	
<p>3.</p>	<p>右の画面の説明に従って配置をします。作業が終わりましたら、[ENTER] を押して下さい。</p>	
<p>4.</p>	<p>較正が開始されます。</p> <div style="display: flex; align-items: center; justify-content: space-around;"> <div data-bbox="233 1630 826 1984">  </div> <div style="font-size: 2em; color: blue;">➔</div> <div data-bbox="896 1630 1490 1984">  </div> </div>	

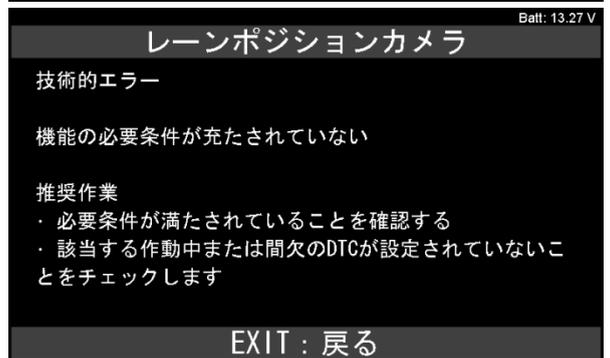
5.

右の画面が表示されましたら、  
レーンポジションカメラのエーミングは  
正常に完了されていますので、  
画面に従って作業を行って下さい。

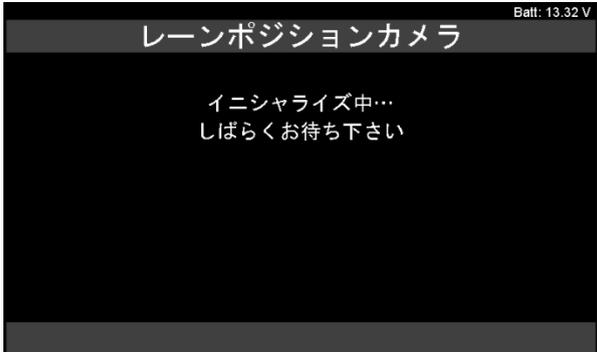
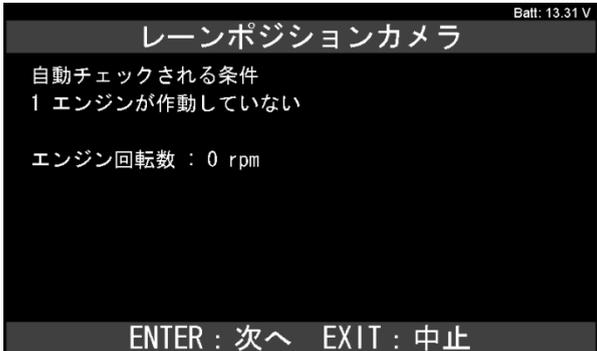
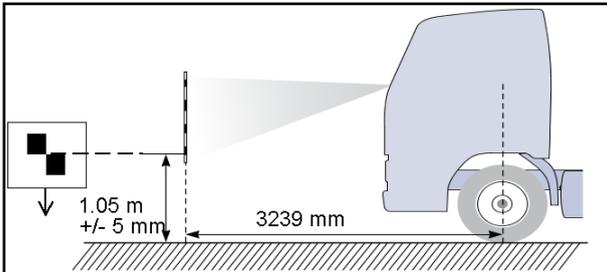
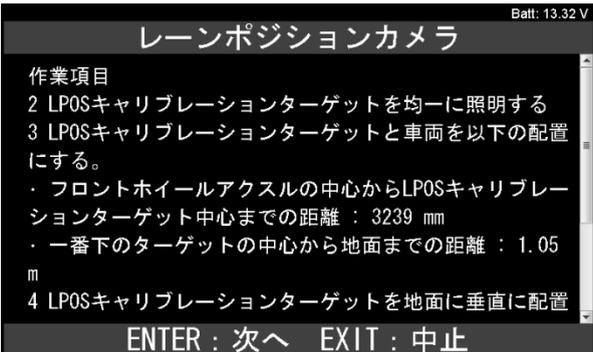
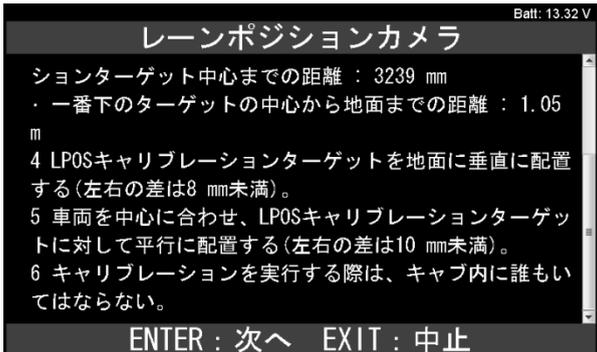


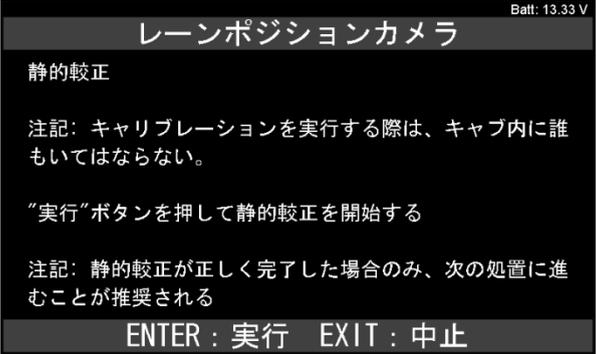
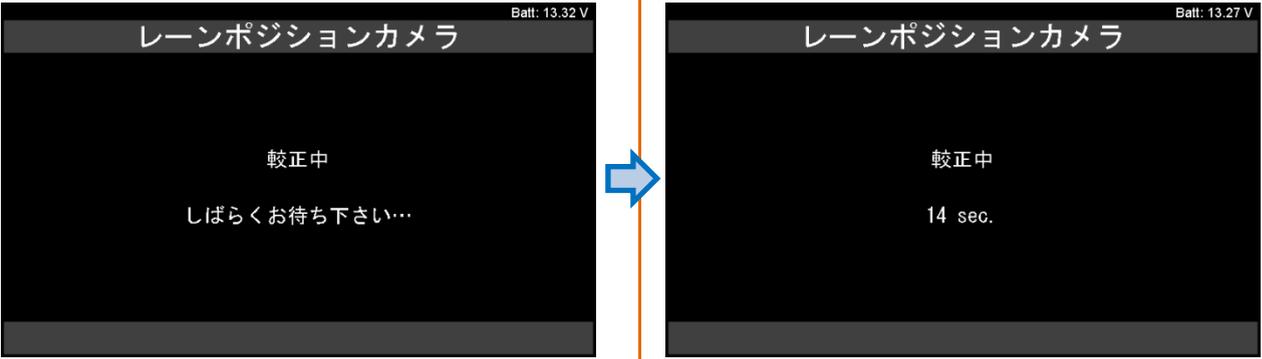
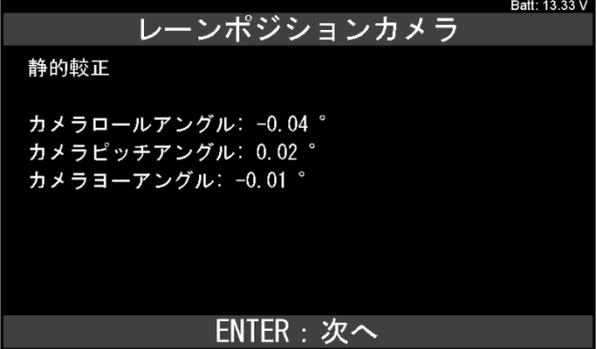
エラー

正常に完了しない場合は、  
右のエラー画面が表示されます。



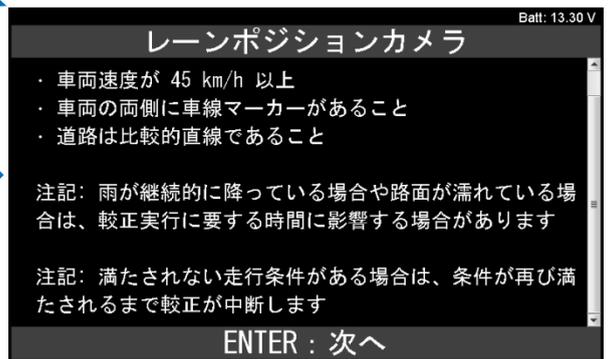
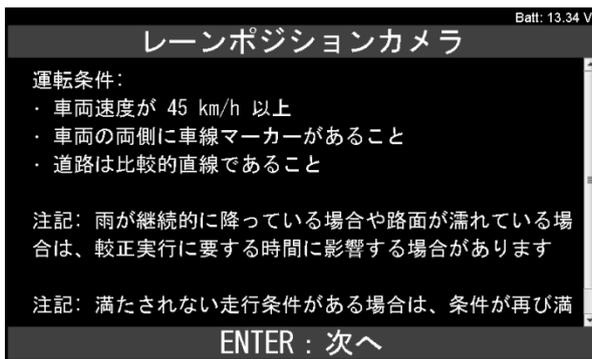
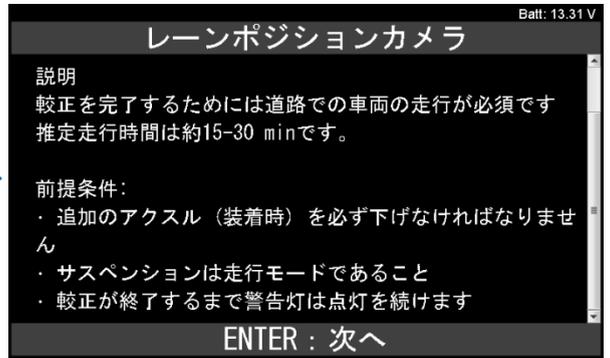
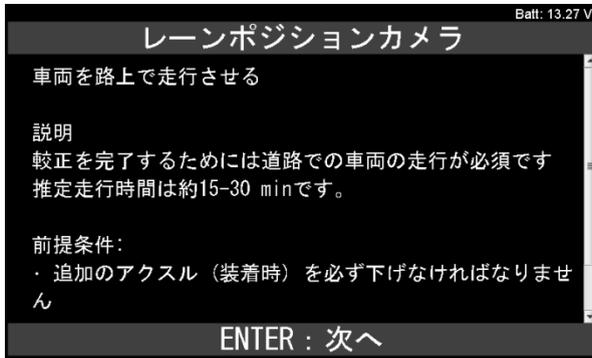
### 3. 選択 B 静止状態での較正とテスト走行の組み合わせ

<p>1.</p>	<p>静的較正を行うための情報を読み込む作業が開始されます。</p>	
<p>2.</p>	<p>作業条件の確認の画面が表示されますので、条件を満たしてから [ENTER] を押します。</p>	
<p>3.</p>	<p>静的較正を行うためにターゲットの配置の説明が表示されますので、画面の説明に従ってターゲットを配置します。</p> <p>下の画面の場合、右図のようにターゲットを配置します。</p> <p><b>*車両によってターゲットの配置距離と高さが違いますので、診断機に表示されている距離と高さで配置して下さい。</b></p>	
		

<p>4.</p>	<p>右の画面が表示されますので、内容を確認して [ENTER] を押します。</p>	 <p>静的校正</p> <p>注記: キャリブレーションを実行する際は、キャブ内に誰もいてはならない。</p> <p>“実行”ボタンを押して静的校正を開始する</p> <p>注記: 静的校正が正しく完了した場合のみ、次の処置に進むことが推奨される</p> <p>ENTER : 実行 EXIT : 中止</p>
<p>5.</p>	<p>校正が開始されます。</p>	
<p>6.</p>	<p>右の校正の結果が表示されましたら、 [ENTER] を押して次に進みます。</p>	 <p>静的校正</p> <p>カメラロールアングル: <math>-0.04^{\circ}</math>          カメラピッチアングル: <math>0.02^{\circ}</math>          カメラヨーアングル: <math>-0.01^{\circ}</math></p> <p>ENTER : 次へ</p>

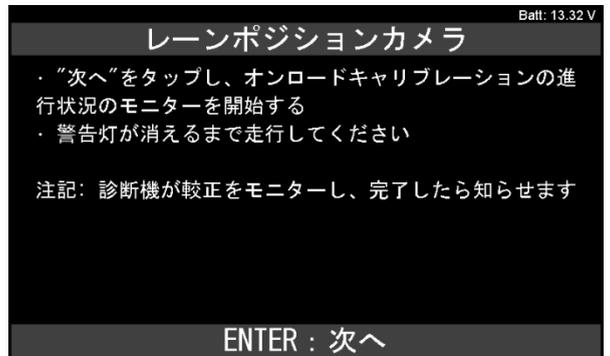
走行エーミングの説明が表示されますので、内容を確認してから [ENTER] を押して下さい。

7.



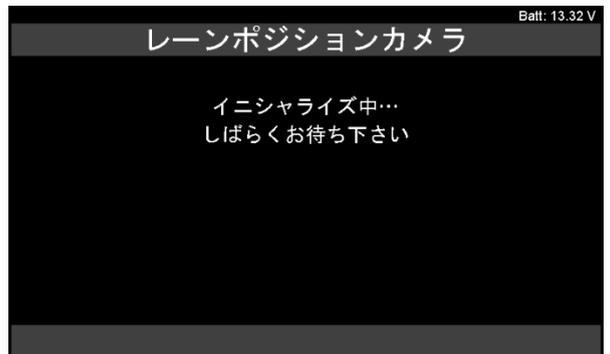
8.

右の画面が表示されますので、内容を確認して [ENTER] を押して開始して下さい。

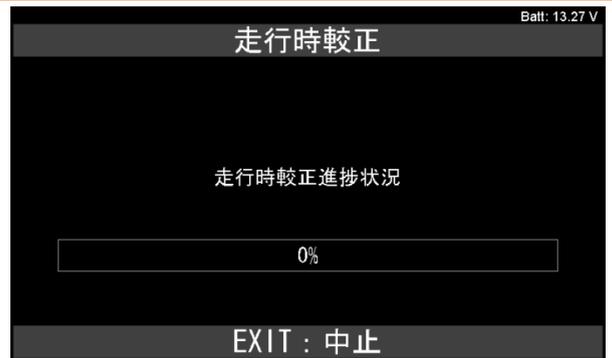


9.

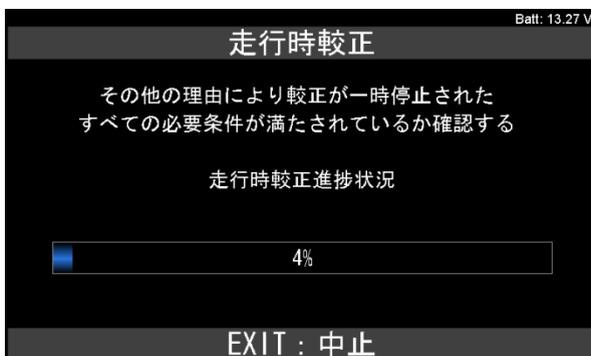
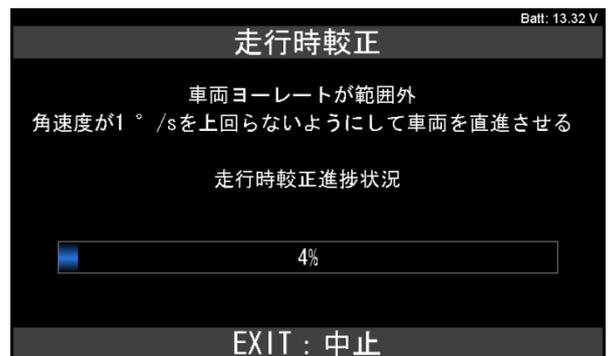
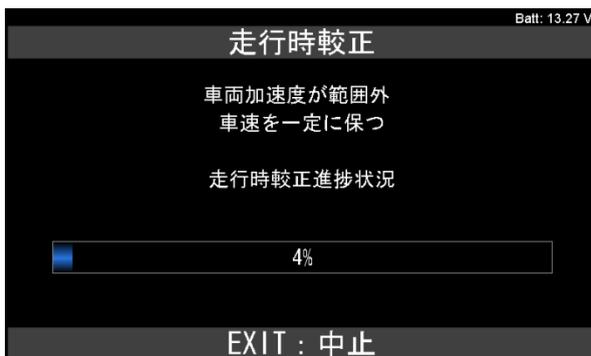
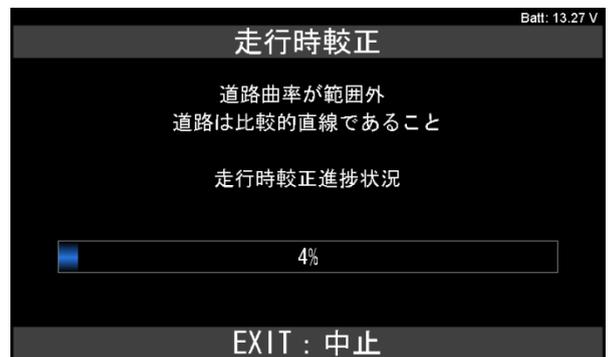
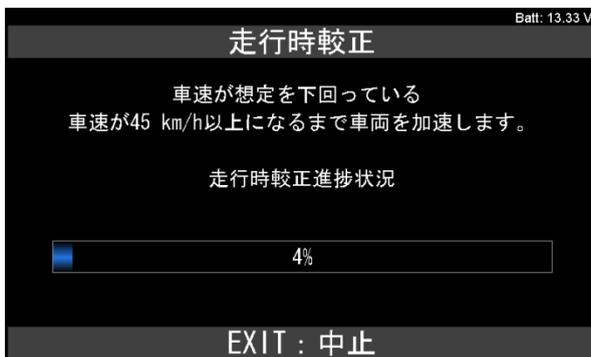
レーンポジションカメラとの通信が開始されます。



右の画面が表示されましたら、  
 走行エーミングの条件を満たしてから、  
 走行時較正進捗状況を 100%にして下さい。  
 \*走行エーミング中に条件が満たされていない場  
 合、下の画面が表示されます。



10.



	<p>右の画面が表示されましたら、 レーンポジションカメラのエーミングは 正常に完了されていますので、 画面に従って作業を行って下さい。</p>	<div style="background-color: black; color: white; padding: 5px;"> <p style="text-align: right; font-size: small;">Batt: 13.28 V</p> <p style="text-align: center; font-weight: bold; font-size: large;">レーンポジションカメラ</p> <p>結果 キャリブレーション成功</p> <p>終了作業 キャリブレーション値を保存するためにイグニッションキーを回すこと LPOSキャリブレーション後にFLSをキャリブレートする</p> <p style="text-align: center; font-weight: bold; font-size: large;">ENTER/EXIT : 終了</p> </div>
<p><b>11.</b></p>	<p>走行エーミングが 30 分以内で終了しない 場合、右の画面が表示されます。</p> <p>[ENTER] を押すと手順「7.」の画面まで 戻ります。</p>	<div style="background-color: black; color: white; padding: 5px;"> <p style="text-align: right; font-size: small;">Batt: 13.33 V</p> <p style="text-align: center; font-weight: bold; font-size: large;">レーンポジションカメラ</p> <p>キャリブレーションの失敗</p> <p>LPOS カメラ較正タイムアウト オンロードキャリブレーションはスタティックキャリブレーション成功後に開始される。これがタイムアウト (30 min) までに完了しなかった場合、新たにスタティックキャリブレーションを実施するためにサービス工場へ戻る前に、あと2回オンロードキャリブレーションを試みることができる。</p> <p style="text-align: center; font-weight: bold; font-size: large;">ENTER : 次へ</p> </div> <div style="background-color: black; color: white; padding: 5px;"> <p style="text-align: right; font-size: small;">Batt: 13.30 V</p> <p style="text-align: center; font-weight: bold; font-size: large;">レーンポジションカメラ</p> <p>オンロードキャリブレーションのタイムアウト後は、次のようにする。:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1 適切な場所まで走行して停車し、キーをオンオフする (これによってオンロードキャリブレーションが再スタートする)</li> <li>2 道路へ戻り、走行条件を満たした状態を維持する</li> <li>3 オンロードキャリブレーションツールバーの“実行”ボタンを押し、キャリブレーションの進行状況のモニターを開始する</li> </ol> <p style="text-align: center; font-weight: bold; font-size: large;">ENTER : 次へ</p> </div>

## エラー

正常に完了しない場合は、  
以下のエラー画面が表示されます。

