## [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

1.	イグニションスイッチを OFF にした後、 ダイアグコネクターに 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。	
2.	『メインメニュー』画面から <mark>〔特殊機能〕</mark> を 選択します。	Batt: 13.32 V         TPM-5-β メニュー         シ酸       シア       シア         診断       特殊機能       OBD11         反       シア       ア         履歴       設定       本体 ID         ENTER : 選択       EXIT : 戻る
З.	『特殊機能』画面から 【エーミング〕 - 【エーミング作業〕 - 【UD トラックス】 の 順に選択します。	Batt: 13.30 v 特殊機能





9	『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。 ・選択 A の場合: →手順『2 選択 A サービス工場内での静止状	Batt: 13.31 V レーンポジションカメラ 選択A サービス工場内での静止状態での較正 選択B 静止状態での較正とテスト走行の組み合わせ
	<ul> <li>態での較正』</li> <li>・選択 B の場合 : (基本はこちらを選択します)</li> <li>→ 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』</li> </ul>	ENTER:選択 EXIT:戻る

# 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。

1.	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。	Batt: 13.32 V レーンポジションカメラ イニシャライズ中… しばらくお待ち下さい
2.	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。	Batt: 13.31 V レーンポジションカメラ 自動チェックされる条件 1 エンジンが作動していない エンジン回転数 : 0 rpm ENTER : 次へ EXIT : 中止
3.	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。	Batt: 13.31 V レーンポジションカメラ 作業項目 2 LPOSキャリブレーションターゲットを均一に照明する 3 外部アプリケーションのインストラクションに従って、 ブランド推奨の較正機器が配置され、調整されます。 4 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。 ENTER:実行 EXIT:中止
	較正が開始されます。	
4.	Batt: 13.32 V レーンポジションカメラ 較正中 しばらくお待ち下さい…	Batt: 13.30 V レーンポジションカメラ 較正中 15 sec.

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。	Batt: 13.27 V レーンポジションカメラ 結果 キャリブレーション成功 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 ENTER/EXIT:終了
<u> 19-</u>		Batt: 13.34 V ERROR
正常に完了しない場合は、		通信が確立出来ません!
右のエラー画面が表示されます。		キノニノノコン(**をす)にとてからす)ととして中でい 上記の後に通信エラーが続く場合、 ユニットが装備されていないか、 ソフトが対応していません
		EXIT:戻る
		レーンポジションカメラ 技術的エラー
		機能の必要条件が充たされていない
		推奨作業 ・必要条件が満たされていることを確認する ・該当する作動中または間欠のDTCが設定されていないこ とをチェックします
		EXIT:戻る

# 3. 選択 B 静止状態での較正とテスト走行の組み合わせ

1.	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。	Batt: 13.32 V レーンポジションカメラ イニシャライズ中… しばらくお待ち下さい
2.	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。	Batt: 13.31 V レーンポジションカメラ 自動チェックされる条件 1 エンジンが作動していない エンジン回転数: 0 rpm ENTER: 次へ EXIT:中止
З.	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。 下の画面の場合、右図のようにターゲットを 配置します。 *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。	■ ↓ 1.05 m +/- 5 mm 3239 mm
	Batt: 13.32 V レーンポジションカメラ 作業項目 2 LPOSキャリブレーションターゲットを均一に照明する 3 LPOSキャリブレーションターゲットと車両を以下の配置 にする。 ・ フロントホイールアクスルの中心からLPOSキャリブレー ションターゲット中心までの距離: 3239 mm ・ 一番下のターゲットの中心から地面までの距離: 1.05 m 4 LPOSキャリブレーションターゲットを地面に垂直に配置 ENTER:次へ EXIT:中止	Batt: 13.32 V レーンポジションカメラ ションターゲット中心までの距離: 3239 mm ・一番下のターゲットの中心から地面までの距離: 1.05 m 4 LPOSキャリブレーションターゲットを地面に垂直に配置 する(左右の差は8 mn未満)。 5 車両を中心に合わせ、LPOSキャリブレーションターゲッ トに対して平行に配置する(左右の差は10 mn未満)。 6 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。 ENTER: 次へ EXIT:中止

4.	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。	Batt: 13.33 V レーンポジションカメラ 静的較正 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。 "実行"ボタンを押して静的較正を開始する 注記: 静的較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 ENTER: 実行 EXIT:中止
5.	較正が開始されます。 Batt: 13.32 V レーンポジションカメラ 較正中 しばらくお待ち下さい…	Batt: 13.27 V レーンポジションカメラ 較正中 14 sec.
6.	右の較正の結果が表示されましたら、 [ENTER] を押して次に進みます。	Batt: 13.33 V レーンポジションカメラ 静的較正 カメラロールアングル: -0.04 ° カメラピッチアングル: 0.02 ° カメラヨーアングル: -0.01 ° ENTER : 次へ





11.	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。	Batt: 13.28 V レーンポジションカメラ 結果 キャリブレーション成功 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 ENTER/EXIT:終了
	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。 [ENTER]を押すと手順「7.」の画面まで 戻ります。	Batt: 13.33 V レーンポジションカメラ キャリブレーションの失敗 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 m in)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。 ENTER:次へ
		Batt: 13.30 V レーンポジションカメラ 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。: 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) 2 道路へ戻り、走行条件を満たした状態を維持する 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 ENTER:次へ

<mark>エラー</mark> 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。	Batt: 13.34 V ERROR 通信が確立出来ません ! イグニッションキーをオフにしてからオンにして下さい 上記の後に通信エラーが続く場合、 ユニットが装備されていないか、 ソフトが対応していません EXIT: 戻る
Batt: 13.31 V レーンポジションカメラ 技術的エラー 機能の必要条件が充たされていない 推奨作業 ・必要条件が満たされていることを確認する ・該当する作動中または間欠のDTCが設定されていないこ とをチェックします ENTER/EXIT: 終了	Batt: 13.30 V レーンポジションカメラ キャリブレーションの失敗 EXIT: 戻る
Batt: 13.31 V レーンポジションカメラ キャリブレーションの失敗 LPOS カメラが範囲外 ・フロントアクスルから較正目標までの距離が基準に適 合していることを確認する ・LPOS カメラが正しく取り付けられているか確認する ・車両の形状を確認する EXIT: 戻る	Batt: 13.31 V レーンポジションカメラ キャリブレーションの失敗 LPOS カメラが範囲外 ・フロントアクスルから較正目標までの距離が基準に適 合していることを確認する ・LPOS カメラが正しく取り付けられているか確認する ・車両の形状を確認する EXIT: 戻る
Batt: 13.32 V レーンポジションカメラ キャリブレーションの失敗 車線位置・障害物センサー(LPOS)カメラピッチ角 ・較正目標が車両の推進ベクトルに対して直角に配置さ れていることを確認する ・ LPOS カメラが正しく取り付けられているか確認する ・ 車両の形状を確認する EXIT: 戻る	Batt: 13.31 V レーンポジションカメラ キャリブレーションの失敗 その他の理由により較正が失敗した EXIT: 戻る