

[UD] 前方監視センサー エーミング

- レーンポジションカメラのエーミング較正方法でいずれかを選択した場合、以下の方法を選択すること。

注意：

『選択 A サービス工場内での静止状態での較正』を行った場合、

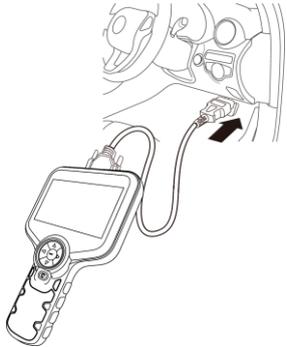
→ 『2. 選択 A サービス工場内での静止状態での較正』

『選択 B 静止状態での較正とテスト走行の組み合わせ』を行った場合、

→ 『3. 選択 B テストドライブによる較正』

操作

1. 前方監視センサーの較正前

<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 〔特殊機能〕 を選択します。</p>	

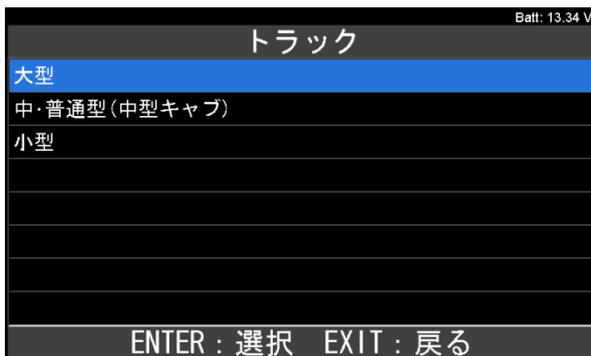
3.

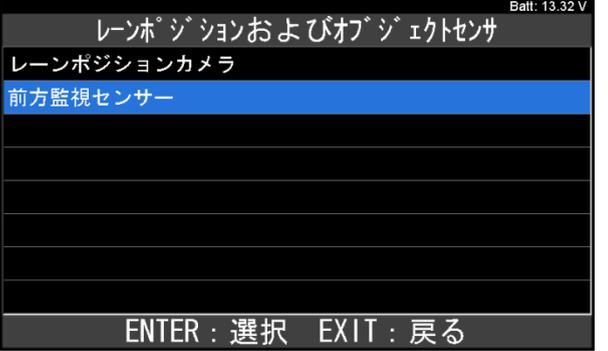
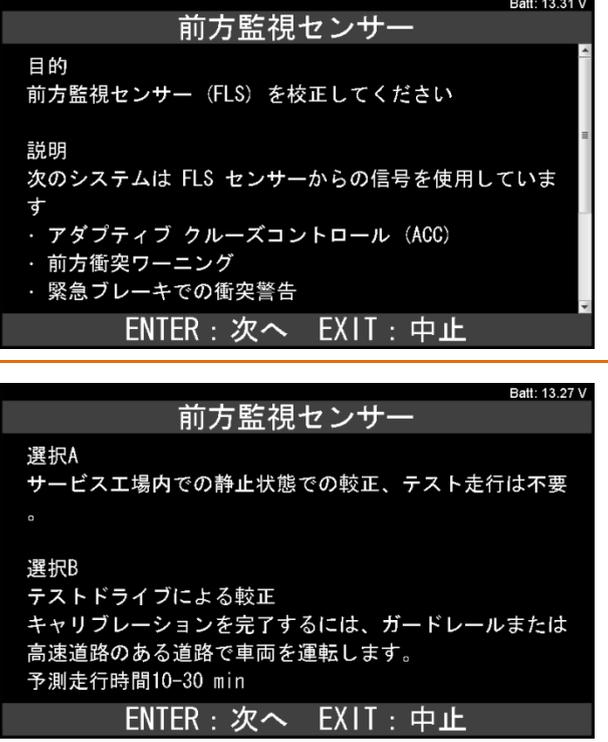
『特殊機能』画面から【エーミング】 - 【エーミング作業】 - 【UDトラックス】の順に選択します。



4.

『車両選択』画面で車両を正しく選択して [ENTER] を押します。

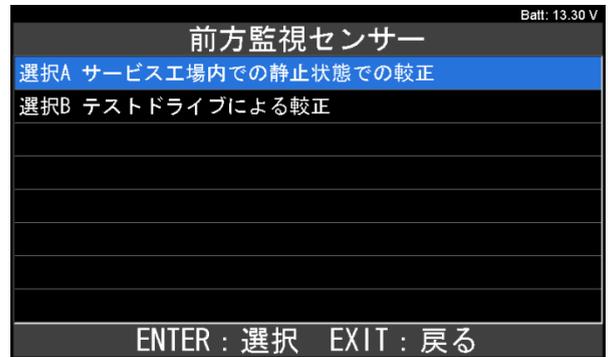


<p>5.</p>	<p>『エーミングモード』の画面から、 〔レーンポジションおよびオブジェクトセンサ〕を 選択します。</p>	 <p>エーミング モード レーンポジションおよびオブジェクトセンサ ENTER : 選択 EXIT : 戻る</p>
<p>6.</p>	<p>『レーンポジションおよびオブジェクトセンサ』画面から、 〔前方監視センサー〕を選択します。</p>	 <p>レーンポジションおよびオブジェクトセンサ レーンポジションカメラ 前方監視センサー ENTER : 選択 EXIT : 戻る</p>
<p>7.</p>	<p>『今日の日付』入力の画面が表示されますので、 作業を行う日を入力してから [ENTER] を 押します。</p>	 <p>今日の日付 YYYY / MM / DD 2022 / 01 / 25 ▲▼ : 番号選択 ◀▶ : 左右選択 ENTER : 決定 EXIT : キャンセル</p>
<p>8.</p>	<p>前方監視センサー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。</p>	 <p>前方監視センサー 目的 前方監視センサー (FLS) を校正してください 説明 次のシステムは FLS センサーからの信号を使用しています ・アダプティブ クルーズコントロール (ACC) ・前方衝突ワーニング ・緊急ブレーキでの衝突警告 ENTER : 次へ EXIT : 中止</p> <p>前方監視センサー 選択A サービス工場内での静止状態での較正、テスト走行は不要 。 選択B テストドライブによる較正 キャリブレーションを完了するには、ガードレールまたは 高速道路のある道路で車両を運転します。 予測走行時間10-30 min ENTER : 次へ EXIT : 中止</p>

『前方監視センサー』画面から、
前方監視センサーの較正方法を選択して
[ENTER] を押します。

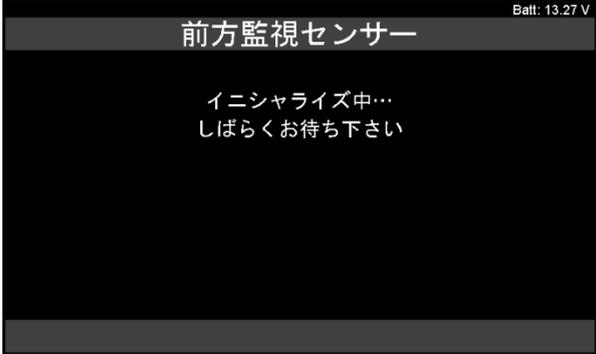
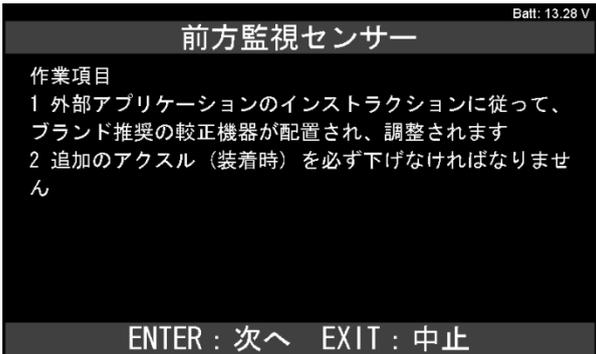
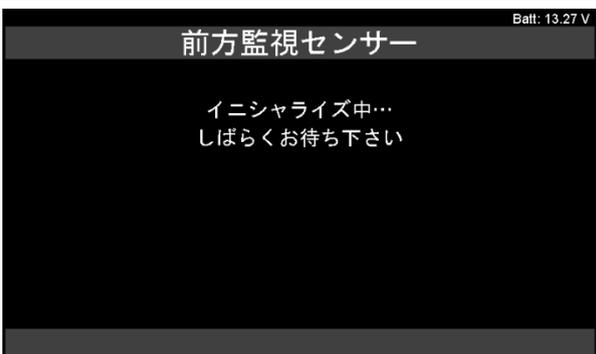
9.

- ・ 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 テストドライブによる較正](#)』



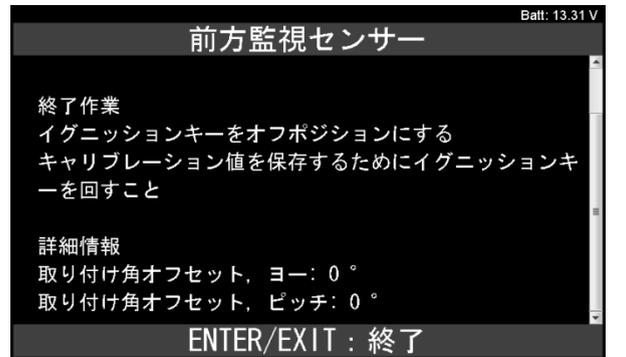
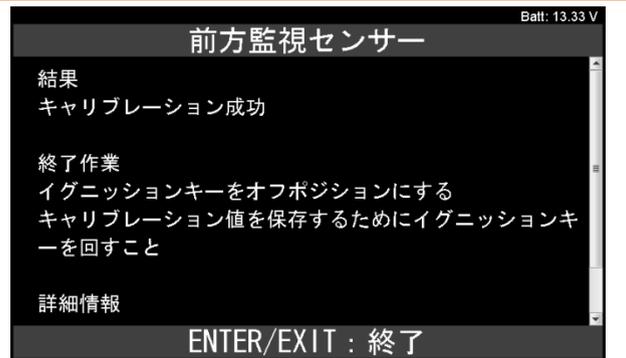
2. 選択 A サービス工場内での静状態での較正

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>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>3.</p>	<p>較正を開始する確認画面が表示されますので、[ENTER] を押して下さい。</p>	
<p>4.</p>	<p>較正が開始されます。</p>	

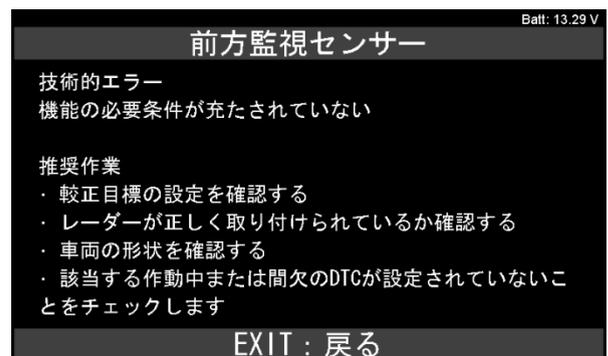
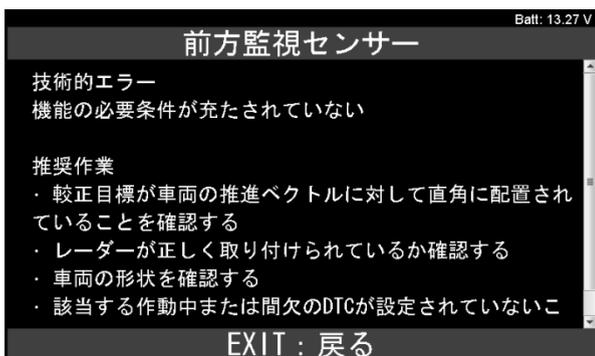
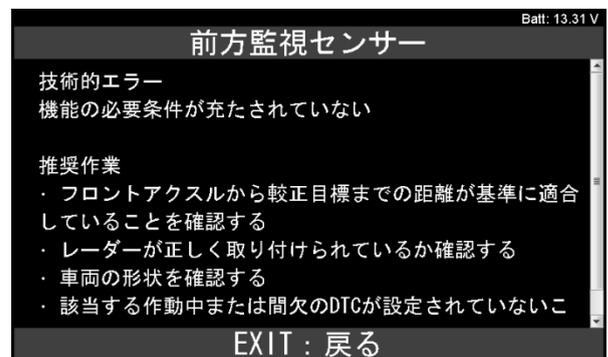
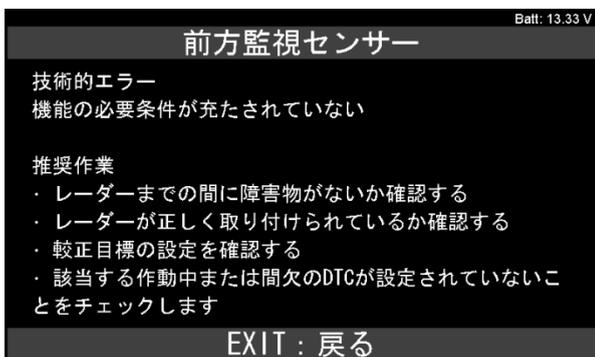
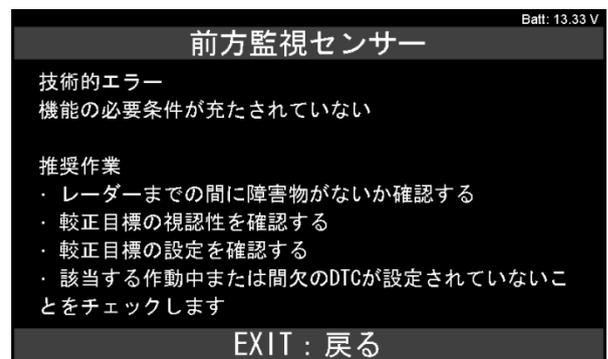
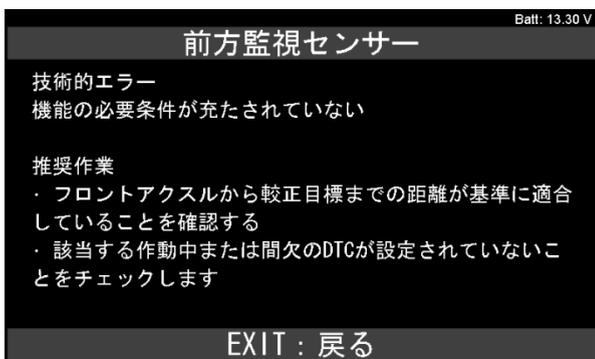
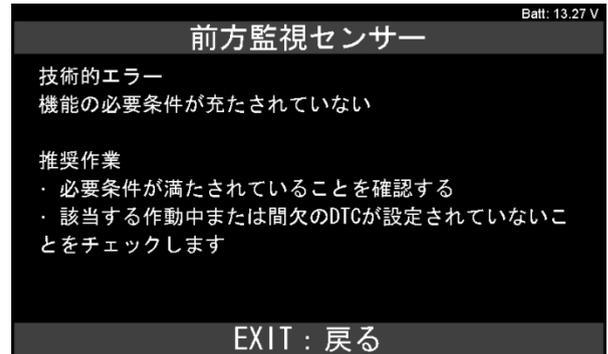
5.

右の画面が表示されましたら、
前方監視センサー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。

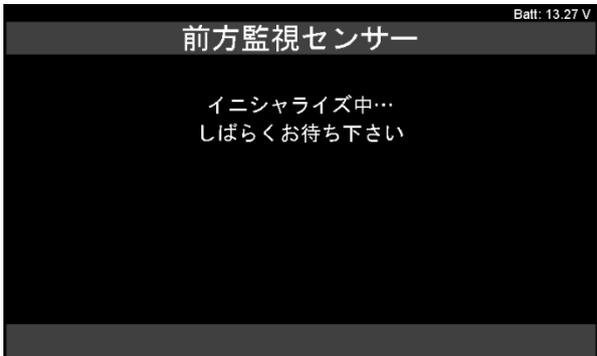
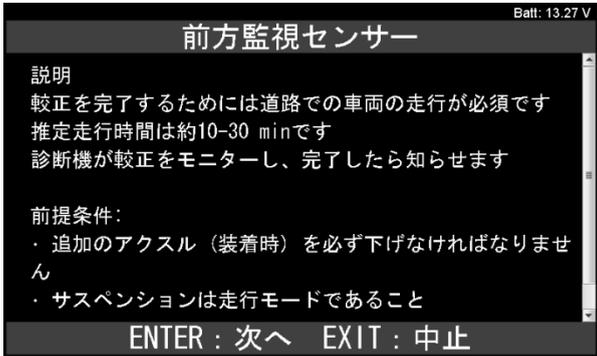
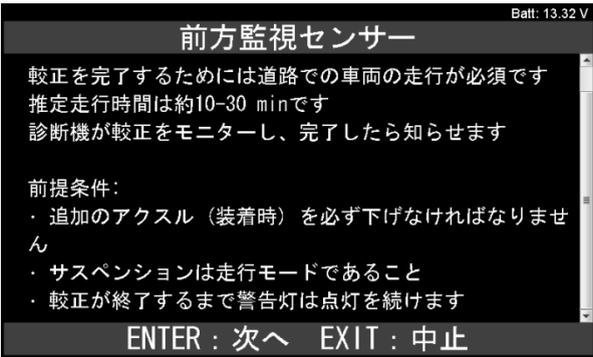
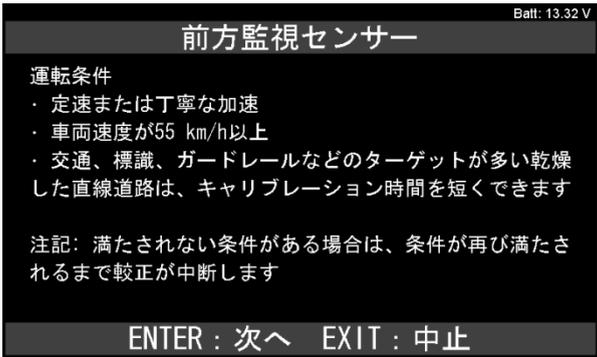
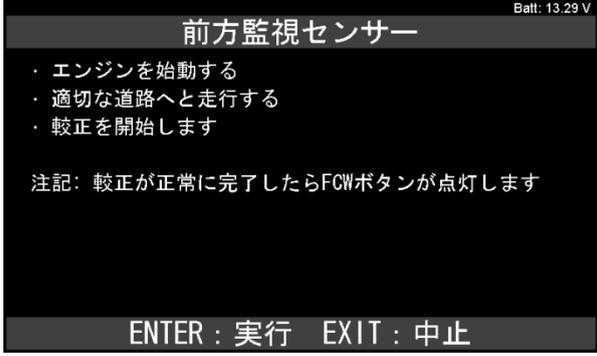


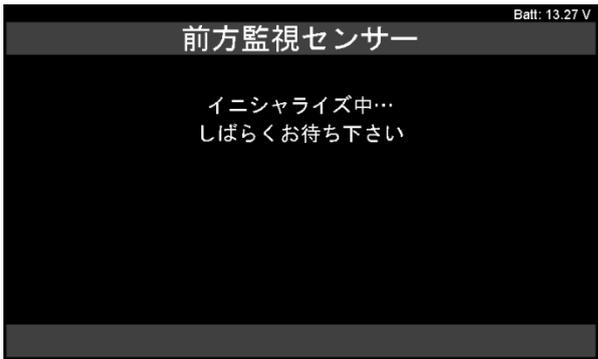
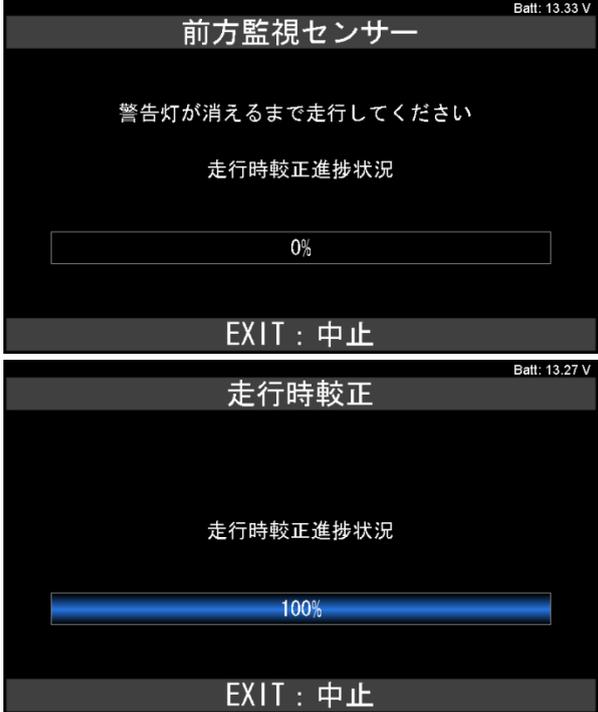
エラー

正常に完了しない場合は、以下のエラー画面が表示されます。



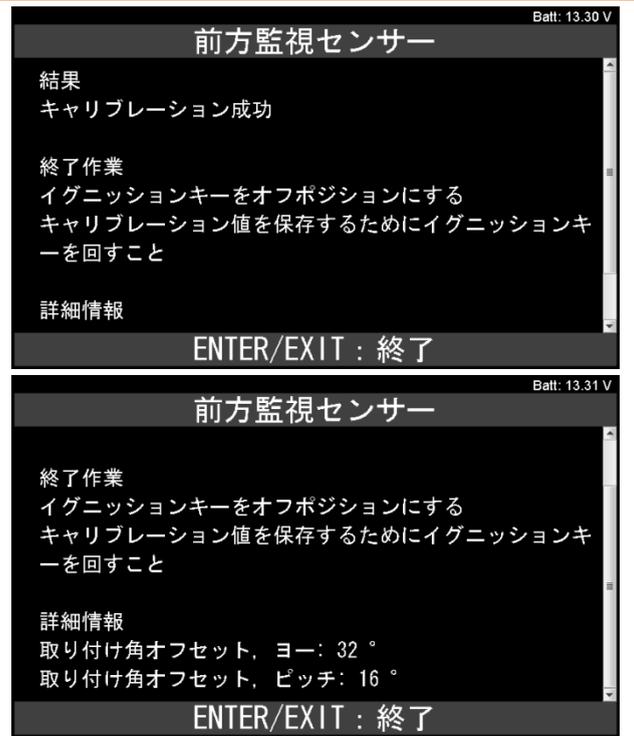
3. 選択 B テストドライブによる較正

<p>1.</p>	<p>テストドライブによる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>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。</p>	  
<p>3.</p>	<p>右の画面が表示されますので、内容を確認して [ENTER] を押して開始して下さい。</p>	

<p>4.</p>	<p>レーンポジションカメラとの通信が開始されます。</p>	
<p>5.</p>	<p>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。</p>	
<p>5.</p>	<p>前方監視センサー 車速が想定を下回っている 車速が63 km/h以上になるまで車両を加速します。 走行時較正進捗状況 4% EXIT : 中止</p>	<p>前方監視センサー 道路曲率が範囲外 道路は比較的直線であること 走行時較正進捗状況 4% EXIT : 中止</p>
<p>5.</p>	<p>前方監視センサー 車両ヨーレートが範囲外 角速度が1 ° /sを上回らないようにして車両を直進させる 走行時較正進捗状況 4% EXIT : 中止</p>	<p>前方監視センサー 車両加速度が範囲外 車速を一定に保つ 走行時較正進捗状況 4% EXIT : 中止</p>

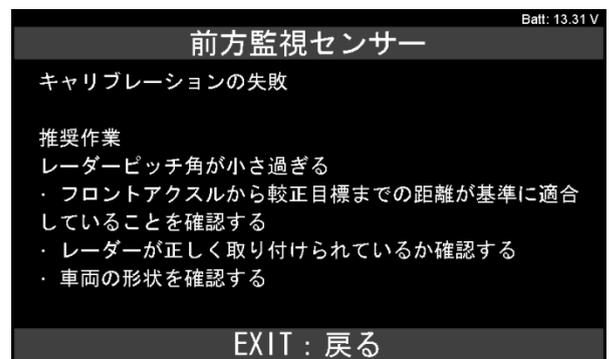
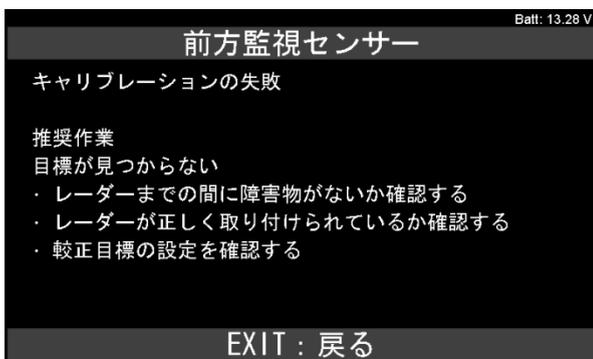
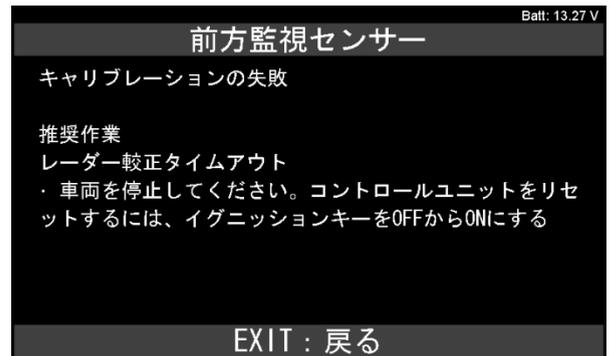
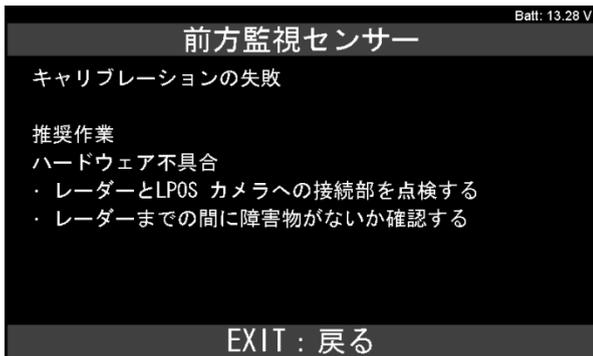
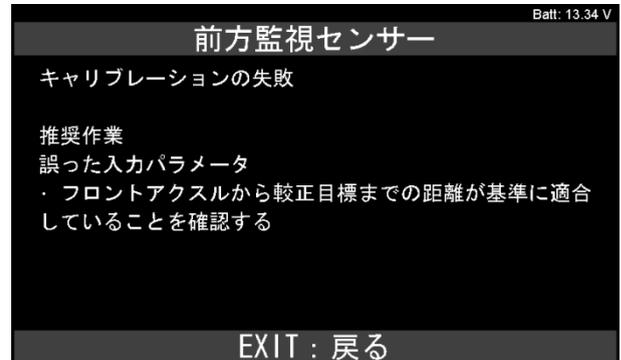
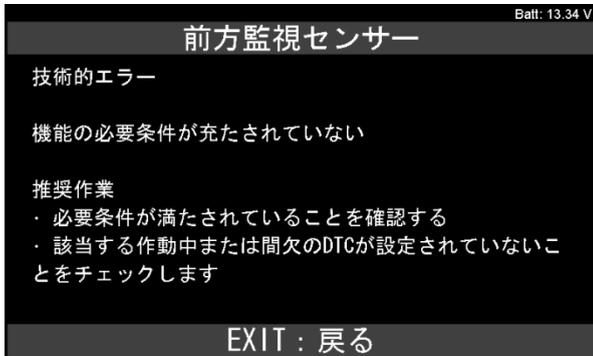
6.

右の画面が表示されましたら、
前方監視センサー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、
以下のエラー画面が表示されます。



<p style="text-align: right;">Batt: 13.32 V</p> <p style="text-align: center;">前方監視センサー</p> <p>キャリブレーションの失敗</p> <p>推奨作業</p> <p>レーダーピッチ角が大きすぎる</p> <ul style="list-style-type: none">・ 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・ レーダー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 <p style="text-align: center;">EXIT : 戻る</p>	<p style="text-align: right;">Batt: 13.28 V</p> <p style="text-align: center;">前方監視センサー</p> <p>キャリブレーションの失敗</p> <p>推奨作業</p> <p>レーダーピッチ角が左寄り過ぎる</p> <ul style="list-style-type: none">・ 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・ レーダー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 <p style="text-align: center;">EXIT : 戻る</p>
<p style="text-align: right;">Batt: 13.31 V</p> <p style="text-align: center;">前方監視センサー</p> <p>キャリブレーションの失敗</p> <p>推奨作業</p> <p>レーダーピッチ角が右寄り過ぎる</p> <ul style="list-style-type: none">・ 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・ レーダー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 <p style="text-align: center;">EXIT : 戻る</p>	<p style="text-align: right;">Batt: 13.27 V</p> <p style="text-align: center;">前方監視センサー</p> <p>キャリブレーションの失敗</p> <p>推奨作業</p> <p>較正が範囲外</p> <ul style="list-style-type: none">・ 較正目標の設定を確認する・ レーダー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 <p style="text-align: center;">EXIT : 戻る</p>