[いすゞ] カメラエイミング/カメラエイミング クリア/ カメラ再エイミング/カメラ検査

(例: エルフ)

- この作業はターゲット(いすゞ特殊工具 5-8840-3248-0)を使用して行います。
 その他に、糸・下げ振り(錘)・メジャー・マーキング出来る物・ホワイトボード等
 (つい立て)も必要になりますので予めご用意下さい。
- 調整作業は必ず明るい屋内で行って下さい。明度不足で実施した場合、調整が正しく終了
- 注意: しない場合があります。
 - ・ 屋外での調整は推奨出来ません。やむを得ず屋外で調整を行う場合は太陽の位置に注意して
 下さい。日光が車両前方や後方から照射した場合は正常に作業を行う事が出来ません。
 - ステレオカメラの視界に汚れ・障害物・ダッシュボードからのガラスへの写込みがあると正常 な調整・検査が行えません。特に映像遮断物禁止帯付近には物を置かないで下さい。

ステレオカメラ位置 (映像遮断禁止帯)

※一部イラストは整備書より引用しています。



- ハイキャブ車のステレオカメラは車両中心に取り付けられています。
- - 参考資料のオフセット表を確認して下さい。

作業手順

手順	作業内容	
1.	『 <u>1.準備</u> 』	
2.	『 <u>2.車両選択 / システム選択</u> 』	
3.	『 <u>3.カメラエイミングクリア</u> 』	
4.	『 <u>4.カメラエイミング</u> 』	
5.		
6.	『6.カメラ検査』	

	●ステレオカメラ・カメラ学習を行う際は、以下の状態であることを確認して下さい。
	-ステレオカメラとターゲット間に映像遮断物がないこと。
	-ステレオカメラ学習は、空車状態で実施すること。
注思:	-タイヤ空気圧が適正であること。
	-フロントタイヤが直進状態であること。
	-フロントガラスに汚れなどがないこと。

準備

※一部イラストは整備書より引用しています。

1. 準備



• ターゲットは、両端のターゲット高さ線を 1,000 mmに合わせて下さい

参考: • ターゲットは凹凸なくボードに設置して下さい。

● ターゲットをテープで貼り付ける場合は、ターゲットの余白部分に貼り付けて下さい。



● 印 A からターゲット位置(印 C)までの誤差が 20 mm 以内になるように設置して下さい。
 ● ターゲットは車両と平行に設置して下さい。







ラ: ● ターゲットは車両と平行に設置して下さい。

2. 車両選択 / システム選択

準備 (時刻設定)		
注意: 最初に『TPM-5 メニュー』の画面から 〔設定〕-〔時計〕を選択して、 [日付/時刻]を正しく設定して下さい。	Batt: 13.32 V 設定 時計 年 - 月 - 日 時 : 分 : 秒 2022 - 04 - 22 09 : 09 : 41 ENTER : 確定 / EXIT : キャンセル	

手順	車両	Ĩ選択
1.	イグニッションスイッチを OFF 位置にした後、 ダイアグコネクタに TPM-5 を接続します。 その後、イグニッションスイッチを ON に します。	
2.	『メインメニュー』画面から <mark>〔特殊機能〕</mark> を 選択して [ENTER] を押します。	Batt: 13.30 V TPM-5 メニュー シング シング 診断 シング 特殊機能 OBD11 シング シング 酸定 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) - (いすゞ)の 順に選択して [ENTER] を押します。	Bett: 13.31 V 特殊機能 シッテナンスモート DPF エーミング 商易ハ、 ッテリーテスト ENTER: 選択 EXIT: 戻る Bett: 13.33 V エーミング Enters ビーミング Enters ビーミング Enters ビーミング Enters Enters ビーミング Enters ビーミング Enters ビーミング 全自己診断 ビーミング作業 マツダ スバル レすぶ 日野 三菱ふそう UDトラックス W ENTER: 選択 EXIT: 戻る

手順	車両選択((自動検出)
4-1.	『車両選択』画面で、 <mark>〔自動検出〕</mark> を選択した 場合、車両を特定できたら、車両情報を表示 します。 車両を確認した後、[ENTER] を押します。	Batt: 13.30 / 自動検出 手動選択 ENTER:選択 EXIT:戻る Batt: 13.27 / 正本式: 2019 モデル: エルフ エンジン: 4JZ1 トランスミッション: Smoother-Ex (MYY) その他: No Options



手順	システム選択	(実施項目表示)
5.	『エーミング モード』の画面から、 <mark>〔ステレオカメラ〕</mark> を選択して [ENTER] を 押します。	Batt: 13.32 V エーミング モード ステレオカメラ ENTER : 選択 EXIT : 戻る
6.	『今日の日付』入力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。	Batt: 13.31 V 今日の日付 YYYY / MM / DD 2022 / 04 / 22 AV:番号選択 ・・:左右選択 ENTER:決定 EXIT:キャンセル
	『現在の時間』入力画面が次に表示されます ので、現在の時間を入力してから [ENTER] を 押します。	Batt: 13.27V 現在の時間 時 (0-23) : 分 09 : 20 ・* : 番号選択 ・* : 左右選択 ENTER : 決定 EXIT : キャンセル
7.	ステレオカメラの実施できる機能が表示 されます。	Batt: 13.27 V A テレオカメラ 作業サポート カメラエイミング カメラ再エイミング カメラ検査 ENTER : 選択 EXIT : 戻る

<u>3. カメラエイミングクリア</u>

手順	カメラエイ	ミングクリア
	『2. 車両選択 / システム選択	』を進めてください。
1.	表示項目から <mark>〔カメラエイミング クリア〕</mark> を選択して [ENTER] を押します。	Batt: 13.31 V ステレオカメラ 作業サポート カメラエイミング カメラ再エイミング カメラ検査 ENTER:選択 EXIT:戻る
2-1.	右の画面が表示されます。 車速が 0 であることを確認して [ENTER] を 押します。	Batt: 13.27 V カメラエイミング クリア 車両速度は0でなければなりません 車速: 0 km/h ENTER:次へ EXIT:終了
2-2.	もし、右のように車速が0でないときに [ENTER] を押すと、再度、車速を0にする ように求めます。 この時の [ENTER/EXIT] では、機能を実施 できません。 車速を0にすると自動で次の画面に 遷移します。	Batt: 13.27 V カメラエイミング クリア 車両速度は0でなければなりません 車速: 12 km/h ENTER:次へ EXIT:終了 Batt: 13.30 V カメラエイミング クリア 単両速度は0でなければなりません 車速: 12 km/h ENTER/EXIT:終了

手順	カメラエイミングクリア	
з.	右の画面のようにカメラの状態と、実施を 求められます。 内容を確認して、 [ENTER] を押します。	Batt: 13.30 v カメラエイミング クリア 現在値 カメラエイミングしますか? カメラ俯角: -0.3 ° カメラ方位角: 0.5 ° エイミング結果: エイミング完了 ENTER: Yes EXIT: No
4.	右の画面が表示されますので [ENTER] を押します。	Batt: 13.28 V カメラエイミング クリア ^{ボタンを選択してください} ENTER : クリア EXIT : 終了
5-1.	右の画面のように、「クリアが完了しました。」 と表示されたら、完了です。	Batt: 13.27 V カメラエイミング クリア クリアが完了しました。 カメラ俯角: -0.3 ° カメラ方位角: 0.5 ° エイミング結果: クリア済 ENTER/EXIT: 終了
5-2.	右の画面ように表示されたら、失敗です。	Batt: 13.32 V カメラエイミング クリア クリアに失敗しました。 ENTER/EXIT:終了

<u>4. カメラエイミング</u>

注意: ●準備 (ターゲット設置 [カメラエイミング時]) を参考に、ターゲットを前方 4,775 mm の位 置に設置して下さい。

手順	カメラエ	イミング
	『2. 車両選択 / システム選択』を進めてください。	
1.	表示項目から <mark>〔カメラエイミング〕</mark> を選択 して [ENTER] を押します。	Bett: 13.32 V ステレオカメラ 作業サポート カメラエイミング カメラ再エイミング カメラ検査 ENTER:選択 EXIT:戻る
2-1.	右の画面が表示されます。 内容を確認して [ENTER] を押します。	Batt: 13.28 V カメラエイミングでは、事前に「カメラ位置(フロントバ ンパーからの距離)、カメラ位置(前軸からの距離)、ター ゲット位置(設置高さ)」のプログラミングを実施してお く必要があります。 プログラミング済ですか? ENTER: はい EXIT: いいえ
2-2.	もし、車速が 0 でない場合、右の画面が表示 されます。 [EXIT] を押して、選択画面に戻ります。	Batt: 13.34 V カメラエイミング 車速をOICしてください! EXIT: 戻る

手順	カメラエ	イミング
3-1.	『標準 or ハイルーフキャブ幅 (1695 mm)』 の場合は、右の画面が表示されます。 内容を確認して [ENTER] を押します。	Batt: 13.32 V カメラ休角: -0.3 ° カメラ方位角: 0.5 ° エイミング結果: 255 カメラ位置(フロントバンパーからの距離): 233mm(標 準 or ハイルーフキャブ幅 1695mm) フロントバンパーからターゲットまでの距離: 4.73 m カメラエイミング日: 211015 1344 フロントバンパーからターゲットまでの実測距離は4775mm ENTER: はい EXIT: いいえ
		エイミング結果: 255 カメラ位置(フロントバンパーからの距離): 233mm(標 準 or ハイルーフキャブ幅 1695mm) フロントバンパーからターゲットまでの距離: 4.73 m カメラエイミング日: 211015 1344 フロントバンパーからターゲットまでの実測距離は4775mm ですか? カメラエイミングしますか? ENTER: はい EXIT: いいえ
3-2.	『ハイルーフキャブ幅 1770 mm』の場合は、 右の画面が表示されます。 内容を確認して [ENTER] を押します。	Batt: 13.28 v カメラ俯角: -0.3 ° カメラ方位角: 0.5 ° エイミング結果: 255 カメラ位置(フロントバンパーからの距離): 222mm(ハ イルーフキャブ幅 1770mm) フロントバンパーからターゲットまでの距離: 4.73 m カメラエイミング日: 211015 1344 フロントバンパーからターゲットまでの実測距離は4775mm ENTER: はい EXIT: いいえ
		Batt: 13.29 v カメラエイミング エイミング結果: 255 カメラ位置(フロントバンパーからの距離): 222mm(ハ イルーフキャブ幅 1770mm) フロントバンパーからターゲットまでの距離: 4.73 m カメラエイミング日: 211015 1344 フロントバンパーからターゲットまでの実測距離は4775mm ですか? カメラエイミングしますか? ENTER: はい EXIT: いいえ

手順	カメラエ	イミング
3-3	『ワイドキャブ幅 (2040mm)』の場合は、 右の画面が表示されます。 内容を確認して [ENTER] を押します。	Batt: 13.28 v カメラホクエイミング カメラ病角: -0.3 ° カメラ方位角: 0.5 ° エイミング結果: 255 カメラ位置 (フロントバンパーからの距離): 225mm (ワ イドキャブ幅 2040mm) フロントバンパーからターゲットまでの距離: 4.73 m カメラエイミング日: 211015 1344 フロントバンパーからターゲットまでの実測距離は4775mm ENTER: はい EXIT: いいえ
5.5.		Batt: 13.27 V カメラエイミング エイミング結果: 255 カメラ位置(フロントバンパーからの距離): 225mm(ワ イドキャブ幅 2040mm) フロントバンパーからターゲットまでの距離: 4.73 m カメラエイミング日: 211015 1344 フロントバンパーからターゲットまでの実測距離は4775mm ですか? カメラエイミングしますか? ENTER: はい EXIT: いいえ
3-4.	右の画面が表示される場合もあります。 内容を確認して [EXIT] を押します。	Batt: 13.34 V カメラエイミング カメラ位置 (フロントバンパーからの距離)のプログラミ ングを実施してください。 EXIT: 戻る
4.	右の画面が表示されるので、『 <u>1.準備</u> 』の手順3 で実測したカメラ位置(高さ)を入力して [ENTER] を押します。	Batt: 13.27 v カメラ位置(高さ) CURRENT (mm) 1400 INPUT (mm) 1400 ・▼: 番号選択 ・→: 左右選択 ENTER : 決定 EXIT : キャンセル

手順	カメラエ	イミング
	右の画面が表示されるので、『 <u>1.準備</u> 』の手順 3 で実測したカメラ位置(横オフセット) を入力 して [ENTER] を押します。	Batt: 13.32 V カメラ位置(横オフセット) *注意 カメラ位置(横オフセット)が車両の中心から右側にオフ セットされている場合にのみ、「-」 を入力値に追加して ください。
5.	注意: 車両の中心から右側にオフセットされている 場合のみ、「-」を入力値に追加する必要が あります。	ENTER : 次へ カメラ位置(横オフセット) CURRENT (mm) -23 INPUT (mm) -23 ・・: 番号選択 ・・: 左右選択 ENTER : 決定 EXIT : キャンセル
6.	右の画面が表示されるので、『 <u>1.準備</u> 』の手順3 で実測したターゲット位置(フロントバンパー からの距離) を入力して [ENTER] を 押します 。	Batt: 13.34 V ターケット位置(フロントハ`ンハ [°] ーからの距離) CURRENT (mm) 4775 INPUT (mm) 4775 ・マ: 番号選択 ・・: 左右選択 ENTER : 決定 EXIT : キャンセル
7.	右の画面が表示されます。 内容を確認して、 [ENTER] を押します。	Batt: 13.29 V カメラ位置(高さ): 1400 mm カメラ位置(横オフセット): -23 mm ターゲット位置(フロンドパ・ンパーからの距離): 4783 mm 学習します ENTER:実行 EXIT:中止

手順	カメラエイミング	
8-1.	右の画面で 「エイミング完了」か「エイミング済」 のどちらかが表示されたら完了です。 注意: ENTER/EXITを押した後、必ず、 イグニッションスイッチを OFF にして下さい。	Batt: 13.27 V カメラ(協角: -0.3 ° カメラ方位角: 0.5 ° エイミング結果: 0 カメラ(位置) (フロントバンパーからの距離): 233mm (標準) 準 or ハイルーフキャブ幅 1695mm) フロントバンパーからの距離): 233mm (標準) 準 or ハイルーフキャブ幅 1695mm) フロントバンパーからターゲットまでの距離: 4.73 m カメラエイミング日: 220422 0950 エイミング完了 Datt: 13.29 V 力メラ(方(ク)) カメラ方(位角: 0.5 °) エイミング結果: 13 カメラ位置(フロントバンパーからの距離): 233mm (標準) 準 or ハイルーフキャブ幅 1695mm) フロントバンパーからの距離): 233mm (標準) 準 or ハイルーフキャブ幅 1695mm) フロントバンパーからターゲットまでの距離: 4.73 m カメラエイミング日: 220422 0950 エイミング完了 ENTER/EXIT: 終了
		Batt: 13.31 V カメラ俯角:-0.3 ° カメラ方位角: 0.5 ° エイミング結果: 254 カメラ位置(フロントバンパーからの距離): 233mm(標 準 or ハイルーフキャブ幅 1695mm) フロントバンパーからターゲットまでの距離: 4.73 m カメラエイミング日: 220422 0950 エイミング済 ENTER/EXIT: 終了

手順	カメラエ	ゴイミング
	以下のように表示される場合は、失敗です。 エイミング結果から 『学習が正常に完了していない時の作業』の コードにあった作業を行ってください。	Batt: 13.30 V カメラ俯角: -0.3 ° カメラ方位角: 0.5 ° エイミング結果: 11 カメラ位置(フロントバンパーからの距離): 233mm(標 準 or ハイルーフキャブ幅 1695mm) フロントバンパーからターゲットまでの距離: 4.73 m カメラエイミング日: 220422 0950 設定距離エラー ENTER/EXIT: 終了
0.2	Batt: 13.27 V カメラ俯角: -0.3 ° カメラ方位角: 0.5 ° エイミング結果: 12 カメラ位置(フロントバンパーからの距離): 233mm(標 準 or ハイルーフキャブ幅 1695mm) フロントバンパーからターゲットまでの距離: 4.73 m カメラエイミング日: 220422 0950 カメラ再エイミング無効 ENTER/EXIT: 終了	Batt: 13.27V カメラ俯角:-0.3 ° カメラ方位角:0.5 ° エイミング結果:9 カメラ位置(フロントバンパーからの距離):233mm(標 準 or ハイルーフキャブ幅 1695mm) フロントバンパーからターゲットまでの距離:4.73 m カメラエイミング日:220422 0950 設定距離エラー ENTER/EXIT:終了
8-2.	Batt: 13.27 V カメラ方位角: 0.5 ° エイミング結果: 12 カメラ位置(フロントバンパーからの距離): 233mm(標 準 or ハイルーフキャブ幅 1695mm) フロントバンパーからターゲットまでの距離: 4.73 m カメラエイミング日: 220422 0950 カメラ再エイミング短: 220422 0950 たメラ再エイミングを実施してください。 ENTER/EXIT: 終了	Batt: 13.31 V カメラ方位角: 0.5 ° エイミング結果: 9 カメラ位置(フロントバンパーからの距離): 233mm(標 準 or ハイルーフキャブ幅 1695mm) フロントバンパーからターゲットまでの距離: 4.73 m カメラエイミング日: 220422 0950 設定距離エラー カメラ再エイミングを実施してください。 ENTER/EXIT: 終了
	Batt: 13.31 V カメラ俯角: -0.3 ° カメラ方位角: 0.5 ° エイミング結果: 14 カメラ位置 (フロントバンパーからの距離): 233mm (標 準 or ハイルーフキャブ幅 1695mm) フロントバンパーからターゲットまでの距離: 4.73 m カメラエイミング日: 220422 0950 車両データプログラミング未完了 ENTER/EXIT: 終了	Batt: 13.28 V カメラ俯角: -0.3 ° カメラ方位角: 0.5 ° エイミング結果: 253 カメラ位置 (フロントバンパーからの距離): 233mm (標 準 or ハイルーフキャブ幅 1695mm) フロントバンパーからターゲットまでの距離: 4.73 m カメラエイミング日: 220422 0950 タイムアウトエラー ENTER/EXIT: 終了

手順	カメラエ	イミング
8-2.	Batt: 13.31 V カメラホイミング カメラ病角: -0.3 ° カメラ方位角: 0.5 ° エイミング結果: 5 カメラ位置(フロントバンパーからの距離): 233mm(標 準 or ハイルーフキャブ幅 1695mm) フロントバンパーからターゲットまでの距離: 4.73 m カメラエイミング日: 220422 0950 ターゲット認識エラー ENTER/EXIT: 終了	
8-3.	正常に完了しない場合、右の画面が表示される 場合があります。	Batt: 13.31 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

学習が正常に完了していない時の作業

コード (エイミング結果)	手順1	手順 2
01 (1)	以下の項目について点検し、異常が認められる 場合は原因の解消及び関連部品の交換を行う。	
02 (2)	・ステレオカメラの取り付け位置を変更して	
03 (3)	・ステレオカメラのレンズに汚れがないか	
04 (4)	・ダッシュボードの上やステレオカメラの前 および上にものが置かれていないか	
05 (5)	 ・ステレオカメラのレンズ前のフロントガラス 	1)『 <u>3.カメラエイミングクリア</u> 』
06 (6)	・フロントガラス(内側/外側)に汚れがないか	を実施する。 2)『4 カメラエイミング』
07 (7)	 ・フロントガラスにガラスコーティング剤が 使用されていないか 	2) ¹ を実施する。
08 (8)	・指定以外のフロントガラスが使用されて いないか	3) 『4.カメラエイミンク』を美施後 も同じエラーが検出される場合は、
0A (10)	・車両が傾いていないか	ステレオカメフを新品に父換9る。
0B (11)	・ターゲットに汚れや傷かないか ・ターゲットと車両の距離は規定値か	
0C (12)	・ターゲットは車両と水平に設置されているか	
FD (253)	・ターケットに当たる光にむらかないか ・ステレオカメラに対して直射光がないか	
0E (14)	【車両情報全プログラミング】を実施する。	
09 (9)	スタータースイッチ ON の状態で、フロント バンパーからターゲットまでの距離が 4,775 mm であることを確認する。	<ターゲットの設置位置に問題がない 場合> 1)『 <u>5.カメラ再エイミング</u> 』 を実施する。 2)画面に「エイミング完了」と表示 されていない場合は、ステレオカメ ラの学習手段を最初からやり直す。 <ターゲットの設置位置に問題がある 場合> 1)ターゲット設置位置を修正する。 2)『3 カメラエイミングクリア』
		2) 『 <u>3.0×りエイミングリック</u> 』 を実施する。 1) 『 <u>4. カメラエイミング</u> 』 を実施する。

5.カメラ再エイミング

手順	カメラ再エイミング		
	『2. 車両選択 / システム選択』を進めてください。		
1.	表示項目から <mark>〔カメラ再エイミング〕</mark> を選択 して [ENTER] を押します。	Batt: 13.32 V ステレオカメラ 作業サポート カメラエイミング カメラ再エイミング カメラ検査 ENTER:選択 EXIT: 戻る	
2-1.	右の画面が表示されます。 車速が 0 であることを確認して [ENTER] を 押します。	Batt: 13.29 V カメラ再エイミング 車両速度は0でなければなりません 車速: 0 km/h ENTER:次へ EXIT:終了	
2-2.	もし、右のように車速が 0 でないときに [ENTER] を押すと、再度、車速を 0 にする ように求めます。 この時の [ENTER/EXIT] では、機能を実施 できません。 車速を 0 にすると自動で次の画面に 遷移します。	Batt: 13.32 V カメラ再エイミング 車両速度は0でなければなりません 車速: 12 km/h ENTER: 次へ EXIT: 終了 Batt: 13.31 V カメラ再エイミング 車両速度は0でなければなりません 車速: 12 km/h ENTER/EXIT: 終了	

手順	カメラ再エイミング	
3-1.	カメラエイミング実施時に、「設定距離エラー (カメラ再エイミングを実施してください。)」 が表示されたことを確認して [ENTER] を 押します。 表示されていない場合は、[EXIT] を押して 終了します。	Batt: 13.30 V カメラ再エイミング 本機能は、カメラエイミング実施後、 「設定距離エラー(カメラ再エイミングを実施してくださ い。)」のコメントが表示された場合のみ有効です。 エイミング結果: 設定距離エラー ENTER:次へ EXIT:終了
3-2.	もし、表示されていない状態で、実行すると、 右の画面のように表示され、実行できません。	Batt: 13.30 V カメラ再エイミング無効 カメラエイミングを実施してください。 エイミング結果: クリア済 ENTER/EXIT:終了
4.	右の画面が表示されます。 内容を確認して [ENTER] を押します。	Batt: 13.28 V カメラ再エイミング実施後、 「設定距離エラー(カメラ再エイミング実施後、 「設定距離エラー(カメラ再エイミングを実施してくださ い。)」のコメントが表示された場合のみ有効です。 カメラ病五イミングしますか? カメラ坊角: 2.3 ° カメラ方位角: 2.3 ° エイミング結果: 設定距離エラー ENTER: Yes EXIT: No
5-1.	右の画面で「エイミング完了」が表示されたら 完了です。	Batt: 13.27 V カメラ再エイミング エイミング完了 カメラ俯角: 2.3 ° カメラ方位角: 2.3 ° エイミング結果: エイミング完了 ENTER/EXIT:終了

手順	カメラ再エイミング	
5-2.	右の画面が表示されたら失敗です。	Batt: 13.31 V カメラ再エイミング ^{不具合} ENTER/EXIT: 終了
	以下のように表示される場合も、失敗です。	Batt: 13.34 V カメラ再エイミング 設定距離エラー カメラ再エイミングを実施してください。 カメラ俯角: 2.3 ° カメラ方位角: 2.3 ° エイミング結果: 設定距離エラー ENTER/EXIT: 終了
5-3.	Batt: 13.27 V カメラ再エイミング 設定距離エラー カメラ俯角: 2.3 ° カメラ方位角: 2.3 ° エイミング結果: 設定距離エラー ENTER/EXIT:終了	Batt: 13.28 V カメラ再エイミング無効 カメラエイミングを実施してください。 カメラ俯角: 2.3 ° カメラ方位角: 2.3 ° エイミング結果: エイミング未実施 ENTER/EXIT: 終了
	Batt: 13.31 V カメラ再エイミング 車両データプログラミング未完了 カメラ俯角: 2.3° カメラ方位角: 2.3° エイミング結果: 車両データプログラミング未完了 ENTER/EXIT: 終了	Batt: 13.32 V カメラ再エイミング タイムアウトエラー カメラ俯角: 2.3 ° カメラ方位角: 2.3 ° エイミング結果: タイムアウトエラー ENTER/EXIT: 終了

6. カメラ検査

注意:	 ●準備 (ターゲット設置 [カメラ検査時])を参考に、ターゲットを前方 7,775 mm の位置に設置して下さい。 		
手順			
	[2] 東両選択 / システム選択	『を進めてください	
1.	1 <u>2. 単両速代 / ジスノム連扒</u> 表示項目から <mark>〔カメラ検査〕</mark> を選択して [ENTER] を押します。	ステレオカメラ 作業サポート カメラエイミング カメラエイミング クリア カメラ再エイミング カメラ機査 ENTER : 選択 EXIT : 戻る	
2-1.	右の画面が表示されます。 車速が 0 であることを確認して [ENTER] を 押します。	Batt: 13.27 v カメラ検査 車両速度は0でなければなりません 車速: 0 km/h ENTER:次へ EXIT:終了	
2-2.	もし、右のように車速が0でないときに [ENTER] を押すと、再度、車速を0にする ように求めます。 この時の [ENTER/EXIT] では、機能を実施 できません。 車速を0にすると自動で次の画面に 遷移します。	Batt: 13.33 V カメラ検査 車両速度は0でなければなりません 車速: 12 km/h ENTER:次へ EXIT:終了 Batt: 13.30 V カメラ検査 車両速度は0でなければなりません 車速: 12 km/h ENTER/EXIT:終了	

手順	לא	ラ検査
з.	右の画面が表示されます。 内容を確認して [ENTER] を押します。	Batt: 13.27 V カメラ検査では、事前にカメラエイミングを実施しておく 必要があります。 カメラエイミング済ですか? ENTER : Yes EXIT : No
4.	右の画面が表示されます。 内容を確認して [ENTER] を押します。	Batt: 13.31 V カメラ検査 ターゲットをカメラエイミング位置から更に3m先にセット してください。 ターゲットは既にセット済ですか? ENTER: Yes EXIT: No
5.	右の画面が表示されます。 以下の基準値内であることを確認して [ENTER] を押します。 基準値から外れる場合は [EXIT] を押します。 ターゲット設置距離 基準値 7,775 mm 7,665 - 7,885 mm	Batt: 13.31 V カメラ検査 表示された値は範囲内ですか? フロントバンパーからターゲットまでの距離: 7.78 m ENTER:Yes EXIT:No

手順	カメラ検査	
6-1.	手順 5 で基準値内のため [ENTER] を押した 場合、右の画面が表示されます。 距離を再度確認して、完了です。	Batt: 13.31 V カメラ検査成功 フロントバンパーからターゲットまでの距離: 7.78 m ENTER/EXIT:終了
6-2.	手順 5 で基準値から外れるため [EXIT] を 押した場合、右の画面が表示されます。 距離を再度確認して、『 <u>4.カメラエイミング</u> 』 を実施して下さい。	Batt: 13.28 V カメラ検査 再度カメラエイミングを実施してください。 フロントパンパーからターゲットまでの距離: 7.40 m ENTER/EXIT:終了
7.	検査が完了したら、スタータースイッチを OFF にします。	