レコグニッションカメラ/光軸調整

■適応車種

ヴィッツ(KSP130)等

以下に故障診断機(G-scan)を使用した、『レコグニッションカメラ/光軸調整』の方法 を記載しますので、参考にしてください。

水平な床面に車両を設置して、整備解説書に従いターゲット等を設置してください。 入力する数値は整備解説書を参照してください。

※注意※

- ・すべてのドアを閉める。
- ・車両に乗車しない。
- ・作業中に車両に寄りかからない。
- ・ヘッドライトは点灯しない。
- 1. IG SW OFF の状態で診断コネクタ(OBD16 ピン)に G-scan を接続してください。
- IG SW ON およびエンジン停止の状態で、G-scan の電源を ON にして、システム を選択してください。
 選択するシステムは車種を選択して、『レーンディパーチャーアラート』から『作業 サポート』を選択してください。

3. ターゲット位置記憶を行います。

『レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶』を選択してください。

<u>₽</u> ♦ ? অ	作業サポート	
		â
	レコク「ニッションカメラ/ターケ゛ット位置記憶	Ĭ
0	レコク・ニッションカメラ/光軸学習	
0	PCS画像記録設定	
O	PCS画像情報消去	
0	制御モート⁺	
お気に入り		

〈図:レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶を選択〉

4. 注意事項を確認して『OK』を選択してください。

入力する数値は整備解説書を参照してください。

	レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶	🖾 🕇 🐔
レコウ・ニッションカメラ/ターケ・ット/車両 詳細に関しては整備書を参照[[OK]を押してください。 注意: この機能はカメラ・レータ・一等の調整。 また、整備要領書をご確認	情報記憶をおこないます。 ってください。 をおよび設定をおこなう機能です。システムの動作を保証 の上、正しい条件のもと実行してください。	するものではありません
ОК ++>tл		

〈図:レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶開始〉

5. 条件、注意事項を確認して、『OK』を選択してください。

∞ ♦ 穼	レコクニッションカメラ/ターケット位置記憶			
条件: - エンジンスイッ - 車両停止 注意: [レコウニッション [OK]を押して	ゖチ/パワースイッチON(エンジンOFF/Ready OFF) 状態 クカメラ/光軸学習]を実行する前に本機能を完了してください。 こください。			
ОК	キャンセル Back			

6. カメラの高さと横距離を入力してください。

入力が完了しましたら『OK』を選択してください。

🖅 📣 🛜	レコク゛ニッションカメラ/ターケ゛ット位置記憶	💷 🔁 🐔
カメラの高さと横距離を。 カメラの高さ: 1345mm 横距離: 3mm カメラの高さ: 整備書を参い 横距離: 整備書を参い	入力してください。 参照してください。 照してください。	カメラの高さ 横距離
ОК [†] т	ンセル Back	

[〈]図:入力画面〉

カメラのヨー角とピッチ角を入力してください。
入力が完了しましたら『OK』を選択してください。

	レコク゛ニッションカメラ/ターケ゛ット位置記憶	
カメラのヨー角とピッチ角を、 カメラのヨー角: Odeg カメラのピッチ角: -1.75d カメラのヨー角: 整備書を カメラのピッチ角: 整備書	入力してください。 eg 参照してください。 を参照してください。	カメラのヨー角 カメラのピ [。] ッチ角
-1.75		
OK Ŧŧj	rtル Back	

〈図:入力画面〉

8. ターゲットの高さとカメラとターゲットまでの距離を入力してください。

入力が完了しましたら『OK』を選択してください。

	レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶	🖸 🕇 🐔
ターケットの高さとカメラとダ ターケットの高さ: 1270r カメラとターケットまでの距 ターケットの高さ: 整備書 カメラとターケットまでの距	ハーケットまでの距離を入力してください。 nm 離: 1502mm 特を参照してください。 離: 整備書を参照してください。	ターケ [・] ットの高さ ラとターケ [・] ットまでの距
1502		
ОК †+	ンセル Back	

[〈]図:入力画面〉

9. ターゲット間距離とターゲットサイズを入力してください。 入力が完了しましたら『OK』を選択してください。

∞ ♦ 穼	レコク゛ニッションカメラ/ターケ゛ット位置記憶	🖸 🕇 🏠		
ターケット間距。 ターケット間距。 ターケット間距。 ターケット間距。 ターケット間距。	離とターゲットサイスを入力してください。 離: 297mm : 120mm 離: 整備書を参照してください。 : 整備書を参照してください。	ターケ [*] ット間距離 ターケ [*] ットサイス [*]		
ОК	キャンセル Back			

10. 車両の車幅とカメラと前輪間距離を入力してください。

入力が完了しましたら『OK』を選択してください。

	レコク゛ニッションカメラ/ターケ゛ット位置記憶	🖸 🕇 🐔
車両の車幅とカメラと前輪に 車両の車幅: 1695mm カメラと前輪間距離: 692n 車両の車幅: 整備書を参 カメラと前輪間距離: 整備	間距離を入力してください。 nm ・照してください。 書を参照してください。	車両の車幅 カメラと前輪間距離
692		
ОК ++>/z	ル Back	

[〈]図:入力画面〉

11. ピッチオフセット角とカメラとレーダー間距離を入力してください。 入力が完了しましたら『OK』を選択してください。

∞ ♦	レコク゛ニッションオ	カメラ/ターゲット位置記憶	🕑 主 🏠
ビッチオフセット角と ビッチオフセット角: カメラとレーダー間 ビッチオフセット角: カメラとレーダー間)	カメラとレーダー間距離を入力して。 Odeg E離: Omm 整備書を参照してください。 E離: 整備書を参照してください	ください。	ピッチオフセット角 カメラとレータ'一間距離
OK	キャンヤル Back		
OR			

〈図:入力画面〉

12. レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶が完了しました。

『OK』を選択して、光軸学習を行ってください。



〈図:レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶完了〉

13. 続いて光軸学習を行います。

『レコグニッションカメラ/光軸学習』を選択してください。



〈図:レコグニッションカメラ/光軸学習を選択〉

14. 注意事項を確認して『OK』を選択してください。

入力する数値は整備解説書を参照してください。



〈図:光軸調整開始〉

15. 表示されている数値が整備書の数値と一致することを確認して、『OK』を選択して ください。

🕶 🔷 😚 🚥		レコク゛ニッションカ	約/光軸学習		🖾 🕇 👘
下記に表示さ 表示されている カメラの高さ:1 カメラの荷距離 カメラのサー角: カメラのビッチ角 ターゲット1の高 ターゲット10高 ターゲット間距 ターゲット明報 車両の車幅: カメラと前輪間間 ピッチオフセット角	れているのは現在EC る数値が整備書と一 345mm : 3mm 0.00deg : -1.75deg さ: 1270mm 1までの距離: 1502 鑑: 297mm : 120mm 1695mm 距離: 692mm 音: 0.00deg 間距離: 0mm	CUに記憶されている 致することを確認して mm	牧値です。 -<∕ださい。		
ОК	キャンセル				

16. 条件を確認して『OK』を選択してください。

📼 🄷 🎅 🚥		レコク゛ニッションカ	メラ/光軸学習	
条件: - エンジンスイ: - [レコヴニッシ [OK]を押して	チ/パワースイッチON(コ コンカメラ/ターゲット位置 ください。	Cシジン OFF/Ready (記憶]作業済み	DFF)	
ок	キャンセル			

〈図:条件確認〉

17. 学習の方法を選択してください。今回は『一括認識』で説明します。



18. ターゲットが設置ポイントに設置されていることを確認して、『OK』を選択してください。



〈図:ターゲットを設置する〉

19. 調整中です、しばらくお待ちください。



〈図:調整中画面〉

20. レコグニッションカメラ光軸学習が完了しました。『OK』を選択してください。



〈図:完了画面〉

21. 車両に装備されているヘッドランプのタイプを選択してください。



22. 『ヘッドランプのタイプ設定が完了しました。』と表示されれば光軸学習が完了で す。『OK』を選択して終了してください。



[〈]図:光軸調整完了画面〉