

Dead Reckoning Einstellung auf dem AnyRover Plus mit AnyControl

Softwareanforderungen:

AnyControl Version: 2.4.0

AnyRover Image Version: 1.8.3, AnyRover ist für AnyControl konfiguriert

Vorbereitung:



Vorgehen:

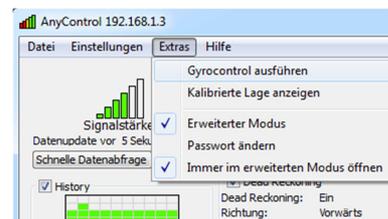
1. AnyRover in einer der vier abgebildeten Lagen platzieren
2. Fahrzeug waagrecht positionieren
3. Zündung einschalten
4. Sicherstellen dass der Rückwärtsgang nicht eingelegt ist

Hinweis: Beim Einbau sollte darauf geachtet werden, dass die Lage möglichst genau eine der vier möglichen Positionen ist. Jedes Grad Abweichung bringt mehr Ungenauigkeit beim Dead Reckoning.

Lageeinstellung auf dem AnyRover mit dem AnyControl:

Vorgehen:

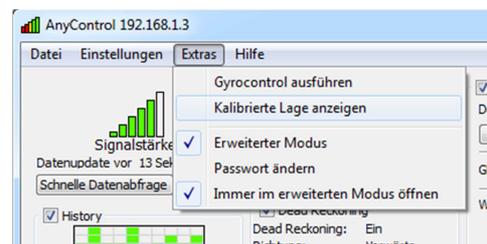
1. Im AnyControl Extras -> Gyrocontrol ausführen
2. Warten bis Fenster mit Bestätigung geöffnet wird (kann einige Minuten dauern)
3. Kalibrierte Lage verifizieren



Überprüfung der Lagekalibrierung im AnyControl:

Im AnyControl unter Extras-> Kalibrierte Lage anzeigen

Wenn die eingestellte und die tatsächliche Lage voneinander abweichen, ist die Lageeinstellung falsch und muss nochmals neu durchgeführt werden. Daneben werden auch die aktuellen Speedticks und die Fahrtrichtung angezeigt und können so verifiziert werden.



Kalibrierungsfahrt:

Nach jedem Einbau muss eine Kalibrierungsfahrt absolviert werden. Diese muss umfassen:

- Fünf Minuten Stand im Freien bei eingeschaltetem AnyRover um guten GPS-Empfang zu gewährleisten. Dabei sollte die GPS-LED auf der Frontplatte des AnyRover nach spätestens einer Minute zu blinken beginnen und für mindestens 3 Minuten weiterblinken. Ohne guten Empfang macht eine Kalibrierungsfahrt keinen Sinn, dann wartet man besser etwas ab oder bewegt das Fahrzeug an einen Ort, wo Empfang möglich ist.
- Fahrt von 500-1000m möglichst geradeaus, dann eine Kurve von mindestens 90 Grad, dann wiederum 500-1000m geradeaus. In der Praxis hat sich eine gerade Strasse von ca. 1km Länge bewährt, an deren Ende ein Kreisel eineinhalb-fach umfahren und dann wieder die gleiche Strecke zurückgefahren wurde.

Nun ist das System auf das Fahrzeug geeicht. Diese Daten werden im AnyRover automatisch permanent gespeichert.