

Dead Reckoning Einstellung auf dem AnyRover V2 mit AnyControl

Softwareanforderungen:

AnyControl Version: 2.4.0

AnyRover Image Version: 1.8.3, AnyRover ist für AnyControl konfiguriert





Lageeinstellung auf dem AnyRover:

Auf dem AnyRover V2 wird die Einbaulage über die DIP Switch 1 und 2 (kleine Schalter auf der Rückseite des AnyRovers) eingestellt.

Vorgehen:

1. AnyRover in einer der 4 möglichen Positionen platzieren
2. DIP Switch einstellen gemäss Tabelle
3. AnyRover neu booten



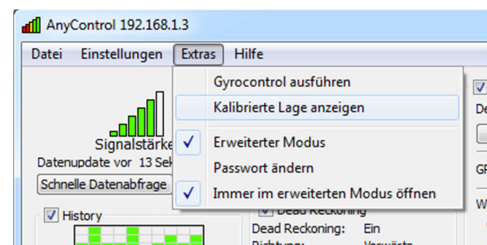
Position	Schalter 1	Schalter 2	
Position 1:	on	off	
Position 2:	off	off	
Position 3:	on	on	
Position 4:	off	on	

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.

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.



Rückfahrtsignal invertieren:

Wenn das Rückfahrtsignal invertiert anliegt, kann dies mit dem Schalter 4 angepasst 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 Kreis eininhalb-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.