

218 バージョンについて、係数調整の説明書

角度センサーなしのキャリブレーション機能を最適化するために、「自動キャリブレーション」を一時的に無くし、今後の新バージョンで再導入します。ご期待ください。

そこで角度なし数値の定義及び記入方法について説明します。



「無角度センサーの設定画面」

1、最大ステアリング角度：

前輪を一番左か一番右に回すと、車輪と車の中間線がなす角度。(デフォルトは50です。)

2、農機の回転速比：

車両回転速比=最大回転数×6

最大回転数=ハンドルを最左端から最右端まで手で回す回転数

車両回転速比：デフォルトは16です。

調整：ハンドル回転角度とホイール回転角度の比例値が大きいほど、ステアリングホイールを回すのに対応するホイールの角度が大きくなります。

3、補償係数：

デフォルトは0です。

調整：ハンドルの反応が遅い場合は値を大きくします(10を超えない)。ハンドルのぐらつきが激しい場合は値を小さくします。

P. S: その他の係数の説明は以下になります。

設定→パラメータ設定→係数調整

項目	初期設定	設定範囲	数値を小さくするとどうなるのか？ どんな時に数値を小さくするのか？	数値を大きくするとどうなるのか？ どんな時に数値を大きくするのか？
ベースライン倍数 (照準係数)	1.0	0-2	数値が小さいほど車両がベースラインに合わせる時間が長くなり、ハンドルの調整もより緩やかになります。	大きいほど車両がベースラインに入る時間と距離がより短くなり、ハンドル調整がより激しくなります。
定常ベースライン倍数 (安定係数)	1.0	0-2	数値が小さいほどハンドルの回転精度がより高くなりますが、圃場地形の要求も高い(平地に近い状態)。もしガタガタの圃場で作業するとより蛇行しやすくなります。	逆に数値が小さいほどハンドルの回転精度が低くなり、状況がよくない(ガタガタな圃場)でもより良い効果させます。定常ベースライン倍数はお客様のニーズによって調整する必要があります。
バック照準係数	1.0	0-2	ベースライン倍数と同じです、(バックする際の設定となります)	ベースライン倍数と同じです、(バックする際の設定となります)
バック安定係数	1.0	0-2	定常ベースライン倍数と同じです、(バックする際の設定となります)	定常ベースライン倍数と同じです、(バックする際の設定となります)
旋回後の照準係数	1.5	0-2	小さいほど、旋回した 後ベースラインに入るのは遅いですがモーターは安定です。	大きいほど、旋回 した後ベースラインに入るのは速いですがモーターは振れる可能性がある。
旋回後の安定係数	0.5	0-2		ターンした後ベースラインに入る時蛇行になったら、値を少し大きくして調整してください
取置安全距離	1.0		旋回する際境界との安全距離	

設定→パラメータ設定→モーター調整

項目	初期設定	設定範囲	数値を小さくするとどうなるのか？ どんな時に数値を小さくするのか？	数値を大きくするとどうなるのか？ どんな時に数値を大きくするのか？
速度ループ比例係数(P 値)	25	4-125	小さくするとハンドルの回転が緩くなる、大体ハンドル回転が軽いときに小さくする。	大きくするとハンドルの反応がよくなる、大体ハンドル回転が遅いときに大きくする

項目	初期設定	設定範囲	位置にするとどうなるのか？ どんな時に位置にするのか？	速度にするとどうなるのか？ どんな時に速度にするのか？
制御モード	速度	位置・速度	メーカーテスト用、いじらなくてもいい、無視OK	メーカーテスト用、いじらなくてもいい、無視OK
チューニングパラメータ	200、0	200~400、0	デフォルトで (200、0) に設定します。他のパラメーターが適切に設定されているときにステアリングホイールがぐらついている場合、パラメーター1を減らします。ステアリングホイールがゆっくりと応答する場合、パラメーター1を増やします。モーターバージョンは 1.1.8 の場合、推奨される設定は (400、0) であり、70 馬力未満のトラクターの場合、推奨される設定は (200、0) です。モーターバージョンは 1.1.8 の場合、推奨される設定は (200、0) です。	