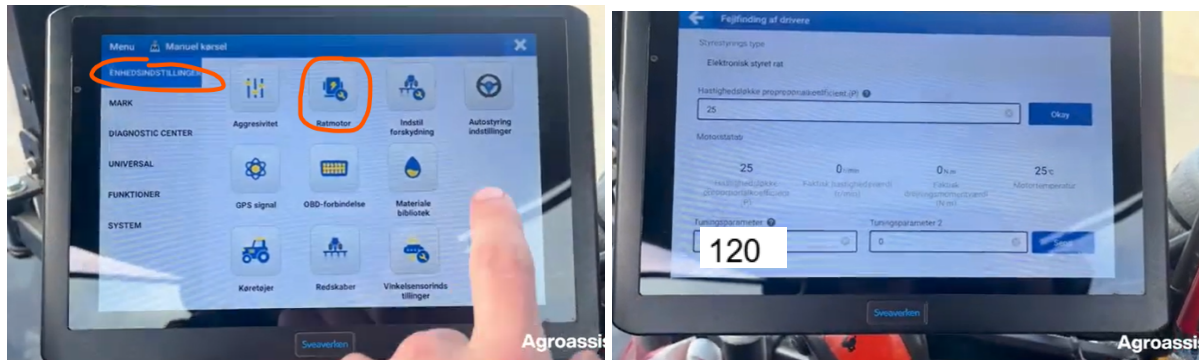


Vejledning til justering af autostyring med ratmotor

1. Gå til menu > enhedsindstillinger > ratmotor



Optimale værdier

Hastighedsløkke proportionalkoefficient (P): 25

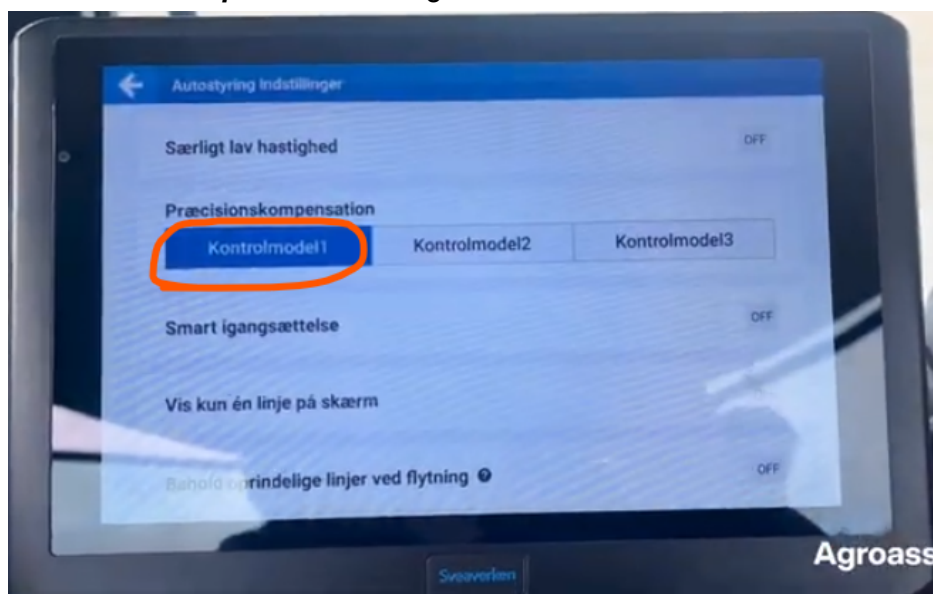
Tuningsparameter: sæt til 120 (justeres ned til 100 hvis rattet bevæger sig for hurtigt eller til 150 hvis rattet bevæger sig for lidt)

Tuningsparameter 2: sæt til 0

2. Gå til menu > enhedsindstillinger > autostyring indstillinger

Optimale værdier

Præcisionskompensation: vælg model 1



3. Gå til menu > enhedsindstillinger > vinkelsensor indstillinger

Optimale værdier

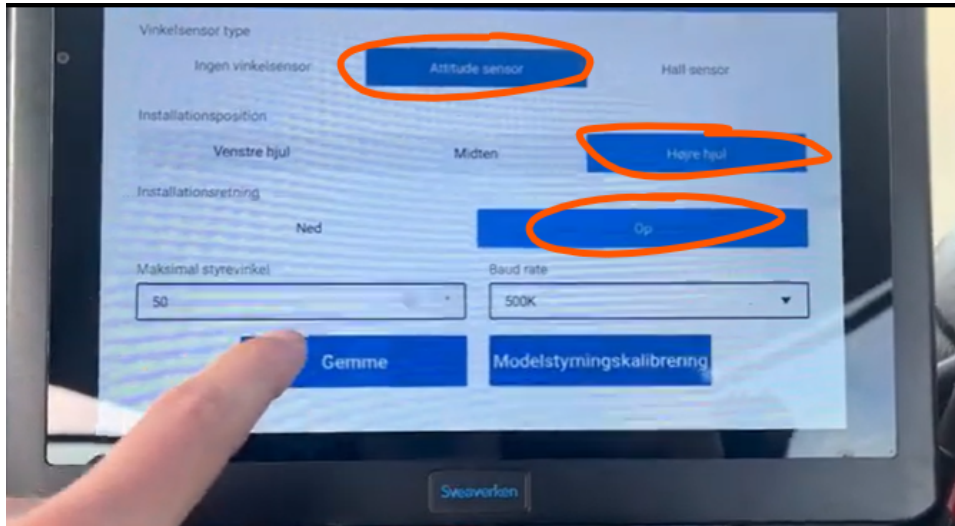
Vinkelsensor type: attitude sensor

Installationsposition: høje hjul

Installationsposition: op (hvis sensoren vender opad)

Maksimal styrevinkel: 50

Baud rate: 500K

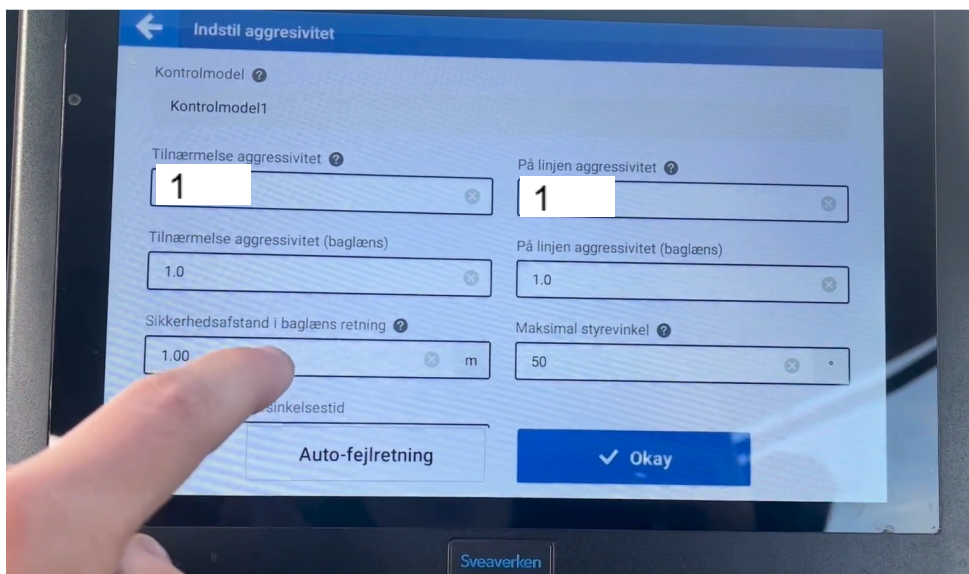


4. Gå til menu > enhedsindstillinger > aggressivitet

Optimale værdier

Tilnærmelse aggressivitet: sæt til 1 (skala går fra 0-2, juster til 1.2 for mere aggressiv tilnærmelse)

På linjen aggressivitet: sæt til 1 (omvendt skala går fra 0-2, juster til 0.8 for mere aggressiv vedblivelse på linje)



5. Gå til menu > enhedsindstillinger > aggressivitet

Optimale værdier

Tilnærmelse aggressivitet: sæt til 1 (skala går fra 0-2, juster til **1.2** for mere aggressiv tilnærmelse)

På linjen aggressivitet: sæt til 1 (**omvendt** skala går fra 0-2, juster til **0.8** for mere aggressiv vedblivelse på linje)

6. Gå til menu > enhedsindstillinger > funktioner > manuel indgriben

Optimale værdier

Interventionskraft: 5-7 nm (til centrum for midten med skyderen)

Forsinkelsestid: 1 sek (helt til venstre med skyderen)

7. Gå til menu > system > advarsler

Optimale værdier

Slå hastighedsadvarsler fra (off)

