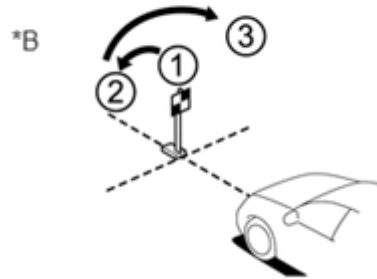
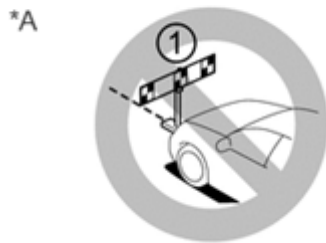


[トヨタ] 前方認識カメラ 光軸学習 (例: プリウス ZVW50)

フォワードレコグニッションカメラが搭載されたウインドシールドガラス交換の際は必ずフォワードレコグニッションカメラ用トヨタ純正ウインドシールドガラスと交換して下さい。

注意: フォワードレコグニッションカメラ用トヨタ純正ウインドシールドガラス以外のウインドシールドガラスにはフォワードレコグニッションカメラ搭載ブラケットがないため、フォワードレコグニッションカメラを搭載できません。

フォワードレコグニッションカメラ用純正ウインドシールドガラス以外のウインドシールドガラスにフォワードレコグニッションカメラを搭載すると、ウインドシールドガラスの透過率と黒色セラミックの形状により、フォワードレコグニッションカメラを使用しているシステムが正常に作動しないおそれがあります。



*A	一括認識	*B	順次認識
----	------	----	------

フォワードレコグニッションカメラの光軸学習は、『順次認識』で行います。

- 一括認識
フロントバンパ端の位置に 1 箇所設置し、ターゲット 3 枚の認識回数は 1 回です。
- 順次認識
フォワードレコグニッションカメラから 3m の位置に 3 箇所順次設置し、ターゲットの認識回数は 3 回になります。

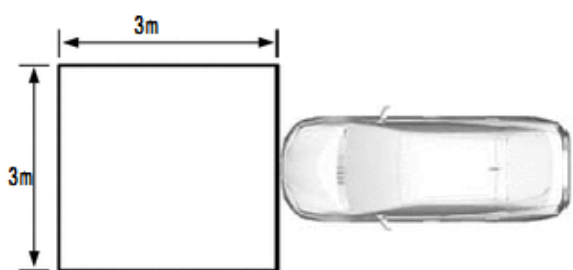
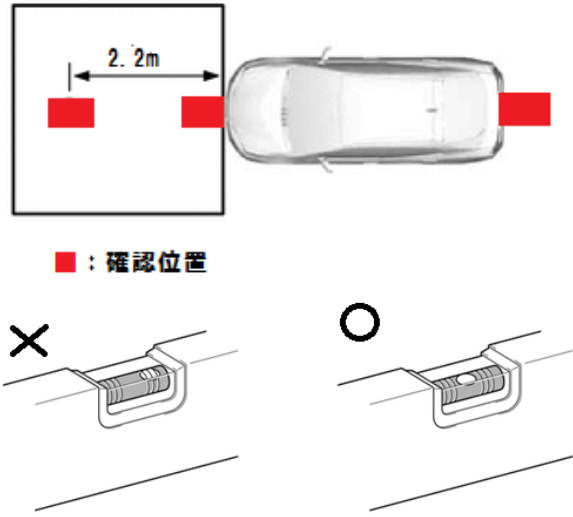
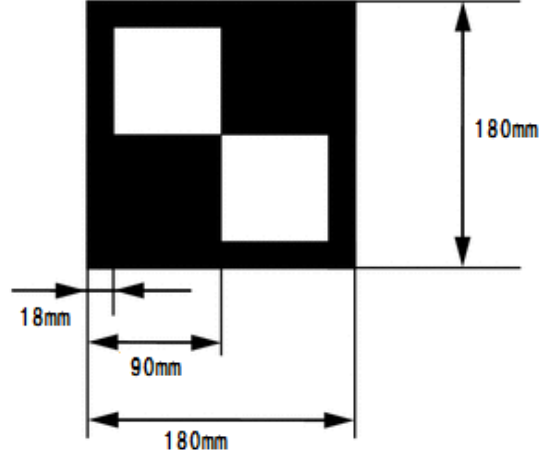
参考:

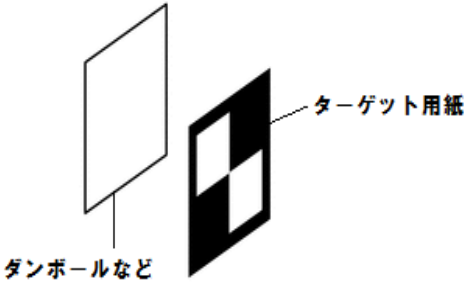
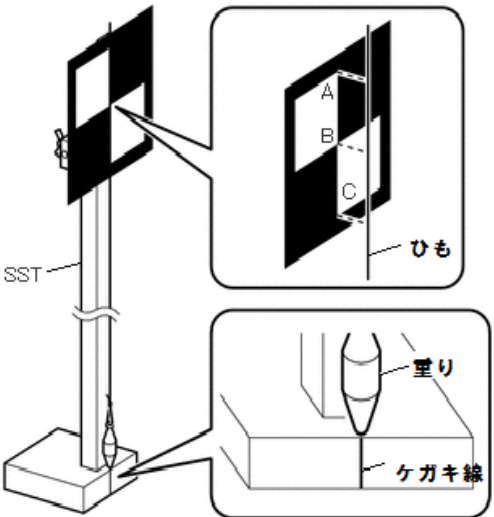
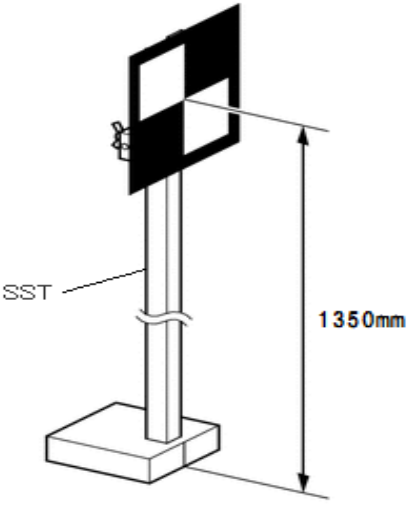
- 作業前にタイヤの空気圧を規定圧に調整し、ウインドシールドガラス(フロントガラス)の汚れをふき取るなど清掃を行って下さい。
- 当マニュアルはトヨタ SST 09870-60000 (レーザーレーダーアジャスティング) 09870-60010 (ベーススタンド) 09870-60020 (リフレクター-A) を使用しています。

手順/操作

● 前方認識カメラ 光軸学習

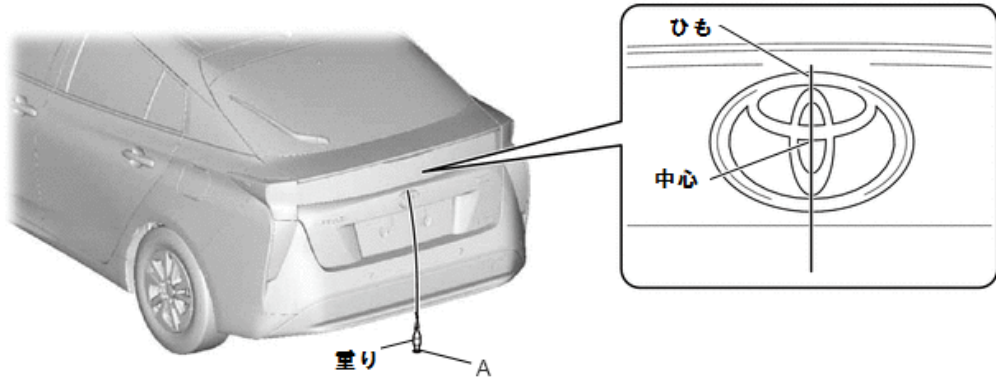
※一部イラストは整備書より引用しております

<p>1.</p>	<p>車両前方に水平な床面で、周囲および路面に反射物や光沢物が無い右図寸法の空間を確保して下さい。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・車両正面は、ターゲットのような白黒模様がない状態にして下さい。 ・測定は室内で行って下さい。 ・測定は無風の状態で行って下さい。 ・調整はできるだけ明るい場所で行って下さい。 	
<p>2.</p>	<p>右図のように車両前方 2.2m、車両前端及び車両後端の水平度を水準器等で確認して下さい。</p> <p>水準器の気泡が中央付近にある事を確認して下さい。</p>	 <p>■ : 確認位置</p>
<p>3.</p>	<p>右図寸法でターゲットを作成します。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ターゲットの黒色部分は光沢が無いようにして下さい。 ・ターゲットの白黒の境は真っすぐかつにじみまたは歪みの無いようにして下さい。 <p>許容範囲は±5mmとし、範囲外の場合は拡大または縮小して範囲内になるよう作成・印刷して下さい。</p>	

<p>4.</p>	<p>ダンボールなどを、作成したターゲット用紙と同じサイズにカットして下さい。</p> <p>図のように、作成したターゲット用紙の黒色部分を右上にし、ターゲット用紙がダンボールなどから浮かないように、両面テープでしっかり貼り付けて下さい。</p> <p>ターゲット用紙の表面に、セロテープなど反射するものを貼り付けるとターゲットを認識しないおそれがあるため、ターゲット表面には貼り付けしないで下さい。</p>	
<p>5.</p>	<p>右図のようにターゲット上部から A、B、C 部とひもを合わせ、先端のとがった重りを垂らし SST のケガキ線に合わせて下さい。</p> <p>ターゲットをリフレクターに両面テープで貼り付けて下さい。</p>	
<p>6.</p>	<p>ターゲットの中心が右図に示す高さになるようリフレクターを上下に移動させて固定して下さい。</p> <p>許容範囲は±6 mm とし、許容範囲外の場合は許容範囲内になるように移動させて下さい。</p>	

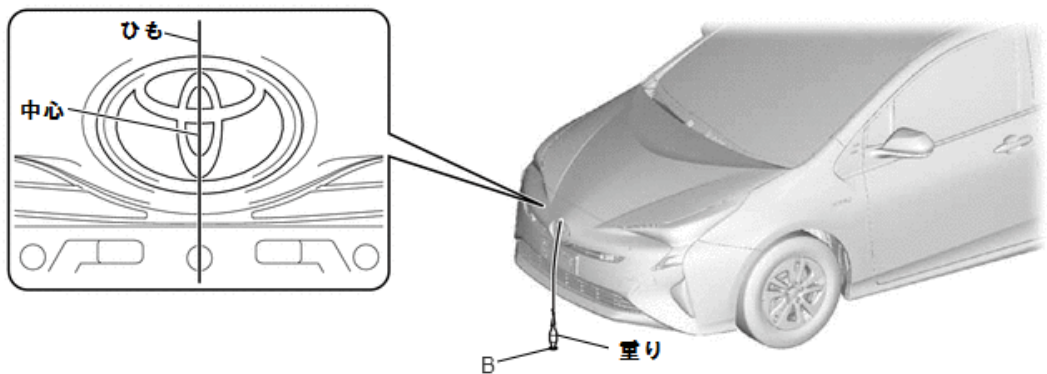
7.

- ・ターゲットの後ろに同じような白黒模様が無いようにして下さい。
- ・ターゲットの周囲に反射物や光沢物を置かないで下さい。
- ・影を誤認識するおそれがあるため、壁にターゲットの影が映らないようにして下さい。



リアバンパの中央(エンブレム中心)からひもを指でつまんで数回弾き、ひもが床面に対して垂直であることを確認しながら、先端のとがった重りを垂らし路面に A 点をマーキングして下さい。

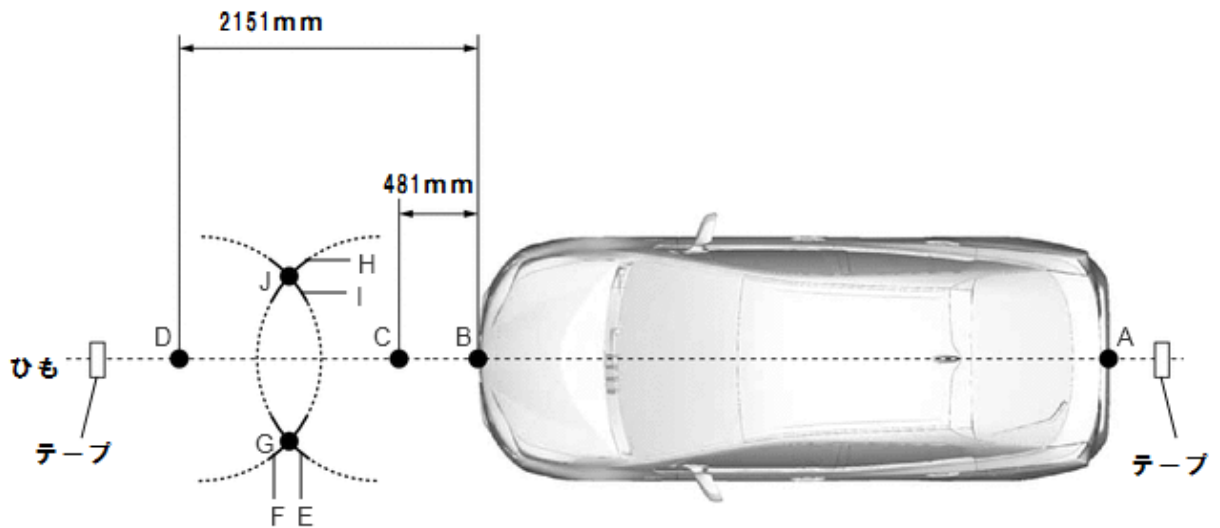
8.



フロントバンパの中央(エンブレム中心)からひもを指でつまんで数回弾き、ひもが床面に対して垂直であることを確認しながら、先端のとがった重りを垂らし路面に B 点をマーキングして下さい。

A 点を起点として B 点を通るひもを、B 点から車両前方の 2200 mm 以上の路面にテープなどで強く引っ張った状態で固定し直線を出して下さい。

その際に指でつまんで数回弾き、ひもが B 点上にあることを確認して下さい。



9.

B 点から 481 mm の位置に C 点をマークして下さい。

B 点から 2151 mm の位置に D 点をマークして下さい。

ひもを使用して、C 点を中心に 1000 mm の位置に E 線をマークして下さい。

ひもを使用して、C 点を中心に 1000 mm の位置に H 線をマークして下さい。

ひもを使用して、D 点を中心に 1000 mm の位置に F 線をマークして下さい。

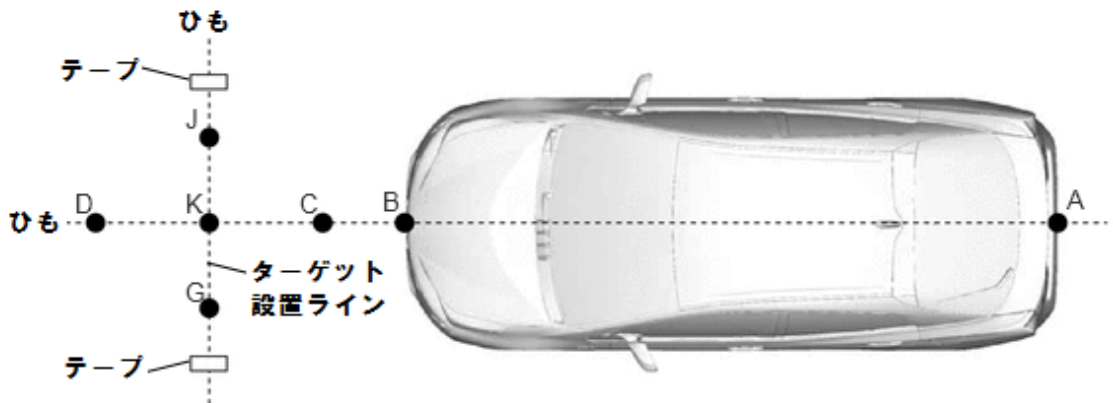
ひもを使用して、D 点を中心に 1000 mm の位置に I 線をマークして下さい。

E 線 F 線の交差箇所に G 点をマークして下さい。(設置ポイント 2)

H 線と I 線の交差箇所に J 点をマークして下さい。(設置ポイント 3)

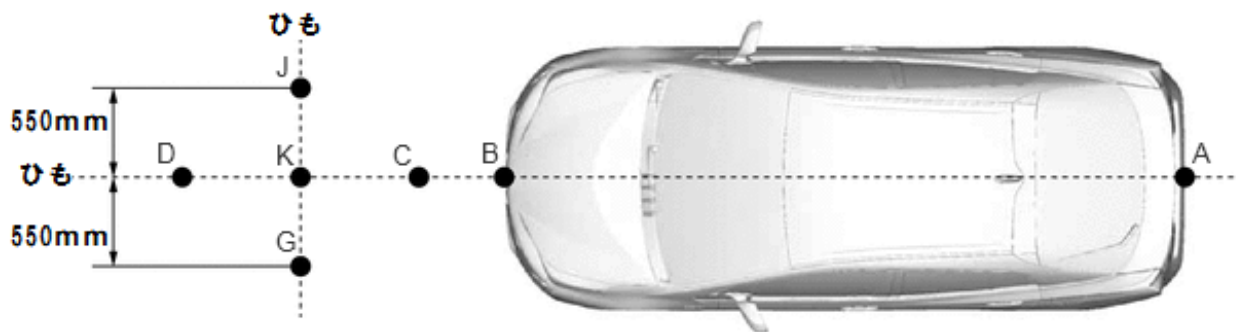
10.

G 点 J 点を結ぶひもを路面に固定して下さい。(ターゲット設置ライン)
指でつまんで数回弾き、ひもが G 点と J 点上にあることを確認して強く引っ張った状態でテープなどで固定して下さい。



C 点と D 点を結ぶひもと G 点と J 点を結ぶひもの交差箇所を K 点とします。(設置ポイント 1)

11.



K 点と G 点間、K 点と J 点間の各距離が 550 mm になっていることを確認して下さい。
許容範囲は±3mmとし、許容範囲外の場合は再度 A 点のマーキングから行って下さい。

12.

ターゲット設置箇所の作成後、下記事項にご注意下さい。

- ・すべてのドアを閉めて下さい。(テスター接続後)
- ・車両には乗車しないで行って下さい
- ・作業中に車両に寄りかからないで下さい。
- ・ヘッドライトは点灯しないで下さい。

<p>13.</p>	<p>イグニッションスイッチが OFF であることを確認し、MTG2000-S を車両に接続します。</p>																			
<p>14.</p>	<p>イグニッションスイッチを ON にします。 (ブレーキペダルを踏まずに、 プッシュスタートスイッチを 2 回押します)</p>																			
<p>15.</p>	<p>『メーカー選択』画面から 〔国産乗用車〕 - 〔トヨタ/レクサス〕 を 選択して [ENTER] を押して下さい。</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">メーカー選択</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>国産乗用車</td> <td>トヨタ/レクサス</td> </tr> <tr> <td>輸入車</td> <td>日産/インフィニティ</td> </tr> <tr> <td>国産トラック</td> <td>ホンダ/アキュラ</td> </tr> <tr> <td>OBDII</td> <td>三菱</td> </tr> <tr> <td>HV整備モード</td> <td>スズキ</td> </tr> <tr> <td></td> <td>ダイハツ</td> </tr> <tr> <td></td> <td>マツダ</td> </tr> <tr> <td></td> <td>スバル</td> </tr> </tbody> </table> <p>ENTER : 選択 EXIT : 戻る</p>	メーカー選択		国産乗用車	トヨタ/レクサス	輸入車	日産/インフィニティ	国産トラック	ホンダ/アキュラ	OBDII	三菱	HV整備モード	スズキ		ダイハツ		マツダ		スバル
メーカー選択																				
国産乗用車	トヨタ/レクサス																			
輸入車	日産/インフィニティ																			
国産トラック	ホンダ/アキュラ																			
OBDII	三菱																			
HV整備モード	スズキ																			
	ダイハツ																			
	マツダ																			
	スバル																			
<p>16.</p>	<p>『地域設定』画面から 〔日本〕 を選択して [ENTER] を押して下さい。</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>地域設定</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>日本</td> </tr> <tr> <td>北米</td> </tr> <tr> <td>欧州</td> </tr> <tr> <td>その他</td> </tr> <tr> <td></td> </tr> <tr> <td></td> </tr> <tr> <td></td> </tr> </tbody> </table> <p>ENTER : 選択 EXIT : 戻る</p>	地域設定	日本	北米	欧州	その他													
地域設定																				
日本																				
北米																				
欧州																				
その他																				

17.

『車両選択』画面から〔自動検出〕を選択して〔ENTER〕を押して下さい。
検出された車両情報に間違いが無い事を確認して〔ENTER〕を押して下さい。

車両選択

自動検出
手動選択

ENTER : 選択 EXIT : 戻る

ブランド

TOYOTA

ENTER : 選択 EXIT : 戻る

車名

PRIUS

ENTER : 選択 EXIT : 戻る

車型

ZVW50

ENTER : 選択 EXIT : 戻る

エンジン型式


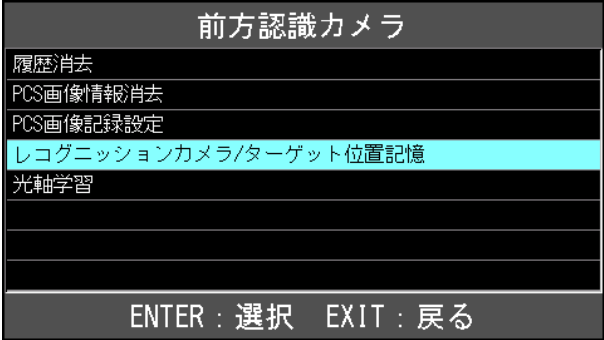
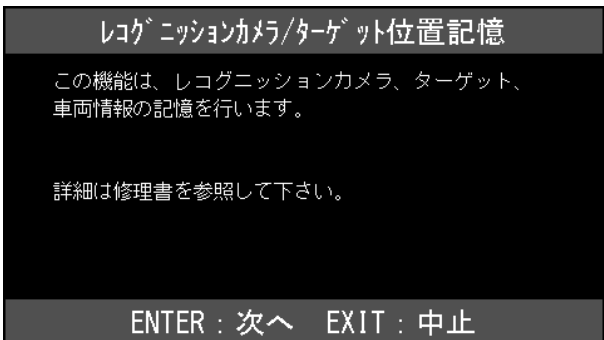
2ZR-FXE

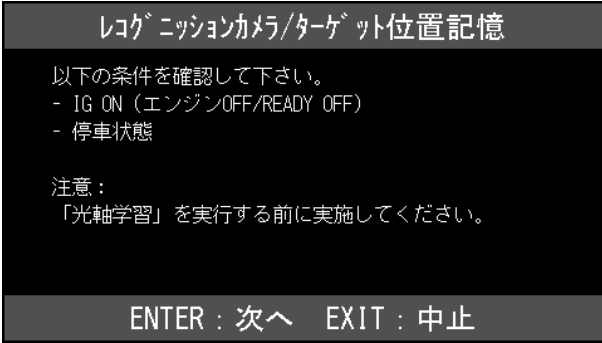
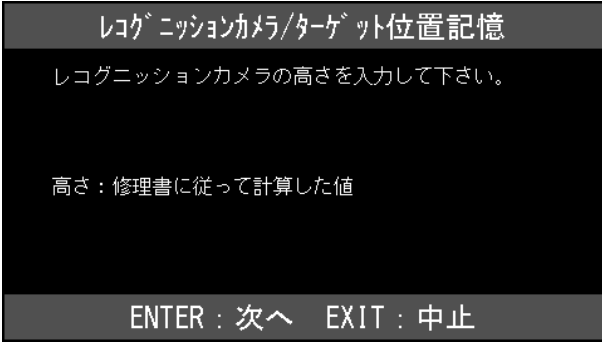
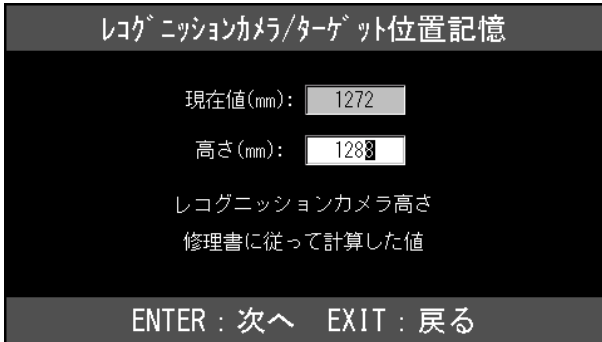
ENTER : 選択 EXIT : 戻る

オプション

2015(H27)年11月~

ENTER : 選択 EXIT : 戻る

<p>18.</p>	<p>『トヨタ メインメニュー』画面から 〔作業サポート〕 を選択して 〔ENTER〕 を押 します。</p>	 <p>トヨタ メインメニュー</p> <p>診断 カスタマイズ 作業サポート</p> <p>アクティブテスト</p> <p>ENTER : 選択 EXIT : 戻る</p>
<p>19.</p>	<p>『作業サポート』画面から 〔作業サポート (New)〕 を選択して 〔ENTER〕 を押して下さい。</p>	 <p>作業サポート Vbat 11.97 V</p> <p>作業サポート [New]</p> <p>作業サポート [Previous]</p> <p>ENTER : 選択 EXIT : 戻る</p>
<p>20.</p>	<p>〔前方認識カメラ〕 を選択して 〔ENTER〕 を押し 〔レコグニッションカメラ/ターゲット位置記 憶〕 を押して下さい。</p>	 <p>前方認識カメラ</p> <p>履歴消去</p> <p>PCS画像情報消去</p> <p>PCS画像記録設定</p> <p>レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶</p> <p>光軸学習</p> <p>ENTER : 選択 EXIT : 戻る</p>
<p>21.</p>	<p>この機能は、レコグニッションカメラ、ターゲ ット車両情報の記憶を行います。</p> <p>詳細は修理書を参照して下さい。</p> <p>内容を確認して 〔ENTER〕 を押して下さい。</p>	 <p>レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶</p> <p>この機能は、レコグニッションカメラ、ターゲット、 車両情報の記憶を行います。</p> <p>詳細は修理書を参照して下さい。</p> <p>ENTER : 次へ EXIT : 中止</p>

<p>22.</p>	<p>以下の条件を確認して下さい。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ IG ON (エンジン OFF/READY OFF) ・ 停車状態 <p>注意： 「光軸学習」を実行する前に実施して下さい。</p> <p>内容を確認して[ENTER]を押して下さい。</p> <p>この先の手順から各数値の入力を行って いきます。上記 1~11 までの手順は全て 修理書に基いた数値を記憶させる為のターゲッ ト位置の選定を行っています。 よって、この後入力していく数値は 修理書と同じ数値になります。</p>	
<p>23.</p>	<p>レコグニッションカメラの高さを入力して 下さい。</p> <p>高さ：修理書に従って計算した値</p> <p>内容を確認して[ENTER]を押して下さい。</p>	
<p>24.</p>	<p>現在地 (mm) : 1272 高さ (mm) : 1288</p> <p>レコグニッションカメラ高さ 修理書に従って計算した値</p> <p>十字キーを操作して[1288]と入力し[ENTER] を押して下さい。</p>	

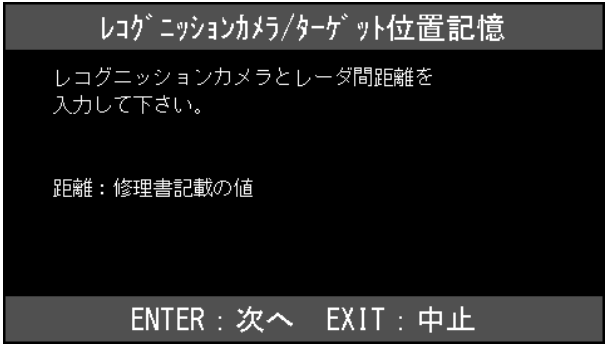
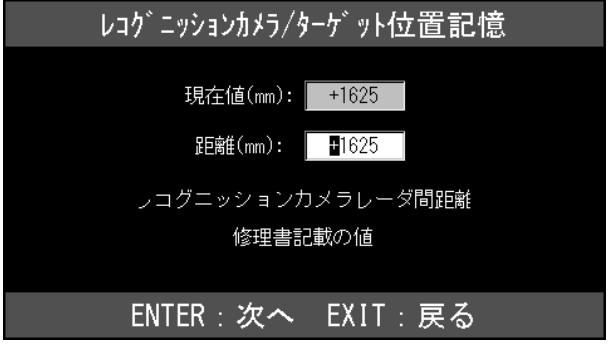
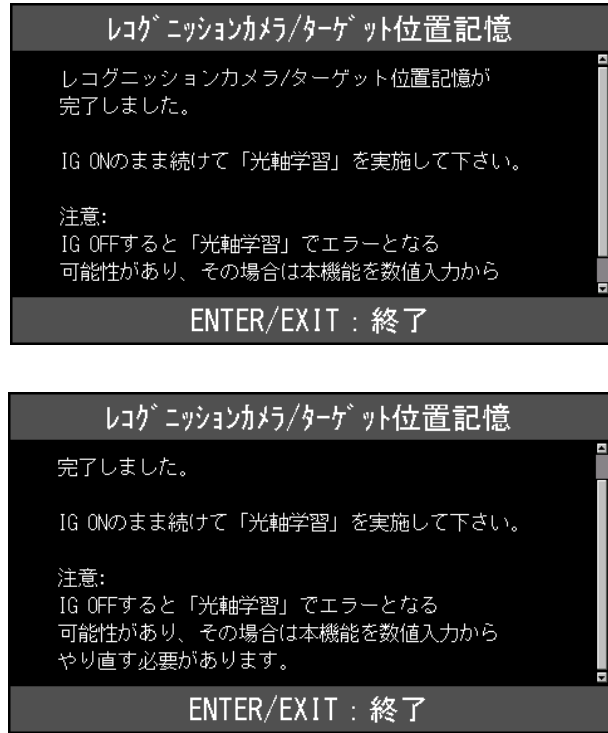
<p>25.</p>	<p>レコグニッションカメラの横位置を入力して下さい。</p> <p>横位置：修理書記載の値</p> <p>内容を確認して[ENTER]を押して下さい。</p>	<p>レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶</p> <p>レコグニッションカメラの横位置を入力して下さい。</p> <p>横位置：修理書記載の値</p> <p>ENTER：次へ EXIT：中止</p>
<p>26.</p>	<p>現在値 (mm)：+7 横位置 (mm)：+0007</p> <p>レコグニッションカメラ横位置 修理書記載の値</p> <p>十字キーを操作して[+0007]と入力し [ENTER]を押して下さい。</p>	<p>レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶</p> <p>現在値(mm)： <input type="text" value="+7"/></p> <p>横位置(mm)： <input type="text" value="+0007"/></p> <p>レコグニッションカメラ横位置 修理書記載の値</p> <p>ENTER：次へ EXIT：戻る</p>
<p>27.</p>	<p>レコグニッションカメラのヨー角を入力して下さい。</p> <p>ヨー角：修理書記載の値</p> <p>内容を確認して[ENTER]を押して下さい。</p>	<p>レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶</p> <p>レコグニッションカメラのヨー角を入力して下さい。</p> <p>ヨー角：修理書記載の値</p> <p>ENTER：次へ EXIT：中止</p>
<p>28.</p>	<p>現在値 (°)：+0.00 ヨー角 (°)：+00.00</p> <p>レコグニッションカメラ搭載ヨー角 修理書記載の値</p> <p>十字キーを操作して[+00.00]と入力し [ENTER]を押して下さい。</p>	<p>レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶</p> <p>現在値(°)： <input type="text" value="+0.00"/></p> <p>ヨー角(°)： <input type="text" value="+00.00"/></p> <p>レコグニッションカメラ搭載ヨー角 修理書記載の値</p> <p>ENTER：次へ EXIT：戻る</p>

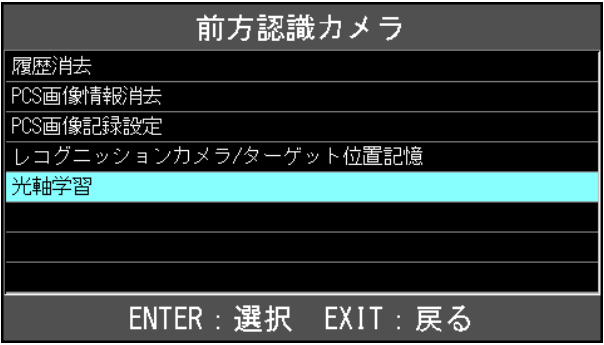
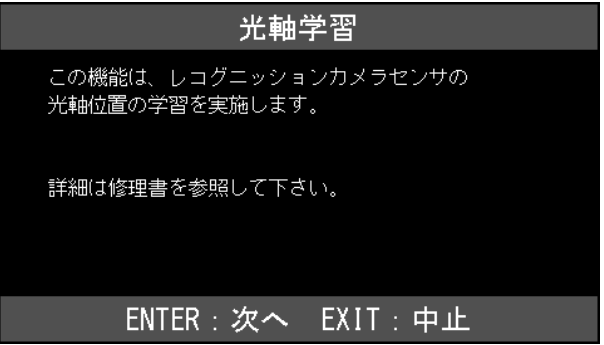
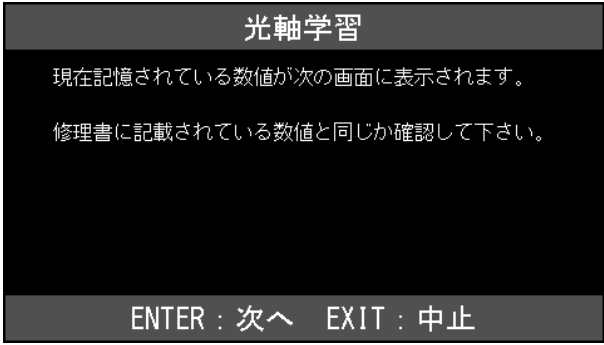
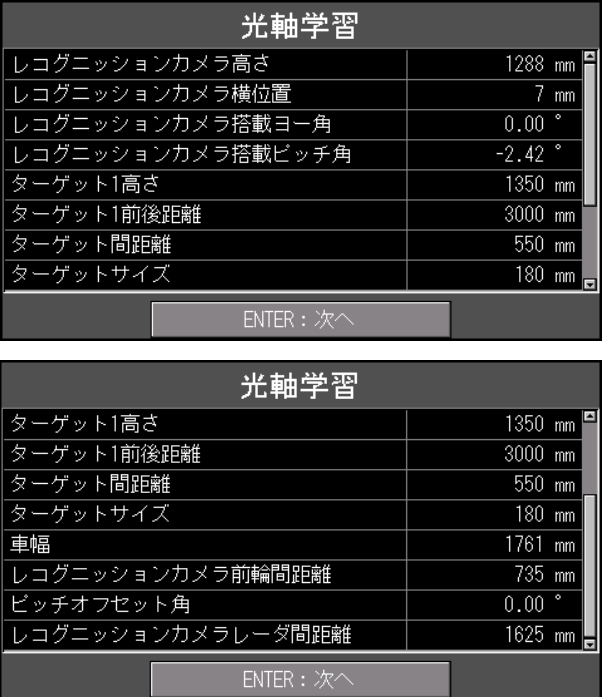
<p>29.</p>	<p>レコグニッションカメラのピッチ角を入力して下さい。</p> <p>ピッチ角：修理書記載の値</p> <p>内容を確認して[ENTER]を押して下さい。</p>	<p>レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶</p> <p>レコグニッションカメラのピッチ角を入力して下さい。</p> <p>ピッチ角：修理書記載の値</p> <p>ENTER：次へ EXIT：中止</p>
<p>30.</p>	<p>現在値 (°) : -2.42 ピッチ角 (°) : -02.42</p> <p>レコグニッションカメラ搭載ピッチ角 修理書記載の値</p> <p>十字キーを操作して[-02.42]と入力し [ENTER]を押して下さい。</p>	<p>レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶</p> <p>現在値(°): <input type="text" value="-2.42"/></p> <p>ピッチ角(°): <input type="text" value="-02.42"/></p> <p>レコグニッションカメラ搭載ピッチ角 修理書記載の値</p> <p>ENTER：次へ EXIT：戻る</p>
<p>31.</p>	<p>ターゲットの高さを入力して下さい。</p> <p>高さ：修理書記載の値</p> <p>内容を確認して[ENTER]を押して下さい。</p>	<p>レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶</p> <p>ターゲットの高さを入力して下さい。</p> <p>高さ：修理書記載の値</p> <p>ENTER：次へ EXIT：中止</p>
<p>32.</p>	<p>現在値 (mm) : 1550 高さ (mm) : 1350</p> <p>ターゲット1 高さ 修理書記載の値</p> <p>十字キーを操作して[1350]と入力し[ENTER] を押して下さい。</p>	<p>レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶</p> <p>現在値(mm): <input type="text" value="1550"/></p> <p>高さ(mm): <input type="text" value="1350"/></p> <p>ターゲット1高さ 修理書記載の値</p> <p>ENTER：次へ EXIT：戻る</p>

<p>33.</p>	<p>レコグニッションカメラからターゲットまでの距離を入力して下さい。</p> <p>距離：修理書記載の値</p> <p>内容を確認して[ENTER]を押して下さい。</p>	
<p>34.</p>	<p>現在値 (mm) : 4935 距離 (mm) : 3000</p> <p>ターゲット 1 前後距離 修理書記載の値</p> <p>十字キーを操作して[3000]と入力し[ENTER]を押して下さい。</p>	
<p>35.</p>	<p>ターゲット間距離を入力して下さい。</p> <p>距離：修理書記載の値</p> <p>内容を確認して[ENTER]を押して下さい。</p>	
<p>36.</p>	<p>現在値 (mm) : 1000 距離 (mm) : 0550</p> <p>ターゲット間距離 修理書記載の値</p> <p>十字キーを操作して[0550]と入力し[ENTER]を押して下さい。</p>	

<p>37.</p>	<p>ターゲットサイズを入力して下さい。</p> <p>サイズ: 修理書記載の値</p> <p>内容を確認して[ENTER]を押して下さい。</p>	
<p>38.</p>	<p>現在値 (mm): 280 サイズ (mm): 180</p> <p>ターゲットサイズ 修理書記載の値</p> <p>十字キーを操作して[180]と入力し[ENTER]を押して下さい。</p>	
<p>39.</p>	<p>車幅を入力して下さい。</p> <p>車幅: 修理書記載の値</p> <p>内容を確認して[ENTER]を押して下さい。</p>	
<p>40.</p>	<p>現在値 (mm): 1761 車幅 (mm): 1761</p> <p>車幅 修理書記載の値</p> <p>十字キーを操作して[1761]と入力し[ENTER]を押して下さい。</p>	

<p>41.</p>	<p>レコグニッションカメラと前輪間距離を入力して下さい。</p> <p>距離：修理書記載の値</p> <p>内容を確認して[ENTER]を押して下さい。</p>	<p>レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶</p> <p>レコグニッションカメラと前輪間距離を入力して下さい。</p> <p>距離：修理書記載の値</p> <p>ENTER：次へ EXIT：中止</p>
<p>42.</p>	<p>現在値 (mm) : +735 距離 (mm) : +0735</p> <p>レコグニッションカメラ前輪間距離 修理書記載の値</p> <p>十字キーを操作して[+0735]と入力し[ENTER]を押して下さい。</p>	<p>レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶</p> <p>現在値(mm): +735 距離(mm): 0735</p> <p>レコグニッションカメラ前輪間距離 修理書記載の値</p> <p>ENTER：次へ EXIT：戻る</p>
<p>43.</p>	<p>ピッチオフセット角を入力して下さい。</p> <p>角度：修理書記載の値</p> <p>内容を確認して[ENTER]を押して下さい。</p>	<p>レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶</p> <p>ピッチオフセット角を入力して下さい。</p> <p>角度：修理書記載の値</p> <p>ENTER：次へ EXIT：中止</p>
<p>44.</p>	<p>現在値 (°) : +0.00 角度 (°) : +0.00</p> <p>ピッチオフセット角 修理書記載の値</p> <p>十字キーを操作して[+0.00]と入力し[ENTER]を押して下さい。</p>	<p>レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶</p> <p>現在値(°): +0.00 角度(°): 0.00</p> <p>ピッチオフセット角 修理書記載の値</p> <p>ENTER：次へ EXIT：戻る</p>

<p>45.</p>	<p>レコグニッションカメラとレーダ間距離を入力して下さい。</p> <p>距離：修理書記載の値</p> <p>内容を確認して[ENTER]を押して下さい。</p>	
<p>46.</p>	<p>現在値 (mm) : +1625 距離 (mm) : +1625</p> <p>レコグニッションカメラレーダ間距離 修理書記載の値</p> <p>十字キーを操作して[+1625]と入力し [ENTER]を押して下さい。</p>	
<p>47.</p>	<p>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。</p> <p>IG ON のまま続けて「光軸学習」を実施して下さい。</p> <p>注意： IG OFF すると「光軸学習」でエラーとなる可能性があり、その場合は本機能を数値入力からやり直す必要があります。</p> <p>「レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶に失敗しました」と表示された場合は手順 20 から再度行って下さい。</p> <p>内容を確認して[ENTER]を押して下さい。</p>	

<p>48.</p>	<p>『前方認識カメラ』から[光軸学習]を選択し[ENTER]を押して下さい。</p>	
<p>49.</p>	<p>この機能は、レコグニッションカメラセンサの光軸位置の学習を実施します。</p> <p>詳細は修理書を参照して下さい。</p> <p>内容を確認して[ENTER]を押して下さい。</p>	
<p>50.</p>	<p>現在記憶されている数値が次の画面に表示されます。</p> <p>修理書に記載されている数値と同じか確認して下さい。</p> <p>内容を確認して[ENTER]を押して下さい。</p>	
<p>51.</p>	<p>手順 23~26 で入力した数値が表示されます。</p> <p>数値に誤りが無い事を確認して[ENTER]を押して下さい。</p>	

<p>52.</p>	<p>以下の条件を確認して下さい。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ IG ON (エンジン OFF/READY OFF) ・ 「レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶」 実施済み <p>上記条件が整っている事を確認し[ENTER]を押して下さい。</p>	<div style="background-color: #333; color: white; padding: 5px; text-align: center;"> <p>光軸学習</p> </div> <div style="background-color: #000; color: white; padding: 10px;"> <p>以下の条件を確認して下さい。</p> <ul style="list-style-type: none"> - IG ON (エンジンOFF/READY OFF) - 「レコグニッションカメラ/ターゲット位置記憶」 実施済み </div> <div style="background-color: #333; color: white; padding: 5px; text-align: center;"> <p>ENTER : 次へ EXIT : 中止</p> </div>								
<p>53.</p>	<p>『光軸学習タイプ』 から[順次認識]を選択し[ENTER]を押して下さい。</p>	<div style="background-color: #333; color: white; padding: 5px; text-align: center;"> <p>光軸学習タイプ</p> </div> <div style="background-color: #000; color: white; padding: 10px;"> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="padding: 2px;">一括認識</td> </tr> <tr style="background-color: #00FFFF;"> <td style="padding: 2px;">順次認識</td> </tr> <tr> <td style="padding: 2px;"> </td> </tr> <tr> <td style="padding: 2px;"> </td> </tr> <tr> <td style="padding: 2px;"> </td> </tr> <tr> <td style="padding: 2px;"> </td> </tr> <tr> <td style="padding: 2px;"> </td> </tr> <tr> <td style="padding: 2px;"> </td> </tr> </table> </div> <div style="background-color: #333; color: white; padding: 5px; text-align: center;"> <p>ENTER : 選択 EXIT : 戻る</p> </div>	一括認識	順次認識						
一括認識										
順次認識										
<p>54.</p>	<p>修理書に従い、ターゲットを設置ポイント 1(中央)に設置して下さい。</p> <p>手順 10 で選定した K 点に SST のケガキ線を合わせ設置して[ENTER]を押して下さい。</p>	<div style="background-color: #333; color: white; padding: 5px; text-align: center;"> <p>光軸学習</p> </div> <div style="background-color: #000; color: white; padding: 10px;"> <p>修理書に従い、 ターゲットを設置ポイント①(中央)に設置して下さい。</p> </div> <div style="background-color: #333; color: white; padding: 5px; text-align: center;"> <p>ENTER : 次へ EXIT : 中止</p> </div> <div style="text-align: center; margin-top: 20px;"> </div>								

55. 修理書に従い、3分以内にターゲットを設置ポイント2 (左) に設置して下さい。

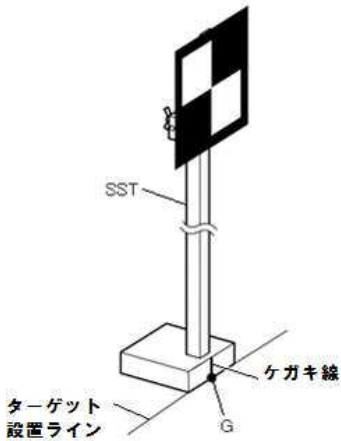
手順 10 で選定した G 点に SST のケガキ線を合わせ設置して[ENTER]を押して下さい。

光軸学習

修理書に従い、3分以内に
ターゲットを設置ポイント②(左)に設置して下さい。

残り時間：130秒

ENTER：次へ



56 修理書に従い、3分以内にターゲットを設置ポイント3 (右) に設置して下さい。

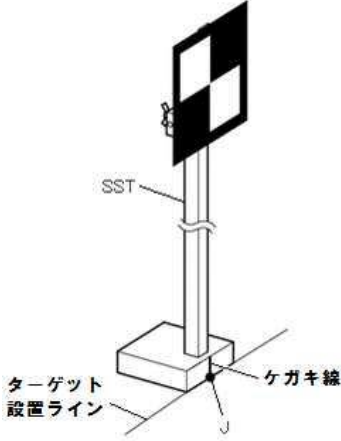
手順 10 で選定した J 点に SST のケガキ線を合わせ設置して[ENTER]を押して下さい。

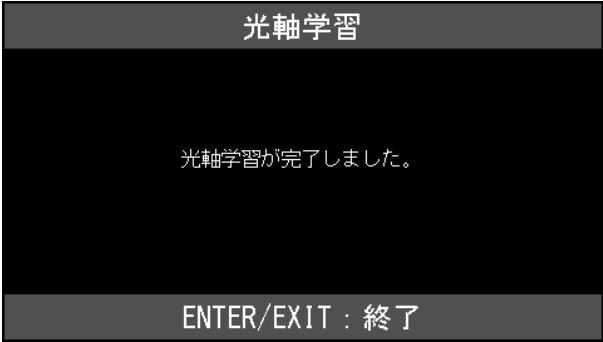
光軸学習

修理書に従い、3分以内に
ターゲットを設置ポイント③(右)に設置して下さい。

残り時間：172秒

ENTER：次へ



<p>57.</p>	<p>光軸学習が完了しました。</p> <p>これで作業は全て完了になりますので[EXIT]ボタンを押し『トヨタメインメニュー』まで画面を戻し、IG OFF にしてから MTG2000-S を安全に取り外して下さい。</p>	
-------------------	--	--

「光軸学習に失敗しました。」と表示された場合は以下の条件を確認後 IG OFF/ON にし、手順 22 から再度行って下さい。

注意 :

- ・ターゲットの高さに間違いがないか。
- ・ターゲットの各設置ポイントに間違いがないか。
- ・ターゲットの向きに間違いがないか。(黒色部分が右上に来るように設置)
- ・周囲の明るさは適切か。
- ・ターゲットの周囲に反射物や光沢物が置かれていないか。
- ・ターゲットの周囲に白黒模様の物が置いていないか。
- ・ターゲットの周囲の壁に白黒模様がないか。
- ・壁にターゲットの影が映りこんでいないか。
- ・ウインドシールドガラスに汚れが付着していないか。