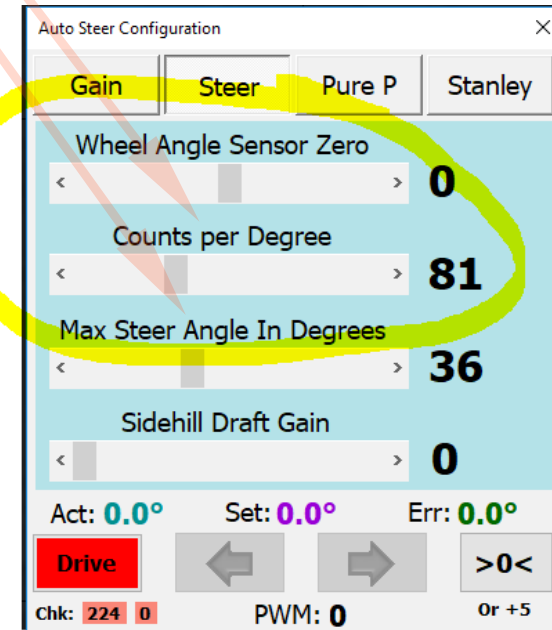
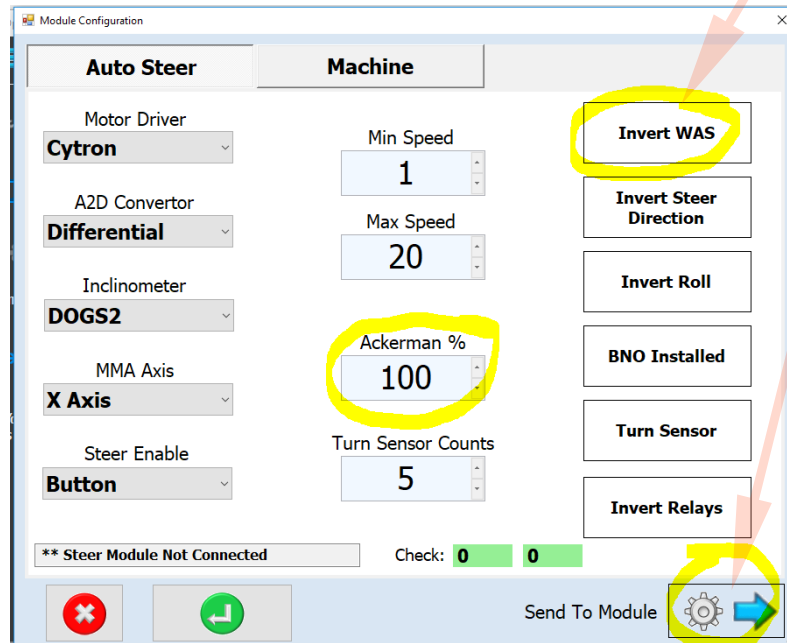


Einrichtung der Lenkwinkelsensorik mit Inkremental-Drehgeber

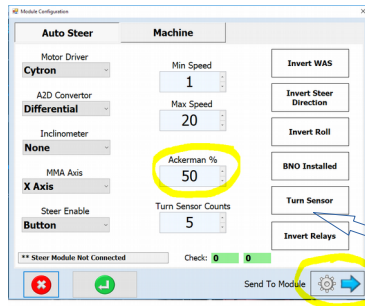
1. Messung des max. Lenkwinkels als Mittelwert aus dem Winkel des inneren und äußeren Rads
2. Arduino einschalten und einmal kurz nach ganz links und ganz rechts lenken
3. Positive Winkel sollten beim Lenken nach rechts angezeigt werden; sonst „Invert WAS“ aktivieren
4. Werte abspeichern durch Drücken von „Send To Module“ („Ackermann“ := 100%)
5. „Counts per Degree“ so einstellen, dass der Winkel „Act:“ mit dem in 1. gemessenen übereinstimmt.
5. „Max Steer Angle In Degree“ sollte nun etwas niedriger als der in 1. gemessene Winkel eingestellt werden.
7. Optional, je nach Trecker: Induktiver Näherungsschalter Type „NPN NO“, dessen Ausgang aktiv (=0V) ist,
Wenn der Winkel 0° beträgt
8. Probiere zu fahren und finde die besten Einstellungen für „Gain“, „Pure P“ and „Stanley“!



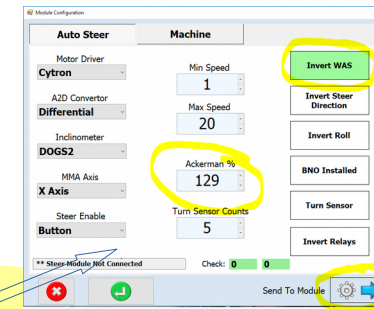
Bild: Wikipedia.com



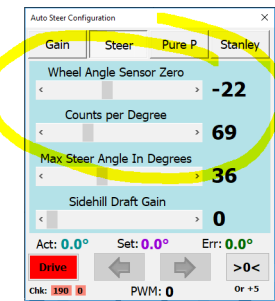
(hier abgebildet sind die englischen Originalmenüs, weil die deutsche Übersetzung teilweise missverständlich und unvollständig ist)



1. Drehgeber deaktivieren
2. Sende mit „Ackermann=50“
3. Setze die Werte für den LWS



(Beispielwerte)

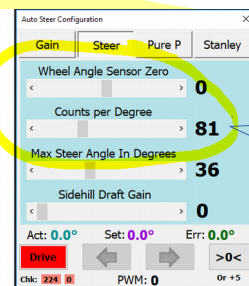
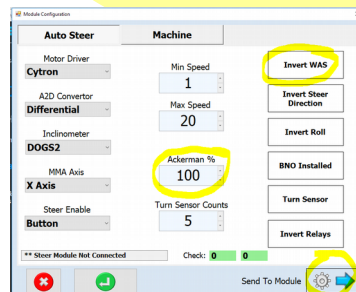


Inkrementaler Drehgeber

Ackermann := 100% (always)
 Invert WAS Yes / No
 Wheel Angle Sensor Zero 0
 Counts per Degree

Lenkwinkelsensor

Ackermann _____ %
 Invert WAS Yes / No
 Wheel Angle Sensor Zero _____
 Counts per Degree _____



1. Drehgeber verbinden
2. Sende mit „Ackermann=51“
(nur, wenn Werte vorhanden)
4. Setze die Werte für den Drehgeber

