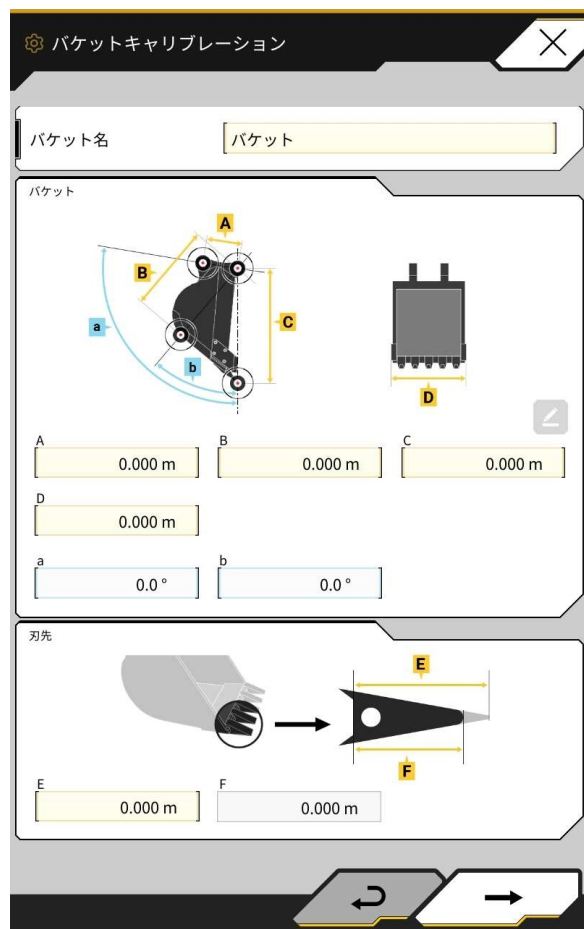
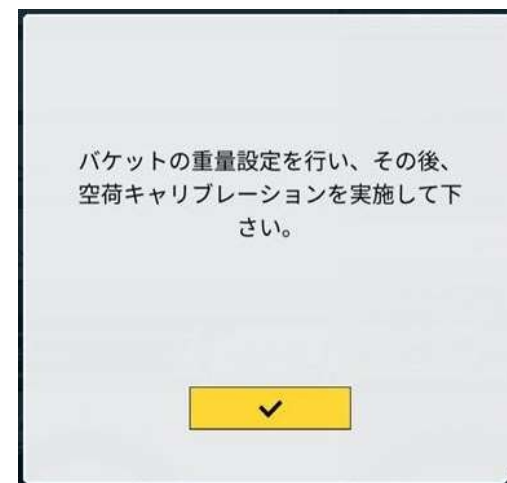

SMART CONSTRUCTION
Pilot v1.0.02
主な更新内容

バケットにペイロードのパラメタを追加

バケットキャリブレーションでバケット重量・カプラの設定ができるようになりました。
 ※バケット重量・カプラはペイロードの機能でのみ利用されます




既存のバケットに交換する際は、バケットキャリブレーションでバケットの重量設定を行い、その後、空荷キャリブレーションを実施してからご利用下さい。
 バケットの重量未設定でペイロードの機能を利用した場合、下記のメッセージが表示されます。



GNSS情報で衛星毎の捕捉衛星数を確認できるようになりました。
 ※コントローラFW1.5.6にアップデートしていただく必要があります。

GNSS情報	
メインアンテナ	
ステータス	Fixed RTK
捕捉衛星数	30
GPS	6
GLO	6
GAL	7
BDS	7
QZS	4
鉛直RMS	0.010 m
水平RMS	0.014 m
PDOP	1.2
補正情報遅延時間	0 s
仮想基準点・ベースライン間距離	91.766 m

GNSS情報	
PDOP	1.2
補正情報遅延時間	0 s
仮想基準点・ベースライン間距離	91.766 m
サブアンテナ	
ステータス	Invalid
捕捉衛星数	30
GPS	6
GLO	6
GAL	7
BDS	7
QZS	4
鉛直RMS	8.000 m
水平RMS	9.000 m

重要事項

コントローラFWのアップデートは、Pilot Updaterの「UPDATE FIRMWARE」で.binファイルのみ更新して下さい。

既存のコントローラFW（～1.4.3）では、各捕捉衛星数が「-」で表示されます。

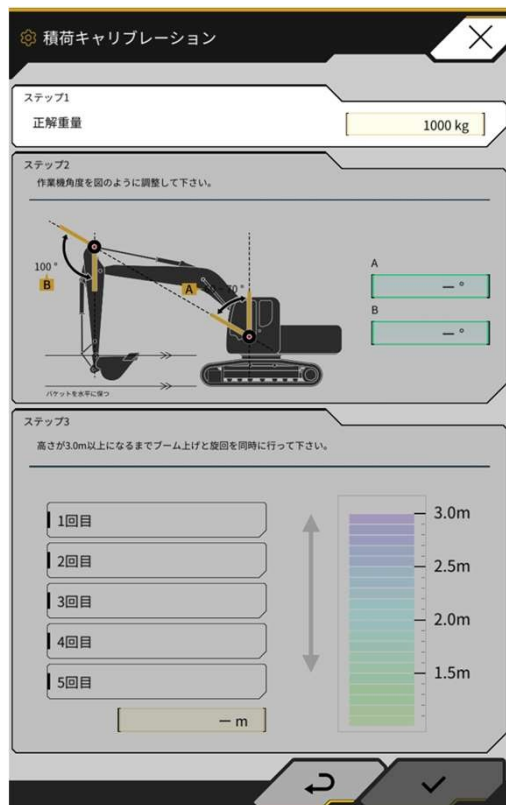
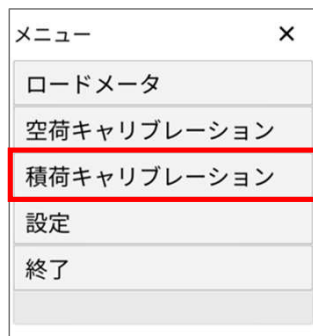
捕捉衛星数	30
GPS	-
GLO	-
GAL	-
BDS	-
QZS	-

積荷を使用したキャリブレーションが可能になりました。

より精度を求める場合に、積荷を使用してキャリブレーションが可能です。
 積荷の正解重量把握が必要です。（既知重量の重り、トラックスケールの利用など）
 正解重量の入力以外は、従来の空荷キャリブレーションと同じ動作です。



または

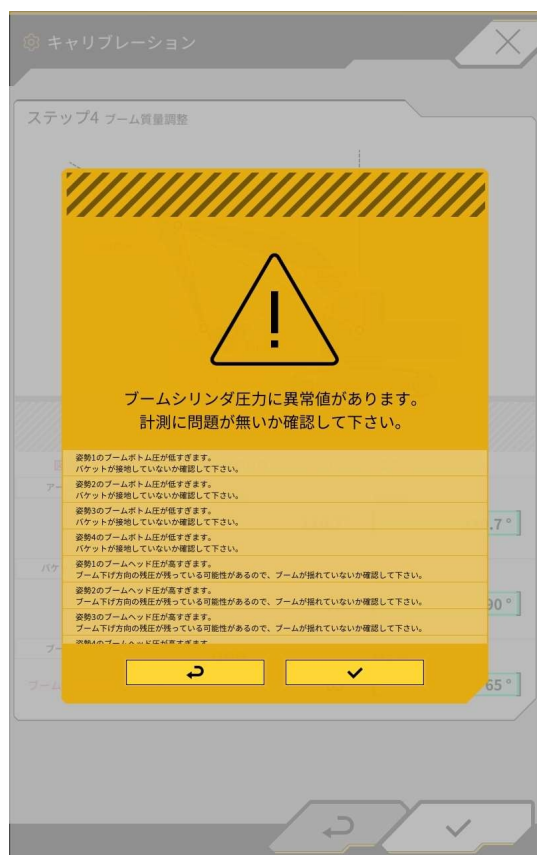


重要事項

積荷キャリブレーションの前に、
 空荷キャリブレーションを実施
 しておく必要があります。

質量調整キャリブレーションでブームシリンダ圧力に異常があった場合に、コーションが表示されるようになりました。

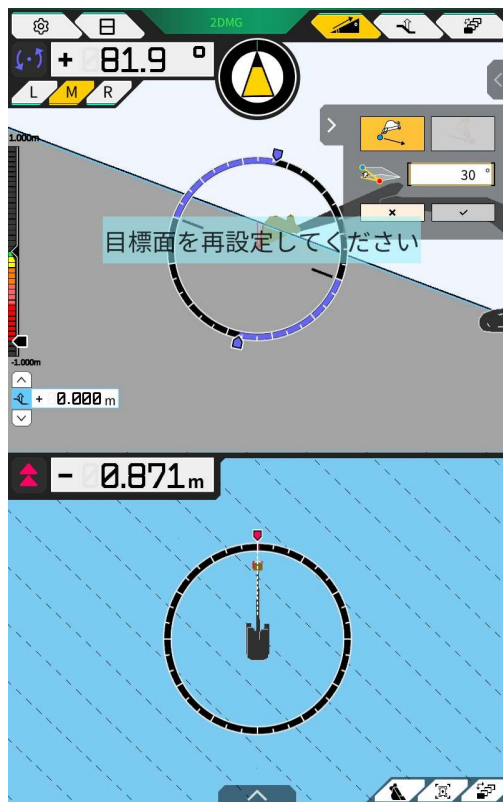
コーションに詳細が記載されるので、質量調整キャリブレーションを実施する時の参考にして下さい。



重要事項

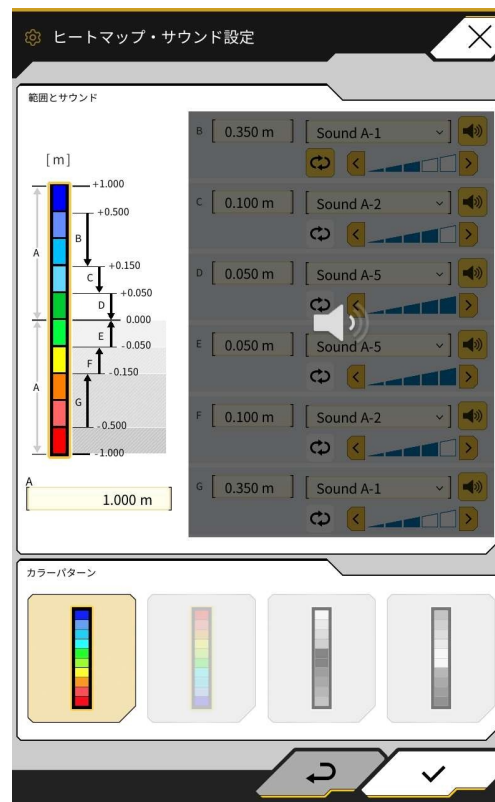
- ・車体キャリブレーション完了時と同じく、キャリブレーションの精度を保証するものではありませんので、ご注意ください。
- ・コーション発報後は、ステップ1に遷移します。

2DMGでの目標面再作成のメッセージの表示をフロート表示に戻しました。

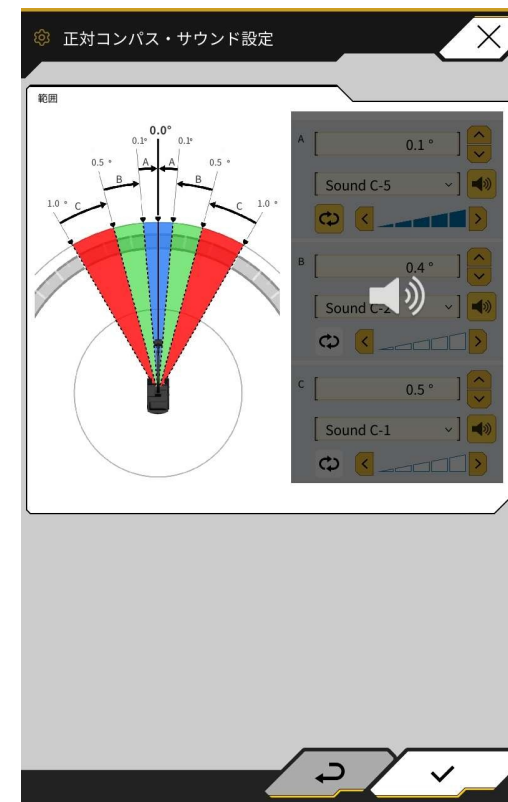


旋回後にも作業を継続できるよう表示を戻しました。

正対コンパス・サウンド設定とヒートマップ・サウンド設定画面のデザインを修正しました。



サウンド試聴中にアニメーションが表示されます。



質量調整キャリブレーションのステップ1，3の目標姿勢を修正しました。

アーム抱え込み姿勢をとれない機種がある問題に対応しました。

地域ごとにペイロードのパラメータリストを選択できるようにしました。

地域ごとの特有機種、シリンダ径などの情報を、デフォルトパラメータとして使用できます。

ペイロードキャリブレーション実施時に、ペイロード補正式Bが0となる問題を修正しました。

目標面設定の上面で設計TINが表示されない問題（3Dでは表示される）を修正しました。

側面表示で車体がロールしている場合かつ、バケットが設計面より下にある場合にバケットの一部が表示されなくなる問題を修正しました。

目標面設定を經由してガイダンス画面に遷移すると建機が2台表示される問題を修正しました。

ローライゼーションの残差計算の処理を修正しました。

