

機車傾角歸零校正

適用 L2D2 L2D1 L2D1-AG

裝設主機裝置於機車上都需做校正，讓裝置可以正確讀取機車的姿態數據。

1. 機車篇

1.1 前往設定選項，選擇裝置是架設於機車或是汽車



1.2 前往車輛選項



1.3 選擇屬於機車設定的車輛名稱

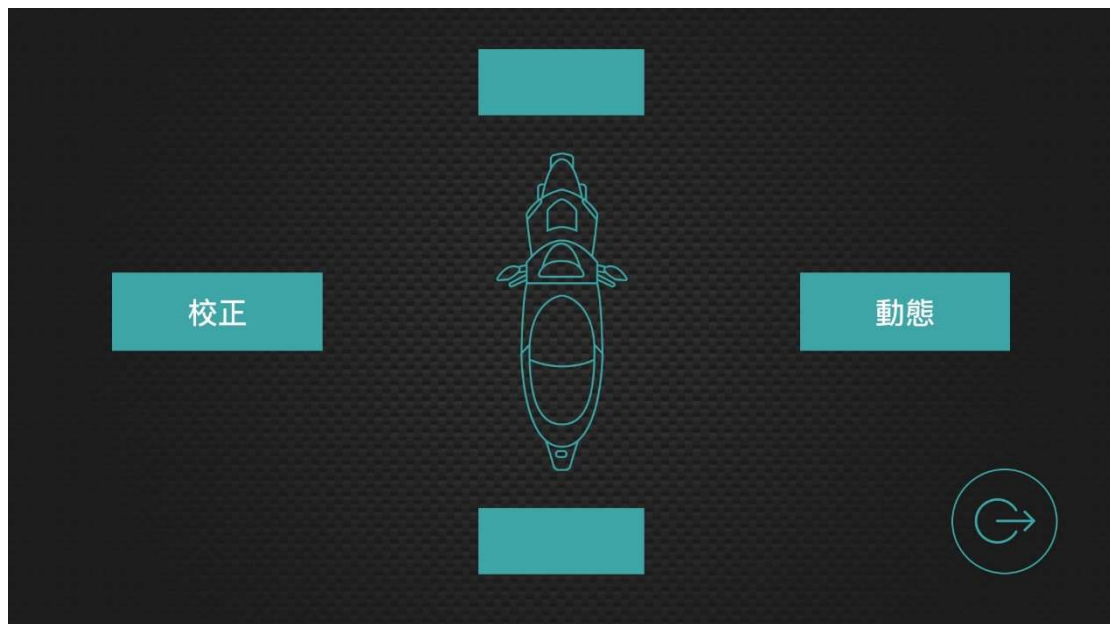


1.4 退出車輛頁面，進入校正頁面



2. 校正頁面，有兩個選項，校正、動態校正

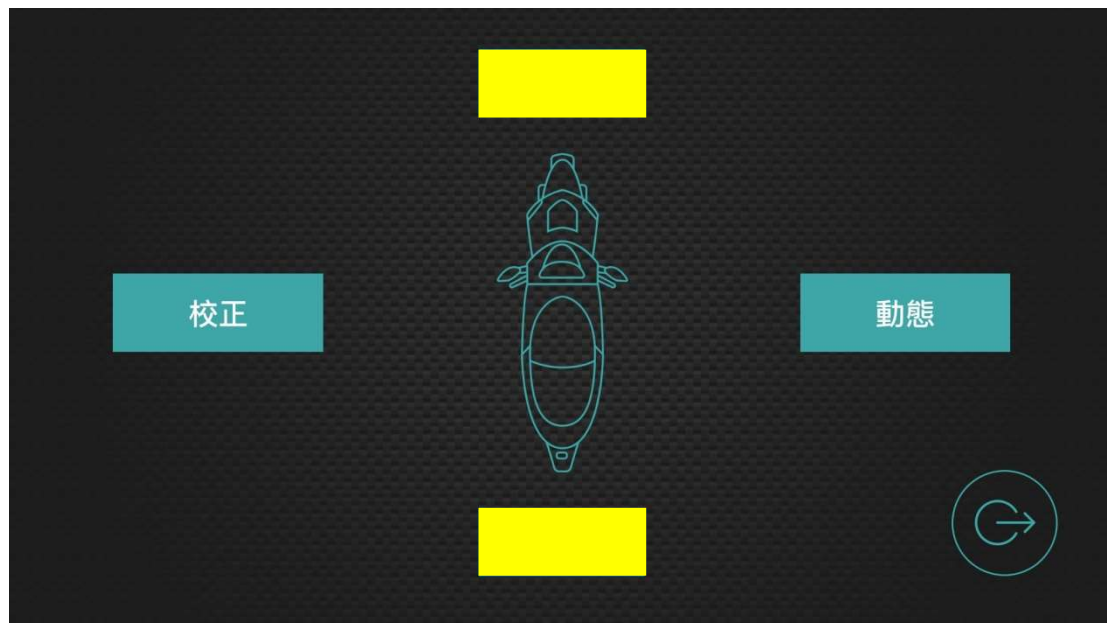
2.1 校正選項為車輛靜止模式，當使用者認為機車駐車與地面成為 90 度，龍頭方現為直線筆直的方向。



2.2 按下校正，燈號會變成黃色，進入校正運算模式，約 3 秒完成校正。

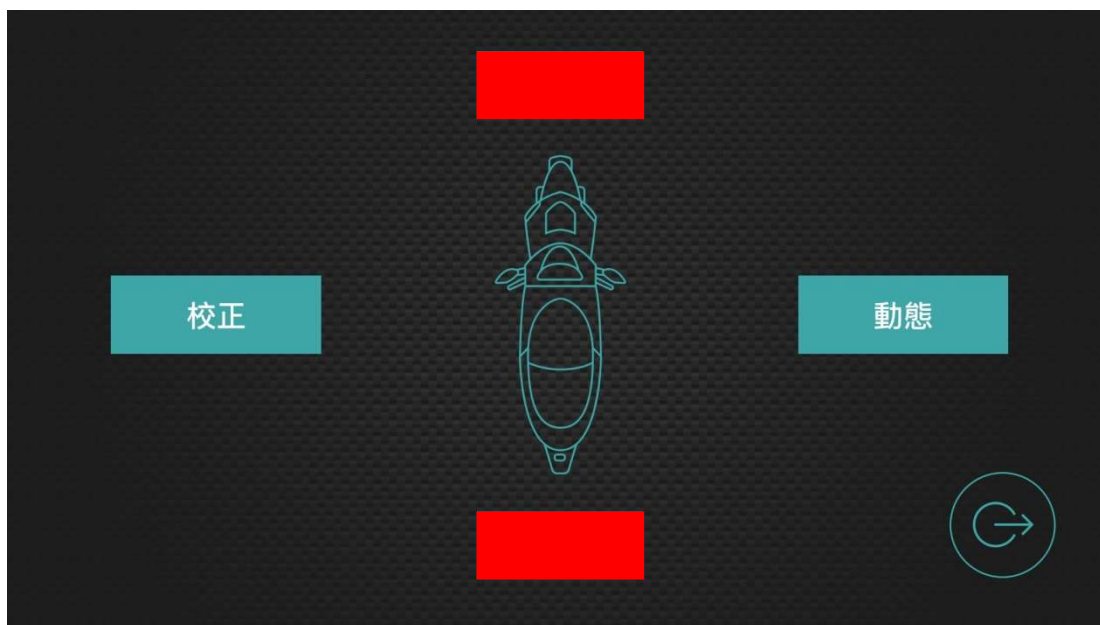
2.3 當完成校正後，燈號會回歸藍綠色，並出現一視窗告知已校正完成。

2.4 程式允許重複校正。

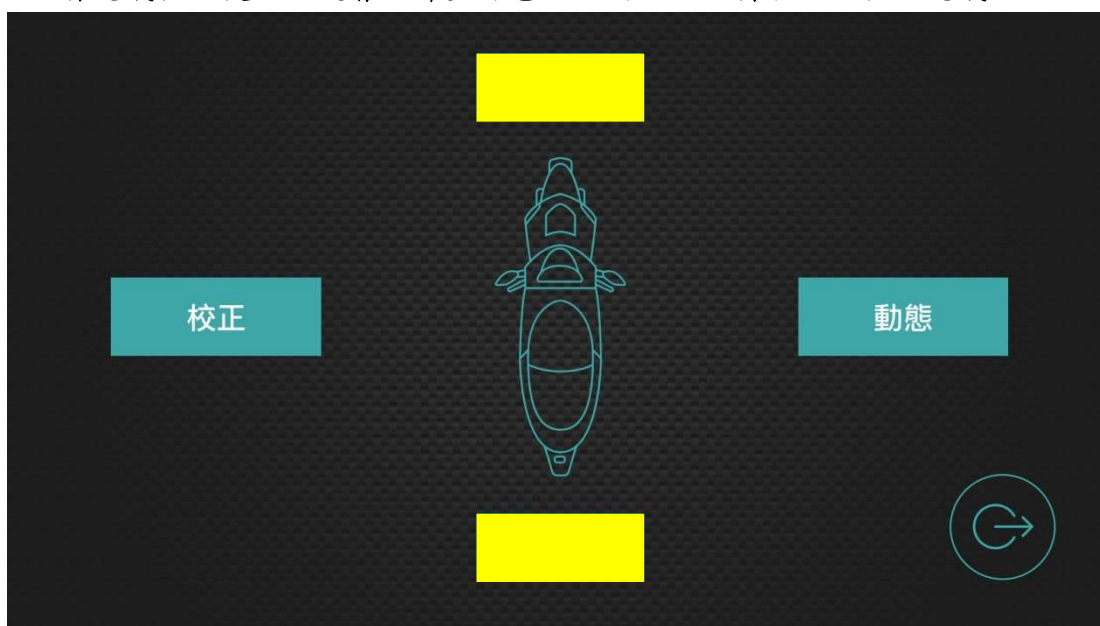


3. 動態校正

- 3.1 動態校正需要使用者騎乘車輛於一段直路，做動態零準位校正。
- 3.2 按下動態校正後，燈號會先亮紅色，時間有 10 秒。
- 3.3 紅色燈號期間，給使用者開始騎乘一段直線前的準備時間(比如 戴手套)。
- 3.4 紅色燈號期間，就可以騎一段直線。



- 3.5 紅色燈號 10 秒後會進黃色燈號，黃色燈號代表校正中，速度需 30Km 以上。
- 3.6 黃色燈號期間 3 秒會完成校正，若持續超過 20 秒會出現校正逾時視窗。
- 3.7 出現逾時視窗後，請再校正一次。(備註一)
- 3.8 當完成校正後，燈號會回歸藍綠色，並出現一視窗告知已校正完成。



備註一

機車動態校正失敗可能的幾個原因：

1. 路面坑洞。
2. 主機、副機的支架沒有鎖緊。
3. 裝置在容易抖動的車輛部件，造成振動度過大。
4. 速度低於 30Km。