

VB3iSL – マルチターゲット テストモード

設定手順書

2019/1/16 作成

<ファームウェア>

VB3iSLR-V3 以前 V2.5 build 20447
VB3iSLR-V4 V2.5 build 20569
VB3iSLR-V5 V2.5 build 20623
VBOX マネージャー v2.55
CAN02 インターフェースモジュール V2.1
ADC03 アナログ入力モジュール V3.09
IMU04 V1.8.408
IMU03 バージョン指定なし
マルチファンクションディスプレイ V12.1

<ソフトウェア>

VBOX Setup V2.21.546

- 固定基地局方式
- 電子基準点方式
- ✓ Moving Base 方式

- シングルアンテナ
- ✓ デュアルアンテナ

- ✓ IMU 補正 OFF
- IMU 補正 ON



VBOX JAPAN 株式会社
〒222-0035 横浜市港北区鳥山町 237
カーサー鳥山 202
TEL: 045-475-3703 FAX: 045-475-3704
E-mail: vboxsupport@vboxjapan.co.jp

概要

本マニュアルは VBOX3i の ADAS (Advanced Driver Assistance Systems) システムの車間距離計測 (FCW, AEB テスト) モードの設定の取り扱い説明書です。ADAS モードには以下の 4 つのモードがあります。

- 1) Single Target Mode - 車間距離測定 (FCW, AEB テスト) のモードです。
- 2) Multi Target Mode - ターゲット 2 台の車間距離測定 (FCW, AEB テスト) のモードです。
- 3) Static Point Mode - 固定点から車両までの距離測定モードです。
- 4) Lane Departure Mode - 白線からの横距離測定モードです。

これらの ADAS モードは、すべての VBOX3i で利用することができますが、その精度は VBOX3i の位置精度に依存します。2cm の位置精度を提供する VBOX3i SL RTK (もしくは VBOX3iR10G10) + ベースステーション RLVBBS4RG を利用すると最適な結果が得られます。

Multi Target モード [複数台での車間距離測定モード]

3 台の車両に搭載した VBOX3i を無線で通信して、車間距離を測定するモードです。

Target VBOX (ターゲット車両 x2) は自車の位置を測定して、Subject VBOX (評価車両) へデータを送信します。

Target VBOX と Subject VBOX の車両の位置データから車間距離等のデータを算出します。

車間距離のデータが確認できるのは Subject VBOX (評価車両) のみなので、ご注意ください。

VBOX は、算出された車間距離データを VBO ファイルに記録します。また、CAN 出力や RS232 出力を利用して、PC やディスプレイでリアルタイム表示を行うことも可能です。

車間距離測定モードでは以下の値を測定することができます:

- ・ 車間距離 (m)
- ・ Target vehicle の方向 (°)
- ・ Target vehicle の縦距離 (m)
- ・ Target vehicle の横距離 (m)
- ・ 横方向相対速度 (km/h)
- ・ 縦方向相対速度 (km/h)
- ・ 相対速度 (km/h)
- ・ Time to Collision [衝突までの予測時間] (s)
- ・ Target vehicle の GPS 測位状況
- ・ Subject vehicle の GPS 測位状況
- ・ 同期時間

3 台の車両のデータを VBO ファイルとして保存しておく、後ほど後処理ソフトウェア (VBOFileProcessor) を利用して車間距離を再計算することもできます。詳しくは VBOX JAPAN までお問い合わせください。

方式の説明

本手順書は、右枠の機能を有効にした手順書になっております。それぞれの機能は以下になります。

■固定基地局方式

テストコースに固定基地局を設置して、RTK 測位(位置精度 2cm)を行う方法です。
基地局の送信無線機は、直線で最大 1.5km 届きます。その範囲内でご利用ください。
テストコース向けの方式です。

■電子基準点方式

すでに国土地理院が設置した固定基地局のデータを、携帯端末を利用して受け取り、RTK 測位(位置精度 2cm)を行う方法です。携帯端末には CP-Trans (ジェノバ社提供:AU 端末)を利用します。
本サービスを利用するには、ジェノバ社との契約が必要で、月々およそ 30,000 円です。
受信エリアの制約が、AU の電波が届く範囲となりますので、非常に広いエリアで利用が可能です。
市街地テスト向けの方式です。
(以前は 10km ごとに CP-Trans の電源の入れ直しが必要でしたが、現在は自動で行っています。)

■Moving Base 方式(移動基地局方式)

車両 2 台以上で走行する場合に、1 台の車両を移動基地局として、相対 RTK 測位(相対位置精度 2cm)を行う方法です。
この方式では、車間距離のみ 2cm の精度となります。

	固定基地局方式
	電子基準点方式
✓	Moving Base 方式
	シングルアンテナ
✓	デュアルアンテナ
✓	IMU 補正 OFF
	IMU 補正 ON

■シングルアンテナ／デュアルアンテナ

車間距離を前後車間距離と横車間距離に分ける際に必要な「方位」計測の方法です。

<シングルアンテナ>

アンテナが1つしかないため、移動しないと方位がわかりません。
そのため、車速が30km/h以上の試験で利用できます。

メリット： 設置・設定が簡単。

デメリット： 車両を動かさないと、車間距離が正しい値にならない。

<デュアルアンテナ>

アンテナが2つあるため、停車していても方位が分かります。
そのため、低速試験でも対応できます。

メリット： 低速での試験が可能。ロボットと一緒に使う場合は、必須。

デメリット： 設定が増える。周囲の環境が悪いと測位が不安定になる。

■IMU 補正 OFF/ON

テストコース上に橋ある場合、RTK 測位は外れて精度が劣化してしまいます。

IMU 補正は、RTK 測位が外れている箇所を IMU (加速度計＋ジャイロ) の積分値で補正する機能です。

以下の場合に有効にしてください。

1. テストコースに単発で橋がある場合。

2. 市街地テストの場合。

トンネルや橋を完全に補正することはできませんが、ある程度位置ジャンプを抑えることが出来ます。

市街地は障害物が多いため、電子基準点方式＋シングルアンテナ＋IMU 補正 ON での使用を推奨します。

新機能

ファームウェアのアップデートに伴い、以下の変更点があります。

V2.5

1. IMU 補正を使うと縦・横ジャークを測定することができるようになりました。

V2.4

1. X, Y 座標出力が追加されました。(Vehico モード内)
2. LngRef-tg1 チャンネルが追加されました。

V2.3

1. RTK-IMU 補正モードが追加されました。
2. ABD Robot, Vehico Robot モードが追加されました。

V2.2

1. 車両のオフセット位置を最大 24 ポイント登録することのできるマルチオフセットポイントの機能が追加されました。

V2.1

1. Subject 車両、Target 車両ともに測定ポイントが 2 点登録できるようになりました。車間距離は、自動で近い測定ポイント同士の距離に切り替わります。
2. オフセット入力の際の符号が変更になりました。
3. 設定値を Subject 車両と Target 車両で同期する「SYNC TARGET」機能が追加されました。
4. 縦方向距離・横方向距離の計算に使用されていたシングルアンテナ方位が、デュアルアンテナ方位も利用できるようになりました。
これにより、停車中や低速での精度が向上します。デュアルアンテナを利用すると、自動でデュアルアンテナ方位を採用します。
5. マルチファンクションディスプレイの通信エラーが修正されました。
6. チェンネル数が増えることで発生していたデータの抜けが修正されました。
7. CAN パススルーのエラーが修正されました。

チャンネルリスト

右リストは VBOX の Multi Target Mode で計測されるチャンネルのリストです。

<チャンネル名の読み方>

- Lng は前後を意味します。
- Lat は横を意味します。
- R は車間距離を意味します。
- S は相対速度を意味します。
- sv は SV 座標を意味します。
- tg は TG 座標を意味します。
- -tg1 はターゲット車両 1 に対してのデータです。
- -tg2 はターゲット車両 2 に対してのデータです。

注意:

Multi Target モードでは、Target 車両ではこれらの車間距離データを計測したり、表示したりすることが出来ませんので、ご注意ください。

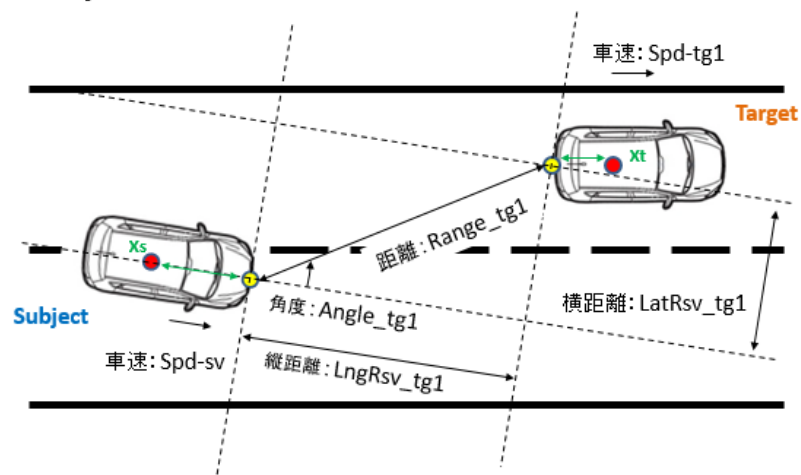
Subject 車両のみで可能です。

Moving Base では、リファレンスラインの設定ができないため、LatRef-tg1, LngRef-tg1 の精度は高くなく、解析できる値ではありません。

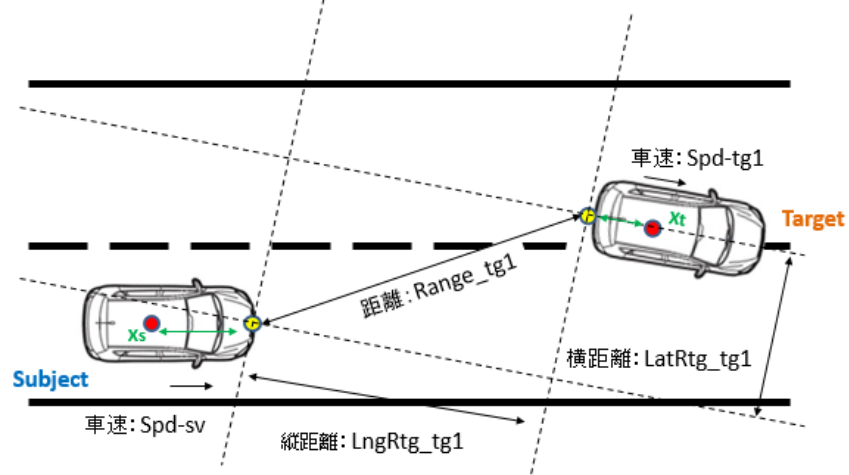
Subject(SV)車で測定されるチャンネル	
Range-tg1	車間距離
LngRsv-tg1	縦車間距離 (SV座標)
LatRsv-tg1	横車間距離 (SV座標)
LngtRef-tg1	縦車間距離 (基準線)
LatRef-tg1	横車間距離 (基準線)
T2Csv-tg1	衝突予測時間TTC1
T2C2sv-tg1	衝突予測時間TTC2
RelSpd-tg1	相対速度
LngRtg-tg1	縦車間距離 (TG座標)
LatRtg-tg1	横車間距離 (TG座標)
Angle-tg1	TG車の方位
Latdif-tg1	2台の車両の緯度の差
Lngdif-tg1	2台の車両の経度の差
Pntsv-tg1	SV車で使用しているコンタクトポイント
Pnttg1-sv1	TG車で使用しているコンタクトポイント
-	-
Spd-tg1	TGの速度
Accel-tg1	TGの加速度
LngSsv-tg1	縦相対速度
LatSsv-tg1	横相対速度
Status-tg1	RTKステータス (TG)
Status-sv	RTKステータス (SV)
LkTime-tg1	リンクタイム
App_Mode	アプリケーションモード
SepTim-tg1	巡航時間
T2Ctg-tg1	衝突予測時間TTC3
Yawdif-tg1	2台の車両の方位の差
YawRat-tg1	TGのヨーレート

チャンネル説明

<Subject車両の進行方向の座標系>



<Target車両の進行方向の座標系>



チャンネルリスト - 他のチャンネル。

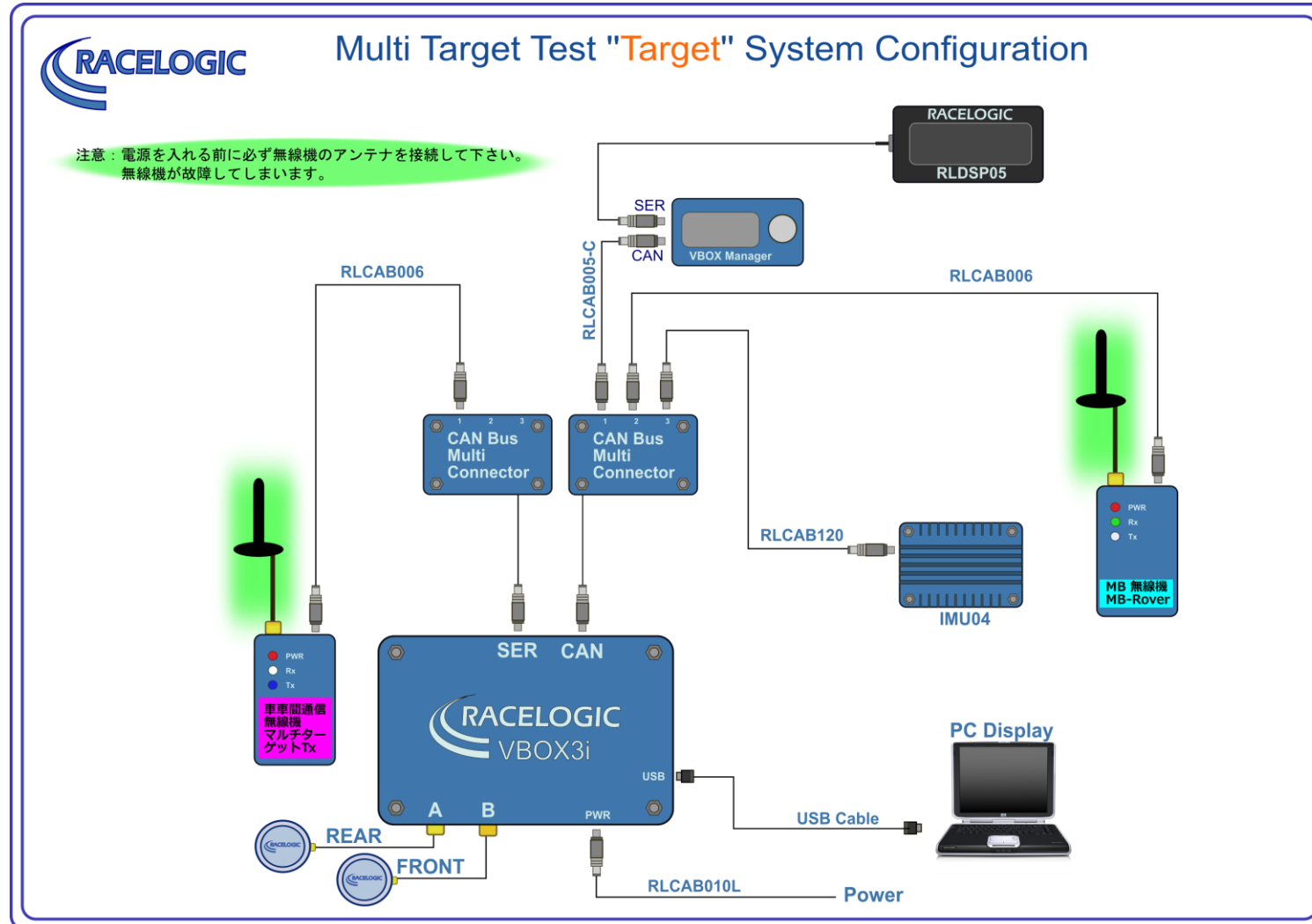
GPS Standardチャンネル	
Satellites	捕捉衛星数
Time	UTC時間
Latitude	緯度
Longitude	経度
Speed	速度
Heading	方位
Height	高度
Trigger event time	トリガー入力時間
Vertical velocity	垂直速度
Longitudinal acceleration	前後加速度 (GPS算出)
Lateral acceleration	横加速度 (GPS算出)
Glonass Satellites	Glonassサテライト数
GPS Satellites	GPSサテライト数
Speed quality	速度精度
Solution type	測位タイプ
IMU kalman filter status	IMUカルマンフィルタステータス
Serial number	シリアルナンバー

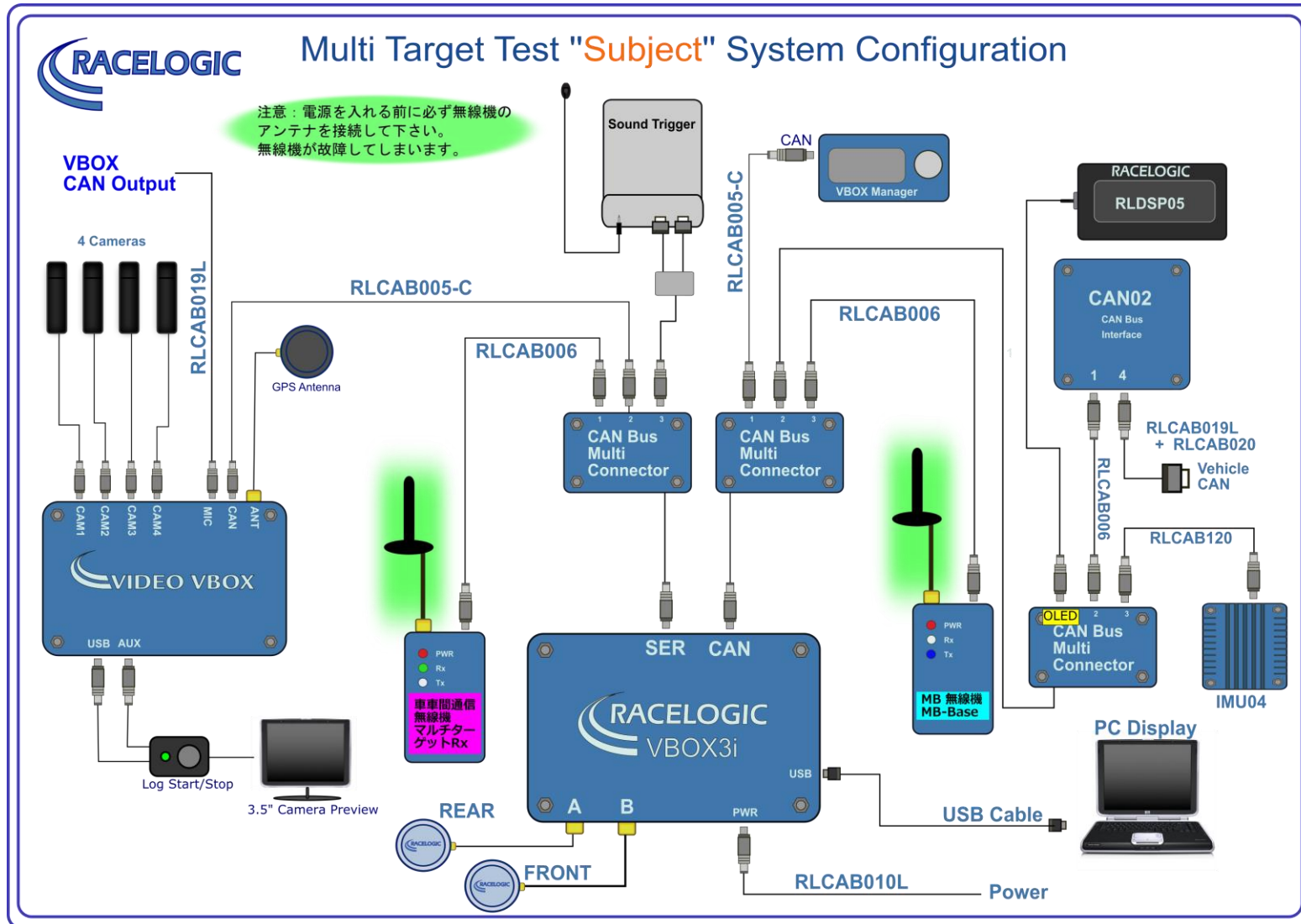
IMUチャンネル	
YawRate	ヨーレート
X_Accel	X成分加速度
Y_Accel	Y成分加速度
Temp	内部温度
PitchRate	ピッチレート
RollRate	ロールレート
Z_Accel	Z成分加速度

デュアルアンテナのチャンネル	
Ture_Head	デュアルアンテナの車両方位
Slip_Angle	スリップ角
Pitch_Ang	ピッチ角
Lat_Vel	横速度
Yaw_Rate	ヨーレート
Roll_Angle	ロール角
Lng_Vel	縦速度
Slip_COG	スリップ角 (重心位置)
Slip_FL	スリップ角 (FL位置)
Slip_FR	スリップ角 (FR位置)
Slip_RL	スリップ角 (RL位置)
Slip_RR	スリップ角 (RR位置)
Ture Head2	デュアルアンテナの車両方位をIMUで補完した値 (運転ロボット制御用)

車両に VBOX を設置する

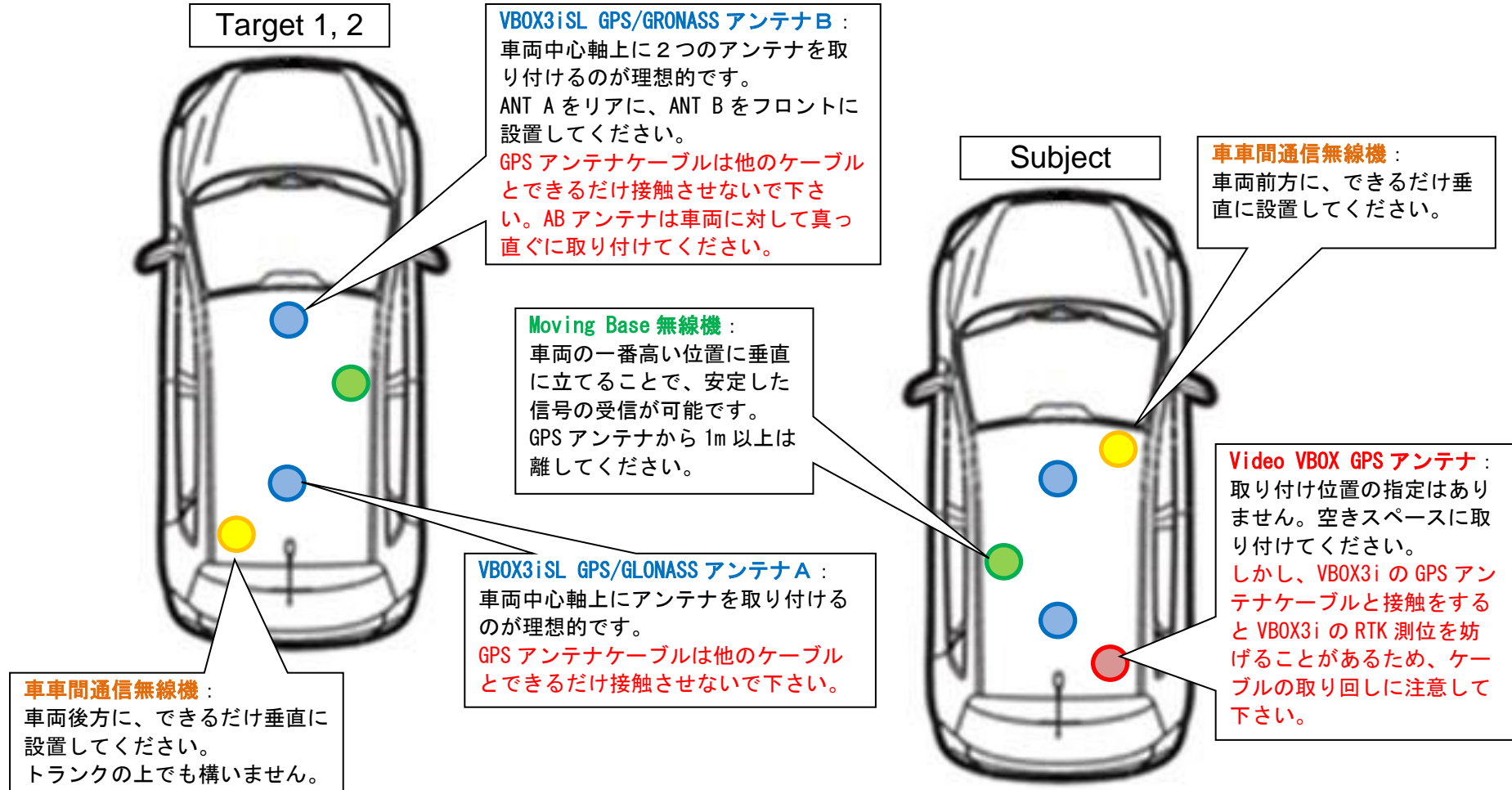
次の配線図をもとに、Target (先行車両) ・ Subject (評価車両) に VBOX を設置します。





アンテナの取り付け位置

車間距離 (2cm 精度) を安定させるためには、アンテナの取り付け位置が非常に重要です。下の図を参考にアンテナを取り付けてください。

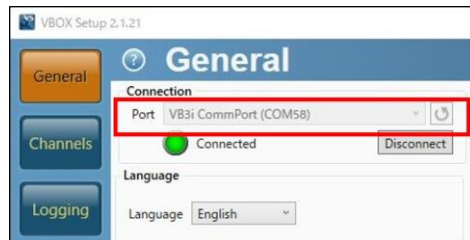


Subject

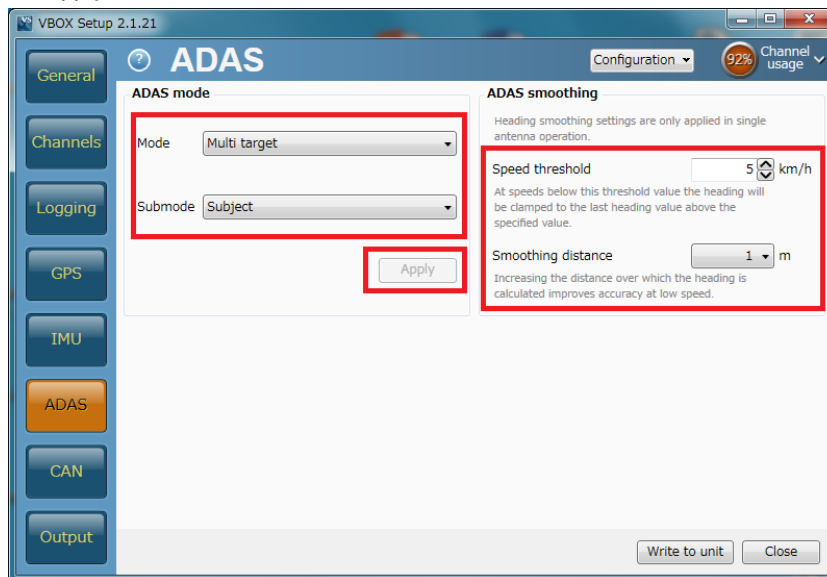
PCを利用して Subject 車両(評価車両)の VBOX を設定する

Subject 車両の VBOX は Subject モードに設定する必要があります。設定の変更は VBOX に接続された PC から行います。

- 1) PC にインストールされている VBOX Setup ソフトウェアを起動して、[Connection]で VBOX3i のつながった COM ポートをクリックします。



- 2) [ADAS] を選択します。
 [Multi target - Subject] を選択します。
 [ADAS Smoothing] を下図のように設定します。
 [Apply]をクリックします。



ヒント

車両方位フィルター機能は縦車間距離・横車間距離を計算する際のノイズ低減に重要な役割があります。(本機能はシングルアンテナで使用した場合のみ有効になります。デュアルアンテナはもとの方位精度が良いため、本機能は無効となります。)

方位ロック速度 【Speed Threshold】(km/h):

シングルアンテナでは、停車中の車両方位を計測することができません。そのため、入力した速度を下回った際に、方位データを固定させて縦横車間距離データを安定させる機能です。デュアルアンテナを利用している場合は、方位が分かるので無効になります。推奨値 5

方位移動平均 【Smoothing Distance】(m):

方位のデータはノイズの大きいデータです。方位データに対して、移動平均のフィルターを掛ける機能です。入力した距離の中に入っているサンプルの平均値となります。
 推奨値 1.00

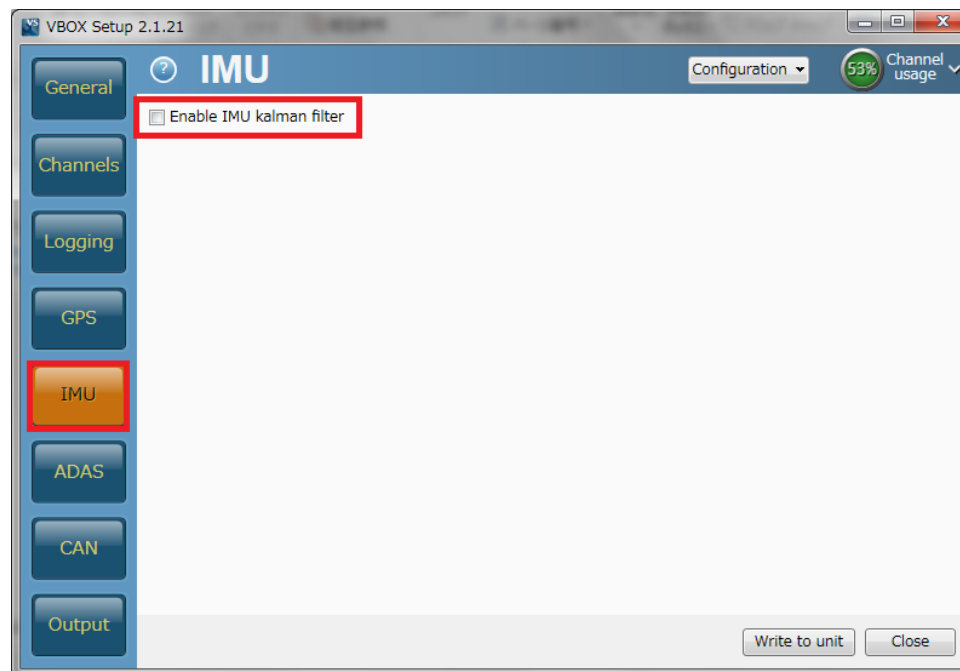
Subject

3) [IMU] を選択して右図のように設定します。

Enable IMU kalman filter

チェックマークを **付けない** てください。

※ **Moving Base** では、IMU 補正は利用できません。



Subject

4) [GPS] の[Dual antenna]を選択して、右図のように設定します。

Enable

チェックマークを入れます。

Antenna separation

A アンテナと B アンテナの距離を 0.001m 精度で入力します。

Orientarion

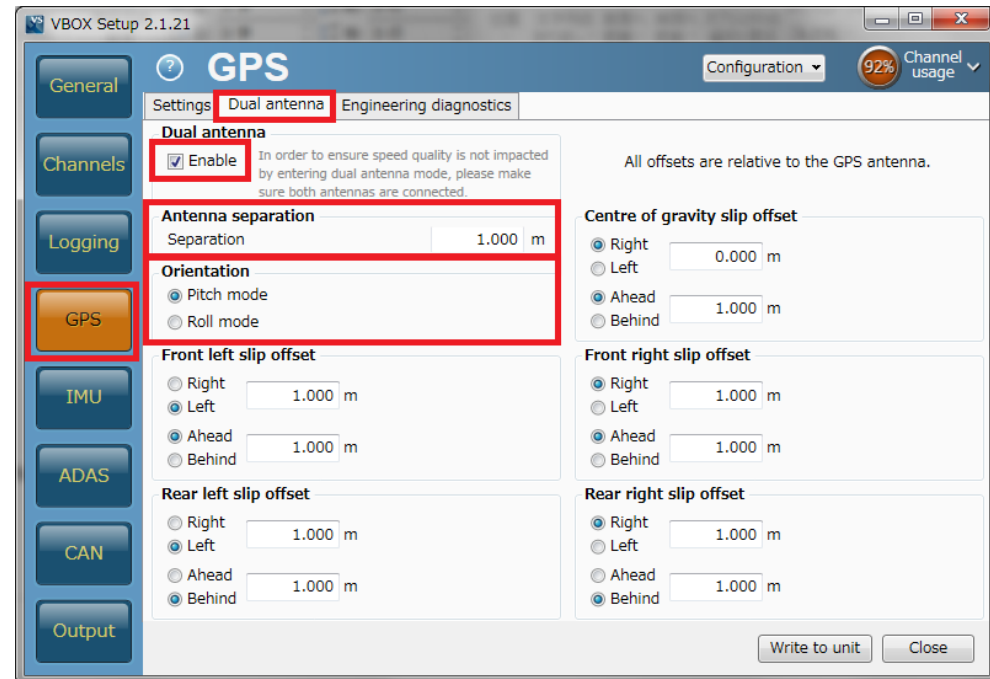
Pitch mode を選択してください。

デュアルアンテナを利用する場合は、デュアルアンテナの測位を確実に実施する必要があります。

デュアルアンテナの測位が出来ていないと、車間距離の結果に誤った影響を与えてしまいます。

デュアルアンテナの測位状態は True Head チャンネルで確認が出来ます。

詳しくは、「運用」の項目をご確認ください。



Subject

5) [Channels] を選択してください。記録したいチャンネルにチェックマークを付けます。

記録できるチャンネルの上限は、

GPS > 指定 Standard Channel 9 個

その他のチャンネル 64 個

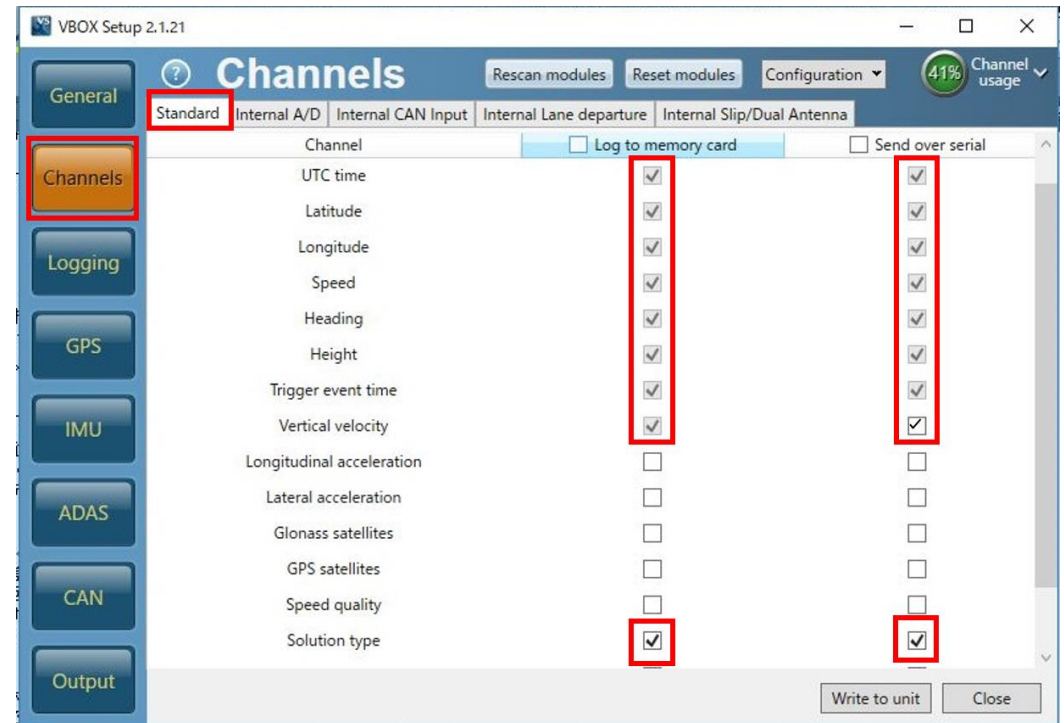
までです。

[Standard]では右図の 10ch を選択してください。

「Solution type」は、自車の RTK 測位状況を確認できるチャンネルです。必ず記録するようにしてください。

ヒント

チャンネル数が多すぎると、場合によっては、通信の不具合が起こることがあります。
できるだけ不要なチャンネルは、チェックマークを外してください。



Subject

- 6) [Internal AD] のタブからはアナログ入力の設定を行います。(この設定は任意です。)
 [チャンネル名] (この場合 VB3i_AD1) をクリックすると、新しいウィンドウが現れて、アナログ入力の詳細の設定ができます。

<アナログ入力の詳細設定>

[Name] : チャンネル名を入力します。

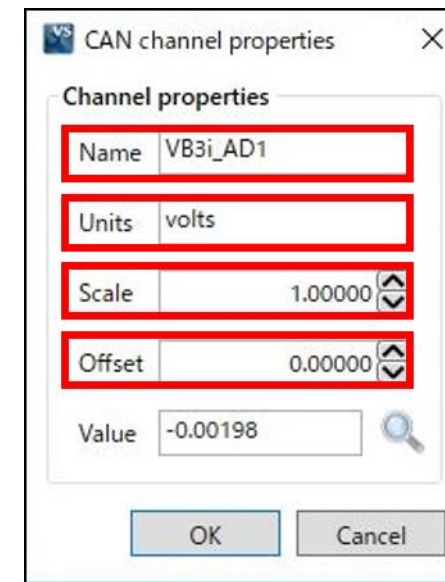
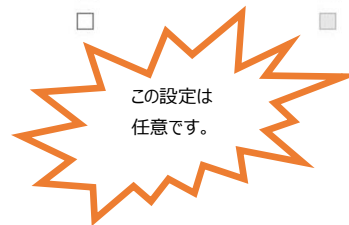
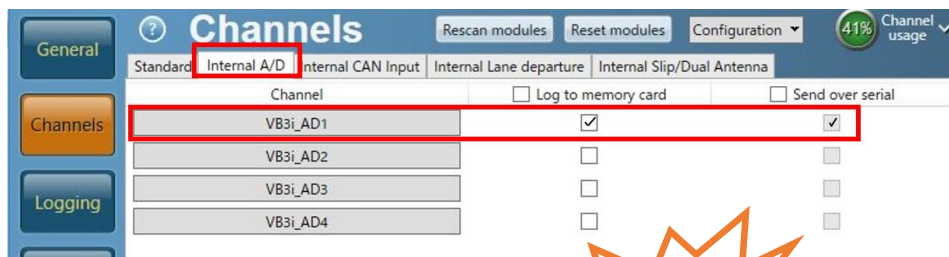
[Units] : 単位を入力します。

[Scale] : 1V のときの換算値を入力します。例えば、0-10V = 100% の場合は 1V=10%なので 10 と入力します。

[Offset] : オフセットを入力します。

最後に[OK] をクリックすると設定が記録されます。

[Cancel] をクリックして画面を閉じます。



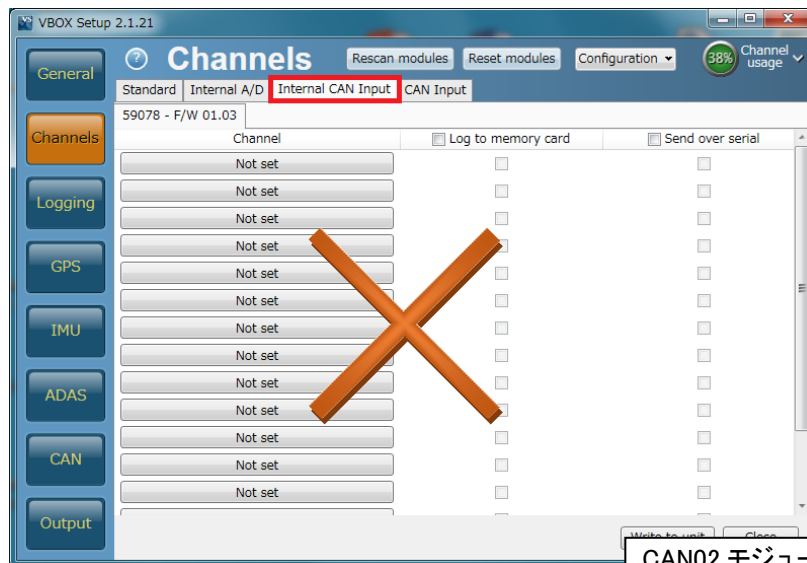
Subject

- 7) CAN の入力設定を行います。(この設定は任意です。)CAN 入力のタブは VBOX に内蔵されている **CAN 入出力ユニット**と外付けの **CAN 入力ユニット**の 2 種類存在します。それぞれタブの中にシリアル番号が表示されますので、CAN を接続しているユニットのタブに設定を行います。

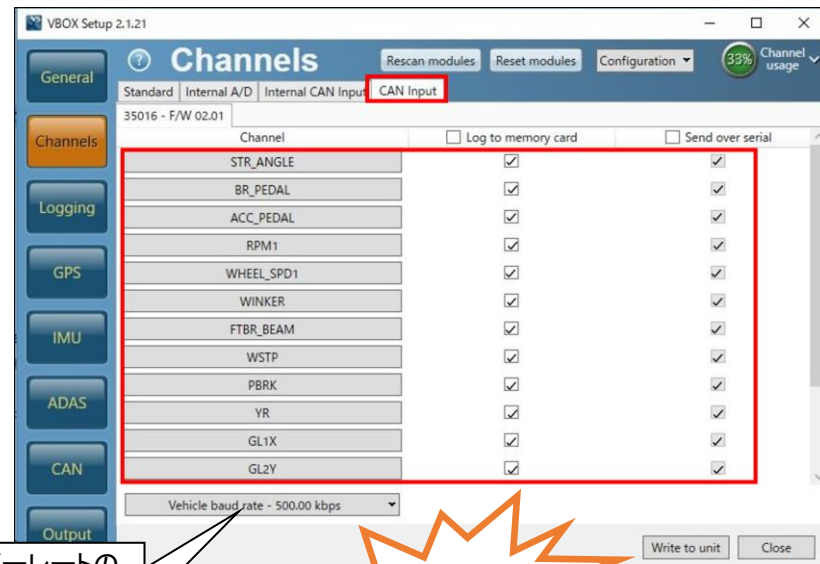
注意:

「Internal CAN Input」には、車両 CAN に接続しないように注意してください。VBOX の CAN 出力が車両に流れ、エラーを起こし、車両が予期せぬ動きをする可能性があります。[Multi Target モード] では、VBOX3i の内蔵 CAN 入出力ユニットは、CAN 出力に利用していますので、車両 CAN 入力に利用することはできません。外付け CAN 入力ユニットの CAN Input に接続及び設定をしてください。

Internal CAN Input
→VBOX3i 内蔵 CAN 入出力ユニット



CAN Input
→外付け CAN 入力ユニット

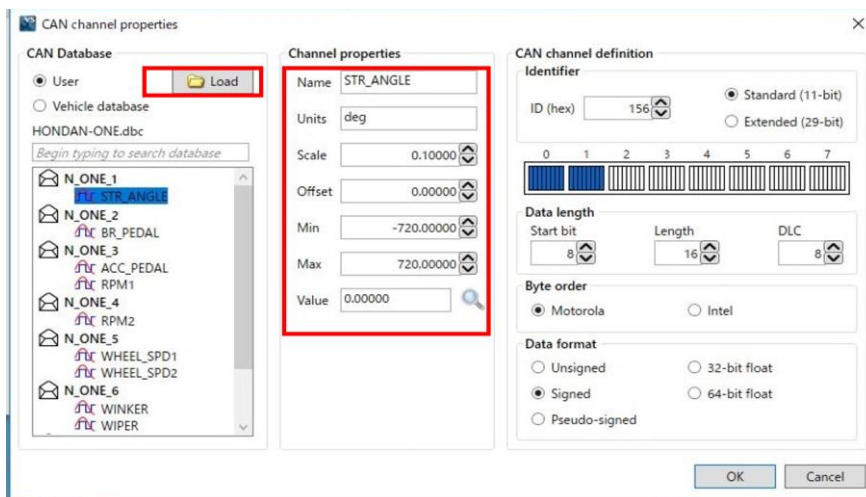


CAN02 モジュールはボーレートの設定を変えるためのボタンがあります。ここで判断することも出来ます。

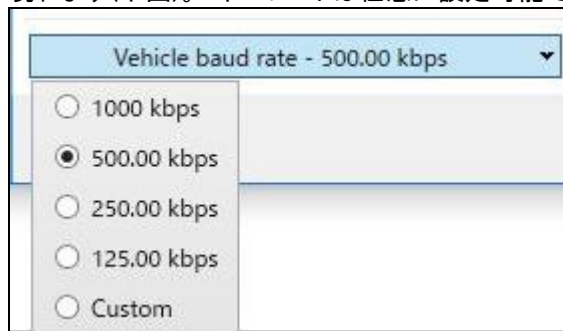
この設定は任意です。

Subject

[チャンネル名]をクリックすると詳細な設定が可能です。(下図)
.dbc ファイルの読み込みや、.ref ファイル (Racelogic 専用 CAN 設定ファイル)の読み込みが可能です。



[Vehicle Baud Rate] を選択すると、車両のボーレートを設定する画面が現れます(下図)。ボーレートは任意に設定可能ですが、一般的には、500KBit の車両が多いです。



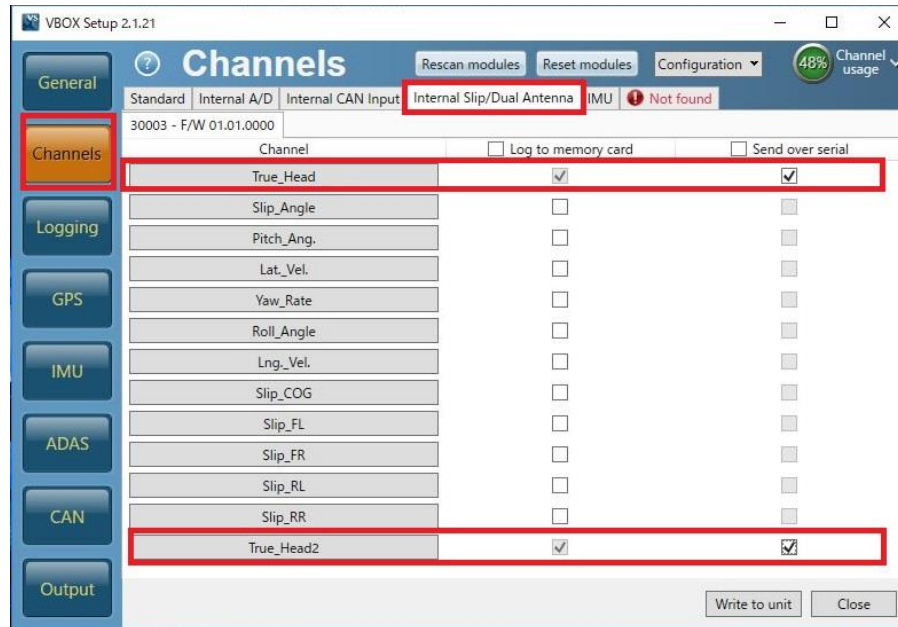
Subject

- 8) IMUを'RLCAB120'のケーブルで接続していると[IMU]タブが、'RLCAB119'のケーブルで接続していると[Serial IMU]タブ表示されます。
[IMU]又は[Serial IMU]では、すべてのチャンネルを選択します。



Subject

- 9) デュアルアンテナを利用する場合は、[Internal Slip/Dual Antenna] のタブで、赤枠内の 2ch を選択します。
他のチャンネルで必要なものがあれば追加でチェックマークをつけてください。
(Internal Slip/ Dual Antenna のタブは、[GPS]ボタンの中の Dual Antenna を有効にしているとあらわれます。)



ヒント

デュアルアンテナを「利用する／利用しない」は、試験車両の速度で判断することが出来ます。以下にシングルアンテナ／デュアルアンテナのメリット・デメリットを記載します。

<シングルアンテナ>

アンテナが1つしかないため、移動しないと方位がわかりません。

そのため、車速が 30km/h 以上の試験で利用できます。

メリット：設置・設定が簡単。

デメリット：30km/h 以下では計測ができない。

<デュアルアンテナ>

アンテナが2つあるため、停車していても方位が分かります。

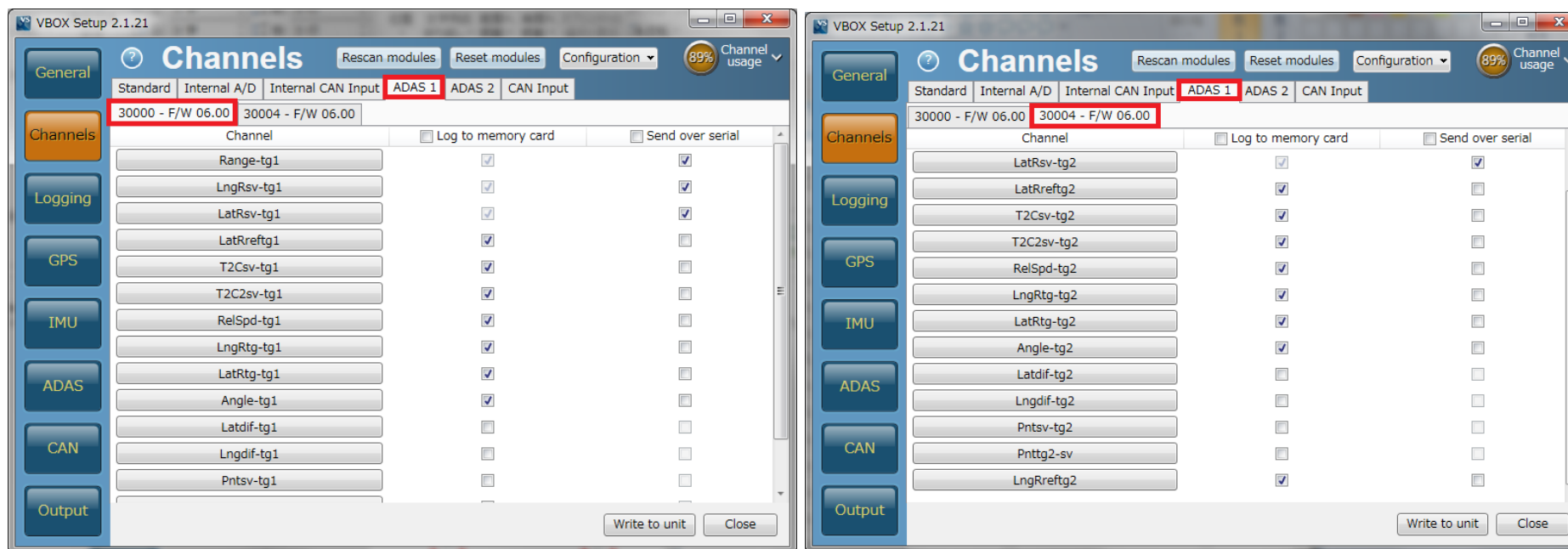
そのため、低速試験でも対応できます。

メリット：低速での試験が可能。ロボットと一緒に使う場合は、必須。

デメリット：設定が増える。周囲の環境が悪いと測位が不安定になる。

Subject

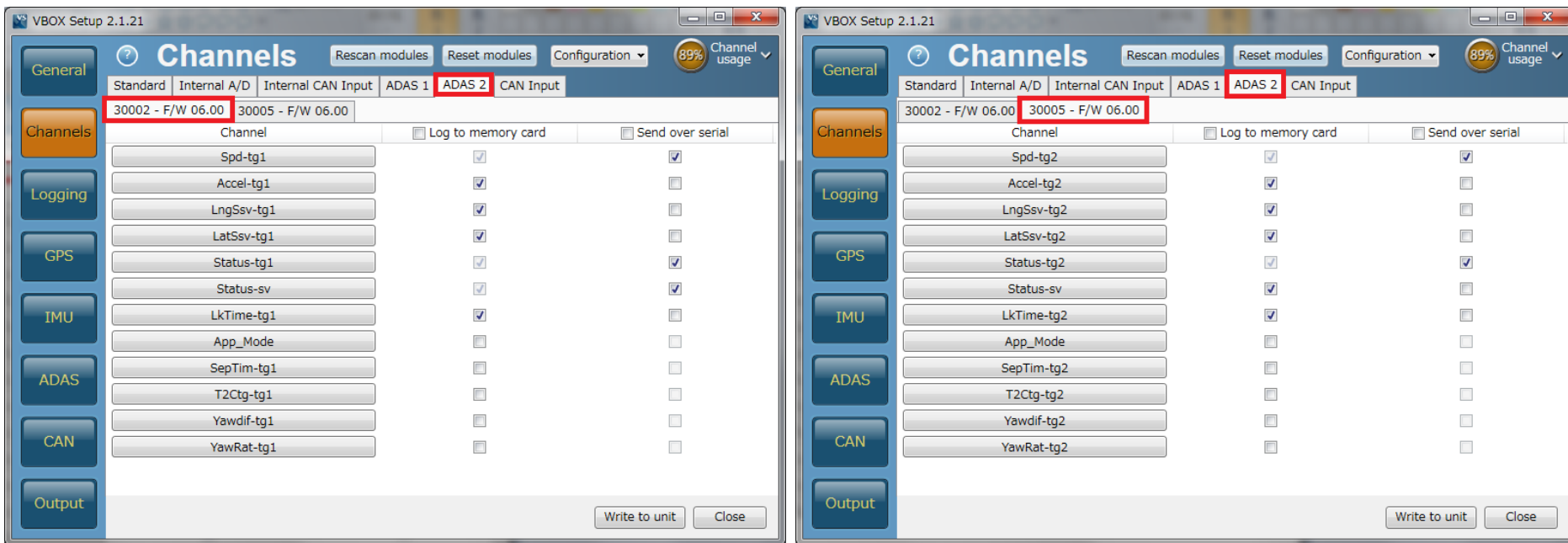
- 10) [ADAS 1] タブでは、車間距離等のパラメーターの選択ができます。
すべてのチャンネルを選択するのが理想的ですが、チャンネル数が多くなる場合は、以下のチャンネルの中から必要なチャンネルを選択してください。



注: 「-tg1」が付いているチャンネルは、Target 1 車両との車間距離データです。
「-tg2」が付いているチャンネルは、Target 2 車両との車間距離データです。

Subject

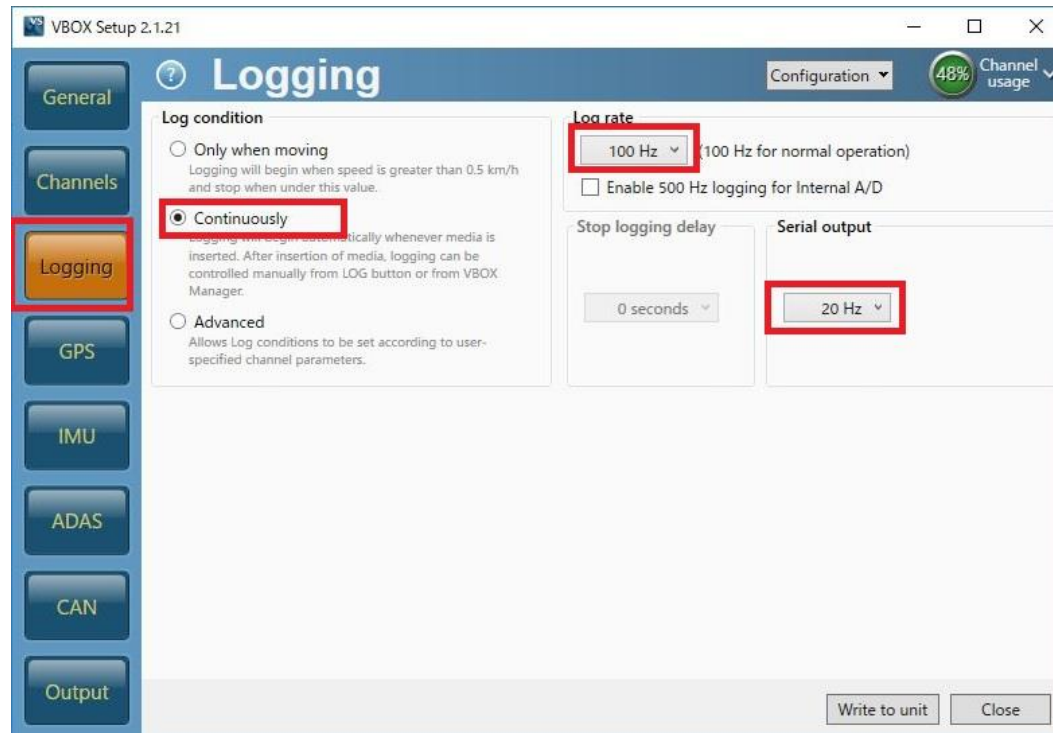
- 11) [ADAS 2] タブでも、車間距離等のパラメーターの選択ができます。
 すべてのチャンネルを選択するのが理想的ですが、チャンネル数が多くなる場合は、以下の青枠のチャンネルの中から必要なチャンネルを選択してください。



注: 「-tg1」が付いているチャンネルは、Target 1 車両との車間距離データです。
 「-tg2」が付いているチャンネルは、Target 2 車両との車間距離データです。

Subject

12) [Logging] を選択して、下図のように設定します。



Subject

13) [GPS] の[Settings] を選択して、右図のように設定します。

Moving Base を利用する場合、DGPS は[MB-Base]、
[115200-Racelogic]を選択して下さい。

Leap Second (GPS うるう秒)には、
うるう秒を入力します。2019年1月現在のうるう秒は18秒です。
このうるう秒は、必ずしも正しい値に設定する必要はありません。
Target 車両と Subject 車両、Video VBOX で共通の値を
使用してください。

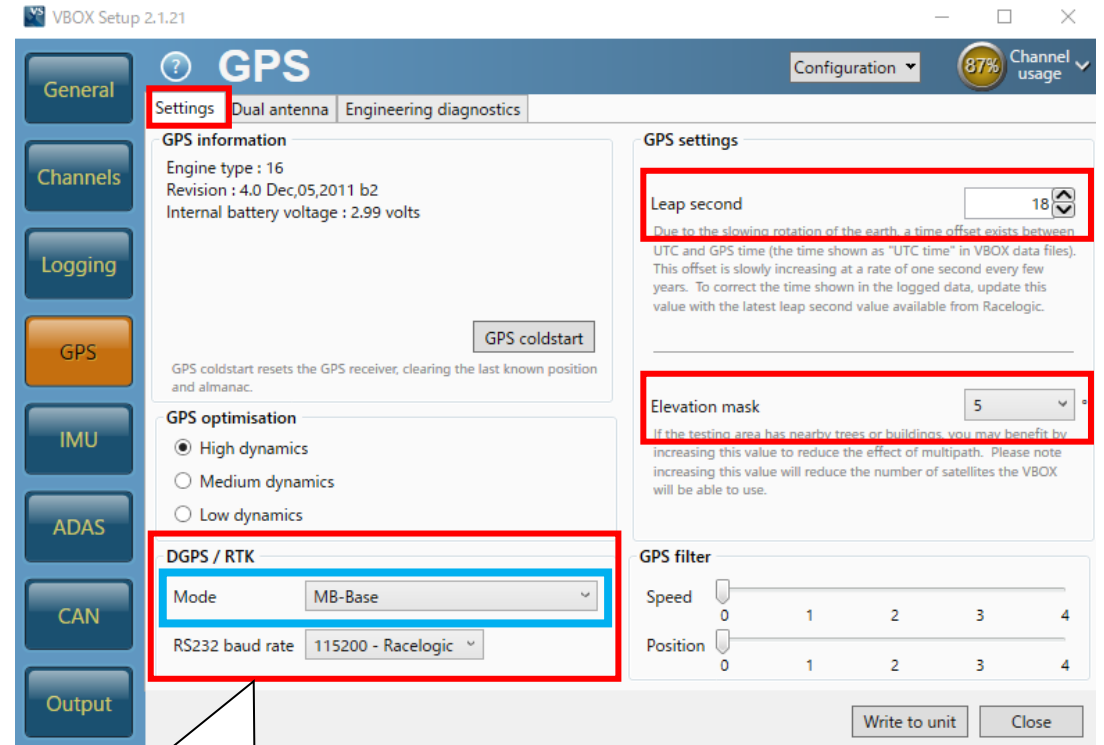
(VBOX File Processor ソフトウェアで、VBOX3i のデータと
Video VBOX のデータを同期させる場合には、Video VBOX の
うるう秒と同じ値を利用する必要があります。)

Video VBOX のうるう秒はアップデートファイルで実施します。
ご不明な場合は、VBOX JAPAN にお問い合わせください。)

Elevation Mask では、使用する衛星の上空範囲を指定することが
できます。この設定により、余計な GPS 反射波を減らすこと
ができ、RTK 測位を安定させる効果があります。

<推奨値>

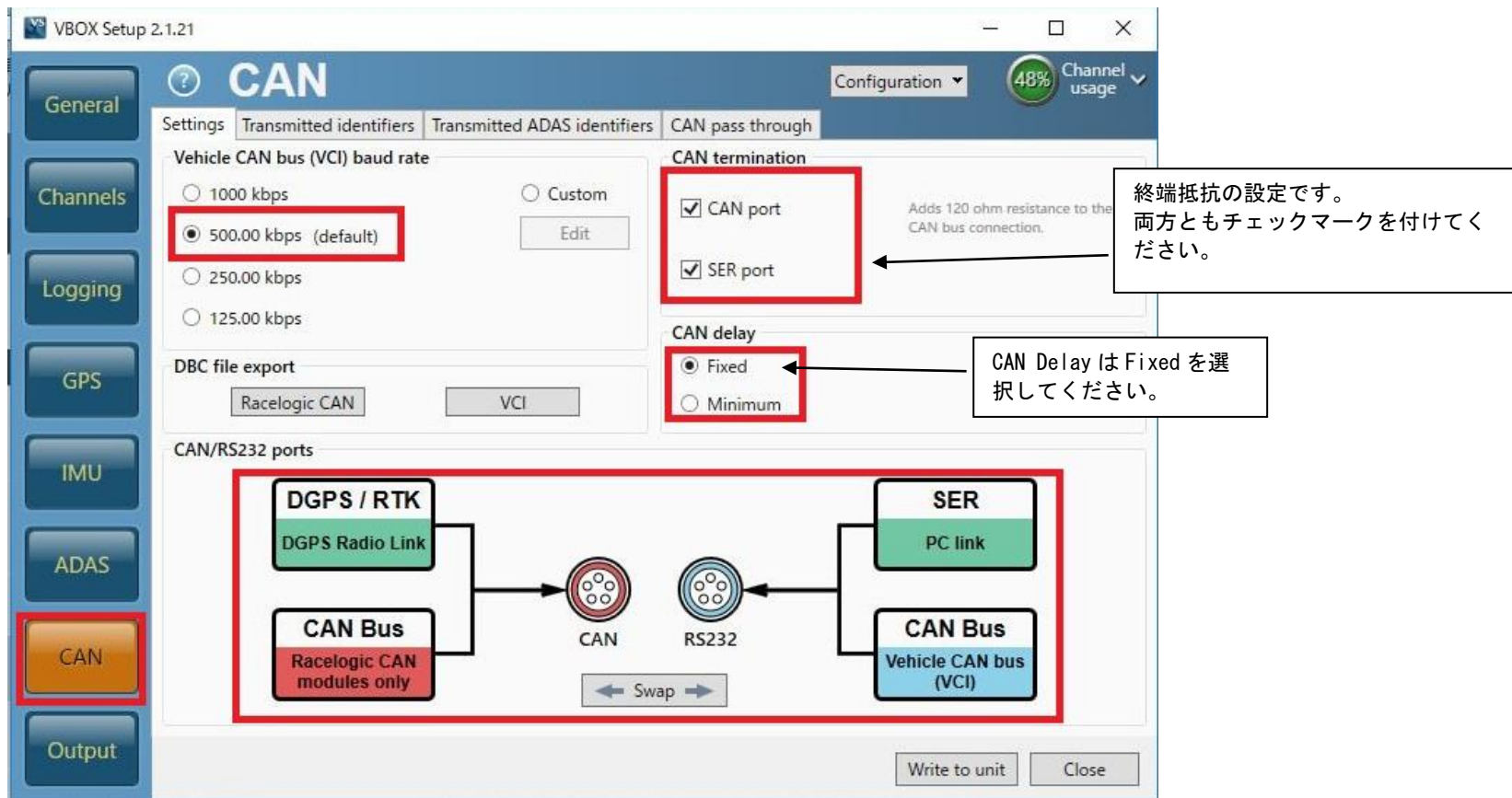
テストコース	5
建屋のあるテストコース	10
市街地	15



重要：Moving Base の利用はここで設定を
行います。

Subject

14) [CAN] を選択して、下図のように設定します。



The screenshot shows the VBOX Setup 2.1.21 interface for CAN configuration. The 'CAN' tab is selected in the left sidebar. The 'Vehicle CAN bus (VCI) baud rate' is set to 500.00 kbps (default). The 'CAN termination' section has both 'CAN port' and 'SER port' checked. The 'CAN delay' is set to 'Fixed'. The 'CAN/RS232 ports' diagram shows a connection between 'DGPS / RTK' and 'CAN Bus' on the left, and 'SER' and 'CAN Bus' on the right, connected via 'CAN' and 'RS232' ports. A 'Swap' button is located between the two bus connections.

Annotations:

- Terminal resistance setting. Please check both checkboxes.
- CAN Delay is Fixed. Please select Fixed.

Subject

- 15) [Transmitted Identifiers]、[Transmitted ADAS Identifiers] のタブでは CAN 出力の設定を行います。以下のように設定してください。
 設定した ID は VBOX 本体の CAN コネクタもしくは SER コネクタから出力されます。RLCAB019L ケーブルを利用してデータを受信します。
 CAN コネクタ : 常時出力 (一部のチャンネルのみ出力されています。)
 SER コネクタ : ACK を返した場合のみ出力 (すべてのチャンネルが出力されています。)
 (CAN の出力に関しては、巻末の参考資料: CAN・SER 通信仕様をご参照ください。)

VBOX Setup 2.1.21
 Settings | **Transmitted identifiers** | Transmitted ADAS identifiers | CAN pass through

CAN output identifiers

Send	Default	Actual	Xtd	1	2	3	4	5	6	7	8
<input checked="" type="checkbox"/>	301	301	<input type="checkbox"/>	Sats	Time Since Midnight UTC			Position Latitude			
<input checked="" type="checkbox"/>	302	302	<input type="checkbox"/>	Position Longitude			Speed Knots	Heading			
<input checked="" type="checkbox"/>	303	303	<input type="checkbox"/>	Altitude	Vertical velocity ms	Unused	Status 1	Status 2			
<input checked="" type="checkbox"/>	304	304	<input type="checkbox"/>	Trigger Distance			Longitudinal Accel G	Lateral Accel G			
<input checked="" type="checkbox"/>	305	305	<input type="checkbox"/>	Distance			Trigger Time	Trigger Speed Knots			
<input checked="" type="checkbox"/>	306	306	<input type="checkbox"/>	Speed Quality	Unused						
<input checked="" type="checkbox"/>	307	307	<input type="checkbox"/>	Lateral Velocity (Knots)	Yaw Rate	Roll Angle	Longitudinal Velocity (Knots)				
<input checked="" type="checkbox"/>	308	308	<input type="checkbox"/>	Position Latitude 48bit			Position Quality	Solution Type			
<input checked="" type="checkbox"/>	309	309	<input type="checkbox"/>	Position Longitude 48bit			Unused	Robot Nav			
<input checked="" type="checkbox"/>	313	313	<input type="checkbox"/>	Slip Angle Front Left	Slip Angle Front Right	Slip Angle Rear Left	Slip Angle Rear Right				
<input checked="" type="checkbox"/>	314	314	<input type="checkbox"/>	Unused	Robot Nav	Time Since Midnight UTC			True Heading 2 (Deg)		

Write to unit | Close

VBOX Setup 2.1.21
 Settings | Transmitted identifiers | **Transmitted ADAS identifiers** | CAN pass through

ADAS CAN output identifiers

Send	Default	Actual	Xtd	1	2	3	4	5	6	7	8
<input checked="" type="checkbox"/>	30A	30A	<input type="checkbox"/>	Range_tg1			RelSpd_tg1_km/h				
<input checked="" type="checkbox"/>	30B	30B	<input type="checkbox"/>	LngRsv_tg1			LatRsv_tg1				
<input checked="" type="checkbox"/>	30C	30C	<input type="checkbox"/>	LngSsv_tg1_km/h			LatSsv_tg1_km/h				
<input checked="" type="checkbox"/>	30D	30D	<input type="checkbox"/>	Angle_tg1	Status_tg1	LkTime_tg1					
<input checked="" type="checkbox"/>	30E	30E	<input type="checkbox"/>	LatRtg_tg1			LngRtg_tg1				
<input checked="" type="checkbox"/>	30F	30F	<input type="checkbox"/>	T2Csv_tg1	Status_sv	Unused	YawDif_tg1				
<input checked="" type="checkbox"/>	310	310	<input type="checkbox"/>	Spd_tg1			T2C2sv_tg1				
<input checked="" type="checkbox"/>	311	311	<input type="checkbox"/>	LatRef_tg1			Accel_tg1				
<input checked="" type="checkbox"/>	312	312	<input type="checkbox"/>	SepTim_tg1			T2Ctg_tg1				
<input checked="" type="checkbox"/>	315	315	<input type="checkbox"/>	LatDif_tg1			LngDif_tg1				
<input checked="" type="checkbox"/>	316	316	<input type="checkbox"/>	YawRat_tg1	Pntsv_tg1	Pnttg1_sv	Unused				

Write to unit | Close

Subject

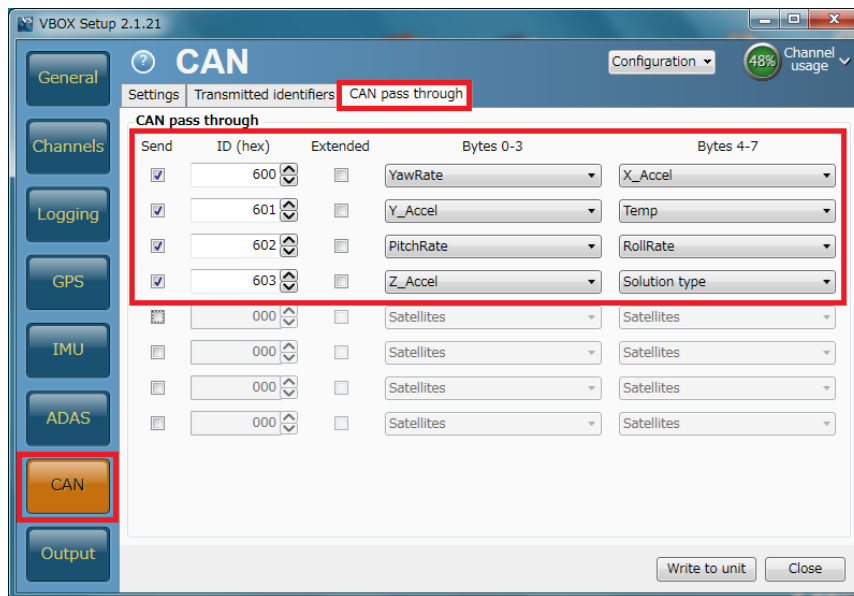
16) [CAN pass through] では外部のロガーに対して任意の CAN 出力の設定を行えます。ここで出力した CAN は Video VBOX へも出力することができます。

GPS や ADAS のチャンネルは既に ID 301 ~ 322 で出力されているため、ここでは車両 CAN の警報信号やアナログ入力信号、IMUセンサーの信号を外部のデータロガーや Video VBOX に出力するために利用します。

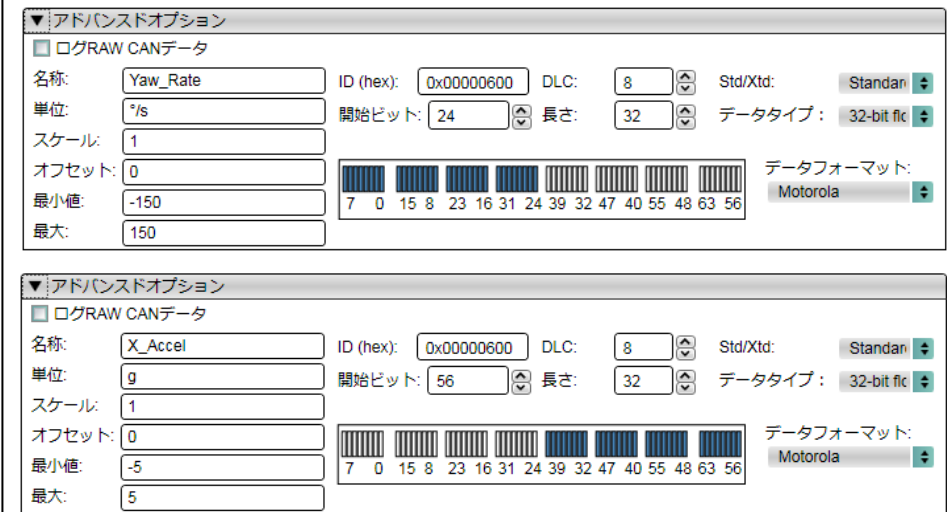
下図の例では、IMU04 加速度ジャイロセンサーのチャンネル(YawRate 等)を VBOX から CAN 出力できるように設定した例です。

Send にチェックを入れ、ID を 600, 601, 602 ... と順に設定します。

チャンネルの割り当てはプルダウンメニューから出力したいチャンネルを選択ができます。



Extra Tx Identifiers で設定した CAN 出力を受信する場合は、以下のように設定をしてください。データタイプが 32bit float なので、ご注意ください。



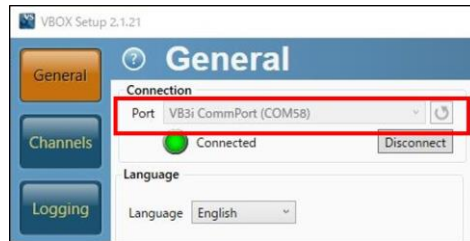
17) 最後に右下にある [Write to unit] をクリックすると設定が自動的に保存され、設定が完了となります。

Target 1

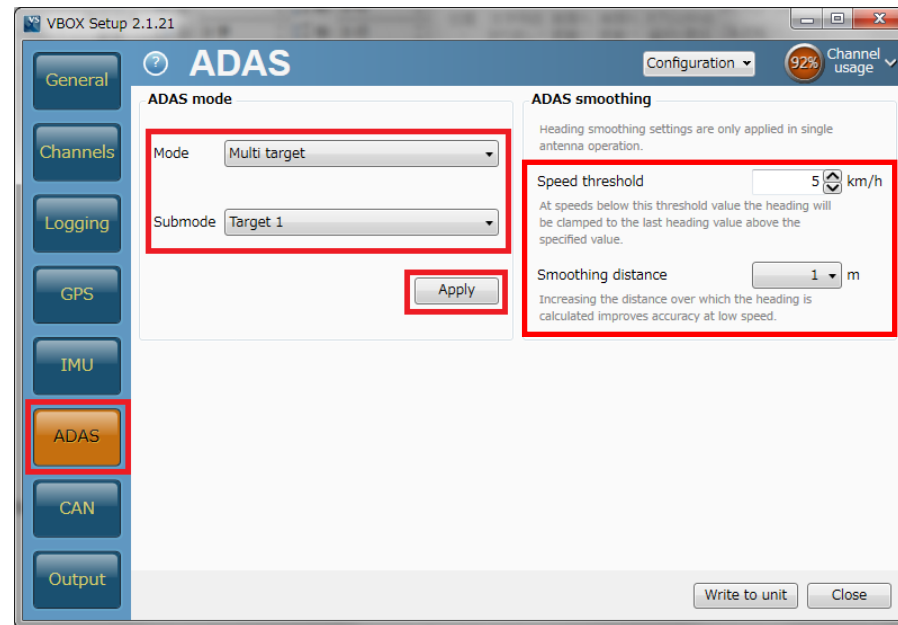
PCを利用してTarget 1車両(ターゲット車両)のVBOXを設定する

Target1 車両の VBOX は Target1 モードに設定する必要があります。設定の変更は VBOX に接続された PC から行います。

- 18) PC にインストールされている VBOX Setup を起動して、[Connection]で VBOX3i のつながった COM ポートをクリックします。



- 19) [ADAS] を選択します。
[Multi target - Target1] を選択します。
[ADAS Smoothing] を右図のように設定します。
[Apply]をクリックします。



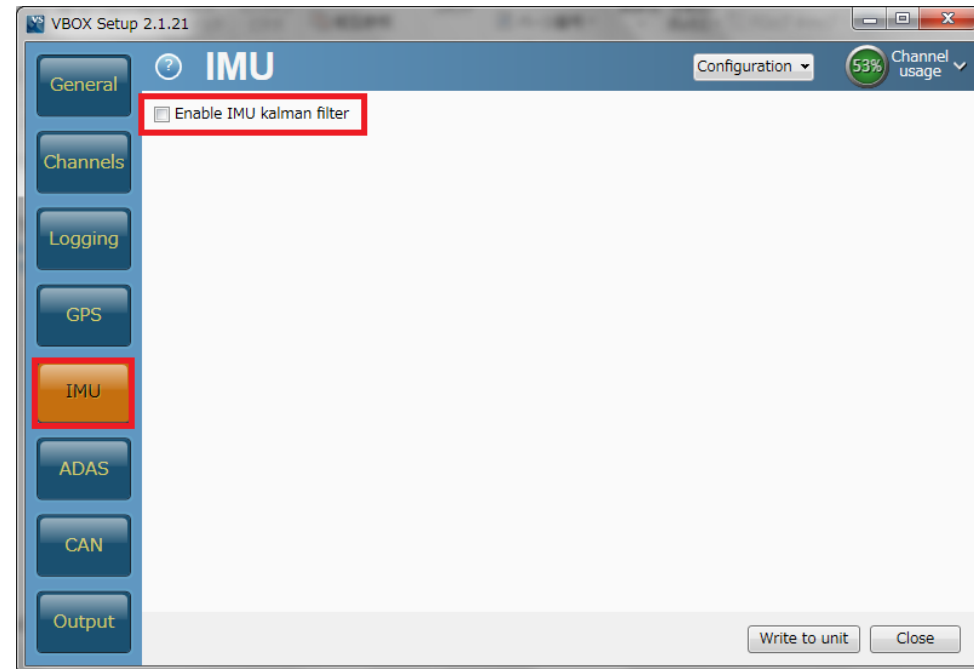
Target 1

20) [IMU] を選択して右図のように設定します。

Enable IMU kalman filter

チェックマークを **付けない** てください。

※ **Moving Base** では、IMU 補正は利用できません。



Target 1

21) [GPS] の[Dual antenna]を選択して、右図のように設定します。

Enable

チェックマークを入れます。

Antenna separation

A アンテナと B アンテナの距離を 0.001m 精度で入力します。

Orientalion

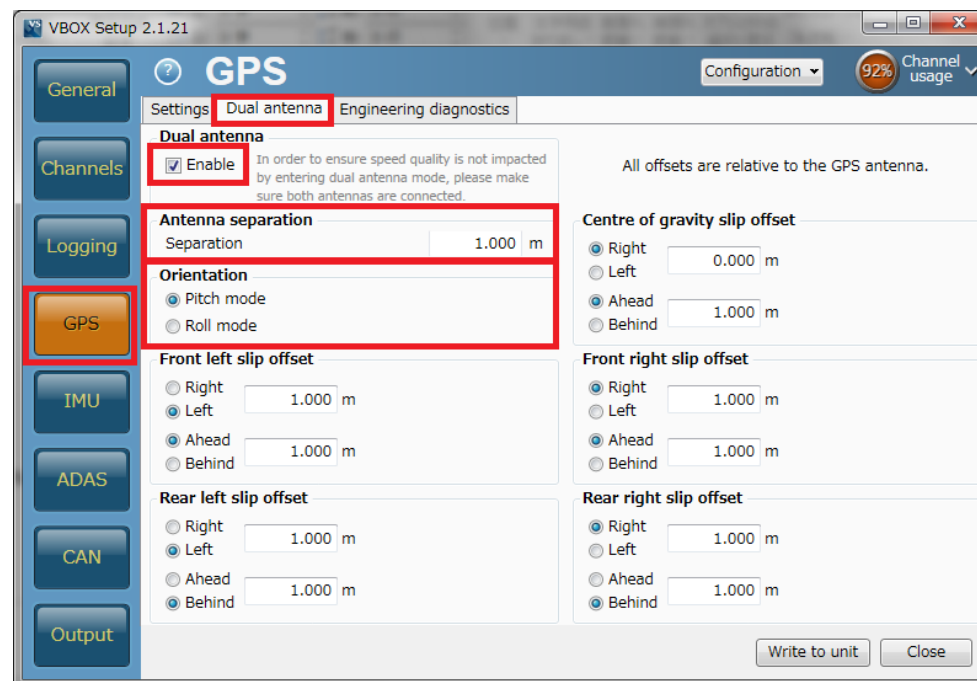
Pitch mode を選択してください。

デュアルアンテナを利用する場合は、デュアルアンテナの測位を確実に実施する必要があります。

デュアルアンテナの測位が出来ていないと、車間距離の結果に誤った影響を与えてしまいます。

デュアルアンテナの測位状態は True Head チャンネルで確認が出来ます。

詳しくは、「運用」の項目をご確認ください。



Target 1

22) [Channels] を選択してください。記録したいチャンネルにチェックマークを付けます。

記録できるチャンネルの上限は、

GPS > 指定 Standard Channel 9 個

その他のチャンネル 64 個

までです。

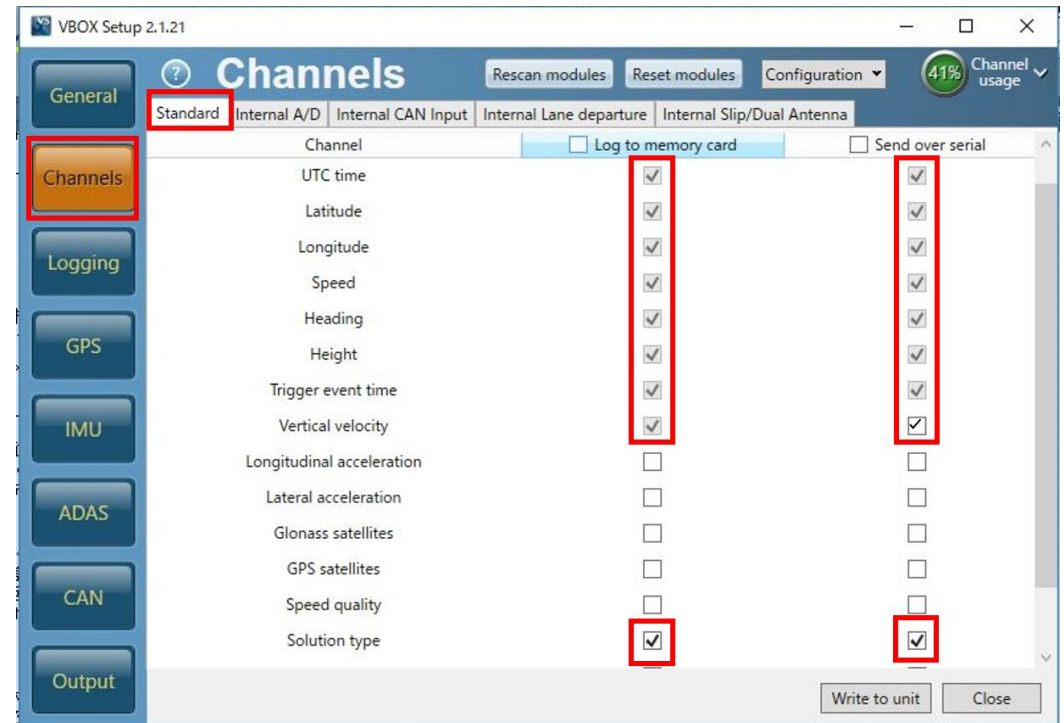
[Standard] では右図の 10ch を選択してください。

「Solution type」は、自車の RTK 測位状況を確認できるチャンネルです。必ず記録するようにしてください。

ヒント

チャンネル数が多すぎると、場合によっては、通信の不具合が起こることがあります。

できるだけ不要なチャンネルは、チェックマークを外してください。



Target 1

- 23) [Internal AD] のタブからはアナログ入力の設定を行います。(この設定は任意です。)
[チャンネル名] (この場合 VB3i_AD1) をクリックすると新しいウィンドウが現れて、アナログ入力の詳細の設定ができます。

<アナログ入力の詳細設定>

[Name] : チャンネル名を入力します。

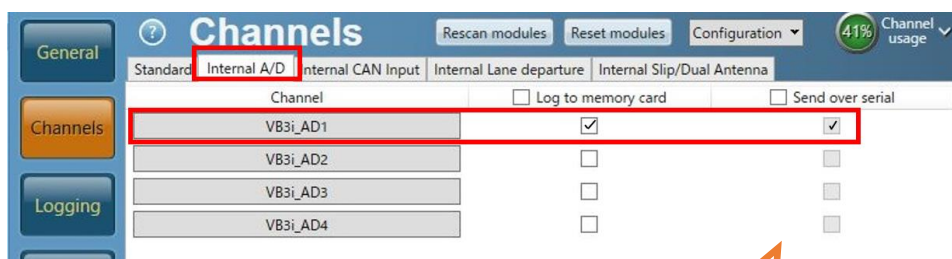
[Units] : 単位を入力します。

[Scale] : 1V のときの換算値を入力します。例えば、0-10V = 100% の場合は 1V=10%なので 10 と入力します。

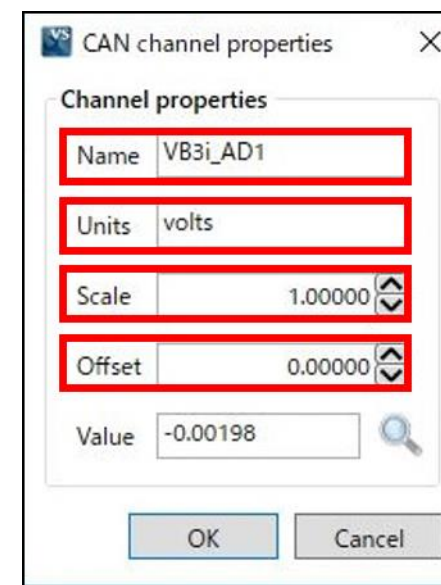
[Offset] : オフセットを入力します。

最後に[OK] をクリックすると設定が記録されます。

[Cancel] をクリックして画面を閉じます。



この設定は
任意です。



Target 1

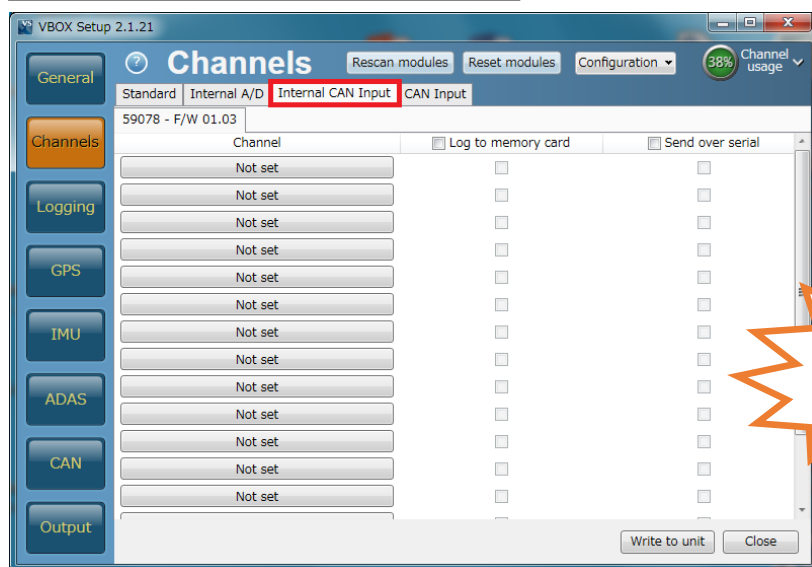
- 24) CAN の入力設定を行います。（この設定は任意です。）
ターゲット車両の CAN 入力は、VBOX に内蔵されている CAN 入出力ユニットに設定を行います。

注意:

VBOX の CAN 出力を利用して、お持ちのデータロガーに VBOX の信号を計測する場合は、「Internal CAN Input」に車両 CAN を接続しないように注意してください。VBOX の CAN 出力が車両に流れ、エラーを起こし、車両が予期せぬ動きをする可能性があります。[MultiTarget モード] では、VBOX3i の内蔵 CAN 入出力ユニットは、CAN 出力にも利用していますので、同時に車両 CAN 入力を利用することはできません。

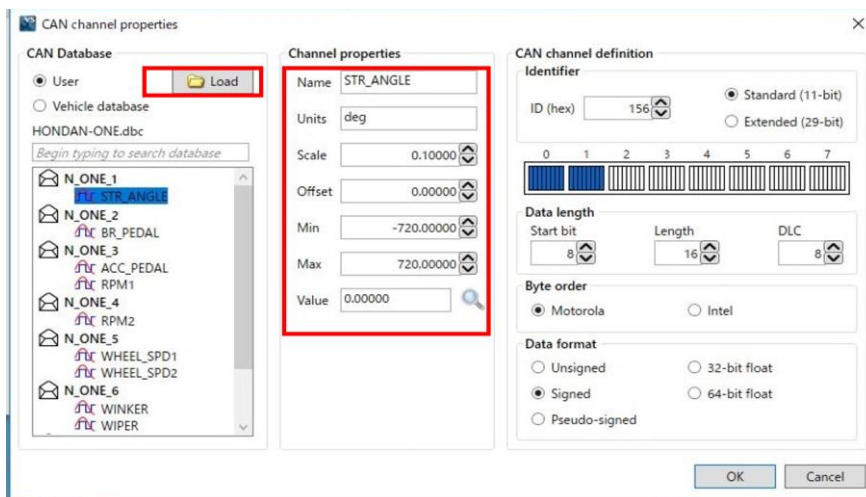
Internal CAN Input

→VBOX3i 内蔵 CAN 入出力ユニット



Target 1

チャンネル名をクリックすると詳細な設定が可能です。(下図)
.dbc ファイルの読み込みや、.ref ファイル (Racelogic 専用 CAN 設定ファイル)の読み込みが可能です。



ボーレートの変更はできません。500Kbit に固定されています。

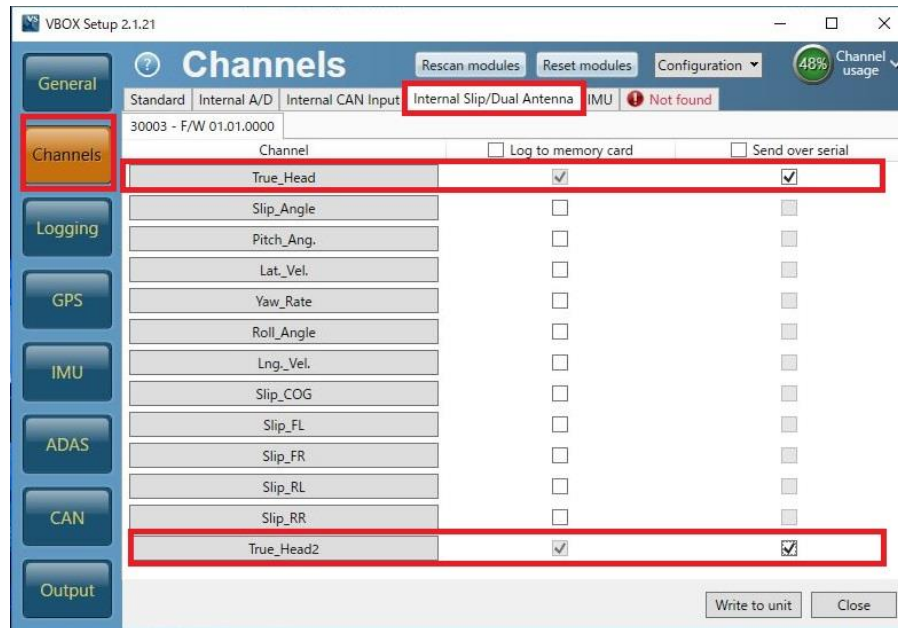
Target 1

- 25) IMU を 'RLCAB120' のケーブルで接続していると[IMU]タブが、'RLCAB119' のケーブルで接続していると[Serial IMU]タブ表示されます。
[IMU]又は[Serial IMU]では、すべてのチャンネルを選択します。



Target 1

- 26) デュアルアンテナを利用する場合は、[Internal Slip/Dual Antenna] のタブで、赤枠内の 2ch を選択します。
 他のチャンネルに必要なものがあれば追加でチェックマークをつけてください。
 (Internal Slip/ Dual Antenna のタブは、[GPS]ボタンの中の Dual Antenna を有効にしているとあらわれます。)

**ヒント**

デュアルアンテナを「利用する／利用しない」は、試験車両の速度で判断することが出来ます。以下にシングルアンテナ／デュアルアンテナのメリット・デメリットを記載します。

<シングルアンテナ>

アンテナが1つしかないため、移動しないと方位がわかりません。

そのため、車速が 30km/h 以上の試験で利用できます。

メリット：設置・設定が簡単。

デメリット：30km/h 以下では計測ができない。

<デュアルアンテナ>

アンテナが2つあるため、停車していても方位が分かります。

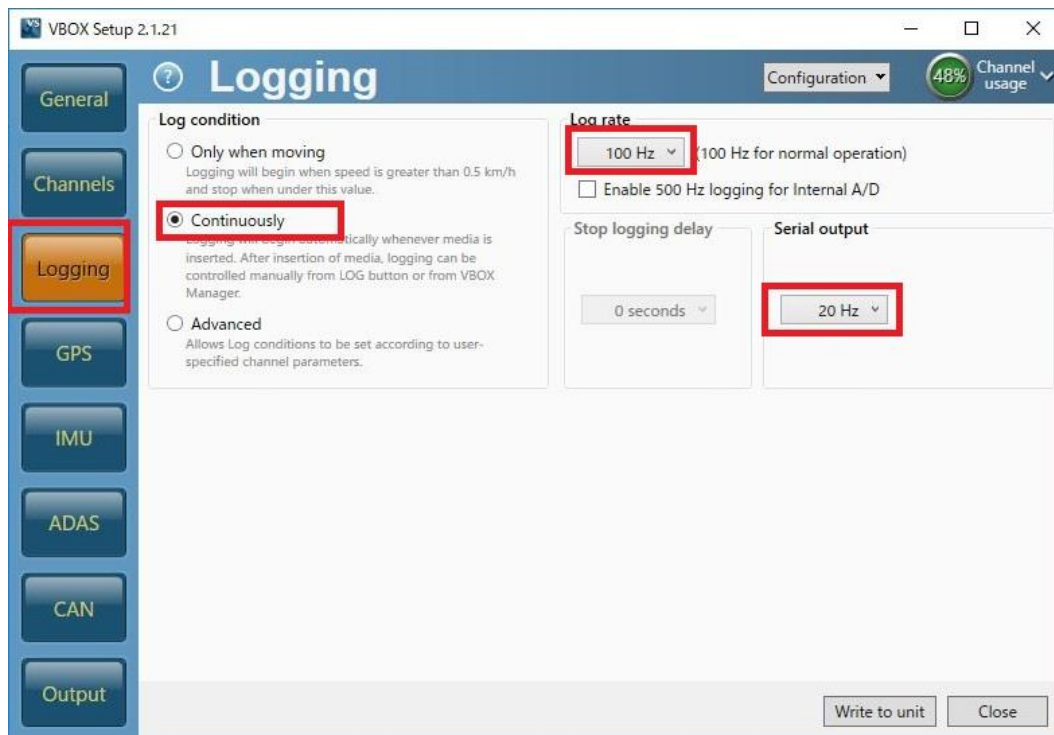
そのため、低速試験でも対応できます。

メリット：低速での試験が可能。ロボットと一緒に使う場合は、必須。

デメリット：設定が増える。周囲の環境が悪いと測位が不安定になる。

Target 1

27) [Logging] を選択して、下図のように設定します。



Target 1

28) [GPS] の[Settings] を選択して、右図のように設定します。

Moving Base を利用する場合、DGPS は[MB-Rover]、
[115200-Racelogic]を選択して下さい。

Leap Second (GPS うるう秒)には、
うるう秒を入力します。2019年1月現在のうるう秒は18秒です。
このうるう秒は、必ずしも正しい値に設定する必要はありません。
Target 車両と Subject 車両、Video VBOX で共通の値を
使用してください。

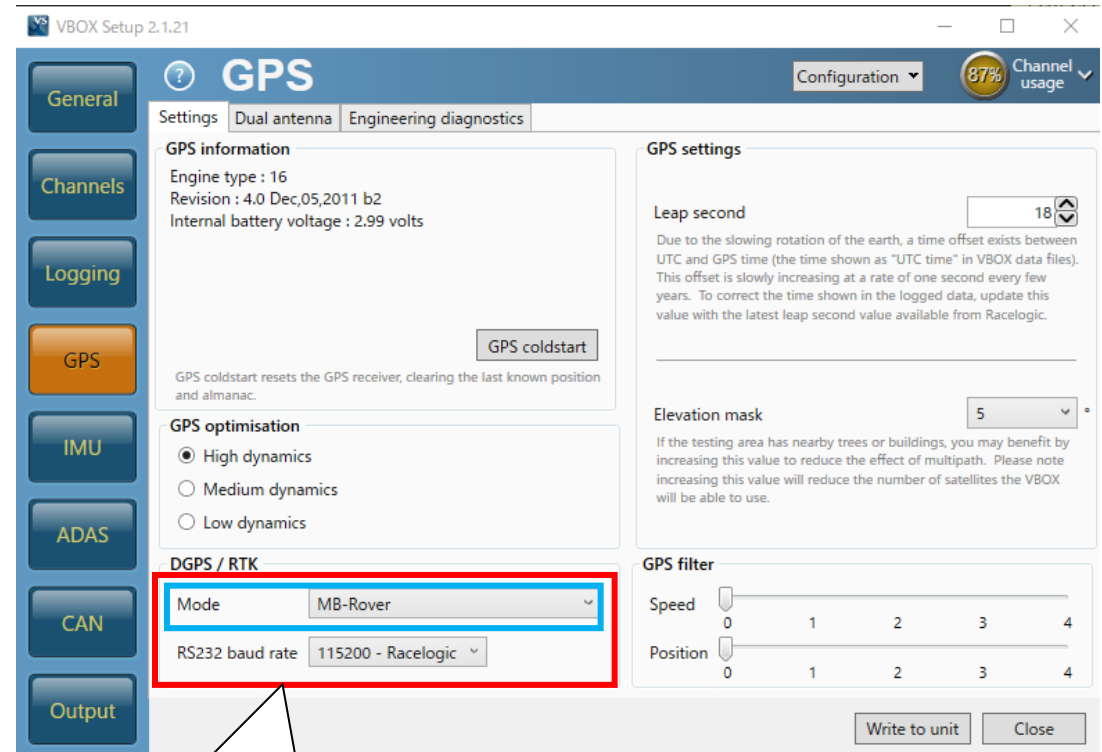
(VBOX File Processor ソフトウェアで、VBOX3i のデータと
Video VBOX のデータを同期させる場合には、Video VBOX の
うるう秒と同じ値を利用する必要があります。)

Video VBOX のうるう秒はアップデートファイルで実施します。
ご不明な場合は、VBOX JAPAN にお問い合わせください。)

Elevation Mask では、使用する衛星の上空範囲を指定することが
できます。この設定により、余計な GPS 反射波を減らすこと
ができ、RTK 測位を安定させる効果があります。

<推奨値>

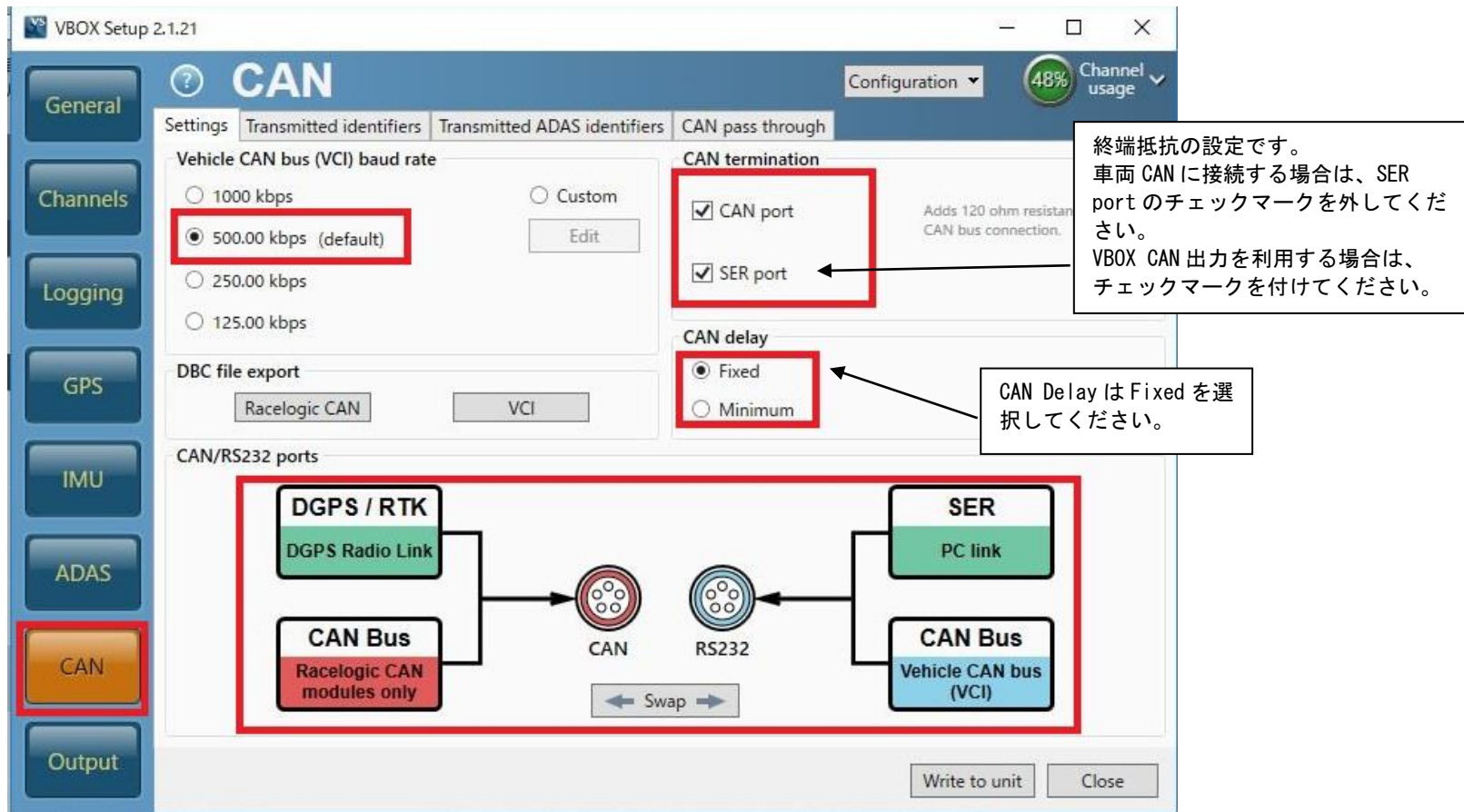
テストコース	5
建屋のあるテストコース	10
市街地	15



重要：Moving Base の利用はここで設定を
行います。

Target 1

29) [CAN] を選択して、下図のように設定します。



The screenshot shows the VBOX Setup 2.1.21 interface for CAN configuration. The 'CAN' button in the left sidebar is highlighted. The main window is titled 'CAN' and has tabs for 'Settings', 'Transmitted identifiers', 'Transmitted ADAS identifiers', and 'CAN pass through'. The 'Settings' tab is active.

Vehicle CAN bus (VCI) baud rate: The '500.00 kbps (default)' option is selected and highlighted with a red box.

CAN termination: Both 'CAN port' and 'SER port' checkboxes are checked and highlighted with a red box. An annotation points to the 'SER port' checkbox with the text: "終端抵抗の設定です。車両 CAN に接続する場合は、SER port のチェックマークを外してください。VBOX CAN 出力を利用する場合は、チェックマークを付けてください。"

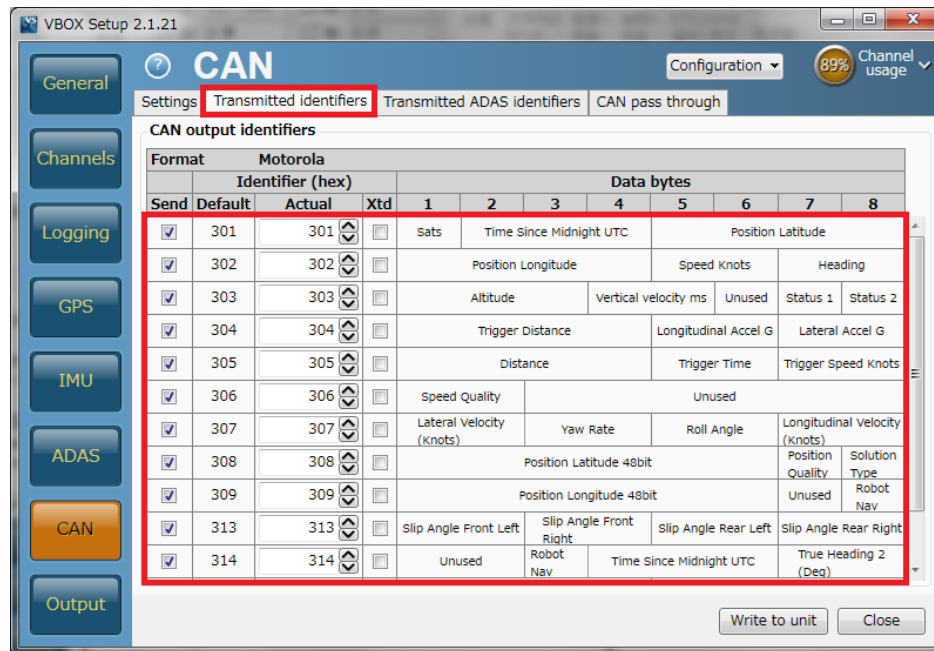
CAN delay: The 'Fixed' radio button is selected and highlighted with a red box. An annotation points to it with the text: "CAN Delay は Fixed を選択してください。"

CAN/RS232 ports: A diagram shows the connection between 'DGPS / RTK' (with 'DGPS Radio Link') and 'CAN Bus' (with 'Racelogic CAN modules only') on the left, and 'SER' (with 'PC link') and 'CAN Bus' (with 'Vehicle CAN bus (VCI)') on the right. Both 'CAN' and 'RS232' ports are shown in the center. A 'Swap' button is located below the ports. The entire diagram area is enclosed in a red box.

At the bottom right, there are 'Write to unit' and 'Close' buttons.

Target 1

- 30) [Transmitted Identifiers] のタブでは CAN 出力の設定を行います。 以下のように設定してください。
 設定した ID は VBOX 本体の CAN コネクタもしくは SER コネクタから出力されます。RLCAB019L ケーブルを利用してデータを受信します。
 CAN コネクタ : 常時出力 (一部のチャンネルのみ出力されています。)
 SER コネクタ : ACK を返した場合のみ出力 (すべてのチャンネルが出力されています。)
 (CAN の出力に関しては、巻末の参考資料: CAN・SER 通信仕様をご参照ください。)



Target 1

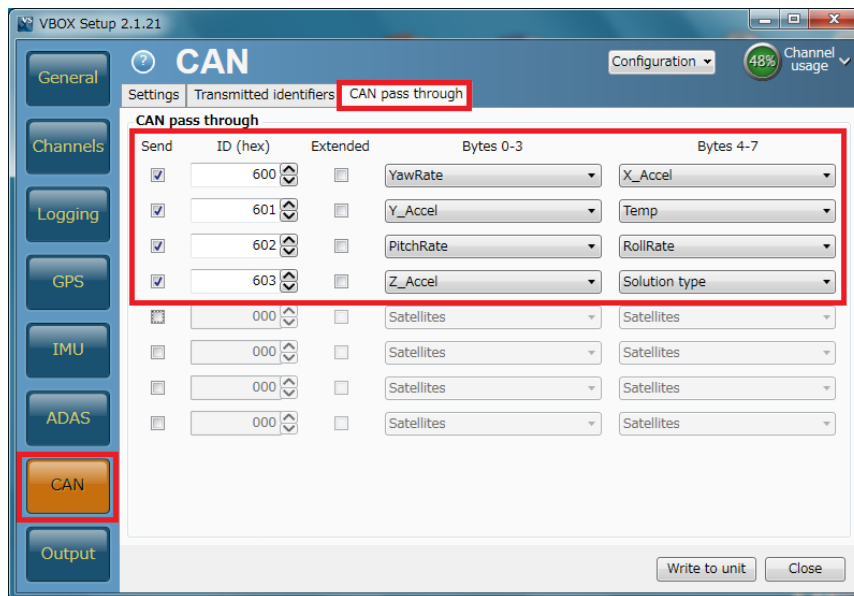
31) [CAN pass through] では外部のロガーに対して任意の CAN 出力の設定を行えます。ここで出力した CAN は Video VBOX へも出力することができます。

GPS や ADAS のチャンネルは既に ID 301 ~ 322 で出力されているため、ここでは車両 CAN の警報信号やアナログ入力信号、IMUセンサーの信号を外部のデータロガーや Video VBOX に出力するために利用します。

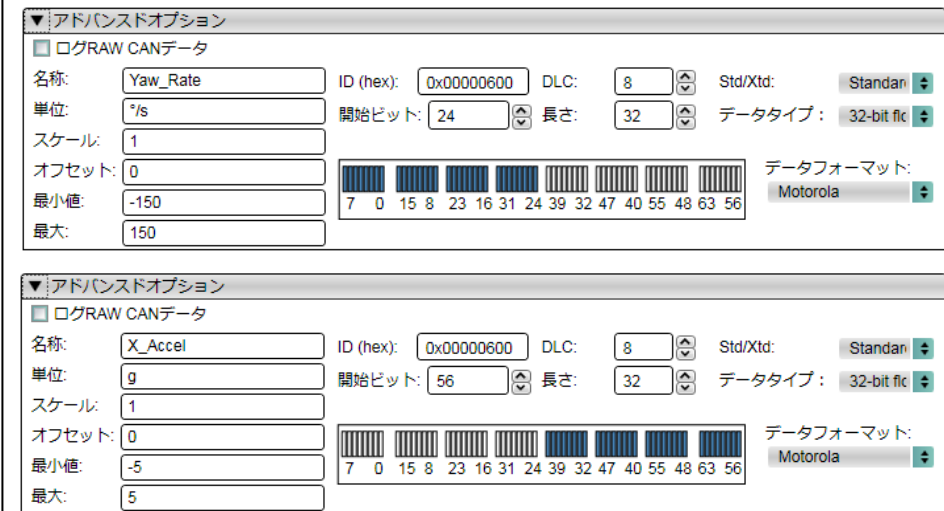
下図の例では、IMU04 加速度ジャイロセンサーのチャンネル(YawRate 等)を VBOX から CAN 出力できるように設定した例です。

Send にチェックを入れ、ID を 600, 601, 602 ... と順に設定します。

チャンネルの割り当てはプルダウンメニューから出力したいチャンネルを選択ができます。



Extra Tx Identifiers で設定した CAN 出力を受信する場合は、以下のように設定をしてください。データタイプが 32bit float なので、ご注意ください。



32) 最後に右下にある [Write to unit] をクリックすると設定が自動的に保存され、設定が完了となります。

Target 2

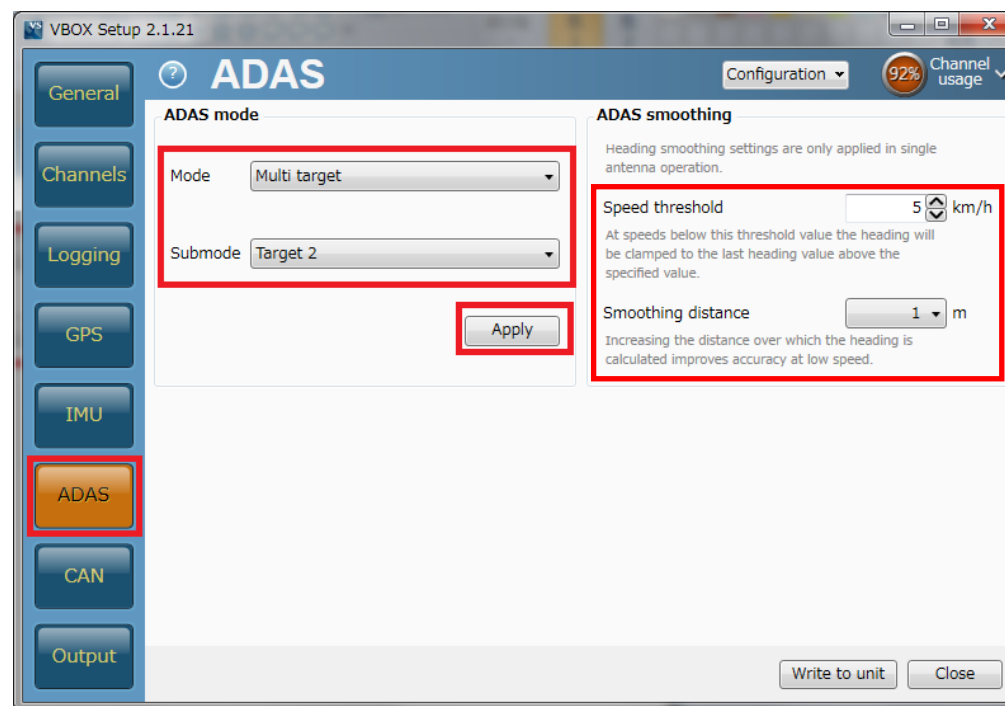
PCを利用してTarget 2車両(ターゲット車両)のVBOXを設定する

Target2車両のVBOXはTarget2モードに設定する必要があります。設定の変更はVBOXに接続されたPCから行います。

33) PCにインストールされているVBOX Setupを起動して、[Connection]でVBOX3iのつながったCOMポートをクリックします。



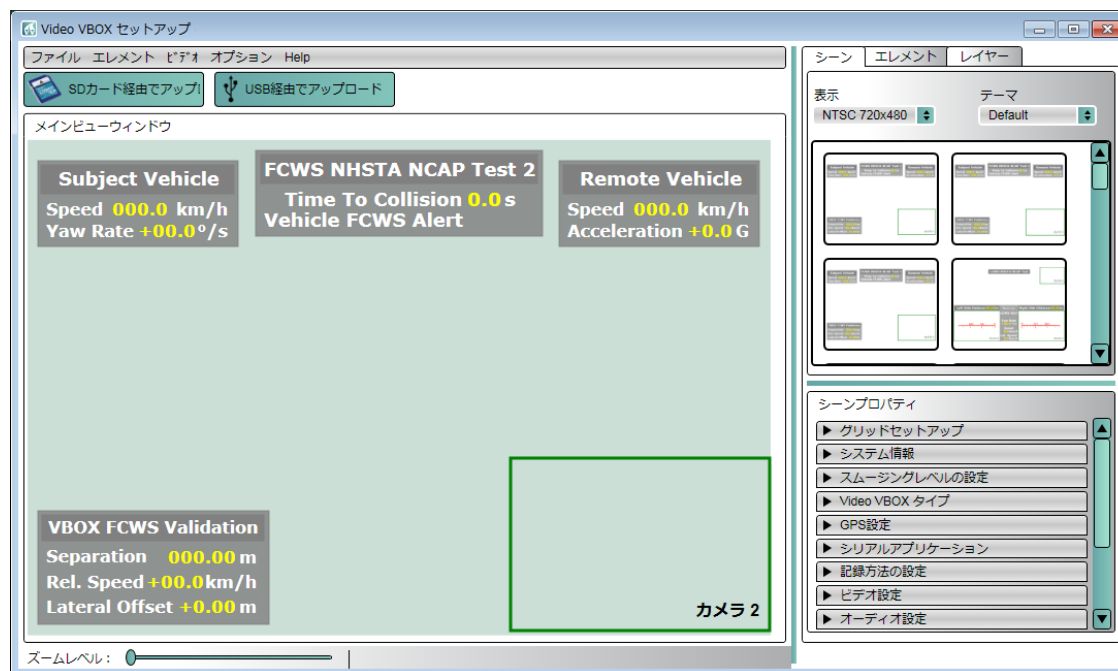
34) [ADAS] を選択します。
[Multi target - Target2] を選択します。
[ADAS Smoothing] を右図のように設定します。
[Apply]をクリックします。



35) その他の設定は、「Target1」と同じです。

Subject 車両の Video VBOX Pro 20Hz を設定する

Video VBOX Pro 20Hz も車間距離モード用にシーンファイルを設定する必要があります。設定は SD カードもしくは PC を使って、【Video VBOX セットアップソフトウェア】で行います。



最も簡単な設定は、WEB 上にある設定ファイルをダウンロードして、書き込む方法です。

VBOX JAPAN のホームページにある「運転支援」の専用ページを開き、そこからマルチターゲットのシーンファイルを保存します。

SDカードにコピーを入れ、電源の入っている Video VBOX に差し込むことで、設定が変更されます。

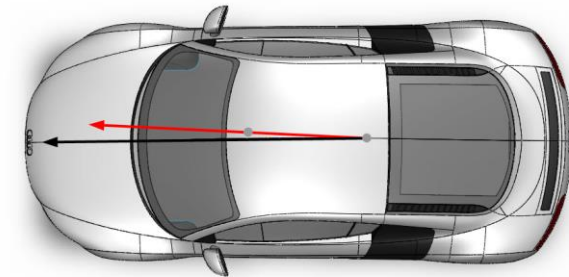
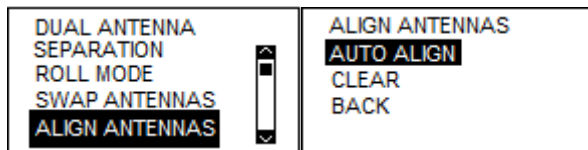
デュアルアンテナの設定： True Head (車両方位) のオフセット値を設定する

デュアルアンテナを利用する場合、アンテナを車両に対して真っ直ぐ水平に取り付けることは困難です。そのため、VBOX の機能を使って True Head(方位)、スリップ角、ピッチ／ロール角のズレを補正することができます。本機能はファイルマネージャーのオートオフセット機能を利用して行います。

オートオフセットを実施する場合は、デュアルアンテナが測位していること(フロントパネルの DUAL LED が緑色で点灯していること)を確認してください。測位が出来ていない場合は、巻末のトラブルシューティングを参考に、測位を完了させてから次の操作を実施してください。

<True Head (車両方位) のオフセットの設定>

True Head (車両方位) のオフセットは VB3iSL に接続したファイルマネージャーから行います。



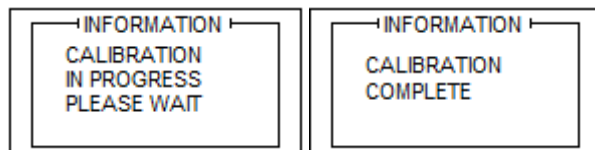
[DUAL ANTENNA]>[ALIGN ANTENNAS]>[AUTO ALIGN]を選択します。

システムは 25km/h 以上の速度で運転することを要求してきます。

速度が 25km/h を超えるとシステムは 5 秒間カウントを行い、測定された結果をオフセットとして登録します。

そのため、この 5 秒間は直進を維持する必要があります。

(もし、再度オフセット計測を実施しなければならない場合は、同じ操作を実施することでオフセット値は更新されます。)



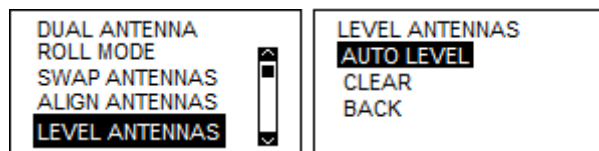
オフセット計測が成功した場合は上記の画面が表示されます。

これにより、True Head (方位) が正しい値になり、スリップ角も直進走行時が 0° となります。

<ピッチ／ロール角のオフセットの設定>

ピッチ／ロール角のオフセットは VB3i に接続したファイルマネージャーを使い、[LEVEL ANTENNA]から行います。

水平な場所に車を移動させます。



[DUAL ANTENNA]>[LEVEL ANTENNA]>[AUTO LEVEL]を選択します。

システムは 5 秒間カウントを行い、測定された結果をオフセットとして登録します。

(もし、再度オフセット計測を実施しなければならない場合は、同じ操作を実施することでオフセット値は更新されます。)

これにより、現在のピッチ／ロール角が 0° となります。

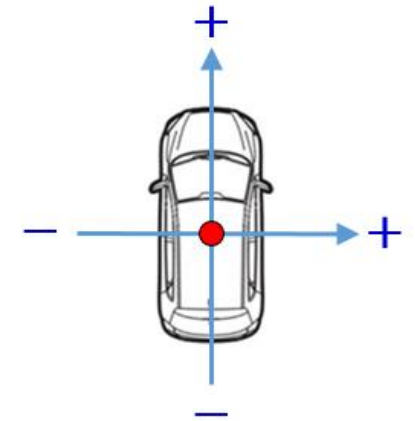
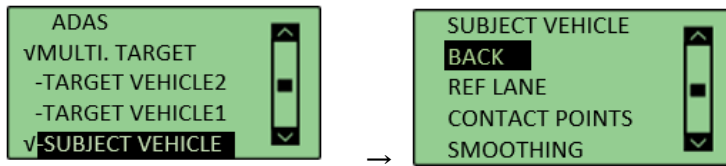
Multi Target 設定： システムのキャリブレーション [テストコースにて]

Multi Target (車間距離測定)モードでは、各車両に取り付けた GPS アンテナ位置の SV-TG 間の車間距離を測定することができますが、アンテナ位置からの距離を入力することで測定位置を移動させることが可能です。オフセットの入力は、アンテナ A からオフセット位置までの距離をメジャーで測定して入力します。

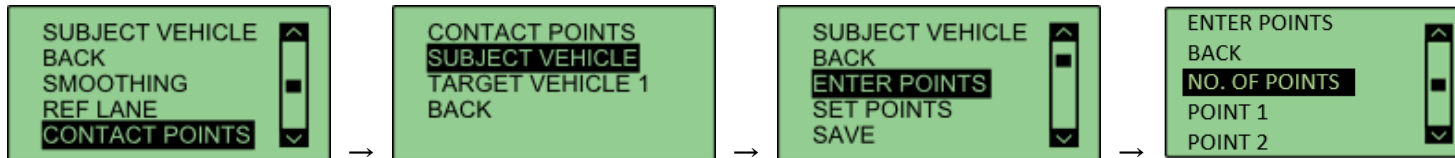
<マニュアルオフセット入力>

オフセットを入力するには、Subject vehicle に接続した VBOX マネージャーから行います。

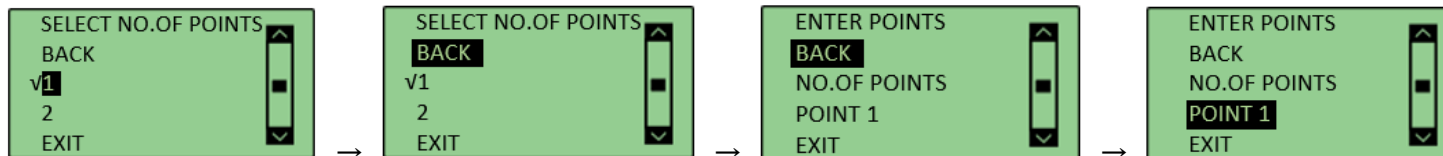
- 1) VBOX マネージャーの[SET-UP]→ [ADAS] を選択します。
- 2) Multi TARGET モードにチェックが入っていて、更に SUBJECT VEHICLE にチェックマークが付いているはずですが。
- 3) 「SUBJECT VEHICLE」を選択して、シルバークの回転ボタンを押すことで、Multi Target のメニューに進みます。



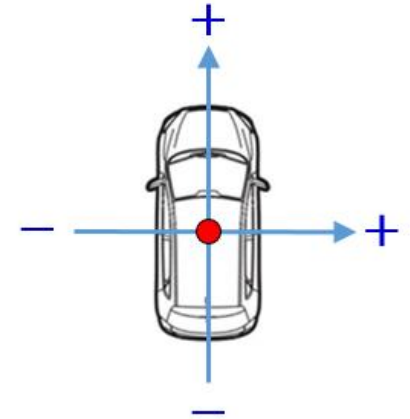
- 4) 「CONTACT POINTS」→「SUBJECT VEHICLE」→「ENTER POINTS」→「NO.OF POINTS」を選択します。



- 5) 「NO.OF POINTS」で、「1」を選択します。その後、「BACK」で戻り、「POINT 1」を選択します。



- 6) 「POINT1」の中には「LNG RANGE(前後距離)」、「LAT RANGE(横距離)」の選択がありますので、測定値をメートルで入力します。入力値のプラス/マイナスは右図を参照してください。



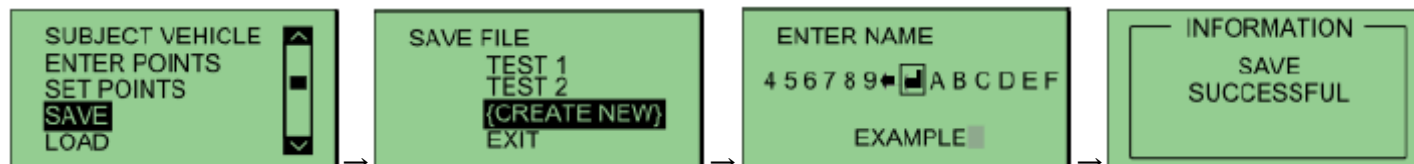
- 7) 同様に「TARGET VEHICLE1, 2」の「NO.OF POINTS」を必ず「1」にして、「POINT 1」の値を入力してください。「TARGET VEHICLE1, 2」の入力も、Subject 車両の VBOX マネージャーから入力する点に注意してください。(Target 車両の VBOX マネージャーではありません。)

■重要■

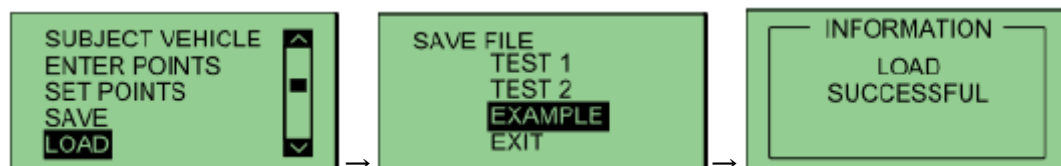
VBOX Setup ソフトウェアで ADAS モードの変更を行うと、オフセット距離 (POINT1 の LNG, LAT RANGE) に非常に大きな値 (例えば 3500000 など) が入力されてしまう場合があります。この場合は、オフセット値の入力前に Clear 機能を利用して、オフセット値を 0 にしてください。

<Save と Load [保存と読み込み] >

- 1) 設定したオフセット位置のデータは、ファイルにして保存しておくことが可能です。
「SAVE」から以下の手順で、保存することができます。保存されたデータは VBOX のCFカード内に保存されます。



- 2) オフセット位置のデータを読み込む場合は、CF カードに保存しておいたデータを入れます。
次に「LOAD」から以下の手順で、保存することができます。





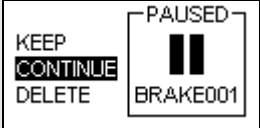
<CLEAR [オフセットの消去] >

「SUBJECT VEHICLE」、「TARGET1 VEHICLE」、「TARGET2 VEHICLE」のメニューの中にある「CLEAR」を選択すると、オフセットの設定値をゼロにすることができます。

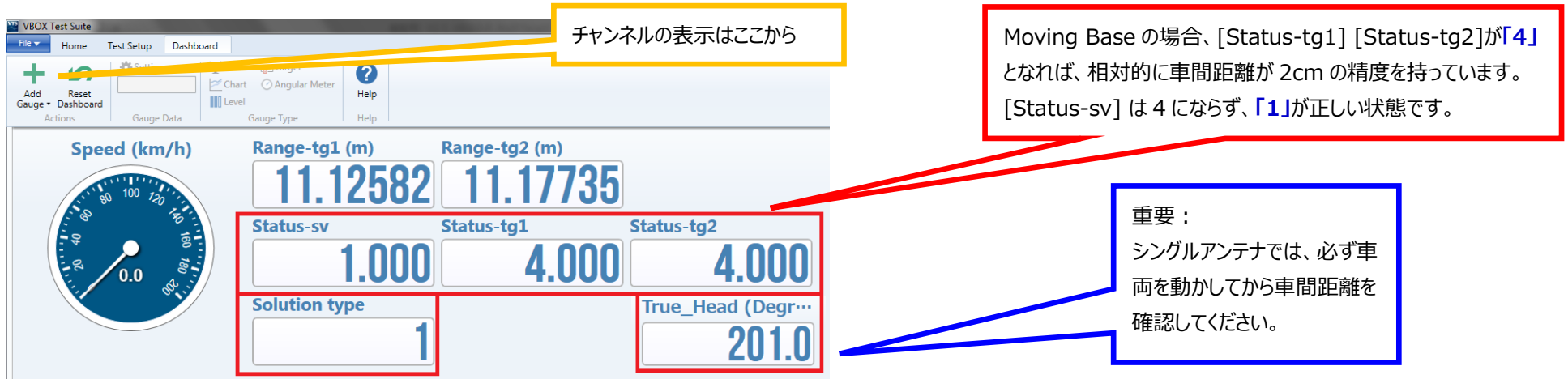
以上ですべての設定が完了です。

運用

- 測定データの記録は、メモリーカードに行います。
VBOX3iSL にはコンパクトフラッシュカード、Video VBOX には SD カードを差し込んで下さい。
- 記録の開始/停止は VBOX3iSL に接続された VBOX マネージャーで行います。

	START	記録を開始します。NEXT FILE にはこれから作成されるファイル名が表示されています。
	FILENAME	この機能を利用すると新しいファイル名を作成することができます。例えば、BRAKE と名前を設定するとコンパクトフラッシュカードには BRAKE のフォルダが作成され、保存されるファイル名は BRAKE001.VBO, BRAKE002.VBO, となります。
	SETUP	設定メニューに移動します。
	STOP	記録を中断します。
	KEEP	中断していたファイルを保存します。
	CONTINUE	中断していたファイルの続きから記録を再開します。
	DELETE	中断していたファイルを削除します。

3. 試験中、すべての車両の VBOX3iSL が 2cm の精度を維持しているかどうかを確認する必要があります。2cm 精度の確認は Subject 車両もしくは各車両の VBOX3iSL に接続している PC で常に確認ができます。



チャンネルの表示はここから

Moving Base の場合、[Status-tg1] [Status-tg2]が「4」となれば、相対的に車間距離が 2cm の精度を持っています。
[Status-sv] は 4 にならず、「1」が正しい状態です。

重要：
シングルアンテナでは、必ず車両を動かしてから車間距離を確認してください。

Speed (km/h)	Range-tg1 (m)	Range-tg2 (m)
0.0	11.12582	11.17735
Status-sv	Status-tg1	Status-tg2
1.000	4.000	4.000
Solution type		True_Head (Degr...)
1		201.0

VBOX Test Suite を起動して、オンラインモードにします。→ ディスプレイ上に [Status-tg1] と [Status-tg2] と [Status-sv] を表示します。(自車の情報は [Solution type] で確認が可能です。)

[Status-tg1] と [Status-tg2] の 2 つのパラメーターが 4 を表示していれば 2cm の精度が維持されています。

- RTK Fixed (4) 位置精度 2cm を維持しています。
- RTK Float (3) 位置精度 40~20cm 程度です。RTK Fixed になるまでお待ちください。
- Stand Alone (1) 位置精度 3m です。RTK 測位が出来ていません。トラブルシューティングをご確認ください。
- No Solution (0) 衛星を測位していません。空の下で 10 分ほどお待ちください。

同様にデュアルアンテナの測位状況も確認をする必要があります。

[True Head (車両方位)] のチャンネルを表示して、なんらかの値が表示されていればデュアルアンテナは正常に測位しています。

0 の場合は、デュアルアンテナが測位していないので、もう一度デュアルアンテナの設定を確認してください。

周りに障害となる建物がある場合も、測位が安定になりますので、障害物のない広い場所で確認をしてください。

デュアルアンテナ測位の確認は、それぞれの車両で行う必要があります。

テストを行う前に

テストを行う前に以下の点を確認してください。

1. Moving Base の場合、[Status-tg1] [Status-tg2] が「4」となっていて、相対的に車間距離が 2cm 精度のRTK測位を行っているか？
2. すべての車両で、デュアルアンテナの測位ができているか？ （デュアルアンテナを使用している場合のみ）
（True Head のチャンネルを表示して確認）
3. デュアルアンテナを使用している場合は、テスト中にデュアルアンテナが外れると計測値にノイズが乗ります。
予めテストコースに大きな建屋や木がないかをご確認ください。外れることが多い場合は、シングルアンテナに切り替えてください。
4. Subject 車両に繋いだ PC で、Target1 & 2 の車間距離が表示されているか？
シングルアンテナでは、車両を動かさないと車間距離の値が正しくありません。
停車した状態で車間距離を見る場合は、速度 10km/h 以上からスーツと止まってください。その後、車両を動かしてはいけません。3 台とも動かす必要があります。

* **トラブル時は、巻末のトラブルシューティングをご確認ください。**
もしくは、弊社サポートまでお問い合わせください。

CAN Bus data format – スタンダードチャンネル

以下のリストは VB3iSL-RTK から出力されるスタンダード CAN メッセージのデータフォーマットです。

ID は VBOX Setup ソフトウェアで変更することも可能です。青色で塗られているところは、Dual Antenna で使用するチャンネルです。

ID**	Data Bytes							
	1	2	3	4	5	6	7	8
0x301	(1) Satellites	(2) Time_Since_Midnight_UTC		(3) Position_Latitude				
0x302	(4) Position_Longitude			(5) Speed (kts)		(6) Heading		
0x303	(7) Altitude		(8) Vertical_Velocity_ms		Unused	(9) Status	(10) Status	
0x304	(11) Trigger_Distance			(12) Longitudinal_Accel (g)		(13) Lateral_Accel (g)		
0x305	(14) Distance			(15) Trigger_Time		(16) Trigger_Speed (kts)		
0x306	(17) Speed_Quality		(18) True_Heading		(19) Slip_Angle		(20) Pitch_Angle	
0x307	(21) Lateral_Velocity (km/h)		(22) Yaw_Rate		(23) Roll_Angle		(24) Longitudinal_Velocity (km/h)	
0x308	(25) Position_Latitude_48bit					Pre FW 2.5.0: (26) Kalman_Filter_Status		
						Post FW 2.5.0: Unused	Post FW 2.5.0: (26) Solution_Type	
0x309	(27) Position_Longitude_48bit					(28) Robot_Nav_Speed (kts)		
0x313	(29) Slip_Angle_Front_Left		(30) Slip_Angle_Front_Right		(31) Slip_Angle_Rear_Left		(32) Slip_Angle_Rear_Right	
0x314	(33) Slip_Angle_COG		(34) Robot_Nav_Satellites	(35) Robot_Nav_Time_Since_Midnight			(36) Robot_Nav_Heading	
0x322	(37) Trigger event UTC time - milliseconds (part 1)				(38) Trigger event UTC time – nanoseconds (part 2)			
0x323	(39) Head_IMU		(40) Roll_IMU		(41) Pitch_IMU		Pre FW 2.5.0: Unused	
							Post FW 2.5.0: (42) Kalman_Filter_Status	
0x324	Unused			(43) FW Version				

*更新速度は最大 10ms です。VBOX Setup ソフトウェアで設定した更新レートが適応されます。

**上記 ID はデフォルト ID です。ID は VBOX Setup ソフトウェアで変更することができます。

1. If Satellites in view < 3 then only Identifier 0x301 transmitted and bytes 2 to 8 are set to 0x00.
2. Time since midnight. This is a count of 10 ms intervals since midnight UTC. (5383690 = 53836.90 seconds since midnight or 14 hours, 57 minutes and 16.90 seconds).
3. Position, Latitude in minutes * 100,000 (311924579 = 51 Degrees, 59.24579 Minutes North). This is a true 32 bit signed integer, North being positive.
4. Position, Longitude in minutes * 100,000 (11882246 = 1 Degrees, 58.82246 Minutes West). This is a true 32 bit signed integer, West being positive.
5. Velocity, 0.01 kts per bit.
6. Heading, 0.01° per bit.
7. Altitude above the WGS 84 ellipsoid, 0.01 m per bit, signed.
8. Vertical Velocity, 0.01 m/s per bit, signed.
9. Status. 8 bit unsigned char. Bit 0=VBOX Lite, Bit 1=Open or Closed CAN Bus (1=open), 2=VBOX3, Bit 3 = Logging Status.
10. Status is an 8 bit unsigned char. Bit 0 is always set, Bit 2=brake test started, Bit 3 = Brake trigger active, Bit 4 = DGPS active, Bit 5 = Dual Lock.
11. Distance, 0.000078125 m per bit, unsigned. Corrected to trigger point.
12. Longitudinal Acceleration, 0.01 g per bit, signed.
13. Lateral Acceleration, 0.01 g per bit, signed.
14. Distance traveled since VBOX reset, 0.000078125 m per bit, unsigned.
15. Time from last brake trigger event. 0.01 seconds per bit.
16. Velocity at brake trigger point 0.01 kts per bit.
17. Velocity Quality, 0.01 km/h per bit.
18. True Heading of vehicle, 16 bit signed integer, 0.01° per bit.
19. Slip Angle, 16 bit signed integer 0.01° per bit.
20. Pitch Angle, 16 bit signed integer 0.01° per bit.
21. Lateral Velocity, 16 bit signed integer 0.01 kts per bit.
22. Yaw Rate, 16 bit signed integer 0.01°/s per bit.
23. Roll Angle, 16 bit signed integer 0.01° per bit.
24. Longitudinal Velocity, 16 bit signed integer 0.01 kts per bit.
25. Position, Latitude 48 bit signed integer, Latitude * 10,000,000 (minutes). North being positive.
26. **Pre FW 2.5.0:** Kalman filter status, 12 bit unsigned integer. See .
Post FW 2.5.0: Solution Type, 8 bit unsigned integer, 0 = None, 1 = GNSS only, 2 = GNSS DGPS, 3 = RTK Float, 4 = RTK Fixed, 5 = Fixed position, 6 = IMU Coast
27. Position, Longitude 48 bit signed integer, Longitude *10,000,000 (minutes). East being positive.

-
28. Velocity, 0.01 kts per bit (not delayed when ADAS enabled).
 29. Slip Angle Front Left, 16 bit signed integer 0.01° per bit.
 30. Slip Angle Front Right, 16 bit signed integer 0.01° per bit.
 31. Slip Angle Rear Left, 16 bit signed integer 0.01° per bit.
 32. Slip Angle Rear Right, 16 bit signed integer 0.01° per bit.
 33. Slip Angle C of G, 16 bit signed integer 0.01° per bit.
 34. Robot Navigation Satellites.
 35. Time since midnight. This is a count of 10 ms intervals since midnight UTC. (5383690 = 53836.90 seconds since midnight or 14 hours, 57 minutes and 16.90 seconds) (not delayed when ADAS enabled).
 36. True Heading2 16 bit unsigned integer 0.01° per bit (not delayed when ADAS enabled).
 37. Trigger event UTC time - milliseconds since midnight UTC (part 1 of 2 part message).
 38. Trigger event UTC time - nanoseconds since midnight UTC (part 2 of 2 part message).
 39. Heading derived from the Kalman Filter.
 40. Roll Angle derived from Kalman Filter.
 41. Pitch Angle derived from Kalman Filter.
 42. **Post FW 2.5.0:** Kalman filter status, 12 bit unsigned integer.
 43. VBOX FW version, 32 bit unsigned.
*can be split into Major (8 bit), Minor (8 bit) and build number (16 bit).

CAN Bus data format – 車間距離チャンネル（ターゲット1）

以下のリストは Subject VBOX の VCI ポート（通常 SER ポートに割り当てられています）から出力される車間距離測定モードの CAN メッセージのデータフォーマットです。 ID は VBOXSetup ソフトウェアで変更することも可能です。

ID**	Data Bytes							
	1	2	3	4	5	6	7	8
0x30A	(1) Range_tg1				(2) RelSpd_tg1_km/h			
0x30B	(3) LngRsv_tg1				(4) LatRsv_tg1			
0x30C	(5) LngSsv_tg1_km/h				(6) LatSsv_tg1_km/h			
0x30D	(7) Angle_tg1				(8) Status_tg1	(9) LkTime_tg1		
0x30E	(10) LatRtg_tg1				(11) LngRtg_tg1			
0x30F	(12) T2Csv_tg1				(13) Status_sv	Unused	(14) Yawdif_tg1	
0x310	(15) Spd_tg1_ms				(16) T2C2sv_tg1			
0x311	(17) LatRref_tg1				(18) Accel_tg1			
0x312	(19) SepTim_tg1				(20) T2Ctg_tg1			
0x315	(21) Latdif_tg1				(22) Lngdiff_tg1			
0x316	(23) YawRat_tg1				(24) PntSv_tg1	(25)PntTg 1_sv	Unused	
0x325	(26) LngRref_tg1***				Unused			

1. Vehicle Separation (m), 32 bit IEEE Float.
2. Relative Speed (km/h), 32 bit IEEE Float.
3. Longitudinal Range; wrt subject heading (meters)[Subject Heading に基づいたもの], 32 bit IEEE Float.
4. Lateral Range; wrt subject heading (meters) [Subject Heading に基づいたもの], 32 bit IEEE Float.

5. Longitudinal Speed; wrt subject heading (meters) [Subject Heading に基づいたもの], 32 bit IEEE Float.
6. Lateral Speed; wrt subject heading (meters) [Subject Heading に基づいたもの], 32 bit IEEE Float.
7. Separation Angle (°), 32 bit IEEE Float.
8. Target RTK status 8 bit unsigned integer, 0=No solution,1= Stand alone, 2= Code differential, 3=RTK Float, 4=RTK Fixed.
9. Link Time 24 bit unsigned integer, count of 10 ms counts since midnight.
10. Lateral Range; wrt Target heading (m) [Target Heading に基づいたもの], 32 bit IEEE Float.
11. Longitudinal Range; wrt Target heading (m) [Target Heading に基づいたもの], 32 bit IEEE Float.
12. Time to collision; wrt subject heading (seconds) [Subject Heading に基づいたもの], 32 bit IEEE Float.
13. Subject Status, 8 bit unsigned integer, 0=No solution,1= Stand alone, 2= Code differential, 3=RTK Float, 4=RTK Fixed.
14. YAW diff, difference between subject and target1 vehicle headings, 16 bit signed integer *100.
15. Target Vehicle Speed (km/h), 32 bit IEEE Float.
16. Time to Collision 2; (seconds), 32 bit IEEE Float.
17. Lateral Diff (m), 32 bit IEEE Float.
18. Target vehicle Acceleration (g), 32 bit IEEE Float.
19. Separation Time (seconds), 32 bit IEEE Float.
20. Time to Collision Target; wrt target heading (seconds) [Target Heading に基づいたもの], 32 bit IEEE Float.
21. Latdif_tg1 difference in minutes between Subject Latitude and Target 1Latitude, 32 bit IEEE Float.
22. Lngdif_tg1 difference in minutes between Subject Longitude and Target 1 Longitude, 32 bit IEEE Float.
23. YawRat_tg1 Yaw rate from target vehicle, only if fitted (deg/s), 32bit IEEE Float.
24. Current subject vehicle contact point to target vehicle 1 – 8 bit unsigned integer.
25. Current target vehicle 1 contact point – 8 bit unsigned integer.
26. Longitudinal Diff (m), 32 bit IEEE Float.

CAN Bus data format – 車間距離チャンネル（ターゲット2）

以下のリストは Subject VBOX の VCI ポート（通常 SER ポートに割り当てられています）から出力される車間距離測定モードの CAN メッセージのデータフォーマットです。 ID は VBOX Setup ソフトウェアで変更することも可能です。

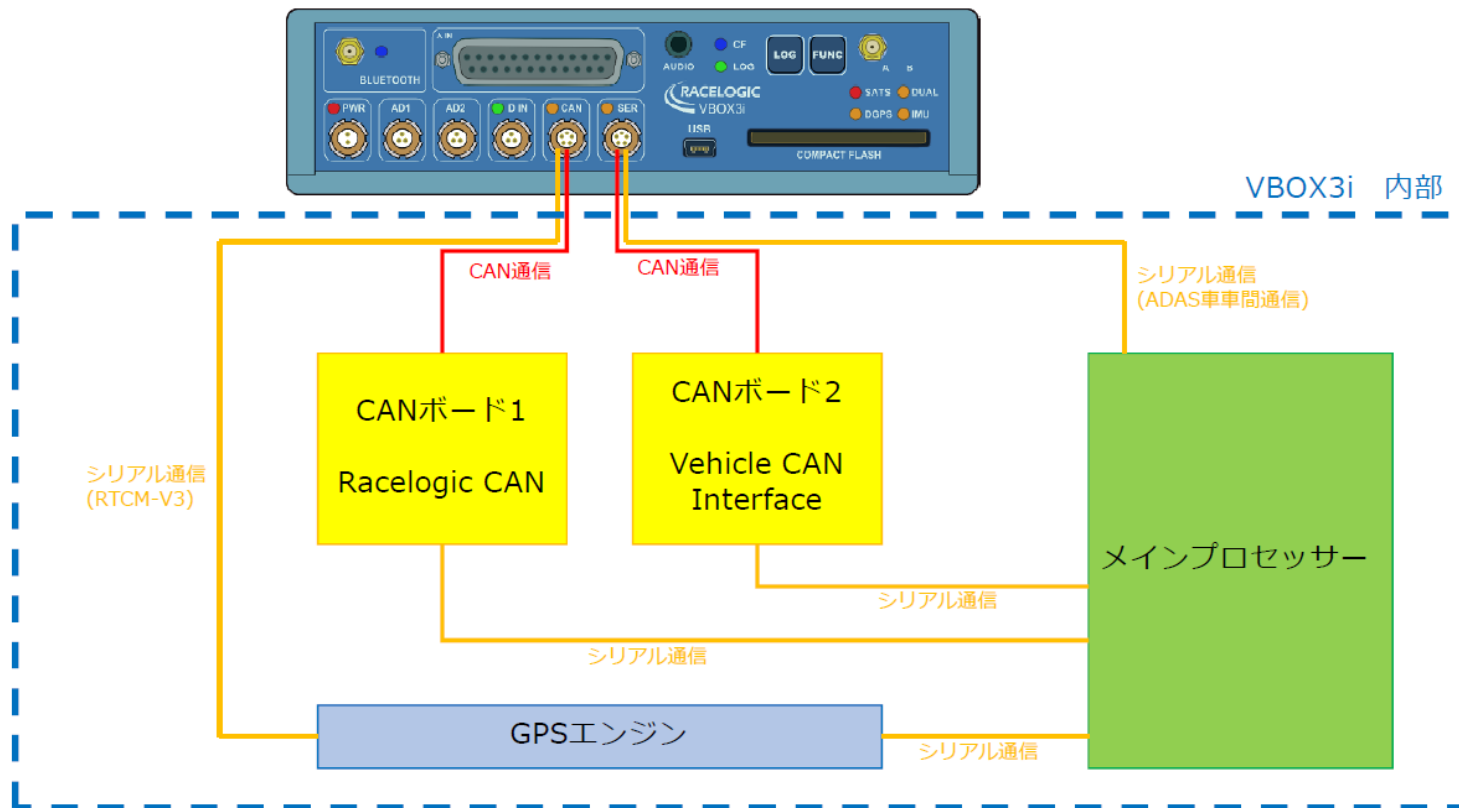
ID**	Data Bytes							
	1	2	3	4	5	6	7	8
0x317	(1) Range_tg2				(2) RelSpd_tg2_kmh			
0x318	(3) LngRsv_tg2				(4) LatRsv_tg2_m			
0x319	(5) LngSsv_tg2_kmh				(6) LatSsv_tg2_kmh			
0x31A	(7) Angle_tg2				(8) Status_tg2	(9) LkTime_tg2		
0x31B	(10) LatRtg_tg2				(11) LngRtg_tg2			
0x31C	(12) T2Csv_tg2				(13) Status_sv	Unused	(14) Yawdif_tg2	
0x31D	(15) Spd_tg2_kmh				(16) T2C2sv_tg2			
0x31E	(17) LatRref_tg2				(18) Accel_tg2			
0x31F	(19) SepTim_tg2				(20) T2Ctg_tg2			
0x320	(21) Latdif_tg2				(22) Lngdiff_tg2			
0x321	(23) YawRat_tg2				(24) PntSv_tg2	(25)PntTg 2_sv	Unused	
0x326	(26) LngRref_tg2***				Unused			

1. Vehicle Separation (m), 32 bit IEEE Float.
2. Relative Speed (km/h), 32 bit IEEE Float.
3. Longitudinal Range; wrt subject heading (meters)[Subject Heading に基づいたもの], 32 bit IEEE Float.

4. Lateral Range; wrt subject heading (meters) [Subject Heading に基づいたもの], 32 bit IEEE Float.
5. Longitudinal Speed; wrt subject heading (meters) [Subject Heading に基づいたもの], 32 bit IEEE Float.
6. Lateral Speed; wrt subject heading (meters) [Subject Heading に基づいたもの], 32 bit IEEE Float.
7. Separation Angle (°), 32 bit IEEE Float.
8. Target RTK status 8 bit unsigned integer, 0=No solution,1= Stand alone, 2= Code differential, 3=RTK Float, 4=RTK Fixed.
9. Link Time 24 bit unsigned integer, count of 10 ms counts since midnight.
10. Lateral Range; wrt Target heading (m) [Target Heading に基づいたもの], 32 bit IEEE Float.
11. Longitudinal Range; wrt Target heading (m) [Target Heading に基づいたもの], 32 bit IEEE Float.
12. Time to collision; wrt subject heading (seconds) [Subject Heading に基づいたもの], 32 bit IEEE Float.
13. Subject Status, 8 bit unsigned integer, 0=No solution,1= Stand alone, 2= Code differential, 3=RTK Float, 4=RTK Fixed.
14. YAW diff, difference between subject and target1 vehicle headings, 16 bit signed integer *100.
15. Target Vehicle Speed (km/h), 32 bit IEEE Float.
16. Time to Collision 2; (seconds), 32 bit IEEE Float.
17. Lateral Diff (m), 32 bit IEEE Float.
18. Target vehicle Acceleration (g), 32 bit IEEE Float.
19. Separation Time (seconds), 32 bit IEEE Float.
20. Time to Collision Target; wrt target heading (seconds) [Target Heading に基づいたもの], 32 bit IEEE Float.
21. Latdif_tg1 difference in minutes between Subject Latitude and Target 1Latitude, 32 bit IEEE Float.
22. Lngdif_tg1 difference in minutes between Subject Longitude and Target 1 Longitude, 32 bit IEEE Float.
23. YawRat_tg1 Yaw rate from target vehicle, only if fitted (deg/s), 32bit IEEE Float.
24. Current subject vehicle contact point to target vehicle 1 – 8 bit unsigned integer.
25. Current target vehicle 1 contact point – 8 bit unsigned integer.
26. Longitudinal Diff (m), 32 bit IEEE Float.

参考資料 : CAN・SER 通信仕様

VBOXのCAN・SERコネクタは5ピンで構成されており、そのうちの2ピンがCAN通信、別の2ピンにシリアル通信が割り当てられています。コネクタ名はCAN・SERとなっておりますが、どちらのコネクタもCAN通信とシリアル通信の両方を持っています。それぞれの機能は以下のようになります。



CAN通信仕様



2つのCANボードは独立しています。
VBOXは2系統のCANを持っていることとなります。

CAN通信

CAN通信

<CANボード1 Racelogic CAN>

VBOXのオプションモジュール通信に利用します。IMUやCAN02モジュールなどがCAN通信で接続されます。

<流れているCAN ID>

VBOX標準ID Tx Identifiers
0x301~0x309

接続したモジュールのID

例 0x3A99800 など

<CANボード2 Vehicle CAN Interface>

「外部CAN入力16ch」もしくは「CAN出力」に利用します。
車両CAN入力を行う場合は、CAN出力を利用してはいけません。
車両がCAN通信エラーを起こします。

<流れているCAN ID>

ACKを返すとCAN出力を始めます。
VBOX標準ID: Tx Identifiers
0x301~0x309, 0x313, 0x314, 0x322

ADAS ID: ADAS

0x30A~0x30F, 0x310~0x312, 0x315, 0x316

追加CAN出力: Extra Tx Identifiers

設定した任意の出力ID 例 0x701 など

トラブルシューティング

<VBOX ADAS システム Moving Base 測位中の無線機の LED 表示に関して>

[正常時]

Moving Base 無線機(Target 車両 1, 2): Rx (**緑色**) が 20Hz で点滅

Moving Base 無線機(Subject 車両): Tx (**青色**) が 20Hz で点滅

[トラブルシューティング]

1. 無線機のLEDが上記と異なる点滅をしたら、まずはすべての無線機(MB及び車車通信無線機)の接続を外し、再度接続をし直してください。
VBOX 起動時のバグとして報告されています。
以下の方法で VBOX3i の電源は入れたまま、無線機のケーブルだけを外して電源の入れ直しをしてください。



2. Moving Base 無線機(Target 車両 1,2)の Rx (緑色) が点滅せず、RTK Fixed(4), RTK Float(3)にならない。
 - 無線機の Base と Rover が逆に設置されている可能性があります。Target 車両と Subject 車両の Moving Base 無線機を入れ替えてください。(無線機の交換は、必ず電源が OFF になっている状態で行ってください。)
3. Moving Base 無線機(Target 車両 1,2)の Rx (緑色)、Tx(青色)の両方が点滅して、RTK Fixed(4), RTK Float(3)にならない。
 - Target 車両側 VBOX にて VBOX set-up > GPS > DGPS Mode を「Moving Base - Rover」に設定して下さい。
 - Subject 車両側 VBOX にて VBOX set-up > GPS > DGPS Mode を「Moving Base - Base」に設定して下さい。
 - それでも RTK Fixed, RTK Float にならない場合は、VB3i の 電源の入れ直しが必要です。

4. **Moving Base 無線機 (Subject 車両) の Rx (緑色)、Tx (青色) の両方が点滅してしまっている。**
 - Target 車両側 VBOX にて VBOX set-up > GPS > DGPS Mode を「Moving Base – Rover」に設定して下さい。
 - Subject 車両側 VBOX にて VBOX set-up > GPS > DGPS Mode を「Moving Base – Base」に設定して下さい。
 - それでも RTK Fixed, RTK Float にならない場合は、VB3i の電源の入れ直しが必要です。

5. **Subject 車両の Solution Type が Stand Alone (1) から変わらない。**
 - 正常です。Moving Base は Target 車両の相対位置精度のみを向上させていますので、Target 車両の Solution Type しか RTK Fixed(4) になりません。

6. **RTK Float にはなるが、RTK Fixed にならない。**
 - 配線及び設定は、正しいです。周りの環境が RTK Fixed の測位を妨害しています。ベースステーション及び VBOX3i の GPS アンテナを空が広く見える位置に移動して下さい。また、VBOX3i は無線機のアンテナと GPS アンテナが近付きすぎではいけません。

7. **Moving Base 無線機 (Subject 車両) の Tx (青色) は点滅しているが、Moving Base 無線機 (Target 車両 1,2) の Rx (緑色) が点滅しない。**
 - Target 車両側 VBOX にて VBOX set-up > GPS > DGPS Mode を「Moving Base – Rover」に設定して下さい。
 - 車両に設置した VBOX のすべての配線及び設定を再度確認して下さい。
 - アンテナ同士が干渉している可能性があります。アンテナ位置を動かしてみてください。

8. **Moving Base 無線機 (Target 車両 1,2) 及び、Moving Base 無線機 (Subject 車両) の LED は正常通り点滅しているが、RTK Float(3)/Fixed(4) にならない。**
 - VBOX マネージャーのケーブルは RLCAB005-C (もしくは RLVBCAB005-C) で接続されているか確認してください。RLCAB005 は不適切です。
 - 無線機のケーブルは RLCAB006 (もしくは RLCAB005) で接続されているか確認してください。RLCAB005-C は不適切です。
 - GPS 衛星が 5 個以上、GLONASS 衛星が 2 個以上捕捉しているか確認してください。
 - 車両に設置した VBOX のすべての配線及び設定を再度確認して下さい。

<VBOX ADAS システム 車車間通信の無線機の LED 表示に関して>

[正常時]

車車間通信無線機 (Target 車両 1, 2): Tx(青色)が 50Hz で点滅(ほぼ点灯)。 Rx は無灯。

車車間通信無線機 (Subject 車両): Rx(緑色)が 50Hz で点滅(ほぼ点灯)。 Tx は無灯。

[トラブルシューティング]

1. 車車間通信無線機 (Target 車両):Tx(青色)が点滅しない。

- Subject 車両の設定が完了しているか確認してください。
- 配線図の通りにシステムが接続できているか確認してください。また、無線機は RLCAB006 で接続されているか確認してください。
- CAN-Bus Multi Connector に接続されている差し込み口を替えてみてください。(CAN-Bus Multi Connector には差し込み口が3つありますが、すべて同じ通信を行っています。)
- ファームウェアのバージョンアップにより CAN-Bus Multi Connector (RLACS024/1) の Rx および Tx ポートは、車車間通信無線機の接続に利用できなくなりました。車車間通信無線機を Rx, Tx マークの無いコネクタポートに接続してください。

2. 車車間通信無線機 (Subject 車両):Rx(緑色)が点滅しない。

- Target 車両の設定が完了しているか確認してください。
- Target 車両の車車間通信無線機の Tx(青色)が 50Hz で点滅しているか確認してください。点滅していない場合は、再度、設定および配線を確認してください。また、無線機のアンテナ同士が干渉している可能性があります。アンテナ位置を動かしてみてください。
- CAN-Bus Multi Connector に接続されている差し込み口を替えてみてください。(CAN-Bus Multi Connector には差し込み口が3つありますが、すべて同じ通信を行っています。)
- ファームウェアのバージョンアップにより CAN-Bus Multi Connector (RLACS024/1) の Rx および Tx ポートは、車車間通信無線機の接続に利用できなくなりました。車車間通信無線機を Rx, Tx マークの無いコネクタポートに接続してください。

3. 車車間通信無線機 (Target 車両):Tx(青色)及び車車間通信無線機 (Subject 車両):Rx(緑色)が 50Hz で点滅するが、車間距離データが測定されない。

- Subject 車両および Target 車両のオフセット値に非常に大きな値(例えば 35000 など)が入力されている可能性があります。オフセット値を 0 にしてください。ファームウェアのアップデート直後や ADAS のモードの切替を行った際に発生することがあります。
- VBOX Setup ソフトウェアで通信を行って設定を読み込み、その設定を上書きしてください。(バグの可能性あります。)
- 各車両の VBOX Set-up > GPS > Leap Second Value が同じ値(例えば 18)になっているか確認してください。
- 各車両の VBOX の電源を入れなおしてください。

4. 車車間通信無線機は点滅するが 50Hz の正しい点滅でない。
 - 設定変更の負荷により、VBOX が不安定な状態である可能性があります。各車両の VBOX の電源を入れなおしてください。
 - アンテナ同士が干渉している可能性があります。アンテナ位置を動かして、50Hz で点滅する場所を探して下さい。
 - Multi Target のモードが各車両とも適切に選択されているか確認してください。

5. 車間距離データが Target 車で見えない。
 - 正常です。Multi Target のモードでは車間距離のデータを Target 車両で見ることはできません。

その他、正常時以外の点滅をした場合は、VBOX3i の電源を入れなおして下さい。

<一般的なトラブルシューティング>

1. 衛星を捕捉しない。
 - コールドスタートを実施してください。(本体の LOG ボタンを 5 秒以上長押し) 実施後、5 分程度で再補足します。
 - GPS 測位の障害物となる建物が近くにないことを確認してください。近くにある場合は、広い駐車場などに移動してください。
 - 間違った配線をしてシステムがエラーしている可能性があります。VBOX と電源、アンテナだけで測位するか確認してください。3 点のみに変更後に、再度、コールドスタートが必要です。
 - アンテナケーブルが断線している可能性があります。他のケーブルに交換をしてください。
 - アンテナが故障している可能性があります。他のアンテナと交換してください。

2. VBOX からの CAN 出力が、他の計測器で計測できない。エラーフレームが出る。
 - RLCAB019L ケーブルを利用しているか確認してください。
 - RLCAB019L ケーブルが最終的に VBOX3i の SER コネクタに接続されているか確認してください。
 - VBOX Set-up→「CAN」の設定から SER コネクタに終端抵抗 (CAN Termination) を設置するチェックマークを付けてください。
 - VBOX の CAN を計測するには、外部計測器が CAN Acknowledge (ACK) を返す必要があります。外部計測器の ACK を ON にしてください。Video VBOX が接続されている場合は、Video VBOX が ACK を返しているため、設定をする必要はありません。
 - 外部計測器のボーレートが 500kbps になっているか、DLC が 8 になっているかを確認してください。

3. VBOX からの CAN 出力の値がおかしい。

- VBOX の CAN 出力の多くは、IEEE 32bit Float (モトローラー)を採用しています。 ロガー側もこのフォーマットを受け取る設定にする必要があります。 IEEE 32bit Float フォーマットは、signed, unsigned フォーマットではありません。

4. デュアルアンテナの測位ができない。

- VBOX マネージャーもしくは VBOX Setup ソフトウェアから、A アンテナと B アンテナの距離が正確に入力されているか確認してください。 コールドスタートをすると、設定値は 1m にリセットされるので、注意してください。
- **VBOX の電源を入れ直してみてください。** デュアルアンテナの測位は、衛星捕捉後、10 秒ほどで出来ます。確認で長い間待つ必要はありません。
- 測位の障害物となる建物が近くにないことを確認してください。 デュアルアンテナの測位は、完全なオープンスカイである必要があります。 近くにある場合は、広い駐車場などに移動してください。
- アンテナもしくはケーブルが故障していないか確認してください。

5. Target 車両でデータの記録開始ができない。

- VBOX マネージャーの「TG LOG CONTROL」にチェックマークが入っている場合は、Target 車両の記録は Subject 車両の記録に連動します。 チェックマークを外すと、それぞれ独立して操作できます。

6. 衛星を捕捉しているけれども、RTK Fixed にならない。

- コールドスタートをすると、VBOX Set-up→GPS の設定の DGPS が None に戻ってしまいます。 再度、RTCM-V3 を選択してください。
- **Moving Base を利用した後に、基地局補正 (RTCM-V3)に戻す場合は、必ずコールドスタートを実施してください。実施しないとシステムが正しく切り替わりません。**

7. オフセット入力後に 2 台車両を前後に接触させても [LngRsv-tg1] が 0 にならない。

- 全ての車両で RTK 測位が出来ているか確認してください。
- Subject, Target のオフセットが正しく入力されているか確認をしてください。
- デュアルアンテナを利用している場合は、デュアルアンテナの測位が正しくできているか確認をしてください。
- シングルアンテナを利用している場合は、車両を動かさないと正しい値になりません。
Target, Subject 車両ともに速度 5km/h 以上を出し、方位を変えることなくずっと止まってください。その後、バック走行をしてはいけません。
(実際には速度 20km/h 以上にならないと、値が正確ではありません。上記方法では、おおよその値のみ確認ができます。)

<時間遅れ>

[コンパクトフラッシュカード内に記録されるデータ .VBO ファイル]

GPS と CAN 入力信号・アナログ入力信号の同期誤差は 1～ 2ms 以内です。

[CAN 出力データ]

VBOX が V3, V4 ハードウェアの場合

- Firmware V2.2 の場合 45ms
 - Firmware V2.3 以降の場合 55ms
- ただし、0x308, 0x309, 0x314 は、20ms です。

VBOX が V1, V2 ハードウェアの場合

- Firmware V2.2 の場合 38.5ms ±1.5ms
 - Firmware V2.3 以降の場合 48.5ms ±1.5ms
- ただし、0x308, 0x309, 0x314 は、8.5ms±1.5ms です。

製造メーカー

Racelogic Ltd
Unit 10 Swan Business Centre
Osier Way
Buckingham
MK18 1TB
UK

Tel: +44 (0) 1280 823803
Fax: +44 (0) 1280 823595

Email: support@racelogic.co.uk
Web: www.racelogic.co.uk

日本販売代理店

VBOX JAPAN 株式会社
222-0035 神奈川県横浜市港北区鳥山町 237
カーサー鳥山 202

Tel: 045-475-3703
Fax: 045-475-3704

Email: vboxsupport@vboxjapan.co.jp
Web: www.vboxjapan.co.jp