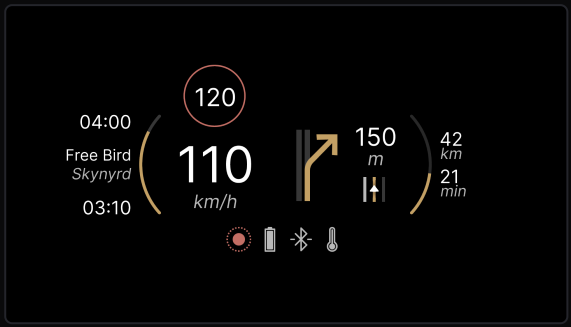
AR-ERVARING — PROBLEEMOPLOSSING

Als het beeld niet stil blijft staan

Ruimtelijke verankering fixeert snelheid, navigatie en gevaren ten opzichte van de motor. Als het beeld trilt, springt of wegdrijft, wordt één van de trackinginputs verstoord. Deze gids helpt je de oorzaak te vinden en op te lossen.



VIND JE SYMPTOOM

Het beeld trilt — een fijne, constante trilling die erger wordt bij een hoger toerental, hogere snelheid of ruw asfalt. → → TRILLING — PP.03-04

Het beeld springt — het trilt niet, maar springt naar een nieuwe positie wanneer je je hoofd beweegt. → → SPRINGEN — P.04

Het beeld drijft weg — het schuift weg van de juiste positie en blijft daar. → → DRIFT — P.05

ZO WERKT DEZE GIDS

HERKENNEN — vergelijk je probleem met de symptomen hierboven.

TESTEN — een controle van twee minuten brengt de oorzaak aan het licht.

OPLOSSEN — met een instelling, de houder of een nieuwe kalibratie.

Elke test begint op dezelfde manier. Ga in rijhouding op de motor zitten — zie de controle op pagina 02 — zodat de helm de motor kan zien en voelen.

De controle: rijhouding

BEGIN ELKE TEST HIER

Tracking gebruikt twee inputs: de trackingcamera van de helm ziet de motor om zijn positie ten opzichte daarvan te bepalen, en de bewegingssensoren van de telefoon voelen de beweging van de motor. Beide werken alleen als je zit zoals tijdens het rijden. Daarom begint elke test in deze gids vanuit deze houding.

01

Ga op de motor zitten — in rijhouding, met de motor uit en de AR Optics bevestigd.

02

Houd je handen aan het stuur — nooit op of boven de brandstoftank. De trackingcamera moet de motor kunnen zien.

03

Tik in AR Vision Companion op Launch om de AR-ervaring te starten en kijk vooruit.

04

Controleer het beeld — nergens in beeld staat het pictogram 'Localization unavailable'.

HET PICTOGRAM 'Localization unavailable'

De camera kan de motor niet zien — tracking werkt alleen op basis van traagheidsmeting.

Verschijnt het pictogram, pas dan je houding aan totdat het

DIT VERTELT DE CONTROLE

Geen pictogram in rijhouding — de positiebepaling werkt goed. Test nu je symptoom. → → JOUW SYMPTOOM — PP.03-05

Het pictogram verschijnt telkens als een hand het gebied van de brandstoftank afdekt — je houding blokkeert het zicht. Houd je handen aan het stuur. → → HOUDING — HERHAAL DE CONTROLE

Het pictogram blijft zichtbaar, zelfs in de juiste rijhouding — de camera vindt de motor zelden. → → DRIFT · OORZAAK 3 — P.05

Volgende: het beeld trilt → pagina's 03-04 · het beeld drijft weg → pagina 05

Trillen — motor en weg

OORZAAK 1 VAN 2

De bewegingssensoren van de telefoon sturen elke beweging van de motor naar het trackingsysteem. Motortrillingen en ruw asfalt bereiken de telefoon via de houder, waardoor het beeld meetrilt.

TEST — MOTOR UIT TEGENOVER MOTOR AAN

VANUIT DE CONTROLE VAN DE RIJHOUDING · P.02

1 · MOTOR UIT
Bekijk het beeld. Dit is je uitgangspunt. Het beeld moet stabiel zijn.

→

2 · MOTOR AAN — IN N
Start de motor met de versnellingsbak in neutraal. Geef een paar korte, lichte stootjes gas en kijk opnieuw.

→

BEOORDELING
De trilling neemt toe en af met het toerental → motortrillingen bereiken de telefoon. Voer de onderstaande oplossingen uit.

OPLOSSING 1

STEL HUD-STABILITEIT IN OP Smooth ▸

HELM ▸ XR ▸

Preferences ▸ HUD-STABILITEIT ▸

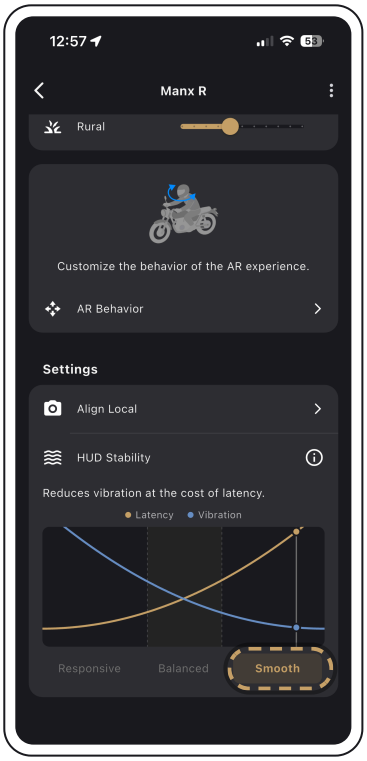
▸ Smooth

RESPONSIEF — Smooth ✓

Selecteer Smooth — helemaal rechts. Dit vermindert trillingen ten koste van een kleine vertraging. Bij een trillend beeld is dat de juiste afweging.

Vanaf het tabblad Helm zijn dit twee tikken. De wijziging gaat direct in.

Tabblad Helm → XR Preferences.



HUD-stabiliteit — selecteer Smooth.

OPLOSSING 2 — DRAAI DE DEMPERS VAN DE HOUDER

De motor en de weg laten de motor vooral verticaal trillen. Monteer de telefoonhouder opnieuw, zodat de rubberen dempers langs die as kunnen buigen: in lijn met de trilling, niet er dwars tegen geschoord. **Houd ook de hefboomarm tussen de houder en het stuur zo kort mogelijk. Een lange arm versterkt de trillingen bij de telefoon.**

Controleer opnieuw: herhaal na elke oplossing de bovenstaande test met de motor uit en aan. Stabiel bij alle toerentallen — klaar.

Blijft de trilling hetzelfde met de motor uit en aan? → windturbulentie, pagina 04

Trillen — windturbulentie

OORZAAK 2 VAN 2

Tijdens het rijden kan turbulente lucht achter een windscherm de helm zelf heen en weer schudden. De telefoon registreert niets, maar je hoofd en daarmee de AR Optics trillen. **Kenmerkend: het beeld is stabiel als je stilstaat met draaiende motor en trilt alleen tijdens het rijden, ongeacht het toerental.**

TEST — BRENG DE HELM TIJDENS HET RIJDEN IN EEN ONGESTOORDE LUCHTSTROOM · RUSTIGE WEG

1. Is het windscherm verstelbaar, probeer dan een duidelijk andere stand. Verandert de trilling mee?

2. Breng de helm in een laminaire luchtstroom: verander je rijhouding of ga kort op de voetsteunen staan — uitsluitend waar je veiligheid, rijvaardigheid, de omstandigheden en de verkeersregels dit toelaten.

BEOORDELING Het beeld wordt veel stabieler zodra de helm in een ongestoorde luchtstroom komt → het turbulente zog van het windscherm is de oorzaak.

OPLOSSING Zet het windscherm in de stand die bij je hoofd een laminaire luchtstroom opleverde en stel HUD-stabiliteit in op Smooth (pagina 03) om de resterende trilling te dempen.

Springen — geen trilling

ANDER SYMPTOOM

Trilt het beeld niet, maar springt het naar een nieuwe positie, dan schat het cameramodel de positie en oriëntatie van je helm niet consistent in. Dit kun je niet met een instelling oplossen. Wij stemmen het model voor je af.

HET KENMERK — NA EEN HOOFDBEWEGING BLIJFT DE HUD VERSCHOVEN STAAN

TEST — 1 MIN

Beweeg vanuit de controle van de rijhouding je hoofd langzaam naar links, naar rechts, naar voren en naar achteren. Kijk of het beeld na elke beweging op een nieuwe, verschoven positie tot stilstand komt.

OPLOSSING — WIJ STEMMEN JE MODEL AF

Open een supportticket via **support@aegisrider.com**. Wij passen het trackingmodel aan jou aan. Zie pagina 06 voor de informatie die je moet meesturen.

Schuift het beeld in plaats daarvan weg? → drift, pagina 05

Het beeld drijft weg

4 OORZAKEN — CONTROLEER ZE IN DEZE VOLGORDE

Bij drift schuift het beeld weg van de motor en blijft het verschoven. De traagheidssensoren van de helm en de camera zijn het oneens over de positie van de motor. Controleer deze vier oorzaken in de aangegeven volgorde.

Geen drift: het beeld verdwijnt in bochten uit je gezichtsveld. De content is vóór de motor verankerd. Kijk je de bocht in, dan verdwijnt die vanzelf uit beeld en blijft je zicht op de weg vrij. Dit is zo ontworpen: je gezichtsveld staat voorop. Wil je toch content zien terwijl je de bocht inkijkt, bekijk dan XR Preferences → AR-gedrag.

1 De telefoon is niet gemonteerd zoals tijdens de kalibratierit

HOUDER = GEKALIBREERDE STAND

Signaal: de drift begon nadat je de houder opnieuw monteerde, een nieuw telefoonhoesje plaatste of de telefoonhouder in een andere stand zette.

Oplossing: voer de kalibratie opnieuw uit. Maak een nieuw voertuig aan in AR Vision Companion en rijd de kalibratierit. Zie de onboardinggids, stappen 3-4.

2 In de Garage is het verkeerde voertuig geselecteerd

MEERDERE MOTOREN

Signaal: je rijdt op meer dan één gekalibreerde motor en de motor van vandaag is niet geselecteerd.

Oplossing: selecteer het juiste voertuig in de app en tik op Launch om de AR-ervaring te starten.

3 De camera ziet de motor zelden

‘Localization unavailable’ — P.02

Signaal: het pictogram ‘Localization unavailable’ blijft lang zichtbaar, zelfs in rijhouding. De trackingcamera filmt jou of de weg in plaats van de motor, waardoor de positiebepaling de drift maar zelden corrigeert.

Oplossing: kalibreer het voertuig opnieuw. Maak een nieuw voertuig aan in AR Vision Companion en rijd de kalibratierit opnieuw.

4 De helm heeft zijn gyroscoopafwijkingen nog niet geleerd — laatste redmiddel

ÉÉN AFWIJKINGSWAARDE PER °C

Signaal: een nieuwe helm, of de eerste rit bij een ongebruikelijke temperatuur, met sterke drift zodra de camera de motor uit beeld verliest. Wanneer de helm ingeschakeld en onbeweeglijk is, registreert hij bij elke temperatuur de afwijking van de gyroscoop. Met een lege tabel kan hij deze afwijking niet compenseren.

Oplossing: zet de helm op een tafel — niet op je hoofd. Bevestig de AR Optics, tik op Launch om de AR-ervaring te starten, maak daarna de AR Optics los en laat de helm 30 min actief. Door de AR-belasting warmt de helm op over zijn temperatuurbereik en wordt de tabel met afwijkingswaarden gevuld. Door de AR Optics los te maken voorkom je inbranden van het display.

Alle vier gecontroleerd en nog steeds drift? → pagina 06

DE HELE GIDS OP ÉÉN PAGINA

TRILT · TOERENTAL	Motor- of wegtrillingen bereiken de telefoon	**HUD-stabiliteit → Smooth · dempers anders richten**	P.03
TRILT · SNELHEID	Windturbulentie achter het windscherm	**Stand van het windscherm met laminaire luchtstroom**	P.04
SPRINGT	Cameramodel schat de houding niet consistent in	**Supportticket** — wij stemmen het model af	P.04
DRIFT · HOUDER	Telefoon zit anders dan tijdens de kalibratie	**Nieuw voertuig + kalibratierit**	P.05
DRIFT · GARAGE	Verkeerd voertuig geselecteerd · camera ziet de motor zelden	**Selecteer het juiste voertuig · kalibreer opnieuw**	P.05
DRIFT · NIEUW	Tabel met gyroscoopafwijkingen is nog niet gevuld — laatste redmiddel	**AR actief, helm op tafel** — AR Optics uit, 30 min	P.05

Nog steeds niet stabiel? Wij stemmen het model voor je af

Mail **support@aegisrider.com** . Bij springen en hardnekkige drift passen we het trackingmodel aan jouw configuratie aan.

Vermeld: NAAM VAN VOERTUIGPROFIEL | FOTO VAN TELEFOON IN HOUDER | UITGEVOERDE TESTS + WAT JE ZAG

Goede gewoonte: de helm blijft zijn gyroscoopafwijkingen leren wanneer hij ingeschakeld en onbeweeglijk is. Laat hem af en toe ingeschakeld op een plank rusten in plaats van hem altijd meteen uit te schakelen. Zo blijft de driftcompensatie door de seizoenen heen nauwkeurig.

Houd de software actueel: tracking verbetert met software-updates. Installeer ze wanneer AR Vision Companion een update aanbiedt (Helm → Software Update).