

EXPERIÊNCIA AR — RESOLUÇÃO DE PROBLEMAS

Quando a imagem não fica estável

A ancoragem espacial fixa a velocidade, a navegação e os perigos à moto. Se a imagem tremer, saltar ou derivar, uma das entradas de seguimento está a sofrer interferências — este guia identifica-a e corrige o problema.



IDENTIFICA O SINTOMA



A imagem treme — uma vibração ligeira e constante, que piora com as rotações, a velocidade ou o piso irregular.



→ VIBRAÇÃO — PP.03-04



A imagem salta — não há vibração; muda bruscamente de posição quando moves a cabeça.



→ SALTOS — P.04



A imagem deriva — afasta-se do local onde devia estar e permanece deslocada.



→ DERIVA — P.05

COMO FUNCIONA ESTE GUIA

IDENTIFICA — associa o problema a um dos sintomas acima.

TESTA — uma verificação de dois minutos isola a causa.

CORRIGE — com uma definição, um ajuste do suporte ou uma recalibração.



Todos os testes começam da mesma forma. Senta-te na moto em posição de condução — a verificação da página 02 — para que o capacete consiga ver e sentir a moto.



A verificação: posição de condução

[COMEÇA TODOS OS TESTES AQUI](#)

O seguimento depende de duas entradas: a câmara de seguimento do capacete vê a moto para se localizar em relação a ela e os sensores de movimento do telemóvel sentem o movimento da moto. Ambas só funcionam quando estás sentado como se estivesses a conduzir, pelo que todos os testes deste guia começam nesta posição.

01

Senta-te na moto — posição de condução, motor desligado e AR Optics montadas.

02

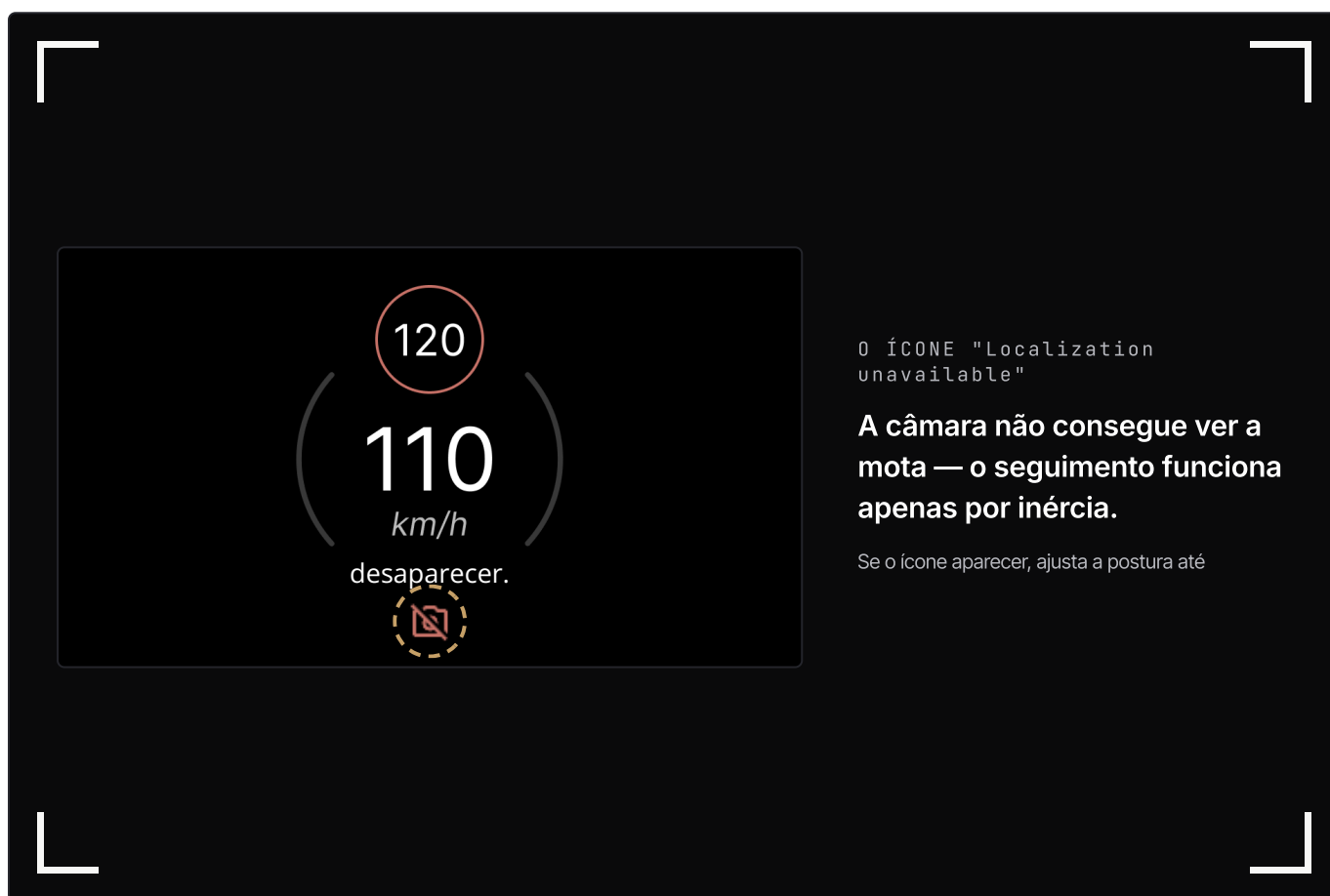
Coloca as mãos no guiador — nunca no depósito nem sobre ele: a câmara de seguimento tem de ver a moto.

03

Na AR Vision Companion, toca em Launch para iniciar a experiência AR e olha em frente.

04

Verifica a imagem — o ícone "Localization unavailable" não deve estar visível em lado nenhum.



O QUE A VERIFICAÇÃO INDICA

O ícone não aparece na posição de condução — a localização está a funcionar corretamente. Testa agora o teu sintoma.

[→ O TEU SINTOMA — PP.03-05](#)

O ícone aparece sempre que uma mão tapa a zona do depósito — a tua postura bloqueia a visão da câmara. Mantém as mãos no guiador.

[→ POSTURA — REPETE A VERIFICAÇÃO](#)

O ícone permanece visível mesmo na posição de condução correta — a câmara raramente encontra a moto.

[→ DERIVA · CAUSA 3 — P.05](#)

Vibração — motor e estrada

CAUSA 1 DE 2

Os sensores de movimento do telemóvel enviam todos os movimentos da moto para o sistema de seguimento. A vibração do motor e o piso irregular chegam ao telemóvel através do suporte — e a imagem vibra em conjunto.

TESTE — MOTOR DESLIGADO VS. MOTOR LIGADO

A PARTIR DA VERIFICAÇÃO DA POSIÇÃO DE CONDUÇÃO · P.02

1 • MOTOR DESLIGADO

Observa a imagem — esta é a tua referência. Deve estar estável.



→ 2 • MOTOR LIGADO — EM N

Liga o motor, com a caixa de velocidades em ponto morto. Dá pequenos toques suaves no acelerador e volta a observar.



→ RESULTADO

A vibração aumenta e diminui com as rotações → a vibração do motor está a chegar ao telemóvel. Aplica as correções abaixo.

CORREÇÃO 1

DEFINE ESTABILIDADE DO HUD COMO Smooth

CAPACETE ▶ XR Preferences ▶

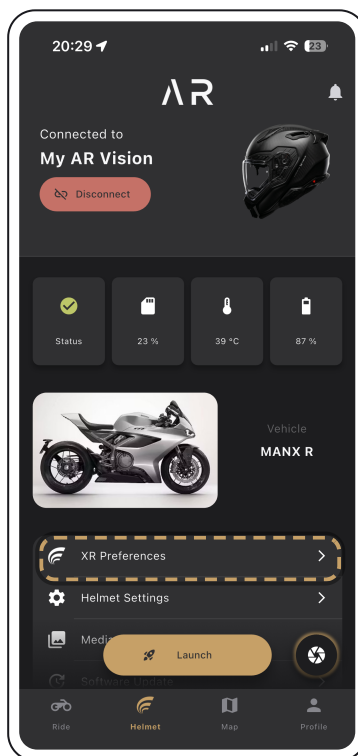
ESTABILIDADE DO HUD ▶ Smooth ▶

RESPONSIVO

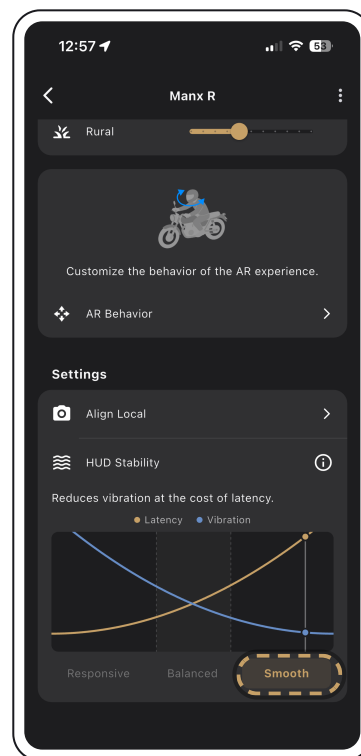
Smooth

Seleciona Smooth — totalmente à direita. Esta opção reduz a vibração à custa de um ligeiro atraso; para uma imagem instável, é a escolha certa.

São dois toques a partir do separador Capacete e a alteração produz efeito imediato.



Separador Capacete → XR Preferences.



Estabilidade do HUD — seleciona Smooth.

CORREÇÃO 2 — REORIENTA OS AMORTECEDORES DO SUPORTE

O motor e a estrada fazem a moto vibrar sobretudo na vertical. Volta a montar o berço de modo que os amortecedores de borracha fletam ao longo desse eixo — alinhados com a vibração, sem ficarem travados contra ela. **Mantém também o braço de alavanca entre o suporte e o guiador o mais curto possível — um braço comprido amplifica a vibração no telemóvel.** Volta ao teste:



Após cada correção, repete o teste com o motor desligado/ligado indicado acima. A imagem mantém-se estável ao longo das rotações — concluído.



Vibração — turbulência aerodinâmica

CAUSA 2 DE 2

A alta velocidade, um para-brisas com fluxo de ar turbulento pode abanar o próprio capacete. O telemóvel não sente esse movimento, mas a tua cabeça e, com ela, as AR Optics, vibram. **Sinal típico: a imagem está estável com a moto parada e o motor ligado, mas vibra apenas em andamento, independentemente das rotações.**

— TESTE — COLOCA O CAPACETE NUM FLUXO DE AR LIMPO EM ANDAMENTO · ESTRADA TRANQUILA

1. Se o para-brisas for ajustável, experimenta uma posição claramente diferente — a vibração também muda?

2. Coloca o capacete num fluxo laminar: muda a tua postura de condução ou — apenas se a tua segurança, capacidade, as circunstâncias e as regras de trânsito o permitirem — levanta-te nos poisa-pés por breves instantes.

RESULTADO A imagem fica muito mais estável assim que o capacete entra num fluxo de ar limpo → a causa é a esteira turbulenta do para-brisas.

✓ **CORREÇÃO** Mantém o para-brisas na posição que proporcionou um fluxo laminar junto à cabeça e define Estabilidade do HUD como Smooth (página 03) para absorver a vibração restante.

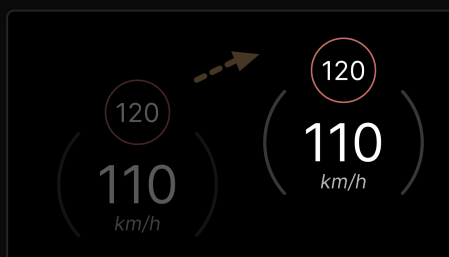


Saltos — sem vibração

UM SINTOMA DIFERENTE

Se a imagem não vibrar, mas mudar bruscamente de posição, o modelo da câmara não está a estimar de forma consistente a posição e a orientação do teu capacete. Este problema não se resolve com uma definição; ajustamos o modelo para ti.

O SINAL — O HUD ESTABILIZA DESLOCADO APÓS UM MOVIMENTO DA CABEÇA



— TESTE — 1 MIN

A partir da verificação da posição de condução, move lentamente a cabeça — para a esquerda, para a direita, para a frente e para trás — e observa: após cada movimento, a imagem estabiliza numa nova posição deslocada?

— **CORREÇÃO — AJUSTAMOS O TEU MODELO**

Abre um pedido de suporte através de **support@aegisrider.com** — adaptamos o modelo de seguimento a ti. Consulta a página 06 para saberes o que deves incluir.

Em vez disso, a imagem afasta-se gradualmente? → deriva, página 05



A imagem deriva

4 CAUSAS — VERIFICA-AS POR ORDEM

A deriva ocorre quando a imagem se afasta da mota e permanece deslocada — os sensores inerciais e a câmara do capacete não concordam quanto à posição da mota. Há quatro causas, que debes verificar por esta ordem:



Não é deriva: a imagem sair do teu campo de visão nas curvas. O conteúdo está ancorado à frente da mota. Quando olhas para o interior da curva, sai naturalmente do teu campo de visão e deixa a estrada desimpedida. É intencional: o teu campo de visão é inviolável. Se quiseres ver conteúdo enquanto olhas para o interior da curva, explora XR Preferences → Comportamento de AR.

O telemóvel não está montado como no percurso de calibração

SUPORTE = POSIÇÃO CALIBRADA

1

Sinal: a deriva começou depois de voltares a montar o suporte, colocares uma capa nova no telemóvel ou mudares a posição do berço.

Correção: repete a calibração. Cria um novo veículo na AR Vision Companion e faz o percurso de calibração — consulta os passos 3–4 do Guia de configuração inicial.

Está selecionado o veículo errado na garagem

VÁRIAS MOTAS

2

Sinal: conduzes mais do que uma mota calibrada e a mota de hoje não é a que está selecionada.

Correção: seleciona o veículo correto na app e toca em Launch para iniciares a experiência AR.

A câmara raramente vê a mota

"Localization unavailable" — P.02

3

Sinal: o ícone "Localization unavailable" aparece durante longos períodos, mesmo na posição de condução — a câmara de seguimento capta a tua imagem ou a estrada em vez da mota, pelo que a localização raramente corrige a deriva.

Correção: recalibra o veículo. Cria um novo veículo na AR Vision Companion e repete o percurso de calibração.

O capacete ainda não aprendeu os desvios do giroscópio — UM VALOR DE DESVIO POR °C último recurso

4

Sinal: capacete novo ou primeira viagem a uma temperatura invulgar — ocorre uma deriva acentuada sempre que a câmara perde a mota. Quando está ligado e imóvel, o capacete regista o desvio do giroscópio a cada temperatura; se a tabela de desvios estiver vazia, não consegue compensá-lo.

Correção: coloca o capacete sobre uma mesa — não o coloques na cabeça. Monta as AR Optics e toca em Launch para iniciar a experiência AR; depois, retira as AR Optics e deixa o sistema funcionar durante 30 min. A carga de processamento de AR aquece o capacete ao longo do respetivo intervalo de temperaturas e preenche a tabela de desvios — retirar as AR Optics evita a retenção permanente de imagem no ecrã.

— O GUIA COMPLETO NUMA SÓ PÁGINA

VIBRAÇÃO · ROTAÇÕES	Vibração do motor ou da estrada a chegar ao telemóvel	Estabilidade do HUD → Smooth · reorienta os amortecedores	P. 03
VIBRAÇÃO · VELOCIDADE	Turbulência aerodinâmica criada pelo para-brisas	Posição do para-brisas que proporcione fluxo laminar	P. 04
SALTOS	O modelo da câmara estima posições e orientações inconsistentes	Pedido de suporte — ajustamos o modelo	P. 04
DERIVA · SUPORTE	O telemóvel está numa posição diferente da posição de calibração	Novo veículo + percurso de calibração	P. 05
DERIVA · GARAGEM	Veículo errado selecionado · a câmara raramente vê a mota	Seleciona o veículo correto · recalibra	P. 05
DERIVA · NOVO	A tabela de desvios do giroscópio ainda não está preenchida — último recurso	AR em execução com o capacete sobre a mesa — AR Optics retiradas, 30 min	P. 05

A imagem continua instável? Ajustamos o modelo para ti



Escreve para support@aegisrider.com — em caso de saltos ou deriva persistente, adaptamos o modelo de seguimento à tua configuração.

Inclui: NOME DO PERFIL DO VEÍCULO

FOTOGRAFIA DO TELEMÓVEL NO SUPORTE

TESTES REALIZADOS + O QUE OBSERVASTE



Um bom hábito: O capacete continua a aprender os desvios do giroscópio sempre que está ligado e imóvel. De vez em quando, deixa-o ligado e imóvel numa prateleira, em vez de o desligares sempre de imediato; assim, a compensação da deriva mantém-se precisa ao longo das estações.



Mantém o software atualizado: O seguimento melhora com as atualizações de software — instala-as quando a AR Vision Companion disponibilizar uma (Capacete → Software Update).