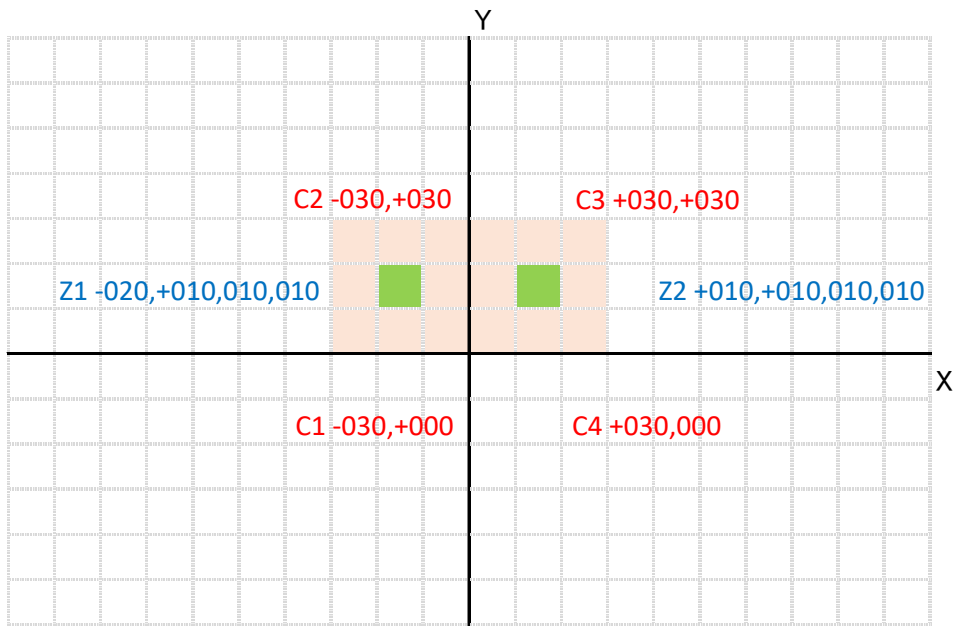


LiDAR センサー 設定事例

設定例1（1マス10cmとします）



コマンド入力例

X001B[FOICORNER01=-030,+000]

一時停止

X001B[FOICORNER02=-030,+030]

一時停止

X001B[FOICORNER03=+030,+030]

一時停止

X001B[FOICORNER04=+030,+000]

一時停止

X001B[RECALCULATEFOI]

一時停止

X001B[CLEARALLZONES]

一時停止

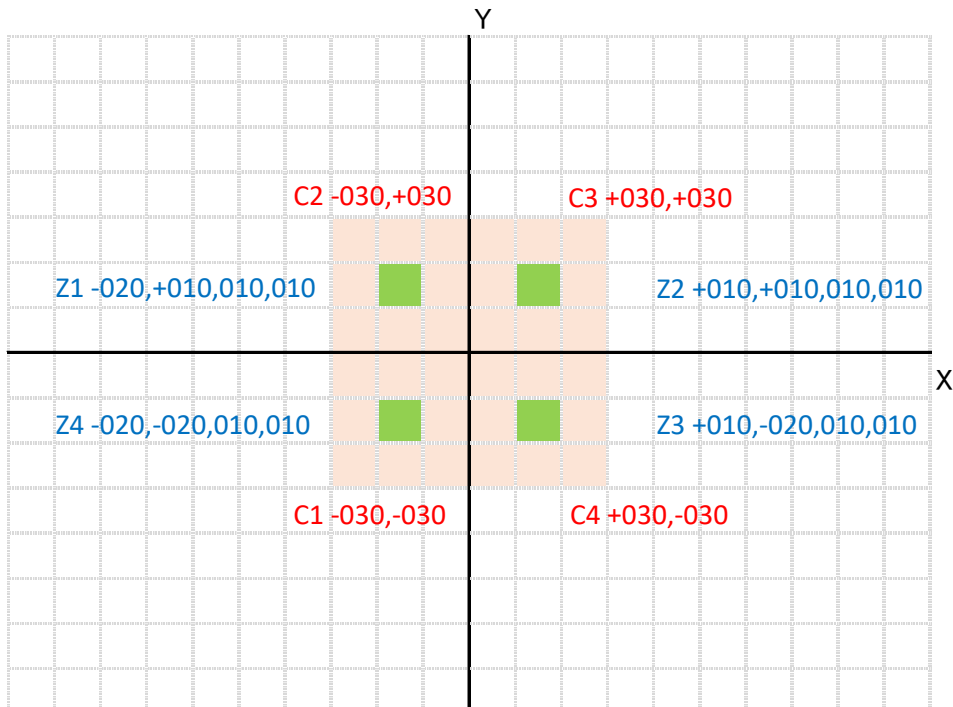
X001B[ZONE01=-020,+010,010,010]

一時停止

X001B[ZONE02=+010,+010,010,010]

一時停止

設定例2（1マス10cmとします）



コマンド入力例

X001B[FOICORNER01=-030,-030]

一時停止

X001B[FOICORNER02=-030,+030]

一時停止

X001B[FOICORNER03=+030,+030]

一時停止

X001B[FOICORNER04=+030,-030]

一時停止

X001B[RECALCULATEFOI]

一時停止

X001B[CLEARALLZONES]

一時停止

X001B[ZONE01=-020,+010,010,010]

一時停止

X001B[ZONE02=+010,+010,010,010]

一時停止

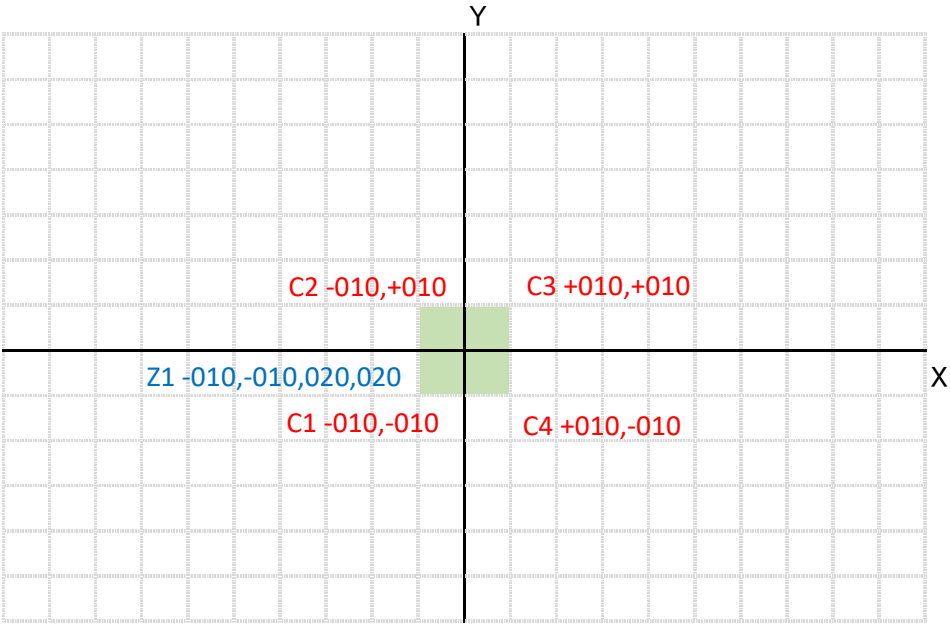
X001B[ZONE03=+010,-020,010,010]

一時停止

X001B[ZONE04=-020,-020,010,010]

一時停止

設定例3（1マス10cmとします）



コマンド入力例

X001B[FOICORNER01=-010,-010]

一時停止

X001B[FOICORNER02=-010,+010]

一時停止

X001B[FOICORNER03=+010,+010]

一時停止

X001B[FOICORNER04=+010,-010]

一時停止

X001B[RECALCULATEFOI]

一時停止

X001B[CLEARALLZONES]

一時停止

X001B[ZONE01=-010,-010,020,020]

一時停止