



Levelmessung für Wohnmobile und -wagen

Level light
Level pro
Level plus

Bedienungsanleitung

Version 2.7.1



1 Inhalt

1	INHALT	2
2	GEWÄHRLEISTUNG UND SICHERHEIT	3
3	DIE LEVEL-APP	4
3.1	PRODUKTVARIANTEN	4
3.2	ÜBERSICHT DER PRODUKTVARIANTEN.....	5
4	BESCHREIBUNG DER SEITEN	6
4.1	HAUPTSEITE (HOME).....	6
4.2	SENSOR SUCHEN UND VERBINDEN	7
4.3	MESSUNG MIT SENSOR	7
4.4	MESSUNG MIT SMARTPHONE	8
4.5	EINSTELLUNGEN	8
4.6	SPRACHEN	9
4.7	FAHRZEUGTYP.....	9
4.8	RADABSTÄNDE WOHNMOBIL.....	10
4.9	RADABSTÄNDE WOHNWAGEN.....	10
4.10	SENSORRICHTUNG.....	11
4.11	SMARTPHONERICHTUNG	11
4.12	SCHNELLSTART	12
4.13	FARBE	12
4.14	MESSDATEN	13
4.15	KALIBRIERUNG.....	13
4.16	KALIBRIERUNG SMARTPHONE AUF WAAGERECHTER EBENE.....	14
4.17	KALIBRIERUNG SENSOR AUF WAAGERECHTER EBENE	14
4.18	KALIBRIERUNG SMARTPHONE AUF SCHIEFER EBENE (SCHRITT 1).....	15
4.19	KALIBRIERUNG SMARTPHONE AUF SCHIEFER EBENE (SCHRITT 2).....	15
4.20	KALIBRIERUNG SMARTPHONE AUF SCHIEFER EBENE (SCHRITT 3).....	16
4.21	KALIBRIERUNG SMARTPHONE AUF SCHIEFER EBENE (SCHRITT 4).....	16
4.22	KALIBRIERUNG SENSOR AUF SCHIEFER EBENE (SCHRITT 1)	17
4.23	KALIBRIERUNG SENSOR AUF SCHIEFER EBENE (SCHRITT 2)	17
4.24	KALIBRIERUNG SENSOR AUF SCHIEFER EBENE (SCHRITT 3)	18
4.25	KALIBRIERUNG SENSOR AUF SCHIEFER EBENE (SCHRITT 4)	18
5	NEIGUNGSMESSUNGEN	19
5.1	MESSUNG MIT INTERNEM SENSOR	19
5.2	MESSUNG MIT EXTERNEM WITMOTION-SENSOR	19
5.3	INFORMATIONEN ZU DEN SENSOREN	20
5.4	PLATZIERUNG DES EXTERNEN SENSORS	20
5.5	KALIBRIERUNG SENSOR	21
5.5.1	Absolute Kalibrierung des externen Sensors.....	21
5.5.2	Relative Kalibrierung des externen Sensors.....	24
5.6	ANPASSUNG DURCH MANUELLE VORGABE VON KALIBRIERUNGSWERTEN.....	24
6	WEITERE INFORMATIONEN	25



2 Gewährleistung und Sicherheit

Mit unserer Level-App können Sie die Neigung ihres Wohnmobils oder Wohnwagens leicht mit einem Smartphone oder Tablet messen. Die Level-App gibt es in den drei verschiedenen Produktvarianten Level light, Level pro und Level plus.

Bei den Produktvarianten Level light und Level plus kann die Neigung mit einem externen Sensor der chinesischen Firma WitMotion gemessen werden. Dieser Sensor ist nicht Bestandteil des Produkts. Die Kompatibilität mit dem Sensor ist zwar getestet, kann aber nicht garantiert werden. Eine Garantie wird für diese Sensoren nicht übernommen. Für die sichere Verwendung der Sensoren informieren Sie sich bitte beim Hersteller der Sensoren.

Die Level-App ist ein technisches Softwareprodukt, das von uns getestet wurde. Trotzdem können komplexe Produkte leider Fehler haben, die während der Tests nicht aufgefallen sind. Der Hersteller (Dr. Dieter August Ackermann, 65plusIT) haftet nicht für Schäden, die durch die Verwendung der Level-App entstehen.



3 Die Level-App

Mit unserer Level-App können Sie die Neigung ihres Wohnmobils oder Wohnwagens leicht mit einem Smartphone/Tablet oder einem externen Sensor messen. Die Level-App gibt es in den drei verschiedenen Produktvarianten Level light, Level pro und Level plus.

3.1 Produktvarianten

In der Light- und Plus-Version der Level-App können zusätzlich zu den internen Sensoren des Smartphones oder Tablets externe Sensoren der Firma WitMotion über Bluetooth angebunden werden, die dann die Neigungsmessung des Fahrzeugs übernehmen und an beliebigen Stellen im Fahrzeug platziert werden können.

Die Neigung ihres Fahrzeugs wird von hinten nach vorne und von links nach rechts übersichtlich im Winkelmaß in der Level-App angezeigt.



Aus den angezeigten Winkeln wird dann in der Pro- und Plus-Version individuell zusätzlich berechnet, wie viel Zentimeter das Fahrzeug an den einzelnen Rädern angehoben werden muss, um waagrecht zu stehen. Da diese Höhenkorrektur beim Wohnmobil von den Abständen der Räder der Vorderachse, denen der Hinterachse und des Achsabstands abhängt, können diese Maße individuell in der Pro- und Plus-Version der Level-App vorgegeben werden. Bei Wohnwagen wird der Radabstand der Räder auf der Laufachse und der Abstand der Achse zum Stützrad angegeben. Die Light-Version bietet diese Möglichkeit nicht.



Der Sensor für die externe Messung der Neigungswinkel gehört nicht zum Produkt, sondern muss extra erworben werden. Die Kompatibilität mit den Sensoren der Firma WitMotion BWT901BLECL5.0 und WT9011DCL-BT50 ist getestet, kann aber leider nicht garantiert werden. Für einen Kompatibilitätstest mit Ihrem Smartphone oder Tablet können Sie die kostenlose Level light Version dieser App verwenden.

3.2 Übersicht der Produktvarianten

			
Produktvarianten	Level light	Level pro	Level plus
Fahrzeugneigung vorne-hinten	✓	✓	✓
Fahrzeugneigung links/rechts	✓	✓	✓
Messung mit internem Sensor	✓	✓	✓
Messung mit ext. WitMotion Sensor	✓		✓
- WitMotion Sensor WT9011DCL	✓		✓
- WitMotion Sensor WT901BLECL	✓		✓
- WitMotion Sensor BWT901BLECL5.0	✓		✓
Individuelle Höhenkorrektur		✓	✓
Radabstände einstellbar		✓	✓
Schnellstart	✓		✓
Kalibrierung des internen Sensors (Smartphone)		✓	✓
Kalibrierung des externen Sensors (WitMotion)			✓
Eingabe von Kalibrierungswerten		✓	✓
Einstellung der Messrichtung Smartphone/Tablet		✓	✓
Einstellung der Messrichtung des externen Sensors			✓
Spracheinstellung	✓	✓	✓
Einstellung verschiedener Grundfarben	✓	✓	✓
Einstellung der Trägheit der Messdatenanzeige	✓	✓	✓
Datenschutzerklärung	✓	✓	✓
Hilfe	✓	✓	✓
Info	✓	✓	✓

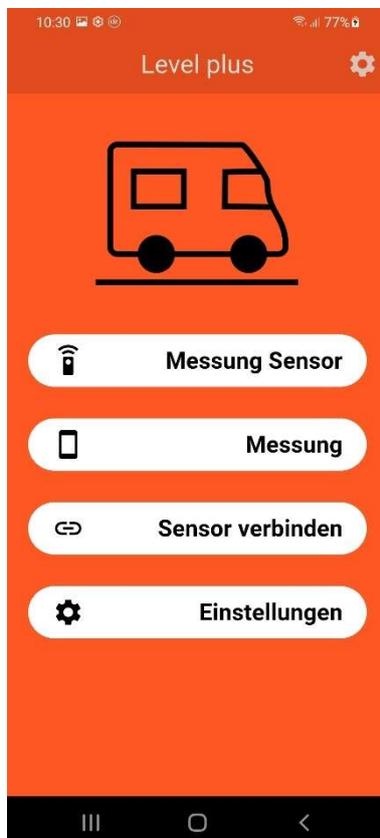


4 Beschreibung der Seiten

Da die meisten Seiten und Funktionen in den Apps Level light, Level pro und Level plus gleich sind, werden Sie hier gemeinsam beschrieben.



4.1 Hauptseite (Home)



Nach dem Start der App kommen Sie auf die Hauptseite (Home). Eine Messung mit Sensor können Sie hier nur starten, wenn Sie vorher eine Verbindung zu einem Sensor aufgebaut haben. Dafür wählen Sie „Sensor verbinden“.

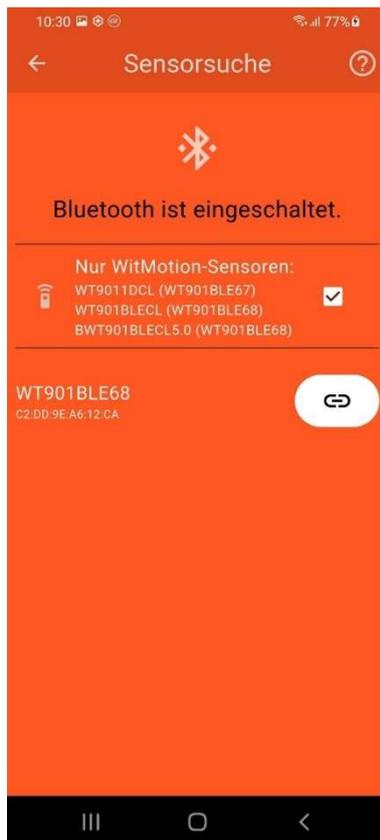
Ansonsten können Sie die Messung mit dem im Smartphone oder Tablet selber verbauten Sensoren vornehmen.

Mehrere Einstellmöglichkeiten und Informationen erhalten Sie über die „Einstellungen“.

Wenn Sie eine Messung beenden wollen, aber nicht die ganze App, dann sollten Sie zur Home-Seite navigieren, damit im Hintergrund keine Messdaten mehr von der App verarbeitet werden. Dies erfolgt durch das Zurück-Symbol oder das Home-Symbol.



4.2 Sensor suchen und verbinden



Wenn Sie Bluetooth auf ihrem Smartphone oder Tablet und den Sensor eingeschaltet haben, dann wird der Sensor hier in Level light und Level plus mit seiner internen Kennung nach kurzer Zeit angezeigt.

Die Kennungen für die Sensortypen sind

- WT9011DCL (WT901BLE67)
- WT901BLECL (WT901BLE68)
- BWT901BLECL5.0 (WT901BLE68).

Durch Drücken des Buttons  können Sie eine Verbindung mit dem Sensor herstellen. Dies kann wieder einige Sekunden dauern.

Entfernen Sie das Häkchen , dann werden Ihnen nach wiederholtem Aufruf der Seite nicht nur Witmotion-Sensoren, sondern alle erreichbaren Bluetooth-Geräte angezeigt.

4.3 Messung mit Sensor



Im oberen Teil wird die Neigung des Fahrzeugs von hinten nach vorne und die Neigung von links nach rechts im Gradmaß und im Intervall [-30° - +30°] angezeigt.

Sollte die Verbindung zum externen Sensor verloren gehen, dann kann durch  der Sensor in der Light- und Plus-Version wieder verbunden werden.

Hier gelangen Sie zur Haupt- und Menüseite nach Beendigung der Messung (empfohlen).

Durch die individuell eingestellten Radabstände des Fahrzeugs kann eine Höhenkorrektur für die einzelnen Räder berechnet werden, damit das Fahrzeug waagrecht steht.

Die Radabstände für die Berechnung der Höhenkorrektur finden Sie hier.

Die Einstellung individueller Radabstände ist nur in der Pro- und Plus-Version der App möglich. In der Light-Version werden Demowerte verwendet.



4.4 Messung mit Smartphone



Im oberen Teil wird die Neigung des Fahrzeugs von hinten nach vorne und die Neigung von links nach rechts im Gradmaß im Intervall [-30° - +30°] angezeigt.

Durch  können Sie in Level pro direkt zu den Einstellungen wechseln.

Hier gelangen Sie zur Haupt- und Menüseite nach Beendigung der Messung (empfohlen).

Durch die individuell eingestellten Radabstände des Fahrzeugs kann eine Höhenkorrektur für die einzelnen Räder berechnet werden, damit das Fahrzeug waagrecht steht.

Die Radabstände für die Berechnung der Höhenkorrektur finden Sie hier.

Die Einstellung individueller Radabstände ist nur in der Pro- und Plus-Version der App möglich. In der Light-Version werden Demowerte verwendet.

4.5 Einstellungen



Zu den Einstellungen kommen Sie von verschiedenen Seiten und können hier die Funktionsweise der App individuell für Sie einstellen.

Die Kalibrierung umfasst abhängig von der Version die des externen Sensors und internen Sensors.

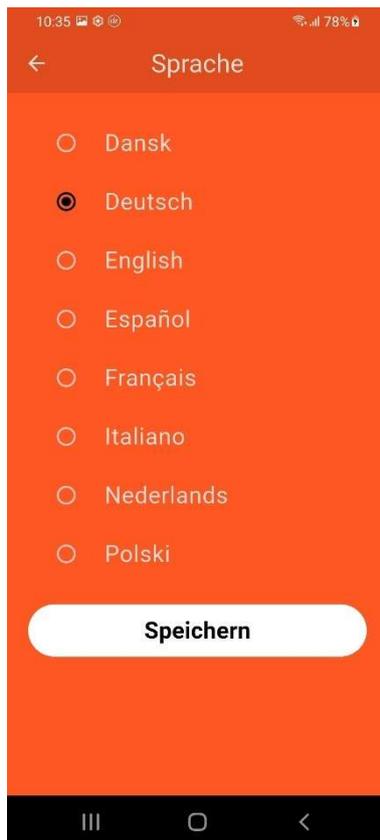
Einstellung der Messrichtung des Smartphones/Tablets im Fahrzeug.

Einstellung der Messrichtung des externen Sensors im Fahrzeug.

Den Schnellstart der App und das Verbinden des Sensors gibt es nur in der Light- und Plus-Version. Es wird dann beim Start der App direkt in die Seite für die Messung mit dem Sensor gesprungen.

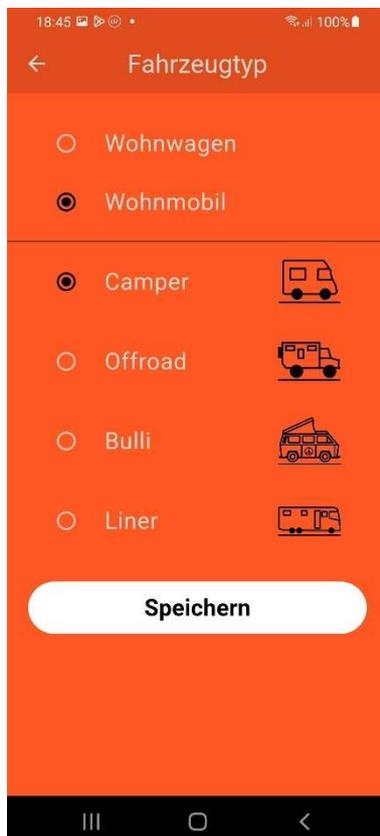


4.6 Sprachen



Sie können zwischen acht verschiedenen Sprachen wählen und die ausgewählte speichern.

4.7 Fahrzeugtyp



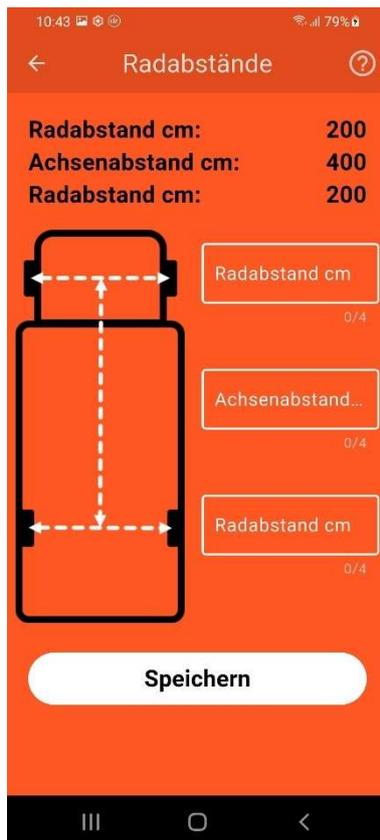
Sie können in der App den Fahrzeugtyp zwischen Wohnmobil und Wohnwagen umschalten und diese Einstellung speichern.

Haben Sie Wohnmobil gewählt, dann können Sie noch einen von vier Untertypen wählen.

Beim Wohnmobil wird die Höhenkorrektur für vier Stützpunkte berechnet und bei Wohnwagen für drei.



4.8 Radabstände Wohnmobil



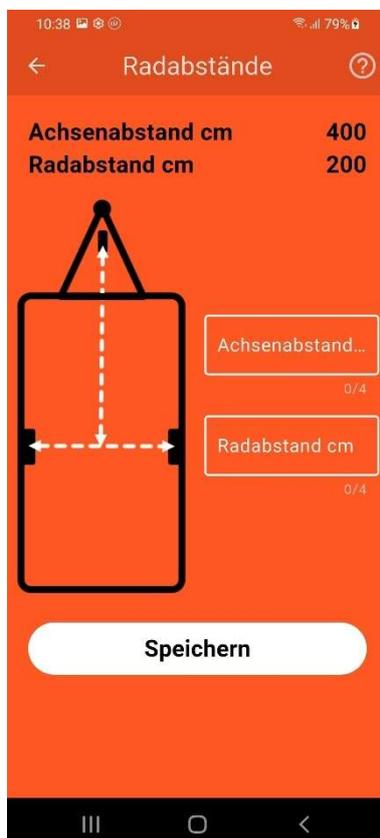
Nur in den Apps Level plus und Level pro können die Radabstände Ihres Fahrzeugs eingegeben und gespeichert werden, damit eine Höhenkorrektur individuell berechnet werden kann. Dabei wird jeweils von der Mitte des Reifens gemessen.

Im oberen Bereich werden die aktuell eingestellten Radabstände angezeigt.

Die Radabstände der Vorderachse, zwischen Vorder- und Hinterachse und der Hinterachse werden in cm erfasst und gespeichert.

Dies ist nur in Level plus und Level pro möglich. In Level light wird als Demo mit fest eingestellten Radabständen die Höhenkorrektur berechnet.

4.9 Radabstände Wohnwagen



Nur in den Apps Level plus und Level pro können die Radabstände Ihres Fahrzeugs eingegeben und gespeichert werden, damit eine Höhenkorrektur individuell berechnet werden kann. Dabei wird jeweils von der Mitte des Reifens gemessen.

Im oberen Bereich werden die aktuell eingestellten Radabstände angezeigt.

Die Radabstände des Stützrades und der Hinterachse und auf der Hinterachse werden in cm erfasst und gespeichert.

Dies ist nur in Level plus und Level pro möglich. In Level light wird als Demo mit fest eingestellten Radabständen die Höhenkorrektur berechnet.



4.10 Sensorrichtung

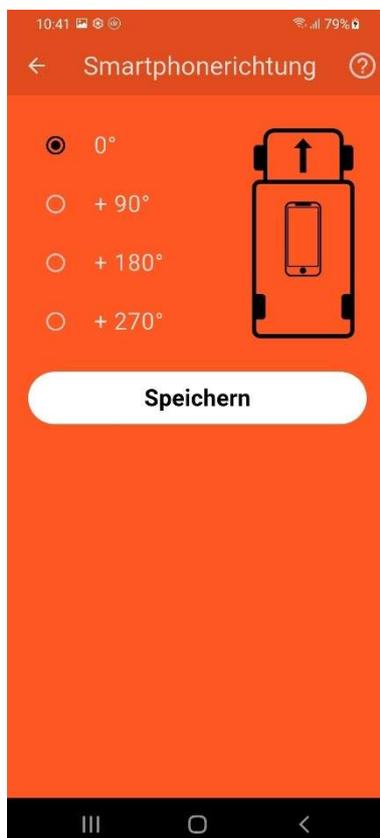


In Level plus kann die Richtung des Sensors für die Messung eingestellt werden.

Durch Festlegung der Sensorrichtung besteht die Möglichkeit, den Sensor noch individueller in Ihrem Fahrzeug zu platzieren. Sie haben vier verschiedene Möglichkeiten der horizontalen Montage, wobei jeweils die X-Richtung des Sensors um 90° im Uhrzeigersinn gedreht wird.

Weitere Informationen zur Montage des Sensors finden Sie in Kapitel 5.

4.11 Smartphonerichtung



In Level plus und Level pro kann die Richtung des Smartphones/Tablets für die Messung eingestellt werden.

Durch Festlegung der Messrichtung des Smartphones/Tablets besteht die Möglichkeit, das Smartphone/Tablet noch individueller in Ihrem Fahrzeug für die Messung zu platzieren. Sie haben vier verschiedene Möglichkeiten der horizontalen Messung, wobei jeweils die X-Richtung des Smartphones/Tablets um 90° im Uhrzeigersinn gedreht wird.



4.12 Schnellstart



Damit Sie nach Montage, Verbinden und Kalibrierung des Sensors in dem Fahrzeug nach dem Start der Level-App sofort die Seite mit der Messung des Sensors angezeigt bekommen, können Sie den Schnellstart für den verbundenen Sensor einrichten.

Natürlich muss Bluetooth in dem Smartphone oder Tablet und der Sensor beim Start der App angeschaltet sein, damit Sie nach Start der App die Messseite angezeigt bekommen. Dies kann allerdings einige Sekunden dauern, da im Hintergrund zunächst erst der Sensor über Bluetooth gesucht, gefunden und danach verbunden werden muss.

Mit „Zurücksetzen“ können Sie den Schnellstart hier wieder ausschalten

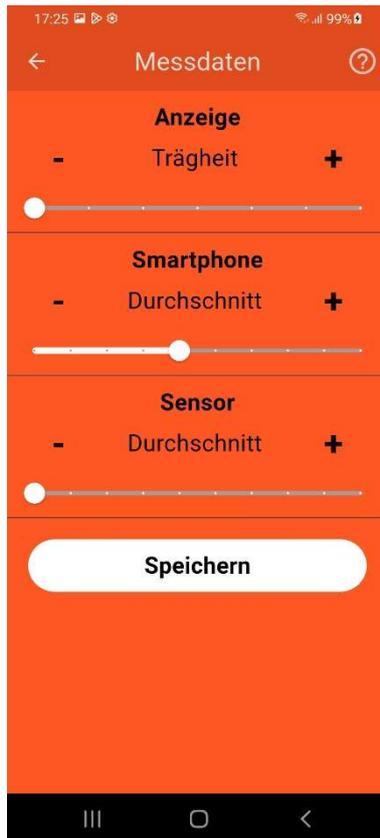
4.13 Farbe



Hier können Sie die Farbe individuell auf Ihren Geschmack einstellen.



4.14 Messdaten



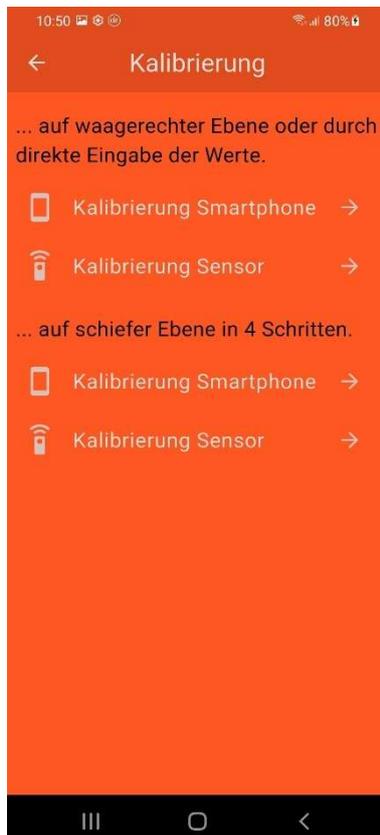
Die Trägheit beeinflusst die Anzeige der Neigungen des Fahrzeugs und der Höhenkorrektur. Sie können die Trägheit der Messdaten individuell auf einer Skala von 0 bis 6 erhöhen, wobei 0 keine Trägheit bedeutet und die Anzeige bei der Messung sehr empfindlich ist.

Bitte beachten Sie, dass sich durch eine große Erhöhung der Trägheit auch die Ungenauigkeit der Anzeige leicht erhöht.

Mit dem Durchschnitt können Sie eine Glättung der Messdaten des Smartphones und des Sensors einstellen. Sie können den Durchschnitt zwischen 1 und maximal 10 der letzten Messdaten festlegen. Eine Erhöhung des Durchschnitts bei Smartphones führt häufig zu besseren Anzeigeergebnissen.

Bei der Kalibrierung des Smartphones oder Sensors wird der Durchschnitt der letzten 10 Messdaten verwendet.

4.15 Kalibrierung



Hier können Sie die wählen, ob Sie die Kalibrierung auf einer waagerechten Ebene machen wollen oder die Werte manuell erfassen.

Haben Sie nur eine schiefe, nicht waagerechte Ebene zur Verfügung, dann können Sie einen Wizard verwenden, der aus 4 Schritten besteht.



4.16 Kalibrierung Smartphone auf waagerechter Ebene



In Level plus kann das Smartphone oder Tablet automatisch und manuell kalibriert werden.

Soll das Gerät auf einer nicht waagerechten Ebene im Fahrzeug (max. $\pm 30^\circ$) montiert werden, dann kann das Gerät so kalibriert werden, dass diese Ebene als waagerecht für das Gerät gilt.

Das Smartphone sollte einige Sekunden vor der Kalibrierung ruhig liegen. Deshalb findet die Messung für die Kalibrierung erst nach einer Ruhezeit von 2 Sekunden statt. Für die Winkelmessung wird bei der Kalibrierung immer der Durchschnitt der letzten 10 Messwerte verwendet.

Hier können die Neigungswerte auch manuell eingegeben werden.

Mit „Speichern“ werden die Neigungswerte gespeichert und mit „Zurücksetzen“ können die Neigungswerte wieder auf 0 gesetzt und gespeichert werden.

4.17 Kalibrierung Sensor auf waagerechter Ebene



In Level plus kann der Sensor automatisch und manuell kalibriert werden. Soll der Sensor auf einer nicht waagerechten Ebene im Fahrzeug (max. $\pm 30^\circ$) montiert werden, dann kann der Sensor so kalibriert werden, dass diese Ebene als waagerecht für den Sensor gilt.

Der Sensor sollte einige Sekunden vor der Kalibrierung ruhig liegen. Deshalb findet die Messung für die Kalibrierung erst nach einer Ruhezeit von 20 Sekunden statt. Für die Winkelmessung wird bei der Kalibrierung immer der Durchschnitt der letzten 10 Messwerte verwendet.

Hier können die Neigungswerte auch manuell eingegeben werden.

Mit „Speichern“ werden die Neigungswerte gespeichert und mit „Zurücksetzen“ können die Neigungswerte wieder auf 0 gesetzt und gespeichert werden.

Weitere Informationen zur Kalibrierung und Montage des Sensors finden Sie in Kapitel 5.



4.18 Kalibrierung Smartphone auf schiefer Ebene (Schritt 1)



Eine Erklärung dieses Prozesses finden Sie in Kap. 5.5.

Die Kalibrierung des Smartphones auf einer schiefen (nicht notwendigerweise waagerechten) Ebene erfolgt in 4 Schritten.

Suchen Sie sich eine beliebige Ebene (z.B. Tisch), deren Winkel zwischen -30° und $+30^\circ$ liegt, und legen Sie Ihr Smartphone oder Tablet darauf.

Drücken Sie danach auf Messung. Die Messung dauert ca. 2 Sekunden. Für die Winkelmessung wird bei der Kalibrierung immer der Durchschnitt der letzten 10 Messwerte der internen Winkelsensoren verwendet.

Nach Beendigung der Messung drücken Sie auf Weiter zum Schritt 2.

4.19 Kalibrierung Smartphone auf schiefer Ebene (Schritt 2)



Drehen Sie jetzt das Smartphone oder Tablet auf der Ebene um genau 180° .

Drücken Sie danach auf Weiter und gehen zum Schritt 3.



4.20 Kalibrierung Smartphone auf schiefer Ebene (Schritt 3)



Messen Sie jetzt die Winkel nur in anderer Richtung.

Bemerkung: Eine Wasserwaage würde nach der Drehung die gleiche Abweichung in die andere Richtung anzeigen.

Gehen Sie nach der Messung weiter zum Schritt 4.

4.21 Kalibrierung Smartphone auf schiefer Ebene (Schritt 4)



Hier werden Ihnen die Ergebnisse der Messung 1 und Messung 2 angezeigt. Die berechnete Kalibrierung ergibt sich aus dem Durchschnitt der Messung 1 und der Messung 2.

Mit Speichern wird die berechnete Kalibrierung übernommen und gespeichert.

Mit X können Sie den Kalibrierungsprozess ohne Datenübernahme beenden.



4.22 Kalibrierung Sensor auf schiefer Ebene (Schritt 1)



Eine Erklärung dieses Prozesses finden Sie in Kap. 5.5.

Die Kalibrierung des Sensors auf einer schiefen (nicht notwendigerweise waagerechten) Ebene erfolgt in 4 Schritten.

Suchen Sie sich eine beliebige Ebene (z.B. Tisch), deren Winkel zwischen -30° und $+30^\circ$ liegt, und legen Sie den Sensor darauf.

Drücken Sie danach auf Messung. Die Messung dauert ca. 20 Sekunden. Für die Winkelmessung wird bei der Kalibrierung immer der Durchschnitt der letzten 10 Messwerte des Winkelsensors verwendet.

Nach Beendigung der Messung drücken Sie auf Weiter zum Schritt 2.

4.23 Kalibrierung Sensor auf schiefer Ebene (Schritt 2)



Drehen Sie jetzt den Sensor auf der Ebene um genau 180° .

Drücken Sie danach auf Weiter und gehen zum Schritt 3.



4.24 Kalibrierung Sensor auf schiefer Ebene (Schritt 3)



Messen Sie jetzt die Winkel nur in anderer Richtung.

Bemerkung: Eine genaue Wasserwaage würde nach der Drehung die gleiche Abweichung in die andere Richtung anzeigen.

Gehen Sie nach der Messung weiter zum Schritt 4.

4.25 Kalibrierung Sensor auf schiefer Ebene (Schritt 4)



Hier werden Ihnen die Ergebnisse der Messung 1 und Messung 2 angezeigt. Die berechnete Kalibrierung ergibt sich aus dem Durchschnitt der Messung 1 und der Messung 2.

Mit Speichern wird die berechnete Kalibrierung übernommen und gespeichert.

Mit X können Sie den Kalibrierungsprozess ohne Datenübernahme beenden.



5 Neigungsmessungen

Die Neigungsmessung erfasst die Neigung des Fahrzeugs von hinten nach vorne und von links nach rechts und zeigt diese im Winkelgradmaß an.

Die Neigungsmessung erfolgt entweder mit den internen Sensoren des Smartphones oder Tablets in allen App-Versionen und zusätzlich mit einem externen Sensor der Firma WitMotion (<https://witmotion-sensor.com>) in der Light- und Plus-Version.



WT901BLECL
BWT901BLECL5.0



WT9011DCL-BT50

5.1 Messung mit internem Sensor

Bei der Messung mit dem internen Sensor muss das Smartphone oder Tablet mit der oberen Kante des Geräts in Fahrtrichtung und mit dem Bildschirm nach oben auf die Fläche gelegt werden, für die die Neigungswinkel gemessen werden sollen.

Sollte das Smartphone oder Tablet im Fahrzeug nicht waagerecht liegen können, da das Smartphone oder Tablet durch eine Schutzhülle oder Erhebung am Gerät selber keine ebene Auflagefläche bietet oder die Messung im Fahrzeug immer auf der selben nicht waagerechten Fläche erfolgen soll, dann kann in den Apps Level pro und Level plus das Smartphone oder Tablet kalibriert werden. Die Kalibrierung für Smartphones und Tablets entspricht der Kalibrierung für Sensoren in den folgenden Kapiteln 5.5 und 5.6 und gilt analog.

Die Messrichtung des Smartphones oder Tablets kann in den Apps Level pro und Level plus eingestellt werden.

5.2 Messung mit externem WitMotion-Sensor

Der große Vorteil eines externen Sensors ist, dass er an beliebiger Stelle im Fahrzeug platziert werden kann und die Neigungswinkel an das Smartphone oder Tablet übermitteln kann. So können die Neigungen auf dem Smartphone oder Tablet unabhängig von der Lage des Smartphones oder Tablets angezeigt werden und man sieht immer die aktuelle Ausrichtung des Fahrzeugs. Das Smartphone oder Tablet kann sichtbar für den Fahrer platziert werden.

Die Anbindung der Sensoren von WitMotion erfolgt über Bluetooth. Die Anbindung ist zurzeit nur für die Sensoren



- WT9011DCL-BT50
- WT901BLECL
- BWT901BLECL5.0

getestet. Beide Sensoren müssen zusätzlich von WitMotion erworben werden und gehören nicht zum Produkt. **Die Kompatibilität mit den Sensoren der Firma WitMotion ist getestet, kann aber nicht garantiert werden.**

Die Sensoren verfügen über einen kleinen Akku, der über USB-C geladen werden kann. Nach dem Anschalten kann eine Bluetooth-Verbindung aufgebaut werden. Dazu muss Bluetooth in ihrem Smartphone oder Tablet eingeschaltet sein.

5.3 Informationen zu den Sensoren

Weitere Informationen zu den Sensoren erhalten Sie direkt über die Links der Firma WitMotion. Die Sensoren können direkt beim chinesischen Hersteller oder in den bekannten Online-Shops erworben werden, wobei die Preise stark variieren können. Teilweise werden auch sehr hohe Versandkosten berechnet. Wir haben unsere Testsensoren direkt beim Hersteller bestellt.

Unternehmenslink

<https://witmotion-sensor.com>

Links zu Sensoren

<https://witmotion-sensor.com/collections/inclinometers>

WT9011DCL-BT50 <https://witmotion-sensor.com/products/wt9011dcl-bluetooth5-0-compact-size-accelerometer-inclinometer-sensor?variant=44257941225669>

WT901BLECL <https://witmotion-sensor.com/products/wt9011dcl-bluetooth5-0-compact-size-accelerometer-inclinometer-sensor?variant=44257941258437>

5.4 Platzierung des externen Sensors

Bei der Platzierung des Sensors im Fahrzeug sollten Sie darauf achten, dass ein Aufladen des Akkus leicht möglich ist und Sie den Ein-/Ausschalter des Sensors leicht bedienen können. Alternativ können Sie natürlich auch den Sensor BWT901BLECL5.0 oder WT901BLECL, der einen Ein-/Ausschalter besitzt, immer eingeschaltet lassen und fest mit einer USB-C-Stromversorgung im Fahrzeug verbinden.

Damit der Sensor die richtigen Neigungen des Fahrzeugs messen kann, muss dieser auf einer beliebigen waagerechten Fläche so platziert werden, dass die X-Achse genau in Fahrtrichtung des Fahrzeugs zeigt und die Y-Achse genau nach links. Sollten Sie eine Fläche wählen, die nicht ganz waagerecht ist, dann haben Sie die Möglichkeit, den Sensor in der Level-App zu kalibrieren. Die Abweichung der Montagefläche oder Messfläche zur waagerechten Fläche darf jedoch +30° nicht überschreiten und -30° nicht unterschreiten.



WT901BLECL
BWT901BLECL5.0



WT9011DCL-BT50

Sollte ein Platzierung des Sensors in Ihrem Fahrzeug, sodass X in Fahrtrichtung und Y nach links zeigt, nicht möglich sein, dann können Sie den Sensor auch um 90°, 180° oder 270° horizontal drehen.

5.5 Kalibrierung Sensor

Das im Folgenden für den externen Sensor beschriebene Vorgehen gilt entsprechend auch für die Kalibrierung des Smartphones oder Tablets. Es gibt verschiedene Möglichkeiten, den Sensor zu kalibrieren. Soll der Sensor selber absolut kalibriert werden, damit er bei einer waagerechten Fläche für die Neigung hinten/vorne und links/rechts jeweils Null anzeigt, oder erfolgt die Kalibrierung des Sensors relativ zu seiner Messplatzierung im Fahrzeug, damit er für die Neigung des Fahrzeugs für hinten/vorne und links/rechts Null anzeigt, wenn das Fahrzeug auf einer waagerechten Fläche steht. Der Sensor muss in diesem Fall nicht waagerecht im Fahrzeug platziert werden.

Durch die Kalibrierung wird der Sensor nicht verändert, sondern nur die Kalibrierung in der App gespeichert und die Messwerte durch die App korrigiert angezeigt.

5.5.1 Absolute Kalibrierung des externen Sensors

Für die absolute Kalibrierung des externen Sensors unabhängig von seiner Platzierung im Fahrzeug, gibt es zwei Methoden. Für die erste Methode benötigen Sie eine waagerechte und ebene Fläche.

Methode 1.1: Absolute Kalibrierung auf einer waagerechten Fläche

Schritt 1: Legen Sie den Sensor auf eine waagerechte und ebene Fläche.

Schritt 2: Gehen Sie in der App zu Einstellungen/Kalibrierung Sensor und drücken Sie „Kalibrierung Sensor“.

Schritt 3: Nach der Kalibrierung müssen die Kalibrierungswerte noch durch Drücken von „Speichern“ in der App gespeichert werden.



Methode 1.2: Absolute Kalibrierung auf einer nicht waagerechten Fläche

Häufig ist es schwierig, eine wirklich waagerechte Fläche zu finden, auf der der Sensor kalibriert werden kann. Für die hier verwendete Methode ist keine waagerechte Fläche notwendig, sondern nur eine ebene Fläche, die nicht mehr als +/- 30 Grad von einer waagerechten Fläche abweicht. Es sind zwei Messungen notwendig und die Korrekturwerte für die Kalibrierung sind daraus zu berechnen, manuell einzutragen und zu speichern.

Schritt 1: Legen Sie den Sensor auf eine ebene Fläche, die nicht mehr als +/- 30 Grad von einer waagerechten Fläche abweicht.



WT901BLECL
BWT901BLECL5.0



WT9011DCL-BT50

Schritt 2: Gehen Sie in der App zu Einstellungen/Kalibrierung Sensor und drücken Sie „Kalibrierung Sensor“.

Schritt 3: Merken Sie sich danach die neuen Werte für hinten/vorne und links/rechts als hinten/vorne(1) und links/rechts(1) z.B. durch einen Screenshot.

Schritt 4: Drehen Sie jetzt den Sensor auf der Fläche horizontal um genau 180°.



WT901BLECL
BWT901BLECL5.0



WT9011DCL-BT50

Schritt 5: Gehen Sie jetzt wieder in der App zu Einstellungen/Kalibrierung Sensor und drücken Sie „Kalibrierung Sensor“.

Schritt 6: Merken Sie sich danach die neuen Werte für hinten/vorne und links/rechts als hinten/vorne(2) und links/rechts(2) z.B. wieder durch einen Screenshot.

Schritt 7: Korrigieren Sie danach manuell die Werte für die Kalibrierung. Berechnen Sie die Werte für hinten/vorne und links/rechts aus den gemerkten Werten aus Schritt 3 und Schritt 6.

$$\text{hinten/vorne} = (\text{hinten/vorne}(1) + \text{hinten/vorne}(2)) / 2$$

und

$$\text{links/rechts} = (\text{links/rechts}(1) + \text{links/rechts}(2)) / 2.$$

Schritt 8: Korrigieren Sie danach manuell die Werte für die Kalibrierung. Tragen Sie dazu die berechneten Werte für hinten/vorne und links/rechts ein. Bitte beachten Sie, dass anstelle des



Kommas ein Punkt einzugeben ist. Ein negatives Vorzeichen kann durch zweimaliges Drücken der Taste „-“ eingegeben werden. Speichern Sie danach die Werte durch Drücken von „Speichern“.

Anschauliche Erklärung für die Berechnung

Eine Wasserwaage misst genau dann richtig und ist gut kalibriert, wenn die Abweichung der Anzeige vom Mittelpunkt gleich bleibt, auch wenn die Wasserwaage um 180 Grad gedreht wird. Wer will, der kann das aber auch ausprobieren oder nachrechnen.

Mathematische Erklärung für die Berechnung

Neigung-hinten/vorne(Fläche) bezeichnet die Neigung der Fläche, auf die der Sensor in X-Richtung (hinten/vorne) liegt.

Kalibrierung-hinten/vorne(Sensor) bezeichnet den Wert für die Kalibrierung des Sensors hinten/vorne.

Es gilt für die Messwerte hinten/vorne(1) aus Schritt 3 und hinten/vorne(2) aus Schritt 6 folgendes:

$$1. \text{ hinten/vorne}(1) = \text{Neigung-hinten/vorne(Fläche)} + \text{Kalibrierung-hinten/vorne (Sensor)}$$

und nach 180-Grad-Drehung des Sensors

$$2. \text{ hinten/vorne}(2) = - \text{Neigung-hinten/vorne(Fläche)} + \text{Kalibrierung-hinten/vorne (Sensor)}$$

Durch Umformungen erhält man:

$$\text{hinten/vorne}(2) = - \text{Neigung-hinten/vorne(Fläche)} + \text{Kalibrierung-hinten/vorne (Sensor)}$$

⇔

$$\text{Neigung-hinten/vorne(Fläche)} = \text{Kalibrierung-hinten/vorne (Sensor)} - \text{hinten/vorne}(2)$$

⇒ durch Einsetzen in 1

$$\text{hinten/vorne}(1) = \text{Kalibrierung-hinten/vorne (Sensor)} - \text{hinten/vorne}(2) + \text{Kalibrierung-hinten/vorne (Sensor)}$$

⇔

$$\text{hinten/vorne}(1) + \text{hinten/vorne}(2) = \text{Kalibrierung-hinten/vorne (Sensor)} + \text{Kalibrierung-hinten/vorne (Sensor)}$$

⇔

$$2 * \text{Kalibrierung-hinten/vorne (Sensor)} = \text{hinten/vorne}(1) + \text{hinten/vorne}(2)$$

⇔

$$\text{Kalibrierung-hinten/vorne (Sensor)} = (\text{hinten/vorne}(1) + \text{hinten/vorne}(2)) / 2$$

Entsprechendes gilt für die Kalibrierung links/rechts.



5.5.2 Relative Kalibrierung des externen Sensors

Die relative Kalibrierung des externen Sensors im Fahrzeug erfolgt entsprechend der absoluten Kalibrierung des Sensors. Dabei wird jetzt nur das ganze Fahrzeug zusammen mit dem Sensor kalibriert. Nach der Kalibrierung zeigt der Sensor für hinten/vorne und links/rechts jeweils null an, wenn das Fahrzeug auf einer waagerechten Fläche steht. Auch hier gibt es wieder die zwei Methoden. Für die erste Methode benötigen Sie eine waagerechte Fläche, auf die das Fahrzeug gestellt werden kann und für die zweite nur eine ebene Fläche für das Fahrzeug.

Methode 2.1: Relative Kalibrierung auf einer waagerechten Fläche

Schritt 1: Fahren Sie das Fahrzeug dann auf eine waagerechte und ebene Fläche.

Schritt 2: Gehen Sie in der App zu Einstellungen/Kalibrierung Sensor und drücken Sie „Kalibrierung Sensor“.

Schritt 3: Nach der Kalibrierung müssen die Kalibrierungswerte noch durch Drücken von „Speichern“ in der App gespeichert werden.

Methode 2.2: Relative Kalibrierung auf einer nicht waagerechten Fläche

Häufig ist es schwierig, eine wirklich waagerechte Fläche zu finden, auf der das Fahrzeug zusammen mit dem Sensor kalibriert werden kann. Für die hier verwendete Methode ist keine waagerechte Fläche notwendig, sondern nur eine ebene Fläche, die zusammen mit der Messfläche des Sensors im Fahrzeug nicht mehr als +/- 30 Grad von einer waagerechten Fläche abweichen darf. Es sind mit dem Fahrzeug zwei Messungen notwendig und die Korrekturwerte für die Kalibrierung sind daraus zu berechnen, manuell einzutragen und zu speichern.

Das Vorgehen ist entsprechend der Methode 1.2 aus der absoluten Kalibrierung nur mit dem ganzen Fahrzeug anstatt des Sensors. Vor dem horizontalen Drehen des Fahrzeugs um 180 Grad sollten Sie die genaue Standfläche der Räder des Fahrzeugs markieren.

5.6 Anpassung durch manuelle Vorgabe von Kalibrierungswerten

Durch die manuelle Vorgabe von Kalibrierungswerten haben Sie die Möglichkeit, jede Fläche im Fahrzeug, wie z.B. Bett, Herd, Tisch, Boden, als Ihre individuelle Nullebene festzulegen, auch wenn Sie mit dem Sensor auf einer anderen Fläche messen wollen. Dazu müssen die relativen Neigungen für hinten/vorne und links/rechts zwischen Ihrer individuellen Nullebene und der Messfläche des Sensors im Fahrzeug ermittelt werden und anschließend die Kalibrierungswerte entsprechend angepasst werden.

Schritt 1: Führen Sie zunächst eine Absolute Kalibrierung des externen Sensors wie in Kapitel 5.5.1 durch. Merken Sie sich danach die Werte für hinten/vorne und links/rechts als hinten/vorne(Schritt 1) und links/rechts(Schritt 1) z.B. durch einen Screenshot.

Schritt 2: Stellen Sie die Sensorrichtung in der App so ein, wie Sie den Sensor im Fahrzeug platzieren möchten.

Schritt 3: Messen Sie die Kalibrierung auf ihrer persönlichen Nullebene im Fahrzeug, wie z.B. Kocher, Bett oder Tisch entsprechend der eingestellten Sensorrichtung. Merken Sie sich



danach die neuen Werte für hinten/vorne und links/rechts als Nullebene-hinten/vorne und Nullebene-links/rechts z.B. durch einen Screenshot.

Schritt 4: Messen Sie anschließend entsprechen der eingestellten Sensorrichtung mit der gleichen Neigung des Fahrzeugs wie im Schritt 2 auf der Messfläche des Sensors im Fahrzeug. Merken Sie sich danach die neuen Werte für hinten/vorne und links/rechts als Messfläche-hinten/vorne und Messfläche-links/rechts z.B. durch einen Screenshot.

Schritt 5: Berechnen Sie die relativen Abweichungen zwischen ihrer persönlichen Nullebene im Fahrzeug und der Messfläche des Sensors.

Abweichung-hinten/vorne = Messfläche-hinten/vorne - Nullebene-hinten/vorne

Abweichung-links/rechts = Messfläche-links/rechts - Nullebene-links/rechts

Schritt 6: Korrigieren Sie jetzt manuell die Werte für hinten/vorne und links/rechts der Absoluten Kalibrierung aus Schritt 1 um die ermittelten relativen Abweichungen aus Schritt 5.

hinten/vorne = hinten/vorne(Schritt 1) + Abweichung-hinten/vorne

links/rechts = links/rechts(Schritt 1) + Abweichung-links/rechts

Schritt 7: Tragen Sie die neu berechneten Werte für hinten/vorne und links/rechts als neue Kalibrierungswerte ein und speichern diese ab.

6 Weitere Informationen

Weitere Informationen können Sie unter www.65plusit.de erhalten.