

オートステアリング簡易操作手順書

X25/X35 コンソール/AGS-2 (S/W5.02.xx) HORIZON 5.x での X25/X35 での AGS-2 を使用したオートステアリングを説明します

2022 TOPCON CORPORATION ALL RIGHT RESERVED 無線複製及び転載を禁ず

- お客様に本書の改変、改良、翻訳等の二次的著作物の作成および利用することについては許諾いたしません。
- 本書の全部または一部の無断複写複製を禁じます。(著作権法上の例外を除きます)
- 弊社は、本書に関し、日本国内における譲渡不能の非独占利用の権利をお客様に許諾し、お客様もご同意いた だくものとします。
- 掲載のイラストは、説明を分かりやすくするために、実際とは多少異なる表現がされている場合があります。 あらかじめご了承ください。
- 本書の内容は予告なく変更することがありますので、あらかじめご了承ください。



X25/X35 コンソール / AGS-2 オートステアリング簡易操作手順書 目次

01 電源の ON/OFF 方法

電源の ON/OFF 方法を説明します。

02 表示モードについて

表示モードとして [日中モード][夜間モード] の 2 種類を切り替えて環境に合わせて見やすい状態で使用 することができます。

03 アンテナ設定

使用する受信機 AGS-2 の設定と外部モデムを使用する修正データの設定を説明します。

04 NVRAM リセット

使用する受信機 AGS-2 をリセットする方法を説明します。初期設置時、又は画面上の車両の動きが不自然 になったような時に実施します。

05 車両の登録

テンプレートにない新規の車両の登録方法を説明します。

06 牽引機 (作業機)の登録

新規で牽引機 (作業機)の登録方法を説明します。この説明では作業機の制御などは使用しないものになります。

07 フィールド (ほ場)の登録

フィールド(ほ場)と境界線の登録方法を説明します。フィールド(ほ場)に境界線を登録すると、走行ラインがほ場内全てに表示され、走行時にほ場際をアラートで知らせるなどの機能が使用できるようになります。(境界線を設定しなくても作業は可能です)

08 ガイドラインの設定

自動操舵するための直線のガイドライン (A-B ライン)を設定する方法を説明します。

09 オートステアリング

設定したガイドラインに沿ってオートステアリングで走行する手順を説明します。

10 タスクの操作

タスクを作成して作業内容を記録する手順を説明します。それにあわせてマスタースイッチによる色塗り操作もおこないます。

11 ナッジ (ラインずらし) 操作

設定したガイドラインを微調整する手順を説明します。

12 フラグの設置

作業フィールド (ほ場) 内に目印となるフラグポイントを設定することができます。

1

3

5

9

17

11

23

29

33

35

39

41

X25/X35 コンソール / AGS-2 オートステアリング簡易操作手順書

13 ステアリングのチューニング

45

53

59

61

ステアリングのチューニングに関する項目を説明します。これらの値を調整してオートステアリングの挙動を調整します。

- ステアリングのチューニング項目
- ホイール角度センサの調整
- 高度ステアリングチューニング

13 インベントリ管理 (データ管理)

各種データのバックアップ、復元の方法を説明します。

- すべてのデータのバックアップ手順
- すべてのデータの復元手順

14 音量設定

アラートなどの音量を設定します。

15 アラームの設定

各種アラームの設定方法を説明します。

- 一般的なアラームの設定方法
- 作業エリアの近接警報の設定方法

16 ダッシュボードの設定

XDの HORIZON (Ver.5.xx.xx) において、ダッシュボードの設定方法を説明します。

17 システムキャリブレーションについて

65

63

X25/X35, AGS-2, AES-35 の付け替えや車両を登録し直した場合は、必ずこのシステムキャリブレーションを おこない車両とシステムの関係を調整してください。キャリブレーションを実施するには、車両を回転させて 70m 以 上直進させる作業が必要になりますので、障害物の無い広い安全な場所で実施してください。

注意: 公道では絶対実施しないでください。

- キャリブレーションメニューの説明
- コンパスキャリブレーション
- ホイール角度センサのキャリブレーション
- マウンティングバイアスキャリブレーション
- システムキャリブレーションの完了



電源の ON/OFF 方法

1. 概要

X25/X35 の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) において電源の ON/OFF 方法を説明します。

2. 電源 ON 方法

1		車両のエンジンを始動して 1006970-02 ハー ネスのスイッチを ON 側にします。 LED が緑に 点灯します。しばらくすると X25/X35 および AGS-2 がオンになります。(HORIZON の [点火ラインを使用] の設定に依存します。) AES-35 ステアリングは別電源となっていますの で、AES-35 の電源スイッチで ON にしてくだ さい。
2	子ステリング制制が有効の簡 以下を実施する必要があります。 パイドラインが現現れまたは他の薄着的と交通する場合、単同を大部門を返回してください。 パイドラインが現現相または他の薄着的と交通する場合、単同を手動で返回してください。 パイドラインが現現相または他の薄着的と交通する場合、単同を手動で返回してください。 パイドラインが現現相または他の薄着的と交通する場合、単同を手動で返回してください。 パイドラインには同様子動のな適切してくだ。 パイドラインには同様子動のな適切してくだ。 パイドラインには同様子動のな適切してくだ。 パイドラインには同様子動のな道いでくだだ。 パイドラインには同様子動のな道いでくだだ。 パイドラインには同様子動のな道いでくだだ。 パイドラインには同様子動のな道いでくだだ。 パイドラインには同様のないでくだだ。 パイドラインには同様子動のなのからかな、 パイドラインには同様のないでくだだ。 パートル油、実展単な多、 パートレーションと使用用のなのまたに使用するためにシステムが空東でも奇情報(現定 オークリングが制御システムのGPSユニットの構成またはや見ておした。 パートル油、実属単な多、 パートレーションシングが用システムに使用するためにシステムが空東でも奇情報(現在 パートル油、実属単な多、 パートレーションと使用和のであたの、 パートレーションと使用のなるため、 パートレーションと使用のなるため、 パートレーションと使用のなるため、 パートレーションがすれののなし様 パートレーションがすれののなし様 パートレーションと使用のなるため、 パートレーションがすれののなします パートレーションと使用のなるため、 パートレーションがすれののなします パートレーションと使用のなるため、 パートレーションを使用のなるため、 パートレーションを使用のなるため、 パートレーションがすれののなし様 パートレーションを使用のなるため、 パートレーションを使用のなるため、 パートレーションを使用のな パートレーションがすれののなします パートレーションを使用のなるため、 パートレーションがすれののなるため、 パートレーションがすれののなる パートレーションがすれののなるためのはま パートレーションがすれののなるためのはな パートレーションがすれののなるため、 パートレーション パートレーションがすれののなるため、 パートレーションがすれののなるためのはま パートレーションがすれののなるため、 パートレーションがすれののなるため、 パートレーションがすれののなるため、 パートレーションがすれののなるため、 パートレーション パートレーションがすれののなるため、 パートレーションがすれののなるため、 パートレーションがすれののなるため、 パートレーションがすれののなるため、 パートレーションがすれののなるため、 パートレーションがすれののなるため、 パートレーション パートレーションがすれののなるためのはま パートレーションがすれののなるためのはま パートレーション パートレーシーションがすれののなるためのはまかんのよりまかられる パートレーションがすれののなるためのはまかののはま パートレーションがすれののなるためのはまかんのよりまかんのなんのよりまかんのよりまかんのよりまかんのよりまかんのよりまかんのよりまかんのよりまかんのよりまかんのよりまかんのよりまかんのまかんのよりまかんのまかんのよりまかんのまかんのよりまかんのよりまかんのまかんのよりまかんのまかんのよりまかんのまかんのまかんのまかんのまかんのまかんのまかんのまかんのまかんのまかんの	右側のスライダーを画面の下までスクロールさせて [はい] を選択してください。
3		操作画面が表示されます。



X25/X35 AGS-2 オートステアリング簡易操作手順書

3. 電源 OFF 方法



1006970-02 ハーネスのスイッチを OFF 側に します。 LED が緑に消灯します。

しばらく後に X コンソールと AGS-2 の電源が 落ちます。(HORIZON の [点火ラインを使 用] の設定に依存します。) AES-35 ステアリングは別電源となっていますの で、AES-35 の電源スイッチで OFF にしてく ださい。

4. 注意





表示モードのについて

1. 概要

X25/X35 の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) には、表示モードとして [日中モード][夜間モード] の 2 種類を切り替えて環境に合わせて見やすい状態で使用することができます。



2. [日中モード][夜間モード] の切り替え手順





アンテナ設定

1. 概要

X25/X35 の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) において使用する受信機 AGS-2 の設定と外部モデム を使用する修正データの設定を説明します。

2. アンテナ設定の操作手順







3. RTK (外部モデム)修正データ設定手順

修正デ
まです。
設定に
蟚択して





NVRAM のリセット

1. 概要

X25/X35 の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) において使用する受信機 AGS-2 をリセットする方法を 説明します。初期設置時、又は画面上の車両の動きが不自然になったような時に実施します。

2. NVRAM のリセット手順

X25/X35 AGS-2 オートステアリング簡易操作手順書

車両の登録

1. 概要

X25/X35 の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) においてテンプレートにない新規の車両の登録方法を説明します。

2. 車両の登録方法

4	コーザアクセスレベル 朝にる	[アクセスレベル] が [ディーラー] になって
		いることを確認してください。
	パスワード	

	ユーザ システム 車両 孝引機器 製品	
5	新規車両テンプレートの選択 閉じる	[車両]>[新規] と選択して [新規車両
	Massey Ferguson Miller Nitro	のテンプレートの選択] 画面にします。
	New Holland	
	Rogator Santal	スライダーを一番したまでスクロールさせて [その
	Steiger	他]を選択します。
	Valtra	
	■ Versatile	
	選択 新規 影状 ステアリング	
	2 100 100 100 100 100 100 100 100 100 10	
6		
0	新規車両テンプレートの選択 開いる	
	AES	
	AES 1	
	AES AF RST その他	
	AES AF RST その他	
	AES 1	
	AES 1	
	AES AF RST その他	
	AE5 AF RST その他 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一	
	AES AF RST その他	
7	AE5 AF RST その他	[△]を選択して目的の車両形状を選択しま
7	AE5 AF RST その他 その他 第20 第20 第20 第20 第20 第20 第20 第20 第20 第21 第21 第21 第21 第21 第21 第3規車両テンプレートの選択 第12	[△]を選択して目的の車両形状を選択しま す。
7	AE5 AF RST その他	[△] を選択して目的の車両形状を選択しま す。
7	AE5 AF RST その他 その他 第日 第日 第日 第日 第日 第日 第日 第月 第日 第月 第日 第月 第日 第月 第日 第日 第日 第月 第日 第月 第日 第日 第日	[△] を選択して目的の車両形状を選択しま す。
7	AE5 AF RST その他	[△] を選択して目的の車両形状を選択しま す。
7	A5 AF R5T その他	[△] を選択して目的の車両形状を選択しま す。
7	AES AF RST その他	[△] を選択して目的の車両形状を選択しま す。
7	A5 AF BT 2010 W	[△] を選択して目的の車両形状を選択しま す。
7		[△] を選択して目的の車両形状を選択しま す。
7		[△] を選択して目的の車両形状を選択しま す。

8	新規車両テンプレートの選択 Mica	目的の車両の形状を選択します。
	選択 選択 選択	
9	新規車両テンプレー 新規車両 フロントステアリングの1 キャンセル OK	[新規車両]ダイアログが表示されますので、 [車両名]を選択します。
	 選択 新規 デオ・ デオ・<td></td>	
10	新規車両テンプレー 新規車両テンプレー TOPCON TRACTOR 1 2 3 4 5 6 7 8 9 0 Q W E R T Y U I O P A S D F G H J K L Z X C V B N M - = [] \ : , / ABC + abc + Abc ← → ✓ 2.724 RR 5188 RA	ソフトウェアキーボードが表示されますので、任意 の車両名を入力して [✔] を選択します。
11	新規車両テンプレー 新規車両 部は 第月名 TOPCON TRACTOR 第日名 キャンセル OK ● ● <td>入力した車両名を確認して、[OK]を選択し ます。</td>	入力した車両名を確認して、[OK]を選択し ます。

16	ステアリングコントローラの設定 - TOPCON TRACTOR MUSS	[ホイール角度センサ]ダイアログが表示されま
		すので、[有効] を選択して [OK] を選択
	SE CAN /2 CAN 2	します。
	ホイール角度センサ ショ効 素効 素効	
	R ステアリングの接続 パーティル 有効	
	●	
17		
1/	ステアリングコントローラの設定 - TOPCON TRACTOR MUS	
	→ CAN 2	
	有効 調節が必要です ステアリングの接続 ステアリング気にこの車両プロファイ	
	රු 🖛 😁 🥝 😘	
	ユーザ システム 東西 年51歳3 製品	
18	ステアリングコントローラの設定 - TOPCON TRACTOR 聞いる	設定が終わりましたので [閉じる] を選択しま
		す 。
	CAN/CR CAN 2	
	 新イール角度センサ 有効 	
	ステアリングの接続 バーチャル	
	アルエート- 原則	
	選択 新規 形状 ステアリング スピードと位置	
	22 23 23 23 23 23 23 23 23 23 23 23 23 2	
19	🗶 🛓 🐒 💿 🕏 🕰 Q Q 🍋	作成した車両が選択されて状態で作業画面に
		表示されます。
	11	
	🔳 👘 👘	
	A	
	Image: Constraint of the state of	

牽引機(作業機)の登録

1. 概要

X25/X35 の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) において新規で牽引機 (作業機)の登録方法を説明します。この説明では作業機の制御などは使用しないものになります。

2. 牽引機器 (作業機)の登録方法

12	新規牽引機器設定	[牽引機器の機能] が [なし] に設定され
	ステップ3:季引機器の機能 季引機器が実行中の機能を選択してください:	ていることを確認して[→]を選択します。
	李引機器の機能 その他	
	★ 50% ★ 50% ★ + ンセル ★ 725+7 ★ 72	
13	新規牽引機器設定	牽引機器の基本設定が終わりましたので
	ステップ 4:構成を保存 帯51機器設定が完了しました * 「OK」を押して執行してください *	[OK] を選択します。
14	牽引機器の形状 - TOPCON IMPEMENT 260 閉じる	[牽引機器]>[仮想]>[形状] と選択
14	牽引機器の形状 - TOPCON IMPEMENT 260 Mt 8	[牽引機器]>[仮想]>[形状] と選択 して [牽引機器の形状] 画面にします。
14	本引機器の形状 - TOPCON IMPEMENT 260 Mt 8	[牽引機器]>[仮想]>[形状] と選択 して [牽引機器の形状] 画面にします。
14	本引機器の形状 - TOPCON IMPEMENT 260 Mit 8 1000 m 0000 m	[牽引機器]>[仮想]>[形状] と選択 して [牽引機器の形状] 画面にします。
14	牽引機器の形状 - TOPCON IMPEMENT 260 所じる 1000 m 0000 m 100 m 0000 m <th>[牽引機器]>[仮想]>[形状] と選択 して [牽引機器の形状] 画面にします。 [牽引機器の形状] 画面になります。</th>	[牽引機器]>[仮想]>[形状] と選択 して [牽引機器の形状] 画面にします。 [牽引機器の形状] 画面になります。
14	牽引機器の形状 - TOPCON IMPEMENT 260 MU 0 1000m 0000m 1000m 0000m </th <th>[牽引機器]>[仮想]>[形状] と選択 して [牽引機器の形状] 画面にします。 [牽引機器の形状] 画面になります。 入力する牽引機の各寸法を選択すると、その寸</th>	[牽引機器]>[仮想]>[形状] と選択 して [牽引機器の形状] 画面にします。 [牽引機器の形状] 画面になります。 入力する牽引機の各寸法を選択すると、その寸
14	牽引機器の形状 - TOPCON IMPEMENT 260 MU & 1000m 000m	[牽引機器]>[仮想]>[形状] と選択 して [牽引機器の形状] 画面にします。 [牽引機器の形状] 画面になります。 入力する牽引機の各寸法を選択すると、その寸 法の入力になります。
14	牽引機器の形状 - TOPCON IMPEMENT 260 MU 8 1000 m 0000 m 0000 m 0000 m 0000 m 0000 m 0000 m 0000 m	[牽引機器]>[仮想]>[形状] と選択 して [牽引機器の形状] 画面にします。 [牽引機器の形状] 画面になります。 入力する牽引機の各寸法を選択すると、その寸 法の入力になります。
14	牽引機器の形状 - TOPCON IMPEMENT 260 MU 8 1000m 0000m 1000m 0000m 1000m 0000m 1000m 0000m 1000m 10000m 10000m 10000m	 [牽引機器]>[仮想]>[形状]と選択して[牽引機器の形状]画面にします。 [牽引機器の形状]画面になります。 入力する牽引機の各寸法を選択すると、その寸法の入力になります。 A. 作業幅
14	牽引機器の形状 - TOPCON IMPEMENT 260 所じる 1000m (000m) 1000m <th> [牽引機器]>[仮想]>[形状] と選択して [牽引機器の形状] 画面にします。 [牽引機器の形状] 画面になります。 入力する牽引機の各寸法を選択すると、その寸法の入力になります。 A. 作業幅 B. 作業かぶせ幅 </th>	 [牽引機器]>[仮想]>[形状] と選択して [牽引機器の形状] 画面にします。 [牽引機器の形状] 画面になります。 入力する牽引機の各寸法を選択すると、その寸法の入力になります。 A. 作業幅 B. 作業かぶせ幅
14	牽引機器の形状 - TOPCON IMPEMENT 260 MU 8 1000m 000m 1000m <th> [牽引機器]>[仮想]>[形状] と選択して [牽引機器の形状] 画面にします。 [牽引機器の形状] 画面になります。 入力する牽引機の各寸法を選択すると、その寸法の入力になります。 A. 作業幅 B. 作業かぶせ幅 C. ロアリンク中心 ~ 作業機前面 </th>	 [牽引機器]>[仮想]>[形状] と選択して [牽引機器の形状] 画面にします。 [牽引機器の形状] 画面になります。 入力する牽引機の各寸法を選択すると、その寸法の入力になります。 A. 作業幅 B. 作業かぶせ幅 C. ロアリンク中心 ~ 作業機前面
14	牽引機器の形状 - TOPCON IMPEMENT 260 MUL6 1000 m 0000 m 1000 m 1000 m	 [牽引機器]>[仮想]>[形状] と選択して [牽引機器の形状] 画面にします。 [牽引機器の形状] 画面になります。 入力する牽引機の各寸法を選択すると、その寸法の入力になります。 A. 作業幅 B. 作業かぶせ幅 C. ロアリンク中心 ~ 作業機前面し、オフセット量
14	牽引機器の形状 - TOPCON IMPEMENT 260 MUL6 0000m 0000m 0000m 0000m <tr< th=""><th> [牽引機器]>[仮想]>[形状] と選択して [牽引機器の形状] 画面にします。 [牽引機器の形状] 画面になります。 入力する牽引機の各寸法を選択すると、その寸法の入力になります。 A. 作業幅 B. 作業かぶせ幅 C. ロアリンク中心 ~ 作業機前面 D. オフセット量 H. 全長 </th></tr<>	 [牽引機器]>[仮想]>[形状] と選択して [牽引機器の形状] 画面にします。 [牽引機器の形状] 画面になります。 入力する牽引機の各寸法を選択すると、その寸法の入力になります。 A. 作業幅 B. 作業かぶせ幅 C. ロアリンク中心 ~ 作業機前面 D. オフセット量 H. 全長

フィールド(ほ場)の登録

1. 概要

X25/X35 の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) においてフィールド (ほ場)と境界線の登録方法を説明します。フィールド (ほ場)に境界線を登録すると、走行ラインがほ場内全てに表示され、走行時にほ場際を アラートで知らせるなどの機能が使用できるようになります。(境界線を設定しなくても作業は可能です)

1	💒 👍 🐒 💿 📚 🕰 Q Q 📘	フィールド (ほ場) の名前を付けて、フィールド
	>	(ほ場)の境界線まで作成します。
	۵ 🗉	
	21 🕷 🔛	[圃場メニュー]>[新規フィールド] と選択し
	🔳 🛛 🗈 🕅 🕅	ます。
	🔳 🗋 🚺	
	÷	
2	TI TI RTK ha	
2	▲ S ② ◆ △ Q Q 新規フィールド	
	29172+8 20	て、「フィールト石」を選択します。
	■ フィールド名 - 「病児作成>	
	■ ++>セル OK	
	4	
	TAP	
3	🚛 🛓 🐒 💿 📚 🕰 Q Q 🐚	ソフトウェアキーボードが表示されますので、フィー
	TTABASHI 75-1	ルド(ほ場)名を入力して [🗸] を選択し
		ます。
	A S D F G H J K L	
	Z X C V B N M	
	$ABC \Rightarrow abc \qquad \uparrow Abc \qquad \leftarrow \rightarrow \bigotimes \checkmark$	

2. フィールド (ほ場)の登録手順

4	💒 🛓 🐒 () 📚 🕰 Q Q 💽	フィールド(ほ場)名を確認して [OK] を
	新規フィールド	選択します。これでフィールド(ほ場)名が登
	3 271721-8 2 21	録できました。
	■ マイールド名 ITABASHI 75-1	
	#+>セル OK	
	<u></u>	
5		フィールド (ほ場) 名の登録が完了すると、
		ガイドラインクルーフ」もほ同一名で作成されま
		J .
		※ $J1$ トフ1ノクルーノとは、 $J1$ ールト (は场)
		内で作成するカイトラインのクルーフ石になりま
		90
6	💒 🖌 🌢 🐒 🔷 📚 🔍 Q. Q. 🕞	次にフィールド (ほ場) 境界を登録します。
6		次にフィールド (ほ場) 境界を登録します。 [圃場メニュー]-[境界記録のオフセット] を
6		次にフィールド (ほ場) 境界を登録します。 [圃場メニュー]-[境界記録のオフセット] を 選択します。
6		次にフィールド (ほ場) 境界を登録します。 [圃場メニュー]-[境界記録のオフセット] を 選択します。
6		次にフィールド (ほ場) 境界を登録します。 [圃場メニュー]-[境界記録のオフセット] を 選択します。 これは境界線を作成するための基準位置の設
6		次にフィールド (ほ場) 境界を登録します。 [圃場メニュー]-[境界記録のオフセット] を 選択します。 これは境界線を作成するための基準位置の設 定になります。
6		次にフィールド (ほ場) 境界を登録します。 [圃場メニュー]-[境界記録のオフセット] を 選択します。 これは境界線を作成するための基準位置の設 定になります。 初期値は、牽引機の最右位置となります。初期
6		次にフィールド (ほ場) 境界を登録します。 [圃場メニュー]-[境界記録のオフセット] を 選択します。 これは境界線を作成するための基準位置の設 定になります。 初期値は、牽引機の最右位置となります。初期 値で作業をおこなう場合は 8 項に移動してくだ
6		次にフィールド (ほ場) 境界を登録します。 [圃場メニュー]-[境界記録のオフセット] を 選択します。 これは境界線を作成するための基準位置の設 定になります。 初期値は、牽引機の最右位置となります。初期 値で作業をおこなう場合は 8 項に移動してくだ さい。
6	 ▲ S O ★ A Q Q ▲ S O ★ A Q Q ▲ O ★ A Q Q A Q Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q A Q	次にフィールド(ほ場)境界を登録します。 [圃場メニュー]-[境界記録のオフセット] を 選択します。 これは境界線を作成するための基準位置の設 定になります。 初期値は、牽引機の最右位置となります。初期 値で作業をおこなう場合は 8 項に移動してくだ さい。
6 7		次にフィールド (ほ場) 境界を登録します。 [圃場メニュー]-[境界記録のオフセット] を 選択します。 これは境界線を作成するための基準位置の設 定になります。 初期値は、牽引機の最右位置となります。初期 値で作業をおこなう場合は 8 項に移動してくだ さい。 [境界オフセット] ダイアログが表示されて、境 界線作成のための条件が設定できます
6 7	 ▲ S O ★ A Q Q ▲ S O ★ A Q Q ▲ S O ★ A Q Q ■ S ■ S O ★ A Q Q ■ S O ★ A Q A B ■ S O ★ A Q A B ■ S O ★ A A A B ■ S O ★ A A A B ■ S O ★ A B<	次にフィールド (ほ場) 境界を登録します。 [圃場メニュー]-[境界記録のオフセット] を 選択します。 これは境界線を作成するための基準位置の設 定になります。 初期値は、牽引機の最右位置となります。初期 値で作業をおこなう場合は 8 項に移動してくだ さい。 [境界オフセット] ダイアログが表示されて、境 界線作成のための条件が設定できます。
6 7	 ▲ ● ● ▲ ● ▲ ● ▲ ● ▲ ● ▲ ● ▲ ● ▲ ● ▲ ● ▲	次にフィールド (ほ場) 境界を登録します。 [圃場メニュー]-[境界記録のオフセット] を 選択します。 これは境界線を作成するための基準位置の設 定になります。 初期値は、牽引機の最右位置となります。初期 値で作業をおこなう場合は 8 項に移動してくだ さい。 [境界オフセット] ダイアログが表示されて、境 界線作成のための条件が設定できます。
6 7	Image: Construction of the second	次にフィールド(ほ場)境界を登録します。 [圃場メニュー]-[境界記録のオフセット] を 選択します。 これは境界線を作成するための基準位置の設 定になります。 初期値は、牽引機の最右位置となります。初期 値で作業をおこなう場合は 8 項に移動してくだ さい。 [境界オフセット] ダイアログが表示されて、境 界線作成のための条件が設定できます。 [記録オフセット] オフセットを牽引機器の左側または右側に設定
6	Image: Solution of the second sec	次にフィールド(ほ場)境界を登録します。 [圃場メニュー]-[境界記録のオフセット] を 選択します。 これは境界線を作成するための基準位置の設 定になります。 初期値は、牽引機の最右位置となります。初期 値で作業をおこなう場合は 8 項に移動してくだ さい。 [境界オフセット] ダイアログが表示されて、境 界線作成のための条件が設定できます。 [記録オフセット] オフセットを牽引機器の左側または右側に設定 できます。
6	Image: Solution of the state of the st	次にフィールド(ほ場)境界を登録します。 [圃場メニュー]-[境界記録のオフセット] を 選択します。 これは境界線を作成するための基準位置の設 定になります。 初期値は、牽引機の最右位置となります。初期 値で作業をおこなう場合は 8 項に移動してくだ さい。 [境界オフセット] ダイアログが表示されて、境 界線作成のための条件が設定できます。 [記録オフセット] オフセットを牽引機器の左側または右側に設定 できます。 [位置の記録]
6	 ▲ ▲ ▲ ▲ Q Q ► ▲ ▲ ▲ Q Q ► ▲ ▲ ↓ ▲ ↓ ↓ ▲ ↓ ↓ ↓ ↓ ▲ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓	次にフィールド(ほ場)境界を登録します。 [圃場メニュー]-[境界記録のオフセット] を 選択します。 これは境界線を作成するための基準位置の設 定になります。 初期値は、牽引機の最右位置となります。初期 値で作業をおこなう場合は 8 項に移動してくだ さい。 [境界オフセット] ダイアログが表示されて、境 界線作成のための条件が設定できます。 [記録オフセット] オフセットを牽引機器の左側または右側に設定 できます。 [位置の記録] 牽引機器の前部または後部からあるいは車両の
6	Image: Solution of the second state of the second stat	次にフィールド(ほ場)境界を登録します。 [圃場メニュー]-[境界記録のオフセット] を 選択します。 これは境界線を作成するための基準位置の設 定になります。 初期値は、牽引機の最右位置となります。初期 値で作業をおこなう場合は 8 項に移動してくだ さい。 [境界オフセット] ダイアログが表示されて、境 界線作成のための条件が設定できます。 [記録オフセット] オフセットを牽引機器の左側または右側に設定 できます。 [位置の記録] 牽引機器の前部または後部からあるいは車両の 位置を設定できます。

ガイドラインの設定

1. 概要

X25/X35 の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) において自動操舵するための直線のガイドライン (A-B ライン)を設定する方法を説明します。

[ガイドラインメニュー]>[ガイドラインの作 1 TOPION ÷ 5 ٢ 🕰 લ્ લ્ ۲ **b**) 成]>[AB ラインを記録] と選択します。 la ×, 4 50 Đ 15 Q a R 4 TAP 888 0.0 0 0.00 🏶 01:45 🔎 💘 36 2 24 C A 2.121 m 8 ガイドラインを作成したい始点まで車両を移動さ 2 -5 🖭 વ વ **b**) 1 ۲ せて[A]を選択します。 1 **A** 2 0 15 8 • itte \mathbf{A} TAP 888 Ū. 🏶 01:45 💷 💘 36 0.0 0.0 Y 2 24 👁 A 2.121 m 0.00 3 A 点が表示されますので B 点 (終点) に Q TOPKOD 1 1 🔹 🏊 Q D 向かって車両を走行させます。 1 2 4 0 15 of 🕴 ° 🖌 TAP 888 U, € 01:46 ● 38 ● 24 ● 42.121 m GPS 3.2 0 0 0 000 8 2

2. ガイドライン (A-B) ラインの設定手順



オートステアリング

1. 概要

X25/X35 の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) において設定したガイドラインに沿ってオートステアリングで走行する手順を説明します。



2. オートステアリングの操作方法





タスクの操作

1. 概要

X25/X35 の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) においてタスクを作成して作業内容を記録する手順を説明します。それにあわせてマスタースイッチによる色塗り操作もおこないます。

2. タスクの操作手順







4	TOFION	🛓 🐒 🍥 📚 🕰 🍳 🖉	2 🔊	入力したタスク名を確認して [OK]を選択しま
	>	新規タスク		す。
	8	PLATE		
			15	[タスクボタン] で記録を開始後は作業内容を
		キャンセル OK	1	このタスク名で保存されるようになります。
	999	•	S'ala	
	-	4		
			888	
	🛄 🌒 01:01 🔌 1			
	20 л.008 птк	m 0.0	0	
5	TOMON	🛓 🐒 🍥 📚 🙉 Q 🕫	۹ 🕨	タスクの記録を開始するには [タスクボタン]
	>			を選択します。
	8			
	H		THE IS	
			14	
	999	• • • • • • • • • • • • • • • • • • •		
	-			
			888	
	🧶 01:01 💘	¹⁷ -0.0 - 20° - 1 🛄 °		
	20 A 0.007	m (km/s) cm 0.0	0	
6	FORCON 移動距離	🛓 🐒 🍥 📚 🕰 🔍 🖉		タスクの記録が開始され、記録中は [タスクボ
	>			タン] が左図のように "緑" に表示されます。
	×			
			美 15	
			1.4	

	TAP		888	
	و مربق المربق المربق المربق المربق المرب المربق المربق المربي المربي المربي المربي المربي المربي ال	6 0.0 20° 1 0.0	. 🕝	
7				
/	TOPKON 移動距離	≜ S)		ラヘノルTillius 中には し ミスタースイッテ 」 か月 効とたり在涂りたどの佐業が可能にたります
				が」になり「古空りなこり」「「未力」「引能になります。
	≪. ≓			
	and a second			
			$\sum \frac{1}{2}$	









ナッジ(ラインずらし)操作

1. 概要

X25/X35 の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) において、設定したガイドラインを微調整する手順を説明します。

2. ナッジの操作手順





4	$\begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	[ナッジオプション] ダイアログの [ナッジ合計] を選択すると、シフト量を直接入力するこ とも可能です。
5	Image: Solution of the second seco	同様の操作は、[ナッジメニュー] から、[ナ ッジガイドライン右方向][ナッジガイドライン左 方向][ナッジガイドライン車両位置方向] メ ニューですぐに操作することもできます。



X25/X35 AGS-2 オートステアリング簡易操作手順書

フラグの設置

1. 概要

X25/X35 の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) において、作業フィールド (ほ場)内に目印となるフラグポイントを設定することができます。



2. フラグの設置/変更/削除手順













ステアリングのチューニング

1. 概要

X25/X35 の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) において、ステアリングのチューニングに関する項目を 説明します。これらの値を調整してオートステアリングの挙動を調整します。



2. ステアリングのチューニング項目



- オンライン強さ [50]
 ステアリングがどのくらい積極的にガイドラインに従おうとするかを設定します。
- アプローチ強さ [50]
 ステアリングがどのくらい積極的にラインに接近するかを設定します。高くしすぎると、車両が鋭く方向転換する場合 があります
- 最大旋回角 [30]
 車両が能力に応じた安全な方向転換を行うよう角度を制限します。車両および牽引される牽引機器の安全を考慮して設定してください。
- 4. 最大ステアリング速度 [90]
 1 秒間あたりのホイールの回転数を制限します。値を小さくすると、自走式ブーム噴霧機でブームが速く回転しすぎたり、連結式トラクター内でキャビンが過度に動いたりする問題が減少します。
- ・曲線ウェイラインの平滑化[5]
 自動ステアリングが曲線のウェイラインにどのくらい厳密にまたは緩く従うかを設定します。適切なレベルに設定します。
 値が低いほど、曲線ウェイラインにより近くなります。
- ハンドルの感度設定 [100]
 ガイドラインに従うときの、ステアリングの感度を調整します。
- 7. ハンドルの遊び量設定 [20]

ホイールが反応する前に AES が行うべき動作量を調整します。

- 8. 自動操舵の解除力設定 [30] ステアリングホイールを解除するのに必要な労力量を調整します。
- 9. ウェイライン選択強さ [4]

車両がどの程度までウェイラインに近づいた時に次のウェイラインを選択するかを調整します。

注意:[自動操舵の解除力設定値]を最大 60 まで設定することが可能になっています。但し、 40 を超え た閾値ではステアリングの動きが強力になり手動でのハンドルに操作に危険性が伴い、また手動での自動操舵解 除が困難になります。設定時に警告が表示されますので、設定する場合は上記状況をご理解いただき安全性に 留意の上、細心の注意をもってご使用ください。



3. ホイール角度センサの調整

1	🗶 🞍 🐒 💿 📚 🕰 🔍 🔈	[ステアリングオプションメニュー]>[ホイール角
	*	度センサの調整] を選択します。
	×	
		● ホイール角度センサ未装着の車両の場合は
		このメニューは意味を持ちません。
2	🖌 🖌 🖉 🖉 🖉 🖌 🖉	[ホイール角度センサの調整] ダイアログが表
	ホイール角度センサの調整 低速ディファレンシャルゲイン	示されます。全部で 7 項目からなり、 AGS-
	える 英語 アイファレンシャルゲイン	2+WAS+AES-35 を使用時の推奨値は以
	■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■	下になります。
	1.00 高速比例ゲイン	
	1.00	
	20 A 0.010 m 287° 58 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
3		1. 低速ディファレンシャルゲイン [0.00]
	ホイール月度でプリの調整 低速比例ゲイン 1.00	2. 高速ディファレンシャルゲイン [0.00]
	高速比例ゲイン 1.00 1.00	3. 低速比例ゲイン [1.00]
	■ 素高の転数 150 rpm	4. 高速比例ゲイン [1.00]
	デッドゾーンの速度制限 998	4. 最高回転数 [150]
	マイマー ステアリング男狂器	5. テッドソーンの速度制限 [4]
	1 τΑΡ	6. ステアリンク昇圧器 [無効]



- 低速ディファレンシャルゲイン [0.00]
 低速でのステアリングを制御するためにトルクなどを設定します。エラーが大きければより大きく作用してエラーを解決 します。
- 高速ディファレンシャルゲイン [0.00]
 高速でのステアリングを制御するためにトルクなどを設定します。エラーが大きければより大きく作用してエラーを解決します。
- 低速比例ゲイン [1.00]
 低速時のステアリングを調整するために適用される速度を設定します。エラーが大きければ大きいほど速く応答して エラーを減らします。
- 高速比例ゲイン [1.00]
 高速時のステアリングを調整するために適用される速度を設定します。エラーが大きければ大きいほど速く応答して エラーを減らします。
- 5. 最高回転数 [150] ステアリングが回転できる最大スピードを決定します。この値は限界値です。この値が高すぎると急激は方向転換が 起こり車両を損傷させる要因となります。逆に低すぎると反応が遅くなりラインを逸脱 してしまいます。
- 6. デッドゾーンの速度制限 [4]
 ダイナミックデッドバンドコントローラの動作速度範囲を制限します。(初期値から変更しないでください)
- ステアリング昇圧器 [無効]
 ダイナミックステアリングコントローラのステアリング能力を向上させます。(初期値から変更しないでください)

注意:[低速ディファレンシャルゲイン][高速ディファレンシャルゲイン]の調整範囲は 0.0 ~ 0.5、[低速比例ゲイン][高速比例ゲイン]]の調整範囲は 0.0 ~ 1.0の間でご使用ください。それ以外の値の場合は、 AES-35の挙動が極端になり操作に危険を伴い場合がありますので、設定する場合は上記状況をご理解いただき安 全性に留意の上、細心の注意をもってご使用ください。



4. 高度ステアリングチューニング





4	$ \begin{array}{c} \textbf{J} \\ \textbf$	[アクセスレベル] が [ディーラー] になって いることを確認してください。 [閉じる] を選択します。
5	 ▲ S ▲ S ▲ A A A	[ステアリングオプションメニュー]>[高度ステア リングチューニングパラメータ] を選択します。
6	Image: Solution of the second sec	 [高度ステアリングチューニングパラメータ]ダイア ログが表示されます。全部で2項目からなり、 AGS-2+WAS+AES-35を使用時の推奨値 は以下になります。 1. p時間[1.30] 2. p時間をオフ[1.30]



X25/X35 AGS-2 オートステアリング簡易操作手順書

1. p 時間 [1.30]

ステアリングコントローラの予測時間 (先読み)を設定します。予測時間は、ガイドラインにとどまるために車両が どの程度集中して合わせるかを設定します。車両のクロストラックエラー (自車両位置から走行設定ラインに引い た垂直距離で走行ラインからのずれ量)が 25cm および 5°以内である場合に使用されます。この値を少し調 整するだけで大きな違いが生じます。 P時間の値は秒単位です。

2. p 時間をオフ [1.30]

ステアリングコントローラの予測時間(先読み)を設定します。予測時間は、ガイドライン上にないときに車両がど れだけ先に集中して合わせるかを設定します。車両のクロストラックエラー(自車両位置から走行設定ラインに引 いた垂直距離で走行ラインからのずれ量)が 50cm 以上 10°以上の場合に使用されます。この値を少し調 整するだけで大きな違いが生じます。





X25/X35 AGS-2 オートステアリング簡易操作手順書

インベントリ管理(データ管理)

1. 概要

X25/X35 の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) において、各種データのバックアップ、復元の方法を 説明します。

1		コンソールの裏側に USB ポートにフォーマットさ れた USB メモリを装着します。(すでにファイ ルの入っている USB メモリを使用すると同じファ イル名のファイルは上書きされてしまいます) [インベントリ管理]アイコンを選択します。
2		[すべてのシステムデータを USB にバックアッ プ] を選択します。
3	$\begin{array}{c} & & & & & & & & & & & & & & & & & & &$	[USB への] ダイアログで、[すべてのインベ ントリーアイテム] を選択します。

2. すべてのデータのバックアップ手順



-

4		[ハックアッフ インベントリー] タイアロクか表示 されますので、注意書きを確認して [はい] を 選択します。
5		[転送しています] ダイアログで、バックアップの 進捗状況が表示され 100% になったら [√] を選択します。 これで車両、牽引機器、フィールドなどのデータは すべて USB メモリに保存されました。 しかし、各機能の設定は保存されていません。設 定まで含めてバックアップするには次からの手順も 実施してください。
6		再び [すべてのシステムデータを USB にバック
	TOPCON GRX1 TOPCON HIPER II TOPCON HIPER II Image: State of the sta	アップ] を選択します。



8	 	[バックアップ インベントリー] ダイアログが表示されますので、注意書きを確認して [はい] を選択します。
	Image: Second secon	
9		[転送しています]ダイアログで、バックアップの進捗状況が表示され 100% になったら [√]を 選択します。
		この二つの手順で、データと設定が全て USB メモ リにバックアップされました。 USB メモリを安全に取 り外して保存してください。
	Image: 14:21 16 0.0 71 4 25 ↓ 1.411 m 0° 71 000 000	



3. すべてのデータの復元手順

1	📶 🖬 🖢 🐒 💿 📚 🕰 ର୍ ର୍ 🔥	一括ですべてのバックアップデータを戻す場合は基
	▶	本的に現在のコンソール内のフィールドなどのデータ
	۰.	はすべて上書きされて無くなりますのでご注意くださ
	11	し [、]
		作業を終了させて [インベントリ管理] アイコン
	-	を選択します。
	₩	
2	田 区分 日 区分 日 区分 日 区分 日 日	バックアップしてある USB メモリを X コンソールの
	▼ TOP 532	USB 端子に差し込みます。
	TOP 956	
		[すべてを復元]アイコンを選択します。
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
	**** ***	
3		[USB から復元] ダイアログが表示されるので
	> 🔐 TATE 🔍 TATE	[すべてのインベントリーアイテム] を選択します。
	CARROT 5-12 USBから復元	
	CARROT 5-2 TATOA12425 U-7454	
	++>=	
	Image: 07:08 34 0.0 0° 0	



торсо	X25/X35 AGS-2 オートステアリング簡易操作手順行	
8	$ \begin{array}{c} \hline \\ \hline $	[復元ユーザー設定] ダイアログが表示されます ので、内容を確認して [はい] を選択します。 注 : X コンソール内のすべてのユーザー設定が上 書きされます。
9	$\begin{array}{c c} & & & & & & & & & & & & & & & & & & &$	[再起動が必要です] ダイアログが表示されます ので、[OK] を選択します。 HORIZON が再起動します。その間、 USB メ モリをコンソールから抜かないでください。
10	Image: Solution of the second seco	再起動すると USB にバックアップしていたデータが コンソールに戻されているのが確認できます。



音量設定

1. 概要

X25/X35 の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) において、アラートなどの音量を設定します。

2. 音量の設定手順







アラームの設定

1. 概要

X25/X35 の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) において、各種アラームの設定方法を説明します。

2. 一般的なアラームの設定



3. 作業エリアの近接警告の設定方法







2		[アラームの状態] で、近接のアラームの [有 効][無効] を切り替えることができます。
	アプリ 機能 GPS シリアルポート アラーム フラグポイント ISOBUS ユーディリティ ユーザ システム 車両 本51機器 製品	
3		近接の距離を変更したい場合は、[初回警報 距離]もしくは[2回目の警報距離]のど ちらか、もしくは両方を変更します。 変更方法は同じで、変更したい項目を選択しま す。
	アブリ 後歳 GFS シリアルボート アラーム フクタボイント ISOBUS ユーティリティ ユーザ システム 東西 本51機器 製品	
4	一般的なアラーム設定 第じる アラーム会 アラームの状態 マペての一時的ケアラーム 第第 マペての一時的ケアラーム 第第 マペアの一時的ケアラーム 第第 マペアの一時のケアラーム 第第 マペアの一時のケーム 第二 マペアの一時のケーム アクーム マペアの一時のケーム アクーム <	項目を指示するとキーボードが表示されますの で、希望の距離を入力して [✔] を選択しま す。
	2 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	



ダッシュボードの設定

1. 概要

XD の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) において、ダッシュボードの設定方法を説明します。



2. ダッシュボードの設定手順





システムキャリブレーションについて

1. 概要

X25/X35 の HORIZON (HORIZON 5.02.xx) において、X25/X35, AGS-2, AES-35 の付け 替えや車両を登録し直した場合は、必ずこのシステムキャリブレーションをおこない車両とシステムの関係を調 整してください。キャリブレーションを実施するには、車両を回転させて 70m 以上直進させる作業が必要に なりますので、障害物の無い広い安全な場所で実施してください。 注意:公道では絶対実施しないでください。

注意:公道では絶対美地しないでな

1		[ステアリングオプションメニュー]-[自動ステア リングのキャリブレーション] と選択します。
2		[ステアリングのキャリブレーション] ダイアログが 表示され、このメニューから各キャリブレーションを 実施します。
		[コンパス], [ホイール角度センサ] (装着 車両のみ) , [マウンティングバイアス] の 3 種類があります。上から順番に実施してください。
	12:23 22 0.0 0° 0	

2. キャリブレーションメニューの説明

注意:キャリブレーションを実施する場合には、上側のメニュー([コンパス])から順番に実施してください。一部の だけの実施の場合、キャリブレーション結果に矛盾が発生して正常に動作しないなどの問題が発生する場合があります。 注意:移設時には[キャリブレーション済]と表示されますが、それは以前の車両での結果になります。移設や機器 の移動をおこなった場合は、表示に関係無くすべてのキャリブレーションを実施してください。



3. コンパスキャリブレーション









4. ホイール角度センサのキャリブレーション










9	・ ・ <th>AES-35 が認識されている場合は、自動的に ハンドルが直進方向になりますので、約 2.0km/h で走行します。 自動的にステアリングが回転しない場合は、車両 が直進方向になるように回転させて走行してくだ さい。</th>	AES-35 が認識されている場合は、自動的に ハンドルが直進方向になりますので、約 2.0km/h で走行します。 自動的にステアリングが回転しない場合は、車両 が直進方向になるように回転させて走行してくだ さい。
10		必要な距離を直進すると自動的に左の画面に なります。 内部での作業を開始します。 しばらくお待ちください。
11	・ ・ <td>ホイール角度センサのキャリブレーションが完了し たメッセージが表示されます。[OK]を選択し て、ホイール角度センサのキャリブレーションを終 了します。 注意:もし、エラーが表示された場合は、走行し た場所が水平であるか確認をした後、最初から 実施しなおしてください。</td>	ホイール角度センサのキャリブレーションが完了し たメッセージが表示されます。[OK]を選択し て、ホイール角度センサのキャリブレーションを終 了します。 注意:もし、エラーが表示された場合は、走行し た場所が水平であるか確認をした後、最初から 実施しなおしてください。











注意:マウンティングバイアスキャリブレーション開始時もしくは実行中に[TC700]エラーなどが出る場合は近くに磁界を発生する装置などがある可能性があります。その原因を取り除くか AGS-2 を別の場所に設置して状況を確認してください。



6. システムキャリブレーションの完了



これでオートステアリングシステムの調整は完了していますが、入力した車両データの寸法関係が正しいことが前提として の調整になります。実際の AGI-4 の取り付け位置が入力した寸法に誤差があると、実際の往復走行においてズレが 発生します。車両によっては見た目の中央と実際の走行の中心が異なる場合があります。往復ではズレ量は倍になりま す。従って、以下の手順で最終確認を実施してください。

可能であればトラクターの位置が記録できるような平坦な場所で実施すると判別しやすくなります。

- 1. [ガイドラインの設定] を参考に任意の距離で [A-B ライン] を設定してください。
- 2. その A-B (直線) ガイドラインをオートステアリングで走行させて離れが Ocm の時に車両を停止させてタイヤ位 置をマークします。例えば、後輪タイヤ幅の中心を計測してチョーク等で路面にマークします。
- 3. 同じ A-B (直線) ガイドラインを逆方向にオートステアリングで走行させて、同じ位置で離れが Ocm の時に車 両を停止させて、先ほど作成したマークと今回の走行時の後輪タイヤ幅の中心とのズレを計測します。ズレがなけれ ば、同じガイドラインで同じ場所を走行したことになりますので、キャリブレーションおよび設定が正しくおこなわれており、 これで完了となります。
- 4. ズレが出た場合、HORIZON で [車両]-[選択] と指示して使用した車両のデータを呼び出し [車両の 形状] 画面で C の項目の寸法にズレの寸法の半分を入力します。(+ が右側、 - が左側)
- 5. 再度 2 からおこない、往復でのズレが 0cm になるように調整します。

この車両の設定でズレが存在しないにもかかわらず、牽引機(作業機)を使用した際に被せ量などが往復で異なる場合は、牽引機(作業機)の中心が車両走行中心とズレて取り付けられている可能性があります。ズレが出た場合の原因は牽引機(作業機)の取り付け誤差になりますので、確認手順を以下にまとめます。

- 1. 平坦な場所に A-B (直線) ガイドラインを設定します。すでにアンテナ中心の確認で作成してあればそれをその まま使用できます。
- 2. その A-B (直線) ガイドラインをオートステアリングで走行させて離れが Ocm の時に車両を停止させて、牽引 機 (作業機) のタイン (爪) 部で目印を付けます。
- 3. 同じ A-B (直線) ガイドラインを逆方向にオートステアリングで走行させて、同じ位置で離れが 0cm の時に車 両を停止させて、先ほど付けた目印とのズレを計測します。
- 4. ズレ量を牽引機 (作業機)のチェックチェーンで修正します。
- 5. 再度 2 からおこない、往復でのズレが 0cm になるように調整します。



トプコンホームページ <u>https://www.topcon.co.jp</u> 株式会社 トフ・コン 本社 〒174-8580 東京都板橋区蓮沼町75-1 株式会社 トフ・コンソキア ポジショニングジャパ・ン 本社 〒174-8580 東京都板橋区蓮沼町75-1 ※ 当社連絡先詳細は、当社ホームページをご覧ください。

© 2022 TOPCON CORPORATION ALL RIGHTS RESERVED 無断複製及び転載を禁ず