

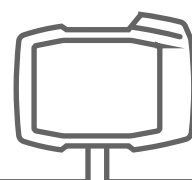


オリジナル取扱説明書

操作端末

AmaTron 4

この取扱説明書は、次のソフトウェアバージョン以降で有効です： NW216-I



SmartLearning



目次

1 安全性と責任	1	5.4 ISB キー	14
1.1 道路交通	1	6 ユーザーインターフェース概要	15
1.2 メンテナンスと保管	1	6.1 メインメニュー	15
1.3 設計変更	2	6.2 アプリケーションカラーセル	16
1.4 カメラシステム	2	6.3 マップビュー	18
1.5 ディスプレイ	2	6.3.1 マップ	18
2 本取扱説明書について	4	6.3.2 作業メニュー	19
2.1 著作権	4	6.4 汎用端末	19
2.2 使用している記号	4	7 基本的な操作	21
2.2.1 警告および信号文字	4	7.1 AmaTron 4 の ON/OFF	21
2.2.2 その他の注記	5	7.2 USB スティックを使用する	21
2.2.3 操作指示	5	7.3 アプリケーション間の切り替え	22
2.2.4 列挙	6	7.3.1 メニューキーの使用	22
2.2.5 図中の位置番号	7	7.3.2 アプリケーションカラーセルの使用	22
2.2.6 方向情報	7	7.3.3 スワイプジェスチャーの使用	22
2.3 関連文書	7	7.4 ステータスバーの設定	23
2.4 デジタル版の取扱説明書	7	7.5 クイックスタートメニューの使用	24
2.5 ご意見をお待ちしております	7	7.6 数値の入力	25
3 使用目的	8	7.7 テキストの入力	26
4 組立説明書	9	7.8 エLEMENTの削除	26
4.1 AmaTron 4 の取り付け	9	7.9 ELEMENTの名前変更	27
4.2 カメラの接続	10	7.10 ヒントの呼び出し	27
4.3 信号プラグの接続	10	8 汎用端末の使用	28
4.4 AUX-N 入力装置の接続	11	9 基本設定を行う	29
5 AmaTron 4 の概要	12	9.1 カメラの設定	29
5.1 正面図	12	9.2 点火回路のアクティブ化	29
5.2 接続	13	9.3 日付と時刻の設定	30
5.3 銘板	13	9.4 言語と地域設定の変更	31
		9.5 音量の調節	31
		9.5.1 音量を基本設定で設定	31

9.5.2	音量をクイックスタートメニューで設定	32	14.3	装置の選択	53
9.6	ディスプレイ輝度の設定	33	15	トラクターのセットアップ	55
9.6.1	ディスプレイ輝度を基本設定で設定	33	15.1	新しいトラクターの作成	55
9.6.2	ディスプレイ輝度をクイックスタートメニューで設定	33	15.2	トラクタージオメトリデータの変更	55
9.7	ディスプレイタッチの表示	34	15.3	トラクターセンサーの設定	57
9.8	スワイプジェスチャー使用のアクティブ化	35	15.3.1	ホイールセンサーの設定	57
9.9	インポートメニューの圃場検索用範囲フィルターを設定する	35	15.3.2	レーダーセンサーの設定	58
10	GPS のセットアップ	37	15.3.3	GPS/NMEA2000 信号の送信	60
10.1	トラクター ISOBUS の GPS 信号を使用	37	15.3.4	PTO センサーの設定	61
10.2	受信機 A100 または A101 または A631 のセットアップ	37	15.3.5	作業位置センサーの設定	62
10.3	Ag-Star 受信機のセットアップ	38	15.4	トラクターの選択	64
10.4	他の GPS 受信機のセットアップ	40	16	マップビューの使用	66
10.5	GPS 受信機を工場出荷時設定にリセット	40	16.1	マップビューの設定	66
11	ISOBUS の設定	42	16.1.1	動的な作業メニューをアクティブ化	66
12	ライセンスの管理	44	16.1.2	2D ビューをアクティブにする	67
13	ネットワークのセットアップ	48	16.1.3	走行方向検知の設定	67
13.1	AmaTron 4 を用いた WLAN アクセスポイントのセットアップ	48	16.1.4	オートズームの設定	68
13.2	AmaTron 4 を WLAN ネットワークに接続	48	16.2	AmaTron-Twin アプリにマップビューを表示	70
14	装置のセットアップ	50	16.3	作業メニューの切り替え	70
14.1	ISOBUS 装置のセットアップ	50	16.4	装置情報の非表示および表示	71
14.2	非 ISOBUS 装置のセットアップ	51	16.5	ブーム間の切り替え	72
14.2.1	非 ISOBUS 装置の作成	51	16.6	アプリケーションマップの切り替え	72
14.2.2	非 ISOBUS 装置の設定	52	16.7	マップの拡大・縮小	73
14.3	装置の選択	53	16.8	鳥瞰の切り替え	73
15	トラクターのセットアップ	55	16.9	車両アイコンのフォーカス	73
15.1	新しいトラクターの作成	55	16.10	GPS ドリフトの修正	74
15.2	トラクタージオメトリデータの変更	55	16.10.1	GPS ドリフトを手動で修正	74
15.3	トラクターセンサーの設定	57	16.10.2	マークされた障害物で GPS ドリフトを修正	74
15.3.1	ホイールセンサーの設定	57	17	作業の開始	76
15.3.2	レーダーセンサーの設定	58	18	シェープファイルのインポート	79
15.3.3	GPS/NMEA2000 信号の送信	60	19	ドキュメントを用いた作業	82
15.3.4	PTO センサーの設定	61	19.1	圃場データの保存	82
15.3.5	作業位置センサーの設定	62			
15.4	トラクターの選択	64			
16	マップビューの使用	66			
16.1	マップビューの設定	66			
16.1.1	動的な作業メニューをアクティブ化	66			
16.1.2	2D ビューをアクティブにする	67			
16.1.3	走行方向検知の設定	67			
16.1.4	オートズームの設定	68			
16.2	AmaTron-Twin アプリにマップビューを表示	70			
16.3	作業メニューの切り替え	70			
16.4	装置情報の非表示および表示	71			
16.5	ブーム間の切り替え	72			
16.6	アプリケーションマップの切り替え	72			
16.7	マップの拡大・縮小	73			
16.8	鳥瞰の切り替え	73			
16.9	車両アイコンのフォーカス	73			
16.10	GPS ドリフトの修正	74			
16.10.1	GPS ドリフトを手動で修正	74			
16.10.2	マークされた障害物で GPS ドリフトを修正	74			
17	作業の開始	76			
18	シェープファイルのインポート	79			
19	ドキュメントを用いた作業	82			
19.1	圃場データの保存	82			

28 カメラの使用	151
29 エラーの除去	152
30 工場出荷時設定にリセット	153
31 付録	154
31.1 関連文書	154
32 索引	155
32.1 用語集	155
32.2 インデックス	157

安全性と責任

1

CMS-T-00003619-C.1

1.1 道路交通

CMS-T-00003620-C.1

道路走行中は、操作コンピュータや操作端末を使用しません

運転者が注意をそらすと、事故や怪我、さらには死に至る場合があります。

- ▶ 道路走行中は、操作コンピュータや操作端末を操作しないでください。

1.2 メンテナンスと保管

CMS-T-00003621-D.1

ショートによる損害

トラクターまたは牽引／搭載された機器で保守作業を行う場合、ショートの危険があります。

- ▶ **保守作業を行う前に、**
操作端末または操作コンピュータとトラクターの接続をすべて切り離します。

過電圧による損害

トラクターまたは牽引／搭載された機器で溶接を行う場合、過電圧で操作コンピュータまたは操作端末が損傷する可能性があります。

- ▶ **溶接を行う前に、**
操作端末または操作コンピュータとトラクターの接続をすべて切り離します。

不適切な清掃による損害

- ▶ 操作コンピュータや操作端末は、湿らせた柔らかい布のみを用いて清掃してください。

誤った動作温度および保管温度による損害

動作温度と保管温度を守らないと、操作コンピュータや操作端末が損傷し、誤作動や危険な状況が発生する可能性があります。

- ▶ 操作コンピュータや操作端末は、-20℃～+65℃の温度でのみ運転してください
- ▶ 操作コンピュータや操作端末は、-30℃～+80℃の温度でのみ保管してください

1.3 設計変更

CMS-T-00003622-C.1

許可されていない変更と不適切な使用

許可されていない変更と不適切な使用は、自らの安全性を損なったり、操作端末の寿命または／および機能に影響を与える可能性があります。

- ▶ 操作コンピュータや操作端末には、それぞれの操作説明書に記載されている変更のみを行ってください。
- ▶ 操作コンピュータや操作端末は、意図された通りに使用してください。
- ▶ 操作コンピュータや操作端末を開けないでください。
- ▶ ケーブルを引っ張らないでください。

1.4 カメラシステム

CMS-T-00003623-B.1

カメラ画像は、安全関連の決定を行うためのものではありません

カメラは支援システムとして用いられます。カメラは、誘導や自身の注意に代わるものではありません。たとえばカメラの視野には、人や物を検知できないデッドエリアがあります。カメラ画像が遅れて表示されることもあるため、状況が誤って評価される可能性があります。これにより、人が負傷したり死亡する恐れがあります。

- ▶ 常に周囲をよく見てください。
- ▶ 道路交通での走行や後進など、安全関連の用途にカメラを利用しないでください。
- ▶ 常に走行路を確認してください。
- ▶ 機械を操作するためにカメラを利用しないでください。

1.5 ディスプレイ

CMS-T-00003624-B.1

誤ったディスプレイ表示による事故の危険

ディスプレイに誤りがあったり、表示がよく見えない場合、意図せずに機能をアクティブにし、機械の機能を起動してしまう可能性があります。人が負傷したり死亡する恐れがあります。

- ▶ ディスプレイ表示がよく見えない場合、
操作を止めてください。
- ▶ ディスプレイ表示に誤りがある場合、
操作コンピュータまたは操作端末を再起動してください。

不適切なスワイプジェスチャーによる事故の危険

不適切なスワイプジェスチャーにより、機械コントローラのボタンが誤って操作され、機械の機能を起動してしまう可能性があります。人が負傷したり死亡する恐れがあります。

- ▶ スワイプジェスチャーは、ディスプレイの端で始めてください。

本取扱説明書について

2

CMS-T-00000081-J.1

2.1 著作権

CMS-T-00012308-A.1

抜粋を含む、いかなる形式のものであれ、転載や翻訳、複製には、AMAZONEN-WERKE の書面による承認が必要です。

2.2 使用している記号

CMS-T-005676-G.1

2.2.1 警告および信号文字

CMS-T-00002415-A.1

警告は、三角形の安全記号と信号文字が付いた、垂直バーで示されています。信号文字の "危険" と "警告"、"注意" は、差し迫った危険の度合いを示し、次の意味があります：



危険

- ▶ 身体の一部を失うような重傷や死亡をもたらす可能性がある、大きな差し迫った危険を示します。



警告

- ▶ 重傷や死亡をもたらす可能性がある、中程度の危険を示します。



注意

- ▶ 軽度から中程度の負傷をもたらす可能性がある、低い危険を示します。

2.2.2 その他の注記

CMS-T-00002416-A.1



重要

- ▶ 機械損傷のリスクを示します。



環境に関する注記

- ▶ 環境汚染のリスクを示します。



注記

使用上のヒントや最適な使用のための注記を示します。

2.2.3 操作指示

CMS-T-00000473-E.1

2.2.3.1 番号が付いた操作指示

CMS-T-005217-B.1

特定の順番で実行する必要がある操作は、番号付きの操作指示として記載されています。所定の操作順を守らなければなりません。

例：

1. 操作指示 1
2. 操作指示 2

2.2.3.2 操作指示と結果

CMS-T-005678-B.1

操作指示の結果は、矢印で示されます。

例：

1. 操作指示 1

➡ 操作指示 1 の結果

2. 操作指示 2

2.2.3.3 別の操作指示

CMS-T-00000110-B.1

別の操作指示の前には、「あるいは」という言葉が付きます。

例：

1. 操作指示 1

または

別の操作指示

2. 操作指示 2

2.2.3.4 操作が 1 つだけである操作指示

CMS-T-005211-C.1

操作が 1 つだけの操作指示には番号ではなく、矢印がついています。

例：

▶ 操作指示

2.2.3.5 順序なしの操作指示

CMS-T-005214-C.1

特定の順番に従う必要のない操作指示は、矢印を付けて箇条書きされています。

例：

▶ 操作指示

▶ 操作指示

▶ 操作指示

2.2.3.6 工場での作業

CMS-T-00013932-B.1



工場での作業

- ▶ 表示された保守作業は、農業技術と安全技術、環境技術の面で十分な設備がある専門工場で、適切な訓練を受けた専門スタッフによって行われなければなりません。

2.2.4 列挙

CMS-T-000024-A.1

順番が重要ではない列挙は、黒丸を付けて箇条書きされています。

例：

- ポイント 1
- ポイント 2

2.2.5 図中の位置番号

CMS-T-000023-B.1

文中に挿入された番号、例えば **1** は、横の図の位置番号を示します。

2.2.6 方向情報

CMS-T-00012309-A.1

特に明記しない限り、方向はすべて進行方向に向かったものです。

2.3 関連文書

CMS-T-00000616-B.1

他の該当する書類のリストが、付録にあります。

2.4 デジタル版の取扱説明書

CMS-T-00002024-B.1

デジタル版の取扱説明書と E ラーニングは、AMAZONE ウェブサイトのインフォポータルでダウンロードできます。

2.5 ご意見をお待ちしております

CMS-T-000059-D.1

読者の皆様、弊社では定期的に説明書をアップデートしております。よりユーザー本位の説明書に改良していくため、皆様からのご意見は大変参考になります。皆様のご意見をお手紙やファックス、電子メールでお寄せください。

AMAZONEN-WERKE H. Dreyer SE & Co. KG
Technische Redaktion
Postfach 51
D-49202 Hasbergen
Fax: +49 (0) 5405 501-234
E-Mail: tr.feedback@amazone.de

CMS-I-00000638

使用目的

3

CMS-T-00003618-A.1

- 操作端末によって、農業用機器が制御されます。
- 取扱説明書は、操作端末の一部です。操作端末は、本取扱説明書に基づいた使用のみを目的としています。本取扱説明書に記載されていない操作端末の使用は、重傷や死亡、および機械の損傷や物的損害につながる可能性があります。
- 適切な使用として挙げられたもの以外は、不適切と見なされます。不適切な使用によって生じた損傷については、メーカーの責任はなく、管理責任者だけの責任になります。

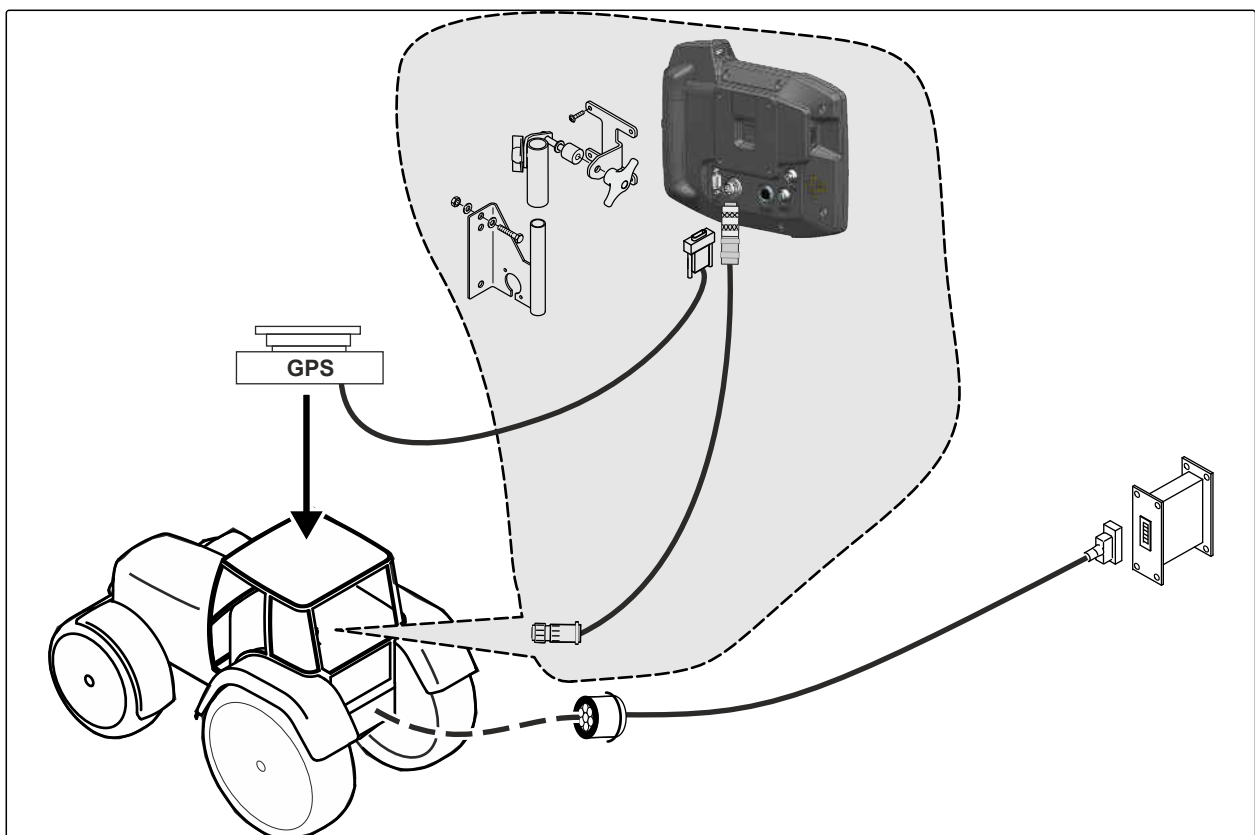
組立説明書

4

CMS-T-00003680-C.1

4.1 AmaTron 4 の取り付け

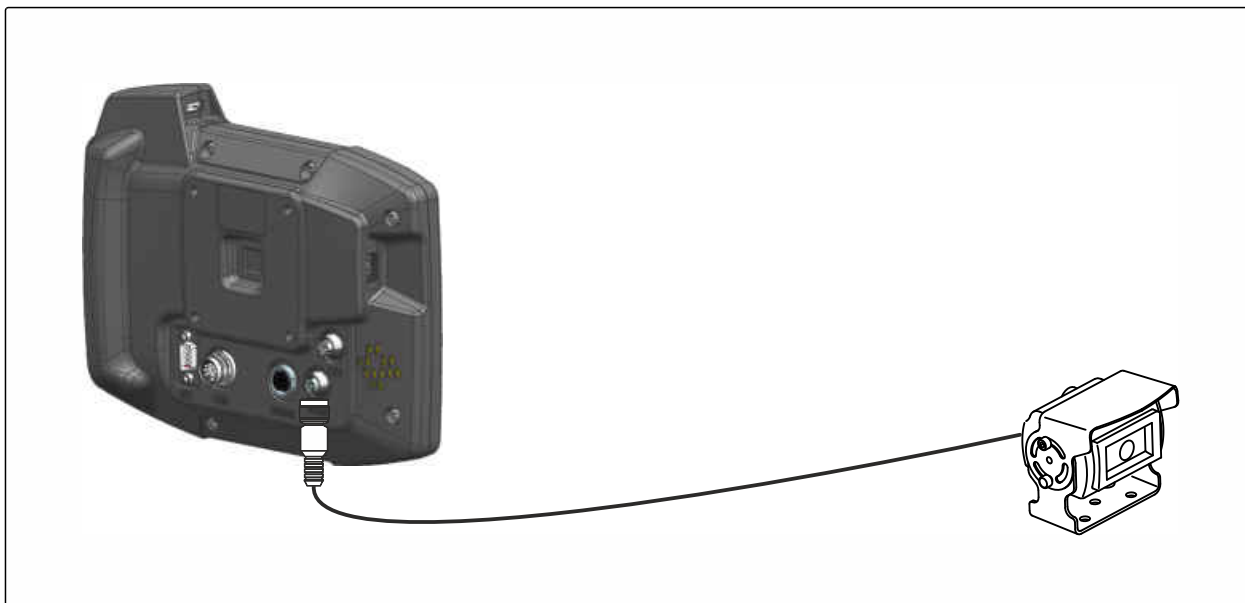
CMS-T-00000302-D.1



CMS-I-00000230

4.2 カメラの接続

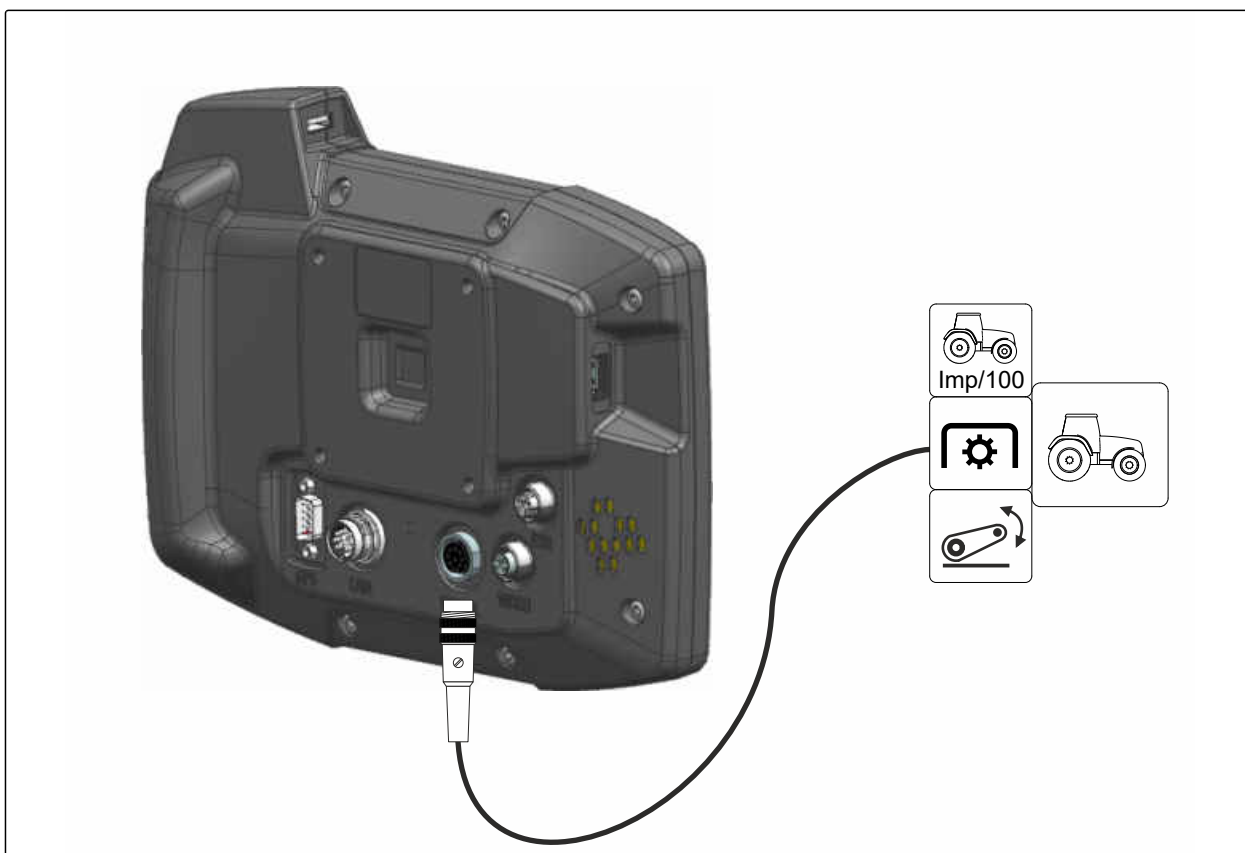
CMS-T-00003681-A.1



CMS-I-00002708

4.3 信号プラグの接続

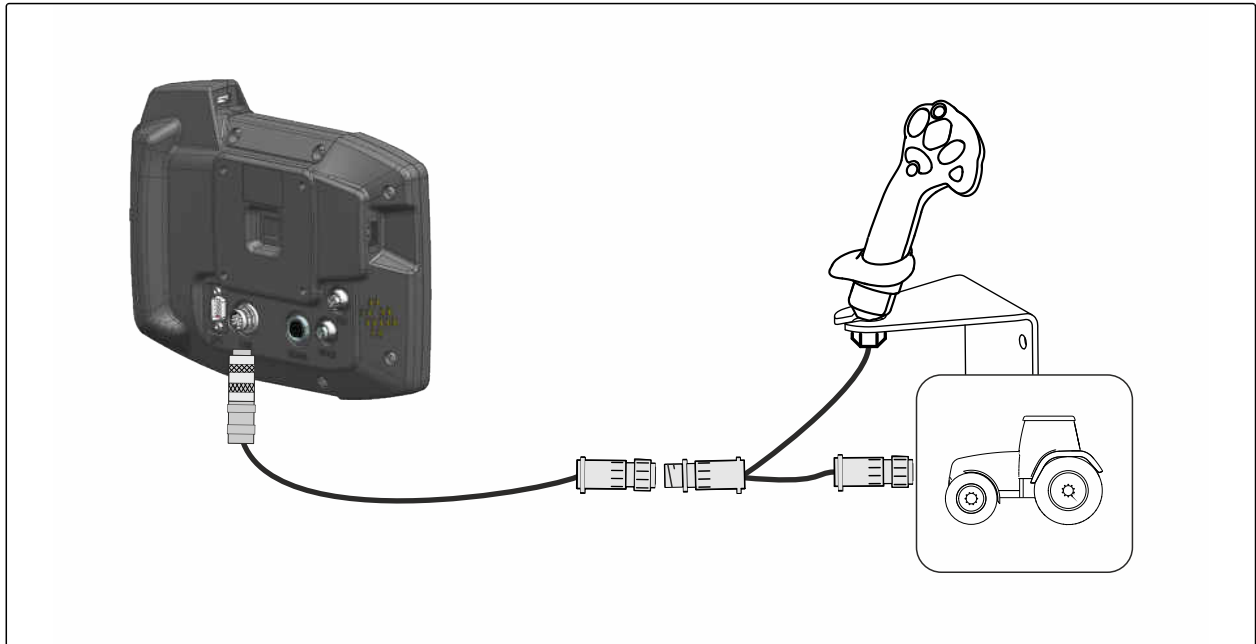
CMS-T-00003682-C.1



CMS-I-00002707

4.4 AUX-N 入力装置の接続

CMS-T-00003927-B.1



CMS-I-00002901



注記

図は、AMAZONE AUX-N 入力装置の接続について説明しています。他のメーカーの AUX-N 入力装置の接続は、異なる場合があります。

AmaTron 4 の概要

5

CMS-T-00001632-E.1

5.1 正面図

CMS-T-00001633-C.1

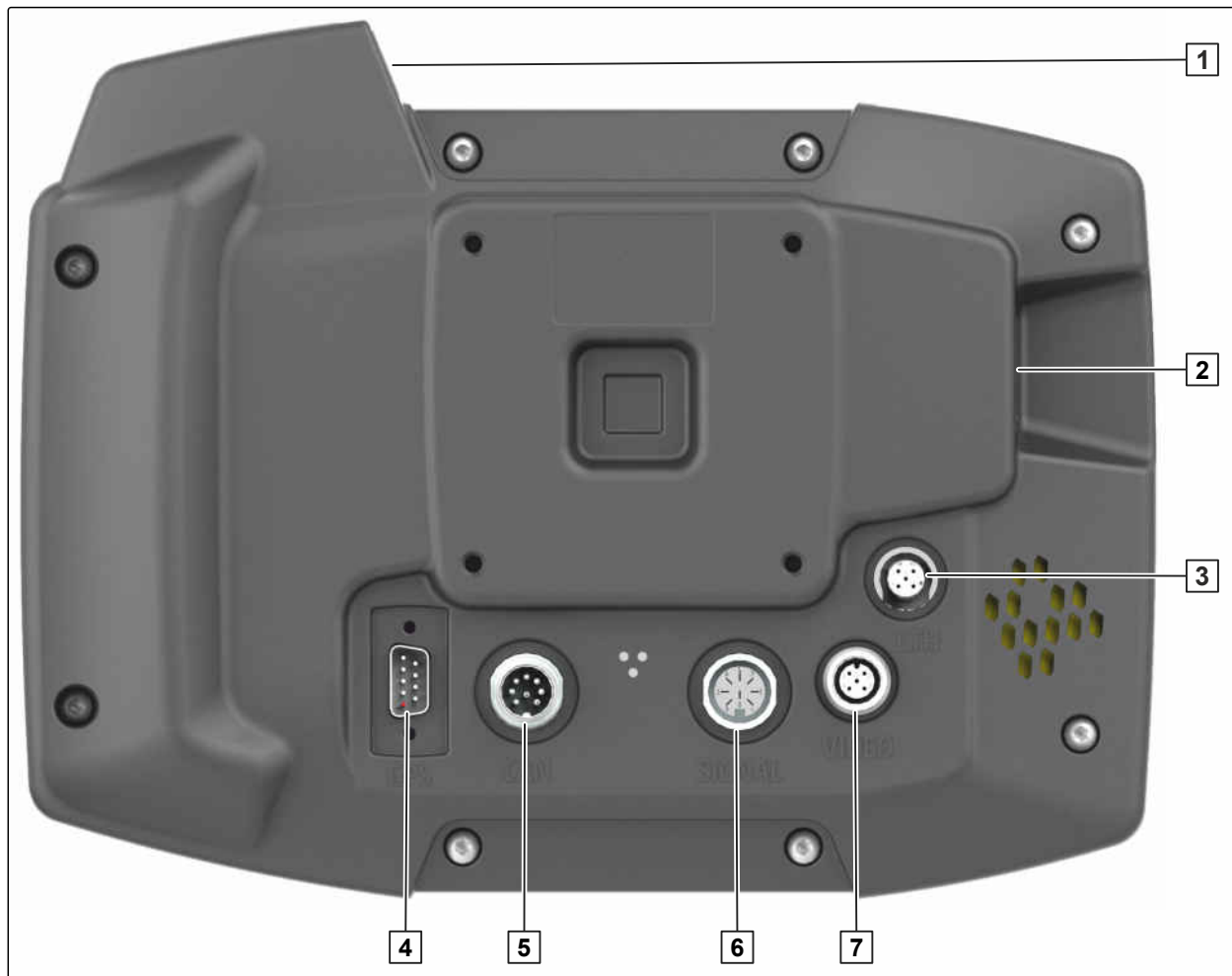


CMS-I-00001011

- 1 メインメニューキー
- 2 マップビューキー
- 3 汎用端末キー
- 4 ISB キー
- 5 ステータスランプ
- 6 装置コントローラ選択キー
- 7 ON/OFF キー
- 8 近接センサー
- 9 明るさセンサー
- 10 タッチディスプレイ

5.2 接続

CMS-T-00000185-B.1



CMS-I-00000100

- | | |
|-------------------|-------------|
| 1 上部 USB 接続 | 2 後部 USB 接続 |
| 3 サービス作業用イーサネット接続 | 4 GPS 信号接続 |
| 5 CAN バス接続 | 6 センサー信号接続 |
| 7 カメラ接続 | |

5.3 銘板

CMS-T-00010641-A.1

- | |
|-----------------|
| 1 部品番号 |
| 2 暗号化されたカレンダー日付 |
| 3 リビジョン番号 |
| 4 シリアルナンバー |



CMS-I-00007283

- 1 装置番号
- 2 暗号化されたカレンダー日付
- 3 タイプ



CMS-I-00007286

5.4 ISB キー

CMS-T-00013136-A.1

ISB キーの機能は接続された装置によって異なります。装置に ISB 機能がある場合、ISB 機能は装置の取扱説明書で説明されています。

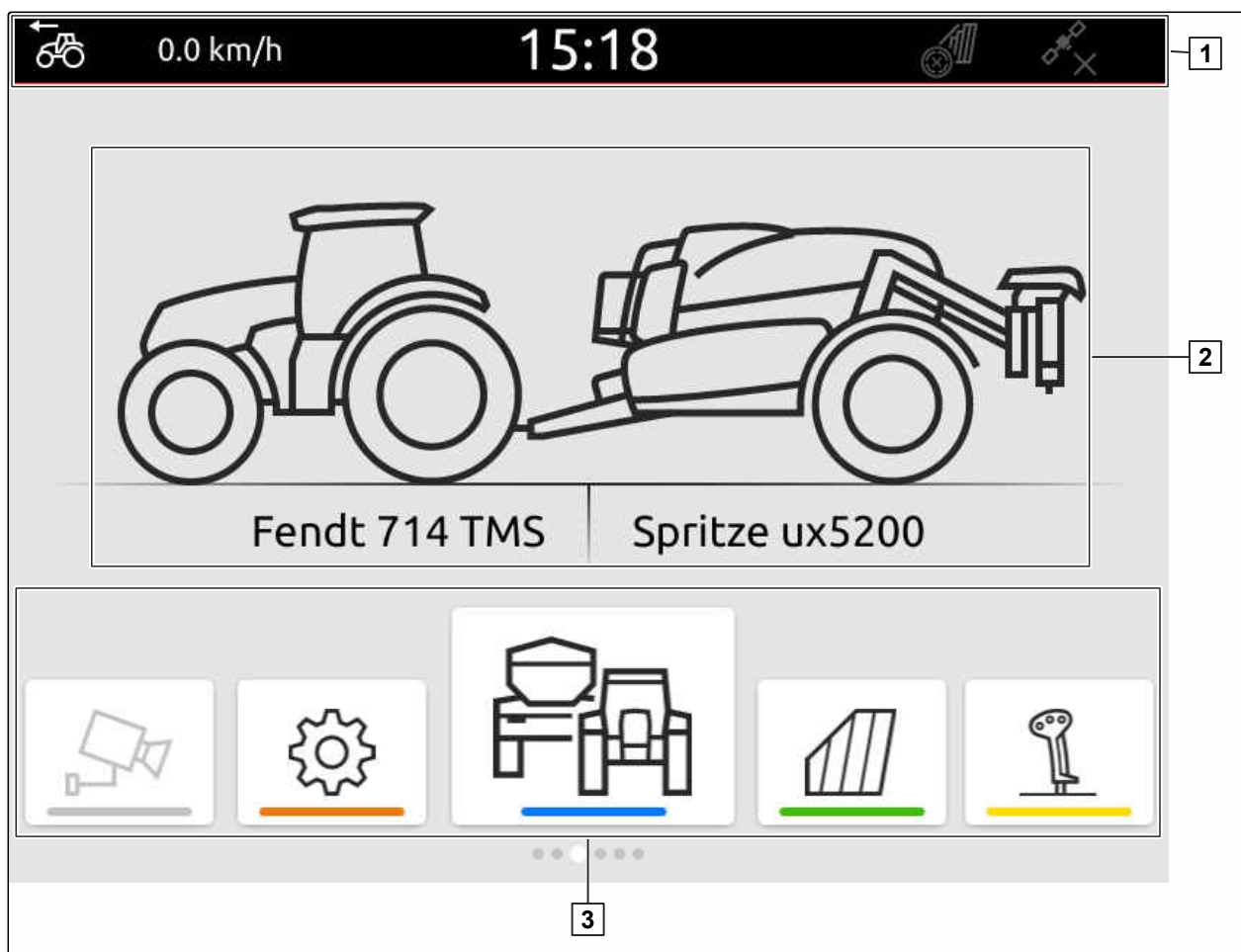
ユーザーインターフェース概要

6

CMS-T-00000210-G.1

6.1 メインメニュー

CMS-T-00000234-C.1



CMS-I-00000104

- 1 ステータスバー
- 2 アクティブな装置およびアクティブなトラクターの表示
- 3 アプリケーションカラーセル

6.2 アプリケーションカーセル

CMS-T-00000254-D.1



CMS-I-00000110

アプリケーションカーセル **1** は、次のアプリケーションを含みます：

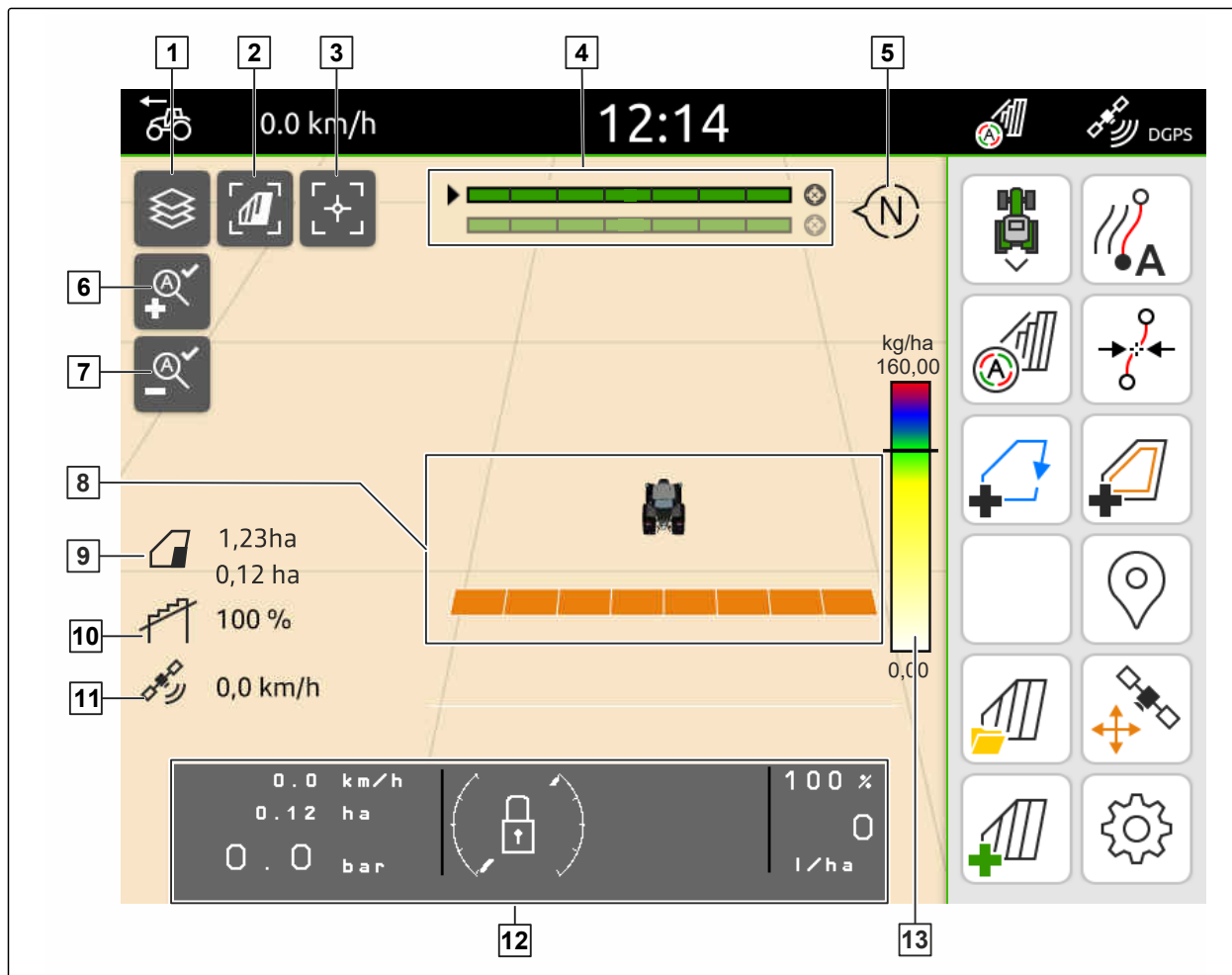
アプリケーション	ボタン	機能
汎用端末	<p>アイコンは、選択した装置によって異なります。</p> 	接続された装置の装置コントローラを表示
AUX-N 割り当て		接続された AUX-N 入力装置を設定
セットアップメニュー		AmaTron 4 のセットアップ
装置管理		トラクターと装置の概要、トラクターと装置のセットアップ
カメラ		カメラ画像を表示
マップビュー		マップビューを開く

6.3 マップビュー

CMS-T-00000241-G.1

6.3.1 マップ

CMS-T-00000242-F.1



CMS-I-00000105

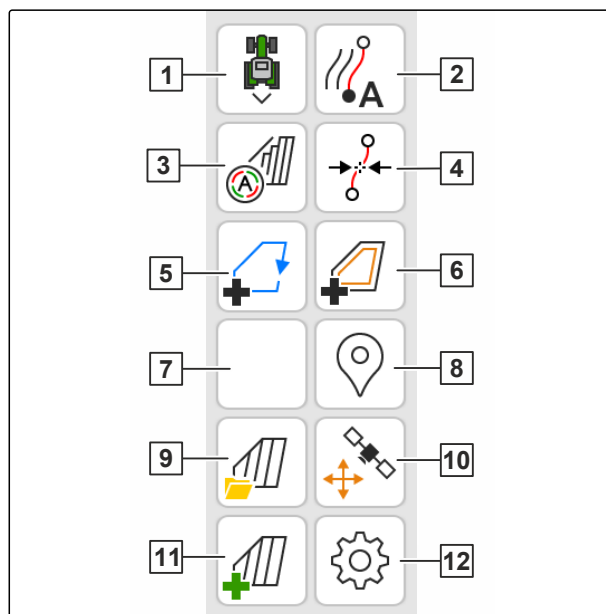
- 1 アプリケーションマップの選択
- 2 鳥瞰のアクティブ化
- 3 トラクターと装置のフォーカス
- 4 マルチブーム選択
- 5 コンパス
- 6 最大ズームレベルの設定
- 7 最小ズームレベルの設定
- 8 トラクターと装置のアイコン
- 9 圃場サイズと作業済みエリア
- 10 オーバーラップ度
- 11 GPS 速度
- 12 装置の情報
- 13 アプリケーションマップ用の値の目盛り

- 2 鳥瞰のアクティブ化
- 4 マルチブーム選択
- 6 最大ズームレベルの設定
- 8 トラクターと装置のアイコン
- 10 オーバーラップ度
- 12 装置の情報

6.3.2 作業メニュー

CMS-T-00000243-D.1

- 1 走行方向を逆に
- 2 トラックラインの作成
- 3 ブームセクション自動制御のアクティブ化
- 4 トラックラインの移動
- 5 圃場境界線の作成
- 6 仮想の枕地の作成
- 7 機能なし
- 8 マーキングの作成
- 9 圃場メニューを開く
- 10 GPS ドリフト補正
- 11 新しい圃場の作成
- 12 マップビューの設定

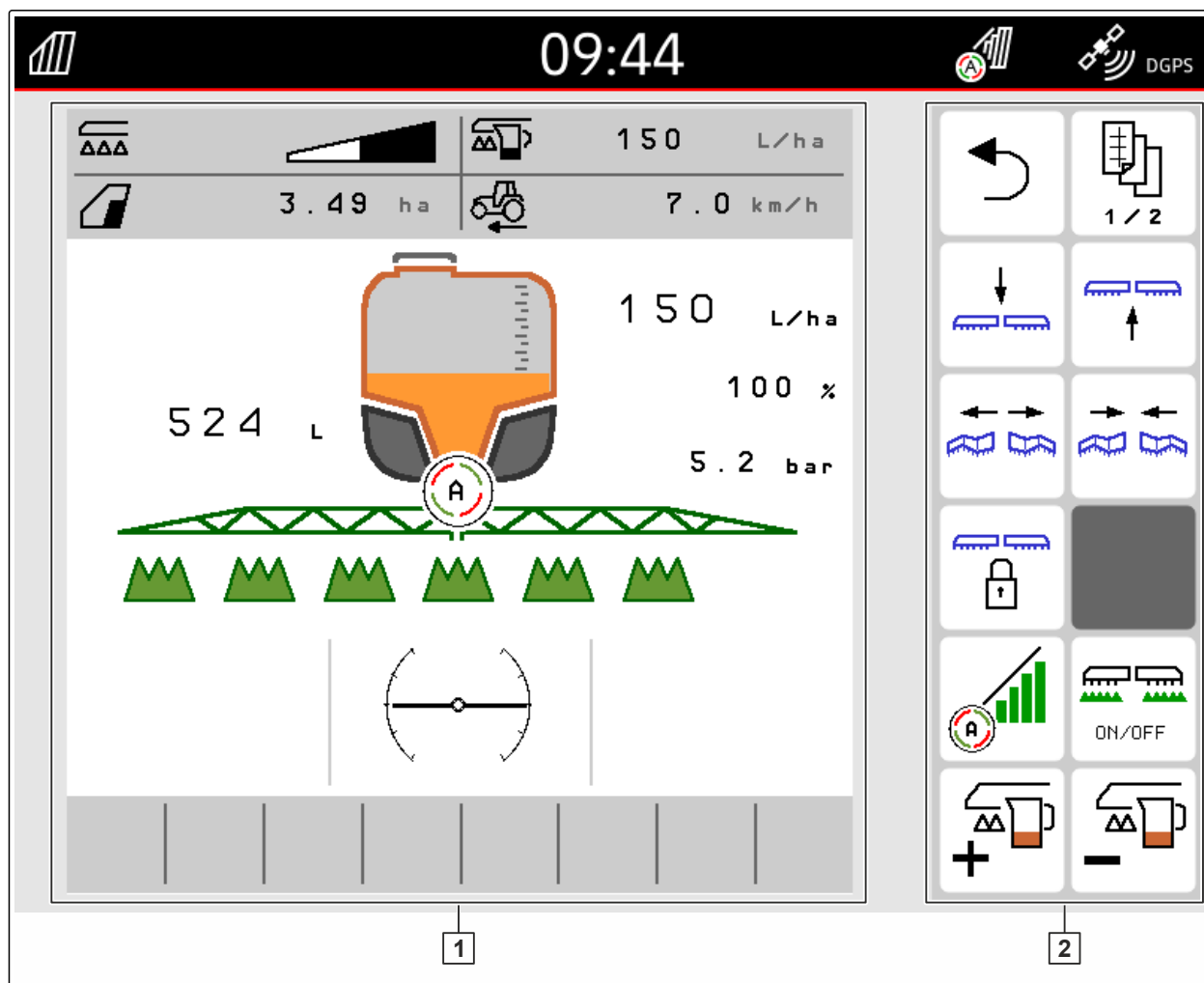


CMS-I-00000142

6.4 汎用端末

CMS-T-00000236-D.1

汎用端末に、装置コントローラの操作インターフェースが表示されます。汎用端末で装置情報を呼び出して、装置を制御できます。汎用端末は、"装置情報"と"機能ボタン"のエリアに分かれています。装置によっては、装置情報のエリアにボタンがあります。



CMS-I-00000107

1 装置情報および装置コントローラ

2 機能ボタン

注記

汎用端末内の表示は、接続された装置によって異なります。

基本的な操作

7

CMS-T-00000181-H.1

7.1 AmaTron 4 の ON/OFF

CMS-T-00000207-D.1

- ▶ *AmaTron 4* を ON にするために、ON/OFF キー **1** を押します。

注記

AUX-N 入力装置が接続されている場合は、AUX-N 入力装置の割り当てが確定されなければなりません、以下のページを参照 144。

- ▶ *AmaTron 4* を OFF にするために、ON/OFF キー **1** を押し続けます。



CMS-I-00000108

7.2 USB スティックを使用する

CMS-T-00013137-A.1

必要条件

- ☑ USB スティックの最大容量は 64 GB
 - ☑ USB スティックは FAT32 ファイルシステムでフォーマット済み
- ▶ 適切な USB スティックを上部または後部の USB ポートに挿入します。
- ➔ USB スティックが検出されたことを示す注記が表示されます。

7.3 アプリケーション間の切り替え

CMS-T-00000250-F.1

7.3.1 メニューキーの使用

CMS-T-00000251-C.1

1. メインメニューを開くために、
[1] を押してください。
2. マップビューを開くために、
[2] を押してください。
3. 汎用端末を開くために、
[3] を押してください。



CMS-I-00000109

7.3.2 アプリケーションカーセルの使用

CMS-T-00000252-B.1

1. メインメニューで、アプリケーションカーセルを指で左右にめくります。
2. 希望するアプリケーションを選択します。



CMS-I-00000276

7.3.3 スワイプジェスチャーの使用

CMS-T-00000260-F.1

スワイプジェスチャー用のアプリケーションは、セットアップメニューで選択できます。以下のページを参照 35。



重要

機械損傷の危険

スワイプジェスチャーの際に、気づかずに装置コントローラボタンを操作してしまう可能性があります。

- ▶ スワイプジェスチャーは、ディスプレイの端で始めてください。

- ▶ ディスプレイの右端または左端からディスプレイ中央へ指でスワイプします。



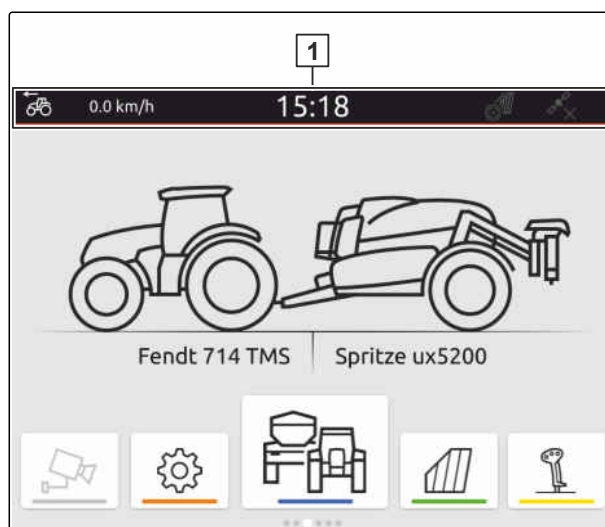
CMS-I-00000277

7.4 ステータスバーの設定

CMS-T-00000197-D.1

ステータスバー **1** は、全てのアプリケーションで表示されます。ステータスバー内の情報は設定可能です。

次の表は、使用可能な機能をすべて示しています：





CMS-I-00000310

記号	情報
	ブームセクション自動制御のステータス
	速度
	GPS 受信
09:30	時刻
	圃場名
	選択した圃場の作業済みエリア

7 | 基本的な操作

クイックスタートメニューの使用

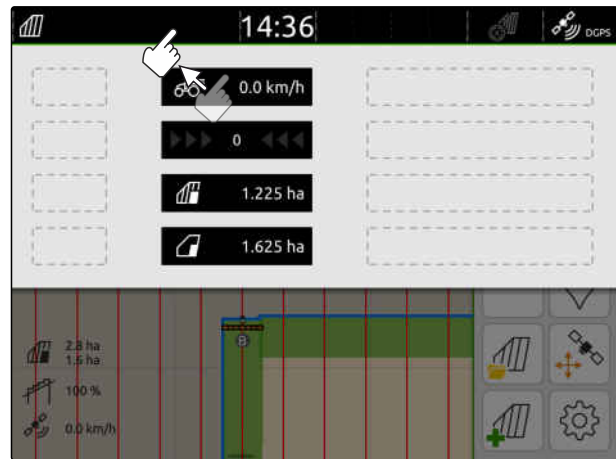
記号	情報
	選択した圃場の未作業エリア
	トラックライン偏差

1. ステータスバーに 2 秒間指で触れます。

➡ 全ての情報が、一覧として表示されます。

2. ステータスバーの情報を出し入れするために、
指で希望する情報を希望する位置に動かします。

3. 設定を終えるために、
情報一覧の下のディスプレイに触れます。












CMS-I-00000145

7.5 クイックスタートメニューの使用

CMS-T-00000203-E.1

クイックスタートメニューには、次の機能に素早くアクセスするためのボタンがあります：

記号	機能
	診断ファイルをエクスポートします。
	AUX-N 割り当てを呼び出します。
	ジョブデータを PDF としてエクスポートします。
	ISO-XML フォーマットのジョブデータをエクスポートします。
	ヒントを呼び出します。
	デイモードとナイトモードを切り替えます。
	ISO-XML ジョブデータとシェープファイルをインポートします。
	音量をスライダーで設定します。
	ディスプレイの明るさをスライダーで設定します。

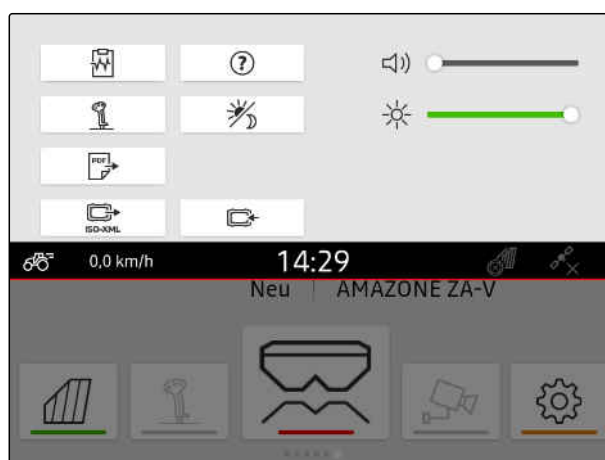
1. ディスプレイ上端からディスプレイ中央に指でスワイプします。

➡ クイックスタートメニューが開きます。



CMS-I-00000278

2. 希望する機能を選択します。
3. クイックスタートメニューを閉じるために、クイックスタートメニューの下のディスプレイに触れます。



CMS-I-00000144

7.6 数値の入力

CMS-T-00000204-B.1

数値を入力しなければならない場合には、テンキーが開きます。さらに、計算機機能を使用できます。実行された計算は、入力される値の上に表示されます。有効な値の範囲は、括弧内に示されます。

1. 数字または計算を入力します。

2. 入力を  で確定します

または

入力を中断するために
テンキーの上のディスプレイに触れます。



CMS-I-00000111

7.7 テキストの入力

CMS-T-00000205-D.1

テキストの入力が必要な場合には、文字ブロックが開きます。

- ▶ 数字または特殊文字を入力するために、

を選択します。



CMS-I-00000113

- ▶ さらに特殊文字を呼び出すために、

を選択します。


注記

中国語または日本語の言語が選択されている場合、ラテン文字は中国語または日本語の文字に変換されます。変換候補が表示されます。日本語の文字では、様々な文字タイプから選択できます。

- ▶ 日本語の文字タイプから選択するには、ボタン **1** を選択します。



CMS-I-00005064

- ▶  でテキスト入力を確定

または


テキスト入力をキャンセルするために
文字ブロックの上のディスプレイに触れます。

7.8 エレメントの削除

CMS-T-00003584-A.1

1. エレメントを削除するために、

 を選択します。

2.  で削除を確定します。

7.9 エレメントの名前変更

CMS-T-00003585-A.1

1. エレメント・ネーミングを押し続けます。
2. ネーミングを入力します。
3. ✓ でネーミングを確定します。

7.10 ヒントの呼び出し

CMS-T-00003638-B.1

ヒントには、AmaTron 4 の使用を簡単にするための、指示とビデオが含まれます。

次のメニューのためにヒントが表示されます：

- メインメニュー
- マップビュー
- AUX-N 入力装置用メニュー

1. 希望するメニューに切り替えます。
2. クイックスタートメニューを開きます。
3. (?) を選択します。



CMS-I-00000278

汎用端末の使用

8

CMS-T-00000475-B.1

汎用端末に装置コントローラが表示されます。装置は、汎用端末で操作できます。接続された装置の装置コントローラ間の切り替えが可能です。

装置コントローラのボタンは、直接触れたり、AmaTron 4 右側のキーを用いて操作できます。キー配置は、ユーザーインターフェースのボタン表示に対応しています。

1. 汎用端末を開くために、
汎用端末キー **1** を押します。
 2. 装置コントローラを選択するために、装置コントローラ間で切り替えることができます。
汎用端末キー **1** を押し続けます。
- ➡ 接続された装置のリストが開きます。
3. 希望する装置を選択します。
- ➡ 選択した装置にチェック記号が付きます。
4. 選択した装置の装置コントローラ間で切り替えるために、
汎用端末キー **1** を押します。



CMS-I-00000313

基本設定を行う

9

CMS-T-00000182-J.1

9.1 カメラの設定

CMS-T-00000212-I.1

1. セットアップメニューで、"基本設定" > "カメラ設定" を選択します。



CMS-I-00000152

2. カメラを使用するために、"カメラ"をアクティブにします。
3. バックギアに入れた場合に、カメラ画像を自動的に表示するために、"自動後進検知"をアクティブにします。

カメラ表示のしきい値は、後進時にカメラ画像が表示されるようになる速度を示します。

4. "カメラ表示しきい値"で、希望する速度を入力します。
5. カメラ画像をミラーリングするために、"カメラを水平にミラーリング"または"カメラを垂直にミラーリング"をアクティブにします。



CMS-I-00000165

9.2 点火回路のアクティブ化

CMS-T-00000214-F.1

点火回路がアクティブになっていると、AmaTron 4 はトラクターのイグニッションと共に ON/OFF になります。

9 | 基本設定を行う 日付と時刻の設定

1. セットアップメニューで、"基本設定" を選択します。

2. "点火回路" をアクティブにします

または

"点火回路"を非アクティブにします。



CMS-I-00000160

9.3 日付と時刻の設定

CMS-T-00001685-F.1

1. セットアップメニューで、"基本設定" > "日付と時刻" を選択します。



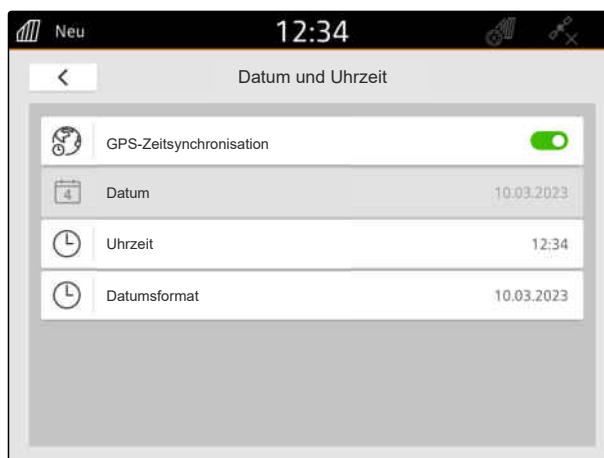
CMS-I-00000148

2. 日付と時刻をGPS信号で呼び出す場合、"GPS時刻同期"をアクティブにします。

または

日付と時刻を手動で入力する場合、
"GPS時刻同期"を非アクティブにします。

3. "日付" で、希望する日付を入力します。
4. "日付形式" で、希望する日付形式を設定します。
5. "時刻" で、希望する時刻と時刻表示、タイムゾーンを入力します。



CMS-I-00000153

9.4 言語と地域設定の変更

CMS-T-00000216-F.1

1. セットアップメニューで、"基本設定" > "地域と言語" を選択します。



CMS-I-00001049

2. "言語" で、希望する言語を選択します。
3. "小数点記号" で、希望する小数点記号を選択します。
4. "単位系" で、希望する単位系を選択します。



CMS-I-00000161

9.5 音量の調節

CMS-T-00003606-D.1

9.5.1 音量を基本設定で設定

CMS-T-00000220-G.1

1. セットアップメニューで、"基本設定" を選択します。



CMS-I-00000167

9 | 基本設定を行う 音量の調節

2. 音量をスライダーで設定します。



CMS-I-00000178

9.5.2 音量をクイックスタートメニューで設定

CMS-T-00003607-C.1

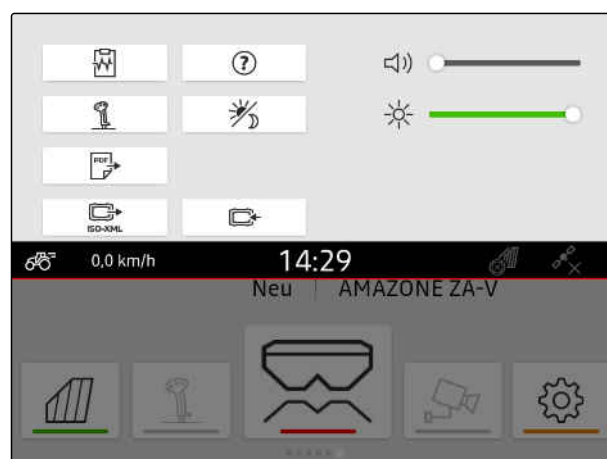
1. ディスプレイ上端からディスプレイ中央に指でスワイプします。

➡ クイックスタートメニューが開きます。



CMS-I-00000278

2. 音量をスライダーで設定します。



CMS-I-00000144

9.6 ディスプレイ輝度の設定

CMS-T-00003608-D.1

9.6.1 ディスプレイ輝度を基本設定で設定

CMS-T-00000221-G.1

1. セットアップメニューで "基本設定" > "ディスプレイ輝度" を選択します。



CMS-I-00000181

2. ディスプレイ輝度をスライダーで設定します。
3. ディスプレイ輝度を自動的に周囲の明るさに調整するには、
"自動ディスプレイ輝度" を有効にします。
4. 周囲の明るさに応じて、デイモードとナイトモードを自動的に切り替えたい場合は、
"自動昼夜切り替え" を有効にします。



CMS-I-00004917

9.6.2 ディスプレイ輝度をクイックスタートメニューで設定

CMS-T-00003609-C.1

1. ディスプレイ上端からディスプレイ中央に指でスワイプします。

➡ クイックスタートメニューが開きます。

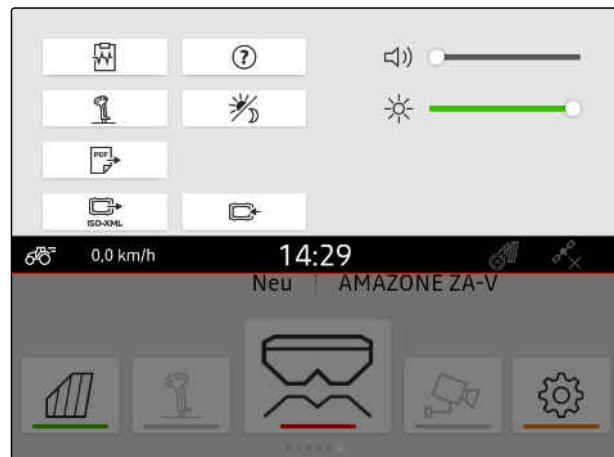


CMS-I-00000278

9 | 基本設定を行う

ディスプレイタッチの表示

2. ディスプレイ輝度をスライダーで設定します。

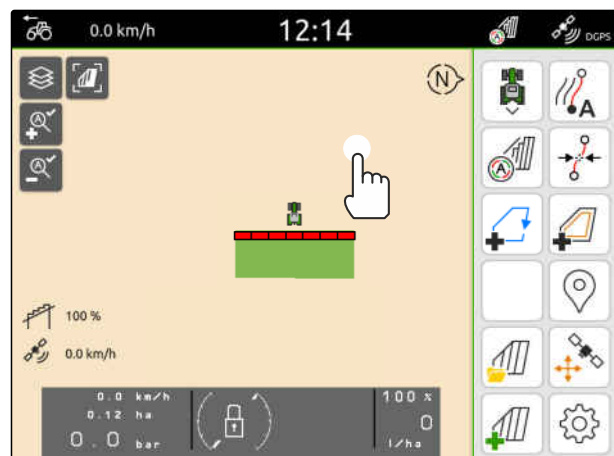


CMS-I-00000144

9.7 ディスプレイタッチの表示

CMS-T-00000223-G.1

この機能がアクティブになっていると、ディスプレイに触れる度に、触れた点に白い円が表示されます。



CMS-I-00002924

1. セットアップメニューで、"基本設定"を選択します。



CMS-I-00000167

2. "タッチ表示"をアクティブにします

または

"タッチ表示"を非アクティブにします。



CMS-I-00000180

9.8 スワイプジェスチャー使用のアクティブ化

CMS-T-00000224-G.1

スワイプジェスチャーにより、次のアプリケーション間を切り替えられます：

- マップビュー
- カメラ画像
- 接続された装置全ての汎用端末

1. セットアップメニューで、"基本設定" > "スワイプジェスチャーアプリケーション"を選択します。

2. 希望するアプリケーションをアクティブにします

または

アプリケーションを非アクティブにします。

3. 選択したアプリケーション間で切り替えるために、以下のページを参照 22.



CMS-I-00000182

9.9 インポートメニューの圏場検索用範囲フィルターを設定する

CMS-T-00013055-A.1

インポートメニューでは、シェープファイルを現在のGPS 位置までの距離に応じてフィルタリングすることができます。指定した範囲の外側にあるデータを持つすべてのシェープファイルは、インポートメニューで非表示になります。

9 | 基本設定を行う

インポートメニューの圃場検索用範囲フィルターを設定する

1. セットアップメニューで "基本設定" > "インポートメニューの圃場検索用範囲フィルター"を選択します。
2. 希望する範囲を選択します。



CMS-I-00008290

GPS のセットアップ

10

CMS-T-00001689-G.1

10.1 トラクター ISOBUS の GPS 信号を使用

CMS-T-00010450-B.1

トラクターが GPS 信号を NMEA2000 として ISOBUS に送信する場合、AmaTron 4 はこの GPS 信号を使用できます。



注記

トラクターが GPS 信号を ISOBUS に送信する場合、AmaTron 4 は GPS 信号を ISOBUS に送信できません、以下のページを参照 60。

1. セットアップメニューで、"GPS"を選択します。
 2. "GPS 受信機の入力"で "ISOBUS NMEA2000"を選択します。
- ➔ メニュー項目 "ボーレート"と "GPS 受信機の設定"が無効になります。



CMS-I-00008403

10.2 受信機 A100 または A101 または A631 のセットアップ

CMS-T-00001692-F.1

この GPS 受信機では、両補正用衛星を手動で設定できます。補正用衛星は補正データを受信機に送ります。補正データにより精度が高まります。



必要条件

- ☑ 受信機 A100 または A101 または A631 が接続されている

1. セットアップメニューで、"GPS" を選択します。
 2. "GPS 受信機の入力" で "GPS (NMEA0183)" を選択します。
 3. "GPS 受信機の設定" を選択します。
- ➡ 接続された GPS 受信機が検索されます。



CMS-I-00001056

4. "衛星 1" および "衛星 2" で、"自動" を選択します。
- ➡ "自動" の設定により、GPS 受信機は自動的に適切な衛星を探します。



注記

GPS 受信機は、NMEA2000 データを CAN バスに送信することができます。この設定は、経験豊富なユーザーのみが有効にしてください。

5. GPS 受信機が NMEA2000 データを CAN バスに送信する場合は、
"NMEA 2000 (CAN)" をアクティブにします。



CMS-I-00001055

10.3 Ag-Star 受信機のセットアップ

CMS-T-00001693-G.1

この GPS 受信機は様々な設定で運転可能です。設定は衛星システムと補正用衛星によって異なります。地域と、補正サービスを利用できるかどうかに応じて、GPS 受信機を設定できます。

"SBAS GPS" 補正モードを用いると、SBAS 補正信号を受信している限り、高精度の信号を利用できます。

SBAS には、補正サービスの EGNOS、WAAS および MSAS があります。SBAS の可用性に関する詳細情報は、インターネットで呼び出すことができます。SBAS が利用できない地域では、"GPS/GLONASS" 補正モードを使用できます。



必要条件

- ☑ Ag-Star 受信機が接続されている

1. セットアップメニューで、"GPS" を選択します。
2. "GPS 受信機の入力" で "GPS (NMEA0183)" を選択します。
3. "ボーレート" で "自動" を選択します。
4. "GPS 受信機の設定" を選択します。

➡ 接続された GPS 受信機が検索されます。



CMS-I-00001056

5. "補正モード" で、希望する補正モードを選択します。



注記

GPS 受信機は、NMEA2000 データを CAN バスに送信することができます。この設定は、経験豊富なユーザーのみが有効にしてください。

6. GPS 受信機が NMEA2000 データを CAN バスに送信する場合は、
"NMEA 2000 (CAN)" をアクティブにします。



CMS-I-00001057

10.4 他の GPS 受信機のセットアップ

CMS-T-00003635-E.1



必要条件

- ☑ GPS 受信機を接続している

接続された GPS 受信機は、次の最低条件を満たしている必要があります。挙げられた値は、GPS 受信機の取扱説明書に記載されています。トラクターの装備に含まれる GPS 受信機は、トラクターを介して設定できます。

- ☑ NMEA0183 をサポート
- ☑ ボーレート: 少なくとも 19200 ボーまたは理想としては 57600 ボー
- ☑ GGA: 少なくとも 5 Hz または理想としては 10 Hz
- ☑ VTG: 少なくとも 5 Hz または理想としては 10 Hz
- ☑ GSA: 1 Hz
- ☑ ZDA: 1 Hz

1. セットアップメニューで、"GPS" を選択します。
2. "GPS 受信機の入力" で "GPS (NMEA0183)" を選択します。
3. GGA 値と VTG 値が 10 Hz の場合、
"ボーレート" で "57600" を選択します。

または

GGA 値と VTG 値が 5 Hz の場合、
"ボーレート" で "19200" または "57600" を選択します。



CMS-I-00001056

10.5 GPS 受信機を工場出荷時設定にリセット


CMS-T-00001744-F.1

GPS 受信機が正しく機能しない場合、GPS 受信機を工場出荷時の設定にリセットできます。

1. セットアップメニューで、"GPS 受信機" を選択します。
2. "GPS 受信機の設定" を選択します。



CMS-I-00001056

3. "工場出荷時設定"を選択します。
4. リセットを  で確定します。
5. GPS 受信機を新たにセットアップします。



CMS-I-00001057

ISOBUS の設定

11

CMS-T-00000281-H.1

ISOBUS で複数の操作端末を使用して、AUX-N 入力装置を利用できるようにするには、ISOBUS を設定する必要があります。

各 ISOBUS 操作端末は、汎用端末とタスクコントローラ用の、一意的な識別番号と UT 番号、TC 番号を持ちます。汎用端末によって装置コントローラが表示され、タスクコントローラによって装置のジョブドキュメントが管理されます。

汎用端末またはタスクコントローラを AmaTron 4 で実行する必要がない場合は、汎用端末またはタスクコントローラを無効にできます。

AUX-N 入力装置は、UT 番号 1 の操作端末でのみ設定できます。

AmaTron 4 が接続されている唯一の操作端末である場合、装置は AmaTron 4 の UT 番号と TC 番号を自動的に受け入れます。

AmaTron 4 の他にも操作端末が接続されている場合、以下が適用されます：

- 同じ UT 番号または TC 番号を持つ操作端末が接続されている場合、AmaTron 4 は空いている UT 番号と TC 番号を自動的に選択します。この場合、メッセージが表示されます。
- 希望する操作端末で装置コントローラとジョブドキュメントが実行されるように、装置コントローラで UT 番号と TC 番号を設定する必要があります。
- 接続された装置は、装置が最後に設定された UT 番号と TC 番号を持つ、操作端末を選択します。

1. セットアップメニューで、"ISOBUS" を選択します。



CMS-I-00000170

2. 装置コントローラを AmaTron 4 で使用する
場合、
UT を有効にします。
3. 接続された AUX-N 入力装置を AmaTron 4 で
設定する場合、
"UT 番号" で 1 を選択します。
4. 装置コントローラを AmaTron 4 に表示する
場合、
装置コントローラで UT 番号を AmaTron 4 の UT
番号に変更します。
5. ジョブドキュメントを AmaTron 4 で使用す
る場合、
TC を有効にします。
6. 接続された装置のジョブドキュメントとブ
ームセクション自動制御を AmaTron 4 で使
用する場合、
装置コントローラで TC 番号を AmaTron 4 の TC
番号に変更します。



CMS-I-00000408



トラブルシューティング

装置コントローラやジョブドキュメント、AUX-N 設定が、希望する操作端末に表示されていませんか？

1. 操作端末と接続された装置の UT 番号と TC 番号が一致しているか点検します。
2. イグニッションを OFF にします。
3. すべての操作端末を再起動します。
4. イグニッションを ON にします。
5. UT 番号と TC 番号を改めて点検します。

ライセンスの管理

12

CMS-T-00001691-J.1

付属するアプリケーションを常時利用できるように、
ライセンス管理でライセンスを認証できます。

認証されたライセンスがない場合、次のように機能を利用できます：

- GPS トラック：トラックラインを初めて作成すると、その時点から 50 時間使用できます。
- GPS スイッチ・ベーシック、GPS スイッチ・プロ：ブームセクション自動制御付きの装置を初めて接続すると、その時点から 50 時間使用できます。
- GPS マップ&ドキュメント：ジョブデータを 25 回エクスポートまたはインポートできます。
- AmaCam：設定でカメラを有効にすると、その時点から 50 時間使用できます。

GPS トラックと AmaCam、GPS スイッチ・ベーシック、GPS スイッチ・プロの時間限定ライセンスは、対応する機能の使用を止めても、AmaTron 4 の電源が入っている限り有効期限が切れます。

アプリケーションを無制限に利用するには、
AMAZONE 販売店でライセンスキーを取得する必要があります。

次の表には、ライセンスによって使用許可される機能の一覧が記載されています。

機能	ライセンス無し	GPS スイッチ・ベーシック	GPS スイッチ・プロ	GPS トラック	GPS マップ & ドキュメント	AmaCam
グリッド線	X					
手動ズーム	X					
走行方向検知	X					
マップ移動	X					
トラクターと装置の表示	X					

機能	ライセンス無し	GPS スイッチ・ベーシック	GPS スイッチ・プロ	GPS トラック	GPS マップ & ドキュメント	AmaCam
GPS 速度の表示	X					
鳥瞰	X					
コンパス	X					
既存のジオエレメントの表示	X					
最大 16 ブームセクションのブームセクション自動制御		X	X			
作業済みエリアの記録、ISOBUS または手動		X	X			
圃場境界線の作成		X	X			
ブームの自動降下		X	X			
仮想の枕地		X	X			
最大 128 ブームセクションのブームセクション自動制御			X			
障害物マーキング			X			
自動ズーム			X			
MultiBoom : 装置で複数のブームを使用			X			
MultiBin : 装置で複数の設定値受信機を使用			X			
トラックラインと苗床の作成				X		
ISOBUS トラムラインスイッチ				X		

機能	ライセンス無し	GPS スイッチ・ベーシック	GPS スイッチ・プロ	GPS トラック	GPS マップ & ドキュメント	AmaCam
ジョブデータとシェープファイルのインポート&エクスポート					X	
ISO-XML ジョブデータを PDF としてエクスポート					X	
ジオリファレンスの記録					X	
ISO-XML アプリケーションマップを使用					X	
シェープファイルからアプリケーションマップを使用					X	
自動圃場検知					X	
非アクティブな圃場境界線を表示					X	
カメラ画像を表示						X

1. セットアップメニューで、"ライセンス管理" を選択します。



CMS-I-00000168

アプリケーションのリストには、各ライセンスの残り利用時間、またはアプリケーションの有効／無効が表示されます。

2. ライセンスを認証するには、
AMAZONE 販売店に連絡してください。



CMS-I-00001096

ネットワークのセットアップ

13

CMS-T-00004307-C.1

13.1 AmaTron 4 を用いた WLAN アクセスポイントのセットアップ

CMS-T-00004308-C.1

AmaTron 4 と WLAN スティックを用いて、WLAN ネットワークをセットアップできます。他の WLAN 対応装置は、この WLAN ネットワークにアクセスできます。WLAN ネットワークは、myAmaRouter アプリおよび AmaTron Twin アプリに対して使用できます。



必要条件

- ☑ AmaTron Connect パッケージを入手済み

1. USB WLAN スティックを差し込みます。
2. セットアップメニューで "ネットワーク" を選択します。
3. "WLAN 使用" を有効化します。
4. "モード" で "アクセスポイント" を選択します。
5. "WLAN ネットワーク" で WLAN ネットワークの名前を変更します。
6. "パスワード" で WLAN ネットワークのパスワードを割り当てます。



CMS-I-00003176

13.2 AmaTron 4 を WLAN ネットワークに接続

CMS-T-00004309-C.1

AmaTron 4 と WLAN スティックを用いて、WLAN ネットワークにアクセスできます。WLAN ネットワークは、myAmaRouter アプリおよび AmaTron Twin アプリに対して使用できます。



必要条件



- ☑ AmaTron Connect パッケージを入手済み

1. USB WLAN スティックを差し込みます。
2. セットアップメニューで "ネットワーク" を選択します。
3. "WLAN 使用" を有効化します。
4. "モード" で "参加者" を選択します。
5. "WLAN ネットワーク" を選択します。



CMS-I-00003178

利用可能な WLAN ネットワークのリストが表示されます。ロックアイコンは、WLAN ネットワークがパスワードで保護されているかどうかを示します。

-  : パスワードで保護
-  : 保護なし

6. "WLAN ネットワーク" で、希望する WLAN ネットワークを選択します。
7. "接続" を選択します。
8. 選択した WLAN ネットワークが、パスワードで保護されている場合、パスワードを入力します。



CMS-I-00003175

装置のセットアップ

14

CMS-T-00000194-J.1

14.1 ISOBUS 装置のセットアップ

CMS-T-00000319-J.1

接続された ISOBUS 装置は、自動的に作成され、装置データがロードされます。装置データは、装置コントローラ内で汎用端末によってのみ変更できます。マップビューで正しく表示するためには、装置のモデル化が指定されている必要があります。


情報は、次の要因によって異なります：

- 接続された装置は、搭載または牽引されています。
- GPS 受信機は、トラクターまたは装置に取り付けられています。
- 使用する装置は自走式です。
- ブームの数



必要条件

- ☑ ISOBUS 装置が接続されている

1. メインメニューで  を選択します。
2. "装置" で、接続されている装置を選択します。
3. GPS 受信機が装置に取り付けられている場合、"装置の GPS 受信機" をアクティブにします。
4. 接続されている装置が搭載型か自走式の場合、"装置のモデル化" で "搭載型" を選択します。

または

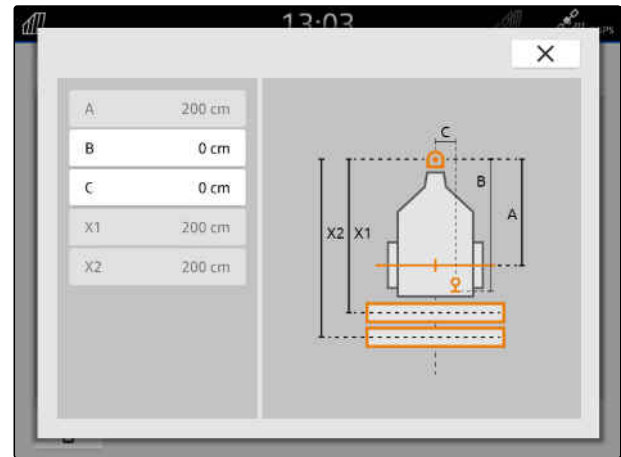
接続されている装置が牽引型の場合、
"装置のモデル化" で "牽引型" を選択します。



CMS-I-00000243

装置ジオメトリのために、次の値があります：

- "X1"：連結点と散布点の間隔
- "X2"、2 本目のブームをもつ機械で：連結点と 2 つ目の散布点の間隔
- "A"、牽引された機械で：連結点と後輪軸の間隔
- "B"：連結点に対する GPS 受信機の縦方向オフセット
- "C"：連結点に対する GPS 受信機の、進行方向で見た横方向オフセット。横方向オフセットが正の値だと連結点の右側、横方向オフセットが負の値だと連結点の左側。



注記

すべてのジオメトリ値が、装置の実際のジオメトリ値と一致する必要があります。

5. ジオメトリ値をチェックするために、装置のジオメトリ値を再測定します。
6. "装置ジオメトリ"を選択します。
7. GPS 受信機が装置に取り付けられている場合、
"B"と"C"の値を入力します。

14.2 非 ISOBUS 装置のセットアップ

CMS-T-00000318-H.1




14.2.1 非 ISOBUS 装置の作成

CMS-T-00000321-G.1

マップビューで正しい表示が行われ、ブームセクション制御が正しく機能するためには、装置を作成する必要があります。

14 | 装置のセットアップ

非 ISOBUS 装置のセットアップ


1. メインメニューで  を選択します。
2. "装置" で、 を選択します。
3. 装置名を入力します。
4.  で確定します。



CMS-I-00000279

14.2.2 非 ISOBUS 装置の設定

CMS-T-00000322-H.1

1. メインメニューで  を選択します。
2. "装置" で、希望する装置を選択します。

マップビューで正しく表示するためには、装置のモデル化が指定されている必要があります。

情報は、次の要因によって異なります：

- 接続された装置は、搭載または牽引されています。
- GPS 受信機は、トラクターまたは装置に取り付けられています。
- 使用する装置は自走式です。

3. 接続されている装置が搭載型か自走式の場合、
"装置のモデル化" で "搭載型" を選択します。

または

接続されている装置が牽引型の場合、
"装置のモデル化" で "牽引型" を選択します。

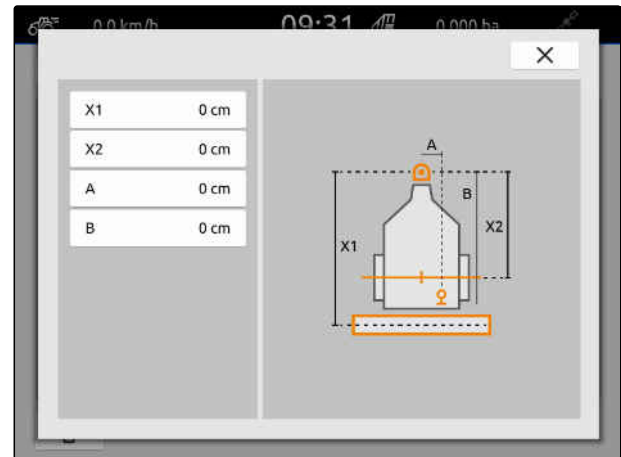
4. 装置タイプとメーカーを入力します。



CMS-I-00000280

装置ジオメトリのために、次の値があります：

- X1：連結点と散布点の間隔
- 牽引された機械の X2：連結点と後輪軸の間隔
- A：GPS 受信機の連結点に対する、進行方向から見た横方向オフセット。横方向オフセットが正の値だと連結点の右側、横方向オフセットが負の値だと連結点の左側。
- B：GPS 受信機の連結点に対する縦方向オフセット



CMS-I-00001044

5. "装置ジオメトリ"で、X1 および X2 の値を入力します。
6. GPS 受信機が装置に取り付けられている場合、
"装置ジオメトリ"で A および B の値を入力します。
7. "ブームセクション数"で、接続された装置のブームセクション数を入力します。
8. "標準ブームセクション幅"で、全てのブームセクションの幅を変更します。

ブームセクションの幅が異なる場合、それぞれのブームセクションのために個別に幅を入力できます。ブームセクションは、走行方向に向かって、左から右の順で番号が振られています。

9. ブームセクションのリストで、各ブームセクションの値を変更します。

14.3 装置の選択

CMS-T-00000378-H.1


ISOBUS 装置は、接続されると自動的に選択されます。

非 ISOBUS 装置が使用されている場合、正しい装置データがロードされるように、装置を選択しなければなりません。



必要条件

- ☑ 装置をセットアップ済みである (以下のページを参照 50)

1. メインメニューで  を選択します。
 2. 希望する装置を選択します。
- ➡ 選択した装置にチェック記号が付きます。



CMS-I-00000280

トラクターのセットアップ

15

CMS-T-00000195-J.1




15.1 新しいトラクターの作成

CMS-T-00000238-H.1

マップビューで正しい表示が行われ、ブームセクション自動制御が正しく機能するためには、トラクターを作成する必要があります。

注記

使用するトラクターごとに、“装置”メニューでトラクターを作成し、セットアップする必要があります。

1. メインメニューで  を選択します。
2. “トラクター”で  を選択します。
3. トラクター名を入力します。
4.  で確定します。
5. トラクタージオメトリデータを変更します。以下のページを参照 55。
6. トラクターセンサーを設定します。以下のページを参照 57。



CMS-I-00000241

15.2 トラクタージオメトリデータの変更

CMS-T-00000237-G.1


トラクターのジオメトリデータによって、トラクターの縦軸と後輪軸、連結点に対する、GPS 受信機の位置が定められます。ジオメトリデータは、マップビューで正しい表示が行われるために、そしてブームセクション制御が正しく機能するために必要です。

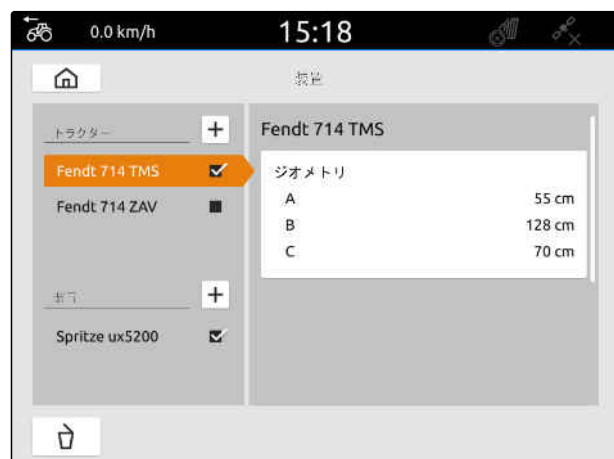
i 注記

GPS 受信機を内蔵する一部トラクターでは、GPS 受信機の送信位置が GPS 受信機の物理的な位置に対応していません。トラクターのジオメトリデータは、GPS 受信機の送信位置に対応していなければなりません。詳細な情報は、トラクターの製造元にお問い合わせください。


i 注記

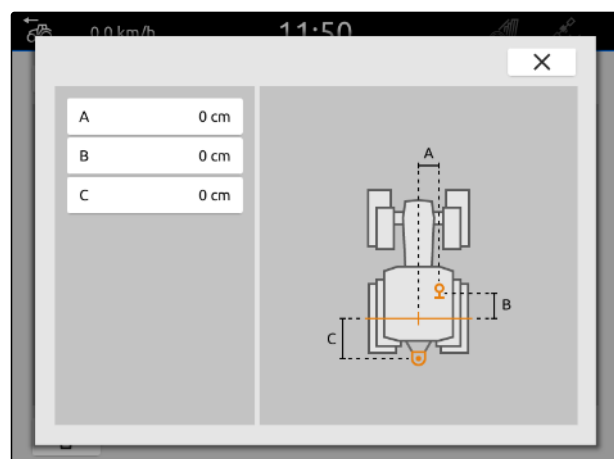
連結点を 2 つもつトラクターの場合、連結点ごとにトラクターを作成する必要があります。

1. メインメニューで  を選択します。
2. 希望するトラクターを選択します。
3. "ジオメトリ"を選択します。



CMS-I-00000234

4. "A"で、GPS 受信機からトラクター縦軸までの間隔を入力します。
5. "B"で、GPS 受信機からトラクター後輪軸中心までの間隔を入力します。
6. "C"で、後輪軸から連結点までの間隔を入力します。
7.  で確定します。



CMS-I-00000236

15.3 トラクターセンサーの設定

CMS-T-00000239-I.1

15.3.1 ホイールセンサーの設定

CMS-T-00000310-G.1


装置が独自の速度信号を ISOBUS に送信しない場合、装置コントローラはホイールセンサーの速度信号を使用できます。ホイールセンサーは、ホイール回転を基に速度を検出します。トラクターはホイールセンサーを備えていないが、接続された装置がこの信号を必要とする場合、ホイールセンサーのデータは GPS 信号によってシミュレートできます。



必要条件

ホイールセンサーからホイールセンサー信号が出ている場合：

- ☉ 信号プラグが接続されている。以下のページを参照 10

1. メインメニューで  を選択します。
2. "トラクター"で、希望するトラクターを選択します。
3. "センサー"を選択します。



CMS-I-00000242

4. "ホイール"を選択します。
5. ホイールセンサー信号を使用する場合、"信号送信"がアクティブになります。



CMS-I-00000232

6. ホイールセンサー信号がGPS 信号によってシミュレートされる場合、
"ソース"で "GPS 受信機" を選択します。

または

ホイールセンサー信号がホイールセンサーから出ている場合、
"ソース"で "信号ソケット" を選択します。

7. ホイールセンサー信号がホイールセンサーから出ている場合、
"現在値" で 1 分あたりのインパルス数を入力します。


または

1 分あたりのインパルス数を検出するために、
"インパルス学習" でディスプレイの指示に従います。



注記

設定はメニューを閉じて初めて受け入れられます。

8.  でメニューを閉じます。

15.3.2 レーダーセンサーの設定

CMS-T-00000311-G.1


装置が独自の速度信号を ISOBUS に送信しない場合、装置コントローラはレーダーセンサーの速度信号を使用できます。ホイールセンサーは、レーダー信号を基に速度を検出します。トラクターはレーダーセンサーを備えていないが、接続された装置がこの信号を必要とする場合、レーダーセンサーのデータは GPS 信号によってシミュレートできます。



必要条件

レーダーセンサーからレーダーセンサー信号が出ている場合：

- ☉ 信号プラグが接続されている。以下のページを参照 10

1. メインメニューで  を選択します。
2. "トラクター" で、希望するトラクターを選択します。
3. "センサー" を選択します。



CMS-I-00000242

4. "レーダー" を選択します。
5. レーダーセンサー信号が使用される場合、"信号送信" がアクティブになります。
6. レーダーセンサー信号がGPS 信号によってシミュレートされる場合、"ソース" で "GPS 受信機" を選択します。

または

レーダーセンサー信号がレーダーセンサーから出ている場合、
"ソース" で "信号ソケット" を選択します。

7. レーダーセンサー信号がレーダーセンサーから出ている場合、
"現在値" で 1 分あたりのインパルス数を入力します。

または

1 分あたりのインパルス数を検出するために、
"インパルス学習" でディスプレイの指示に従います。




CMS-I-00000235



注記

設定はメニューを閉じて初めて受け入れられます。

8.  でメニューを閉じます。

15.3.3 GPS/NMEA2000 信号の送信

CMS-T-00000316-H.1


AmaTron 4 は、ISOBUS 経由で速度と GPS 位置を、接続されている装置に送信できます。そのために接続された装置は、NMEA2000 プロトコルを介して、速度信号を処理できなければなりません。



注記

GPS 設定の "GPS 受信機入力" で "ISOBUS" を選択した場合、トラクターは ISOBUS に GPS 信号を送信します。以下のページを参照 37。

この場合、このメニューの設定は無効になります。

1. メインメニューで  を選択します。
2. "トラクター" で、希望するトラクターを選択します。
3. "センサー" を選択します。



CMS-I-00000242

4. "GPS/NMEA2000" を選択します。
5. 速度信号が、NMEA2000 プロトコルを介して、接続された装置に送信される場合、
"速度" で "信号送信" を有効にします。
6. GPS 位置が、NMEA2000 プロトコルを介して、接続された装置に送信される場合、
"GPS 位置" で "信号送信" を有効にします。




CMS-I-00000233



注記


設定はメニューを閉じて初めて受け入れられます。

7.  でメニューを閉じます。

15.3.4 PTO センサーの設定

CMS-T-00000314-G.1

接続された装置が PTO 回転数を必要とする場合、1 回転あたりのインパルスを設定し、PTO 回転数の信号を送信できます。

1. メインメニューで  を選択します。
2. "トラクター" で、希望するトラクターを選択します。
3. "センサー" を選択します。



CMS-I-00000242

15 | トラクターのセットアップ トラクターセンサーの設定


4. "PTO"を選択します。
5. PTO 回転数が送信される場合、
"信号送信"を選択します。
6. "1 回転あたりのインパルス"で、正しい PTO 回転数の値を入力します。



CMS-I-00000239

注記

設定はメニューを閉じて初めて受け入れられます。

7.  でメニューを閉じます。


15.3.5 作業位置センサーの設定

CMS-T-00000315-G.1

15.3.5.1 デジタル作業位置センサーの設定

CMS-T-00000312-G.1

デジタル作業位置センサーが接続されている場合、AmaTron 4 は作業位置センサーの信号に基づいて、装置が作業位置にあるか検出できます。

1. メインメニューで  を選択します。
2. "トラクター"で、希望するトラクターを選択します。
3. "センサー"を選択します。



CMS-I-00000242


4. "リフト"を選択します。
5. 作業位置が送信される場合、
"信号送信"を選択します。
6. "センサータイプ"で"デジタル"を選択します。
7. 表示された作業位置が実際の作業位置と一致しない場合、
"信号のインバート"をアクティブにします。



CMS-I-00000238

注記


設定はメニューを閉じて初めて受け入れられます。

8.  でメニューを閉じます。

15.3.5.2 アナログ作業位置センサーの設定

CMS-T-00000313-G.1

アナログ作業位置センサーが接続されている場合、AmaTron 4 は電圧値に基づいて、装置が作業位置にあるか検出できます。そのために AmaTron 4 は、様々な位置の電圧値を学習しなければなりません。加えて AmaTron 4 は、上下最終位置間の切り替え位置を学習しなければなりません。

1. メインメニューで  を選択します。
2. "トラクター"で、希望するトラクターを選択します。
3. "センサー"を選択します。



CMS-I-00000242

4. "リフト"を選択します。
5. 作業位置が送信される場合、
"信号送信"を選択します。
6. "センサータイプ"で "アナログ"を選択します。

"上最終位置"の値は、作業位置 "OFF" と見なされます。
"下最終位置"の値は、作業位置 "ON" と見なされます。
7. トラクターの昇降装置を使って、機械を作業位置にします。
8. "上最終位置の学習"を選択します。
9. トラクターの昇降装置を使って、機械を作業位置から移動させます。
10. "下最終位置の学習"を選択します。
11. トラクターの昇降装置を、上下最終位置の間にセットします。
12. "切り替え位置の学習"を選択します。




CMS-I-00000237



注記

設定はメニューを閉じて初めて受け入れられます。

13.  でメニューを閉じます。

15.4 トラクターの選択


CMS-T-00003589-D.1

正しい装置データがロードされるように、トラクターを選択しなければなりません。



必要条件

- ☑️ トラクターが作成されています; 以下のページを参照 55

1. メインメニューで  を選択します。
 2. 希望するトラクターを選択します。
- ➡️ 選択したトラクターにチェック記号が付きます。



CMS-I-00000241

マップビューの使用

16

CMS-T-00000188-I.1

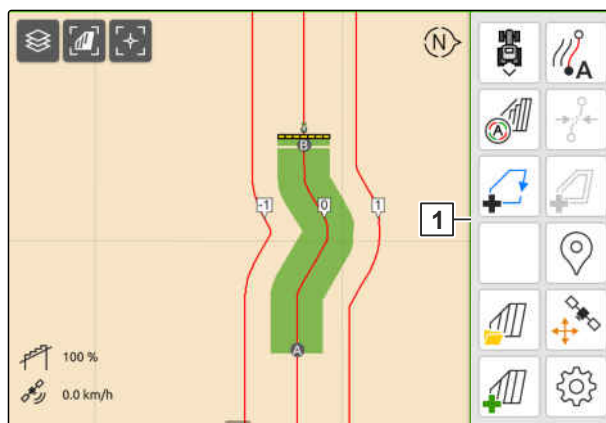
16.1 マップビューの設定

CMS-T-00000192-I.1


16.1.1 動的な作業メニューをアクティブ化

CMS-T-00000211-G.1

この機能をアクティブにすると、マップビューの作業メニュー **1** が 10 秒後に自動的に消えます。ユーザーがディスプレイ上で手を動かすと、作業メニューが再び現れます。



CMS-I-00002900

1. 作業メニューで  > "基本設定" を選択します。

2. "動的ボタンバー" をアクティブにします

または

"動的ボタンバー" を非アクティブにします。




CMS-I-00000149

16.1.2 2D ビューをアクティブにする

この機能は、2D ビューと 3D ビューを切り替えるために使用することができます。



1. 作業メニューで  > "基本設定" を選択します。
 2. 2D ビューをアクティブにします。
- または
- 2D ビューを非アクティブにします。




16.1.3 走行方向検知の設定

走行方向検知により、トラクターが後進する際にトラクターのアイコンが回転しないようにします。走行方向のソースは、GPS かトラクター信号、または GPS とトラクター信号の可能性がありますが。

注記

"トラクター + GPS" が選択され、トラクターが信号を送信しないと、GPS 信号が使用されます。

1. 作業メニューで  > "基本設定" を選択します。
2. "走行方向検知" で、希望するソースを選択します
または
走行方向検知を非アクティブにします。



CMS-I-00000191

16.1.4 オートズームの設定

CMS-T-00000228-G.1


オートズームがアクティブになっていると、次の場合にマップが自動的に拡大・縮小されます：

- 拡大：
 - 以下のエレメントへの接近：
 - ◇ 圃場境界線
 - ◇ 枕地
 - ◇ 障害物
 - ◇ 作業済みエリア
 - 速度が 3 km/h 未満
- 縮小：
 - 速度が 6 km/h 以上



必要条件

- ☑ "GPS スイッチ・プロ" のライセンスが使用可能

1. 作業メニューで  > "基本設定" を選択します。

2. "オートズーム" をアクティブにします。

または

非アクティブにします。


3. オートズームがアクティブになっている場合、
"オートズームの作動間隔" で、上記エレメントまでの間隔がどれだけになったら、オートズームが作動するかを設定します。

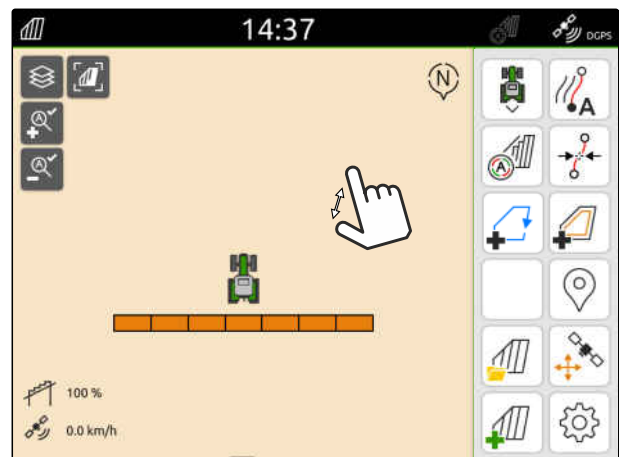


CMS-I-00000197

4. マップビューに切り替えます。


5. 指でマップを、希望する最大ズームレベルに拡大します。

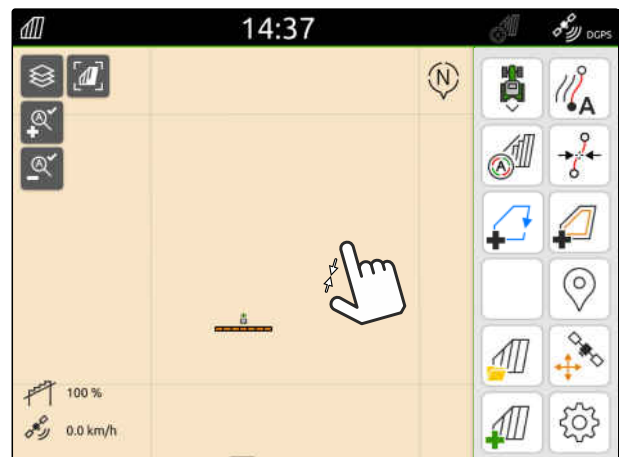
6.  を選択します。



CMS-I-00000256

7. 指でマップを、希望する最小ズームレベルに縮小します。

8.  を選択します。



CMS-I-00000257



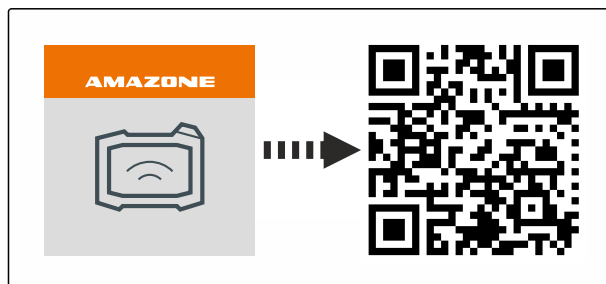
注記

オートズームがアクティブな間は、ズームレベルが常に調整されます。

16.2 AmaTron-Twin アプリにマップビューを表示

CMS-T-00004310-D.1

AmaTron-Twin アプリで、AmaTron 4 のマップビューをモバイル端末に表示して、操作できます。表示されている QR コードで、アプリのダウンロードおよび詳細情報にジャンプします。



CMS-I-00003259



必要条件

- ☑ モバイル端末に AmaTron-Twin アプリをインストール
- ☑ AmaTron 4 でネットワークをセットアップ; 以下のページを参照 48
- ☑ AmaTron 4 とモバイル端末は同じ WLAN 上

1. QR コードで AmaTron-Twin アプリをインストールします。
2. AmaTron-Twin アプリを起動します。

16.3 作業メニューの切り替え

CMS-T-00000206-F.1

作業メニュー内に、端末および様々な装置の機能を表示できます。機能が表示されている装置を選択できます。選択した機能間の切り替えが可能です。

1. 作業メニューの装置機能を選択するために、マップビューキー **1** を押し続けます。

➡ 接続している装置のリストが表示されます。

2. 希望する装置を選択します。

➡ 選択した装置にチェック記号が付きます。

3.  で確定します。



CMS-I-00001091



重要

機械損傷の危険

スワイプジェスチャーの際に、気づかずに装置コントローラボタンを操作してしまう可能性があります。

- ▶ スワイプジェスチャーは、ディスプレイの端で始めてください。



注記

指が作業メニューを越えてディスプレイ中央まで動いた場合、AmaTron 4 はアプリケーションを切り替えます；以下のページを参照 22。

4. AmaTron 4 でマップビューキーを押します

または

指で画面右端から作業メニューにスワイプします。



CMS-I-00000252

16.4 装置情報の非表示および表示

CMS-T-00000244-C.1

AMAZONE 機械の場合、マップビューのディスプレイ下端に装置情報が表示されます。装置情報は、必要に応じて非表示または表示にすることができます。



必要条件

☑ AMAZONE の ISOBUS 機械が接続されている

- ▶ 装置情報を非表示にするために、指で装置情報からディスプレイ下端にスワイプします。

または

装置情報を表示するために、指でディスプレイ下端からディスプレイ中央の方向にスワイプします。



CMS-I-00000254

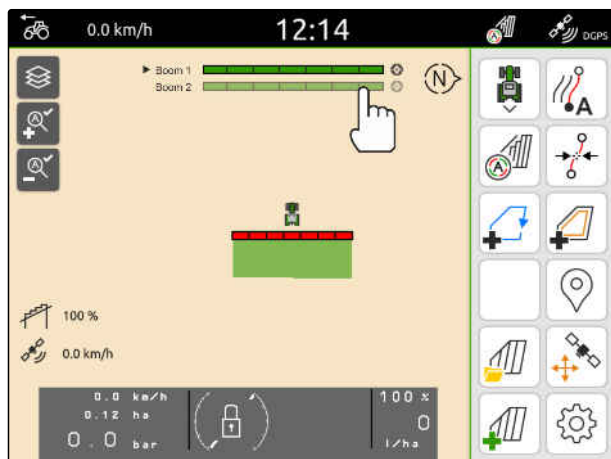
16.5 ブーム間の切り替え

CMS-T-00007192-B.1

接続された機械がマルチブームをサポートしている場合、ブームのブームセクションがマップビューのブーム概要に表示されます。車両アイコンには選択したブームのみが表示され、作業済みエリアも選択したブームのためにのみ表示されます。

車両アイコンに表示されるブームと表示される作業済みエリアは、ブーム概要で選択できます。

- ▶ ブーム概要で希望するブームに切り替えます。



CMS-I-00005061

16.6 アプリケーションマップの切り替え


CMS-T-00000358-G.1

設定値受信機に複数のアプリケーションマップが割り当てられている場合、マップビューでアプリケーションマップを切り替えることができます。



必要条件

- 希望するブームを選択している。以下のページを参照 72

- ▶ マップビューで  を選択します。

16.7 マップの拡大・縮小

CMS-T-00000245-B.1

マップは、ジェスチャーコントロールで拡大・縮小できます。

- ▶ 拡大させるには、
マップ上で指 2 本を互いに離します。

または

縮小させるには、
マップ上で指 2 本を互いに合わせます。





CMS-I-00000253

16.8 鳥瞰の切り替え

CMS-T-00000356-B.1


マップ上の全ての対象物を表示するために、鳥瞰を設定できます。その際、トラクターのアイコンと圃場の全対象物が表示できるようになるまでマップを拡大します。

1. マップビューで  を選択します。
2. 鳥瞰を終了するために、
再度  を選択します。

16.9 車両アイコンのフォーカス

CMS-T-00000357-B.1

車両アイコンが表示されているマップビューの外にある場合、ビューを車両アイコンにフォーカスできます。

- ▶ マップビューで  を選択します。

16.10 GPS ドリフトの修正

CMS-T-00007169-A.1

16.10.1 GPS ドリフトを手動で修正

CMS-T-00007170-A.1

GPS ドリフトは、GPS 信号の偏差を表すものです。GPS ドリフトは、精度の低い補正ソースを使用すると発生します。GPS ドリフトは、AmaTron 4 の圃場境界線または作業済みエリアの位置が、実際の位置と一致しなくなっていることから認識できます。



必要条件

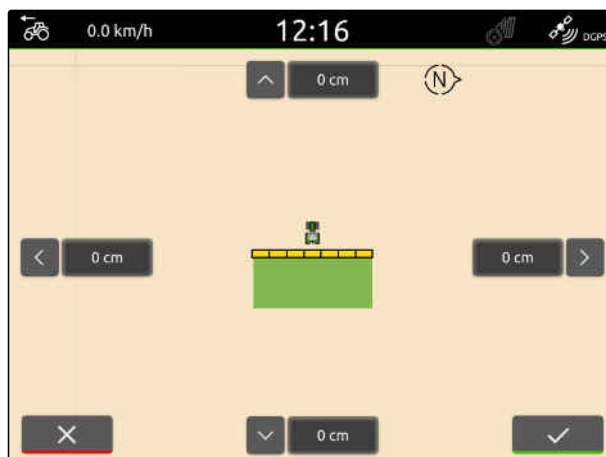
- ☑ 圃場境界線が作成されている、またはエリアが作業済み

1. マップを矢印で動かします

または

値を入力してマップを動かすために、長さ情報をタップします。

2. 修正を  で確定します。



CMS-I-00000312

16.10.2 マークされた障害物で GPS ドリフトを修正

CMS-T-00000377-D.1



GPS ドリフトは、GPS 信号の偏差を表すものです。GPS ドリフトは、精度の低い補正ソースを使用すると発生します。GPS ドリフトは、AmaTron 4 の圃場境界線または作業済みエリアの位置が、実際の位置と一致しなくなっていることから認識できます。

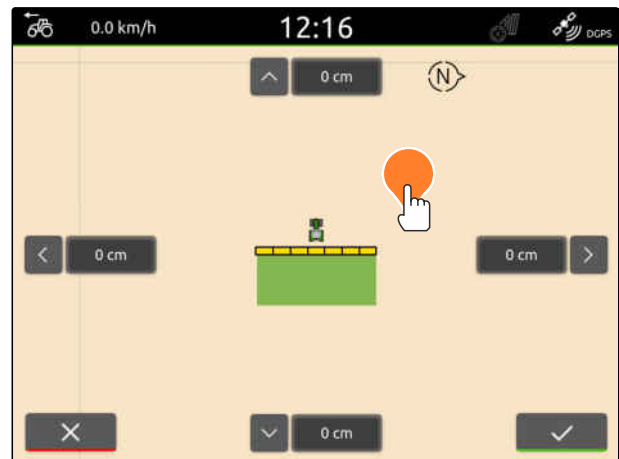
AmaTron 4 の圃場境界線または作業済みエリアの位置は、マークされた障害物で確認および修正できます。このためには圃場進入口や木など、実際の基準点として機能する、圃場内の特徴的な箇所が必要になります。実際の車両位置を、AmaTron 4 でマークされた障害物の位置と比較するために、この箇所にいつでもアプローチできます。この際に重要なのは、基準点へのアプローチ方法と、アプローチ開始方向を、常に同じにすることです。位置が一致しない場合は、対応する障害物アイコンで GPS ドリフトを修正できます。



必要条件

- ☉ 障害物がマークされている；以下のページを参照 124

1. 車両で実際の障害物に走行します。
2. 作業メニューで  を選択します。
3. 対応する障害物アイコンをタップします。
4.  で確定します。



CMS-I-00005005

作業の開始

17

CMS-T-00000266-H.1

AmaTron 4 を用いて作業するには、次の 2 つの方法があります：

- ドキュメントを用いない作業：
 - 圃場を編集した後、圃場データは破棄されます。
- ドキュメントを用いた作業：
 - 圃場を編集した後、圃場データは保存および管理されます。
 - ジョブデータは、ISO-XML フォーマットでインポート&エクスポートできます。
 - ジョブデータは管理できます。
 - ISO XML ジョブデータは、農場管理情報システムでさらに処理できます。

次のデータは圃場データに含まれます：

- 作業済みエリア
- 圃場境界線
- 障害物
- 枕地
- トラックライン



必要条件

- ☑ GPS 信号がある
- ☑ 正しいトラクターが選択されている、以下のページを参照 64
- ☑ 正しい装置が選択されている、以下のページを参照 53

1. 新しい圃場を作成するには、

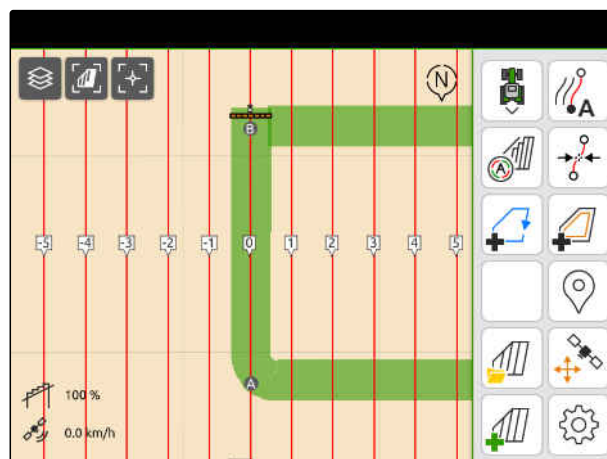
作業メニューで  を選択します

または

既存またはインポートされたジョブデータから圃場データをロードするには、以下のページを参照 83

または

シェープファイルから圃場データをロードするには、以下のページを参照 79.



CMS-I-00000202

➡ 最新の記録がある場合は、注記が現れます。

2. ドキュメントを用いないで作業し、最新の記録が破棄される場合、



を選択します。

または


ドキュメントを用いて作業し、最新の記録が保存される場合、



を選択します、以下のページを参照 82。


➡ 最新のジョブに製品情報と設定値が追加されている場合は、注記が表示されます。

3. 新しい圃場の設定値と製品情報を受け入れる場合は、

 を選択します。

または

最新のジョブの設定値と製品情報を破棄する場合は、

 を選択します。

4. 作業済みエリアの記録を開始するために、以下のページを参照 109.

5. 記録を管理するために、以下のページを参照 82.

シェープファイルのインポート

18

CMS-T-00007016-B.1

USB スティックに保存されたシェープファイルを表示し、中に含まれる圃場データをインポートできます。圃場データは、直ちに編集できます。



注記

圃場データを既存の圃場に追加する場合は、以下のページを参照 85。

次の圃場データは、シェープファイルに含めることができます：

- アプリケーションマップ
- 圃場境界線



必要条件

- ☑ シェープファイル入りの USB スティックが差し込まれている

アプリケーションマップと圃場境界線は WGS-84 座標システムで作成していなければなりません。圃場境界線のアプリケーションマップは 3 個のファイルで構成されます。3 個すべてのファイルは USB スティックの同じフォルダ内または同じ zip ファイル内に保存していなければなりません：


- ジオメトリデータファイル、ファイルフォーマット：.shp
- ファクトデータファイル、ファイルフォーマット：.dbf
- 属性データファイル、ファイルフォーマット：.shx

1. ディスプレイ上端からディスプレイ中央に指でスワイプします。

➡ クイックスタートメニューが開きます。




CMS-I-00000278

2.  を選択します。


➡ 記録がある場合、注記が現れます。

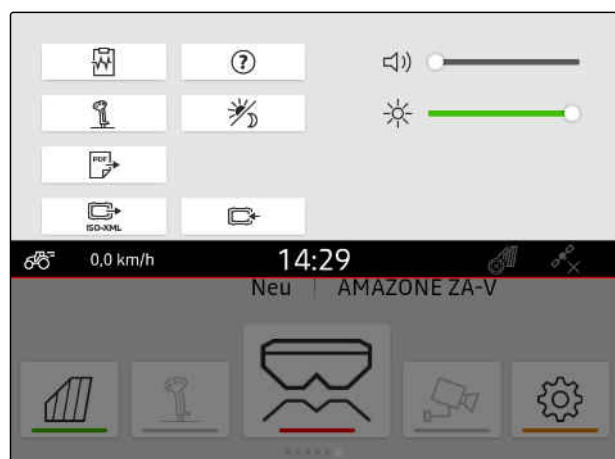
3. 最新の記録を破棄する場合、

 を選択します

または

最新の記録を保存する場合、


 を選択します、以下のページを参照 82。



CMS-I-00000144

シェープファイルは、現在の GPS 位置からの距離でフィルタリングすることができます。以下のページを参照 35。

4. シェープファイルをフィルタリングするには、

 を選択します。

5. 希望する圃場境界線またはアプリケーションマップにチェック記号を付けます。

注記

アプリケーションマップは、接続された装置の設定値受信機に割り当てる必要があります。接続された装置に複数の設定値受信機がある場合、複数のアプリケーションマップを選択できます。


接続されている装置がない場合、アプリケーションマップに単位を割り当てる必要があります。

6. 装置が接続されている場合、
"ターゲット"で希望する設定値受信機を選択します。

または

装置が接続されていない場合、
"単位"で希望する単位を選択します。

7. 散布量を調整するには、
"値の調整"で、希望する散布量に値を調整します。

8.  で入力を確定します。

➡ 圃場データが AmaTron 4 に保存されていない場合、選択されたアプリケーションマップまたは選択された圃場境界線がマップビューにロードされます。

9. AmaTron 4 に圃場データがある場合、圃場の選択に関連する圃場を選択します。

10. ロードされた圃場データを管理する場合、以下のページを参照 82。



CMS-I-00001094

ドキュメントを用いた作業

19

CMS-T-00000263-M.1

19.1 圃場データの保存

CMS-T-00007064-A.1

圃場データが記録されると、記録された圃場データを保存できます。圃場データを保存できる場合、質問が表示されます。


圃場データを保存するための質問は、次の状況で表示されます：

- 新しい圃場を作成する。
- すでに保存されている圃場データをロードする。
- シェープファイルから圃場データをインポートする。

質問が確認されると、「保存」メニューが表示されます。


「保存」メニューでは、すでに保存されている圃場が、左側のリストに表示されます。記録された圃場データを、新しい圃場に保存する場合は、新しい圃場を作成できます。右側では、選択した圃場に保存しない圃場データを選択解除できます。

1. 新しい圃場を作成するには、

 を選択します。

2. 希望する圃場を選択します。

3. 特定の圃場データを圃場に保存しない場合は、圃場データを選択解除します。

4.  で確定します。



CMS-I-00004987

19.2 圃場データのロード

CMS-T-00000340-H.1

インポートおよび作成された圃場データを利用できるようにするには、圃場データをロードしなければなりません。

次のデータは、圃場データに含めることができます：

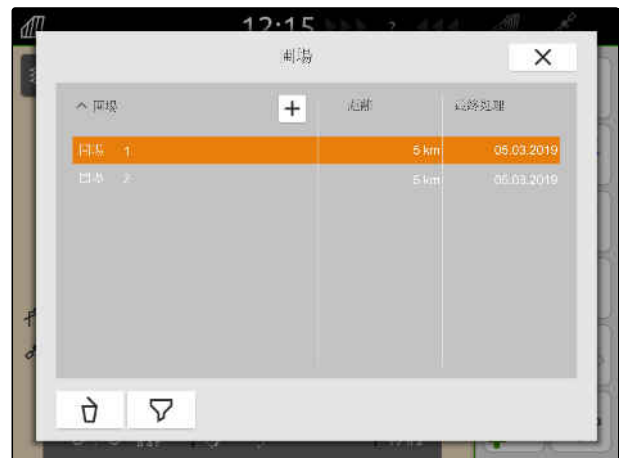
- ジョブ
- 圃場境界線
- トラックライン
- アプリケーションマップ



必要条件

- ☑ 圃場が作成されている（以下のページを参照 84）または ISO-XML ジョブデータがインポートされている（以下のページを参照 88）またはシェープファイルから圃場データがインポートされている（以下のページを参照 85）

1. 作業メニューで  を選択します。
2. 希望する圃場を選択します。



CMS-I-00000304

3. 圃場と一緒にジョブをロードするために、希望するジョブにチェック記号を付けます。
4. ジョブデータをインポート前に管理するには、以下のページを参照 92
5. 圃場と一緒にトラックラインをロードするために、希望するトラックラインにチェック記号を付けます。
6. 圃場と一緒に圃場境界線をロードするために、希望する圃場境界線にチェック記号を付けます。




CMS-I-00000303

アプリケーションマップはジョブデータに含まれており、ジョブデータと一緒にロードされます。アプリケーションマップは、複数のレイヤーで構成できます。これらのアプリケーションマップは、マルチレイヤーアプリケーションマップと呼ばれます。マルチレイヤーアプリケーションマップの各レイヤーは、機械の異なる設定値受信機に割り当てることができます。

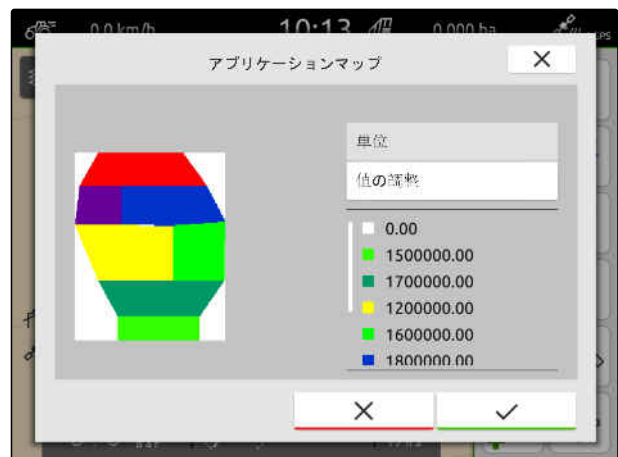
注記

マルチレイヤーアプリケーションマップの設定値受信機は、単位を基に自動的に割り当てられます。設定値受信機が正しく割り当てられていない場合は、設定値受信機を手動で割り当てる必要があります。

7. アプリケーションマップを調整するために、選択したジョブで、希望するアプリケーションマップを選択します。
 8. 設定値受信機が"ターゲット"のレイヤーと一致しない場合、"ターゲット"に希望する設定値受信機を割り当てます。
 9. 散布量を調整するには、"値の調整"で、希望する散布量に値を調整します。
 10. 全ての入力を  で確定します。
- ➔ 選択した圃場の近くに車両がある場合、圃場と選択したデータがマップ上に表示されます。



CMS-I-00005173



CMS-I-00001090

19.3 新しい圃場の作成




CMS-T-00000325-G.1

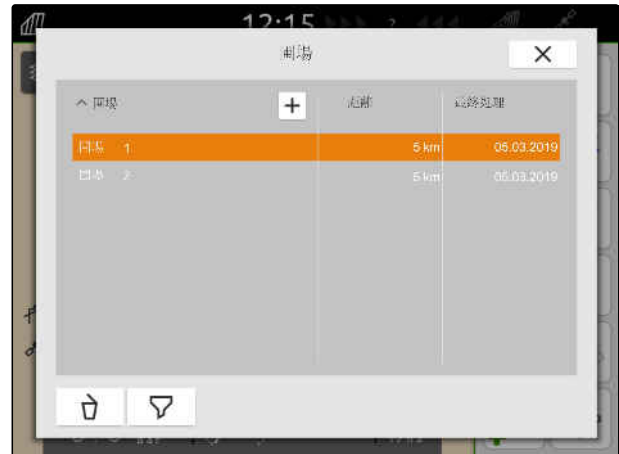
AmaTron 4 のドキュメントでは、圃場が中心にあります。

圃場が作成されると、次のデータが自動的に圃場に保存されます：

- 圃場境界線
- トラックライン
- 障害物
- 枕地

圃場には、ジョブを割り当てることができます。ジョブには、散布量と製品、顧客、運転者を割り当てることができます。

1. 作業メニューで  を選択します。
2.  を選択します。
3. 圃場名を入力します。
4.  で確定します。



CMS-I-00000304

19.4 シェープファイルから圃場に圃場データを追加

CMS-T-00001738-F.1

USB スティックに保存されたシェープファイルを表示し、中に含まれる圃場データを既存の圃場に追加できます。既存の圃場がないシェープファイルの圃場データを編集する場合は、以下のページを参照 79。

次の圃場データは、シェープファイルに含めることができます：

- アプリケーションマップ
- 圃場境界線



必要条件

- ☑ 圃場が作成されている、以下のページを参照 84 または ISO-XML ジョブデータがインポートされている、以下のページを参照 88
- ☑ シェープファイル入りの USB スティックが差し込まれている



注記

アプリケーションマップは WGS-84 座標システムで作成していなければなりません。


アプリケーションマップは 3 個のファイルで構成されます。3 個すべてのファイルは USB スティックの同じフォルダ内または同じ zip ファイル内に保存していなければなりません：

- ジオメトリデータファイル、ファイルフォーマット：.shp
- ファクトデータファイル、ファイルフォーマット：.dbf
- 属性データファイル、ファイルフォーマット：.shx

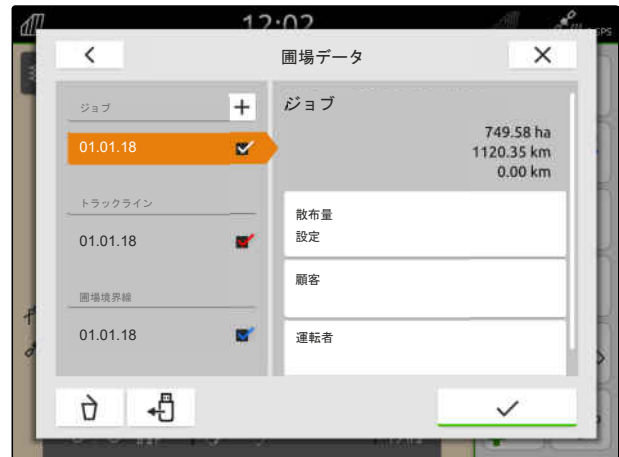
1. 作業メニューで  を選択します。
2. 希望する圃場を選択します。



CMS-I-00000304

3. メニューで圃場データを選択するために  を選択します

➡ USB スティックに保存された圃場境界線とアプリケーションマップが表示されます



CMS-I-00000303

4. 希望する圃場境界線またはアプリケーションマップにチェック記号を付けます。

注記

アプリケーションマップは、接続された装置の設定値受信機に割り当てる必要があります。接続された装置に複数の設定値受信機がある場合、複数のアプリケーションマップを選択できます。

接続されている装置がない場合、アプリケーションマップに単位を割り当てる必要があります。




CMS-I-00001094

5. 装置が接続されている場合、
"ターゲット"で希望する設定値受信機を選択します。

または

装置が接続されていない場合、
"単位"で希望する単位を選択します。

6. 散布量を調整するには、
"値の調整"で、希望する散布量に値を調整します。

7.  で入力を確定します。

➡ 選択されたアプリケーションマップは、"ジョブ"で圃場データに取り入れられます。選択された圃場境界線は、圃場境界線のリストに取り入れられます。

19.5 ISO-XML ジョブデータのインポート

CMS-T-00004311-E.1

19.5.1 ISO-XML ジョブデータを USB スティックからインポート

CMS-T-00000341-H.1

ISO-XML ジョブデータは、インポートおよび AmaTron 4 へのロードが可能です。

ISO-XML ジョブデータには、次のデータを含めることができます：

- ジョブ
 - ジョブは、圃場と製品、顧客、運転者、アプリケーションマップを指示します。
- マスタデータ
 - 製品データ
 - 顧客データ
 - 運転者データ
 - 圃場境界線
 - トラックライン
 - 障害物
 - 枕地
- アプリケーションマップ



必要条件

- ☑ "GPS マップ&ドキュメント"のライセンスが使用可能
- ☑ ISO-XML ジョブデータは、"Taskdata" という名前の XML ファイルとして、USB スティックにあります。




注記

ISO-XML ジョブデータがインポートされると、AmaTron 4 の既存の ISO-XML ジョブデータが USB スティックに保存され、AmaTron 4 では削除されます。

1. クイックスタートメニューを開きます。



CMS-I-00000278

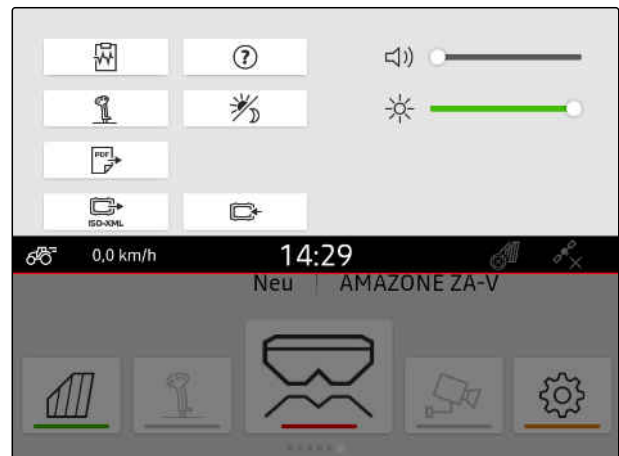
2.  を選択します。

➔ インポートメニューが表示されます。


➔ USB スティックのサブディレクトリに ISO-XML ファイルが保存されていると、ディレクトリ名がリストに表示されます。

➔ USB スティックの ZIP ファイルに ISO-XML ファイルが保存されていると、ZIP ファイルのファイル名がリストに表示されます。

➔ USB スティックのメインディレクトリに ISO-XML ファイルが保存されていると、メインディレクトリの名前としてリストに点が表示されます。



CMS-I-00000144

3. インポートするジョブデータを選択するには、
希望するジョブデータにチェック記号を付けます。
4.  でインポートを確定します。



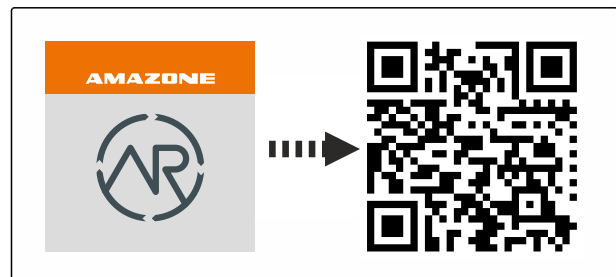
CMS-I-00004920

19.5.2 ISO-XML ジョブデータを myAmaRouter アプリでインポート

CMS-T-00004312-D.1

myAgrirouter プラットフォームを介して、ファーム管理システムと機械、装置間でデータを交換できます。myAmaRouter アプリは myAgrirouter への接続を確立します。

表示されている QR コードで、詳細情報にジャンプします。



CMS-I-00003258



必要条件

- ☑ "GPS マップ&ドキュメント" のライセンスが使用可能
- ☑ モバイル端末に myAmaRouter アプリをインストール
- ☑ AmaTron 4 でネットワークをセットアップ; 以下のページを参照 48
- ☑ AmaTron 4 とモバイル端末は同じ WLAN 上

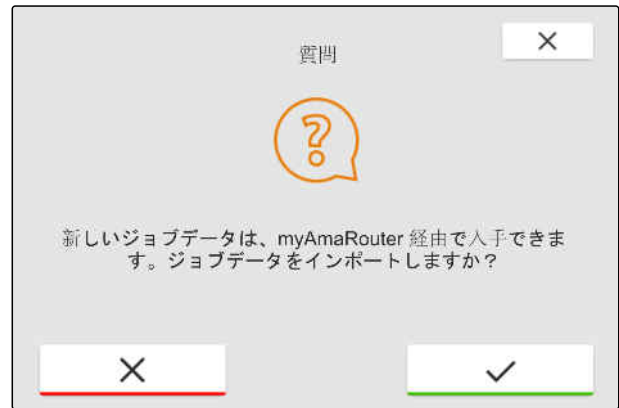


注記

AmaTron 4 にあるジョブデータは、新しいジョブデータがインポートされると上書きされます。既存のジョブデータは、自動的に保存されません。

1. 既存のジョブデータを保存する場合は、
以下のページを参照 91.
2. myAmaRouter アプリを開始します。
3. myAmaRouter アプリでインポートを開始します。

4. AmaTron 4 上でのインポートを確認します。



CMS-I-00003262

19.6 ISO-XML ジョブデータのエクスポート

CMS-T-00004313-D.1

19.6.1 ISO-XML ジョブデータを USB スティックにエクスポート

CMS-T-00001743-E.1


記録されたジョブデータは、ISO-XML ジョブデータとしてエクスポートされ、USB スティックに保存されます。



必要条件

- ◎ "GPS マップ&ドキュメント" のライセンスが使用可能
- ◎ USB スティックが差し込まれている

1. クイックスタートメニューを開きます。

2.  ISO-XML を選択します。

➔ ジョブデータは、USB スティックのディレクトリに保存されます。ディレクトリは "TASKDATA" の名前を含みます

➔ "TASKDATA" という名前のディレクトリがすでに USB スティックに存在する場合、このディレクトリの名前にエクスポートの日付と時刻が追加されます。

➔ ジョブデータのコピーが AmaTron 4 に残ります。



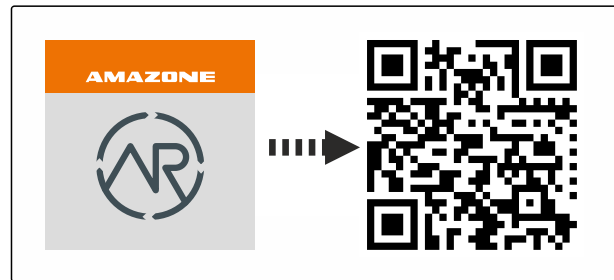
CMS-I-00000278

19.6.2 ISO-XML ジョブデータを myAmaRouter アプリでエクスポート

CMS-T-00004314-D.1

myAgrirouter プラットフォームを介して、ファーム管理システムと機械、装置間でデータを交換できます。myAmaRouter アプリは myAgrirouter への接続を確立します。

表示されている QR コードまたはリンク www.amazone.de/qrcode_myAmaRouter で、詳細情報にジャンプします。



CMS-I-00003258



必要条件

- ☑ "GPS マップ&ドキュメント"のライセンスが使用可能
- ☑ モバイル端末に myAmaRouter アプリをインストール
- ☑ AmaTron 4 でネットワークをセットアップ; 以下のページを参照 48
- ☑ AmaTron 4 とモバイル端末は同じ WLAN 上

1. myAmaRouter アプリを開始します。
2. myAmaRouter アプリでエクスポートを開始します。
3. AmaTron 4 上でのエクスポートを確定します。



CMS-I-00003263

19.7 ジョブデータの管理

CMS-T-00007052-C.1

19.7.1 新しいジョブを作成

CMS-T-00000326-H.1

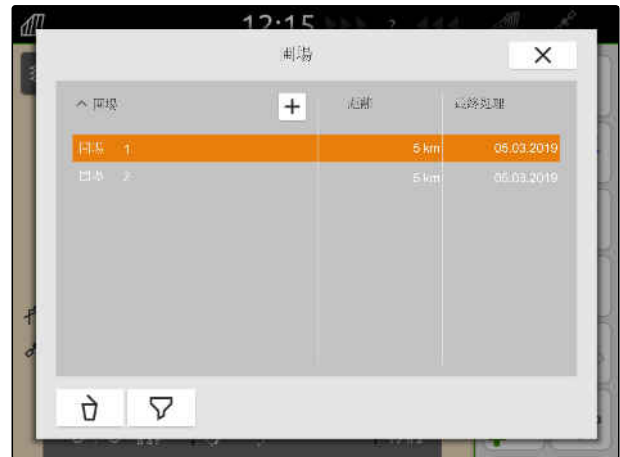
圃場が作成されたり、ジョブデータを介してインポートされた場合、ジョブを作成し、圃場にジョブを割り当てることができます。



必要条件

- ☑ ジョブデータがインポートされている、以下のページを参照 88 または圃場が作成されている、以下のページを参照 84

1. 作業メニューで を選択します。
2. 圃場を選択します。



CMS-I-00000304

3. "ジョブ"で を選択します。
 4. ジョブ名を入力します。
- ➔ 最新のジョブに製品情報と設定値が追加されている場合は、注記が表示されます。

5. 新しいジョブに製品情報と設定値を受け入れる場合、

を選択します

または

最新のジョブの設定値と製品情報を破棄する場合は、

を選択します。

6. で確定します。



CMS-I-00000303



注記

ジョブには、次のデータを割り当てることができます：

- 散布量と製品、以下のページを参照 94
- 顧客、以下のページを参照 97
- 運転者、以下のページを参照 99

19.7.2 散布量の設定

CMS-T-00000333-L.1

接続された装置の設定値受信機に、設定値を割り当てることができます。AmaTron 4 は、入力された設定値を、接続された装置に伝達します。

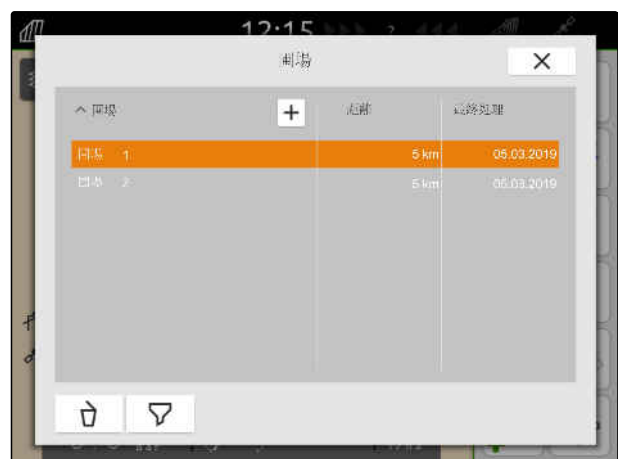
個々の製品の散布量を記録するために、製品を作成して散布量を指定できます。



必要条件

- ☑ ジョブデータがインポートされている、以下のページを参照 88 または圃場が作成されている、以下のページを参照 84
- ☑ ジョブが作成されている、以下のページを参照 92 またはジョブデータと一緒にインポートされている
- ☑ 少なくともひとつの設定値受信機が付いた ISOBUS 装置が接続されている

1. 作業メニューで  を選択します。
2. 圃場を選択します。



CMS-I-00000304

3. "ジョブ" で、希望するジョブを選択します。

"散布量の設定"に、設定値受信機の名前が表示されます。装置のそれぞれの設定値受信機のために、メニュー項目が表示されます。

4. 希望する設定値受信機を選択します。



CMS-I-00000303

設定値を指定できる単位が左側に表示されます。装置が単位を指定します。

注記

散布量がパーセントで入力されている場合、単位で入力された設定値はパーセントに合わせて調整されます。

5. 希望する単位を選択します。
6. "設定値"に、希望する値を入力します。



CMS-I-00000305


注記

アプリケーションマップが使用されている場合、"設定値"の値は無視されます。

次の場合には、固定設定値を入力できます：

- 装置が圃場を離れます。
- GPS 信号がありません。

固定設定値が指定されなければ、いずれの場合も、装置は最後に使用された値を保持します。

7. 固定設定値を入力する場合は、
 でメニュー項目を表示します。
8. "圃場境界線の外" および "GPS 故障の場合" で、希望する値を入力します。
9. 製品の散布量を入力するために、以下のページを参照 95。

19.7.3 製品の管理



CMS-T-00010597-B.1

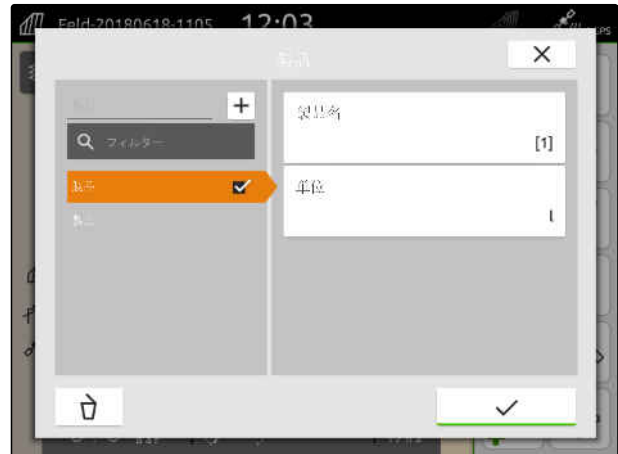
製品に散布量を入力できます。AmaTron 4 は、記録用に入力された散布量を保存します。




必要条件

- 散布量が設定されている、以下のページを参照
94

1. メニュー "散布量" の "製品" で、"設定..." を選択します。
2. 新しい製品を作成するために、
 を選択します。
3. "製品名" で、製品の名前を入力します。
4. "単位" で、製品の単位を選択します。
5.  で確定します。




CMS-I-00000306

6. 製品を割り当てるために、
"製品" で希望する製品を選択します。
→ 選択した製品にチェック記号が付きます。
7.  で確定します。
→ 選択した製品は、ジョブおよび装置の設定値受信
機に割り当てられます。



CMS-I-00000306

8. 製品の設定値を変更するために、
"製品" で希望する製品を選択します。
9. 設定値を入力します。
10.  で確定します。



CMS-I-00007246

19.7.4 顧客の管理

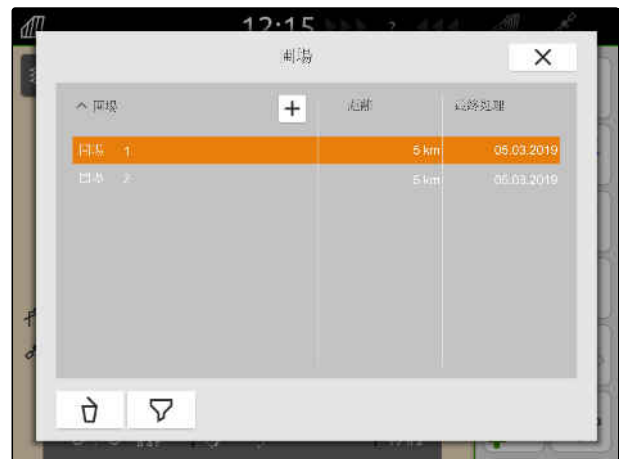
CMS-T-00000335-G.1



必要条件

- ◎ ジョブデータがインポートされている、以下のページを参照 88 または圃場が作成されている、以下のページを参照 84
- ◎ ジョブが作成されている；以下のページを参照 92 またはジョブデータと一緒にインポートされている

1. 作業メニューで  を選択します。
2. 圃場を選択します。



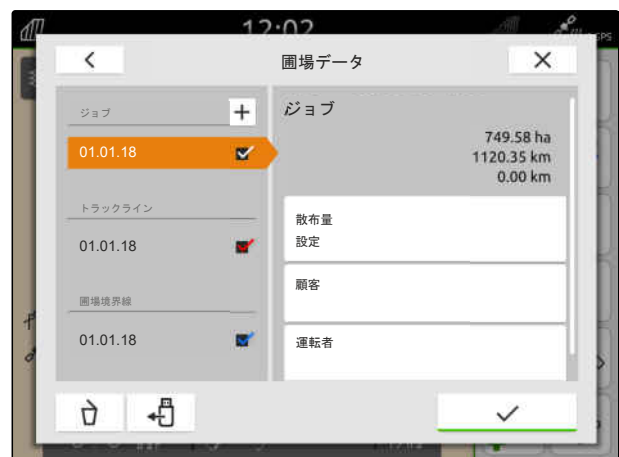
CMS-I-00000304



注記


顧客を作成するには、任意のジョブを作成および選択する必要があります。作成した顧客は、その後あらゆるジョブに割り当てることができます。

3. "ジョブ" で、任意のジョブを選択します。
4. "顧客" を選択します。




CMS-I-00000303

5. 新しい顧客を作成するために、

 を選択します。

6. 顧客データを入力します。

7.  で確定します。

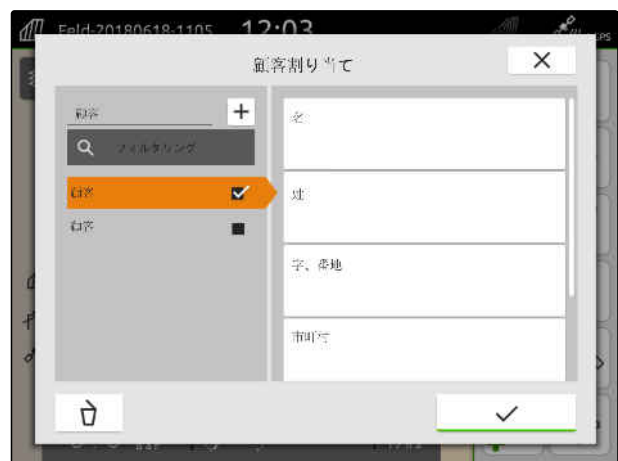


CMS-I-00000308

8. ジョブに顧客を割り当てるために、
希望する顧客を選択します。

➡ 選択した顧客にチェック記号が付きます。

9.  で確定します。



CMS-I-00000308


19.7.5 運転者の管理

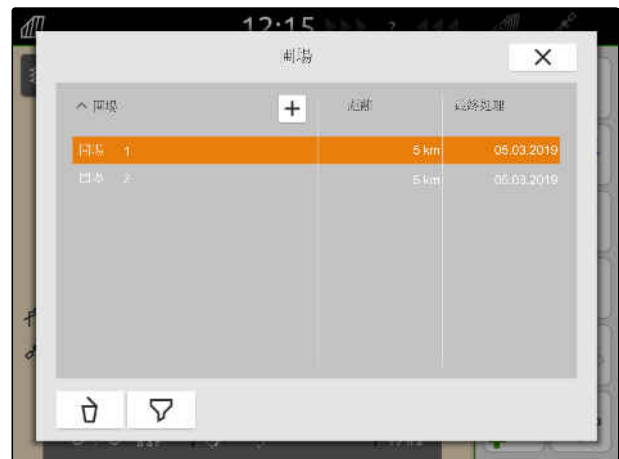
CMS-T-00000338-G.1



必要条件

- ◎ ジョブデータがインポートされている、以下のページを参照 88 または圃場が作成されている、以下のページを参照 84
- ◎ ジョブが作成されている；以下のページを参照 92 またはジョブデータと一緒にインポートされている

1. 作業メニューで  を選択します。
2. 圃場を選択します。



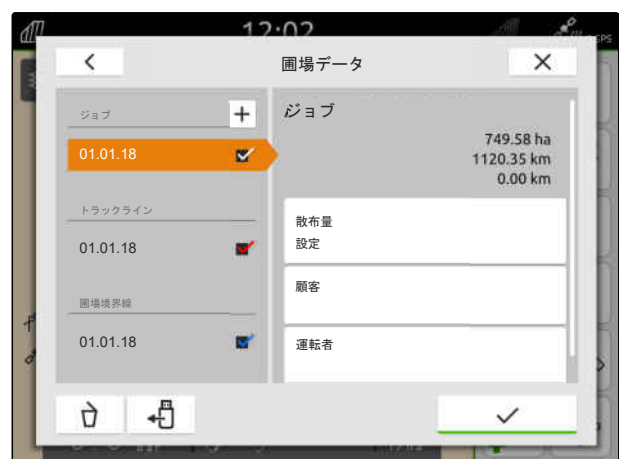
CMS-I-00000304



注記


運転者を作成するには、任意のジョブを作成および選択する必要があります。作成した運転者は、その後あらゆるジョブに割り当てることができます。

3. "ジョブ" で、任意のジョブを選択します。
4. "運転者" を選択します。



CMS-I-00000303

5. 新しい運転者を作成するために、

 を選択します。

6. 運転者データを入力します。

7.  で確定します。



CMS-I-00000309

8. ジョブに運転者を割り当てるために、
希望する運転者を選択します。

➡ 選択した運転者にチェック記号が付きます。

9.  で確定します。



CMS-I-00000309

19.8 ジョブデータを PDF としてエクスポート

CMS-T-00003637-D.1

現在のジョブのジョブデータは、PDF として USB ス
テックに保存できます。

次のジョブデータは、PDF に含まれます：


- ジョブの要約
- ジョブの詳細
- 装置の合計値
- 設定値受信機ごとの散布量の詳細
- 設定値受信機ごとの対象範囲マップの図



必要条件

- ☑ USB スティックが差し込まれている
- ☑ 希望するジョブを圃場データにロードします；
以下のページを参照 83

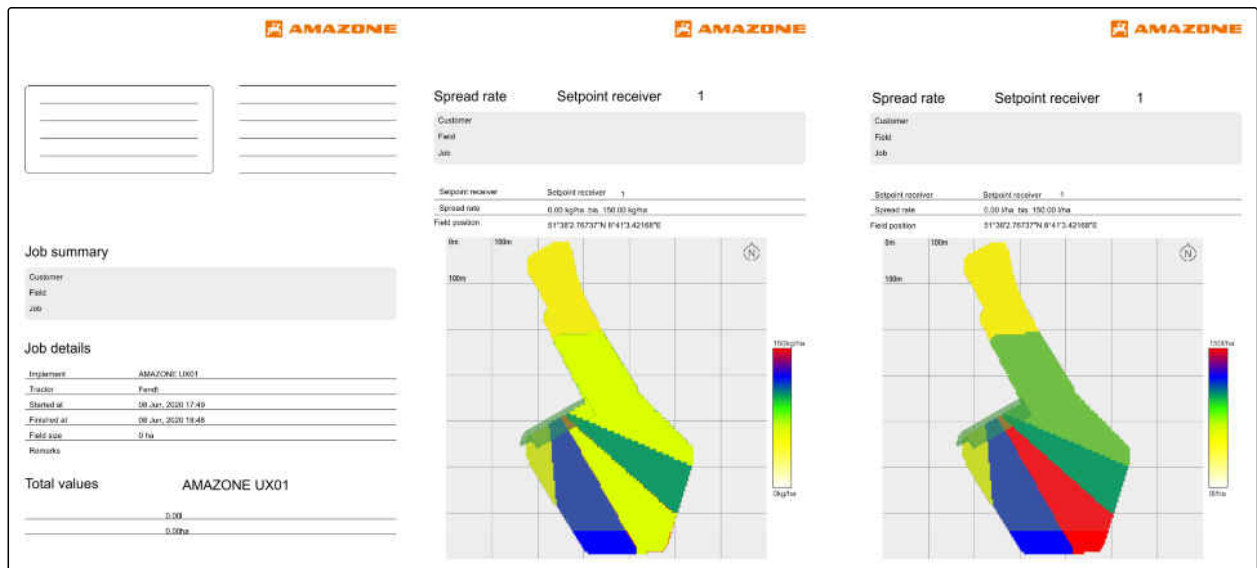
1. クイックスタートメニューを開きます。

2.  を選択します。



CMS-I-00000278

➔ ジョブデータは、USB スティックのディレクトリ
"PDF_Export" に保存されます。PDF ファイル
は、エクスポートの日付と時刻、および圃場名と
ジョブ名を名前に含みます。



CMS-I-00004117

ブームセクション制御を使用

20

CMS-T-00000189-J.1

20.1 オーバーラップの設定

CMS-T-00000286-H.1

20.1.1 走行方向の重なりの決定

CMS-T-00000287-H.1

走行方向でのオーバーラップは、ブームセクションが OFF になる前に、走行方向でどの程度まで境界線から突き出ることが許容されるのかを定めます。走行方向での重なりは、枕地と列の間または作業済みエリアの間に隙間が生じるのを防ぎます。

走行方向のオーバーラップは、ブームセクション ON/OFF のために個別に調節できます。

走行方向での重なり用の境界:

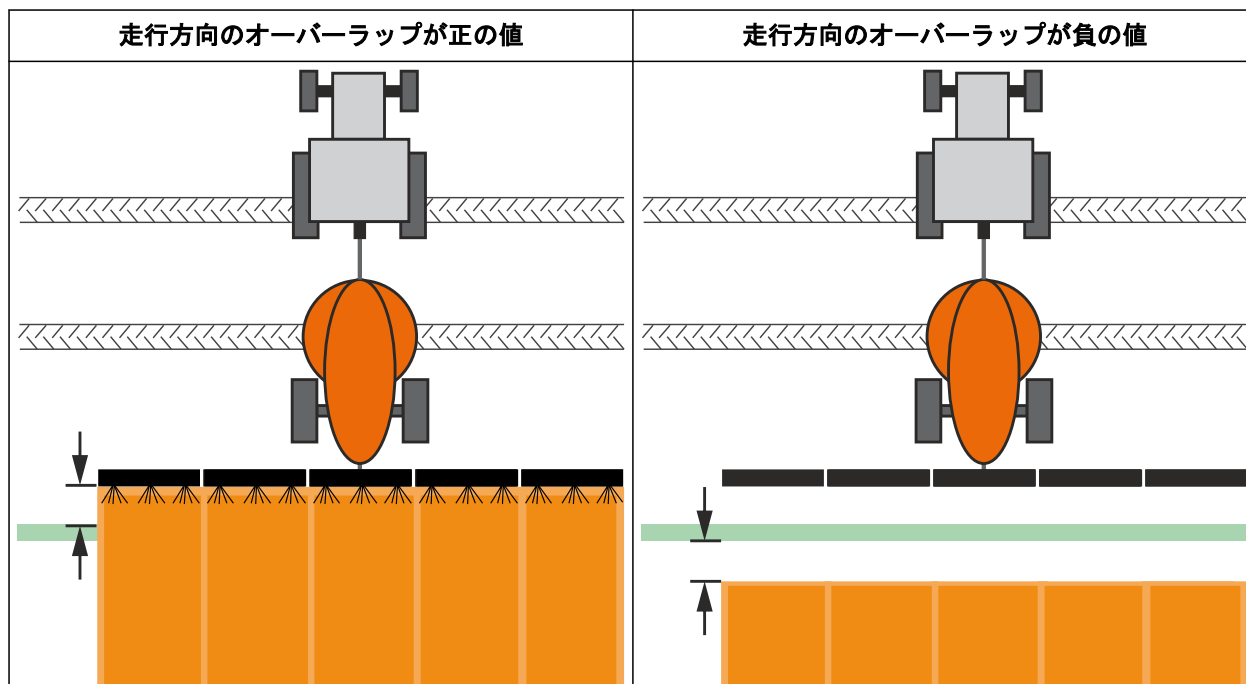
- 未作業エリアと作業済みエリアの境界
- 枕地の境界



注記


走行方向のオーバーラップを適切なものにするには、次が有効です：

- オーバーラップが生じない、適切な切り替え時間を、装置コントローラで設定する必要があります。
- 枕地と列の間または作業済みエリアの間の隙間が意図したものである場合には、走行方向での重なり用に負の値を入力することもできます。



必要条件

- ◎ "GPS スイッチ・ベーシック" または "GPS スイッチ・プロ" のライセンスが使用可能

- 作業メニュー  > "オーバーラップ設定" を選択します。
 - ➡ 接続された装置がマルチブームをサポートしている場合、ブームの選択が表示されます。
 - ➡ 接続された装置にブームが1つしかない場合、ブームの選択はスキップされます。
- すべてのブームでオーバーラップ設定を受け入れる場合は、
"すべてのブームの設定の受け入れ" を有効にします。
 - ➡ "すべてのブームの設定の受け入れ" が有効になっていると、最初のブームのみ選択できます。
- リストからブームを選択します。



CMS-I-00004943

4. "スイッチ ON 時の走行方向オーバーラップ" を選択します。
5. -1000 cm ~ 1000 cm の値を入力します。
6. ✓ で確定します。
7. "スイッチ OFF 時の走行方向のオーバーラップ" を選択します。
8. -1000 cm ~ 1000 cm の値を入力します。
9. ✓ で確定します。



CMS-I-00000198

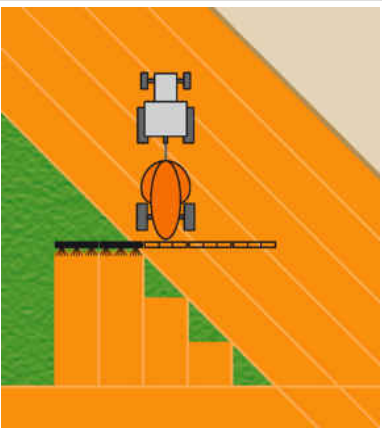
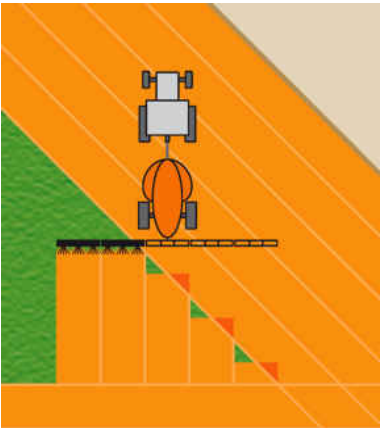
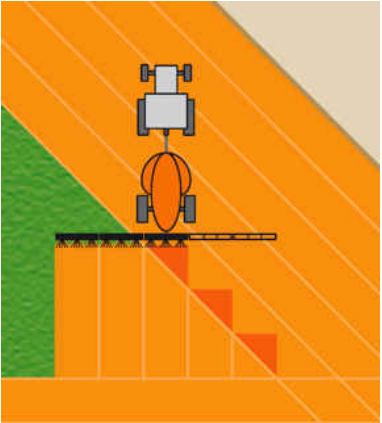
20.1.2 重なり度の決定

CMS-T-00000288-H.1

オーバーラップ度は、ブームセクションが OFF になる前に、何パーセント境界線から突き出ることが許容されるかを定めます。設定されたオーバーラップ度は、マップビューで表示されます。

重なり度用の境界:


- 未作業エリアと作業済みエリアの境界
- 枕地の境界

可能な設定	説明	図
0 %	重なりが生じる前に、ブームセクションは OFF になります。	
50 %	ブームセクションの半分が境界線を越えると、ブームセクションは OFF になります。	
100 %	ブームセクションの全体が境界線を越えると、ブームセクションは OFF になります。	



必要条件

- ☉ "GPS スイッチ・ベーシック" または "GPS スイッチ・プロ" のライセンスが使用可能

- 作業メニュー  > "オーバーラップ設定" を選択します。

- ➡ 接続された装置がマルチブームをサポートしている場合、ブームの選択が表示されます。

➡ 接続された装置にブームが 1 つしかない場合、ブームの選択はスキップされます。

2. すべてのブームでオーバーラップ設定を受け入れる場合は、
"すべてのブームの設定の受け入れ" を有効にします。

➡ "すべてのブームの設定の受け入れ" が有効になっていると、最初のブームのみ選択できます。

3. リストからブームを選択します。



CMS-I-00004943

4. "オーバーラップ度" を選択します。

5. パーセント値を選択します。

6. ✓ で確定します。



CMS-I-00000199

20.1.3 重なり許容誤差の決定

CMS-T-00000289-H.1

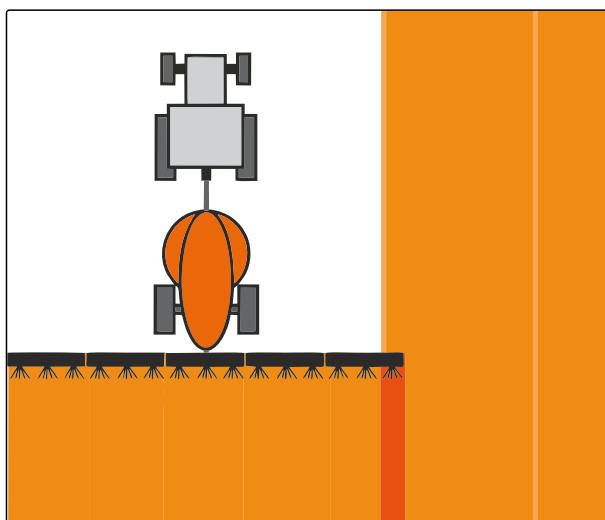
オーバーラップ許容誤差は、ブームセクションが OFF になる前に、外側ブームセクションがどの程度まで作業済みエリアに突き出ることが許容されるのかを定めます。オーバーラップ許容誤差は、ブームセクションが境界に触れるたびに、平行走行中の外側ブームセクションが OFF/ON されるのを防ぎます。

重なり許容誤差用の境界:

- 未作業エリアと作業済みエリアの境界
- 枕地の境界

注記

重なり度が 0 % または 100 % に定められている場合にのみ、重なり許容誤差は有効になります (以下のページを参照 104)。




CMS-I-000594




必要条件

- ☉ "GPS スイッチ・ベーシック" または "GPS スイッチ・プロ" のライセンスが使用可能

- 作業メニュー  > "オーバーラップ設定" を選択します。
 - ➔ 接続された装置がマルチブームをサポートしている場合、ブームの選択が表示されます。
 - ➔ 接続された装置にブームが1つしかない場合、ブームの選択はスキップされます。
- すべてのブームでオーバーラップ設定を受け入れる場合は、
"すべてのブームの設定の受け入れ" を有効にします。
 - ➔ "すべてのブームの設定の受け入れ" が有効になっていると、最初のブームのみ選択できます。
- リストからブームを選択します。



CMS-I-00004943

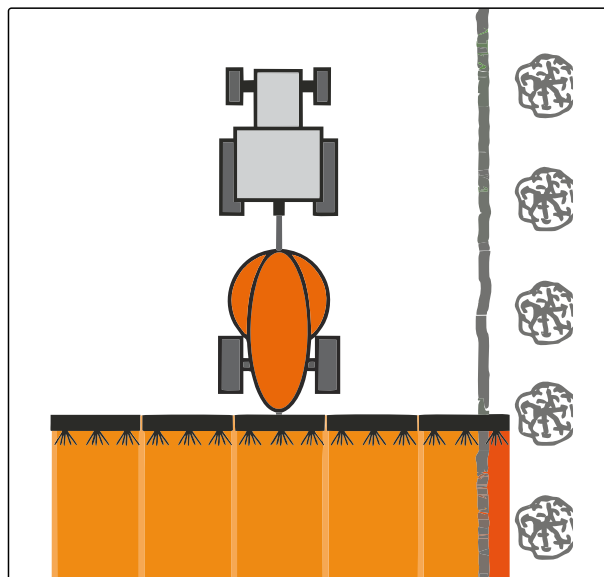
- "オーバーラップ許容誤差" を選択します。
- 希望する値を入力します。
-  で確定します。



CMS-I-00000200

20.1.4 圃場境界線の重なり許容誤差を決定

圃場境界線のオーバーラップ許容誤差は、ブームセクションが OFF になる前に、外側ブームセクションがどの程度まで圃場境界線から突き出ることが許容されるのかを定めます。圃場境界線のオーバーラップ許容誤差は、ブームセクションが圃場境界線に触れるたびに、圃場境界線付近を走行中の外側ブームセクションが OFF/ON されるのを防ぎます。




CMS-T-00000290-H.1

CMS-I-001467



必要条件

- ☉ "GPS スイッチ・ベーシック" または "GPS スイッチ・プロ" のライセンスが使用可能

- 作業メニュー  > "オーバーラップ設定" を選択します。
 - ➡ 接続された装置がマルチブームをサポートしている場合、ブームの選択が表示されます。
 - ➡ 接続された装置にブームが 1 つしかない場合、ブームの選択はスキップされます。
- すべてのブームでオーバーラップ設定を受け入れる場合は、
"すべてのブームの設定の受け入れ" を有効にします。
 - ➡ "すべてのブームの設定の受け入れ" が有効になっていると、最初のブームのみ選択できます。
- リストからブームを選択します。



CMS-I-00004943

- 4. "圃場境界線のオーバーラップ許容誤差" を選択します。
- 5. 0 cm～150 cm の値を入力します。
- 6. ✓ で確定します。



20.2 記録の開始

記録が始まり、ブームセクションが ON になっていると、AmaTron 4 が作業済みエリアの位置データを保存します。作業済みエリアは、マップビュー上で緑色に表示されます。

次のデータが記録に含まれます：

- 作業済みエリア
- 圃場境界線
- 障害物
- 枕地
- トラッカライン

i 注記

補正信号がない場合、ソフトウェアが受信信号を補正します。補正された信号を利用できるようになるまで、5 分間かかる場合があります。

補正された信号がない場合、処理済みエリアはマップビュー内に黄色く表示されます。補正された信号がある場合、処理済みエリアは緑色で表示されます。

次の表は、ブームセクションの状態の一覧と、それぞれの状態における装置アイコンのブームセクションの色を示しています。

ブームセクション自動制御を備えている装置	
ブームセクションの状態	装置アイコンのブームセクションの色
作業位置にない装置	灰色
記録が停止され、ブームセクションは手動で切り換え	オレンジ色
記録が停止され、ブームセクションは手動で ON	緑色
ブームセクションはブームセクション自動制御で OFF	オレンジ色
ブームセクションはブームセクション自動制御で ON	緑色
ブームセクションはブームセクション自動制御で ON、ブームセクションは設定値に達しない	黄色
記録開始、ブームセクションは手動で停止	赤色



注記

装置のブームセクションが手動で ON にされると、装置アイコンのブームセクションの色で切り換え勧告が行われます。

ブームセクション手動制御を備えている装置	
切り換え勧告	装置アイコンのブームセクションの色
ブームセクション OFF	オレンジ色
ブームセクション ON	緑色



必要条件

- ☑ ISOBUS が設定されている、以下のページを参照 42
- ☑ GPS 信号がある
- ☑ 正しいトラクターが選択されている、以下のページを参照 64
- ☑ 正しい装置が選択されている、以下のページを参照 53
- ☑ オーバーラップが設定されている、以下のページを参照 102
- ☑ "GPS スイッチ・ベーシック" または "GPS スイッチ・プロ" のライセンスが使用可能

ブームセクション自動制御の際に：

- ☑ 装置が、ブームセクション自動制御用に設定されている

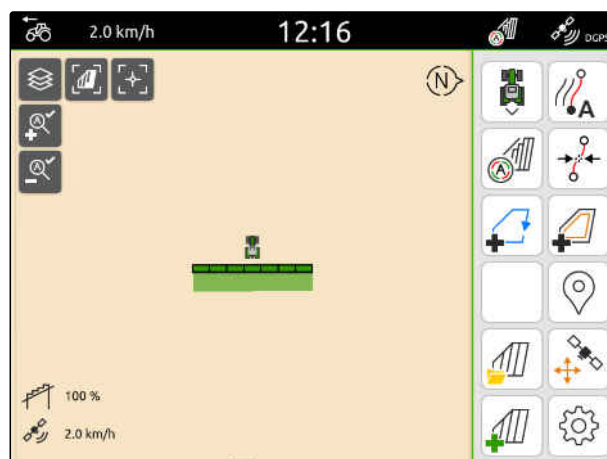
- ▶ 接続されている作業用装置がブームセクション自動制御をサポートしている場合、

作業メニューで  を選択します

または

接続されている作業用装置のブームセクションを手動で切り替えなければならない場合、

作業メニューで  を選択します。



CMS-I-00000132

20.3 記録の終了

CMS-T-00000265-B.1


- ▶ 接続されている作業用装置がブームセクション自動制御をサポートしている場合、全てのブームセクションを装置コントローラで OFF にします

または

停止します

または

接続されている作業用装置のブームセクションを手動で切り替えなければならない場合、

作業メニューで  を選択します。

圃場境界線の使用

21

CMS-T-00001745-G.1

21.1 圃場境界線を作成

CMS-T-00000298-H.1

AMATRON 4 は、作業済みエリアから圃場境界線を作成できます。AMATRON 4 は、圃場境界線から圃場サイズを算出できます。圃場サイズから、作業済みエリアと未作業エリアが判明します。ブームセクション自動制御が使用されると、圃場境界線で散布が停止します。

実際にエリアで作業せずに、圃場境界線を作成する場合は、AmaTron 4 の作業済みエリアを再び削除できます。


ISOBUS ブロードキャスターが接続されていると、圃場境界線内で安全ゾーンが自動的に作成されます。ISOBUS ブロードキャスターが安全ゾーンに入ると、ブームセクションは OFF になります。これにより、圃場の境界線を越えて散布されるのを防ぎます。安全ゾーンは、圃場境界線設定で無効にできます。

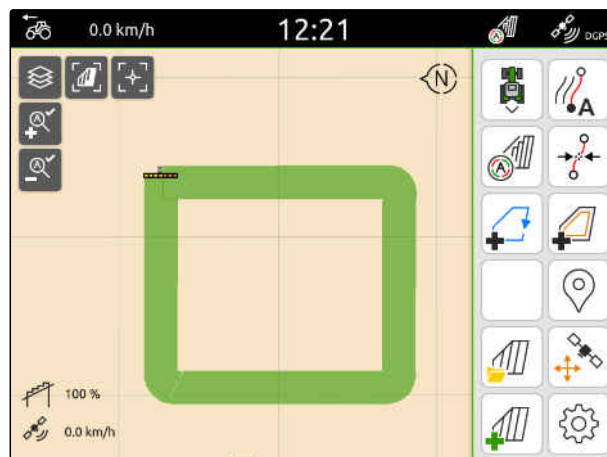
最新世代の AMAZONE ブロードキャスターでは、境界散布における安全ゾーンが自動的に無効になります。



必要条件

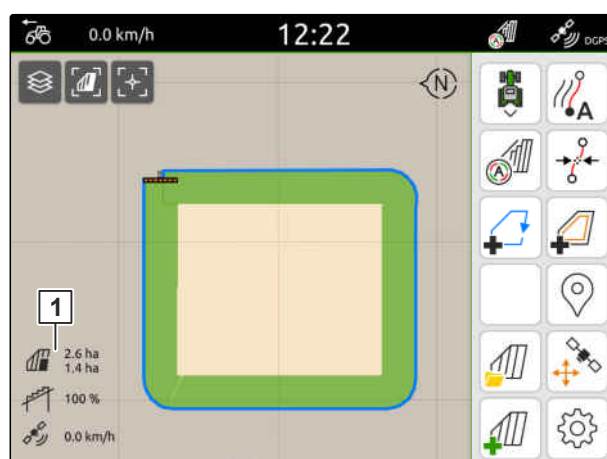
- ☑ "GPS スイッチ・ベーシック" または "GPS スイッチ・プロ" のライセンスが使用可能
- ☑ 圃場の周辺部が完全に作業済みである

1. 作業メニューで  を選択します。




CMS-I-00000215

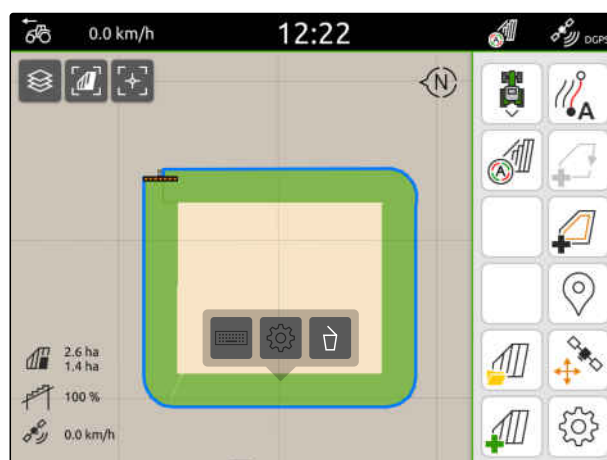
- ➔ 圃場境界線は作業済みエリアの周囲にあります。
作業済みエリアと未作業エリアのサイズは、マップ上に表示されます： **1**



CMS-I-00000217

2. 作業済みエリアを削除するために、作業済みエリアをタップします。

3.  を選択します。



CMS-I-000003261

4. 除外ゾーンを作成するには、
以下のページを参照 114.
5. 圃場境界線を設定するために、
以下のページを参照 116

21.2 除外ゾーンを作成する

CMS-T-00013057-A.1

除外ゾーンは、作業すべきでない、または作業できない圃場のエリアをマークするために使用することができます。除外ゾーンには専用の境界線が与えられます。除外ゾーンが作成され、まだ圃場境界線が存在しない場合、圃場境界線が自動的に作成されます。除外ゾーンの境界線は、圃場境界線内において、作業されないエリアの周りに配置されます。

除外ゾーンは 10 m² より大きくなければなりません。

ISOBUS スプレッダーが接続されている場合、安全ゾーンが自動的に除外ゾーンの周囲に作られます。ISOBUS ブロードキャスターが安全ゾーンに入ると、ブームセクションは OFF になります。これにより、除外ゾーン内で散布されるのを防ぎます。安全ゾーンは、圃場境界線設定で無効にできます。


最新世代の AMAZONE ブロードキャスターでは、境界散布における安全ゾーンが自動的に無効になります。



必要条件

- ☑ 圃場は完全に作業済み
- ☑ 10 m² 以上の未作業エリアが作業済みエリア内にある

1. 作業済みエリアをタップします。

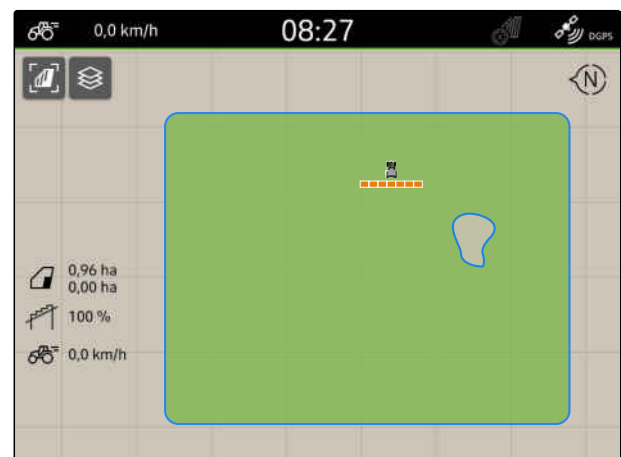
2.  を選択します。




CMS-I-00008351

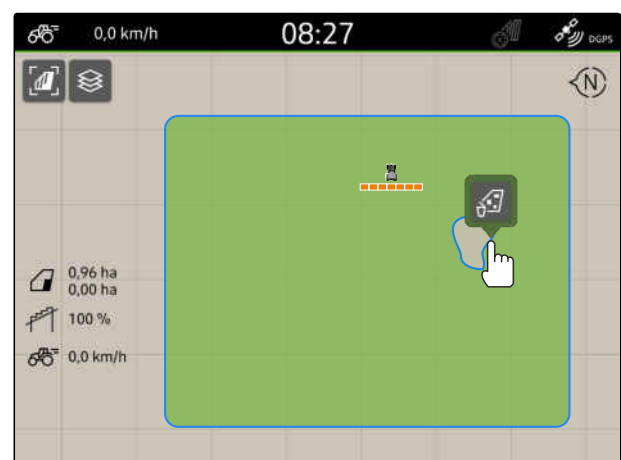
➔ 圃場境界線がまだない場合は、圃場境界線が作成されます。

➔ 圃場境界線内の未作業エリアの周囲に、除外ゾーンが作成されます。



CMS-I-00008350

3. 除外ゾーンを削除するには、
除外ゾーンをタップして  を選択します。




CMS-I-00008349

21.3 圃場境界線を非表示にする

CMS-T-00000308-G.1

圃場境界線を非表示にすると、圃場境界線はマップビューに表示されなくなります。非表示にされた圃場境界線は、圃場データに保存され続け、再ロードできます。

1. 圃場境界線をタップします。
2.  を選択します。
3. 圃場境界線を再びロードするには、以下のページを参照 83.



CMS-I-00001053

21.4 圃場境界線を設定する


CMS-T-00013056-A.1

21.4.1 安全ゾーンを非アクティブ化

CMS-T-00013058-A.1

ISOBUS ブロードキャスターが接続されている場合、圃場境界線内と除外ゾーンの周囲に安全ゾーンが自動的に作られます。ISOBUS ブロードキャスターが安全ゾーンに入ると、ブームセクションは OFF になります。これにより、圃場の境界線を越えて散布されたり、除外ゾーン内に散布されたりするのを防ぎます。安全ゾーンは非アクティブ化できます。

最新世代の AMAZONE ブロードキャスターでは、境界散布における安全ゾーンが自動的に非アクティブになります。

1. 作業メニューで  > "圃場境界線" を選択します。
2. "安全ゾーン"をアクティブ化します。

または

"安全ゾーン"を非アクティブ化します。



CMS-I-00008327


21.4.2 障害物／境界線の警告のアクティブ化

CMS-T-00000225-G.1

画面上端に警告が現れ、音響信号が発せられます。

警告がアクティブになっていると、次の場合に警告が出ます：

- 圃場境界線への接近
- 障害物への接近

1. 作業メニューで  > "圃場境界線" を選択します。
2. "障害物／境界線の警告"をアクティブにします。

または

"障害物／境界線の警告"を非アクティブにします。




CMS-I-00000189

21.4.3 非アクティブな圃場境界線を表示

CMS-T-00013059-A.1

この機能をアクティブにすると、非アクティブな圃場境界線がマップビューにグレーの細い線で表示されます。

1. 作業メニューで  > "圃場境界線" を選択します。
2. "非アクティブな圃場境界線を表示"をアクティブ化します。

または

"非アクティブな圃場境界線を表示"を非アクティブ化します。



CMS-I-00008328

21.4.4 自動圃場境界線検知をアクティブ化


CMS-T-00003639-C.1

自動圃場境界線検知がアクティブになっている場合、AmaTron 4 は保存された圃場が近くにあるか自動的に検知します。その後、圃場を編集するために、この圃場の圃場データをロードできます。機能が非アクティブになっている場合、圃場を編集するために、圃場データを手動で選択する必要があります。



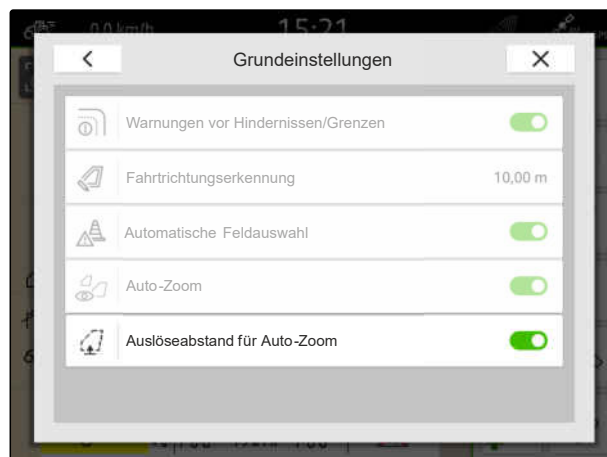
必要条件

- ☑ "GPS マップ&ドキュメント" のライセンスが使用可能

1. 作業メニューで  > "圃場境界線" を選択します。
2. "自動圃場境界線検知" をアクティブにします。

または

"自動圃場境界線検知" を非アクティブにします。



CMS-I-00008291

仮想の枕地を使用

22

CMS-T-00001746-H.1

22.1 仮想の枕地を作成

CMS-T-00000300-L.1


仮想の枕地を用いて、実際の枕地をマップビューで定義できます。枕地のエリアは、それ以外の圃場に左右されずに編集できます。ブームセクションは、枕地境界線で切り替えられます。

仮想の枕地内には、トラックラインが自動的に作成されます。



必要条件

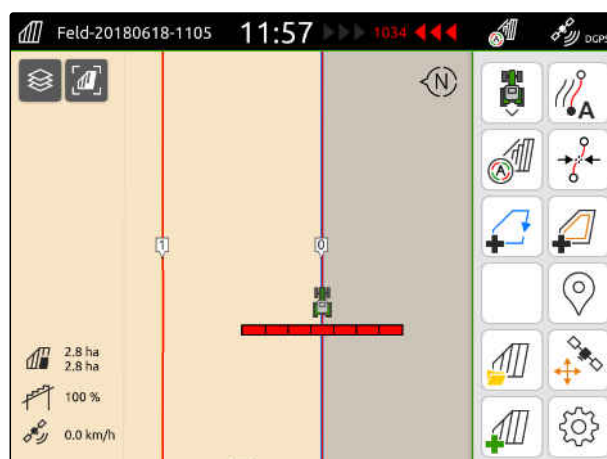
- ☑ "GPS スイッチ・ベーシック" または "GPS スイッチ・プロ" のライセンスが使用可能
- ☑ 圃場境界線を作成している、以下のページを参照 112

1. 作業メニューで  を選択します。
2. 枕地の幅を入力します。



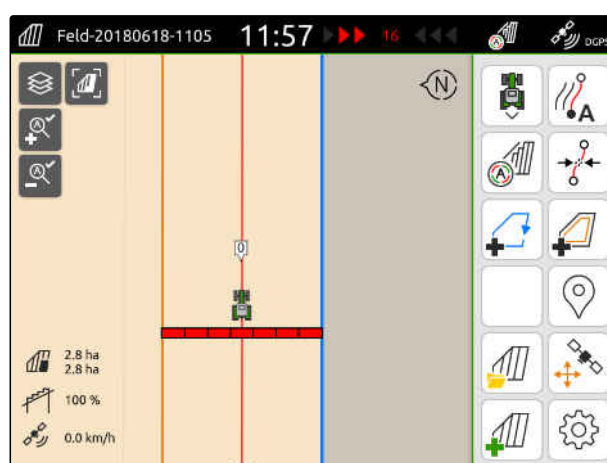
CMS-I-00000219

半分の作業幅で開始する場合、最初のトラックライン
"0" は圃場境界線上にあり、2 番目のトラックライン
は圃場境界線より 1 作業幅だけ内側にあります。



CMS-I-00000221

完全な作業幅で開始する場合、最初のトラックライン
"0" は圃場境界線より半作業幅だけ内側にあります。



CMS-I-00000220

3. 最初のトラックラインを圃場境界線上に作成するには、
"半分の作業幅で開始" をアクティブにします

または

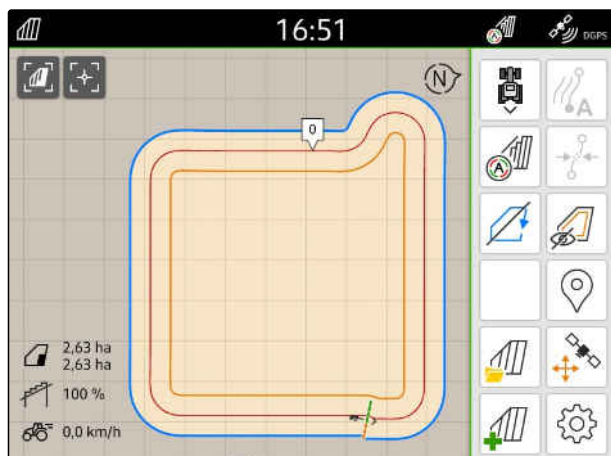
最初のトラックラインを圃場境界線より半
作業幅分内側に作成するには、
"半分の作業幅で開始" を非アクティブにします。

4. ✓ で確定します。

➡ 仮定の枕地が作成されると、枕地はグレーのエリアとして圃場境界線内に表示されます。


22 | 仮想の枕地を使用 仮想の枕地を作成

仮想の枕地内で散布を開始できるようにしたり、仮想の枕地内でトラックラインを使用できるようにするには、仮想の枕地をロック解除しなければなりません。



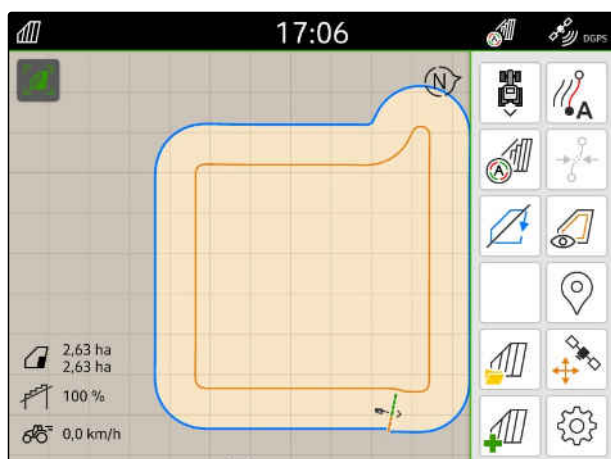
CMS-I-00009412

5. 仮想の枕地をロック解除するには、

作業メニューで  を選択します。

6. トラックラインを仮想枕地内で非表示にするには、

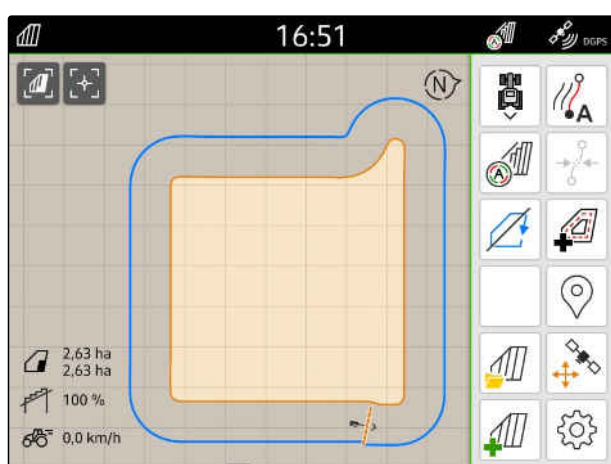
作業メニューで  を選択します。



CMS-I-00009411

7. 仮想の枕地をロックするには、


作業メニューで  を選択します。



CMS-I-00009413


22.2 仮想の枕地の編集

CMS-T-00000309-G.1

1. 仮想の枕地をタップします。
2. 仮想の枕地を削除するために、
 を選択します


または

枕地の幅を変更するには、

作業メニューの  > "圃場境界線" > "枕地の幅"
で希望する枕地の幅を入力します。

または

トラックラインを移動するには、

作業メニューで  > "平行走行" "半分の作業幅
で開始"をアクティブまたは非アクティブにしま
す。



CMS-I-00000315

障害物のマーキング

23

CMS-T-00000299-G.1

水たまりや電柱、岩、樹木といった障害物が圃場にある場合、これら障害物を AmaTron 4 のマップ上でマークできます。車両が障害物に近づくと、警告が発せられ、車両アイコンがズームされます。

設定で警告がアクティブになっている場合のみ、警告が発せられます；以下のページを参照 117。


オートズームがアクティブになっている場合のみ、マップがズームされます；以下のページを参照 68。

マークされた障害物は、GPS ドリフト補正に使用できます、以下のページを参照 74。

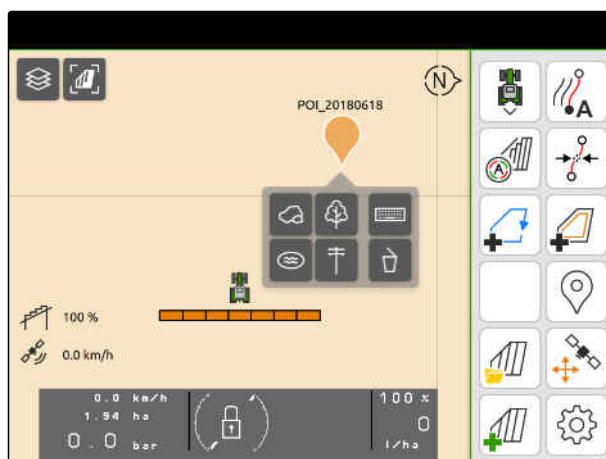


必要条件



- ☑ "GPS スイッチ・プロ" のライセンスが使用可能

1. 車両で障害物に走行します。
2. マークされた障害物を GPS ドリフト補正に使用する場合は、車両の向きと位置に注意してください。
3. 作業メニューで  を選択します。

➡ マップ上に障害物アイコンが表示されます。



CMS-I-00000222

4. 障害物アイコンを指で希望する位置に移動します。
5. 特定の障害物タイプのアイコンを加える場合は、
希望するアイコンを選択します。
6. 障害物アイコンを名前変更する場合は、
で希望する名前を入力します。
7. 障害物アイコンを削除する場合は、
を選択します。
8. 障害物アイコンをセットするために、
マップ上の任意の位置をタップします。

平行走行支援の使用

24

CMS-T-00000190-J.1

24.1 平行走行支援の設定

CMS-T-00000231-H.1

24.1.1 トラックラインパターンを選択

CMS-T-00000293-H.1



AMATRON 4 では、様々な種類のトラックラインを記録できます。

使用可能なトラックラインパターン	説明	図
A-B	2 点間に作成される、直線のトラックライン。	
滑らかな輪郭	2 点間の走行中に作成される、曲線のトラックライン。輪郭は自動的に滑らかにされます。	



必要条件

- ☑ "GPS トラック" のライセンスが使用可能

1. 作業メニューで  > "平行走行" > "トラックラインパターン" を選択します。
2. 希望するトラックラインパターンを選択します。
3.  で確定します。



CMS-I-00000207

24.1.2 トラックラインの編集


CMS-T-00007040-B.1

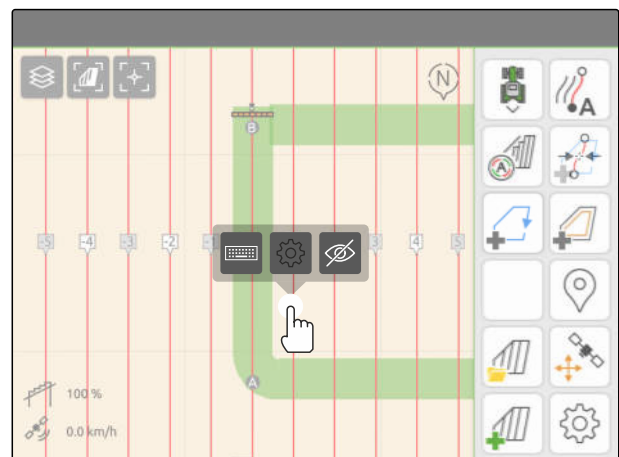
トラックラインが作成されると、トラックライン間隔は接続された装置の作業幅になります。トラックライン間隔は、手動で変更できます。

トラックラインを走行しながら、オーバーラップや処理ギャップを生じさせたい場合は、トラックラインのオーバーラップを変更できます。

1. トラックラインをタップします。

➡ 設定ボタンが表示されます。

2.  を選択します。



CMS-I-00004944

3. トラックライン間隔を変更するには、
"手動入力"の有効化

または

トラックラインのオーバーラップを変更する
には、
"手動入力"の無効化

トラックラインのオーバーラップに可能な入力：

- 正の値：オーバーラップ
- 負の値：処理ギャップ

4. 希望するトラックライン間隔または希望するトラックライン・オーバーラップを入力します。

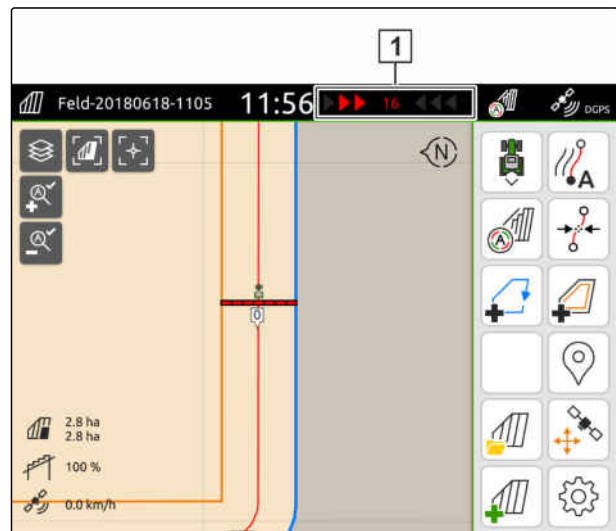


CMS-I-00004952

24.1.3 ライトバーの感度を設定

ライトバー **1** は、最も近いトラックラインからのトラクターの逸脱を示し、運転者がトラックを維持するのをサポートします。

トラックラインからの逸脱が指定された値を超過する場合、ライトバーの三角形のアイコンが点灯します。





CMS-I-00000204



必要条件

- ☑ "GPS トラック" のライセンスが使用可能

1. 作業メニューで  > "平行走行" > "ライトバーの感度"を選択します。
2. 1 cm～100 cm の値を入力します。
3.  で確定します。



CMS-I-00000205

24.2 トラックラインを作成

CMS-T-00001688-F.1


24.2.1 A-B ラインを作成

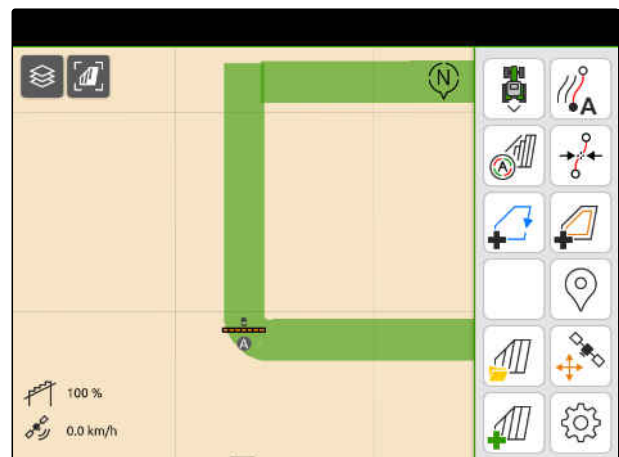
CMS-T-00000296-G.1



必要条件


- ☑ "GPS トラック" のライセンスが使用可能
- ☑ トラックラインパターン "A-B" を選択している (以下のページを参照 126)

1. 列の先頭に移動します。
 2.  Aを選択します。
- ➡ トラックラインの始点が車両位置に設定されます。

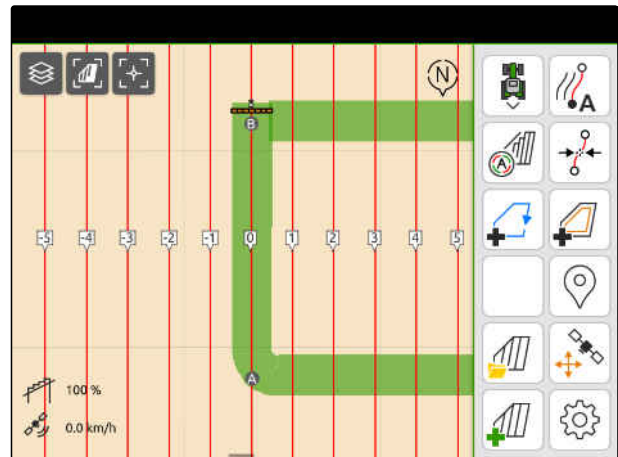


CMS-I-00000208

3. 列の終端へ移動します。

4.  B を選択します。

➡ トラックラインの終点が車両位置に設定されます。他のトラックラインが追加されます。



CMS-I-00000209

24.2.2 滑らかな輪郭の作成


CMS-T-00000297-G.1



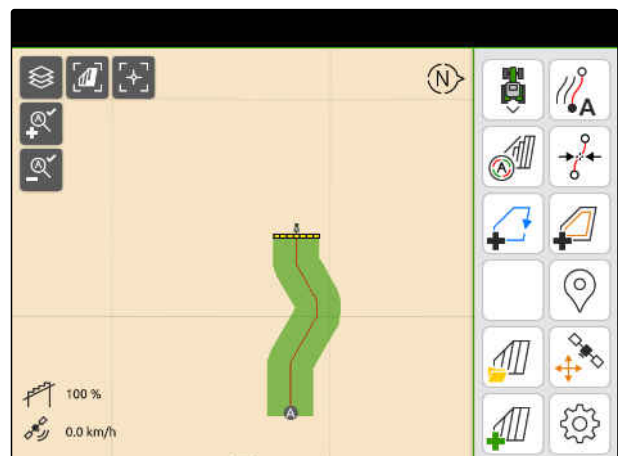
必要条件

- ☑ "GPS トラック" のライセンスが使用可能
- ☑ トラックラインパターン "滑らかな輪郭" が選択されている；以下のページを参照 126

1. 列の先頭に移動します。

2.  A を選択します。

➡ トラックラインの始点が車両位置に設定されます。




CMS-I-00000211

3. 列の終端へ移動します。

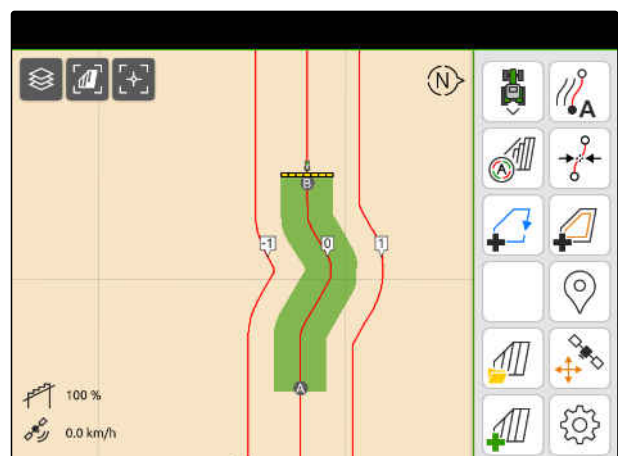


注記

トラックラインの終点は始点から 15 m 以上離れていなければなりません。

4.  B を選択します。

➡ トラックラインの終点が車両位置に設定されます。他のトラックラインが追加されます。



CMS-I-00000210

24.3 苗床の作成



CMS-T-00000292-H.1

苗床を作成するために、特定のトラックラインを強調できます。強調されたトラックラインは、苗床を希望のサイズで作成するために、作業エリアのどの列を走行する必要があるのかを表します。入力した値は、どの周期でトラックラインを走行する必要があるのかを指定します。例えば2を入力する場合、2本ごとにトラックラインを走行しなければなりません。これにより常に1本のトラックラインが省略され、1作業幅分の苗床が作成されます。



必要条件

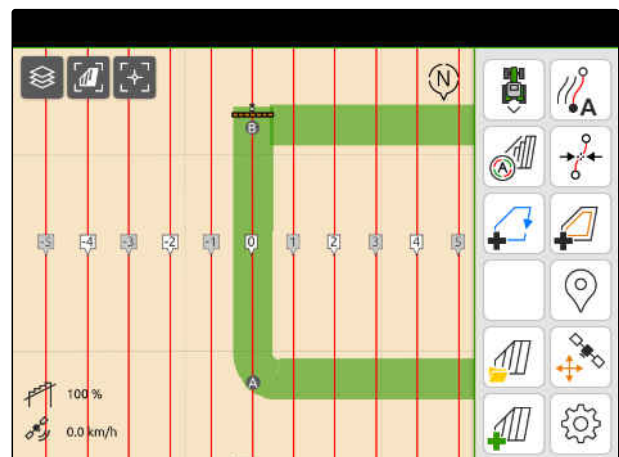
- ☑ "GPS トラック" のライセンスが使用可能

1. 作業メニューで  > "平行走行" > "苗床" を選択します。
2. 1~20 の値を入力します。
3.  で確定します。



CMS-I-00000206

- ➡ トラックラインは、指定されたリズムで強調されます。

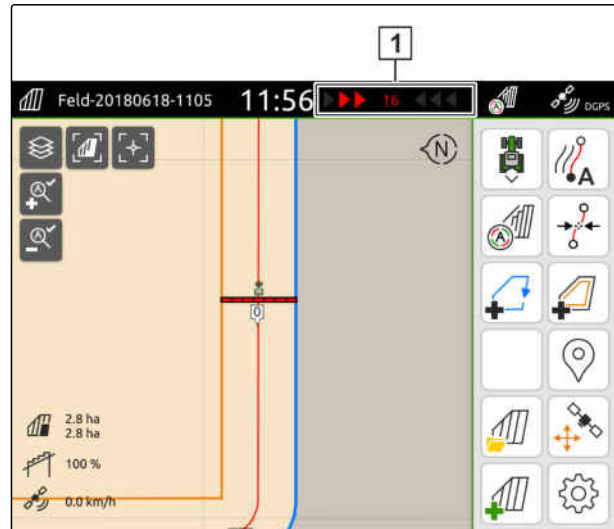


CMS-I-00001095

24.4 平行走行

CMS-T-00000295-H.1

ライトバー **1** は、車両が走行しているトラックラインから何 cm 逸脱しているかを、走行中に示します。トラック逸脱が設定した値に達すると、cm 表示横の三角形のアイコンが赤色になります。このように、運転者がどの方向に車両を操縦しなければならないか表示されます。



CMS-I-00000204



必要条件

- ☑ "GPS トラック" のライセンスが使用可能
- ☑ ライトバーがステータスバーに追加されている；以下のページを参照 23
- ☑ ライトバーの感度が決定されている；以下のページを参照 128
- ☑ トラックラインが作成されている；以下のページを参照 129
- ☑ 必要に応じて苗床が作成されている；以下のページを参照 131

- ▶ 車両をトラックに維持するために、車両をトラックラインの方向に、表示された距離だけ移動させます。

24.5 トラックラインの移動


CMS-T-00003615-B.1

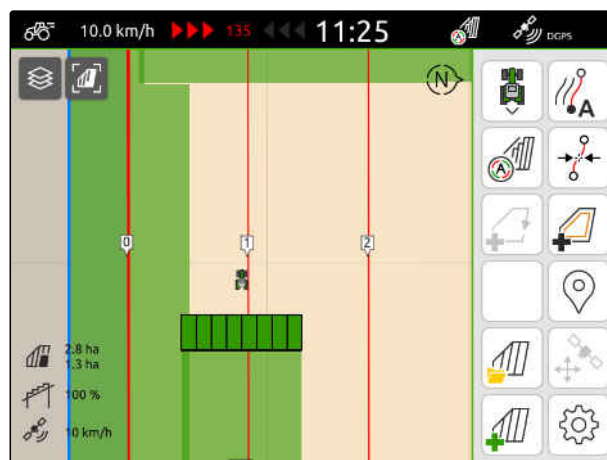
GPS ドリフトによって発生した逸脱を補正するために、トラックラインを移動できます。表示されるトラックラインが、圃場における実際のトラックと一致しなくなった場合、表示されるトラックラインを AmaTron 4 で手動で移動できます。その際、車両記号に最も近いトラックラインを、車両記号の位置へ移動します。他のすべてのトラックラインは、同じ方向に同じ距離だけ移動します。



必要条件

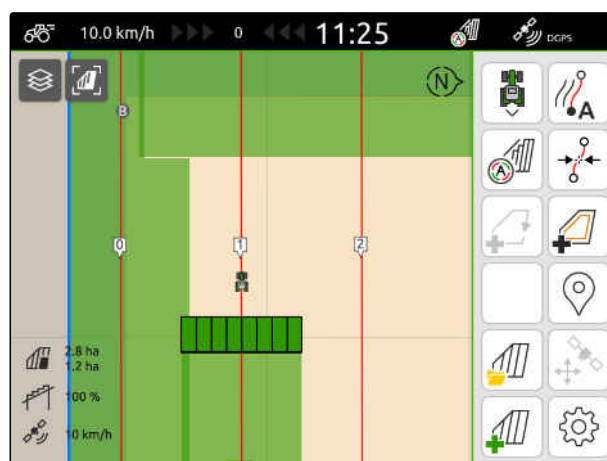
- ☑ "GPS トラック" のライセンスが使用可能

▶ 作業メニューで  を選択します。



CMS-I-00002601

➡ トラックラインが移動しました。



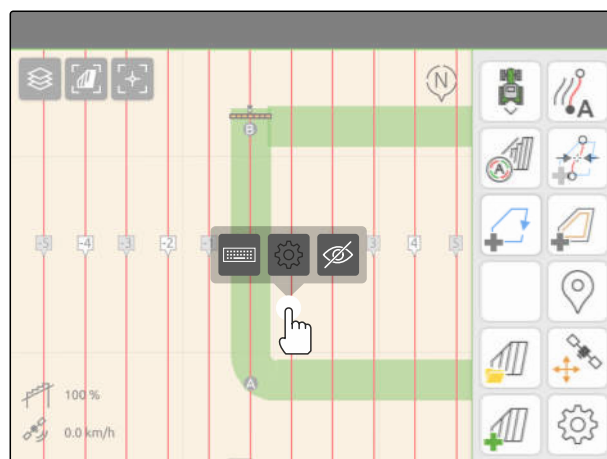
CMS-I-00002602

24.6 トラックラインの名前変更



CMS-T-00007022-B.1

1. トラックラインをタップします。

➡ 設定ボタンが表示されます。



CMS-I-00004944

2.  を選択します。
3. 希望するトラックラインの名前を入力します。
4.  で確定します。

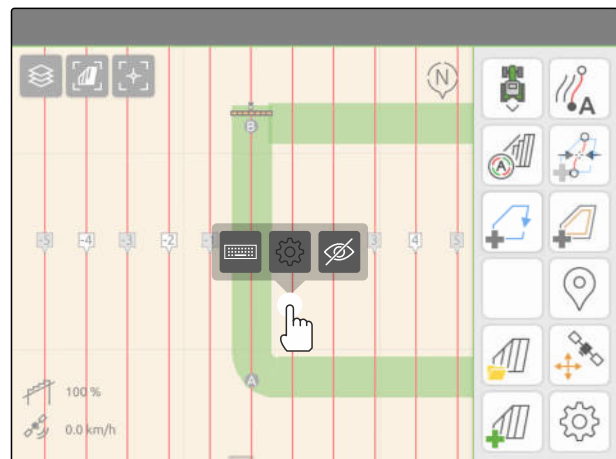
24.7 トラックラインの非表示

CMS-T-00007039-B.1


トラックラインを非表示にすると、トラックラインはマップビューに表示されなくなります。非表示にされたトラックラインは、圃場データに保存され続け、再ロードできます。

1. トラックラインをタップします。

➡ 設定ボタンが表示されます。



CMS-I-00004944

2.  を選択します。

➡ トラックラインが非表示にされました。

3. **トラックラインを再びロードするには、**
以下のページを参照 83。

ブームの自動降下の使用

25

CMS-T-00000284-H.1

ブームの自動降下では、スプレーヤーが未作業エリアに移動すると、ブームが自動的に降下します。

入力する値は、未作業のエリアに達する前に、AmaTron 4 がブームを降下させる時間です。

降下プロセス時間の値は、手動で検出しなければなりません。



ブームの自動降下は、次の要素をもとに正しい時間で機能するように設定します:

- 走行速度
- トラクターの装備
- 装置の装備
- ブームのストローク距離



必要条件

- ☑ "GPS スイッチ・ベーシック" または "GPS スイッチ・プロ" のライセンスが使用可能
- ☑ 互換性のある AMAZONE スプレーヤーが接続されている
- ☑ 圃場境界線を作成している、以下のページを参照 112

1. 作業メニューで  > "ブームの自動降下" を選択します。
2. "ブームの自動降下" をアクティブにします。
3. "ブーム自動降下のプレビュー時間" で、降下プロセスの継続時間を秒で入力します。
4.  で確定します。



CMS-I-00000214

AUX-N 入力装置の設定

26

CMS-T-00000359-H.1

26.1 AUX-N 入力装置のセットアップ

CMS-T-00005926-C.1

26.1.1 AUX-N 入力装置に AmaTron 4 の機能を割り当てる







CMS-T-00000324-G.1

AmaTron 4 を用いて、AUX-N 入力装置のキーを割り当てられます。これによって、AmaTron 4 の機能を、AUX-N 入力装置で操作できます。

注記

AmaTron 4 では、AUX-N 入力装置のみに機能を割り当てることができます。


次の表は AmaTron 4 の機能を表します：

							
マップビューで車両記号の方向を反転	ブームセクション自動制御のアクティブ化	マップビューを呼び出す	メインメニューを呼び出す	汎用端末を呼び出す	確定	カメラ画像を呼び出す	スワイプジェスチャー・アプリケーション間の切り替え



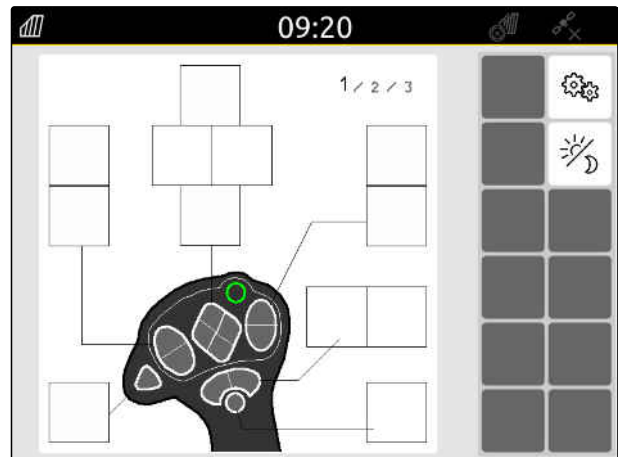
必要条件

- ⊙ AUX-N 入力装置が接続されている
- ⊙ AmaTron 4 の UT 番号が 1 に設定されている；以下のページを参照 42

1. メインメニューで  を選択します。

➡ 入力装置から送信されたインターフェースが表示されます。

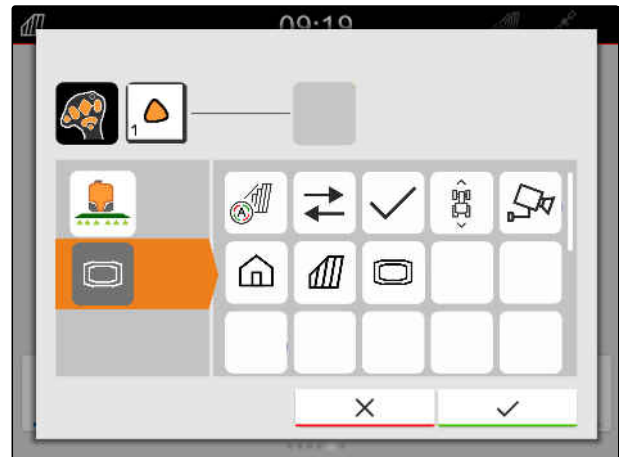
2. 希望するキーのためにボタンを選択します。



CMS-I-00000250

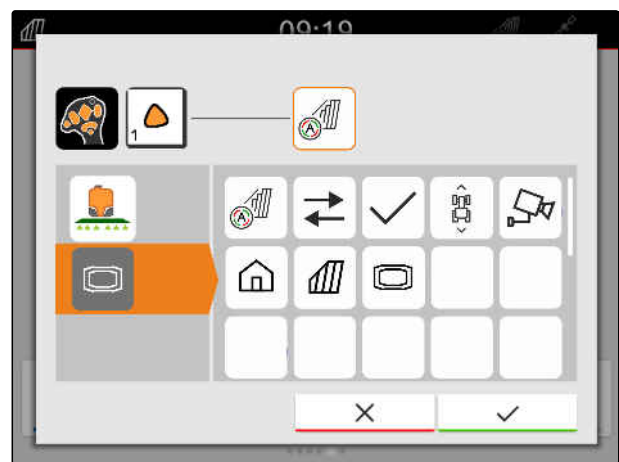
AUX-N 入力装置は、選択したキーと共に、アイコンで表示されます。その下に AmaTron 4 を表すボタンがあります。このボタンで AmaTron 4 機能を開くことができます。

3. AmaTron 4 機能を開きます。
4. AmaTron 4 機能をリストから選択します。



CMS-I-00004280

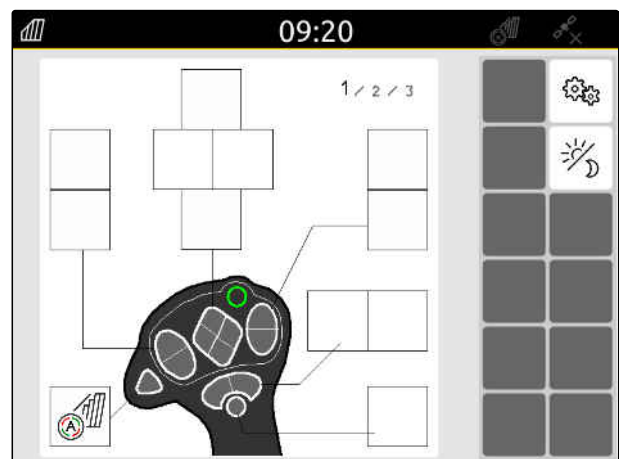
- ➔ 選択した AmaTron 4 機能が、キーに割り当てられます。



CMS-I-00004281

5. ✓ で確定

- ➔ 一覧には、割り当てられたキーのボタン上に、選択した AmaTron 4 機能が表示されます。



CMS-I-00004279

26.1.2 AUX-N 入力装置に装置の機能を割り当てる

CMS-T-00005927-C.1


AmaTron 4 で、AUX-N 入力装置にキーを割り当てることができます。これによって、装置の機能を AUX-N 入力装置で操作できます。

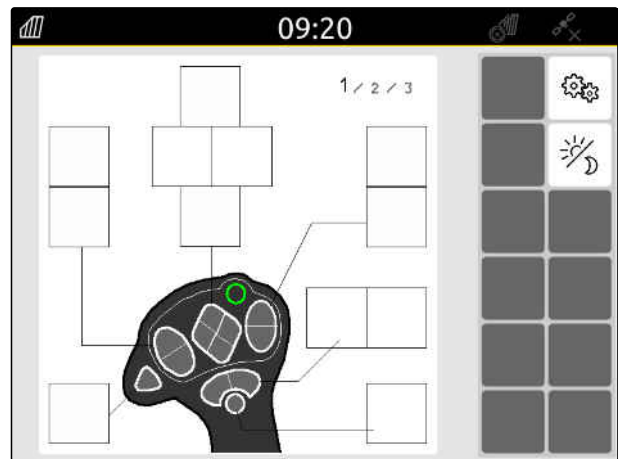
注記

AmaTron 4 では、AUX-N 入力装置にのみ機能を割り当てることができます。

必要条件

- ☑ AUX-N 入力装置が接続されている
- ☑ AmaTron 4 の UT 番号が 1 に設定されている；以下のページを参照 42

1. メインメニューで  を選択します。
➡ 入力装置から送信されたインターフェースが表示されます。
2. 希望するキーのためにボタンを選択します。



CMS-I-00000250

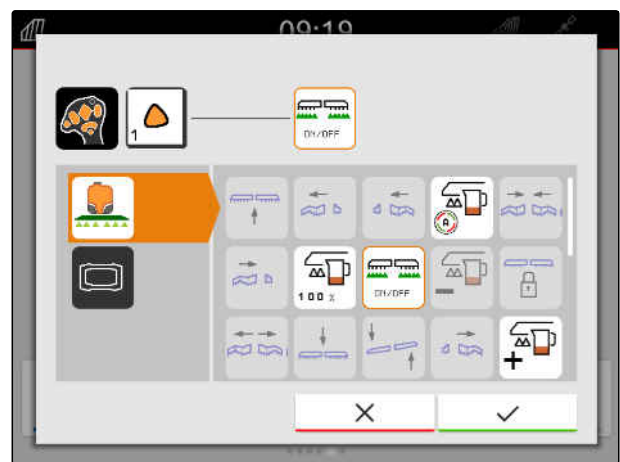
AUX-N 入力装置は、選択したキーと共に、アイコンで表示されます。その中には、接続した装置を表示するボタンがあります。これらのボタンを用いて、装置の機能を開くことができます。

3. 装置の機能を開きます。
4. 装置の機能をリストから選択します。



CMS-I-00000247

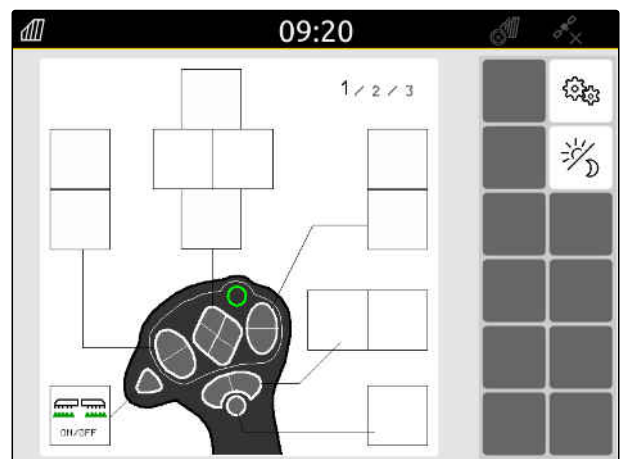
➡ 選択した装置の機能が、キーに割り当てられます。



CMS-I-00000245

5. ✓ で確定します。


➡ 一覧には、割り当てられたキーのボタン上に、選択した装置の機能が表示されます。

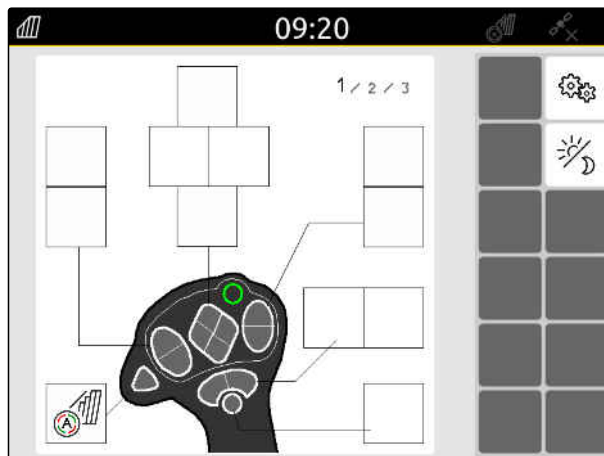


CMS-I-00000248

26.1.3 AUX-N 割り当てを除去する

CMS-T-00014703-A.1

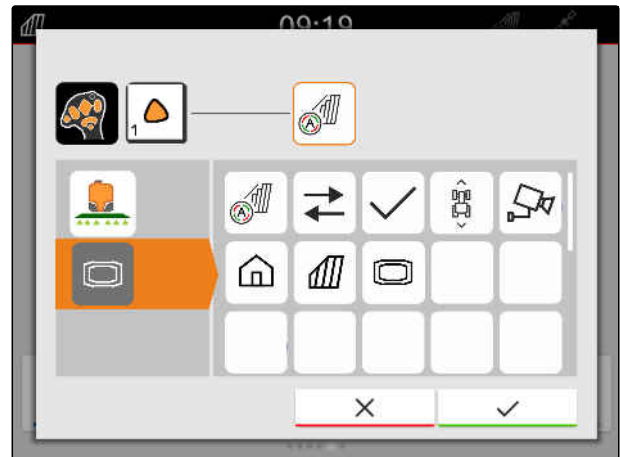
1. メインメニューで  を選択します。
➡ 入力装置から送信されたインターフェースが表示されます。
2. 削除する機能があるボタンを選択します。



CMS-I-00004279

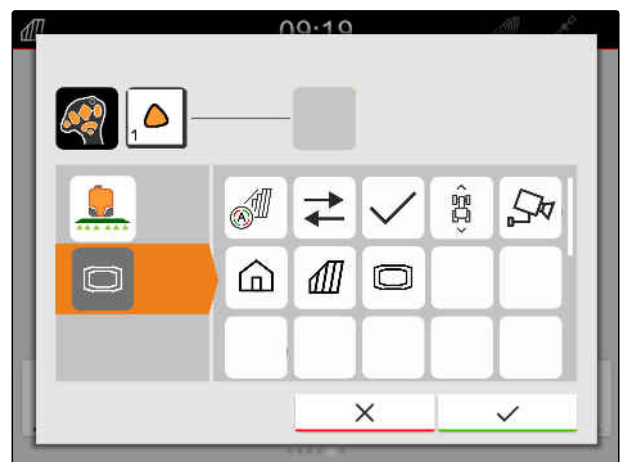
AUX-N 入力装置は、選択したキーと共に、アイコンで表示されます。その横に割り当てられた機能が表示されています。

3. 割り当てられた機能をタップします。



CMS-I-00004281

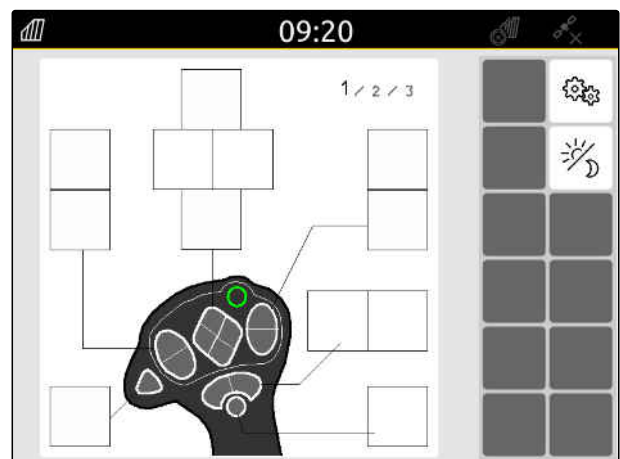
- ➡ 割り当てられた機能は削除されます。



CMS-I-00004280

4. ✓ で確定します。

- ➡ 概要では、キーのボタンは空いています。



CMS-I-00000250

26.2 優先割り当ての管理

CMS-T-00000361-E.1

26.2.1 AUX-N 割り当ての確定

CMS-T-00000360-C.1

AUX-N 入力装置が接続されている場合、AmaTron 4 を起動する度に、接続している装置の AUX-N 割り当てを確定しなければなりません。

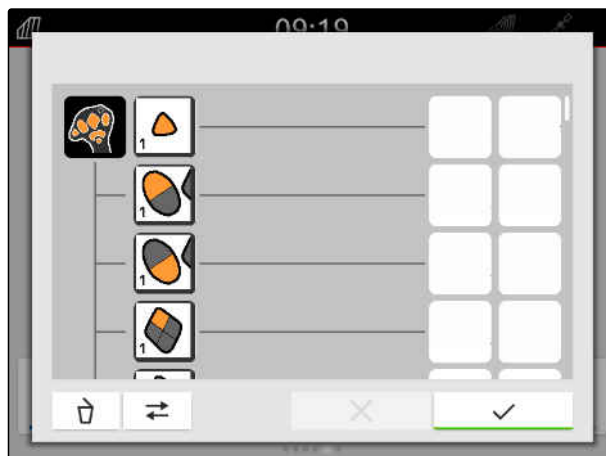
"優先割り当て" のメニューが自動的に開きます。

1. AUX-N 割り当てをチェックします。
2. AUX-N 割り当てを変更する場合、以下のページを参照 144

または

AUX-N 割り当てに問題がなければ、

✓ で確定します。



CMS-I-00000289

26.2.2 AUX-N 割り当ての変更

CMS-T-00000365-E.1

26.2.2.1 AUX-N 割り当てを機能リストで変更

CMS-T-00000362-D.1

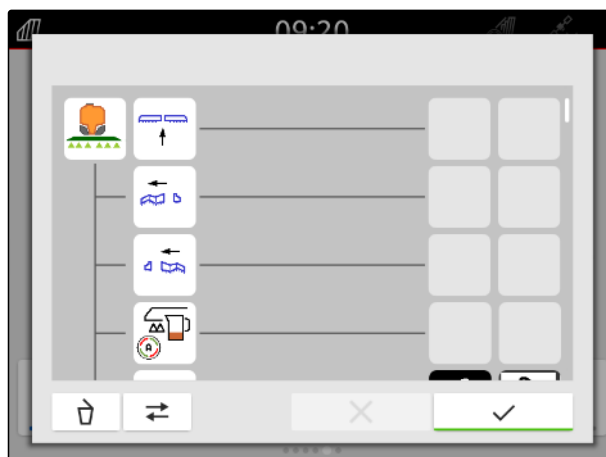
機能リストによる AUX-N 割り当てでは、利用可能なすべての機能が左側にリスト表示されます。AUX-N 入力装置のキーに、この機能を割り当てることができます。

1. 機能が左側のページにリスト表示されない場合、

→
← を選択します。

2. リストから機能を選択します。

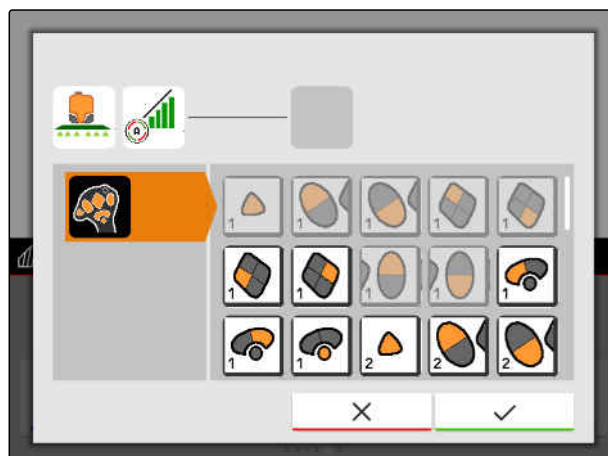
➡ 利用可能な AUX-N 入力装置の一覧が表示されます。



CMS-I-00000297

3. 希望する AUX-N 入力装置を選択します。

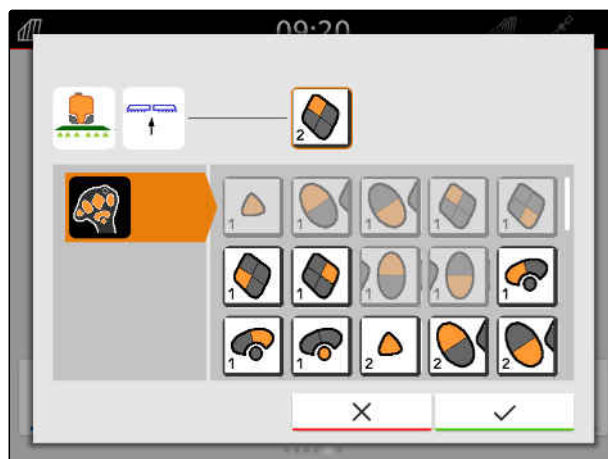
➡ 利用可能なキーの一覧が表示されます。



CMS-I-00000296

4. 希望するキーを選択します。

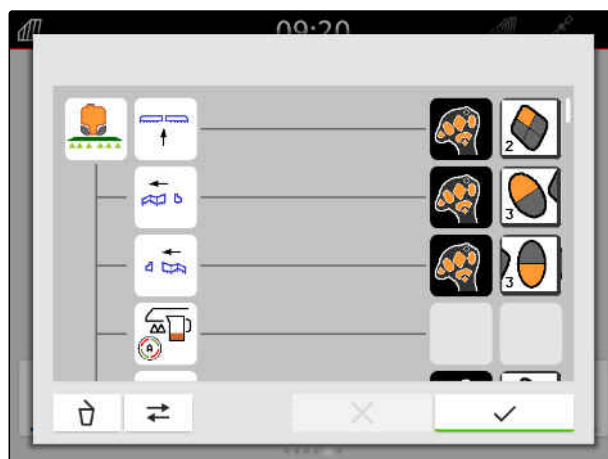
➡ 選択したボタンが、機能の横に表示されます。



CMS-I-00000293

5. ✓ で確定します。

➡ 一覧において、キーが選択した機能に割り当てられました。



CMS-I-00000288

6. さらにキーを割り当てます



または

AUX-N 割り当てを  で確定します。

26.2.2.2 AUX-N 割り当てを入力リストで変更

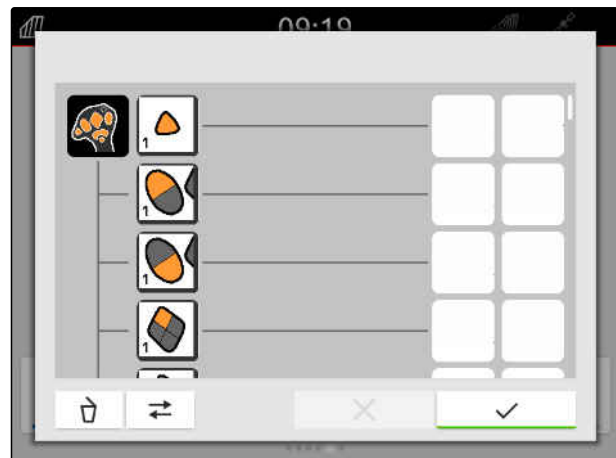
CMS-T-00000363-C.1

入力リストによる AUX-N 割り当てでは、利用できるすべてのボタンは左側にリスト表示されます。これらのボタンには機能を割り当てられます。

1. ボタンが左側にリスト表示されない場合、
  を選択します。

2. リストからボタンを選択します。

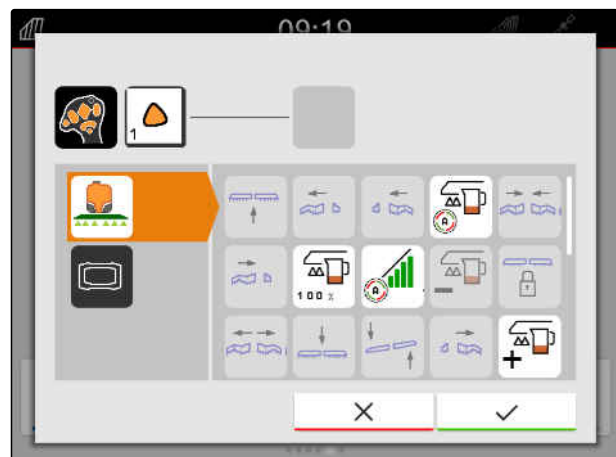
➡ 接続されている装置の一覧が表示されます。



CMS-I-00000289

3. 希望する装置を選択します。

➡ 利用可能な機能の一覧が表示されます。



CMS-I-00000291

4. 希望する機能を選択します。

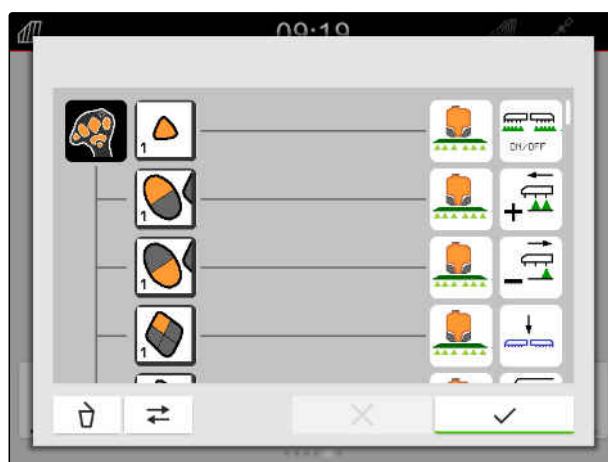
➡ 選択した機能が、キーの横に表示されます。

5. ✓ で確定します。



CMS-I-00000295

➡ 一覧において、キーが選択した機能に割り当てられました。



CMS-I-00000290

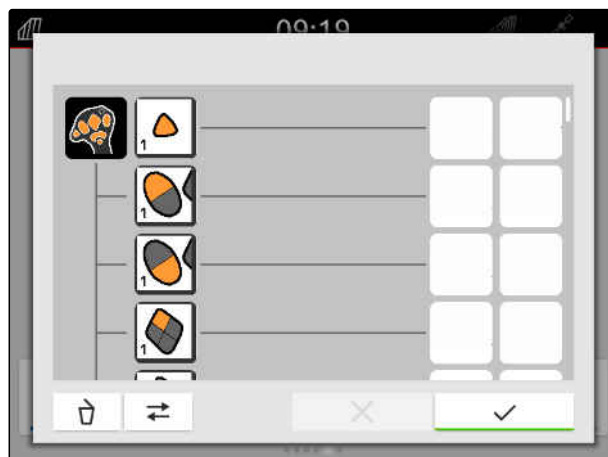
6. さらに機能を割り当てます

または

AUX-N 割り当てを ✓ で確定します。

26.2.2.3 AUX-N 割り当ての削除

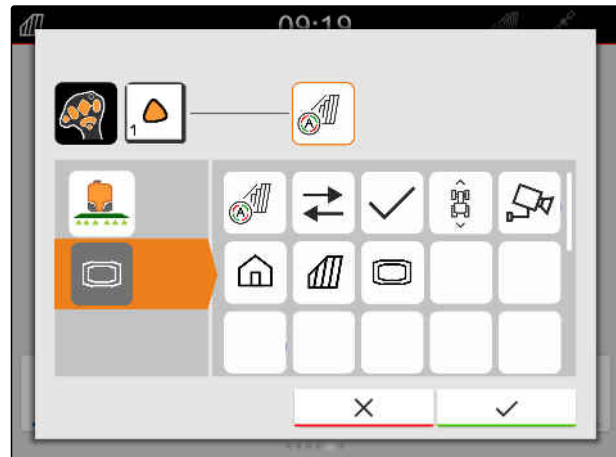
1. 機能リストまたは入力リストで削除する機能を選択します。



CMS-I-00000289

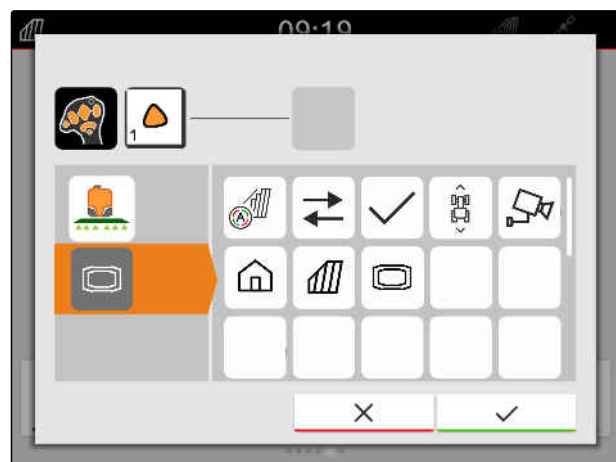
選択された機能または AUX-N 入力装置の対応するキーが上部中央に表示されます。

- 機能または AUX-N 入力装置の対応するキーを押します。



CMS-I-00004281

➡ 割り当てが取り除かれます。



CMS-I-00004280


- ✓ で確定します。

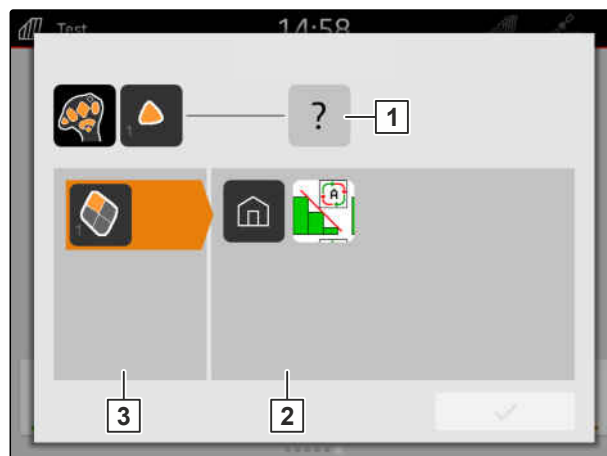
26.3 AUX-N 競合の解決

CMS-T-00010642-A.1

AUX-N 入力装置のキーには、ひとつの機能のみを割り当てることができます。接続されている AUX-N 入力装置のキーに、複数の機能が割り当てられている場合、AUX-N 競合が発生します。

AmaTron 4 がこのような AUX-N 競合を検出すると、関連するキーと機能の選択ウィンドウが表示されます。

1. リスト **3** でキーを選択します。
 2. リスト **2** で機能を選択します。
- ➡ 選択した機能が、**1** の欄に表示されます。
3. すべてのAUX-N 競合が解決したら、
選択を  で確定します。



CMS-I-00007284

スクリーンショットの作成

27

CMS-T-00000201-B.1

スクリーンショットは、現在のディスプレイ表示の写真です。写真は、画像データとして USB スティックに保存されます。データ名は、現在の日付および時刻で構成されます。



必要条件

- ☑ USB スティックが差し込まれている

- ▶ メインメニューキー **1** を押し続けます。
- ➡ ディスプレイにカメラアイコンが表示されます。スクリーンショットが、USB スティックに保存されました。



CMS-I-00001054

カメラの使用

28


CMS-T-00000323-H.1

AmaTron 4 は、接続されているカメラの写真を表示できます。



必要条件

- ① "AmaCam" のライセンスがある
- ② カメラが接続されている
- ③ カメラが設定されている；以下のページを参照
29

▶ メインメニューで  を選択します。

または

自動後進検知がアクティブになっている場合、
後進します。

➡ カメラの写真が表示されます。

エラーの除去

29

CMS-T-00003627-E.1

エラー	原因	解決策
GPS 受信に障害	GPS 受信機が正しく機能しない。	<ul style="list-style-type: none"> ▶ 接続部を確認します。 ▶ GPS 受信機を工場出荷時設定にリセットする、以下のページを参照 40。
UT の機械コントローラの表示が誤っている	プールが正しくロードされていない。	▶ 保存されたプールを削除する、以下のページを参照 153。
接続された装置が表示されない	プールが正しくロードされていない。	▶ 保存されたプールを削除する、以下のページを参照 153。
	装置が正しく接続されていない。	▶ 装置を再接続する。
	ISOBUS が誤って設定されている。	▶ ISOBUS を設定する、以下のページを参照 42
ブームセクションが、マップビューに正しく表示されない	装置管理のエラー	▶ 装置管理をリセットする、以下のページを参照 153。
機械が端末に表示されません。	端末が、もうひとつ接続されています。	▶ ISOBUS を設定する、以下のページを参照 42
ブームセクション制御が機能しません。	端末が、もうひとつ接続されています。	▶ ISOBUS を設定する、以下のページを参照 42

工場出荷時設定にリセット

30

CMS-T-00001736-D.1

1. セットアップメニューで、"サービス">"工場出荷時設定"を選択します。




CMS-I-00001083

次のアプリケーション領域はリセットできます：

- 端末設定：AmaTron 4 の全ての設定をリセットします
- 装置管理：作成したトラクターと装置を全て削除します
- ドキュメント：全てのジョブデータを削除します
- 保存されているプール：保存されている装置コントロールビューを削除します



CMS-I-00001084

2. 希望するアプリケーション領域を選択します。
3. "工場出荷時設定にリセット"を選択します。
4.  で確定します。

付録

31

CMS-T-00003616-C.1

31.1 関連文書

CMS-T-00003617-C.1

- 装置および装置制御のソフトウェア用の取扱説明書
- GPS 受信機用の取扱説明書
- トラクターの取扱説明書

索引

32

32.1 用語集

CMS-T-00005867-B.1

A

AUX

AUX は"auxiliary"（補助装置）の略語であり、マルチファンクションハンドルのような補助入力装置を表します。

E

ECU

ECU とは、機械に組み込まれた機械コントローラを表します。操作端末により、機械コントローラにアクセスし、機械を操作できます。

EGNOS

欧州静止衛星航法補強サービス (European Geostationary Navigation Overlay Service)。衛星ナビゲーションを補正する欧州のシステム。

G

GPS ドリフト

GPS ドリフトとは、精度が低い補正ソースを使用する場合に発生する、GPS 信号の偏差を表します。GPS ドリフトは、操作端末の車両記号の位置が、車両の実際の位置と一致しなくなっていることから認識できます。

GLONASS

ロシアのグローバルなナビゲーション衛星システム

H

HDOP

水平精度劣化 (Horizontal Dilution of Precision) : 衛星から送信される水平位置データ (緯度と経度) の精度のための基準

M

MSAS

運輸多目的衛星用衛星航法補強システム。衛星ナビゲーションを補正するための日本のシステム。

R

RTK

衛星データ補正のための有料システム。

T

TASK.XML

TASK.XML は、ジョブについてのデータを含むファイルです。

ア

アプリケーションマップ

アプリケーションマップには、作業装置の要素制御を可能にするデータが含まれています。このデータには、散布量や耕深があります。

シ

シェープファイル

シェープファイルでは、データセットにジオメトリ情報と属性情報を保存します。ジオメトリ情報は境界ラインとして使用できるフォームを形成します。属性情報は、散布量を制御する場合などに、アプリケーションに必要になります。シェープファイルのフォーマットは「.shp」です。

農

農場管理情報システム(Farm Management Information System)

農場管理情報システム (FMIS、Farm Management Information System) は、農場経営を管理するためのプログラムです。このプログラムにより、ジョブとマスタデータを管理できます。

フ

ファームウェア

装置に埋め込まれたコンピュータプログラム。

ブ

ブーム

ブームはブームセクションのグループを指します。

ボ

ボーレート

データ転送速度であり、ビット/秒で測定されます。

汎

汎用端末

汎用端末により、ECU のユーザーインターフェースを操作端末に表示できます。

補

補正ソース

補正ソースには、GPS 信号の改善と補正のための様々なシステムがあります。

設

設定値受信機

作業装置の制御可能なエレメントは、設定値受信機と呼ばれます。スプレーヤーの場合、制御可能なエレメントは散布圧力調整器になり、これで散布量を制御できます。

32.2 インデックス

2		ISOBUS 装置 セットアップ	50
2D ビュー 有効にする	67	ISO-XML myAmaRouter アプリでインポート	90
3		myAmaRouter アプリでエクスポート	92
3D ビュー 有効にする	67	ジョブデータを USB スティックからインポ ート	88
A		ジョブデータを USB スティックにエクスポ ート	91
AB ライン 作成する	129	データのエクスポート	24
AmaCam 使用許可する	44	圃場データのロード	83
AmaTron-Twin アプリ	70	M	
AUX-N 割り当て クイックスタートメニューで呼び出す 表示	24 16	myAmaRouter アプリ ISO-XML をインポート	90
G		ISO-XML をエクスポート	92
GPS スイッチ 使用許可する	44	P	
GPSトラック 使用許可する	44	PDF をエクスポート	100
GPS ドリフト マークされた障害物で修正	74	POI 障害物のマーキングを参照	124
手動で修正	74	PTO センサー 設定する	61
障害物のマーキング	124	U	
GPS マップ&ドキュメント 使用許可する	44	UT	19
GPS 受信機のセットアップ	37	V	
速度信号の使用	60	VT	19
GPS 受信機 Ag-Star 受信機のセットアップ	38	W	
位置	55	WLAN AmaTron 4 を WLAN ネットワークに接続	48
位置を指定	52	ホットスポットのセットアップ	48
受信機 A100 または A101 または A631 のセ ットアップ	37	ア	
他の GPS 受信機のセットアップ	40	アクセスポイントのセットアップ	48
I		アプリケーションカラーセル 概要	15 16
ISB	14	使用する	22
		アプリケーションマップ 交換	72
		使用許可する	44

アプリケーション			
概要	16		
使用許可する	44		
切り替え	22		
アプリ			
概要	16		
切り替え	22		
アンテナ位置	55		
オ			
オートズームの設定	68		
カ			
カメラ			
カメラ画像を表示	16		
使用する	151		
接続	10		
設定する	29		
ク			
クイックスタートメニュー	24		
シ			
シェープファイル			
データのインポート	24		
圃場データのインポート	79		
圃場データを圃場に追加	85		
ジ			
ジェスチャーコントロール	22		
設定する	35		
ジョブ			
myAmaRouter アプリでインポート	90		
myAmaRouter アプリでエクスポート	92		
USB スティックからインポート	88		
USB スティックにエクスポート	91		
エクスポートする	24		
作成する	92		
ジョブデータ			
PDF としてエクスポート	100		
エクスポートする	24		
ス			
ステータスバー	15		
設定する	23		
スワイプジェスチャー	22		
設定する	35		
		ズ	
		ズームの設定	68
		セ	
		セクションコントロール	
		ブームセクション制御を参照	102
		使用許可する	44
		セットアップメニュー	
		開く	16
		センサー	
		PTO	61
		ホイール	57
		レーダー	58
		作業位置	62
		接続	10
		設定する	57
		ソ	
		ソフトキーバー	19
		使用する	70
		表示	66
		タ	
		タイムゾーンの設定	30
		デ	
		ディスプレイの明るさ	
		クイックスタートメニューで設定	24
		ディスプレイ輝度	
		クイックスタートメニューで設定	33
		基本設定で設定	33
		デイモード ON	24
		デジタル版の取扱説明書	7
		ト	
		トラクターと装置	
		メニューを表示	16
		トラクター	
		センサーの設定	57
		作成する	55
		トラックライン	
		間隔を変更する	127
		作成する	129
		非表示	134
		苗床の作成	131
		名前変更	133

ナ		マ	
ナイトモード ON	24	マップビュー	
ネ		モバイル端末に表示	70
		開く	16
		概要	18
ネットワーク		マップ	
セットアップ	48	概要	18
ヒ		マルチブーム	72
ヒント		メ	
呼び出す	24, 27	メニューキー	22
ブ		ラ	
ブームセクションのセットアップ		ライセンスの管理	44
非 ISOBUS 装置の設定を参照	52	ライトバー	128
ブームセクション自動制御		レ	
使用許可する	44	レーダーセンサー	
ブームセクション制御	102	設定する	58
ブームの降下	135	中	
ブームの自動降下	135	中国語	26
ブーム		仮	
交換	72	仮想の枕地	
プ		トラックラインを移動する	123
プールの削除	153	作成する	120, 123
へ		幅を変更	123
ヘルプ		住	
呼び出す	24, 27	住所	
ホ		技術編集部	7
ホイールセンサー		作	
設定する	57	作業メニュー	
ホットスポットのセットアップ		概要	19
AmaTron 4 を用いた WLAN アクセスポイン		使用する	70
トのセットアップを参照	48	設定する	70
ボ		表示	66
ボタンバー	19	作業位置センサー	
表示	66	設定する	62, 62
		作業	
		開始	76
		作業済みエリア	
		削除する	112

作業幅のセットアップ
非 ISOBUS 装置の設定を参照 52

信

信号プラグ
接続 10

単

単位系の変更 31

取

取り付け
通常運転 9

可

可変式量制御
使用許可する 44

圃

圃場
シェープファイルから圃場データをインポート 79
シェープファイルから圃場データを追加 85
ドキュメントの作成なし 76
作成する 84
自動で検知 118
圃場データのロード 83

圃場境界線 112
自動で検知 118
非表示 116

小

小数点記号の変更 31

工

工場での作業 6
工場出荷時設定にリセット 153

平

平行走行 126
平行走行支援
トラックラインの非表示 134
トラックラインの名前変更 133
トラックライン間隔を変更する 127

後

後進検知 67

散

散布量
設定する 94

日

日付の設定 30
日本語 26

明

明るさ
クイックスタートメニューで設定 33
クイックスタートメニューで設定 24
基本設定で設定 33

時

時刻の設定 30
時刻表示の設定 30

枕

枕地
トラックラインを移動する 123
作成する 120, 123
幅を変更 123

機

機械
ISOBUS 50
手動 51
制御する 70

機械のセットアップ
非 ISOBUS 装置の設定を参照 52

汎

汎用端末
概要 19
表示 16

苗

苗床
作成する 131

装

装置
ISOBUS 50
制御する 70
選択する 53

装置ジオメトリ 非 ISOBUS 装置の設定を参照	52	進	
装置タイプの変更 非 ISOBUS 装置の設定を参照	52	進路誘導	
装置のモデル化を変更 非 ISOBUS 装置の設定を参照	52	トラックラインの非表示	134
		トラックラインの名前変更	133
		トラックライン間隔を変更する	127
		使用する	126
		使用許可する	44
複		重	
複数の操作端末の使用 ISOBUS の設定を参照	42	重なり	
		トラックライン間隔を変更する	127
言		重なり許容誤差の決定	106
言語の変更	31	重なり度の決定	104
		走行方向で定める	102
記		圃場境界線の重なり許容誤差を決定	108
記録	109	除	
設		除外ゾーン	
設定値		作成する	114
割り当てる	94	障	
診		障害物	
診断ファイル		マークする	124
エクスポートする	24	警告	117
警		非	
警告	117	非 ISOBUS 装置	
		作成する	51
走		設定する	52
走行方向検知	67	音	
輪		音量	
輪郭トラックライン		クイックスタートメニューで設定	32
作成する	130	クイックスタートメニューで設定	24
		基本設定で設定	31
速			
速度信号	57		
連			
連絡先			
技術編集部	7		



AMAZONE

AMAZONEN-WERKE

H. DREYER SE & Co. KG

Postfach 51

49202 Hasbergen-Gaste

Germany

+49 (0) 5405 501-0

amazone@amazone.de

www.amazone.de