取扱説明書 MG5574-JA-II | D.1 | 28.09.2020

AMAPAD

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： 3.23

SmartLearning

AMAZONE

純正取扱説明書

目次

1 本取扱説明書について 1

1.1 取扱説明書の意味 1

1.2 関連文書 1

1.3 使用する表示 1

1.3.1 *注記 1*

1.3.2 *操作指示 2*

1.3.3 *リスト 3*

1.3.4 *位置番号 3*

1.3.5 *ソフトウェアテキスト 3*

1.3.6 *案内パス 4*

1.4 ご意見をお待ちしております 4

2 組立説明書 5

3 AmaPad の概要 6

3.1 接続部とボタン 6

3.2 基本ボタンと LED 7

4 基本的な操作 8

4.1 AmaPad を ON にする 8

4.2 AmaPad を OFF にする 9

4.3 AmaPad のリセット 9

4.4 タッチスクリーンを使用する 10

4.5 基本ボタンを使用 11

4.6 メインモードを切り替え 12

5 ユーザインタフェースの概要 14

5.1 一般的な警告メッセージ 14

5.2 汎用端末の警告メッセージ 14

5.3 一般的な操作エレメント 15

5.3.1 *選択リスト 15*

5.3.2 *キーボードと数字キーパッド 16*

5.3.3 *アシスタント 16*

5.4 運転メニュー概要 18

5.5 運転メニューのボタン 19

5.5.1 *ジョブメニューのボタン 19*

5.5.2 *圃場メニューのボタン 19*

5.5.3 *ジョブデータメニューのボタン 20*

5.5.4 *トラックラインメニューのボタン 20*

5.5.5 *ステアリングオプションメニューのボタン 21*

5.5.6 *GPS 移動メニューのボタン 21*

5.5.7 *マップビューのボタン 21*

5.5.8 *機能メニューのボタン 22*

5.5.9 *汎用端末のボタン 22*

5.5.10 *他のボタン 22*

5.6 機能メニューの概要 23

5.7 マップビューの概要 24

5.8 ダッシュボードの概要 25

5.9 汎用端末の概要 27

6 AmaPad をセットアップ 28

6.1 セットアップメニューを使用 28

6.2 ユーザー設定を行う 30

6.2.1 *地域設定を行う 30*

6.2.2 *ライトバーの設定 31*

6.2.3 *環境のセットアップ 34*

6.2.4 *マップの設定 41*

6.2.5 *ユーザー権限を変更 45*

6.2.6 *ユーザー制御を定める 45*

6.3 システム設定を行う 47

6.3.1 *機能を設定 47*

6.3.2 *GPS 設定 57*

6.3.3 *シリアルポートの設定 67*

6.3.4 *アラーム設定 68*

6.3.5 *フラグポイントを設定 70*

6.3.6 *ISOBUS のセットアップ 72*

6.4 車両のセットアップ 77

6.4.1 *新しい車両を作成 77*

6.4.2 *車両を選択 81*

6.4.3 *車両データをインポート 82*

6.4.4 *車両データをコピーする 83*

6.4.5 *車両ジオメトリデータをジョブデータに追加* 83
6.4.6 *ステアリング制御装置のセットアップ* 84

6.5 作業装置のセットアップ 88
6.5.1 *作業装置検知用のアシスタントを使用* 88
6.5.2 *新しい作業装置を作成* 91
6.5.3 *作業装置を選択* 92
6.5.4 *作業装置データをインポート* 93
6.5.5 *作業装置データをコピー* 93
6.5.6 *ECU のセットアップ* 94
6.5.7 *オーバーラップの設定* 95
6.5.8 *ブームセクション切り替えの設定* 95
6.5.9 *作業速度用の下限を決定する* 99
6.5.10 *オーディオ信号を設定* 100
6.5.11 *GPS 速度シミュレーションのセットアップ* 101
6.5.12 *GPS NMEA2000 位置を有効化* 102

7 運転メニューを使用 103

7.1 機能メニューを使用 103
7.1.1 *サムネイルビューを開く* 103
7.1.2 *サムネイルビューを最大化* 103
7.1.3 *タブをサムネイルビューで使用* 104
7.1.4 *サムネイルビューを閉じる* 105

7.2 マップビューの使用 106
7.2.1 *マップビューを呼び出す* 106
7.2.2 *マップの拡大または縮小* 106
7.2.3 *視点を変更* 106
7.2.4 *マップを移動する* 107
7.2.5 *マップレイヤーの選択* 107

7.3 ダッシュボードを設定する 109
7.3.1 *データ欄を追加* 109
7.3.2 *データ欄を編集* 110

8 ジョブなしで作業 112

9 ジョブの管理 114

9.1 ジョブアシスタントを使用 114
9.2 クイックスタートを使用 114
9.3 マスタデータを編集 115
9.4 ジョブの開始 116
9.5 ジョブを中断 118
9.6 新しいジョブを作成 118
9.7 ジョブデータのインポート 119
9.8 ジョブデータのエクスポート 121
9.9 ジョブを選択 122
9.10 ジョブをフィルターにかける 123
9.11 ジョブをソート 124
9.12 ジョブを削除 125
9.13 ジョブデータを編集 126
9.14 ジョブ情報を呼び出す 126
9.15 作業時間を決定 127

10 圃場の管理 129

10.1 新しい圃場の作成 129

10.2 境界ラインの作成 130
10.2.1 *境界ラインを手動で作成* 130
10.2.2 *境界ラインの記録を中断* 133
10.2.3 *境界ラインをシェープファイルで作成* 133
10.2.4 *境界ラインを対象範囲から作成* 135

10.3 境界ラインを編集 137
10.4 枕地のセットアップ 138
10.5 枕地のアクションを設定 139
10.6 すべての境界ラインを削除 142

10.7 フラグポイントを設定 142
10.7.1 *危険個所用のフラグポイントを設定* 142
10.7.2 *ユーザー定義によるマーキングポイントを設定* 144
10.7.3 *フラグポイントを GPS ドリフト補正用に設定* 145
10.7.4 *フラグポイントを編集* 147

11 トラックラインを使用 148

11.1 トラックラインパターンを選択 148
11.2 直線 AB ラインを作成 149
11.3 AB ラインを手動で作成 150
11.4 曲線のトラックラインを作成 152
11.5 円状のトラックラインを作成 154

11.6 アダプティブな曲線のトラックラインを作成 155
11.7 トラックラインを再使用 156
11.8 トラックラインに従う 158
11.8.1 *トラック逸脱をライトバーで確認* 158
11.8.2 *トラック逸脱をダッシュボードで確認* 159
11.9 トラックラインを修正 159

12 GPS 受信を修正 160
12.1 GPS ドリフト補正を実行 160
12.1.1 *GPS ドリフトを GPS ドリフトオプションで修正* 160
12.1.2 *GPS ドリフトをフラグポイントで修正* 161
12.2 トラックラインを修正 163
12.2.1 *トラックラインを段階的に移動* 163
12.2.2 *トラックラインを指定された長さの分、移動* 163
12.2.3 *トラックラインを車両位置に移動* 164
12.3 修正されたトラックラインを保存 165
12.4 GPS 情報の呼び出し 165

13 自動ステアリングシステムを使用 167
13.1 ステアリングをキャリブレート 167
13.2 ステアリングステータスを呼び出す 168
13.3 自動ステアリングシステムの調整 171
13.4 自動ステアリングシステムを ON にする 172
13.5 自動ステアリングシステムを時間遅延させて ON 172
13.6 自動ステアリングシステムを OFF にする 173

14 汎用端末の使用 174
14.1 汎用端末を開く 174
14.2 サムネイルビューでの切り抜きを拡大 175
14.3 自動的な AUX-N 割り当てを使用 175
14.4 AUX-N 機能を管理 177
14.4.1 *AUX-N 割り当てを開く* 177

15 自動後退検知を使用 180

16 ブームセクション制御を使用 181
16.1 ブームセクション手動制御を使用 181
16.2 ブームセクション自動制御を使用 183
16.3 制御モードを設定 184
16.3.1 *外部セクションの制御モードを設定* 187
16.3.2 *境界ラインのオーバーラップ許容誤差を決定* 188
16.4 限界値を決定 189

17 量制御を使用 192
17.1 アプリケーションマップがあるジョブを使用 192
17.2 アプリケーションマップをジョブに追加 193
17.3 量制御のための固定規定値を決定する 197
17.4 量制御用のピア制御をセットアップ 199
17.5 量制御を設定 202
17.5.1 *減少値を編集* 202
17.5.2 *製品情報を記録する* 203
17.5.3 *製品を作成* 205
17.5.4 *混合製品を保存* 205
17.5.5 *混合製品を追加* 206
17.6 対象範囲マップを選択 207
17.7 VRC マップを選択 209
17.8 対象範囲等級を設定 210
17.8.1 *対象範囲等級を手動で設定* 210
17.8.2 *散布量により散布量範囲を決定* 212

18 在庫データを管理 214
18.1 在庫マネージャーを使用 214
18.2 ジョブデータバックアップをエクスポート 215

19 グローバルスタートページを使用 217
19.1 グローバルスタートページを保存 217

19.2 グローバルスタートページを管理..... 217
19.3 グローバルスタートページを選択..... 218
20 スクリーンショットの作成..... 219
21 エラーの除去..... 220
21.1 エラーコードの割り当て..... 220
21.2 LED 表示を評価..... 223
21.3 システム診断を呼び出す..... 224
21.4 ソフトウェアバージョンを検出..... 225
22 索引..... 226
22.1 用語集..... 226
22.2 インデックス..... 229

1 本取扱説明書について

CMS-T-00000344-A.1

1.1 取扱説明書の意味

CMS-T-00000180-B.1

取り扱い説明書は重要な文書であり、電子製品の一部です。

1. 作業開始前に取扱説明書の各項を読み、指示に従ってください。
2. 取扱説明書は保管してください。
3. 取扱説明書は閲覧できる状態に保ってください。
4. 取扱説明書は次のユーザーに渡してください。

1.2 関連文書

CMS-T-00000346-A.1

- GPS 受信機用の取扱説明書
- 機械ソフトウェアの取扱説明書

1.3 使用する表示

CMS-T-00000347-A.1

1.3.1 注記

CMS-T-00000348-A.1

注記

装置のすべての機能を最大限に活用するための、使用上のヒントや注記を記載。

1.3.2 操作指示

CMS-T-00000473-A.1

番号が付いた操作指示

CMS-T-005217-A.1

番号順に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。記載されている順序を必ず守ってください。操作結果は、矢印で示されています。

1. 操作 1

➡ 操作 1 に対する装置の結果

2. 操作 2

操作指示と代わりの操作方法

CMS-T-00000110-A.1

代わりの操作指示の前には「あるいは」という語が付きます。例：

1. 操作

   または

   代わりの操作

2. 操作

操作が 1 つだけである操作指示

CMS-T-005211-B.1

操作が 1 つだけである操作指示には番号ではなく三角形のマークがついています。

▶ 操作

順序なしの操作指示

CMS-T-005214-B.1

特定の順序に従う必要のない操作指示は、三角形のマークを付けて、箇条書きされます。

1. 操作
2. 操作
3. 操作

1.3.3 リスト

CMS-T-00000350-A.1

リストは、例えば様々な選択の可能性があることを表すために用いられます。リスト項目の頭には黒丸が付きます。

例：

- 項目 1
- 項目 2
- 項目 3

1.3.4 位置番号

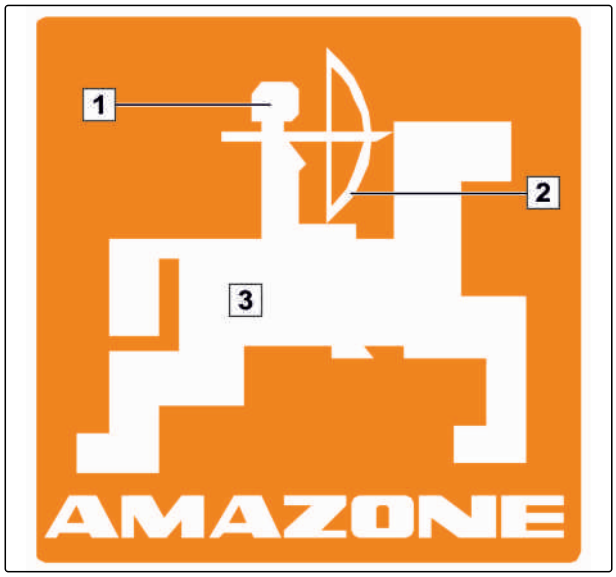
CMS-T-00000351-A.1

テキストまたは説明の位置番号は、その横または上にあるグラフィック内の位置番号を表します。グラフィック内の位置番号には、位置を示す線が付いている場合があります。

1 位置 1

2 位置 2

3 位置 3



CMS-I-001130

1.3.5 ソフトウェアテキスト

CMS-T-00000474-A.1

ソフトウェアインターフェイスからのテキストは、まっすぐなダブルクォーテーションマークで表します。

例：*"セットアップメニュー"*

1.3.6 案内パス

CMS-T-00000352-A.1

案内パスには、希望するメニューに達するためにユーザーがナビゲートで使用する必要があるメニューの名前が含まれます。

例: *"Setup (セットアップ)" > "Diagnostics (診断)" > "Software-Versions (ソフトウェアバージョン)"*

1.4 ご意見をお待ちしております

CMS-T-00000353-A.1

読者の皆様、弊社では定期的に取扱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取扱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、Fax または E メールでお寄せください。

AMAZONEN-WERKE

H. DREYER GmbH & Co. KG

Postfach 51

D-49202 Hasbergen , Germany

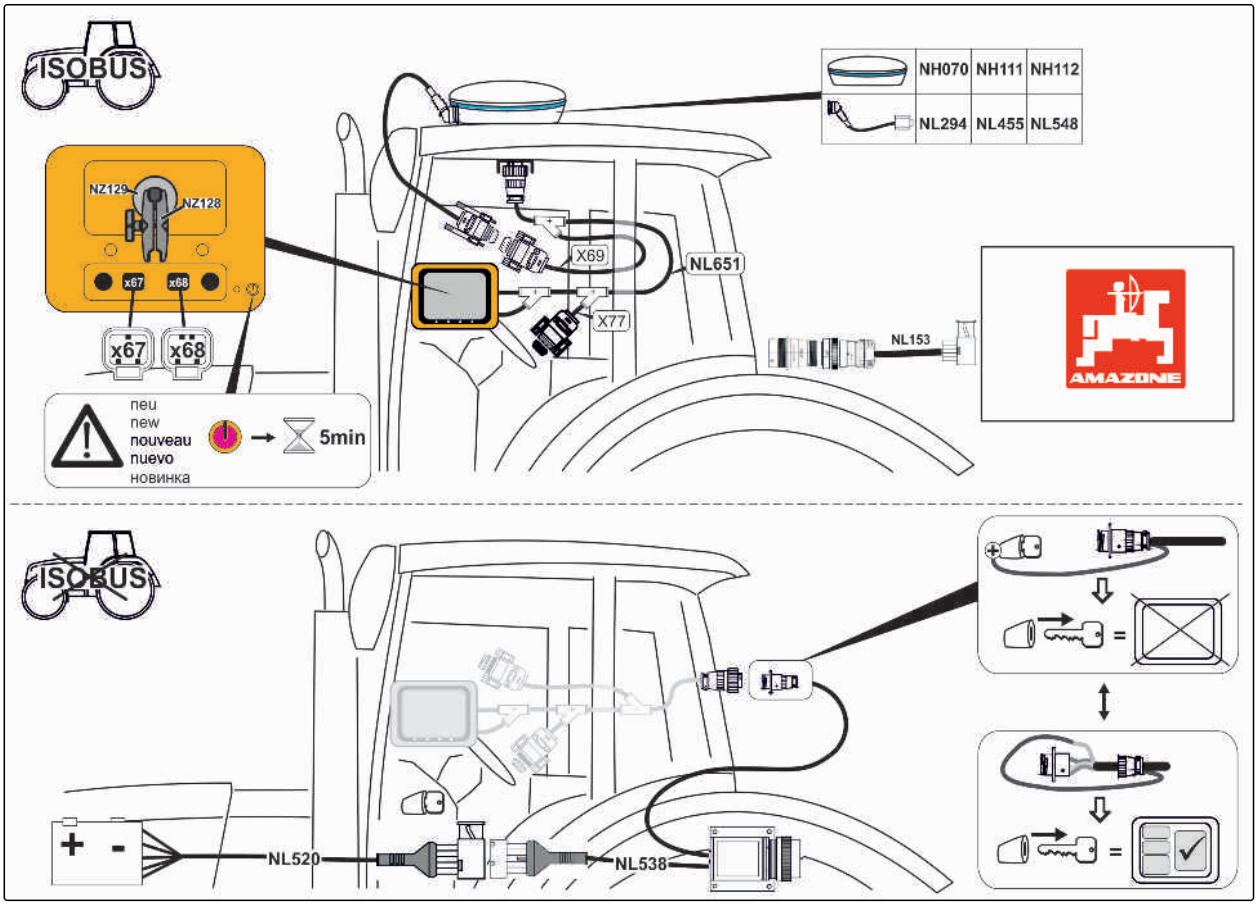
Fax: +49 (0) 5405 501-234

E-Mail: td@amazone.de

組立説明書

2

CMS-T-001829-A.1



CMS-I-001128

AmaPad の概要

3

CMS-T-00000471-A.1

3.1 接続部とボタン

CMS-T-000181-B.1

1 USB 接続部、AmaPad 側面

2 スピーカー

3 ON/OFF キー

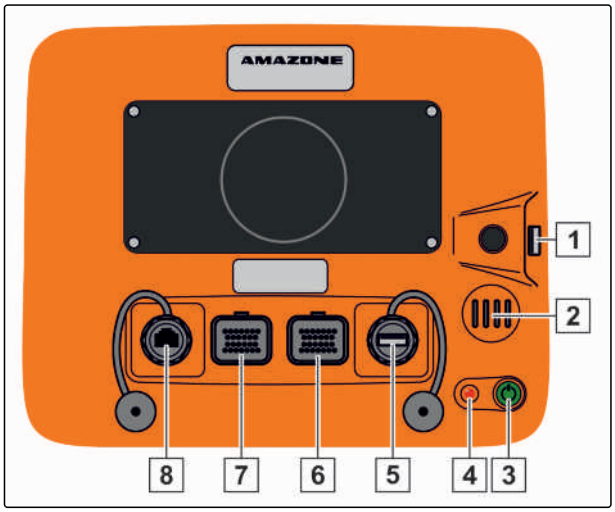
4 リセットキー

5 USB 接続部

6 シリアルポート 2、デフォルトでは GPS 出力用

7 シリアルポート 1、デフォルトでは GPS 受信機および電力供給用

8 ネットワーク接続部



CMS-I-000288

3.2 基本ボタンと LED

CMS-T-000123-A.1

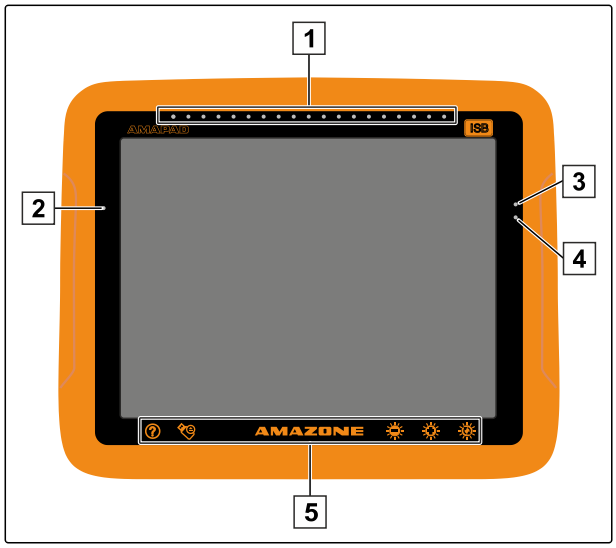
1 ライトバー

2 光センサー

3 バッテリー状態

4 電力供給

5 基本ボタン



CMS-I-000579

4 基本的な操作

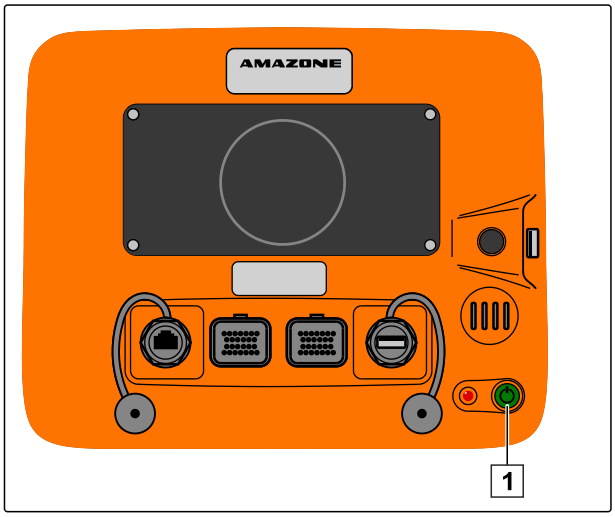
CMS-T-00000019-A.1

4.1 AmaPad を ON にする

CMS-T-000837-B.1

1. ライトバーが光り始めるまで、AMAPAD 背面にある緑色の ON/OFF ボタン 1 を押し続けます。

➡ AMAPAD が起動します。



CMS-I-000936

警告メッセージとユーザーインターフェースの言語は、AMAPAD の起動直後に変更できます。

2. で言語リストを開きます。

3. 希望する言語をリストから選択します。

4. で確定します。

➡ 再起動の確定が表示されます。

5. 再起動を で確定します。

CMS-I-000565

AMAPAD が起動した後、使用条件を含む警告メッセージが表示されます。AMAPAD の使用前に、使用条件を確定しなければなりません。

6. 使用条件を読みます。

7. 使用条件を *"はい"* で確定します。

注記

次の言語の場合、使用条件を確定するために、スクロールバーで使用条件を上にスクロールする必要があります：

- ギリシャ語
- リトアニア語
- ロシア語
- イタリア語

4.2 AmaPad を OFF にする

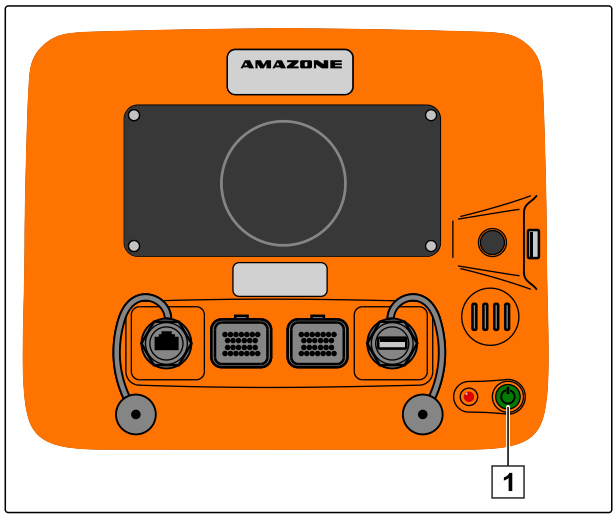
CMS-T-000721-B.1

1. AmaPad 背面の緑色の ON/OFF ボタン 1 を短く押します。

➡ ディスプレイには、確定要求が表示されます。

2. で確定します。

➡ AmaPad が OFF になります。



CMS-I-000936

4.3 AmaPad のリセット

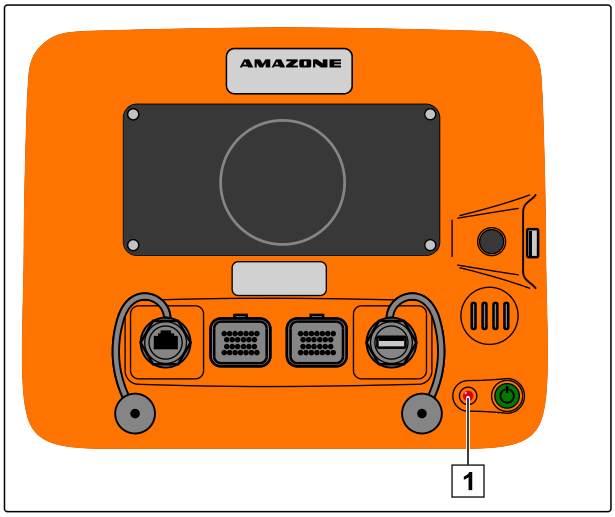
CMS-T-000207-B.1

注記

AmaPad がリセットされると、保存されていないデータは失われます。クラッシュしたり正常にオフにできない場合にのみ、AmaPad をリセットしてください。

► AmaPad 背面の赤色のリセットボタン 1 を押します。

➡ AmaPad はリセットされ、スイッチがオフになります。



CMS-I-000938

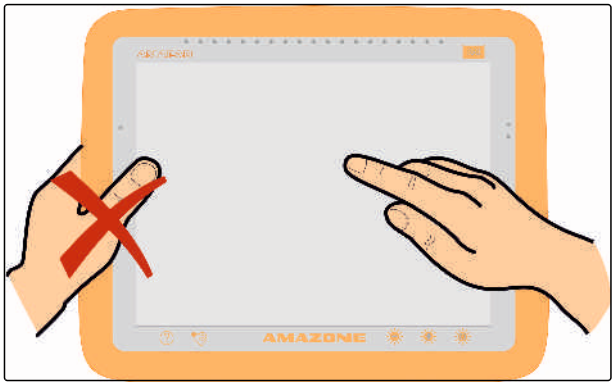
4.4 タッチスクリーンを使用する

CMS-T-001797-B.1

タッチスクリーンの取り扱いでは、以下に注意します：

タッチスクリーンには、オレンジ色のハウジング内のすべてのエリアが含まれます。

► AmaPad が反応しなくなるため、操作時は手のひらをタッチスクリーンの上に載せないでください。



CMS-I-000694

4.5 基本ボタンを使用

CMS-T-00000379-A.1

ヘルプの呼び出し

CMS-T-000738-A.1

1. でヘルプを呼び出します。

➡ ユーザーインターフェースでは、ボタンの横にクエスチョンマークが表示されます。

2. クエスチョンマークを選択します。

➡ 各ボタン用の記号が表示されます。

USB スティックを安全に取り外す

CMS-T-000734-A.1

1. で USB スティックを安全に取り外します。

2. *USB スティックをまだ取り外せないというメッセージが表示される場合、*
でメッセージを確定し、再び をタップします。

   または

   USB スティックを安全に取り外せるというメッセージが表示される場合、
   メッセージを で確定します。

3. USB スティックを引き抜きます。

多機能ボタンの使用

CMS-T-00000036-B.1

多機能ボタンで、次の 2 つの機能を実行できます：

- スクリーンショットの作成
- グローバルスタートページの使用

1. *スクリーンショットを作成するには、*
以下のページを参照 219

2. *グローバルスタートページを使用するには、*
以下のページを参照

明るさの調節

CMS-T-00000005-A.1

▶ または により希望する明るさレベルを設定します。

明るさモードを選択

CMS-T-000736-B.1

AmaPad のディスプレイには 3 種類の明るさモードがあります：

- 日中モード： 明るさは 80 %に設定されます。
- 夜間モード： 明るさは 20 %に設定されます。
- 自動： 明るさは自動的に周囲の明るさに調整されます。

▶ により、希望するモードに設定されるまでモードを切り替えます。

4.6 メインモードを切り替え

CMS-T-00000023-A.1

運転メニューに切り替え

CMS-T-001416-A.1

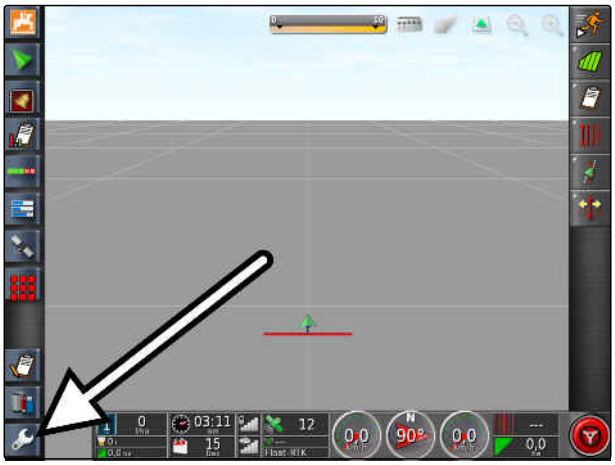
▶ セットアップメニューで により運転メニューに切り替えます。

CMS-I-002570

セットアップメニューに切り替える

CMS-T-001419-B.1

▶ 運転メニューで により セットアップメニューに切り替えます。



CMS-I-002568

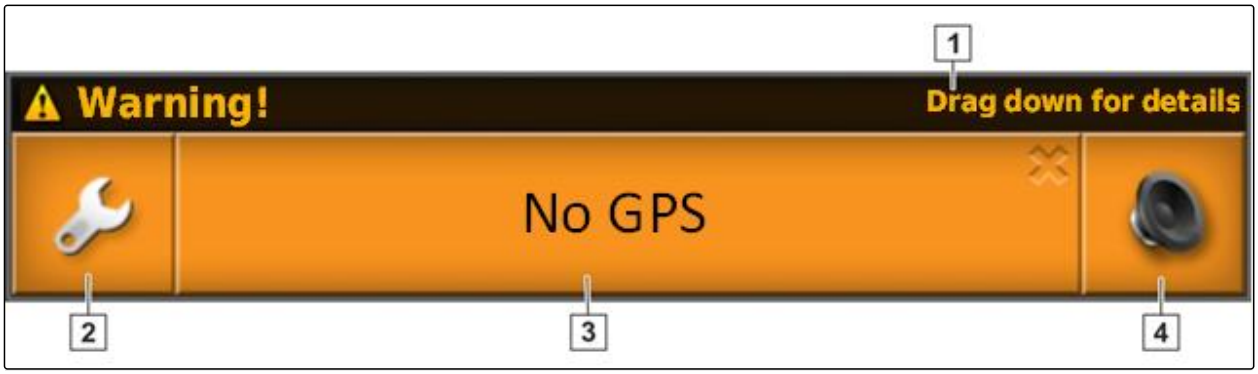
5 ユーザインタフェースの概要

CMS-T-00000020-B.1

5.1 一般的な警告メッセージ

CMS-T-000586-B.1

様々なイベントに対して、警告メッセージが出力されます。以下では、警告メッセージの機能を説明します。様々な警告メッセージの詳細な説明は、以下のページを参照 220。



CMS-I-000500

1 この行が表示される場合、警告メッセージの詳細を呼び出すことができます。このために、警告メッセージの中央からまっすぐ下へ指をスワイプします。

2 このボタンはメニュー *"一般的なアラームのセットアップ"* を開きます; 以下のページを参照 68。

3 このボタンには、アラームメッセージの原因が表示されます。このボタンでは、アラームメッセージを確定することもできます。

4 このボタンによりアラーム音を OFF にできます。

5.2 汎用端末の警告メッセージ

CMS-T-000972-A.1

汎用端末には、作業装置の操作インターフェースが表示されます。作業装置がエラーを出力する場合、汎用端末の外でも警告メッセージが表示されます。

1 作業装置から出力される警告メッセージ。

2 汎用端末に切り替えます。

3 警告メッセージを閉じます。警告メッセージを AMAZONE 機械の ECU で確定します。

4 警告メッセージを確定します。警告メッセージを ECU で確定します。

CMS-I-000979

5.3 一般的な操作エレメント

CMS-T-00000024-A.1

5.3.1 選択リスト

CMS-T-000596-A.1

選択リストで 1 件あるいは複数のエントリーを選択できます。選択したエントリーは背景が白く表示されます。選択したエントリーが多すぎる場合、注記が表示されます。

CMS-I-000640

5.3.2 キーボードと数字キーパッド

CMS-T-000594-B.1

文字や数字を入力しなければならない場合、ディスプレイにキーボードあるいは数字キーパッドが表示されます。キーボードは自動的に設定された言語に調整されます。

で入力を確定します。

で入力を中断します。

CMS-I-000625

数値を で増加。

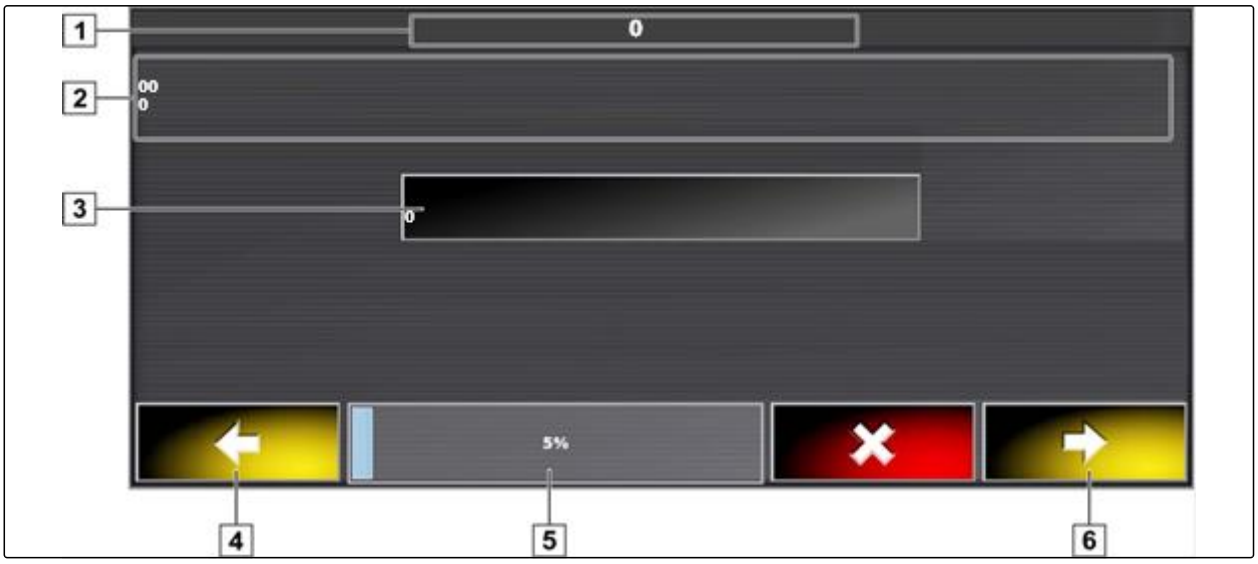
数値を で減少。

CMS-I-000629

5.3.3 アシスタント

CMS-T-000590-B.1

アシスタントは複雑なシステム設定でユーザーをガイドします。システム設定は個々の作業ステップに分割されます。作業ステップでは、どの情報が必要になるかが説明されます。ユーザーはボタンによって適切な情報を入力できます。。



CMS-I-000627

1 システム設定名

2 作業ステップ

3 入力用ボタン

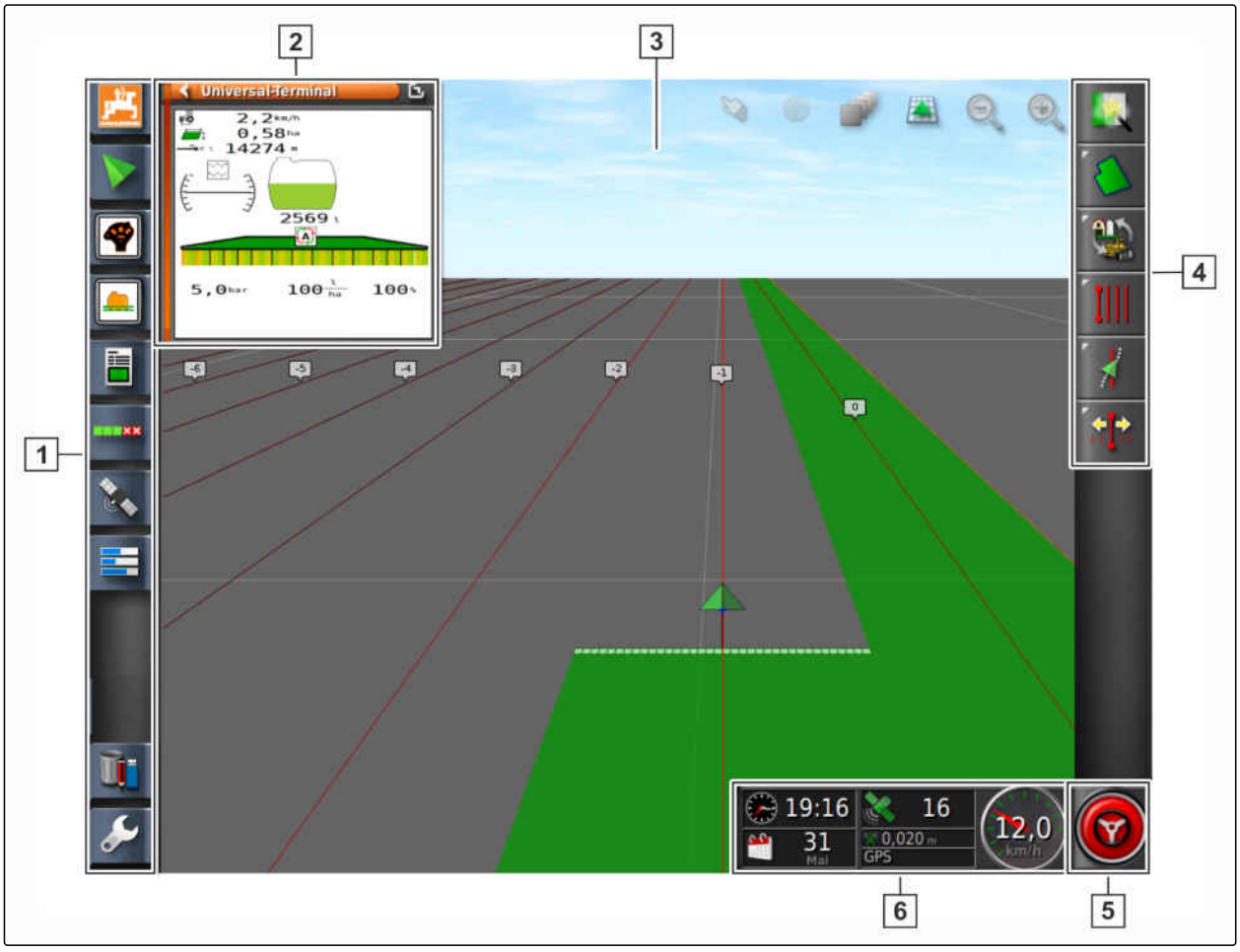
4 戻る

5 進捗度（パーセント）

6 次へ

5.4 運転メニュー概要

CMS-T-00000437-A.1



CMS-I-002378

1 機能メニュー

2 サムネイルビュー

3 マップビュー

4 ジョブメニュー

5 後退の自動検知 または自動ステアリングシステム

6 ダッシュボード

運転メニューにより、AmaPad の機能全体を制御できます：

- 汎用端末による機械コントローラへのアクセス
- ブームセクション制御
- ジョブ管理
- 進路誘導
- 自動ステアリングシステム

5.5 運転メニューのボタン

CMS-T-00000025-B.1

5.5.1 ジョブメニューのボタン

CMS-T-00000576-A.1

ボタン	機能	詳細情報		ボタン	機能	詳細情報
	圃場メニューを開く	以下のページを参照			自動ステアリングシステムのメニューを開く	以下のページを参照 167
	ジョブデータメニューを開く	以下のページを参照 114			GPS 移動メニューを開く	以下のページを参照 160
	トラックラインメニューを開く	以下のページを参照			クイックスタートを有効にする	以下のページを参照 112
	ジョブアシスタントを開く	以下のページを参照 114				

5.5.2 圃場メニューのボタン

CMS-T-00000577-A.1

ボタン	機能	詳細情報		ボタン	機能	詳細情報
	新しい圃場の作成	以下のページを参照 129			境界オフセットをセットアップ	以下のページを参照
	フラグポイントを設定	以下のページを参照 142			すべての境界ラインを削除	以下のページを参照 137
	境界ラインを記録	以下のページを参照			境界ラインをシェープファイルで作成	以下のページを参照 133
	境界ラインの記録を完了	以下のページを参照			境界ラインを対象範囲から作成	以下のページを参照 135
	境界ラインの記録を中断	以下のページを参照 133			枕地のセットアップ	以下のページを参照 138

5.5.3 ジョブデータメニューのボタン

CMS-T-003901-B.1

ボタン	機能	詳細情報		ボタン	機能	詳細情報
	対象範囲を削除	以下のページを参照 125			量制御を使用	以下のページを参照 192
	データ交換メニューを開く	以下のページを参照 119			ジョブの開始	以下のページを参照 116
	新しいジョブを作成	以下のページを参照 118			ジョブを中断	以下のページを参照 118
	ジョブを選択	以下のページを参照 122				

5.5.4 トラックラインメニューのボタン

CMS-T-003893-B.1

ボタン	機能	詳細情報		ボタン	機能	詳細情報
	AB ラインを編集	以下のページを参照 148			新しい AB ラインを作成	以下のページを参照 149
	円状のトラックラインを編集	以下のページを参照 148			新しい円状のトラックラインを作成	以下のページを参照 154
	曲線のトラックラインを編集	以下のページを参照 148			新しい曲線のトラックラインを作成	以下のページを参照 152
	アダプティブな曲線のトラックラインを有効化	以下のページを参照 148			曲線のトラックラインの記録を中断	以下のページを参照 152
	トラックラインのロード	以下のページを参照 156			AB ラインの開始点を設定	以下のページを参照 149
	曲線のトラックラインの開始点を設定	以下のページを参照 152			AB ラインを手動で作成	以下のページを参照 150
	曲線のトラックラインの終点を設定	以下のページを参照 152			AB ラインの終点を設定	以下のページを参照 149

5.5.5 ステアリングオプションメニューのボタン

CMS-T-003891-B.1

ボタン	機能	詳細情報		ボタン	機能	詳細情報
	自動ステアリングシステムステータスを呼び出す	以下のページを参照 168			ステアリングをキャリブレート	以下のページを参照 167
	自動ステアリングシステムの調整	以下のページを参照 171				

5.5.6 GPS 移動メニューのボタン

CMS-T-003899-B.1

ボタン	機能	詳細情報		ボタン	機能	詳細情報
	トラックライン用の移動オプションを開く	以下のページを参照 163			一番近いトラックラインを車両位置に移動	以下のページを参照 164
	トラックラインを右へ移動	以下のページを参照 163			移動したトラックラインを保存	以下のページを参照 165
	トラックラインを左へ移動	以下のページを参照 163			GPS ドリフトオプションを開く	以下のページを参照 160

5.5.7 マップビューのボタン

CMS-T-006654-B.1

ボタン	機能	詳細情報		ボタン	機能	詳細情報
	選択モードが有効かどうかを表します				視点を変更	以下のページを参照 106
	車両アイコンのフォーカス	以下のページを参照 107			マップの拡大と縮小	以下のページを参照 106
	マップレイヤーの選択	以下のページを参照 107				

5.5.8 機能メニューのボタン

CMS-T-00000573-A.1

ボタン	機能	詳細情報		ボタン	機能	詳細情報
	ソフトウェアバージョンを呼び出す	以下のページを参照 225			GPS 情報の呼び出し	以下のページを参照 165
	マップビューを呼び出す	以下のページを参照			システム診断を呼び出す	以下のページを参照 224
	汎用端末を開く	以下のページを参照 174			ジョブデータを編集	以下のページを参照 126
	ジョブ情報を呼び出す	以下のページを参照 126			在庫データを管理	以下のページを参照 214
	ブームセクション自動制御を設定	以下のページを参照 183			セットアップメニューの呼び出し	以下のページを参照 13

5.5.9 汎用端末のボタン

CMS-T-007005-B.1

ボタン	機能	詳細情報		ボタン	機能
	クイックスタート	以下のページを参照 114			選択を上へ移動
	AUX-N セットアップを呼び出す	以下のページを参照 177			選択を下へ移動
	接続された装置を切り替える				中断
					確定

5.5.10 他のボタン

CMS-T-007006-B.1

ボタン	機能	詳細情報		ボタン	機能	
	ブームセクション自動制御の ON または OFF	以下のページを参照 183			自動ステアリングシステムの ON または OFF	以下のページを参照 172
	グローバルスタートページを使用	以下のページを参照			トラックラインパターンを選択	以下のページを参照 148
	メインスイッチの ON または OFF	ISOBUS 機械には使用不可				

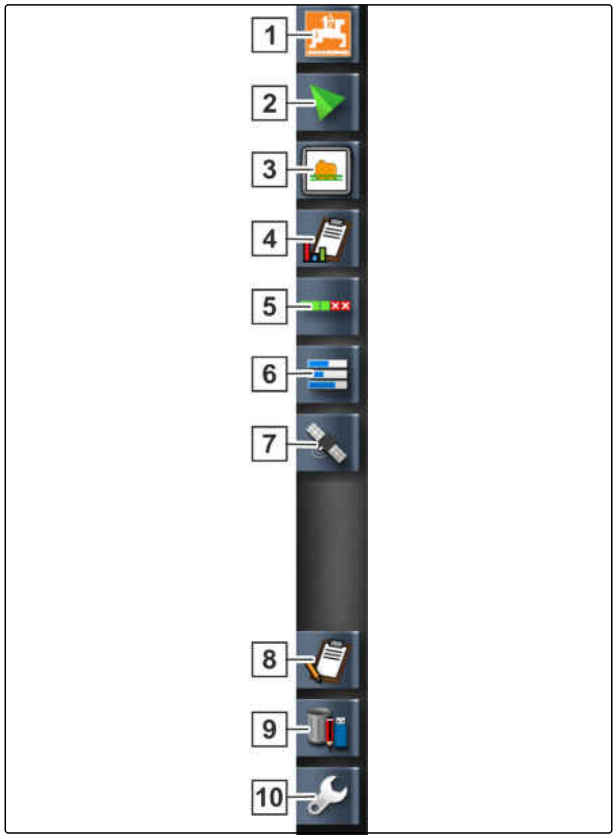
5.6
機能メニューの概要

CMS-T-00000439-A.1

機能メニューによって情報が呼び出され、AmaPad および接続された作業装置の様々な機能が制御されます。

注記

接続された作業装置とセットアップメニューの設定に応じて、機能メニューに異なるボタンを表示できます。



CMS-I-002586

1 システム情報のサムネイルビュー

2 マップビューのサムネイルビュー

3 汎用端末のサムネイルビュー。このボタンのアイコンは、接続されている入力装置によって異なります

4 ジョブ情報

5 ブームセクション自動制御

6 システム診断

7 GPS 情報

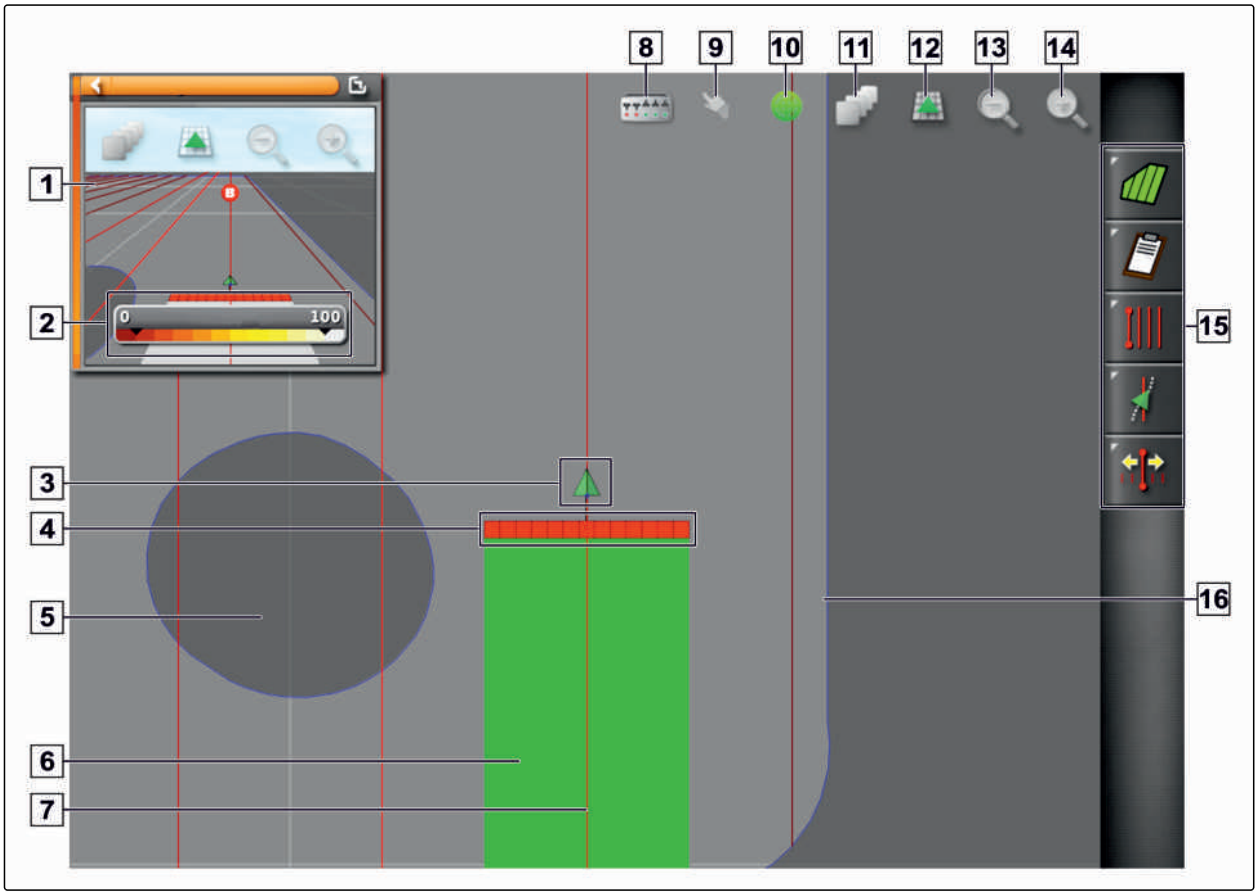
8 マスタデータ

9 在庫マネージャー

9 セットアップメニュー

5.7 マップビューの概要

CMS-T-00000442-A.1



CMS-I-001287

1 サムネイルビューのマップビュー
2 対象範囲マップを設定する
3 車両のアイコン
4 作業装置の記号
5 除外エリア（濃い灰色）
6 作業済みエリア（対象範囲）、（緑色）
7 トラックライン（赤色）
8 仮想ブームセクションスイッチを表示
9 選択確定
10 車両フォーカス
11 マップレイヤーの設定
12 視点を変更
13 マップの切り抜きを縮小
14 マップの切り抜きを拡大
15 ジョブメニュー
16 境界ライン（青色）

マップビューではジョブメニューによって、圃場の編集に必要なすべてのデータを作成して保存します。マップビューのマップ上では、車両用の記号と、牽引される作業装置の記号が表示されます。

圃場の大きさを定め、ブームセクション自動制御を使用するために、境界ラインを作成できます。境界ラインはマップ上で青い線で表されます。

散布を停止する圃場内の除外エリアに、境界ラインを付けることができます。除外エリアは背景がダークグレーになります。

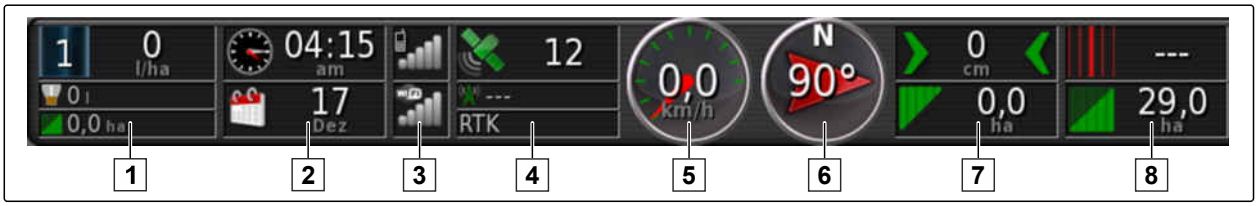
確実に均等な散布をするために、ドライバーがトラックに従うのを支援するトラックラインを作成できます。さらにトラックラインは自動ステアリングシステムにも必要になります。トラックラインはマップ上で赤く表示されます。

5.8 ダッシュボードの概要

CMS-T-00000443-A.1

注記

次の図では、ダッシュボードの利用できるエレメントがすべて表示されます。AmaPad を初めて起動する場合、有効になっていないエレメントがあります。



CMS-I-000586

ダッシュボードでのデータ欄

1 作業装置のデータ。表示されるデータは接続される作業装置によって異なります

2 日付と時刻

3 GPRS 信号出力と WLAN 信号出力

4 GPS データ

5 速度

6 走行方向

7 トラック逸脱と作業済みエリア

8 トラックライン番号と未作業エリア

ダッシュボード内の GPS データ

CMS-I-000650

1 衛星アイコンと衛星数：

灰色：信号なし

赤色：低い精度

黄色：中程度の精度

緑色：高い精度

2 補正アイコンとメートル単位の精度：

灰色：補正信号なし

赤色：低い精度

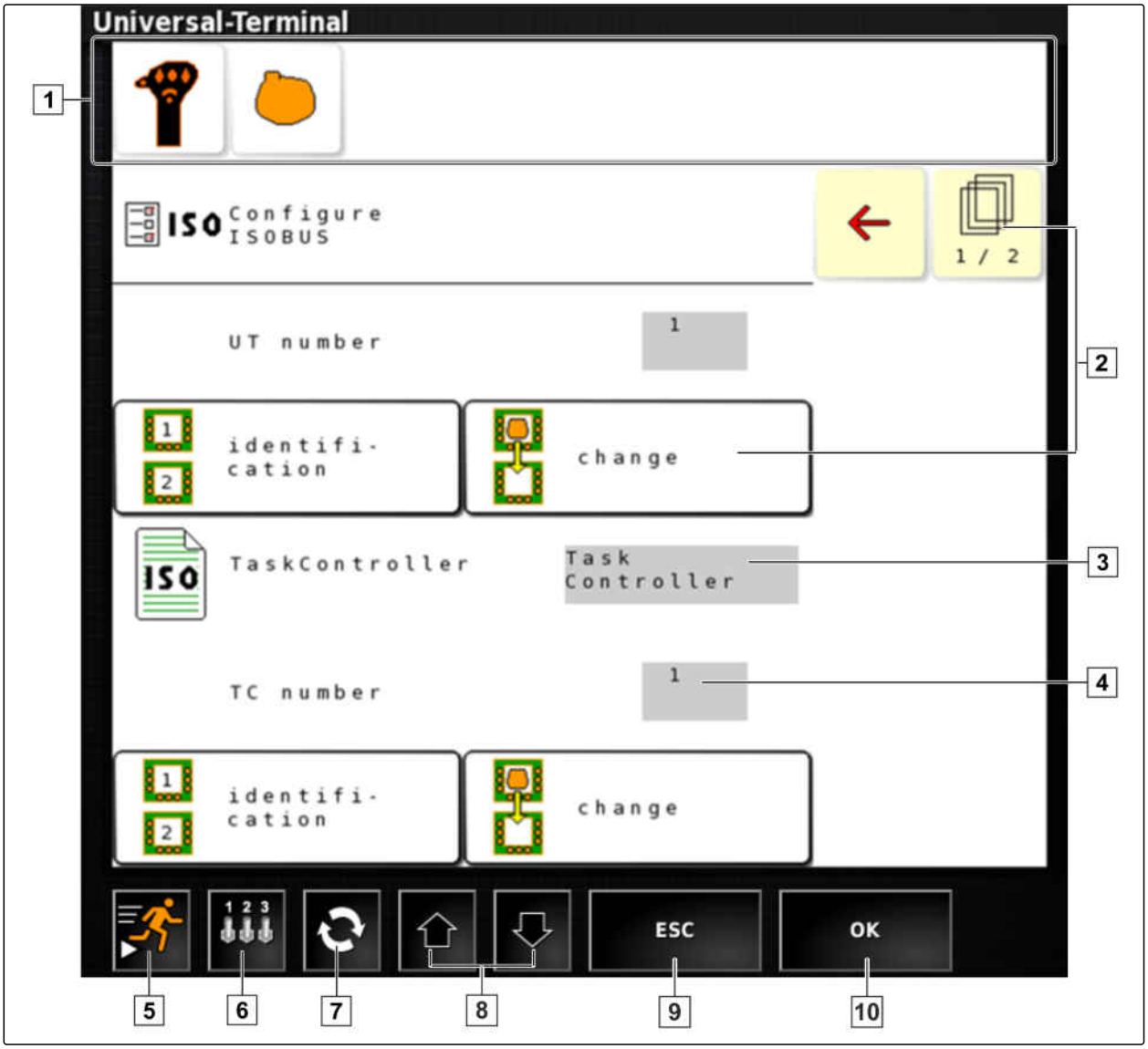
黄色：中程度の精度だが、自動ステアリングシステムには低すぎる

緑色：補正ソースが収束、高い精度

3 使用された補正ソース

5.9 汎用端末の概要

CMS-T-00000459-A.1



CMS-I-001123

1 作業装置の選択：接続されている作業装置と入力装置を、このメニューバーで選択できます。

2 ECU（機械コントローラ）のユーザーインターフェースにあるボタン： このボタンはタッチスクリーンで操作できます。

3 選択：これらのボタンは、選択リストを開きます。

4 入力行： 入力行では数字キーパッドあるいは文字入力用のキーボードが表示されます。

5 クイックスタート

6 このボタンにより、AUX-N 入力設定用のメニューが開きます。例えばマルチファンクションハンドル用、または AmaPad の補助ボタン用に用います。

7 接続された作業装置を切り替えます。

8 ユーザーインターフェースのボタンを切り替えます。

10 中断またはメニューを 1 つ戻ります。

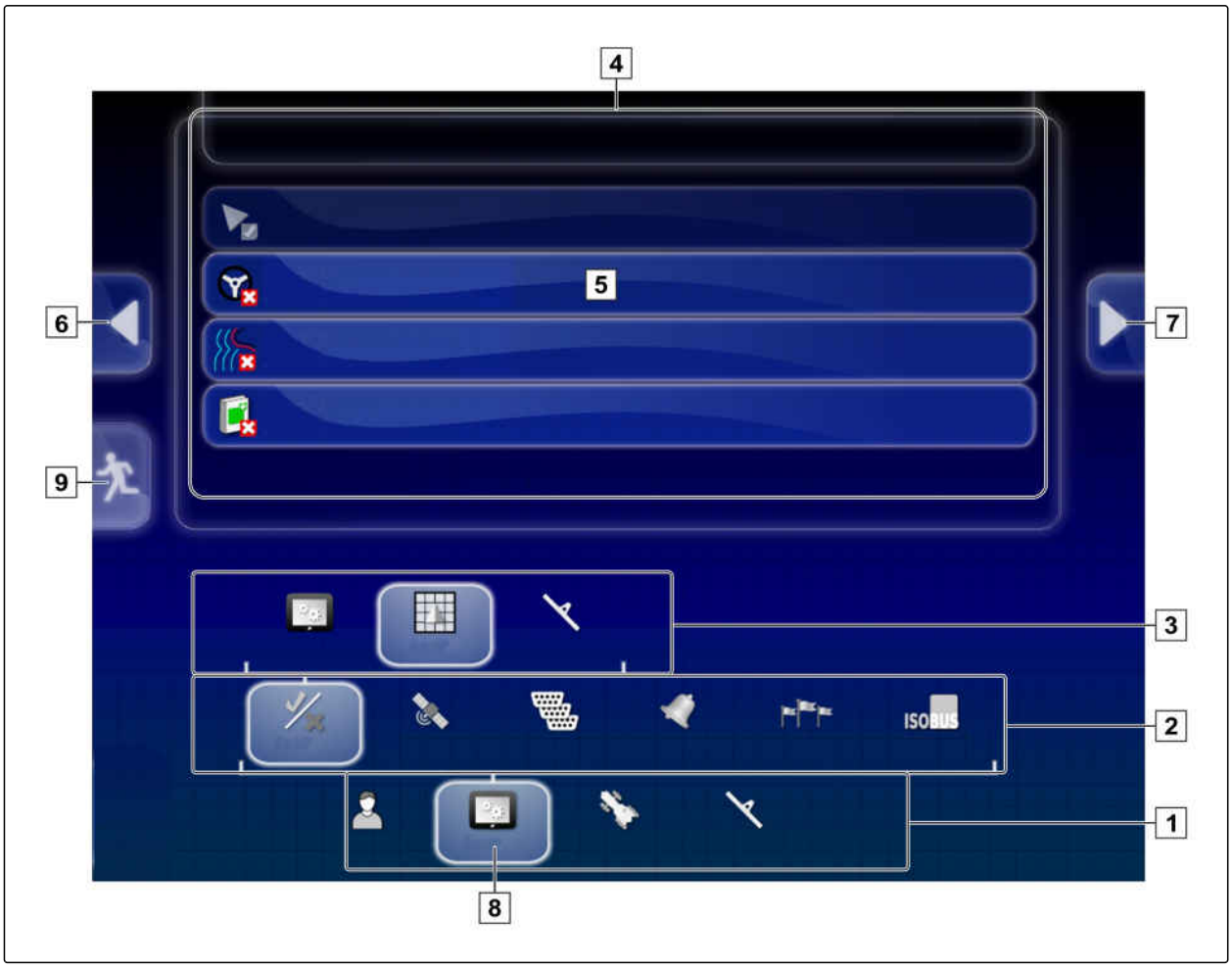
11 選択、入力、またはメッセージを確定します。

6 AmaPad をセットアップ

CMS-T-00000022-B.1

6.1 セットアップメニューを使用

CMS-T-000422-B.1



CMS-I-002447

1 最初のメニューレベル

2 2 番目のメニューレベル

3 3 番目のメニューレベル

4 最後のメニューレベル

5 設定を行う

6 前のメニュー

7 次のメニュー

8 選択したメニュー

9 セットアップメニューを終了

設定用のパスは、この取扱説明書では横にある通りに表します。

CMS-I-002493

1. 1 で希望するメニュー項目をタップします。

➡ 2 番目のメニューレベルが開きます 2。

2. 2 で希望するメニュー項目をタップします。

➡ 3 番目のメニューレベル 3、あるいは最後のメニューレベル 4 が開きます。

3. 設定を行うには、ボタン 5 をタップします。

6.2 ユーザー設定を行う

CMS-T-00000026-A.1

6.2.1 地域設定を行う

CMS-T-00000380-A.1

6.2.1.1 言語設定を行う

CMS-T-00000381-A.1

言語の変更

CMS-T-000526-A.1

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"地域"* > *"言語"* をタップします。

CMS-I-002468

2. *"言語"* で言語リストを開きます。

CMS-I-000520

3. 希望する言語を選択リストから選択します。
4. で確定します。
5. セットアップメニューを で終了します。
6. 再起動を で確定します。

小数点記号のフォーマットを定める

CMS-T-000170-A.1

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"地域"* > *"言語"* をタップします。

CMS-I-002468

2. *"小数点記号のフォーマット"* をタップします。

CMS-I-002593

3. 希望するフォーマットを選択します。

4. で確定します。

5. セットアップメニューを で終了します。

6. 再起動を で確定します。

6.2.2 ライトバーの設定

CMS-T-00000382-A.1

ライトバーを有効にする

CMS-T-000856-B.1

ライトバーはタッチスクリーンの上端にあります。ライトバーは運転中に、車両が指定のトラックラインからどれだけ離れているかを示します。

ライトバーは有効または無効にできます。ライトバーが有効になっている場合にのみ、他の設定を利用できます。

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"ライトバー"* をタップします。

CMS-I-002481

2. *"ライトバー"* をタップします。

CMS-I-000472

3. *"有効化"* を選択します。

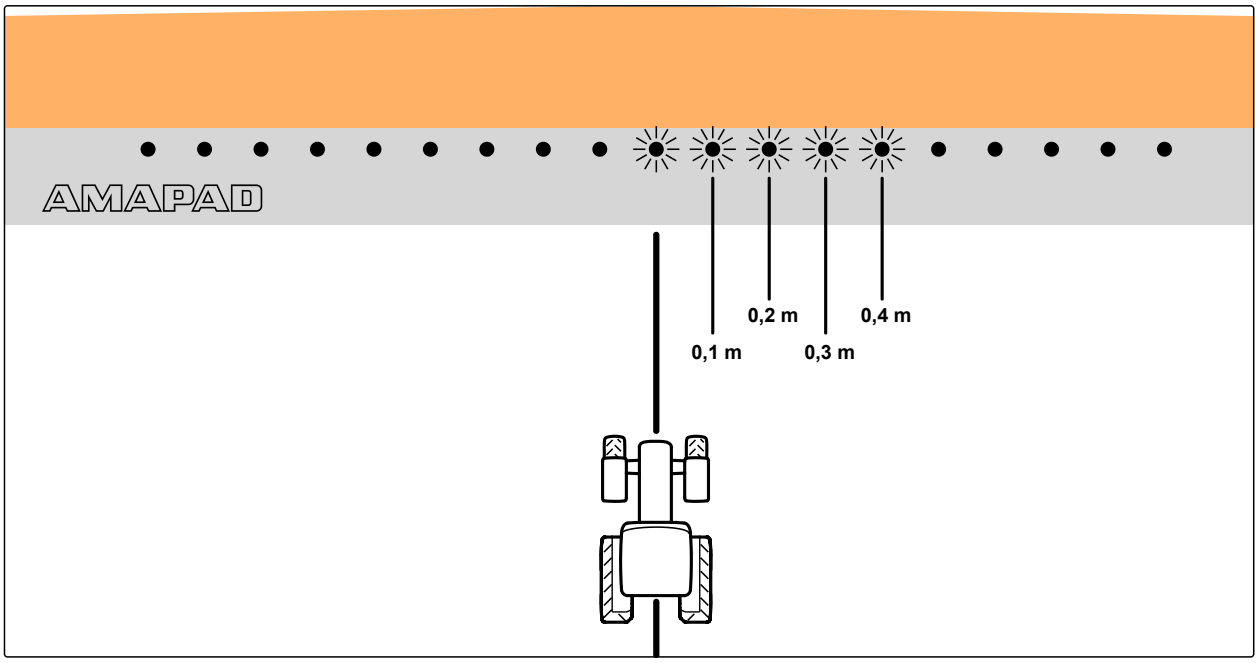
注記

GPS 信号がある場合にのみ、ライトバーは機能できます。機能の準備ができているライトバーは、ライトバー中央にある青色の LED が点灯しています。

LED の間隔を定める

CMS-T-000852-A.1

LED の間隔は、ライトバーの次の LED が点灯し始めるまでに車両が指定のトラックラインからどれだけ離れることができるのかを示します。



CMS-I-000686

設定の例 0.1 m

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"ライトバー"* をタップします。

CMS-I-002481

2. *"LED の間隔"* をタップします。

CMS-I-000474

設定範囲： 0.001 m ～ 2 m

3. 距離を入力します。

4. で確定します。

LED モードを決定する

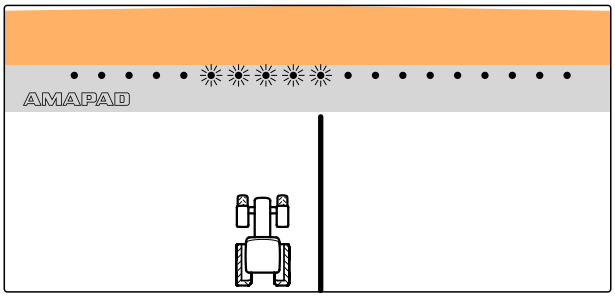
CMS-T-000848-A.1

LED モードによって、車両がトラックラインから離れる場合に、ライトバーの LED がどちらの側で点灯し始めるのかを指定します。

可能な設定:

離脱移動

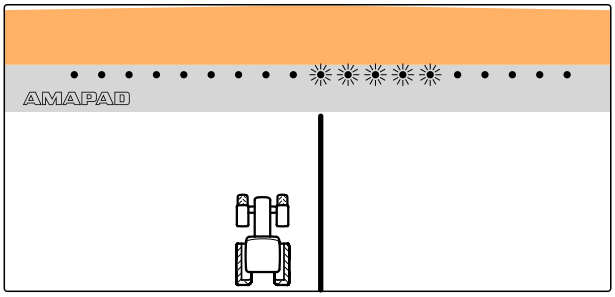
ライトバーの LED は車両の移動先の側で点灯し始めます。



CMS-I-000690

接近移動

ライトバーの LED は車両の移動元の側で点灯し始めます。



CMS-I-000688

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"ライトバー"* をタップします。

CMS-I-002481

2. *"LED モード"* をタップします。。

CMS-I-000469

3. モードを選択します。

4. で確定します。

6.2.3 環境のセットアップ

CMS-T-00000383-A.1

音量の調節

CMS-T-000994-B.1

注記

音量を 0 %に設定すると、AmaPad の音は OFF になっています。汎用端末からの警告メッセージ用のアラーム音は OFF に切り替えることはできません。

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"環境"* をタップします。

CMS-I-002502

2. *"音量"* をタップします。

CMS-I-000485

3. 音量を と で設定します。

ボタン音を設定

CMS-T-001009-A.1

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"環境"* をタップします。

CMS-I-002502

2. *"ボタンクリック"* をタップします。

CMS-I-000478

3. 機能を有効にする

   または

   非アクティブにします。

オーディオアラームを設定

CMS-T-000990-B.1

AmaPad は様々なアラームを出力できます。ここでは、信号音を鳴らすかどうかを設定できます。

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"環境"* をタップします。

CMS-I-002502

2. *"オーディオアラーム"* をタップします。

CMS-I-000483

3. 機能を有効にする

   または

   非アクティブにします。

タッチスクリーンの新規キャリブレーション

CMS-T-000253-B.1

注記

この機能は、モデル番号 NI129 の AmaPad でのみ利用できます。モデル番号は AmaPad の背面 1 にあります。

タッチスクリーンが正しく機能しない場合は、キャリブレーションできます。

CMS-I-002634

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"環境"* をタップします。

CMS-I-002502

2. *"タッチスクリーンを再キャリブレーション"* をタップします。

CMS-I-000958

3. 再起動を で確定します。

➡ AmaPad がキャリブレーションモードに切り替わります。

4. タッチスクリーンの任意の場所に触れます。

5. 赤色にマークされた十字を正確にタップします。

6. *" Commit Calibration "* でキャリブレーションを確定します

   または

   キャリブレーションを繰り返せるようになるまで待ちます。

7. タッチスクリーンの高感度を選択します（*"HIGH"*）。

8. *"TEST"* で感度をチェックします。

9. 感度の調整

   または

   "APPLY" で設定を確定します。

10. *"Close"* でキャリブレーションを終了します。

➡ AmaPad が再起動します。

タッチスクリーンの感度

CMS-T-000259-B.1

注記

この機能は、モデル番号 NI129 の AmaPad でのみ利用できます。モデル番号は AmaPad の背面 1 にあります。

CMS-I-002634

タッチスクリーンの感度は変更できます。感度を低く設定すると、AmaPad を操作する際に、タッチスクリーンを強くタップしなければなりません。

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"環境"* をタップします。

CMS-I-002502

2. *"タッチスクリーンの感度"* をタップします。

CMS-I-000960

➡ AmaPad は再起動する必要があります。

3. 再起動を で確定します。

➡ AmaPad がキャリブレーションモードに切り替わります。

4. タッチスクリーンの高感度を選択します：*"HIGH"*。

5. *"TEST"* で感度をチェックします。

6. 感度の調整

   または

   "APPLY" で設定を確定します。

7. *"Close"* でキャリブレーションを終了します。

➡ AmaPad が再起動します。

多機能ボタンの設定

CMS-T-000134-A.1

ここで多機能ボタン 1 の機能を指定できます。

CMS-I-000977

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"環境"* をタップします。

CMS-I-002502

2. *"マルチファンクション領域モード"* をタップします。

CMS-I-002606

可能な設定:

- スクリーンショットの保存：多機能ボタンでスクリーンショットが作成されます。詳細情報については、以下のページを参照 219。
- グローバルスタートページの保存／読み込み：グローバルスタートページは多機能ボタンで管理されます。詳細情報については、以下のページを参照 。ボタン *"グローバルホーム画面モード"* が追加されます。

グローバルスタートページのモードを決定

CMS-T-001049-B.1

この設定により、グローバルスタートページ用の選択モードを選択できます。

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"環境"* をタップします。

CMS-I-002502

2. *"グローバルスタートページのモード"* をタップします。

CMS-I-002595

可能な設定:

- 選択: 基本ボタン により、*"グローバルスタートページの管理"* メニューを開きます。
- 切り替え： 基本ボタン により、グローバルスタートページを切り替えます。

注記

グローバルスタートページについての詳細は 以下のページを参照 。

システム 150 ファイル転送

CMS-T-001025-B.1

システム 150 ファイル転送により、在庫データを特別なフォーマットでインポートおよびエクスポートできます。

CMS-I-000476

注記

この機能は利用できません。

▶ 詳細については、AMAZONE にお尋ねください。

自動ステアリングシステム用のステータスウィンドウを設定

CMS-T-001005-A.1

自動ステアリングシステムボタンの機能を設定できます。

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"環境"* をタップします。

CMS-I-002502

2. *"自動ステアリングシステムのステータスウィンドウ"* をタップします。

CMS-I-000489

可能な設定:

- 無効化： ステアリングステータス用のウィンドウは、ジョブメニューによってのみ呼び出せます。
- 自動表示： 自動ステアリングシステムを起動できない場合、ステアリングステータス用のウィンドウが表示されます。 で閉じられるまで、ウィンドウは開いたままになります。
- 自動非表示および表示： 自動ステアリングシステムを起動できない場合、ステアリングステータス用のウィンドウが表示されます。自動ステアリングシステムを起動するための前提条件をすべて満たすまで、このウィンドウは開かれたままになります。

ツールバーでのボタンのサイズ

CMS-T-001017-A.1

機能メニューとジョブメニューでのボタンのサイズを調整できます。

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"環境"* をタップします。

CMS-I-002502

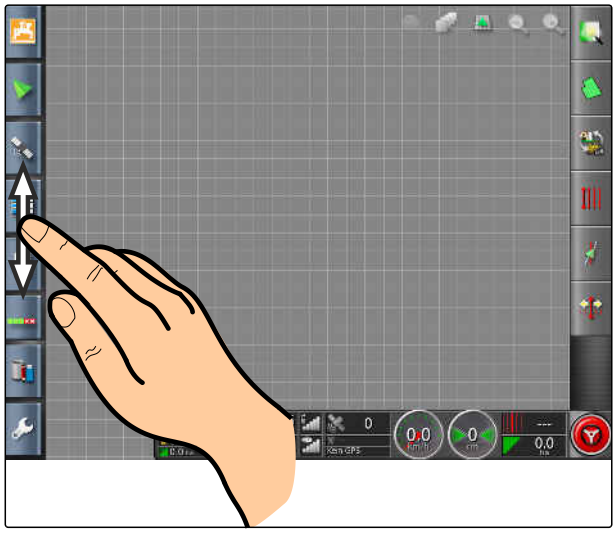
2. *"ツールバーでのボタンのサイズ"* をタップします。

CMS-I-000487

3. 希望するサイズを選択します。

注記

大きなボタンを設定する場合は、すべてのボタンを利用できるようにするために、機能バーとジョブメニューを指で移動する必要があります。



CMS-I-001046

6.2.4 マップの設定

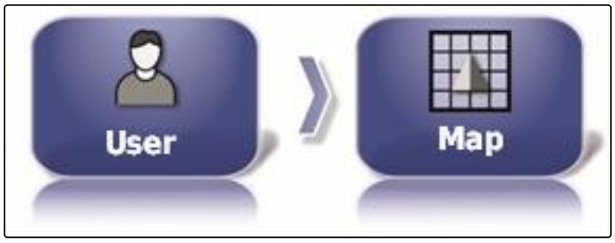
CMS-T-00000027-A.1

フォーカスポイントを決定する

CMS-T-000986-A.1

フォーカスポイントにより、車両記号または作業装置記号をマップ上で中央に配置するかどうかを決めることができます。

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"マップ"* をタップします。



CMS-I-002521

2. *"フォーカスポイント"* をタップします。

CMS-I-000764

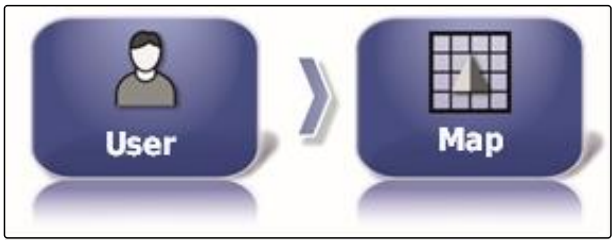
3. 記号を選択します。

マップの移動を有効にする

CMS-T-001021-A.1

この設定により、マップをマップビューで移動できるかどうかを決定できます。

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"マップ"* をタップします。



CMS-I-002521

2. *"マップの移動"* をタップします。

CMS-I-000846

可能な設定:

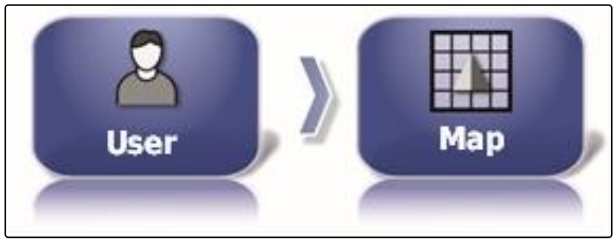
- 有効： マップビューのマップは、移動できます。車両フォーカスのための記号はマップに表示されます：
- 無効： マップビューのマップは、移動できません。車両フォーカスの記号は非表示になっています。

マップフォーカスを自動で移動する

CMS-T-001013-A.1

サムネイルビューを運転メニューで開くと、マップ上の車両記号がサムネイルビューで覆われる場合があります。サムネイルビューを開く場合、マップを自動で移動するかどうかをマップフォーカスで定めます。

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"マップ"* をタップします。



CMS-I-002521

2. *"マップフォーカスを自動で移動"* をタップします。

CMS-I-000749

可能な設定:

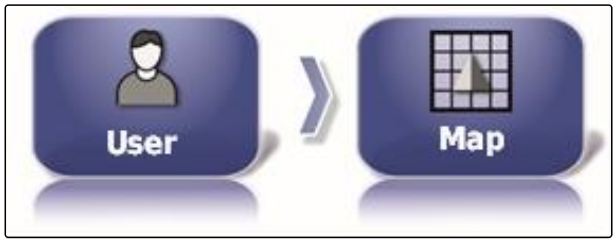
- 有効： マップを移動します。車両記号がマップの中央に配置されます。
- 無効： マップは固定されています。車両記号はサムネイルビューで覆われる場合があります

ロードされた対象範囲をマークする

CMS-T-001029-A.1

この設定により、作業済みエリアをマップビューでどのように表示するかを定めます。

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"マップ"* をタップします。



CMS-I-002521

2. *"ロードされた対象範囲をマーク"* を選択します。

CMS-I-000865

可能な設定:

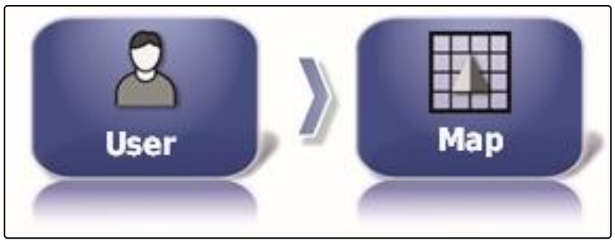
- 有効： ジョブのすでに処理したエリアは、黄色く表示されます。新たに処理したエリアは、緑色で表示されます。
- 無効： ジョブのすでに処理済みのエリアは、緑色で表示されます。新たに処理したエリアも、緑色で表示されます。

境界ラインの記録をメインスイッチで一時停止する

CMS-T-001045-B.1

すべてのブームセクションを OFF にすることで、手動による境界ラインの記録を散布中に中断することができます。これには、圃場での方向転換操作時に、境界ラインの記録を別途中断する必要がないという利点があります。

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"マップ"* をタップします。



CMS-I-002521

2. *"境界ラインの記録をメインスイッチで一時停止する"* を選択します。

CMS-I-000756

可能な設定:

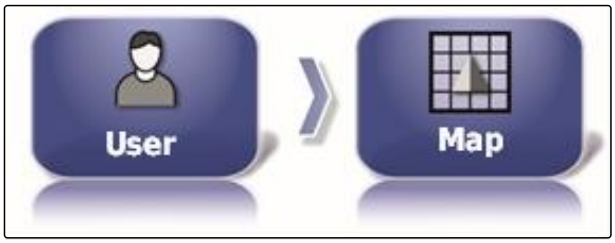
- 有効： 汎用端末ですべてのブームセクションを OFF にすると、境界ラインの記録が中断されます。
- 無効： 境界ラインの記録は、圃場メニューのボタン によってのみ、中断できます。

視覚による基準ラインの長さを定める

CMS-T-001033-A.1

マップ上で車両記号の前にラインを表示し、これを手動での進路誘導時に目安として利用できます。

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"マップ"* をタップします。



CMS-I-002521

2. *"視覚による基準ラインの長さ"* をタップします。

CMS-I-000760

可能な設定:

- 0 m ～ 20 m の値

6.2.5 ユーザー権限を変更

CMS-T-001041-B.1

AmaPad のユーザーインターフェースで特定のメニューを無効にするために、権限によって様々なユーザー権限を有効にできます。

1. セットアップメニューで *"ユーザー"* > *"権限"* をタップします。

CMS-I-002523

2. *"権限"* をタップします。

CMS-I-000816

3. 権限を選択します。

4. で確定します。

注記

ユーザー権限はメニュー *"ユーザー権限"* で調整できます、以下のページを参照 45。

6.2.6 ユーザー制御を定める

CMS-T-001862-B.1

ユーザー権限により、AmaPad のユーザーインターフェースを様々なユーザー権限用にセットアップできます。個々のメニューは非表示にし、そのメニューを特定のユーザーが利用できないようにすることが可能です。

3 通りのユーザー権限を利用できます。

- イージー
- スタンダード
- エキスパート

注記

ユーザー権限はメニュー *"権限"* で変更できます。

必要条件

✓ ユーザー権限 *"エキスパート"* を設定している

1. *"セットアップメニュー"* > *"ユーザー"* > *"ユーザー制御"* を選択します。

CMS-I-002510

2. *個々のユーザー権限用にメニューを有効または無効にするために、*
   ボタン または
   を各列で選択します。

CMS-I-001134

3. *設定したユーザーインターフェースのプレビューを得るために、*
   適切な列で *"プレビュー"* を選択します。

➡ ボタンには *"プレビュー中断"* が表示されます。

4. *設定したユーザーインターフェースのプレビューを終了するには、*
   "プレビュー中断" を選択します。

5. *すべての設定を元に戻すには、*
   "リセット" を選択します。

注記

設定は次のようにリセットできます：

- 工場設定へ
- 最後に AmaPad をスイッチ ON した時より前の状態へ

6.3 システム設定を行う

CMS-T-00000028-B.1

6.3.1 機能を設定

CMS-T-00000384-B.1

6.3.1.1 コンソールの機能を設定する

CMS-T-00000385-A.1

カメラを有効化

CMS-T-001153-B.1

カメラ機能により、接続されたデジタルカメラの写真を AmaPad に転送できます。

注記

この機能用に、ライセンスと追加のハードウェアを購入しなければなりません。

CMS-I-000809

▶ 詳細については、AMAZONE にお尋ねください。

ワイヤレスネットワークのアクティブ化

CMS-T-001275-B.1

AmaPad でリモートアシスタンス用のワイヤレスネットワーク接続をセットアップできます。

注記

ワイヤレスネットワークは、インターネット経由で AmaPad のメンテナンス作業を行うために、訓練を受けた従業員のみが使用します。

CMS-I-000858

▶ 詳細については、AMAZONE にお尋ねください。

リモートアシスタンスの有効化

CMS-T-001213-B.1

この機能により、インターネットを通じて AmaPad を遠隔制御できます。

注記

リモートアシスタンスは、インターネット経由で AmaPad のメンテナンス作業を行うために、訓練を受けた作業員のみが使用します。

CMS-I-000956

▶ 詳細については、AMAZONE にお尋ねください。

クラウドベースのサービスを有効化

CMS-T-003865-B.1

クラウドベースのサービスにより、W-LAN 経由で AmaPad にデータをロードできます。

注記

この機能のために、ライセンスを購入する必要があります。

▶ 詳細については、AMAZONE にお問い合わせください。

6.3.1.2 進路誘導システムの機能を設定

CMS-T-00000386-B.1

自動ステアリングシステムを有効化

CMS-T-001237-B.1

この機能は自動ステアリングシステムを有効化または無効化します。

注記

この機能は、次のいずれかの GPS 受信機を選択している場合にのみ、利用できます。

- AGI-3
- AGI-4

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"機能"* > *"マップビュー"* をタップします。

CMS-I-002493

2. *"自動ステアリング"* をタップします。

CMS-I-000789

可能な設定:

- 有効： 自動ステアリングシステムを使用できます。運転メニューでは、自動ステアリングシステムをスイッチ ON するためのボタンが表示されます： 。ジョブメニューでは、ステアリングオプションメニューのボタンが表示されます：
- 無効： 自動ステアリングシステムは使用できません。

後退検知を有効化

CMS-T-001145-B.1

この機能は自動後退検知を有効化または無効化します。

注記

この機能は、次のいずれかの GPS 受信機を選択している場合にのみ、利用できます。

- AGI-1
- AGI-2
- SGR-1
- その他

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"機能"* > *"マップビュー"* をタップします。

CMS-I-002493

2. *"後退検知"* をタップします。

CMS-I-000975

可能な設定:

- 有効： 車両の後退は自動的に検知され、マップ上の車両記号が後退します。運転メニューでは、後退の自動検知用のボタンが表示されます：
- 無効： 車両の後退は検知されません。車両が後退すると、車両の記号がマップ上で回転します。

通行制御を有効化

CMS-T-001205-B.1

この機能により、他のトラックパターンをリリースできます。

注記

この機能のために、ライセンスを購入する必要があります。

CMS-I-000841

► 詳細については、AMAZONE にお尋ねください。

ジョブ処理用のヘルプを有効化

CMS-T-001187-C.1

ヘルプモードはユーザーが機能を実行するのを支援します。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"機能"* > *"マップビュー"* をタップします。

CMS-I-002493

2. *"ジョブ処理時のヘルプ"* をタップします。

CMS-I-002600

可能な設定:

- 無効
- ジョブアシスタント： ジョブメニューにメニュー項目 *"ジョブアシスタント"* を追加します。詳細情報については 以下のページを参照 112。
- クイックスタート： メニュー *"機能"* とジョブメニューで、メニュー項目 *"クイックスタート"* が追加されます。クイックスタートにより、作業プロセスを自動化できます。詳細情報については 以下のページを参照 52。

トラックラインパターンを有効化

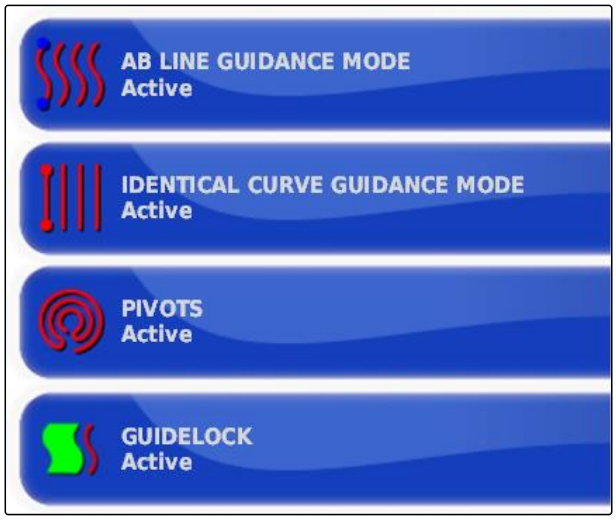
CMS-T-003485-B.1

トラックラインパターンを有効化または無効化できます。トラックラインパターンが無効化されている場合、運転メニューでトラックラインパターンを選択できなくなります。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"機能"* > *"マップビュー"* をタップします。

CMS-I-002493

2. 希望するトラックラインパターンを選択します。
3. トラックラインパターンを有効化または無効化します。



CMS-I-002604

6.3.1.3 作業装置の機能を設定

CMS-T-00000387-A.1

水の保全を有効にする

CMS-T-001265-B.1

注記

この機能のために、ライセンスを購入する必要があります。

► 詳細については、AMAZONE にお尋ねください。

CMS-I-000728

セットアップメニューをロック

CMS-T-002410-A.1

この機械が有効になっている場合、ジョブが開始されている間は、セットアップメニューへのアクセスはロックされています。

1. *"セットアップメニュー"* > *"システム"* > *"機能"* > *"作業装置"* を選択します。

CMS-I-002473

2. *"ジョブが開始されている場合にセットアップメニューをロックする"* を選択します。

CMS-I-002608

3. 機能を有効にする

   または

   非アクティブにします。

6.3.1.4 クイックスタートの設定

CMS-T-00000388-B.1

オプションの有効化

CMS-T-00000389-B.1

クイックスタートにより、作業プロセスを自動化できます。リスト *"オプション"* で作業プロセスを選択できます。選択した作業プロセスを有効化または無効化できます。いくつかの作業プロセスを調整できます。

ジョブメニューでクイックスタート用のボタンを選択すると、有効化されたすべての作業プロセスが列順に処理されます。

注記

クイックスタートの使用についての詳細 以下のページを参照 114。

必要条件

✓ クイックスタートを有効にしている; 以下のページを参照 50

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"機能"* > *"クイックスタート"* をタップします。

CMS-I-002479

2. リストで希望するオプションをタップします。

CMS-I-001627

3. *"オプションステータス"* でオプションを有効化します。

CMS-I-001630

いくつかのオプションについては、他の設定を行うことができます。この場合、ボタン*"オプションステータス"*で他のボタンが表示されます。

4. *他の設定が必要な場合*、
表示されるボタンをタップし、設定を行います。

オプション	作業プロセス	他の設定	必要条件
有効なジョブを停止する	有効なジョブと散布が停止します。		なし
前のジョブについてのジョブレポートをエクスポートする	すべての保存されたジョブのジョブレポートをエクスポートします。		• 最新のジョブが停止。 • USB スティックを接続済み。
有効なジョブを削除	最新のジョブの記録されている対象範囲と作成されたジョブ統計を削除します。	***"削除前に確定"***： • 設定が有効な場合、確定要求が表示されます。 ***"オプション削除"***： • 削除するデータの選択。	最新のジョブが停止。
新しい圃場を追加	新しい圃場を作成できるメニューが開きます。	***"圃場の名前を作成"***： • *"標準"*：新しい圃場は、名前としてシステムの日付と時刻が与えられます。 • *"ユーザー定義"*：他の設定が表示されます。ユーザー定義の名前を割り当てることができます。 • *"要求"*：圃場を作成すると、名前を入力する必要があるテキスト欄が開きます。	なし
ジョブを変更	最新のジョブを変更します。	以下のページを参照 56	最新のジョブが停止。
量制御の割り当て	量制御を作業装置に割り当てることができるメニューが開きます。	以下のページを参照 192	• 作業装置を選択済み。 • ジョブを選択済み。
有効なタスクを開始	最新のジョブを開始します。		ジョブを選択済み。
境界ラインオフセットを設定する	境界オフセットを設定できるメニューが開きます。		なし
境界ラインを記録	境界ラインの記録を開始します。		なし
GPS ドリフト補正を設定する	GPS ドリフトオプションを開く		なし

オプション	作業プロセス	他の設定	必要条件
フラグポイントの作成	フラグポイントを作成できるメニューが開きます。		なし
トラックラインパターンを作成	選択されたトラックパターンを設定します。	***"トラックラインパターン"***： ● 設定されたトラックラインパターンのトラックラインを作成します。	なし
トラックラインを変更	選択したトラックラインの記録が開始されるか、トラックラインをロードできるメニューが開きます。	***"措置"***： ● トラックラインを選択： トラックライン選択メニューが開きます ● トラックラインを作成： トラックライン作成メニューが開きます ***"トラックラインの名前を作成"***： ● *"標準"*： 新しいジョブは、名前としてシステムの日付と時刻が与えられます。 ● *"ユーザー定義"*： 他の設定が表示されます。ユーザー定義の名前を割り当てることができます。 ● *"要求"*： ジョブを作成する場合、名前を入力する必要があるテキスト欄が開きます。	*"進路誘導モードの作成"*で AB ライン、同一の曲線または円状の軌道を選択済みである。

オプション	作業プロセス	他の設定	必要条件
成功の場合に非表示	作業プロセスが正常に終了すると、クイックスタート情報が自動的に閉じられます。	***"措置"*** : ● トラックラインを選択： トラックライン選択メニューが開きます ● トラックラインを作成： トラックライン作成メニューが開きます ***"トラックラインの名前を作成"*** : ● *"標準"*： 新しいジョブは、名前としてシステムの日付と時刻が与えられます。 ● *"ユーザー定義"*： 他の設定が表示されます。ユーザー定義の名前を割り当てることができます。 ● *"要求"*： ジョブを作成する場合、名前を入力する必要があるテキスト欄が開きます。	なし

オプション「ジョブの変更」を設定

CMS-T-006668-A.1

1. *"オプションステータス"* によりオプションを有効にします。

CMS-I-001630

次の設定は *"措置"* で可能です：

- *"ジョブを選択"*： ジョブ選択のメニューが開きます。
- *"ジョブなし"*： 最新のジョブが削除されます。ジョブなしの作業が可能です。
- *"ジョブ作成"*： 新しいジョブを作成します。他の設定が必要です。

CMS-I-002391

2. 希望する設定を *"措置"* で選択します。

3. *"措置" で "ジョブ作成" を選択した場合*、次の項目を続行します。

4. *"ジョブ名を作成"* において、新しいジョブの名前をどのように作成するかを選択します。

CMS-I-002388

可能な設定:

- *"標準"*：新しいジョブは、名前としてシステムの日付と時刻が与えられます。
- *"ユーザー定義"*：他の設定が表示されます。ユーザー定義の名前を割り当てることができます。
- *"要求"*：ジョブを作成する場合、名前を入力する必要があるテキスト欄が開きます。

5. *新しいジョブ用に圃場を選択するか作成する場合、*
設定 *"選択した圃場のメニューを開く"* を有効にします。

CMS-I-002393

6. *あらかじめジョブデータを編集することなく、新しいジョブを作成する場合、*
設定 *"編集メニューを表示することなく承認する"* を有効にします。

CMS-I-002395

6.3.2 GPS 設定

CMS-T-00000390-A.1

6.3.2.1 GPS 受信機の設定

CMS-T-00000391-A.1

GPS 受信機を選択

CMS-T-001241-B.1

AmaPad は外部受信機の GPS 信号を処理できます。このために接続された GPS 受信機を選択しなければなりません。

注記

GPS 受信機が信号を必要なフォーマットで出力できる場合にのみ、AmaPad は外部 GPS 受信機の GPS 信号を処理できます。

必要な GPS 信号：

- GGA（5 Hz 以上）
- VTG（1 Hz 以上）
- ZDA（1 Hz 以上）

GPS 受信機設定用の詳細を得るには、メーカーに連絡してください。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"GPS"* > *"受信機"* をタップします。

CMS-I-002538

2. *"GPS 受信機"* をタップします。

CMS-I-000992

3. 接続された GPS 受信機をリストから選択します。

注記

推奨設定：

- 自動ステアリングシステムを備えた AMAZONE Pantera（パンテラ）用： *"AGI-4"*
- 他の AMAZONE GPS 受信機用： *"NMEA ソース"*
- GPS 信号を、トラクターなどから CAN バスを通じて送信する場合： NMEA 2000

ファームウェアの更新

CMS-T-000462-B.1

接続された GPS 受信機のファームウェアを更新できます。更新データは、AmaPad ソフトウェア用の更新データとともに、USB スティックによって端末にロードします。

注記

ファームウェアのアップグレードは、次の GPS 受信機においてのみ実行できます：

- SGR-1
- AGI-3
- AGI-4

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"GPS"* > *"受信機"* をタップします。

CMS-I-002538

2. *"ファームウェアのアップグレード"* をタップします。

CMS-I-001003

3. 更新を確定します。

➡ AmaPad を OFF にしないように伝える警告が表示されます。

4. 警告を確定します。

➡ ファームウェアのアップグレードがスタートします。

➡ AmaPad は、ファームウェアのアップグレード後に再起動します。

イグニッションケーブルの使用

CMS-T-001253-B.1

注記

この機能は次の GPS 受信機においてのみ利用可能：

AGI-4

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"GPS"* > *"受信機"* をタップします。

CMS-I-002538

2. *"イグニッションケーブルの使用"* をタップします。

CMS-I-001001

可能な設定:

- 有効： 車両を OFF にする場合、GPS 受信機の電力供給は車両のバッテリーによって行われます。
- 無効： 車両を OFF にする場合、GPS 受信機の電力供給は中断されます。

注記

推奨設定：

無効

バッテリー稼働時間の設定

CMS-T-001261-B.1

車両を OFF にした後、GPS 受信機がどれだけ有効な状態を継続するかを、バッテリー稼働時間は示します。

注記

この機能は次の GPS 受信機においてのみ利用可能：

AGI-4

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"GPS"* > *"受信機"* をタップします。

CMS-I-002538

2. *"バッテリー稼働時間"* をタップします。

CMS-I-000994

OAF ファイルをロード

CMS-T-000380-B.1

OAF ファイルで、GPS 受信機の機能をアクティブにできます。

必要条件

✓ 次のいずれかの GPS 受信機を選択済みである：

- AGI-3
- AGI-4

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"GPS"* > *"受信機"* をタップします。

CMS-I-002538

2. *"OAF ファイルをロード"* をタップします。

CMS-I-000999

3. 画面の指示に従います。

ボーレートを設定

CMS-T-001177-B.1

ボーレートは GPS 受信機の転送速度のための表記です。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"GPS"* > *"受信機"* をタップします。

CMS-I-002538

2. *"ボーレート"* をタップします。

CMS-I-000996

3. 推奨ボーレートを選択します。

注記

推奨ボーレート：

- AMAZONE GPS 受信機用： 19200
- AGI-4 用： 115200

詳細は GPS 受信機の取扱説明書に記載されています。

6.3.2.2 補正信号の設定

CMS-T-00000393-A.1

補正ソースを選択

CMS-T-001257-B.1

補正ソースは、GPS 信号の精度を高めます。

注記

次の補正ソースに対応します：

- 自律式： この設定では、GPS 信号は修正されません。信号はただ複数の GPS 衛星から受信できます。さらに Glonass を有効にできます。
- WAAS：GPS 受信機は、広域増強システム（Wide Area Augmentation System）を使用します。北米専用です。精度： 1 メートル未満。
- EGNOS：GPS 受信機は、欧州静止ナビゲーションオーバーレイサービス（European Geostationary Navigation Overlay Service）を利用します。ヨーロッパ専用。精度： 1 メートル未満。
- MSAS：GPS 受信機は、多機能衛星増強システム（Mutlifunctional Satellite Augmentation System）を利用します。東アジア専用です。精度： 1 メートル未満。
- OmniSTAR：有料の補正ソース。この補正ソース用にライセンスが必要です。OAF ライセンスファイルは AMAZONE で注文できます。
- TopNET Global D：有料の補正ソース。この補正ソース用にライセンスが必要です。OAF ライセンスファイルは AMAZONE で注文できます。

有料の補正ソース RTK のために、追加のハードウェアが必要です。ハードウェアは、トプコン販売店で購入できます。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"GPS"* > *"補正"* をタップします。

CMS-I-002457

2. *"補正ソース"* をタップします。

CMS-I-000877

3. 選択リストの補正ソースを選択します。
4. 選択した補正ソースを設定します。

WAAS 設定

CMS-T-00000569-A.1

補正ソース WAAS 用に、利用できる衛星を有効化しなければなりません。

注記

どの衛星を利用できるかが、インターネットに公開されます 各衛星は PRN 番号で識別できます。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"GPS"* > *"補正"* をタップします。

CMS-I-002457

2. 希望する衛星をタップします。

CMS-I-00000400

3. 衛星を有効化

   または

   非アクティブにします。

EGNOS の設定

CMS-T-00000570-A.1

補正ソース EGNOS 用に、利用できる衛星を有効にしなければなりません。

注記

どの衛星を利用できるかが、インターネットに公開されます 各衛星は PRN 番号で識別できます。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"GPS"* > *"補正"* をタップします。

CMS-I-002457

2. 希望する衛星をタップします。

CMS-I-00000400

3. 衛星を有効化

   または

   非アクティブにします。

MSAS を設定

CMS-T-00000571-A.1

補正ソース MSAS 用に、利用できる衛星を有効にしなければなりません。

注記

どの衛星を利用できるかが、インターネットに公開されます 各衛星は PRN 番号で識別できます。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"GPS"* > *"補正"* をタップします。

CMS-I-002457

2. 希望する衛星をタップします。

CMS-I-00000400

3. 衛星を有効化

   または

   非アクティブにします。

OmniSTAR の設定

CMS-T-00000572-A.1

補正ソース OmniSTAR のために、正しい地域を設定しなければなりません。

注記

すべての OmniSTAR 補正ソースで、地域を設定する必要があります。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"GPS"* > *"補正"* をタップします。

CMS-I-002457

2. *"地域"* をタップします。

CMS-I-00000401

3. 希望する地域をリストから選択します。

4. で確定します。

GLONASS を有効にする

CMS-T-003488-B.1

GLONASS はロシアの衛星ナビゲーションシステムです。GPS 信号に利用できる衛星が少なすぎる場合、AmaPad は GLONASS の衛星にアクセスできます。

注記

GLONASS が有効になっている場合、GPS 衛星の信号は、GPS 衛星へのアクセス性が再び十分に確保されている場合であっても、受信されなくなります。

GLONASS は次の補正ソース用に有効にできます

- 自律式
- 自動
- OmniSTAR XP
- OmniSTAR HP
- OmniSTAR G2
- RTK

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"GPS"* > *"補正"* をタップします。

CMS-I-002457

2. *"GLONASS"* をタップします。

CMS-I-000824

3. 機能を有効にする

   または

   非アクティブにします。

Trupass を有効にする

CMS-T-003491-B.1

Trupass™ はトラックラインの精度を改善します。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"GPS"* > *"補正"* をタップします。

CMS-I-002457

2. *"Trupass ™"* をタップします。

CMS-I-002602

3. 機能を有効にする

   または

   非アクティブにします。

安全システムを有効化

CMS-T-003494-B.1

GPS 信号の精度が不十分な場合、自動ステアリングシステムを起動できません。それでも自動ステアリングシステムを起動できるようにするために、安全システムによって AmaPad は次に低い精度の GPS 信号にアクセスが可能です。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"GPS"* > *"補正"* をタップします。

CMS-I-002457

2. *"安全システム"* をタップします。

CMS-I-000758

3. 機能を有効にする

   または

   非アクティブにします。

6.3.2.3 GPS 出力を設定

CMS-T-001245-A.1

GPS 出力により、速度、走行方向、および位置などのデータを別の装置に転送できます。

注記

GPS 出力の設定方法は、接続されている補助装置によって決まります。詳細は補助装置の取扱説明書に記載されています。

6.3.3 シリアルポートの設定

CMS-T-00000392-A.1

6.3.3.1 GPS 受信機用の COM ポートを決定

CMS-T-001149-A.1

GPS 受信機用の COM ポートの選択。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"GPS"* > *"出力"* をタップします。

CMS-I-002498

2. *"COM GPS 受信機"* を選択します。

CMS-I-000843

3. COM ポートを選択します。

注記

同梱の AMAZONE ケーブルハーネス用の設定：

1

GPS 出力用の COM ポートを決定

CMS-T-001193-A.1

GPS 出力用の COM ポートの選択。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"GPS"* > *"出力"* をタップします。

CMS-I-002498

2. *"COM GPS 出力"* を選択します。

CMS-I-000721

3. COM ポートを選択します。

注記

同梱の AMAZONE ケーブルハーネス用の設定：

2

6.3.4 アラーム設定

CMS-T-00000394-A.1

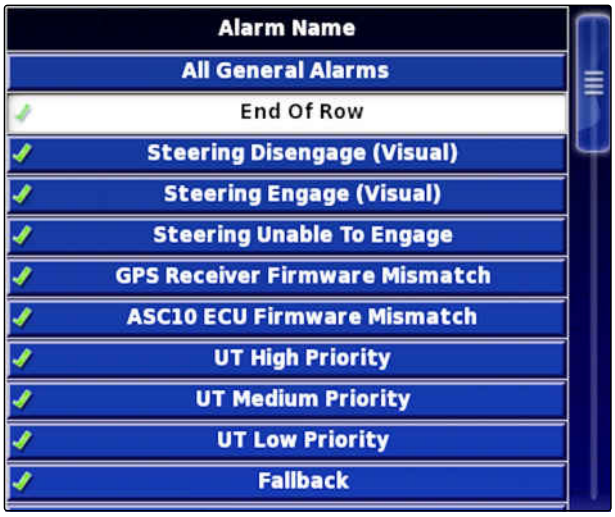
6.3.4.1 一般的なアラームを設定

CMS-T-000324-B.1

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"アラーム"* > *"一般"* をタップします。

CMS-I-002552

2. アラームリストからアラームを選択します。



CMS-I-000794

3. *"アラームステータス"* をタップします。

CMS-I-000833

4. アラームを有効化

   または

   非アクティブにします。

注記

無効化されたアラームは表示されません。この場合、可能性のある故障は指摘されません。

注記

自動ステアリングのスイッチ ON および OFF のためのアラームについては、無効化できるのは視覚表示だけです。自動ステアリングが ON または OFF になる場合、常に警告音が鳴ります。

列の終端のアラームを設定

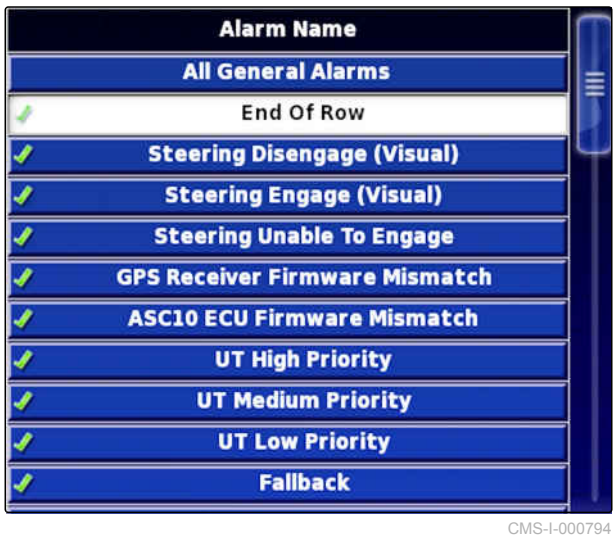
CMS-T-001183-B.1

車両が境界ラインに近づく場合、境界ラインまでの一定の距離に達するとアラームを出力できます。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"アラーム"* > *"一般"* をタップします。

CMS-I-002552

2. アラームリストで *"列の終端"* を選択します。



CMS-I-000794

3. *"アラームステータス"* をタップします。

CMS-I-000833

4. アラームを有効にします。

5. *"最初の距離"* をタップします。

CMS-I-000743

6. 最初にアラームが出力される、境界ラインまでの距離を入力します。

7. *"2 番目の距離"* をタップします。

CMS-I-000735

8. 2 回目のアラームが出力される、境界ラインまでの距離を入力します。

9. *"先取り距離"* をタップします。

CMS-I-000829

10. アラームを出力する、1 番目と 2 番目の距離に加えた追加の距離を入力します。

6.3.5 フラグポイントを設定

CMS-T-000341-A.1

このメニューでは、フラグポイントについての事前設定を行うことができます。フラグポイントにより、危険な箇所をマークできます。さらにこのフラグポイントは、手動 GPS 補正用の基準として役立ちます。

必要条件

✓ ユーザー権限を *"スタンダード"* または *"エキスパート"* に設定している; 以下のページを参照 45

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"フラグポイント"* をタップします。

CMS-I-002455

2. いずれかのフラグポイントを選択します。

CMS-I-000962

3. 記号を選択します。
4. *"フラグポイント名"* をタップします。
5. 名前を入力します。
6. で確定します。

6.3.6 ISOBUS のセットアップ

CMS-T-00000031-A.1

6.3.6.1 汎用端末をセットアップ

CMS-T-00000395-A.1

汎用端末を有効化

CMS-T-001209-A.1

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"ISOBUS"*> *"UT"* をタップします。

CMS-I-002462

2. *"汎用端末"* を選択します。

CMS-I-000826

可能な設定:

- オフライン： 汎用端末への接続が中断しています。
- オンライン： 汎用端末への接続が確立されます。

UT 番号を決定する

CMS-T-001221-B.1

複数の端末を ECU に接続している場合、汎用端末は UT 番号によって一意に識別されます。

注記

端末は汎用端末を通じて割り当てる必要があります。1 台の端末だけを接続している場合、この端末は自動的に割り当てられます。

注記

ISOBUS には、同じ UT 番号を持つ複数の端末を接続しないでください。同じ UT 番号を持つ他の端末を ECU に接続している場合、AmaPad は設定*"汎用端末"*を自動的に*"オフライン"*に切り替えます。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"ISOBUS"*> *"UT"* をタップします。

CMS-I-002462

2. *"UT 番号"* をタップします。

CMS-I-000778

可能な設定:

- 1 ～ 32 の数字

汎用端末のプールキャッシュを削除

CMS-T-00000014-A.1

汎用端末の表示エラーの場合には、汎用端末のプールキャッシュを削除できます。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"ISOBUS"*> *"UT"* をタップします。

CMS-I-002462

2. *"プールキャッシュを削除"* をタップします。

CMS-I-00000014

3. で確定します。

4. AmaPad を再起動します。

列ごとのソフトキーを決定する

CMS-T-001233-A.1

汎用端末で列ごとにいくつのソフトキーを表示するのかを設定。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"ISOBUS"* > *"UT"* をタップします。

CMS-I-002462

2. *"列ごとのソフトキー"* をタップします。

CMS-I-000787

3. 数を選択します。

注記

推奨設定：

6

ソフトキーの位置を決定する

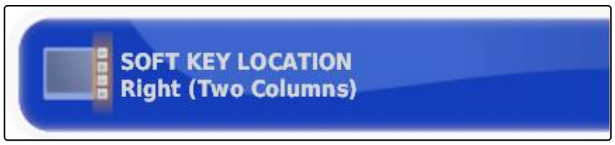
CMS-T-001165-A.1

汎用端末でのソフトキーの位置。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"ISOBUS"* > *"UT"* をタップします。

CMS-I-002462

2. *"ソフトキーの位置"* をタップします。



CMS-I-000811

3. 位置を選択します。

注記

推奨設定：

右側（2 列）

6.3.6.2 タスクコントローラをセットアップ

CMS-T-00000396-A.1

TC バージョンを決定

CMS-T-006672-B.1

TC バージョンは ECU のソフトウェアバージョンです。様々な TC バージョンにより、多様なフォームのジョブデータドキュメントに対応します。

注記

TC バージョンは通常の場合、AmaPad が自動検知します。

TC バージョンの決定では、次が当てはまります：

- AMAZONE 機械： TC バージョン 3
- ピアコントロール用： TC バージョン 4

1. *"セットアップメニュー"* > *"システム"* > *"ISOBUS"* > *"TC"* を選択します。

CMS-I-002544

2. *"TC バージョン"* をタップします。

CMS-I-002401

3. TC バージョンを選択します。

TC 番号を決定する

CMS-T-003859-B.1

複数の端末を 1 台の作業装置に接続している場合、AmaPad は TC 番号によって一意に識別できます。各端末には、コンフリクトを避けるため、別の TC 番号が必要です。

1. *"セットアップメニュー"* > *"システム"* > *"ISOBUS"* > *"TC"* を選択します。

CMS-I-002544

2. *"TC 番号"* をタップします。

CMS-I-002399

3. TC 番号を入力します。

ブームセクション手動制御用の制御モードを決定する

CMS-T-006670-A.1

ブームセクション自動制御が無効である場合、ブームセクションはまだ手動で制御できます。この設定により、ブームセクションを仮想ブームセクションスイッチで制御できるかどうかを定めます。

1. *"セットアップメニュー"* > *"システム"* > *"ISOBUS"* > *"TC"* を選択します。

CMS-I-002544

2. *"ブームセクション手動制御モード"* をタップします。

CMS-I-002397

可能な設定:

- ECU 制御： ブームセクション自動制御を無効にしている場合、ブームセクションは仮想ブームセクションスイッチで制御できません。
- コンソール制御： ブームセクション自動制御が無効になっている場合、ブームセクションは仮想ブームセクションスイッチでまだ制御できます。

3. 制御モードを選択します。

タスクコントローラのプールキャッシュを削除

CMS-T-00000015-A.1

作業装置設定の表示または転送にエラーがある場合、タスクコントローラのプールキャッシュを削除できます。

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"ISOBUS"*> *"TC"* をタップします。

CMS-I-002544

2. *"プールキャッシュを削除"* をタップします。

CMS-I-00000014

3. で確定します。

4. AmaPad を再起動します。

アップグレード用の USB の準備

CMS-T-000231-B.1

AmaPad ソフトウェアは USB スティックで更新できます。

CMS-I-002517

注記

この機能は訓練をうけた作業員が実行しなければなりません。

CMS-I-001387

▶ AMAZONE カスタマーサービスに連絡します。

6.4 車両のセットアップ

CMS-T-00000397-A.1

6.4.1 新しい車両を作成

CMS-T-00000398-A.1

6.4.1.1 データ在庫の車両を選択

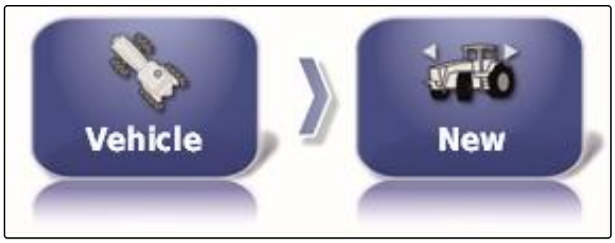
CMS-T-000268-B.1

AmaPad には車両のデータベースがあります。このデータベースから希望する車両を選択できます。

注記

希望する車両がデータベースにない場合、ユーザー定義の車両を作成できます; 以下のページを参照 79。

1. セットアップメニューでは *"車両"* > *"新規"* をタップします。



CMS-I-002536

2. メーカーリストから希望するメーカーを選択します。

CMS-I-000951

➡ 車両モデルのリストが表示されます。

3. 希望する車両モデルを選択します。

CMS-I-000949

4. モデルの選択を で確定します。

➡ 車両モデルによっては、AmaPad を再起動しなければなりません。

5. 再起動を で確定します。

➡ 車両ジオメトリのメニューが表示されます。車両ジオメトリを決定するには、以下のページを参照 79。

注記

自走式のスプレーヤー AMAZONE Pantera（パンテラ）用に、ここで作業装置をセットアップしなければなりません; 以下のページを参照 91, *" 新しい作業装置を作成 "*、手順 7。

6.4.1.2 ユーザー定義の車両を作成

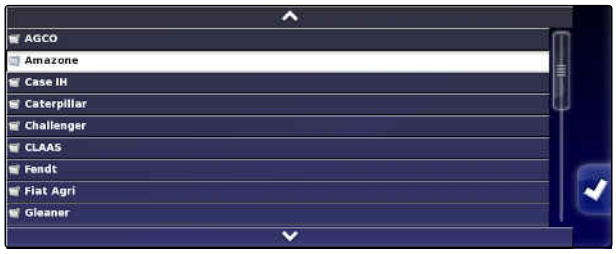
CMS-T-000272-B.1

希望する車両がデータベースにない場合、ユーザー定義の車両を作成できます。

1. セットアップメニューでは *"車両"* > *"新規"* をタップします。

CMS-I-002536

2. メーカーリストで *"その他"* を選択します。
3. 車両のステアリング制御装置を選択します。
4. ステアリング制御装置の選択を で確定します。
5. 車両タイプを選択します。



CMS-I-000951

➡ 車両モデルによっては、AmaPad を再起動しなければなりません。

6. 再起動を で確定します。
7. *"車両名"* をタップします。

注記

車両を簡単に管理できるように、ふさわしい車両名を割り当てます。

8. 車両名を入力します。
9. 入力を で確定します。

➡ 車両ジオメトリのメニューが表示されます。車両ジオメトリを決定するには、以下のページを参照 79。

6.4.1.3 車両のジオメトリを決定

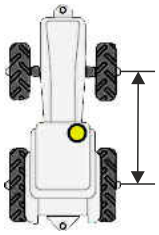
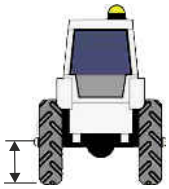
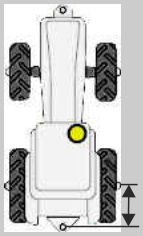
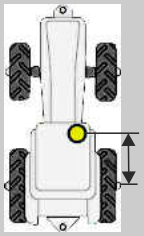
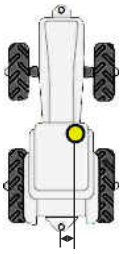
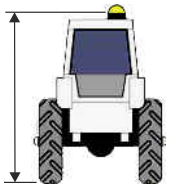
CMS-T-000276-B.1

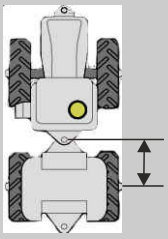
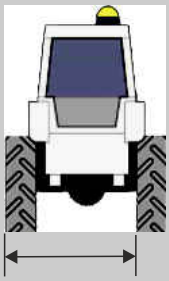
注記

車両ジオメトリは、進路誘導システムが正確に機能するために必要です。車両を正確に測定します。公差は 5 cm です。

注記

設定可能なジオメトリ値は、車両の選択によって異なります。選択したジオメトリ値の名前は、メニューのタイトルバーに表示されます。次のリストにはすべてのジオメトリ値が含まれます。

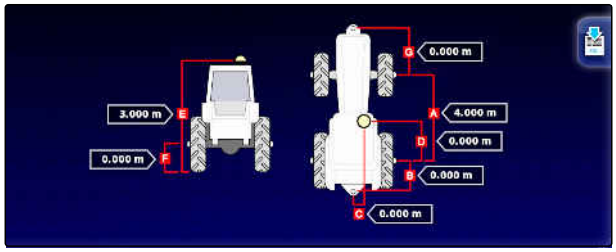
ジオメトリ値	説明	図		ジオメトリ値	説明	図
軸距	前軸中央から後軸中央までの距離			軸高	軸と土壌との距離。	
作業装置の力伝達点	後軸中央から牽引点までの距離。			GPS アンテナ	GPS 受信機の後軸に対する縦方向オフセット プラスの値：受信機は後軸の前に取り付けられています。 マイナスの値： 受信機は後軸の後ろに取り付けられています。	
GPS ステアリング	GPS 受信機の軸中心に対する横方向オフセット プラスの値：受信機は軸中央の右に取り付けられています。 マイナスの値： 受信機は軸中央の左に取り付けられています。			GPS 高さ	土壌から GPS 受信機の上側までの距離	

ジオメトリ値	説明	図		ジオメトリ値	説明	図
回転軸	連結式車両の場合のみ。後軸と回転軸の距離。			トラックスペース	キャタピラートラクターの場合のみ。左側キャタピラーチェーンの左端と右側キャタピラーチェーンの左端の間の距離。	

1. セットアップメニューで *"車両"* > *"ジオメトリ"* をタップします。

CMS-I-002487

2. 選択した車両の名前を確認します。
3. *間違った車両を選択している場合、*
以下のページを参照 81。
4. *ジオメトリ値を変更するには :*
0.000 m を選択します。



CMS-I-000861

➡ 選択したジオメトリ値の名前はタイトルバーに表示されます。

5. 値を入力します。
6. で確定します。

6.4.2 車両を選択

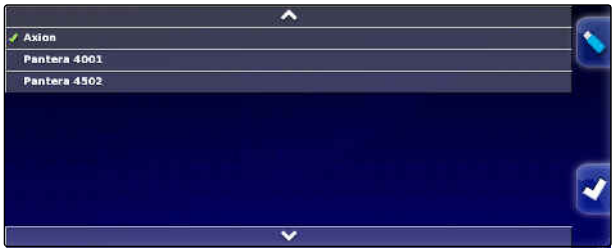
CMS-T-000476-B.1

このメニューでは、セットアップされた車両を選択できます。さらに車両データを USB スティックからロードし、車両データのコピーを作成できます。車両データは他の端末に転送できます。

1. セットアップメニューで *"車両"* > *"選択"* をタップします。

CMS-I-002453

2. 車両をリストから選択します。



CMS-I-000747

3. 選択を で確定します。

➡ 車両によっては再起動が必要になります。

4. 再起動を で確定します。

➡ メニュー *"車両ジオメトリ"* が表示されます。

5. *車両ジオメトリを変更するには*、
以下のページを参照 81。

6.4.3 車両データをインポート

CMS-T-000472-B.1

在庫マネージャーを通じて USB スティックに保存された車両データを再びインポートできます。

注記

在庫マネージャーについての詳細情報は 以下のページを参照 214。

1. セットアップメニューで *"車両"* > *"選択"* をタップします。

CMS-I-002453

2. をタップします。

3. 車両をリストから選択します。

CMS-I-000747

4. 選択を で確定します。

➡ 車両によっては再起動が必要になります。

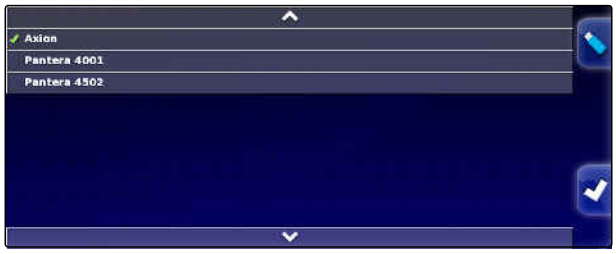
5. 再起動を で確定します。

➡ メニュー *"車両ジオメトリ"* が表示されます。

6.4.4 車両データをコピーする

CMS-T-000468-A.1

互いに相違がわずかしかない車両を作成するため、車両データをコピーできます。



CMS-I-000747

1. セットアップメニューで *"車両"* > *"選択"* をタップします。
2. 車両をリストから選択します。
3. 選択を で確定します。

➡ 車両によっては再起動が必要になります。

4. 再起動を で確定します。
5. をタップします。
6. *"車両名"* を選択します。
7. コピー用の車両名を入力します。
8. 入力を で確定します。

➡ 車両によっては再起動が実行されます。

6.4.5 車両ジオメトリデータをジョブデータに追加

CMS-T-000239-A.1

車両ジオメトリデータは、農場管理情報システム（Farm Management Information System）で管理するために、ジョブデータに追加できます。

注記

ジョブデータがエクスポートされる際に、車両データも自動的にエクスポートされます。ジョブデータのエクスポートについての情報 以下のページを参照 121。

必要条件

✓ ユーザー権限を *"スタンダード"* または *"エキスパート"* に設定している; 以下のページを参照 45

1. セットアップメニューで *"車両"* > *"ジオメトリ"* をタップします。

CMS-I-002487

2. を選択します。

3. で確定します。

6.4.6 ステアリング制御装置のセットアップ

CMS-T-00000400-A.1

6.4.6.1 制御装置を選択

CMS-T-001289-B.1

この設定により、AmaPad がある車両のステアリング制御装置を選択します。

注記

ステアリング制御の設定は、選択された車両に割り当てられません。他の車両を選択する場合、ステアリング制御を調整しなければなりません。

必要条件

✓ ユーザー権限を *"スタンダード"* または *"エキスパート"* に設定している; 以下のページを参照 45

✓ 自動ステアリングシステムが有効; 以下のページを参照 48

1. セットアップメニューで *"車両"* > *"ステアリング"* をタップします。

CMS-I-002459

2. *"制御"* をタップします。

CMS-I-000703

可能な設定:

- 自動検知： 選択リストに記載されていないステアリング制御装置専用。
- AES-25
- Fendt FSC
- Case 8800
- Lexion (USA)

注記

設定 *"自動検知"* によってステアリング制御装置の正しい選択が取り消されることはありません。

CAN バスを選択

CMS-T-001322-B.1

ステアリング制御は様々な CAN バスによって実行できます。

注記

ステアリング制御の設定は、選択された車両に割り当てられません。他の車両を選択する場合、ステアリング制御を調整しなければなりません。

必要条件

- ✓ ユーザー権限を *"スタンダード"* または *"エキスパート"* に設定している; 以下のページを参照 45
- ✓ 自動ステアリングシステムが有効; 以下のページを参照 48

1. セットアップメニューで *"車両"* > *"ステアリング"* をタップします。

CMS-I-002459

2. *"CAN バス"* をタップします。

CMS-I-000707

可能な設定:

- CAN 1： ISOBUS
- CAN 2： ステアリング用の一次通信バス

注記

どの CAN バスを使用する必要があるのかは、GPS 受信機に表示されます。

- AGI-3 および AGI-4 用の CAN バス： CAN 2

自動ステアリングを ON にする

CMS-T-001285-B.1

注記

ステアリング制御の設定は、選択された車両に割り当てられません。他の車両を選択する場合、ステアリング制御を調整しなければなりません。

必要条件

- ✓ ユーザー権限を *"スタンダード"* または *"エキスパート"* に設定している; 以下のページを参照 45
- ✓ 自動ステアリングシステムが有効; 以下のページを参照 48

1. セットアップメニューで *"車両"* > *"ステアリング"* をタップします。

CMS-I-002459

2. *"自動ステアリングを ON にする"* をタップします。

CMS-I-000709

可能な設定:

- 仮想： 自動ステアリングは運転メニューのボタン によってのみ ON にできます。
- 仮想および外部のコンソール入力： 自動ステアリングは、運転メニューのボタン および外部のスイッチによって ON にできます。

ダイレクトバルブを有効にする

CMS-T-001326-B.1

注記

ステアリング制御の設定は、選択された車両に割り当てられません。他の車両を選択する場合、ステアリング制御を調整しなければなりません。

必要条件

- ✓ ユーザー権限を *"スタンダード"* または *"エキスパート"* に設定している; 以下のページを参照 45
- ✓ 自動ステアリングシステムが有効; 以下のページを参照 48

1. セットアップメニューで *"車両"* > *"ステアリング"* をタップします。

CMS-I-002459

2. *"ダイレクトバルブ"* をタップします。

CMS-I-000705

可能な設定:

- 無効： ステアリング制御はステアリング角度センサーとともに稼働します。
- 有効： ステアリング制御はステアリング角度センサーなしで稼働します。

6.5 作業装置のセットアップ

CMS-T-00000399-C.1

6.5.1 作業装置検知用のアシスタントを使用

CMS-T-002255-B.1

AmaPad は接続された ISOBUS 作業装置を自動的に検知し、アシスタントを開きます。このアシスタントにより、作業装置のプロファイルを作成できます。

注記

AmaPad は ISOBUS 作業装置だけを自動検知します。

AmaPad が起動している場合、作業装置検知のためのアシスタントが運転メニューで表示されます。

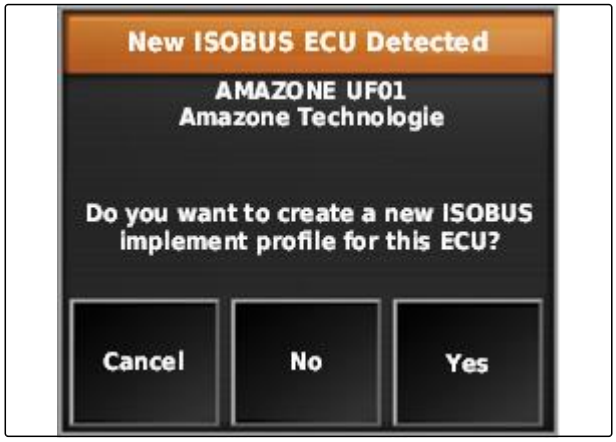
注記

AmaPad は、作業装置を検知するために最大 2 分必要とします。

必要条件

✓ 作業装置が正しく接続済み; 以下のページを参照 5

1. *作業装置用にプロファイルを作成する場合、*
   *"はい"*で確定します。



CMS-I-001226

注記

他の選択肢：

- *"いいえ"*：作業装置のプロファイルは作成されません。AmaPad はこの選択を保存し、この作業装置についてはアシスタントを開かなくなります。
- *"中断"*：作業装置プロファイルが作成されません。作業装置を再び接続する場合、AmaPad は再びアシスタントを開きます。

2. 作業装置タイプを選択します。

CMS-I-002630

注記

作業装置タイプ、上の段を左から右の順、その後、下の段を左から右の順：

- 固定
- 牽引
- フロント側の取付け
- 回転軸が 2 箇所のタイプ
- 自走式

3. *作業装置タイプ"自走式" を選択している場合、*
車両タイプをリストから選択します。

4. で次へ進みます。

CMS-I-001229

5. *作業装置用の名前を変更する場合、*
"プロファイル名" を選択し、名前を入力します。

6. で次へ進みます。

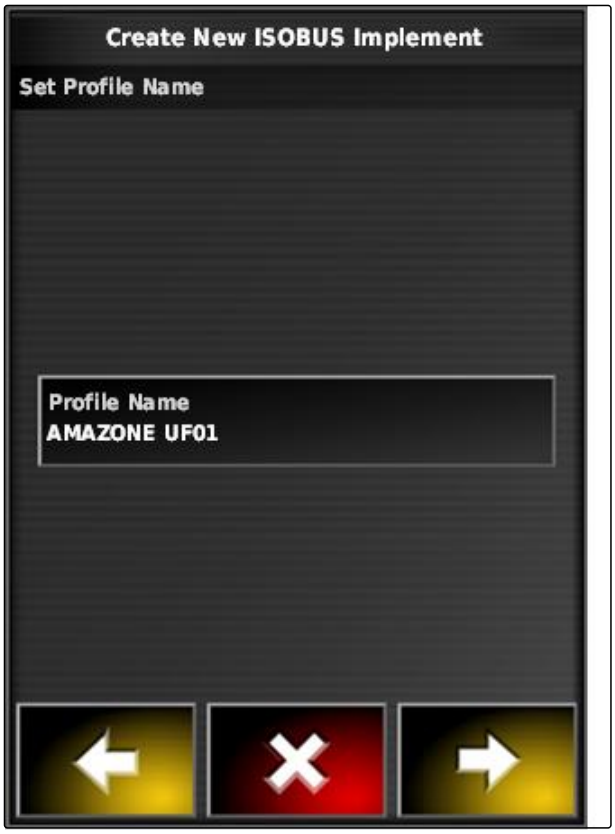
➡ 作業装置プロファイルが作成されています。

7. で確定します。

注記

ディスプレイにある注記を遵守します。

8. *作業装置をロードする場合、*
で確定します。



CMS-I-001231

6.5.2 新しい作業装置を作成

CMS-T-000313-B.1

注記

この取扱説明書では、ISOBUS に対応した作業装置だけについて説明しています。詳細については、AMAZONE にお尋ねください。

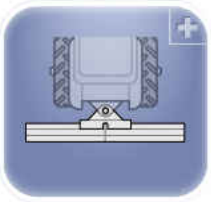
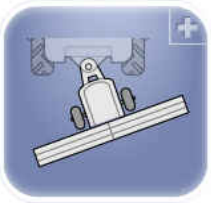
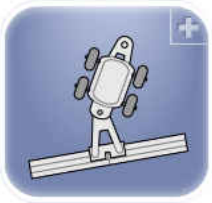
必要条件

✓ 作業装置を正常に接続している

1. セットアップメニューで *"作業装置"* > *"新規"* > *"ユーザー定義"* をタップします。

CMS-I-001621

➡ 4 種類の作業装置タイプが表示されます。

作業装置タイプ	ボタン		作業装置タイプ	ボタン
固定			フロント側に取り付けた機械	
牽引			2 つの回転軸	

2. 希望する作業装置タイプを選択します。

➡ 作業装置を作成した後、AmaPad を再起動しなければなりません。

3. 再起動を で確定します。

4. *"装置の名前"* をタップします。

注記

作業装置をより簡単に管理できるようにするために、ふさわしい作業装置名を割り当てます。

5. 名前を入力します。

6. 入力を で確定します。

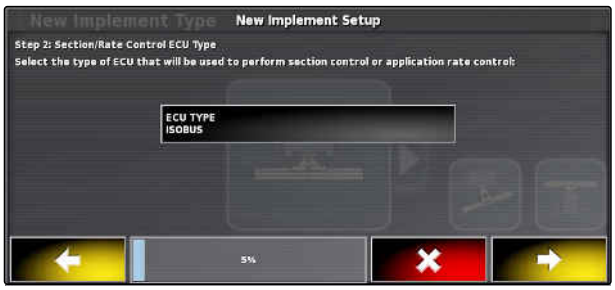
➡ 作業装置セットアップのためのアシスタントが表示されます。

7. 手順 1 で *"作業装置制御"* において *"ブームセクション切り替えと量制御"* を選択します。

8. 手順 2 では *"ECU タイプ"* で *"ISOBUS"* を選択します。

9. 手順 3 では *"作業装置機能"* で接続された作業装置のタイプを選択します。

10. 手順 4 では *"ECU 割り当て"* で接続された作業装置をリストから選択します。



CMS-I-001067

エラー除去

接続された作業装置が表示されませんか？

AmaPad は接続された作業装置を検知していません。

1. 接続部を確認します。

2. 手順を繰り返します、以下のページを参照 91。

6.5.3 作業装置を選択

CMS-T-000491-B.1

このメニューでは、セットアップされた作業装置を選択できます。さらに作業装置データを USB スティックからロードし、作業装置データのコピーを作成できます。

1. セットアップメニューで *"作業装置"* > *"選択"* をタップします。

CMS-I-001027

2. 作業装置をリストから選択します。

3. 選択を で確定します。

➡ 作業装置によっては再起動が必要になります。

4. 再起動を で確定します。

6.5.4 作業装置データをインポート

CMS-T-000487-B.1

作業装置データを USB スティックに保存し、
AmaPad に転送できます。

1. セットアップメニューで *"作業装置"* > *"選択"* をタップします。

CMS-I-002485

2. 作業装置データがある USB スティックを AmaPad に差し込みます。

3. を選択します。

4. 選択を で確定します。

➡ 作業装置によっては再起動が必要になります。

5. 再起動を で確定します。

CMS-I-001027

6.5.5 作業装置データをコピー

CMS-T-000483-A.1

類似の作業装置が接続されている場合、作業装置データをコピーして編集できます。

1. セットアップメニューで *"作業装置"* > *"選択"* をタップします。

CMS-I-002485

2. 作業装置をリストから選択します。

CMS-I-001027

3. 選択を で確定します。

➡ 作業装置によっては再起動が必要になります。

4. 再起動を で確定します。

5. を選択します。

6. *"作業装置名"* を選択します。

7. コピー用に作業装置名を入力します。

8. 入力を で確定します。

➡ 作業装置によっては再起動が実行されます。

6.5.6 ECU のセットアップ

CMS-T-00000401-A.1

6.5.6.1 作業装置制御を選択

CMS-T-000882-A.1

作業装置機能を選択

CMS-T-000899-A.1

1. セットアップメニューで *"作業装置"* > *"ECU"* をタップします。

CMS-I-002540

2. *"作業装置機能"* をタップします。

CMS-I-002591

可能な設定:

- スプレーヤー
- ブロードキャスター
- 精密シードドリル

6.5.6.2 ECU 設定を更新

CMS-T-000878-B.1

6.5.7 オーバーラップの設定

CMS-T-001094-A.1

オーバーラップにより、進路誘導用のトラックラインの間隔に影響を与えることができます。車両がトラックラインに従う場合、作業装置は指定した値の分だけ作業済みのエリアに突き出ます。

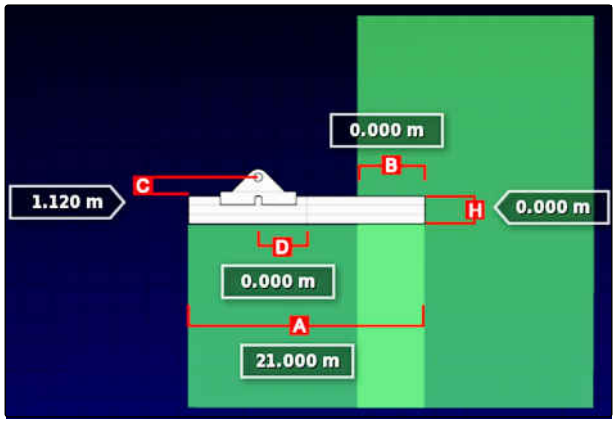
注記

この設定はブームセクション自動制御のオーバーラップに影響しません。

1. セットアップメニューで *"作業装置"* > *"ジオメトリ"* をタップします。

CMS-I-002464

2. ジオメトリ値 *"B"* を選択します。
3. 値を入力します。
4. で確定します。



CMS-I-001044

6.5.8 ブームセクション切り替えの設定

CMS-T-00000402-A.1

6.5.8.1 スプレーヤー用にブームセクション切り替えを設定

CMS-T-00000403-A.1

ブームセクションのセットアップ

CMS-T-001357-B.1

このメニューでは、ブームセクションを設定できます。

CMS-I-002542

注記

ISOBUS 機械では、ブームセクションの設定は必ず汎用端末によって行います。

► 非 ISOBUS 機械の場合のブームセクション設定についての情報は、AMAZONE にお問い合わせください。

タクトを設定

CMS-T-000923-B.1

このメニューでは、個々のブームセクションの切り替え時の遅延時間が設定されます。ブームセクションは、*"すべて"* の行で、まとめて同じ遅延時間に設定することもできます。

CMS-I-002466

注記

ISOBUS 機械では、遅延時間の設定は必ず汎用端末によって行います。

► 非 ISOBUS 機械の場合の遅延時間設定についての情報は、AMAZONE にお問い合わせください。

仮想ブームセクションスイッチをセットアップ

CMS-T-000894-A.1

仮想ブームセクションスイッチは、運転メニューの機能バーとジョブビューに取り込むことができます。

1. セットアップメニューで、*"作業装置"* > *"ブームセクション切り替え"* > *"ブームセクションスイッチ"* をタップします。

CMS-I-002548

2. *"タイプ"* をタップします。

CMS-I-002597

3. 選択リストで *"仮想"* を選択します。

4. で確定します。

5. *"スイッチ"* をタップします。

CMS-I-001009

6. 希望する数字を入力します。

注記

最大 16 個のブームセクションスイッチを有効にできます。

7. 表 *"スイッチ"* で各ブームセクションに 1 個のスイッチを割り当てます。

注記

複数のブームセクションを同じブームセクションスイッチで操作できます。このためにはブームセクションに同じブームセクションスイッチを割り当てなければなりません。

Section	Switch
1	1
2	2
3	3
4	4
5	5
6	6

CMS-I-001007

6.5.8.2 ブロードキャスター用にブームセクション切り替えを設定

CMS-T-00000404-A.1

タクトを設定

CMS-T-000907-B.1

このメニューでは、個々のブームセクションの切り替え時の遅延時間が設定されます。

CMS-I-002449

注記

ISOBUS 機械では、遅延時間の設定は必ず汎用端末によって行います。

▶ 非 ISOBUS 機械の場合の遅延時間設定についての情報は、AMAZONE にお問い合わせください。

仮想ブームセクションスイッチを有効化

CMS-T-000932-A.1

注記

この機能はブロードキャスターでは利用できません。

CMS-I-002529

6.5.8.3 シードドリル用にブームセクション切り替えを設定

CMS-T-00000405-A.1

ブームセクションのセットアップ

CMS-T-000890-B.1

このメニューでは、ブームセクションを設定できます。

CMS-I-002514

注記

ISOBUS 機械では、ブームセクションの設定は必ず汎用端末によって行います。

► 非 ISOBUS 機械の場合のブームセクション設定についての情報は、AMAZONE にお問い合わせください。

タクトを設定

CMS-T-001053-B.1

このメニューでは、個々のブームセクションの切り替え時の遅延時間が設定されます。ブームセクションは、*"すべて"* の行で、まとめて同じ遅延時間に設定することもできます。

CMS-I-002532

注記

ISOBUS 機械では、遅延時間の設定は必ず汎用端末によって行います。

► 非 ISOBUS 機械の場合の遅延時間設定についての情報は、AMAZONE にお問い合わせください。

仮想ブームセクションスイッチをセットアップ

CMS-T-001342-A.1

仮想ブームセクションスイッチは、運転メニューの機能バーとジョブビューに取り込むことができます。

CMS-I-002550

1. *"セットアップメニュー"* > *"作業装置"* > *"ブームセクション切り替え"* > *"ブームセクションスイッチ"* を選択します。

2. *"タイプ"* をタップします。

CMS-I-002597

3. 選択リストで *"仮想"* を選択します。

4. で確定します。

5. *"スイッチ"* をタップします。

CMS-I-001009

6. 希望する数字を入力します。

注記

最大 16 個のブームセクションスイッチを有効にできます。

7. 表 *"スイッチ"* で各ブームセクションに 1 個のスイッチを割り当てます。

Section	Switch
1	1
2	2
3	3
4	4
5	5
6	6

CMS-I-001007

注記

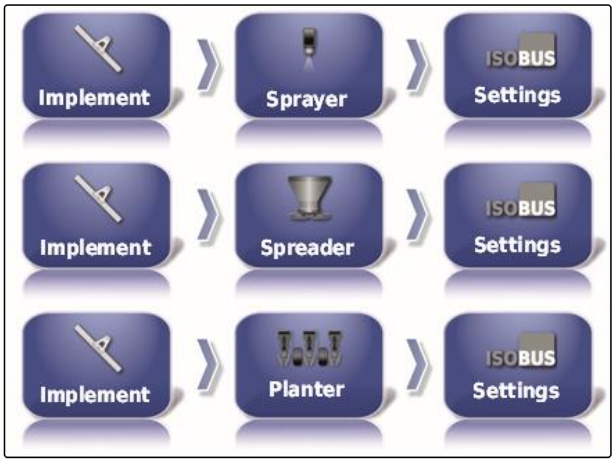
複数のブームセクションを同じブームセクションスイッチで操作できます。このためにはブームセクションに同じブームセクションスイッチを割り当てなければなりません。

6.5.9 作業速度用の下限を決定する

CMS-T-001334-A.1

このメニューでは、作業装置が散布を開始する最低速度を決定できます。

1. セットアップメニューで *"作業装置"* > *" スプレーヤー（ブロードキャスター、精密シードドリル）"* > *" ISOBUS 設定"* をタップします。



CMS-I-002451

2. *"低速時の OFF"* をタップします。

CMS-I-001372

3. 速度を入力します。

注記

設定 0 km/h では、この機能は無効化されています。車両が停止している場合に、散布は停止しません。

6.5.10 オーディオ信号を設定

CMS-T-001361-B.1

AmaPad は特定の装置機能について、音の信号を出力できます。

- メインスイッチ用のオーディオ信号： オーディオ信号が有効な場合、メインスイッチを操作すると、音が出力されます。
- タンクスイッチ用のオーディオ信号： オーディオ信号が有効な場合、タンクスイッチを操作すると音が出力されます。
- ブームセクション用のオーディオ信号： オーディオ信号が有効な場合、ブームセクションを ON または OFF にすると、音が出力されます。

注記

次のオーディオ信号は、ISOBUS 機械でサポートされません：

- タンクスイッチ用のオーディオ信号
- メインスイッチ用のオーディオ信号

1. セットアップメニューで、*"作業装置"* > *"スプレーヤー（ブロードキャスター、プランター）"* > *"オーディオ"* をタップします。

2. 希望するオーディオ信号用のボタンをタップします。

CMS-I-001073

3. オーディオ信号を有効化

   または

   非アクティブにします。

6.5.11 GPS 速度シミュレーションのセットアップ

CMS-T-000928-C.1

このメニューでは、AmaPad が速度を GPS 信号によって検出し、AmaPad が速度を作業装置にどのように転送するのかを定めることができます。

注記

汎用端末で速度用のソースがない場合に限り、速度を作業装置に転送する必要があります。この場合、両方の速度シミュレーションを有効にできます。いずれかのソースを汎用端末を通じて選択できます。

1. セットアップメニューで *"作業装置"* > *"速度"* をタップします。

CMS-I-002505

ISO 走行速度が有効である場合、ISOBUS プロトコルを通じて速度が作業装置に転送されます。

2. *"ISO 走行速度"* をタップします。

CMS-I-000900

3. 速度シミュレーションを有効化

   または

   非アクティブにします。

GPS NMEA2000 速度を有効にしている場合、GPS NMEA2000 プロトコルを通じて速度が作業装置に転送されます。

注記

トラクターが信号を送信するものの、GPS 速度信号を使用する場合には、GPS NMEA200 プロトコルを有効にできます。

4. *"GPS NMEA2000 速度"*をタップします。

CMS-I-00000013

5. 速度シミュレーションを有効化

   または

   非アクティブにします。

6.5.12 GPS NMEA2000 位置を有効化

CMS-T-00000013-A.1

この機能を有効にする場合、GPS NMEA2000 プロトコルを通じて位置が作業装置に転送されます。

注記

GPS NMEA200 プロトコルは、GPS 信号を CAN バスを通じて転送するために有効化できます。

1. セットアップメニューで *"作業装置"* > *"速度"* をタップします。

CMS-I-002505

2. *"GPS NMEA2000 位置"* をタップします。

CMS-I-00000012

3. 機能を有効にする

   または

   非アクティブにします。

7 運転メニューを使用

CMS-T-00000438-A.1

7.1 機能メニューを使用

CMS-T-00000440-A.1

7.1.1 サムネイルビューを開く

CMS-T-000742-A.1

- ▶ 機能メニューのボタンにより、サムネイルビューを開きます。

CMS-I-000985

7.1.2 サムネイルビューを最大化

CMS-T-000749-A.1

注記

すべてのサムネイルビューを最大化できるわけではありません。最大化できるサムネイルビューは、右上隅に次のボタンがあります：

注記

最大化されたサムネイルビューは、再び最小化することはできません。最大化したサムネイルビューを閉じるには、他のサムネイルビューを最大化しなければなりません。

サムネイルビューを最大化するために、2 つの方法があります：

► をタップします。

または

サムネイルビューから、画面上で指を右へ水平にスワイプします。

CMS-I-000680

7.1.3 タブをサムネイルビューで使用

CMS-T-000631-B.1

サムネイルビューのなかには、個別に開くことができるタブを含むものがあります。

► ボタン 1 でタブを開きます。

CMS-I-000502

7.1.4 サムネイルビューを閉じる

CMS-T-000745-A.1

サムネイルビューを閉じるには、3 通りの方法があります：

▶ 開かれているサムネイルビューのボタンを再びタップします

または

サムネイルビューの左上で をタップします

または

サムネイルビューから指を機能メニューに向かって横へスワイプします

CMS-I-000882

7.2 マップビューの使用

CMS-T-00000441-A.1

7.2.1 マップビューを呼び出す

CMS-T-000634-A.1

1. 機能メニューでマップビューのサムネイルビューを で開きます。

CMS-I-000985

2. サムネイルビューを最大化します。

CMS-I-000680

7.2.2 マップの拡大または縮小

CMS-T-000628-A.1

▶ マップビューで または により、マップの切り抜きを拡大または縮小します。

7.2.3 視点を変更

CMS-T-000638-A.1

3 つの視点が用意されています。ボタンは設定される視点によって異なります。

ボタン	説明
	マップの上端は北向きのままになります。
	マップは走行方向に合わされ、車両と一緒に回転します。
	マップは走行方向に合わされます。地平線を模した線が表示されます。

▶ *視点を変更するには、*
希望する視点が設定されるまで、マップ上のボタンをタップします。

7.2.4 マップを移動する

CMS-T-000651-A.1

概要をより良く把握するために、マップを指で移動できます。

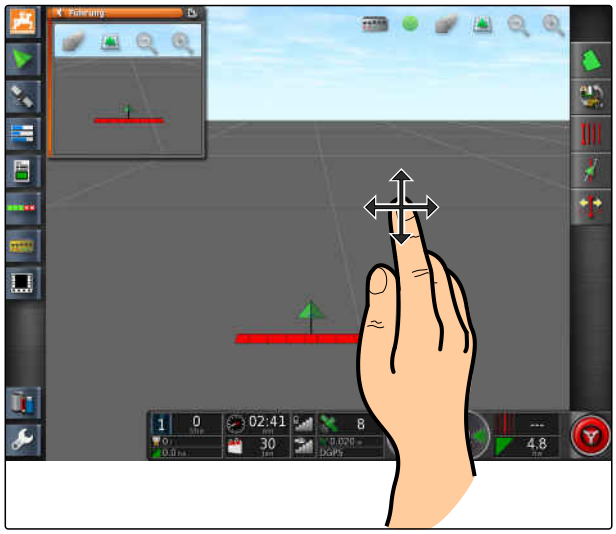
必要条件

✓ マップの移動を有効化; 以下のページを参照 42

1. 指でマップをスワイプします。

➡ 車両フォーカス用の記号が緑色になります。

2. *車両記号を再びマップの中央に表示したい場合、*
で車両記号をフォーカスします。



CMS-I-000880

7.2.5 マップレイヤーの選択

CMS-T-000648-A.1

マップレイヤーは、マップ上に表示されるエレメントです。

1. でメニュー "*マップレイヤー*" を開きます。
2. リストでは希望するエレメントを選択します。
3. で確定します。

➡ 選択したエレメントはマップ上に表示されます。

CMS-I-002562

7.3 ダッシュボードを設定する

CMS-T-00000444-A.1

7.3.1 データ欄を追加

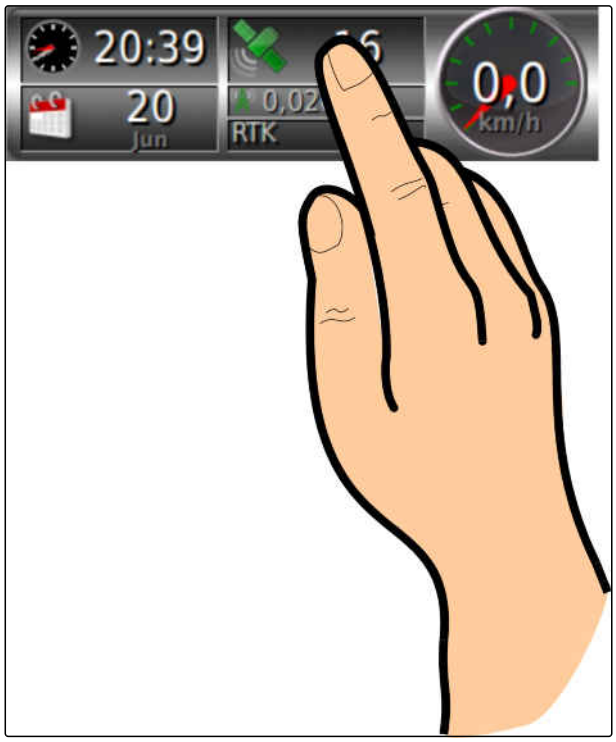
CMS-T-005024-A.1

必要条件

✓ ユーザー制御で機能を有効化している; 以下のページを参照 45

1. ダッシュボード内で任意のデータ欄をタップします。

➡ データ欄用の選択リストが開きます。



CMS-I-001632

2. 希望するデータ欄を選択します。

3. で確定

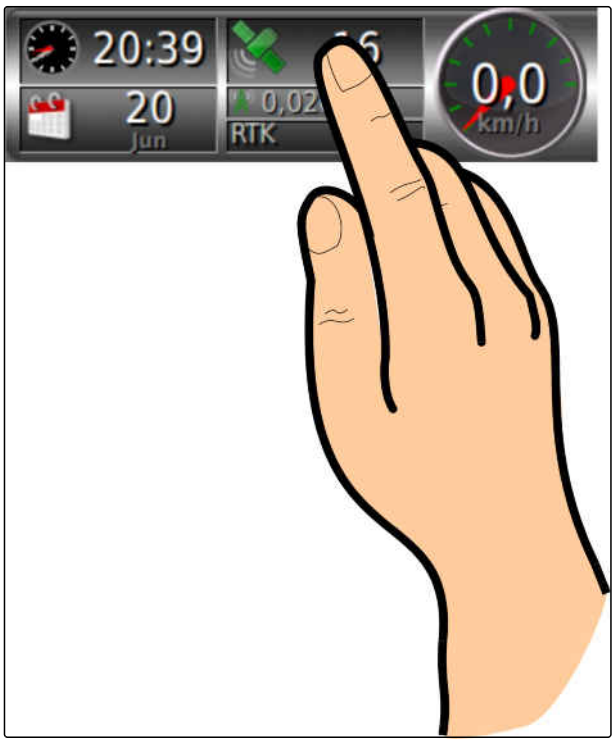
CMS-I-001065

7.3.2 データ欄を編集

CMS-T-005022-A.1

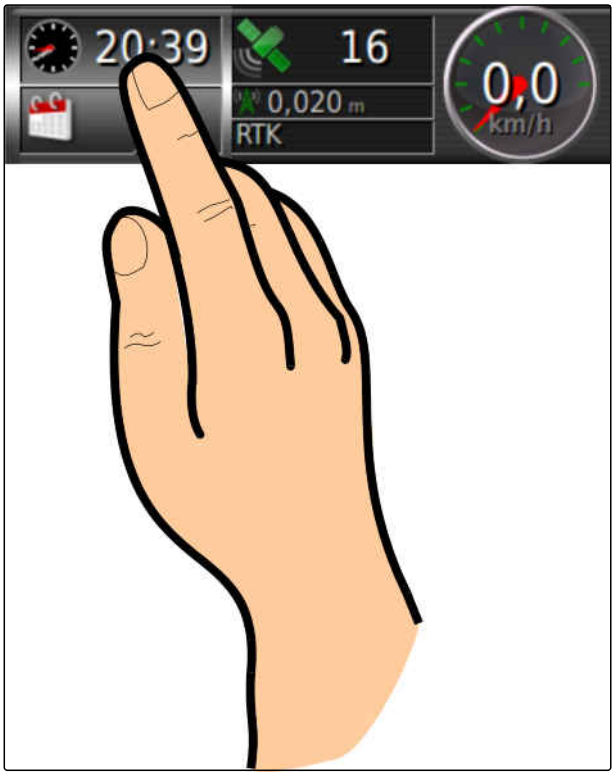
1. ダッシュボード内で任意のデータ欄をタップします。

➡ データ欄用の選択リストが開きます。



CMS-I-001632

2. *ダッシュボード内の既存のデータ欄を編集するには、*
ダッシュボード内の希望するデータ欄をタップします。



CMS-I-001634

➡ データ用の選択リストが開きます。

3. 選択したデータ欄用の希望するデータを選択します。

4. で確定します。

CMS-I-001062

8 ジョブなしで作業

CMS-T-006709-C.1

ジョブデータを記録しない場合、ジョブを使用することなく作業できます。このために機能 *"クイックスタート"* によって自動的にジョブが作成され、この機能を再度呼び出すと、ジョブは再び削除されます。

必要条件

✓ ユーザー権限 *"スタンダード"* または *"エキスパート"* を設定している場合; 以下のページを参照 45

1. セットアップメニューで *"システム"* > *"機能"* > *"進路誘導"* をタップします。

CMS-I-002493

2. *"ジョブ処理時のヘルプ"* をタップします。

CMS-I-002600

3. *"クイックスタート"* を選択します。

4. で確定します。

5. セットアップメニューで *"システム"* > *"機能"* > *"クイックスタート"* をタップします。

CMS-I-002479

6. リスト *"オプション"* ジョブの変更 *"ジョブ変更"* を選択します。

CMS-I-001627

7. *"オプションステータス"* によりオプションを有効にします。

CMS-I-001630

8. *"措置"* で *"ジョブなし"* を選択します。
9. オプション *"成功の場合に非表示"* を有効にする
10. すべての他の有効なオプションを無効にします。

CMS-I-002391

11. ジョブメニューで を選択します。

➡ ジョブが自動的に作成されます。ジョブデータは保存されません。

12. ジョブメニューで と によりジョブを開始します。

13. *他のエリアを処理するためには、*

再度 を選択します。

➡ 圃場境界線や障害物などの、記録されているデータがすべて削除され、新しいエリア用に作成できるようになります。

9 ジョブの管理

CMS-T-00000446-C.1

9.1 ジョブアシスタントを使用

CMS-T-006658-C.1

ジョブアシスタントは、マップビューでメニューについての情報を表示します。この情報には、個々のメニューの使用法についての指示が含まれています。

必要条件

✓ ジョブアシスタントを有効化している; 以下のページを参照 50

1. ジョブメニューで を選択します。

➡ ジョブアシスタントが表示されます。

2. ジョブメニューでは、希望するメニューを選択します。

➡ ジョブアシスタントは、選択したメニューについての情報を表示します。

9.2 クイックスタートを使用

CMS-T-006660-C.1

クイックスタートにより、作業プロセスを自動化できます。これにより、繰り返しになる設定を手動で行う必要がなくなります。

必要条件

- ✓ クイックスタートを有効にしている; 以下のページを参照 50
- ✓ クイックスタート設定済み; 以下のページを参照 52

▶ ジョブメニューで を選択します。

➡ 設定された作業プロセスが開始されます。

9.3 マスタデータを編集

CMS-T-006674-A.1

マスタデータ選択用のメニューでは、マスタデータを作成、編集または削除することもできます。

次のデータがマスタデータに含まれます:

- 顧客データ
- 農場データ
- 作業者データ
- 圃場データ
- 製品データ
- 植物データ
- コメントのテンプレート

▶ *マスタデータを編集するには、*
を選択します。

または

新しいマスタデータを追加するには、
を選択します。

または

マスタデータを削除するには、
を選択します。

CMS-I-002490

9.4 ジョブの開始

CMS-T-001561-C.1

ジョブの開始により、散布が開始され、ジョブデータが記録されます。

必要条件

- ✓ GPS 受信機を接続している
- ✓ GPS を設定済みである; 以下のページを参照 57。
- ✓ 車両をセットアップ済みである; 以下のページを参照 77
- ✓ 作業装置をセットアップ済みである; 以下のページを参照 88
- ✓ 圃場が作成されている; 以下のページを参照 129
- ✓ ジョブが作成され、圃場をジョブに追加している; 以下のページを参照 118

1. ジョブメニューで をタップします。

2. でジョブを開始します。

➡ ボタン はボタン に変化します。

エラー除去

ジョブを開始できませんか？

ジョブを開始する条件が整っていません。ウィンドウ"ジョブステータスを開始" が表示されます。赤いステータス表示は、この条件が満たされていないことを意味します。

CMS-I-001076

- ► *"GPS 受信" で赤いステータス表示：*
  GPS 受信機が正しく接続され、選択されているかどうかを確認します。
- ► *"ジョブを選択済み" で赤いステータス表示：*
  ジョブを選択します。
- ► *"コンソールの準備完了" で赤いステータス表示：*
  により他の情報を呼び出し、表示されたエラーを取り除きます。
- ► *"作業装置をロード済み" で赤いステータス表示：*
  作業装置を選択します。
- ► *"車両はロード済み" で赤いステータス表示：*
  車両を選択します。
- ► *"ECU 同期済み" で赤いステータス表示：*
  作業装置を再接続します。

9.5 ジョブを中断

CMS-T-001442-B.1

ジョブを中断すると、散布が停止し、ジョブデータの記録も行われなくなります。

1. ジョブメニューで をタップします。

2. でジョブを中断します。

➡ ボタン はボタン に変化します。

9.6 新しいジョブを作成

CMS-T-000353-B.1

圃場を編集するために、ジョブが必要です。ジョブを開始することにより、散布が開始され、ジョブ全体の値が記録されます。

次の値がジョブ全体の値に含まれます：

- 作業位置にある距離
- 作業位置にある時間
- 作業済みエリア
- 散布済みの量

必要条件

✓ 境界ラインまたはトラックラインを作成する場合、圃場を作成している必要があります。

1. ジョブメニューで をタップします。

2. でメニュー *"ジョブの作成"* を呼び出します。

3. *"名前"* でジョブの名前を入力します。

CMS-I-002471

注記

ジョブを簡単に管理できるように、ふさわしい名前を割り当てます。

自動生成される名前は次のエレメントで構成されます：

- ワード *"ジョブ"*
- 作成日付
- 作成時刻

注記

次の情報はマスタデータに属し、オプションです。ジョブにマスタデータを追加するために、マスタデータをリストから選択できます。まだマスタデータが作成されていない場合、以下のページを参照 115。

4. *"顧客"* において、誰のためにジョブを編集するのかを指定します。

5. *"農場"* において、どの農場のためにジョブを編集するのかを指定します。

6. *"作業者"* において、ジョブを編集する担当者を指定します。

7. *"圃場"* において、処理する圃場を選択します。

➡ 圃場を選択している場合、圃場のプレビューが表示されます。

8. 情報を で確定します。

9. *ジョブに量制御を割り当てる場合*、
以下のページを参照 193。

9.7 ジョブデータのインポート

CMS-T-000400-B.1

ジョブデータは農場管理情報システム（Farm Management Information System）によって PC で作成できます。このジョブデータはジョブデータファイル（*"TASKDATA.XML"*）として、USB スティックにより AmaPad に転送できます。

注記

*"TASKDATA.XML"*ファイルだけをインポートできます。*"TASKDATA.XML"*ファイルは複数のジョブデータを含んでいる場合があります。

注記

ジョブデータをインポートする場合、AmaPad の既存のジョブが削除されます。既存のジョブを保持するには、ジョブをエクスポートする必要があります; 以下のページを参照 121。

1. *"TASKDATA.XML"* ファイルがある USB スティックを AmaPad に差し込みます。
2. ジョブメニューで をタップします。
3. をタップします。
4. をタップします。

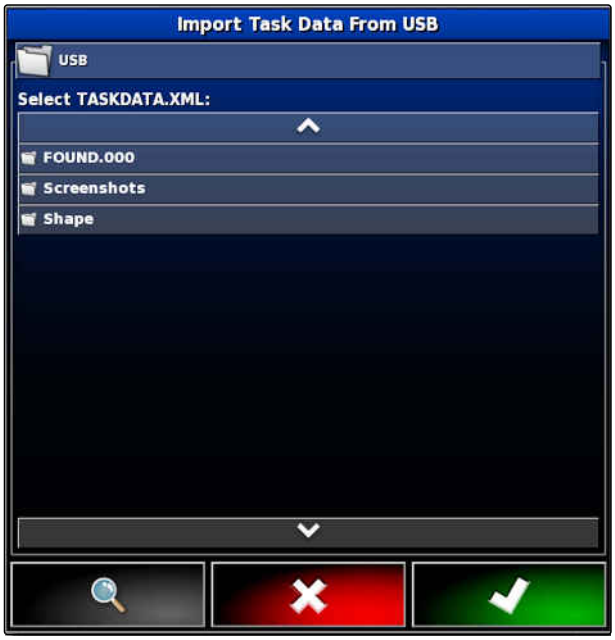
➡ インポートメニューが開き、USB スティックの内容が表示されます。

5. *"TASKDATA.XML"* ファイルがあるフォルダを選択します

   または

   USB スティックにあるすべての "TASKDATA.XML" ファイルを表示するには、

   をタップします。



CMS-I-000923

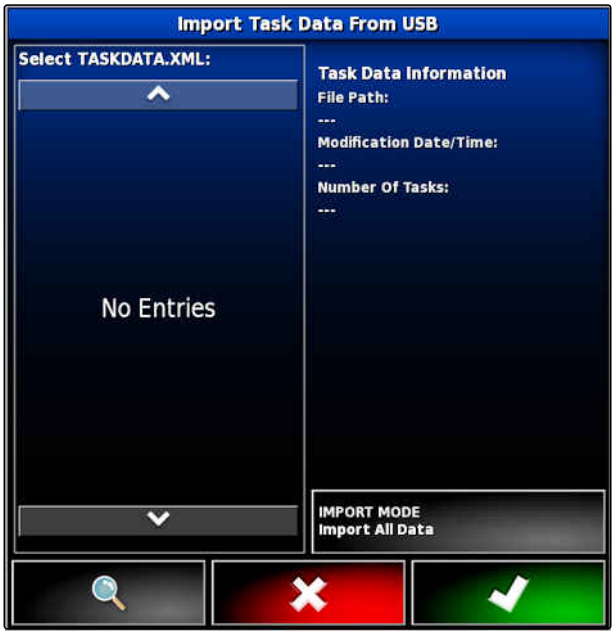
6. 希望する *"TASKDATA.XML"* ファイルを選択します。

7. *"インポートモード"*において、すべてのデータ、あるいはマスタデータだけをインポートするのかを選択します。

8. 選択を で確定します。

9. *AmaPad にジョブデータがある場合：*
上書きを確定します。

➡ ジョブデータをインポートします。



CMS-I-001126

9.8 ジョブデータのエクスポート

CMS-T-000396-B.1

ジョブデータは農場管理情報システム（Farm Management Information System）によって PC で管理するために、USB スティックによってエクスポートできます。

注記

次のデータは、ジョブデータに含まれます：

- 車両データ
- 作業装置データ
- 作業時間
- 作業済みエリア
- 全散布量
- 圃場データ
- マスタデータ

ジョブデータは、エクスポートする場合には、AmaPad から削除されます。在庫データとマスタデータをコピーします。

在庫マネージャーでは、ジョブデータバックアップを作成します。ジョブデータが失われてしまった場合、以下のページを参照 。

1. USB スティックを AmaPad に差し込みます。
2. ジョブメニューで をタップします。
3. をタップします。
4. をタップします。

➡ メニュー *"ジョブデータのエクスポート"* が開きます。

注記

ISO-XML フォーマットに加えて、ファイルフォーマット CSV とシェープファイル（shape ファイル）を選択できます。

5. *"フォーマットをエクスポート"* をタップします。

CMS-I-000926

6. *他のファイルフォーマットが必要な場合、* 追加のデータフォーマットを選択します。
7. で確定します。

➡ ジョブデータはエクスポートされます。

CMS-I-001011

9.9 ジョブを選択

CMS-T-000406-B.1

このメニューにより、作成された、またはインポートされたジョブを開始するために選択できます。

1. ジョブメニューで をタップします。

2. により、メニュー *"ジョブの選択"* を開きます。

メニューの概要

"フィルター"： ジョブをフィルターにかける; 以下のページを参照 123。

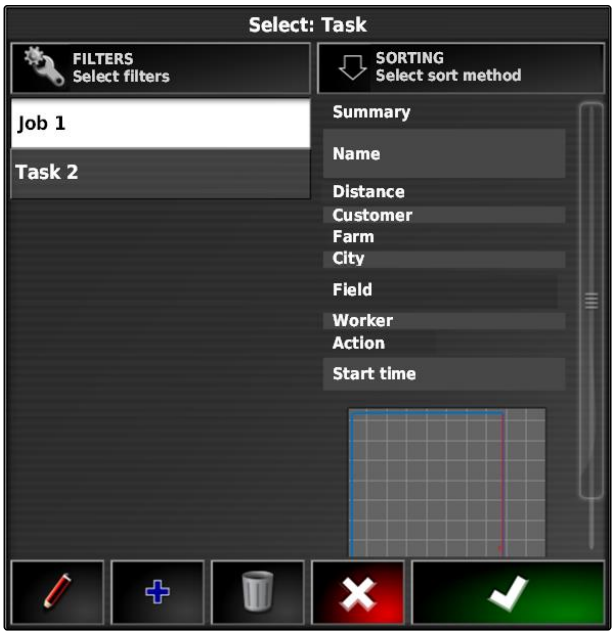
"ソート"： ジョブをソート; 以下のページを参照 124。

この選択リストでは、見つけられたジョブを選択できます。

"概要"： 概要では、選択したジョブについての情報が表示されます。下側のエリアには、選択したジョブの境界ラインが表示されます。青い線は作業区域を、赤い線は除外エリアを、緑の三角は車両位置を表します。

： ジョブを編集

： 新しいジョブを追加;



CMS-I-002611

3. ジョブを選択リストから選択します。

4. 選択を で確定します。

9.10 ジョブをフィルターにかける

CMS-T-004590-A.1

ジョブはマスタデータに応じてフィルターにかけることができます。このためにメニュー *"ジョブを選択"* でフィルターを追加します。このフィルターは個別に編集できます。

1. "*フィルター*" をタップします。
2. フィルターをリストから選択します。
3. 選択を で確定します。

➡ 選択したフィルターが表示されます。

4. フィルターをタップします。
5. 希望するマスタデータを選択します。
6. 選択を で確定します。

➡ ジョブは選択したマスタデータに応じてフィルターにかけられます。

CMS-I-001511

9.11 ジョブをソート

CMS-T-004588-A.1

検出されたジョブは次の方法でソートできます：

- 名前： ジョブはアルファベット順にソートされます
- 時間： ジョブは開始時点順にソートされます。最後の開始時点から表示されます。
- 距離： ジョブは、車両位置に対する付属する圃場の距離順にソートされます。
- マップ： 周囲に存在する圃場が小さなマップに表示されます。ジョブを選択するために、関連する圃場をマップ上で選択できます。

1. "ソート"をタップします。
2. ソート方法を選択
3. 選択を で確定します。

➡ 既存のジョブをソートします。

CMS-I-001511

9.12 ジョブを削除

CMS-T-000129-B.1

最新ジョブの作用済みエリアと記録されている全体値を削除できます。

注記

マスタデータと在庫データは削除されません。

マスタデータを削除するには、以下のページを参照 126。

在庫データを削除するには、在庫データマネージャを使用します; 以下のページを参照 214。

必要条件

✓ ジョブを中断している; 以下のページを参照 116

1. ジョブメニューで をタップします。
2. をタップします。
3. 削除を確定します。

9.13
ジョブデータを編集

CMS-T-007035-B.1

ジョブデータマネージャにより、ジョブデータとマスタデータを管理できます。

必要条件

✓ *"ジョブデータを管理"* をユーザー制御で有効にしている; 以下のページを参照 45

1. 機能メニューで を選択します。

2. ボタン [1] で希望するデータのタブを呼び出します。

3. *マスタデータをソートするか、フィルターにかけるには、*

   を選択します

4. *マスタデータを編集するには、*

   を選択します

   または

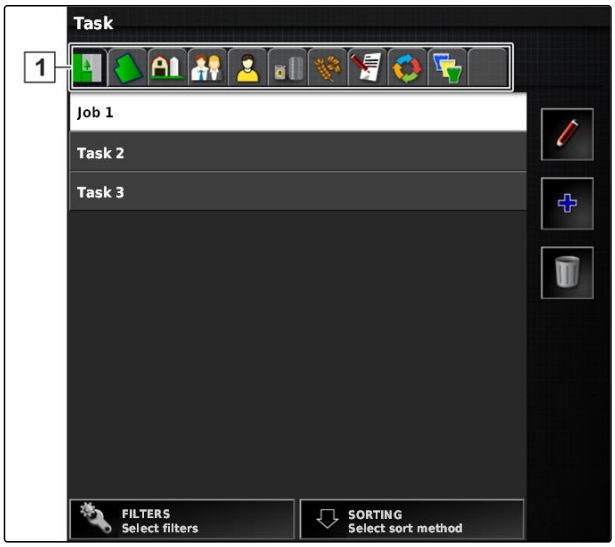
   新しいマスタデータを追加するには、

   を選択します

   または

   マスタデータを削除するには、

   を選択します。



CMS-I-002632

9.14
ジョブ情報を呼び出す

CMS-T-000760-B.1

最新のジョブについての情報を、機能メニューで呼び出せます。

1. 機能メニューで をタップします。

➡ ジョブ情報のサムネイルビューが表示されます。

1 ジョブの設定

2 ジョブの統計

3 ジョブの全体値

4 進路誘導

5 ジョブステータス： ジョブを開始済み： ; ジョブを停止済み：

CMS-I-000657

2. *全体の概要を得るには、*
サムネイルビューを最大化します。

9.15 作業時間を決定

CMS-T-000416-B.1

ジョブ実行中に、作業について詳細な指定を行うことができます。例えば、ジョブ統計で修理または作業準備の時間を記録できます。

必要条件

✓ ユーザー制御で機能を有効化している; 以下のページを参照 45

✓ ジョブを中断している; 以下のページを参照 116

1. ジョブメニューで をタップします。

2. でメニュー *"作業時間を決定"* を開きます。

3. 実行する作業を選択します。

4. ジョブを開始します。

➡ 作業時間が記録されます。

注記

作業タイプの標準設定は *"有効"*。ジョブを中断する場合、作業タイプは標準設定にリセットされます。

CMS-I-002407

10 圃場の管理

CMS-T-00000447-A.1

10.1 新しい圃場の作成

CMS-T-000499-B.1

圃場は、処理する必要があるエリアを表します。境界ラインとフラグポイントを作成し、保存できるようにするには、圃場を作成しなければなりません。

1. ジョブメニューで をタップします。
2. でメニュー *"新しい圃場"* を呼び出します。
3. *"名前"* で圃場用の名前を入力します。

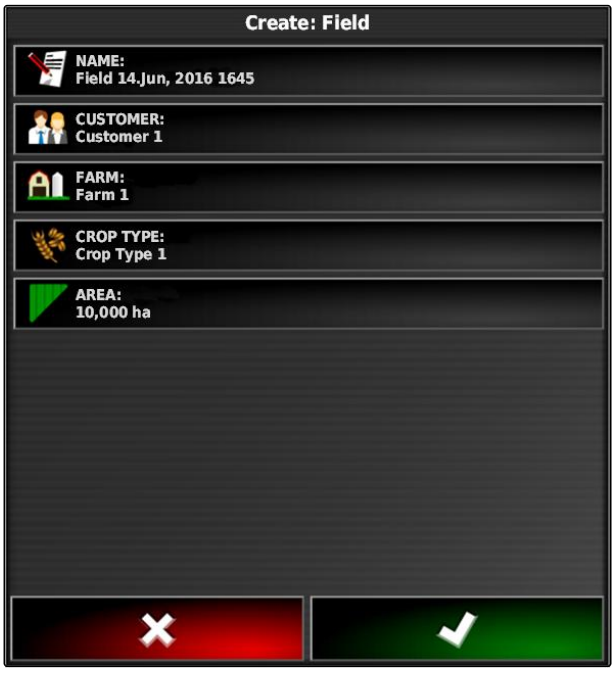
注記

圃場を後で簡単に管理できるように、ふさわしい圃場名を割り当てます。

注記

次の情報はマスタデータに属し、オプションです。圃場にマスタデータを追加するために、マスタデータをリストから選択できます。まだマスタデータが作成されていない場合、以下のページを参照 115。

4. *"顧客"* で圃場の所有者、農場の所有者、あるいは依頼主を指定します。
5. *"農場"* では、圃場が属する農場を指定します。
6. *"植物タイプ"*では、圃場にある植物を指定します。
7. *"植物タイプ" で植物の種類を選択した場合、*
   "種類" において、圃場にある植物の種類を指定します。



CMS-I-002476

8. *"面積"* で圃場のサイズを入力します。

9. で入力を確定します。

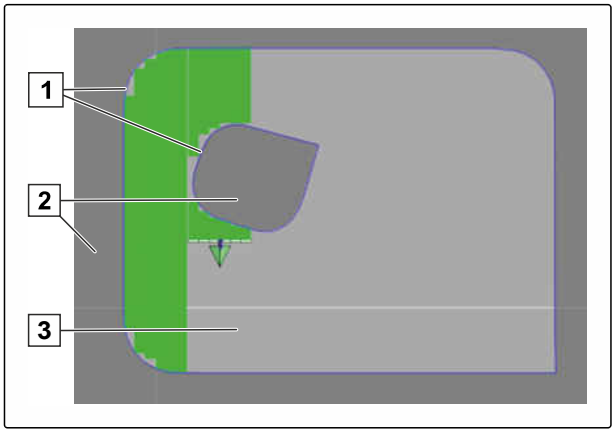
10.2 境界ラインの作成

CMS-T-00000448-A.1

10.2.1 境界ラインを手動で作成

CMS-T-000300-B.1

境界ライン 1 により、エリアを表します。このエリアは除外エリア 2 または作業区域 3 として定義できます。記録された境界ラインにより、AmaPad は表示されるエリアのサイズを計算します。エリアを作業区域として定義している場合、AmaPad は作業済みエリアと未作業エリアのサイズを計算できます。境界ラインを作成した場合、作業装置が作業区域を離れると、ブームセクション自動制御は散布を停止できます。



CMS-I-001384

境界ラインの記録のために、境界オフセットをセットアップできます。境界オフセットは、車両中心と、車両または作業装置の端との距離を表します。境界オフセットを指定する場合、境界範囲の実際の端に移動する必要なく、境界ラインを記録できます。

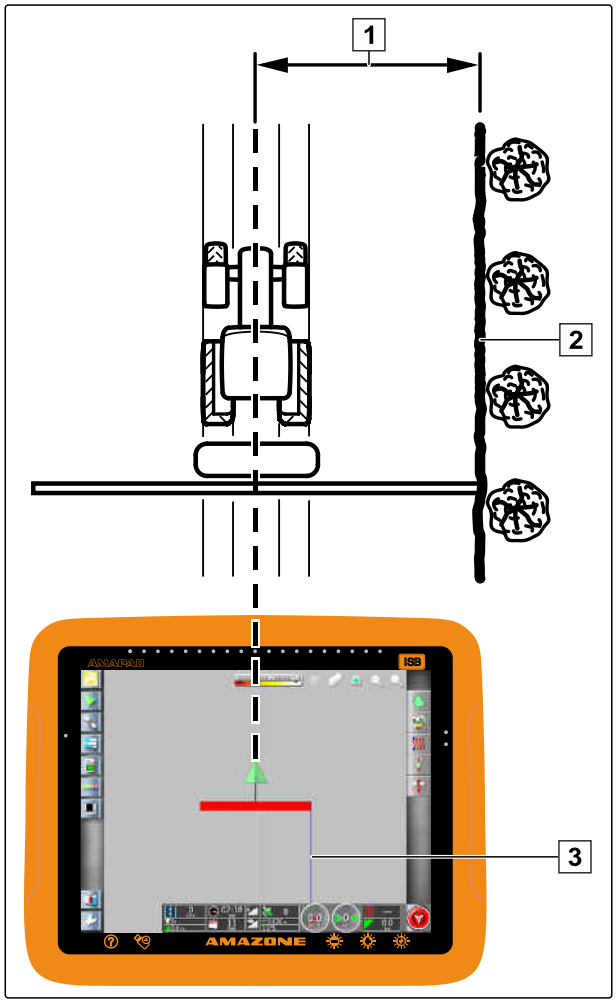
注記

境界オフセットは精密な境界ライン記録に役立ちます。境界オフセットを精密に検出します。

1 境界オフセット

2 境界範囲の縁

3 AmaPad の境界ライン



CMS-I-000934

必要条件

- ✓ 圃場が作成されている; 以下のページを参照 129
- ✓ ジョブを作成し、圃場をジョブに追加している; 以下のページを参照 118
- ✓ 作業装置を選択済み; 以下のページを参照 92

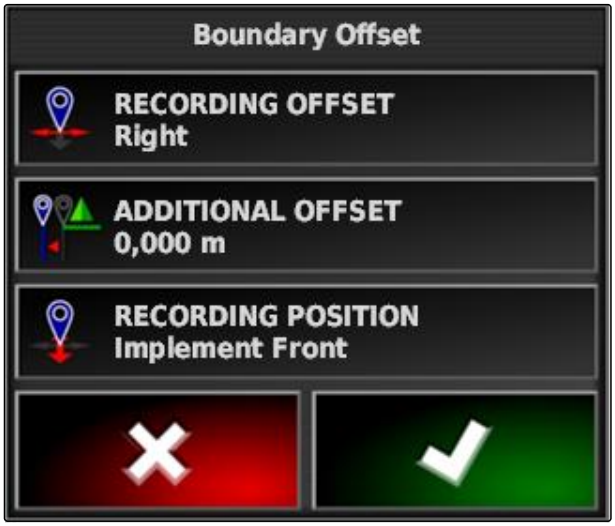
注記

作業装置は車両に取り付けておく必要はありません。

注記

境界ラインは散布中に記録することもできます。このためにジョブを開始しなければなりません; 以下のページを参照 116。

1. ジョブメニューで をタップします。
2. でメニュー *"境界オフセット"* を呼び出します。
3. *"記録用のオフセット"* において、作業装置のどちら側で境界ラインを記録するかを指定します。
4. *境界オフセットを拡大または縮小するには、*
   "追加のオフセット" でプラスまたはマイナスの値を入力します。
5. *"位置を記録"*において、境界ラインを記録する正確な位置を指定します。
6. *車両前後で境界オフセットを記録するには、*
   "追加の前方のオフセット" において、プラスまたはマイナスの値を入力します。
7. で入力を確定します。
8. 圃場周縁部に移動します。
9. で境界ラインの記録を開始します。
10. 境界範囲を走行します。



CMS-I-002483

注記

障害物によって境界範囲の縁の走行が妨げられるか、車両の方向転換が必要になる場合、境界ラインの記録を中断できます。境界ラインの記録を続行する場合、境界ライン内に発生した隙間は自動的に直線に置き換えられます。境界ラインの記録を中断するには、以下のページを参照 133。

11. *開始地点に到達した場合、*

    で境界ラインの記録を終了します。

➡ 境界ラインが保存され、選択した圃場に割り当てられます。

12. 境界ラインを編集、以下のページを参照 137。

10.2.2 境界ラインの記録を中断

CMS-T-00000449-A.1

一時停止ボタンで中断

CMS-T-000432-A.1

1. 圃場メニューで により境界ラインの記録を中断します。

2. で境界ラインの記録を続行します。

ブームセクション切り替えによる中断

CMS-T-000426-A.1

必要条件

✓ セットアップメニューで機能を有効にしている; 以下のページを参照 44

✓ ジョブが開始済みである; 以下のページを参照 116

1. すべてのブームセクションを OFF にします。

➡ 境界ラインの記録が中断しています。

2. *境界ラインの記録を続行するには：*
   ブームセクションを ON にします。

10.2.3 境界ラインをシェープファイルで作成

CMS-T-000375-B.1

あらかじめ農場管理情報システム（Farm Management Information System）で作成されていた

境界ラインを、シェープファイルからロードできます。シェープファイルは USB スティックによって AmaPad に転送できます。

必要条件

- ✓ 圃場が作成されている; 以下のページを参照 129
- ✓ ジョブを作成し、圃場をジョブに追加している; 以下のページを参照 118

注記

シェープファイル内に複数の境界ラインがある場合、既存のすべての境界ラインはこの圃場に保存されます。

1. シェープファイルがある USB スティックを AmaPad に差し込みます。
2. ジョブメニューで をタップします。
3. をタップします。

4. をタップします。

5. をタップします。

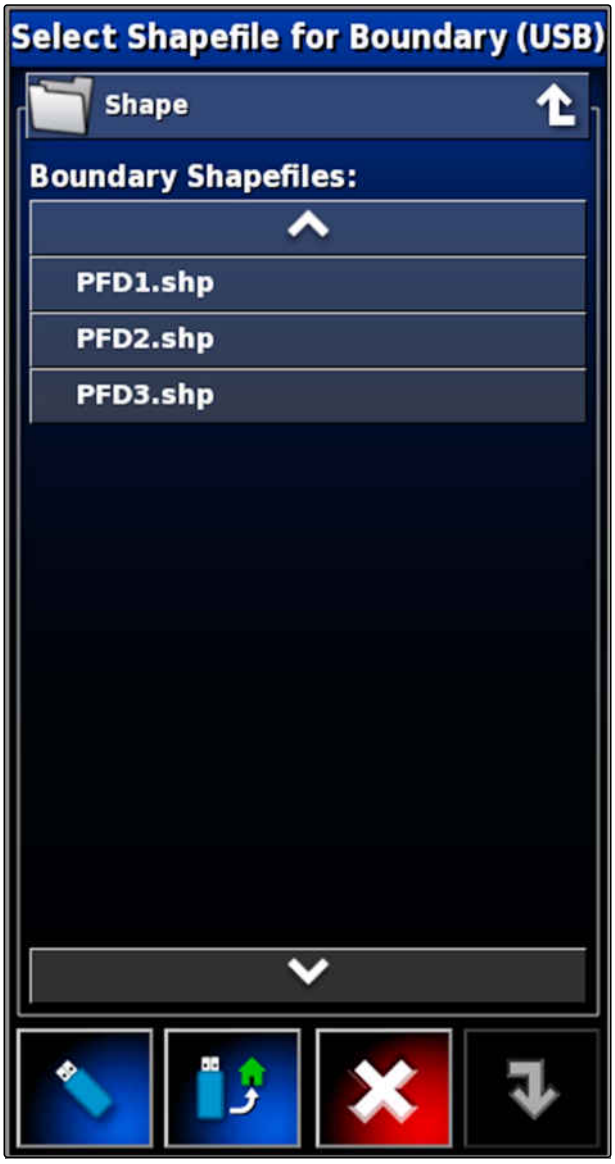
➡ USB スティックにあるフォルダが表示されます

6. シェープファイルがあるフォルダを選択します。

7. 希望するシェープファイルを選択します。

8. で確定します。

➡ 車両が境界範囲の付近にある場合、境界範囲がマップに表示されます。



CMS-I-000910

10.2.4 境界ラインを対象範囲から作成

CMS-T-002602-B.1

AmaPad は作業済みエリアに境界ラインを付けることができます。これにより、例えば圃場の縁を作業し、作業済みエリアから境界ラインを作成することができます。圃場用の境界ラインに加えて、除外エリア用の境界ラインを作成できます。

必要条件

- ✓ この圃場について保存されているすべての境界ラインを削除している; 以下のページを参照 142
- ✓ 希望する境界範囲の縁を処理済み

1. ジョブメニューにおいて、圃場メニューを で開きます。

2. を選択します。

➡ メニュー *"対象範囲による境界ライン - 設定"* が開きます。

"スムージング" により、境界ラインにあるエッジを滑らかにする半径を設定します。作業済みエリアに隙間がある場合、隙間を *"スムージング"* で閉じることができます。このために、隙間はスムージングの値より小さくなければなりません。

3. スムージングの値をスライダーで設定

   または

   ボタンで入力

設定 *"最小対象範囲"* により、境界ラインを得るために作業済みエリアが少なくともどの大きさでなければならないかを指定します。

4. 作業済みエリアの最小サイズの値をスライダーで設定

   または

   ボタンで入力

設定 *"対象範囲の距離"* により、境界ラインが作業済みエリアに対してどの距離をとるかを指定します。

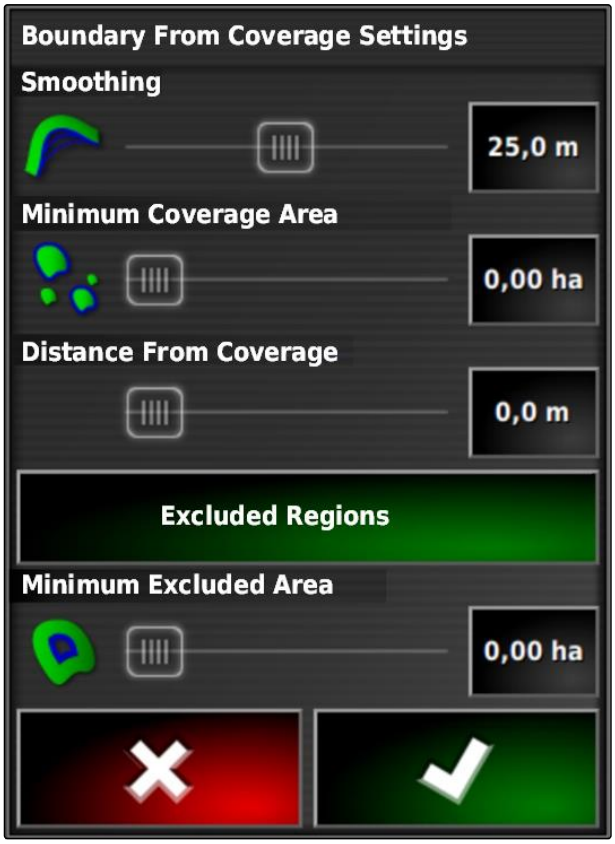
5. 境界ライン間隔の値をスライダーで設定

   または

   ボタンで入力

6. *除外エリアを作成する場合*、
   ボタン *"除外エリア"* を選択します。

➡ ボタン *"除外エリア"* が緑色になります。



CMS-I-002512

7. 設定 *"最小除外面積"* により、除外エリア用の最小サイズを定めます。

8. 設定を で確定します。

➡ 設定にしたがって境界ラインが作成されます。

9. 境界ラインを正しく作成したかどうかをマップで確認します。

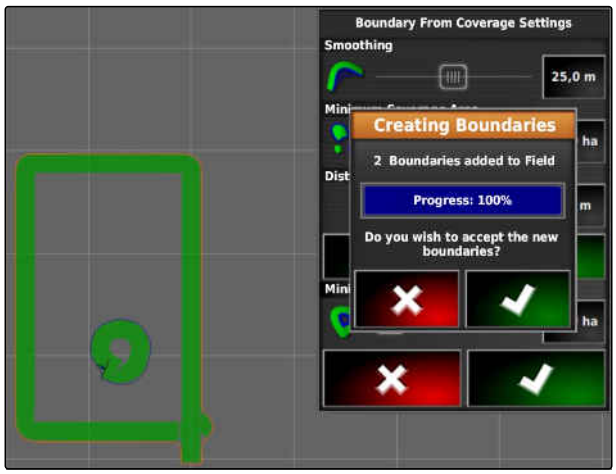
10. *境界ラインを正しく作成しなかった場合*、

プロセスを で中断し、設定を調節します

または

境界ラインを正しく作成した場合、

境界ラインを で確定します。



CMS-I-001636

11. *境界ラインを編集するには*、
以下のページを参照 137。

10.3 境界ラインを編集

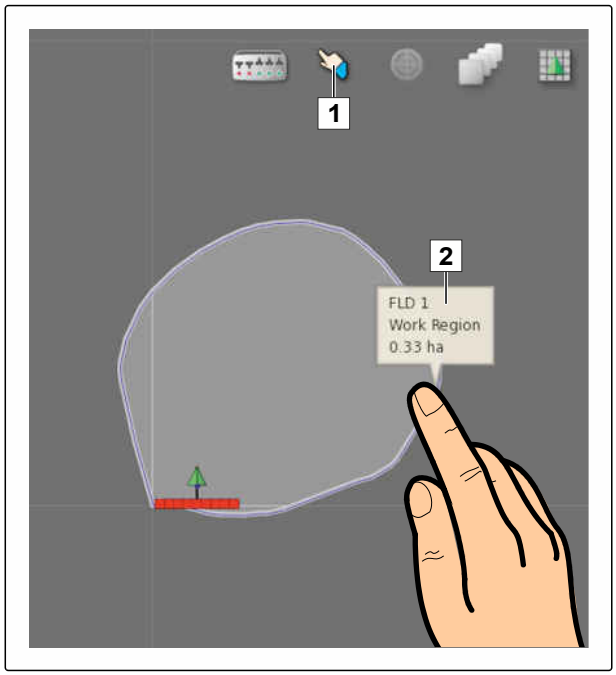
CMS-T-001639-B.1

1. 指をマップ上の任意の位置に置きます。

➡ 0.5 秒後に選択確定 [1] がカラーで表示されます。

2. 境界ラインの情報 [2] が表示されるまで、指を境界ラインへ動かします。

3. 指をマップから離します。



CMS-I-001103

4. *"名前"* で境界ラインの名前を割り当てます。

選択された境界ラインが別の境界ライン内にある場合、設定 *"枕地を含む"* により、選択した境界ラインの周囲に枕地を作成できます。

可能な設定:

- *"はい"*： 内側の境界ラインの周囲に枕地を置きます。
- *"いいえ"*： 内側の境界ラインには枕地がありません。

設定 *"境界範囲タイプ"* では、選択した境界ラインをどのように扱うかを決定します。

可能な設定:

- *"作業区域"*： 境界ライン内のエリアを処理できます。
- *"除外エリア"*： 境界ライン内のエリアは処理できません。ブームセクション自動制御は散布を停止します
- *"無効"*： 境界ラインは考慮されません。

： 境界範囲を削除します。

5. 設定を で確定します。

CMS-I-001281

10.4 枕地のセットアップ

CMS-T-000411-C.1

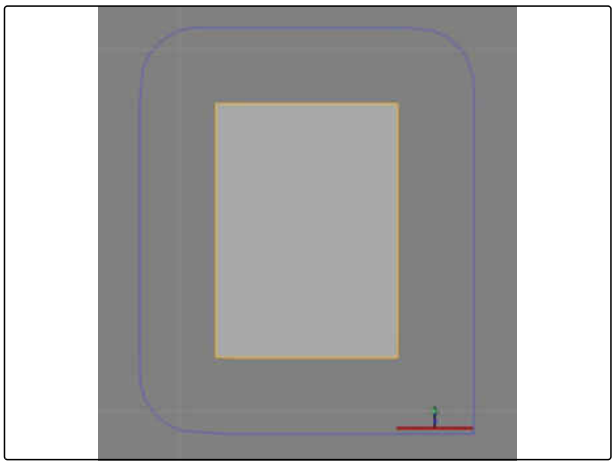
枕地は、車両が方向転換する境界ライン内のエリアを表します。枕地の境界は、AmaPad でオレンジ色のラインでマークされます。

注記

ブームセクション自動制御は、枕地内でブームセクションを OFF にするように設定できます; 以下のページを参照 183。

注記

別の境界ライン内に境界ラインがある場合、内側の境界ラインの周囲に追加の枕地を置くことができます。



CMS-I-001434

必要条件

✓ 境界ラインを作成している; 以下のページを参照

1. ジョブメニューで をタップします。

2. で枕地オプションを呼び出します。

3. *"枕地"* で枕地を有効にします。

4. *"枕地の幅"* で境界ラインと枕地境界の間の距離を指定します。

設定 *"枕地オフセット"* で、枕地境界を移動するためにマイナスおよびプラスの値を入力できます。

5. *枕地の境界をずらす場合、*
"枕地オフセット" でオフセットの値を入力します。

6. *"先取り"* において、設定したアクションを実行する、枕地境界までの距離を入力します。

7. *車両が枕地に接近するとアクションを作動させる場合、*
以下のページを参照 139。

8. 設定を で確定します。

CMS-I-000678

10.5 枕地のアクションを設定

CMS-T-00000450-A.1

アラームを設定

CMS-T-001458-B.1

この枕地のアクションを有効にしている場合、車両が枕地に接近すると、AmaPad がアラームを出力します。

1. メニュー「枕地オプション」で「アクションを設定」をタップします。

CMS-I-000678

2. *"アクション名"*で*"アラーム"*を選択します。
3. *"アクションステータス"*でアクションを有効にします。
4. *"メッセージ"* でアラーム通知用のテキストを入力します。
5. *"オーディオタイプ"* で、アラーム音を出力するかどうかを選択します。
6. 設定を で確定します。

CMS-I-000516

オートズームを設定

CMS-T-001464-B.1

この枕地のアクションを有効にしている場合、車両が枕地に接近すると、AmaPad はマップにズームインします。

1. メニュー「枕地オプション」で「アクションを設定」をタップします。

CMS-I-000678

2. *"アクション名"* で *"オートズーム"* を選択します。

3. *"アクションステータス"*でアクションを有効にします。

4. *"拡大レベル"* により、オートズームがマップをどの程度拡大するのかを設定します。

5. 設定を で確定します。

CMS-I-000518

10.6 すべての境界ラインを削除

CMS-T-000711-B.1

この機能により、選択した圃場に割り当てられているすべての境界ラインが削除されます。

1. ジョブメニューで をタップします。

2. により、選択された圃場のすべての境界ラインを削除します。

3. 削除を確定します。

10.7 フラグポイントを設定

CMS-T-00000451-A.1

10.7.1 危険個所用のフラグポイントを設定

CMS-T-000317-B.1

フラグポイントにより、危険な箇所と圃場上の障害物をマークできます。

注記

フラグポイントはセットアップメニューで調整できます、以下のページを参照 70。

1. 危険個所に移動します。

注記

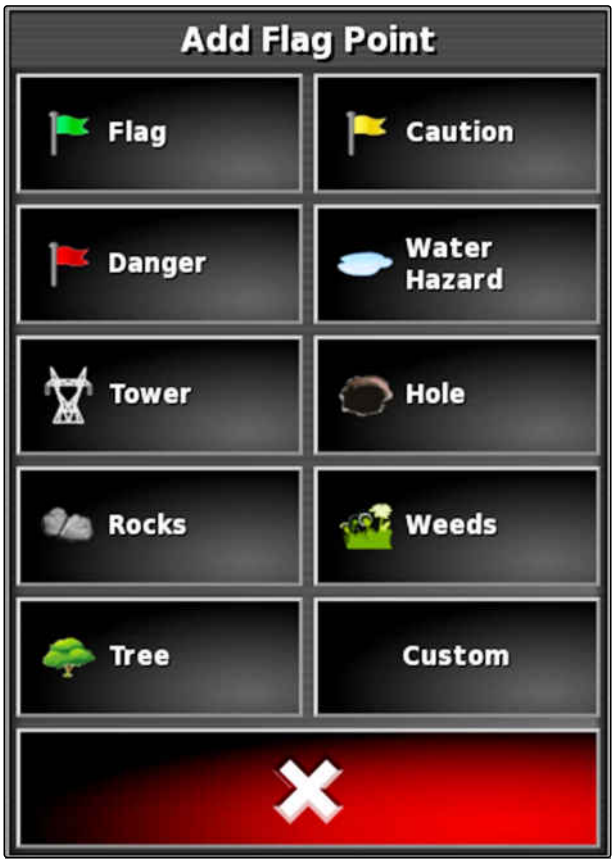
フラグポイントは、常に車両後軸の位置に設定されます。

2. ジョブメニューで をタップします。

3. によりメニュー *"マーキングポイントを追加"* を呼び出します。

4. 希望するフラグポイントを選択します。

➡ 選択したフラグポイントが設定されています。



CMS-I-000916

10.7.2 ユーザー定義によるマーキングポイントを設定

CMS-T-000391-A.1

1. 危険個所に移動します。

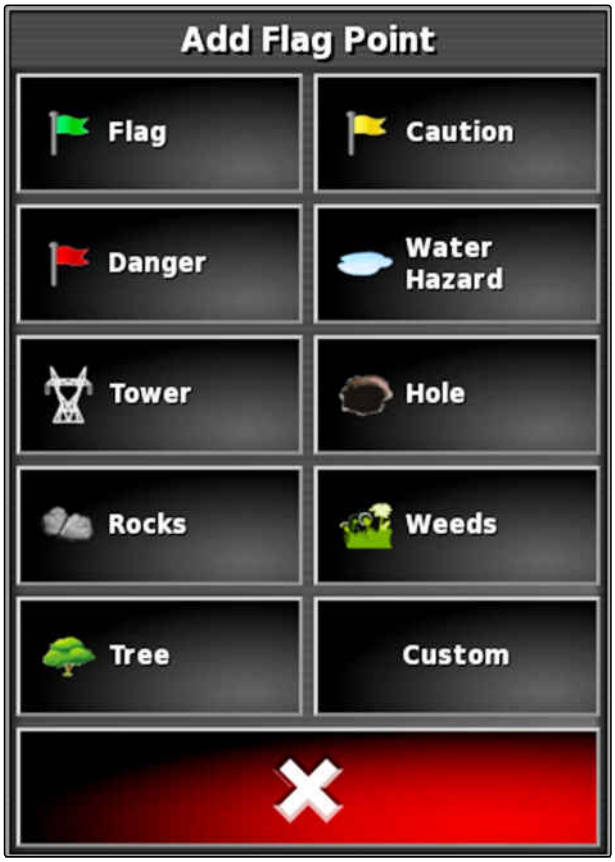
注記

フラグポイントは、常に車両後軸の位置に設定されます。

2. ジョブメニューで をタップします。

3. によりメニュー *"マーキングポイントを追加"* を呼び出します。

4. *"ユーザー定義"* をタップします。



CMS-I-000916

5. 希望する記号を選択します。

6. *"フラグポイント名"* をタップします。

7. 名前を入力します。

8. で確定します。

➡ フラグポイントが設定されています。

CMS-I-000919

10.7.3 フラグポイントを GPS ドリフト補正用に設定

CMS-T-000387-A.1

GPS ドリフト補正により、GPS 信号の偏差を修正できます。このためにフラグポイントを基準点として使用できます。

必要条件

✓ できるだけ精度が高い GPS 信号がある

✓ 車両ジオメトリを決定している; 以下のページを参照 79

1. 圃場で、基準点として役立つ目立つ位置に移動します。

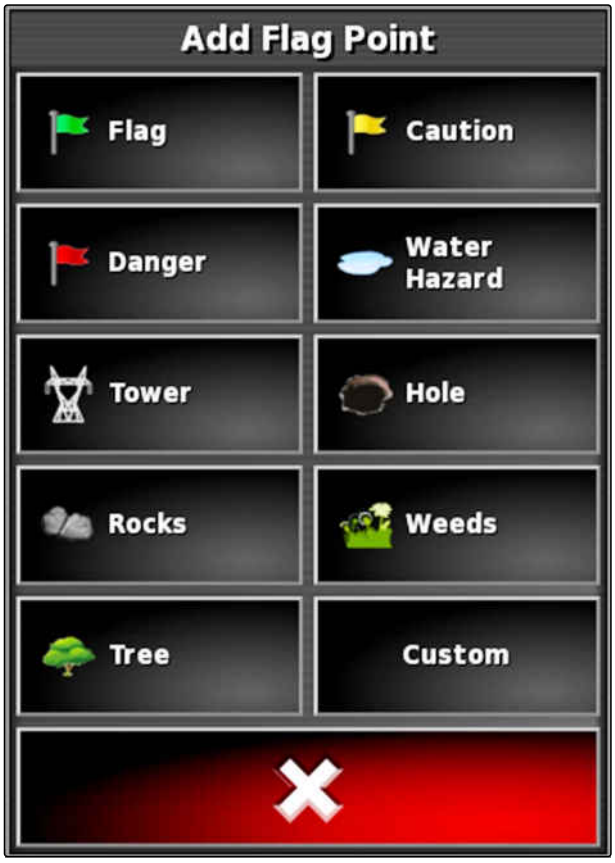
注記

フラグポイントは、常に車両後軸の位置に設定されます。

2. ジョブメニューで をタップします。

3. によりメニュー *"マーキングポイントを追加"* を呼び出します。

4. *"ユーザー定義"* をタップします。



CMS-I-000916

5. 希望する記号を選択します。

6. *"フラグポイント名"* をタップします。

注記

フラグポイントを基準点として一意に表すために、ふさわしい名前を割り当てます。

7. 名前を入力します。

8. 希望する記号を選択します。

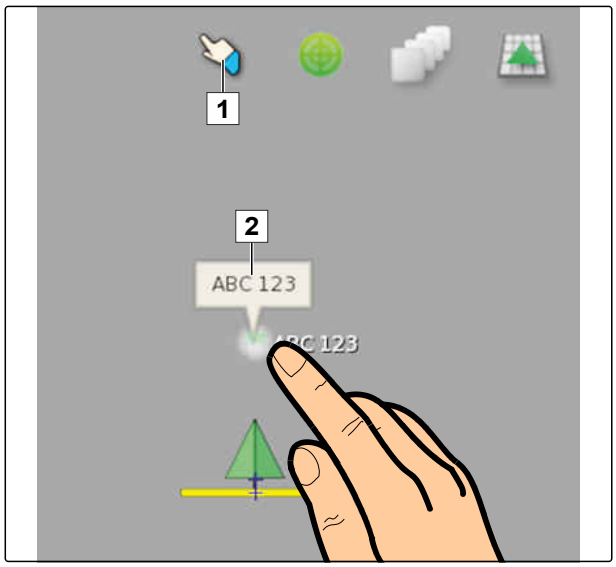
9. で確定します。

➡ フラグポイントが設定されています。

CMS-I-000919

10.7.4 フラグポイントを編集

CMS-T-000384-A.1



CMS-I-000684

1. 指をマップ上の任意の位置に置きます。

➡ 0.5 秒後に選択確定 1 がカラーで表示されます。

2. フラグポイント名 2 が表示されるまで、指をフラグポイントに移動します。

3. 指をマップから離します。

➡ フラグポイントオプションが開きます。

可能な設定:

"変更"： フラグポイントの記号を変更します。

"名前変更"： フラグポイントの名前を変更します。

"削除"： フラグポイントを削除します。

"すべて削除"： 最新のジョブのすべてのフラグポイントを削除します。

"GPS ドリフト補正"： GPS ドリフト補正を実行します。車両記号は、選択したフラグポイントの位置へ移動します; 以下のページを参照 161

CMS-I-000576

11 トラックラインを使用

CMS-T-00000452-A.1

11.1 トラックラインパターンを選択

CMS-T-003889-B.1

トラックラインは、圃場を均等に処理するにはどのトラックに従う必要があるのかをドライバーに示します。さらにトラックラインは自動ステアリング制御に必要になります。トラックラインの間隔は、設定した作業幅に相当します。

注記

前回設定したトラックラインパターンによっては、トラックラインメニューを開くためのボタンに次の記号が表示されている場合があります：

- は直線 AB ライン用
- は円状のトラックライン用
- は曲線のトラックライン用
- はアダプティブな曲線のトラックライン用

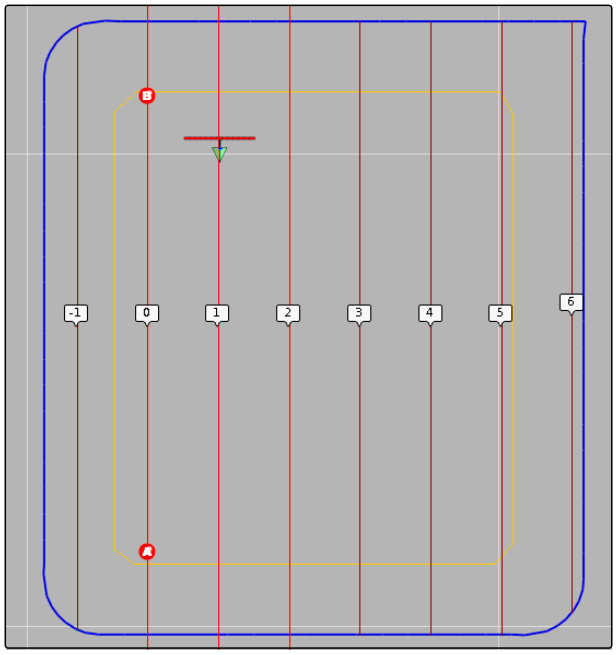
1. ジョブメニューでは、 、 、 または によりトラックラインメニューを開きます。
2. *トラックラインパターンを選択するには、* トラックラインメニューで 、 、または を再びタップします。
3. 希望するトラックラインパターンを選択します。

➡ 選択されたトラックラインパターンの記号が、トラックラインメニューのボタンに表示されます。

11.2
直線 AB ラインを作成

CMS-T-000439-B.1

直線 AB ラインは、主に直線のトラックで処理する圃場に適しています。



CMS-I-000596

必要条件

- ✓ 圃場が作成されている; 以下のページを参照 129
- ✓ AB ライン用のトラックラインパターンを選択済み; 以下のページを参照 148

注記

境界ラインがない場合、中央のトラックラインと車両の左右のトラックラインだけが表示されます。圃場全体用のトラックラインを表示するには、境界ラインを作成しなければなりません; 以下のページを参照 130。

1. ジョブメニューで をタップします。
2. でメニュー *"新しいトラック"* を開きます。
3. トラックライン名を入力します。
4. 入力を で確定します。
5. で確定します。
6. AB ラインを開始する圃場の位置に移動します。

7. により AB ラインの開始点を定めます。

8. 列の終端へ移動します。

9. により、AB ラインの終点を設定します。

➡ AmaPad は他のトラックラインを自動的に追加します。

11.3 AB ラインを手動で作成

CMS-T-000445-B.1

AB ラインの開始点と終点の座標を手動で入力できます。座標は農場管理情報システム（Farm Management Information System）または前走する車両から得ることができます。・

必要条件

✓ 圃場が作成されている; 以下のページを参照 129

✓ AB ライン用のトラックラインパターンを選択済み; 以下のページを参照 148

1. ジョブメニューで をタップします。

2. でメニュー *"新しいトラック"* を開きます。

3. トラック名を入力します。

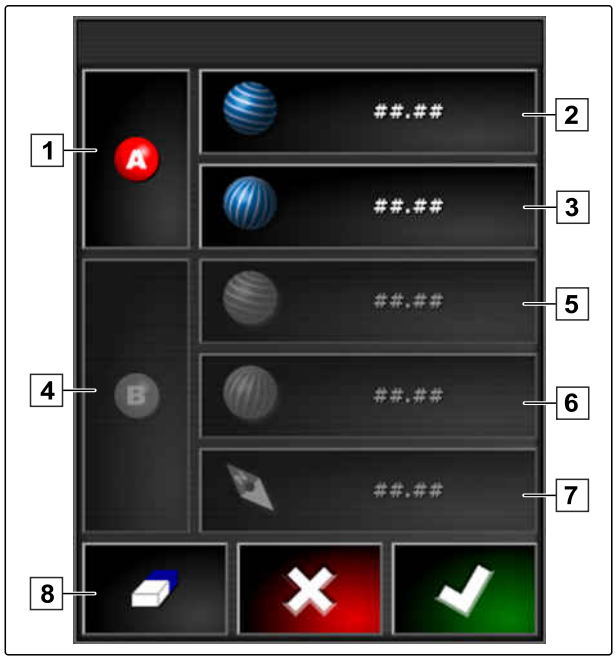
4. で確定します。

➡ 開始点を設定する記号が表示されます： 。

5. トラックラインメニューを で開きます。

6. により、座標を入力するメニューを開きます。

可能な設定:



CMS-I-000417

1 開始点を設定： 最新の車両位置をもとに AB ラインの開始点を決定します。

2 AB ラインの開始点の緯度。

3 AB ラインの開始点の経度。

4 終点を設定： 最新の車両位置をもとに AB ラインの終点を定めます。

5 AB ラインの終点の緯度。

6 AB ラインの終点の経度。

7 トラックラインの方向： AB ラインの終点の座標の代わりに、ここに開始点から見たトラックラインの方向の角度を指定できます。

8 入力を削除します。

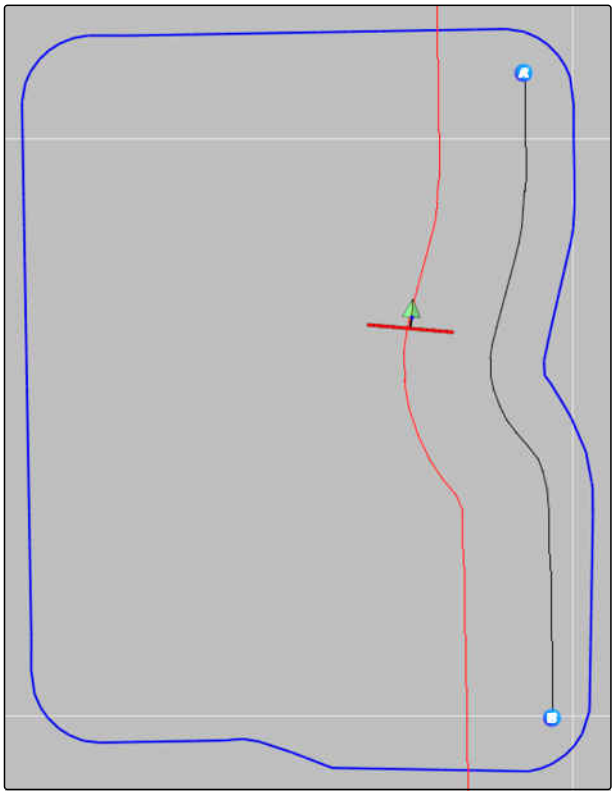
7. 座標を入力します。

8. で確定します。

11.4
曲線のトラックラインを作成

CMS-T-000449-A.1

曲線のトラックラインは、長方形ではない圃場に適しています。曲線のトラックラインは、例えば不規則な圃場の縁に沿って記録することができます。この場合、この圃場の縁は曲線のトラックラインのテンプレートとして役立ちます。



CMS-I-000394

必要条件

- ✓ 圃場が作成されている; 以下のページを参照 129
- ✓ 曲線のトラックライン用のトラックラインパターンを選択している; 以下のページを参照 148

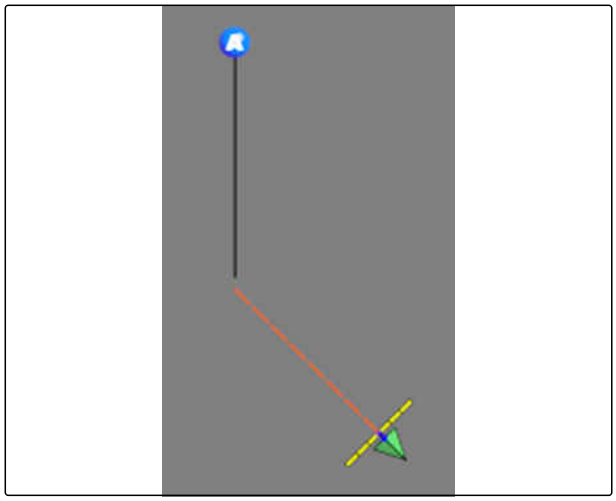
1. を選択します。
2. によりメニュー *"新しいトラック"* を呼び出します。
3. トラック名を入力します。
4. で確定します。
5. 曲線のトラックラインが始まる、圃場の位置に移動します。

6. により、曲線のトラックラインの開始点を設定します。

➥ 曲線のトラックラインの記録は、黒いラインで表されます。

7. *トラックライン記録を中断するには、*
をタップします。

➥ 記録したトラックラインの終点と車両記号の間に、赤い破線が表示されます。


CMS-I-001397

注記

トラックラインの記録を続行する場合、記録したトラックラインの終点と車両記号の間にある隙間は直線に置き換えられます。

8. *トラックラインの記録を続行するには、*
をタップします。

➥ 赤い破線が黒い線によって置き換えられます。

9. 列の終端へ移動します。

10. によって、曲線のトラックラインの終点を設定します。

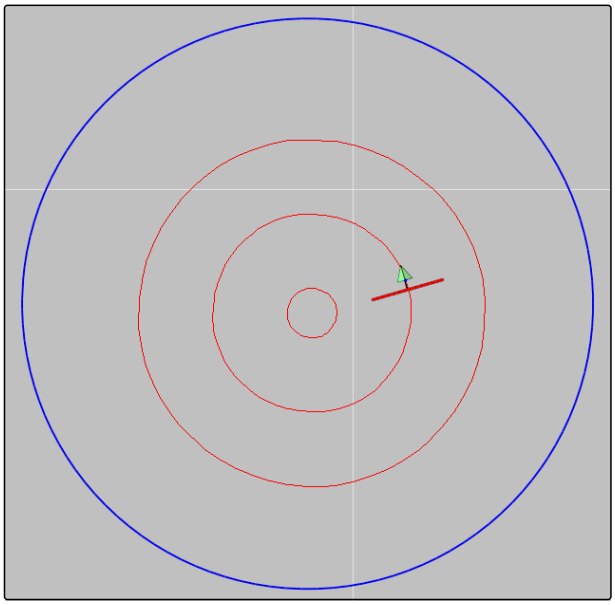
注記

次に、記録された曲線のトラックラインだけが表示されます。車両が次の列に切り替わると、該当する曲線のトラックラインが表示されます。

11.5 円状のトラックラインを作成

CMS-T-000621-B.1

円状のトラックラインは、圃場の中心から円状に圃場を処理する特別な形の耕作に適しています。



CMS-I-000535

必要条件

- ✓ 圃場が作成されている; 以下のページを参照 129
- ✓ 円状のトラックライン用のトラックラインパターンを選択している; 以下のページを参照 148

1. ジョブメニューで をタップします。
2. によりメニュー *"新しいトラック"* を呼び出します。
3. トラック名を入力します。
4. で確定します。
5. 圃場の中心に移動します。

注記

円状のトラックラインが圃場の中心の周囲に作成されます。圃場の中心を一周するのに十分なスペースがあることを確認してください。

6. により円状のトラックラインの記録を開始します。

➡ 記録される円状のトラックラインの精度の等級が表示されます。

7. 圃場の中心を円状に走行します。

➡ AmaPad が円の半径を検知した場合、円状のトラックラインが作成されます。

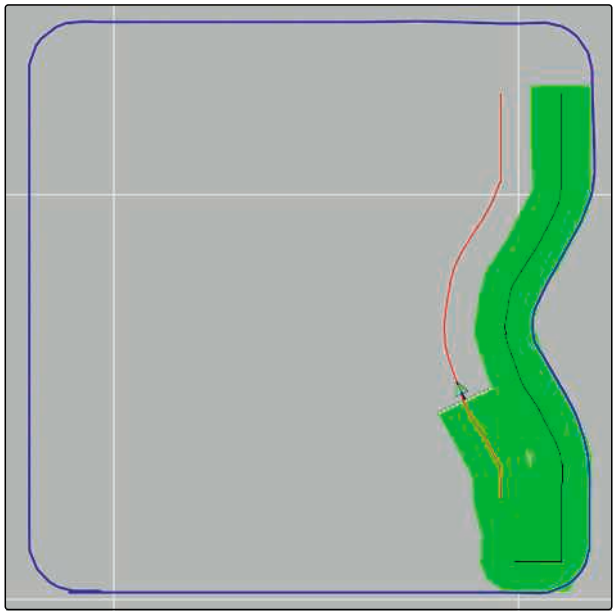
注記

中央の円状のトラックラインと、車両の左右の円状のトラックラインだけが表示されます。車両が次の列に切り替わると、次の円状のトラックラインが表示されます。

11.6 アダプティブな曲線のトラックラインを作成

CMS-T-000618-A.1

アダプティブな円状のトラックラインは、それ以前に作業済みのエリアの縁に従います。障害物によるものなど、作業時の予期しない逸脱が、これによって考慮されます。



CMS-I-000539

必要条件

- ✓ 圃場が作成されている; 以下のページを参照 129
- ✓ アダプティブな曲線のトラックライン用のトラックラインパターンを選択している; 以下のページを参照 148

1. ジョブメニューで をタップします。
2. ジョブを開始します。
3. 列を編集します。

➡ アダプティブな曲線のトラックラインを記録します。

注記

車両が次の列に切り替わると、アダプティブな曲線のトラックラインが表示されます。

11.7 トラックラインを再使用

CMS-T-000769-B.1

作成されたトラックラインは様々なジョブ用に再使用できます。

注記

アダプティブな曲線のトラックラインは再利用できません。

必要条件

- ✓ 圃場が作成されている; 以下のページを参照 129
- ✓ 再利用するトラックラインパターンを選択している; 以下のページを参照 148

1. 選択したトラックラインパターンに応じて、ジョブメニューで 、 または をタップします。
2. により、トラックラインを選択するためのメニューを呼び出します。

3. *USB スティックのトラックラインをロードする場合、*
   ボタン 5 を選択します。

4. 顧客を選択します 1。

5. 農場を選択します 2。

6. 圃場を選択します 3。

7. トラックラインを選択します 4。

8. で確定します。

CMS-I-000601

注記

精度が低い補正ソースを選択した場合、精度警告が表示されます。精度が低い補正ソースは、作成されたトラックラインに正確に沿って移動可能であることを保証できません。

11.8 トラックラインに従う

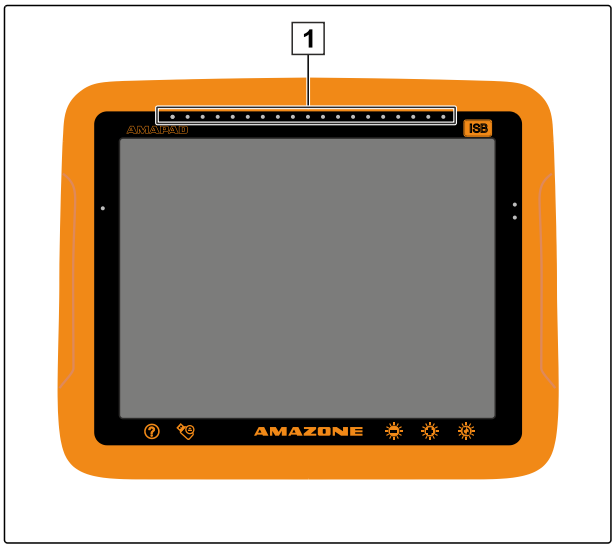
CMS-T-00000453-A.1

11.8.1 トラック逸脱をライトバーで確認

CMS-T-001520-B.1

ライトバーはタッチスクリーン 1 の上端にあります。ライトバーは運転中に、車両が指定のトラックラインからどれだけ離れているかを示します。

ライトバーの真ん中にある青い LED だけが点灯している場合、車両は正しいトラックの上にあります。車両がトラックラインから離れると、青い LED の横でライトバーの LED が点灯し始めます。ライトバーの LED がどちらの側から点灯し始めるかは、基本設定によって決まります。

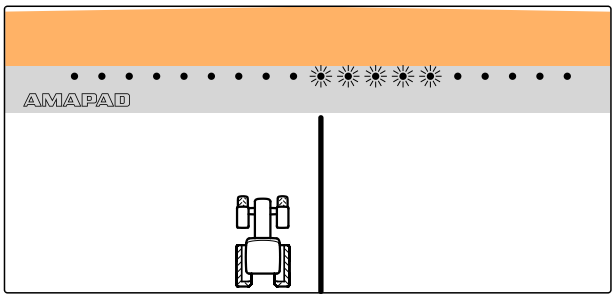


CMS-I-001019

必要条件

- ✓ ライトバーが有効；以下のページを参照 31
- ✓ LED モードを選択している; 以下のページを参照 32

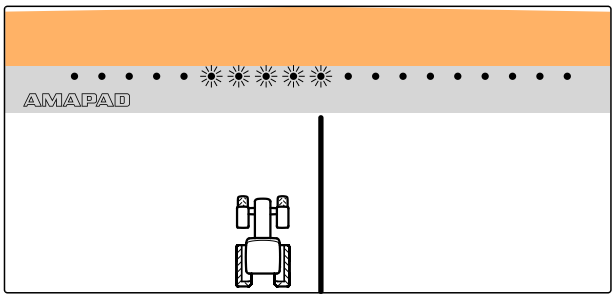
▶ *LED モード"接近移動" を選択した場合、*
車両を、ライトバーの LED が点灯している側に制御します



CMS-I-000688

または

LED モード"離脱移動" を選択している場合、
車両を、ライトバーの LED が点灯している側から離れるように制御します。



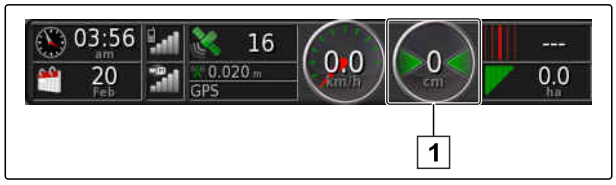
CMS-I-000690

11.8.2 トラック逸脱をダッシュボードで確認

CMS-T-001524-B.1

ダッシュボードは操作メニューの下端に位置しています。トラック逸脱のデータ欄 [1] では、車両がどれだけトラックラインから離れたかが表示されます。

ゼロの横に 2 本の緑色の矢印が表示される場合、車両は正しいトラックに位置しています。車両がトラックラインから離れると、基本設定に応じてトラック逸脱表示の横に赤い矢印が表示されます。



CMS-I-001021

必要条件

- ✓ ダッシュボード内でトラック逸脱用の表示を有効にしている; 以下のページを参照 109
- ✓ LED モードを選択している; 以下のページを参照 32

注記

ダッシュボード内のトラック逸脱表示用に、ライトバーを無効のままにしておくことができます。

1. *LED モード"接近移動" を選択した場合*、赤い矢印が現れる側に車両を制御します。
2. *LED モード"離脱移動" を選択した場合*、車両を、赤い矢印が表示される側から離れるように制御します。

11.9 トラックラインを修正

CMS-T-00000246-C.1

逸脱を補正するため、トラックラインの経路を修正できます。トラックラインの逸脱は GPS ドリフトによって生じます。表示されるトラックラインが圃場上の実際のトラックと一致しない場合、表示されるトラックラインを AmaPad で手動で移動できます。

▶ トラックラインを修正するには、以下のページを参照 163。

12 GPS 受信を修正

CMS-T-00000454-A.1

12.1 GPS ドリフト補正を実行

CMS-T-00000455-A.1

12.1.1 GPS ドリフトを GPS ドリフトオプションで修正

CMS-T-000655-B.1

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、AmaPad 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。

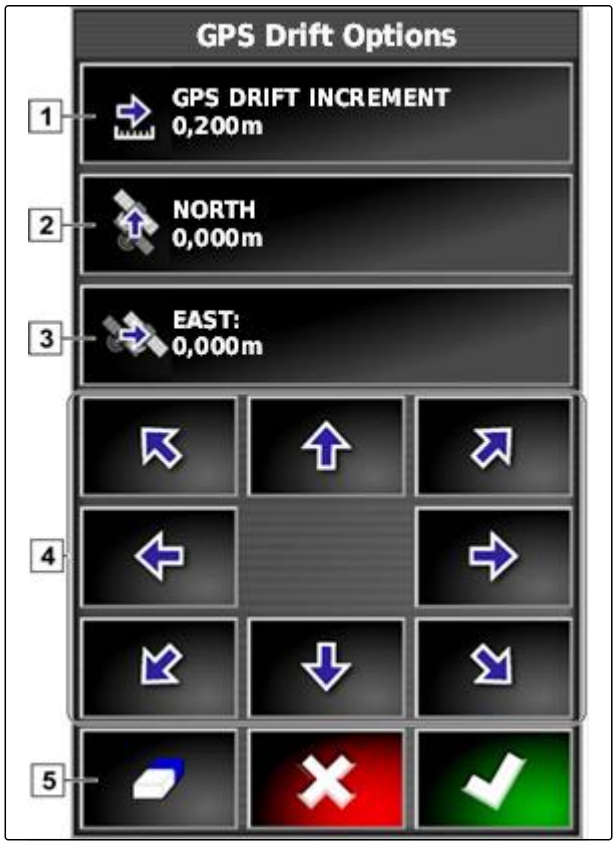
注記

GPS ドリフトを検知するために、実際および仮想の基準点が必要になります。実際の基準点として、圃場の進入口や、作業済みエリアのタイヤの跡など、圃場において簡単に見分けられる場所が役立ちます。AmaPad での仮想基準点として、境界ライン、フラグポイントまたは作業済みエリアが役立ちます。

1. ジョブメニューで をタップします。

2. で GPS ドリフトオプションを呼び出します。

可能な設定:



CMS-I-000571

1 個々の補正ステップの長さを指定します。

2 すでに実行済みの補正の長さの表示。プラスの値は北方向の補正ステップ用。マイナスの値は南方向の補正ステップ用。

3 すでに実行済みの補正の長さの表示。プラスの値は東方向の補正ステップ用。マイナスの値は西方向の補正ステップ用。

4 個々の補正ステップのための方向矢印。1 で補正ステップの長さを入力します。

5 すべての補正を元に戻します。

3. 車両記号の位置が車両の実際の位置と一致するまで、補正を行います。

4. で確定します。

12.1.2 GPS ドリフトをフラグポイントで修正

CMS-T-000663-B.1

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、AmaPad 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。

注記

GPS ドリフトを検知するために、実際および仮想の基準点が必要になります。実際の基準点として、圃場の進入口や、作業済みエリアのタイヤの跡など、圃場において簡単に見分けられる場所が役立ちます。フラグポイントは、車両記号を移動する仮想基準点として役立ちます。

必要条件

✓ フラグポイントを基準点として設定している; 以下のページを参照 145

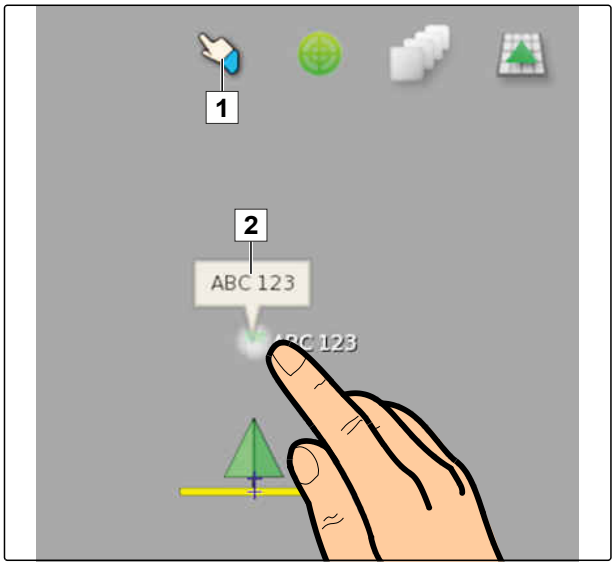
1. 指をマップ上の任意の位置に置きます。

➡ 0.5 秒後に選択確定 [1] がカラーで表示されます。

2. フラグポイント名 [2] が表示されるまで、指をフラグポイントに移動します。

3. 指をマップから離します。

➡ フラグポイントオプションが開きます。



CMS-I-000684

4. *"GPS ドリフト補正"* をタップします。

➡ 車両記号は、選択したフラグポイントの位置へ移動します。

CMS-I-000576

12.2 トラックラインを修正

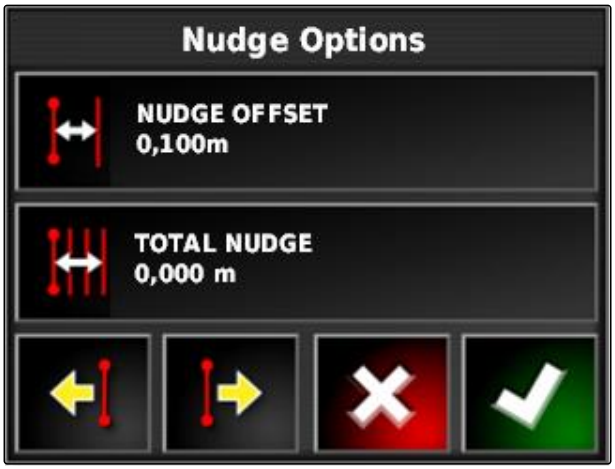
CMS-T-00000456-A.1

12.2.1 トラックラインを段階的に移動

CMS-T-000780-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、トラックラインの経路を修正できます。表示されるトラックラインが圃場上の実際のトラックと一致しない場合、表示されるトラックラインを AmaPad で手動で移動できます。

1. ジョブメニューで をタップします。
2. で移動オプションを呼び出します。
3. *"移動オフセット"* をタップします。
4. 各補正ステップでトラックラインを移動する分の長さを入力します。



CMS-I-001377

5. *トラックラインを左側に移動する場合、*
   をタップします。

   または

   トラックラインを右側に移動する場合、
   をタップします。
6. AmaPad でのトラックラインが圃場の実際のトラックと一致するまで、ボタンをタップします。

12.2.2 トラックラインを指定された長さの分、移動

CMS-T-000786-B.1

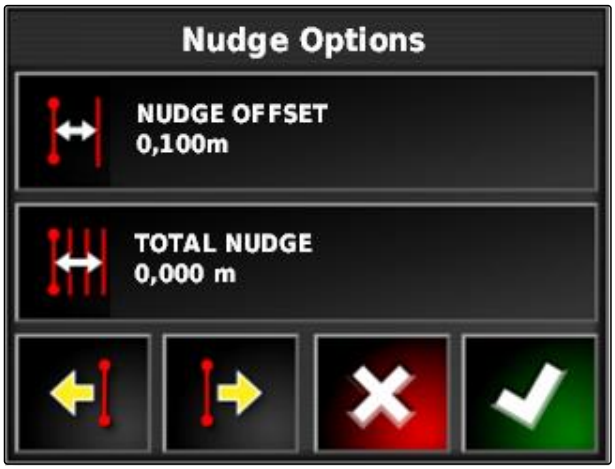
GPS ドリフトによって発生した逸脱を補正するために、トラックラインの経路を修正できます。表示されるトラックラインが圃場上の実際のトラックと一

致しなくなった場合、AmaPad において、表示されるトラックラインを指定した長さの分だけ移動できます。

1. ジョブメニューで をタップします。

2. で移動オプションを呼び出します。

3. *"移動合計"* をタップします。



CMS-I-001377

注記

ボタン *"移動合計"* では、トラックラインを移動した長さが示されています。他の移動を追加または差し引く必要があります。

4. *トラックラインを右側に移動する場合、*
プラスの値を入力

   または

   トラックラインを左側に移動する場合、
マイナスの値を入力

   または

   すべての移動を元に戻す場合、
「0」を入力します。

5. で確定します。

➡ トラックラインを、指定された値の分だけ移動します。

12.2.3 トラックラインを車両位置に移動

CMS-T-000783-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、トラックラインの経路を修正できます。表示されるトラックラインが圃場上の実際のトラックと一致しない場合、表示されるトラックラインを AmaPad で車両位置に移動できます。

1. ジョブメニューで をタップします。

2. により、一番近いトラックラインを車両位置に移動します。

12.3 修正されたトラックラインを保存

CMS-T-000793-B.1

注記

修正されたトラックラインは、新しい名前で保存する必要があります。あらかじめ作成されていたトラックラインは保持されます。

1. ジョブメニューで をタップします。
2. により、メニュー *"移動したトラックラインを保存"* を呼び出します。
3. *"トラックライン名"* をタップします。
4. トラックライン名を入力します。
5. 入力を で確定します。
6. で確定します。

➡ 修正されたトラックラインが保存され、最新の圃場に割り当てられます。

CMS-I-001380

12.4 GPS 情報の呼び出し

CMS-T-000608-A.1

GPS 情報は、機能メニューで呼び出せます。

► 機能メニューで により GPS 情報のサムネイルビューを呼び出します。

CMS-I-000511

1 GPS 位置

2 車両の向き

3 GPS 精度

GPS 精度

CMS-I-000590

1 衛星の数、衛星情報を呼び出す

2 使用された補正信号

3 補正信号が出力されてから経過した時間（秒）

4 水平方向の位置の偏差： 1 未満の値： 高精度、4 より大きい値： 低精度

13 自動ステアリングシステムを使用

CMS-T-00000457-A.1

13.1 ステアリングをキャリブレート

CMS-T-000668-B.1

AmaPad は GPS データに基づいて車両の制御を引き継ぎ、作成されたトラックラインの上に車両を維持できます。自動ステアリングシステムが正しく機能するためには、ステアリングのキャリブレートが必要です。

注記

この取扱説明書では、自走式スプレーヤー AMAZONE Pantera（パンテラ）のステアリングのキャリブレートについてのみ説明します。他の車両の情報については、AMAZONE にお問い合わせください。

重要

機械損傷の危険！

必要な走行操作により、連結された作業装置またはスプレーヤーブームに損傷が生じる恐れがあります。

▶ すべての作業装置の連結を解除し、コンパスのキャリブレートを開始する前に、スプレーヤーブームを畳んでください。

注記

コンパスのキャリブレーションには、円状の走行と 100 m の直線走行が含まれます。

1. コンパスのキャリブレート用に十分なスペースがあることを確認します。

2. ジョブメニューで をタップします。

3. により、メニュー *"ステアリングのキャリブレーション"* を呼び出します。

4. *"コンパス"* をタップします。

➡ コンパスのキャリブレートが開始されます。

5. 画面の指示に従います。

CMS-I-000612

注記

ホイール角度センサーは、自走式スプレーヤー AMAZONE Pantera（パンテラ）用にキャリブレートする必要がありません。他の車両の情報については、AMAZONE にお問い合わせください。

補正ソース *"RTK"* が指定されている場合にのみ、向きの角度をキャリブレートしなければなりません、以下のページを参照 61。*"RTK"* は有料の補正ソースであり、この取扱説明書では説明しません。有料の補正ソースの詳細については、AMAZONE までお問い合わせください。

13.2 ステアリングステータスを呼び出す

CMS-T-000704-B.1

ステアリングステータスは、自動ステアリングシステムを使用するために満たしていなければならない条件の概要を示します。

必要条件

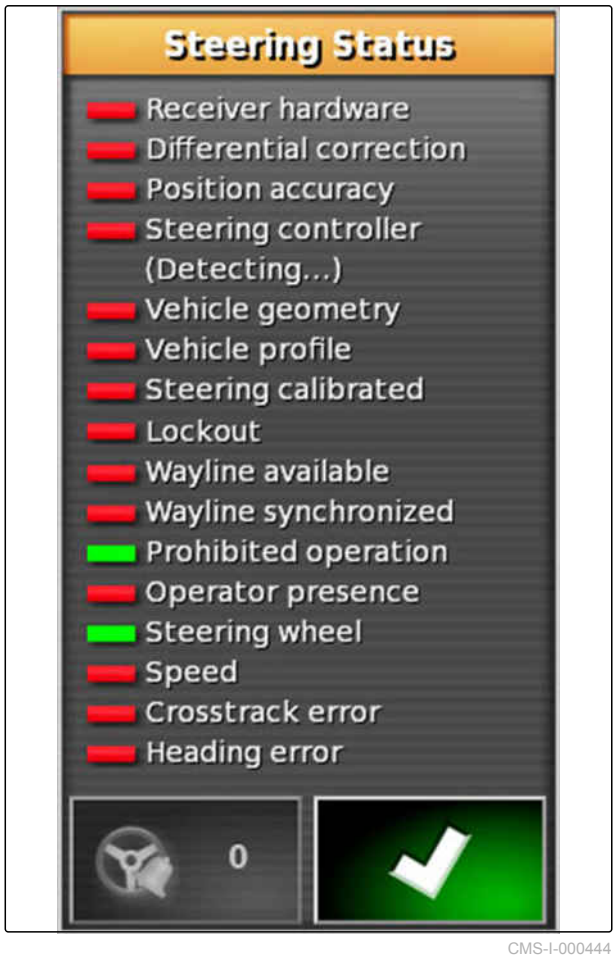
- ✓ 車両が停止
- ✓ 自動ステアリングシステムのステータスウィンドウが有効になっている; 以下のページを参照 39
- ✓ 自動ステアリングシステム開始のボタンが赤くなっている：
- ✓ 車両を自動ステアリングシステムでセットアップ済み; 以下のページを参照 84
- ✓ 適切な GPS 受信機をセットアップ済み（AGI-3 または AGI-4）; 以下のページを参照 57
- ✓ 自動ステアリングを有効化している; 以下のページを参照 86

▶ 運転メニューで をタップ

または

ジョブメニューで と をタップします。

➥ ウィンドウ *"ステアリングステータス"* を開きます。



CMS-I-000444

赤いステータス表示：	措置
受信ハードウェア	GPS 受信機を正しく接続しており、確実に固定し、ON にしているかどうかを確認します。
微分補正	補正ソースが正しく設定されているか確認します、以下のページを参照 61。
位置精度	GPS データを点検、以下のページを参照 25: ● 補正ソースをまとめる必要がある ● 衛星データは高精度でなければならない ● 4 つ以上の衛星を利用できなければならない ● 補正ソースは設定と一致しなければなりません。補正ソースが正しくない場合： 正しい補正ソースを選択します、以下のページを参照 61。 木や高電圧線などによって受信が阻害される場合、車両を開けたエリアに移動します。
ステアリング制御	ステアリング制御装置を正しく接続し、ON にしているかどうか、確認します。 セットアップメニューで正しいステアリング制御装置を選択しているかどうかを確認します、以下のページを参照 84。
車両ジオメトリ	車両ジオメトリデータを正しく入力しているかどうかを確認し、以下のページを参照 79 または車両を再び選択します、以下のページを参照 81。
車両のプロファイル	車両ジオメトリデータを正しく入力しているかどうかを確認します、以下のページを参照 79。正しい車両を選択しているか確認します、以下のページを参照 81。
ステアリングをキャリブレートしている	ステアリングをキャリブレートします、以下のページを参照 167。
ロック	車両でステアリング制御のロックを解除します。
トラックラインを利用可能	トラックラインを選択しているかどうかを確認します、 以下のページを参照 156。 トラックラインに接近します。
トラックラインを同期化	GPS 受信機への接続を確認します。 トラックラインを再びロードし、トラックラインが同期されるまで待ちます。
プロセスを禁止	AmaPad で実行するすべてのプロセスを終了します。
オペレーターの所在	運転席に座ります。
ステアリングホイール	ステアリングホイールを離します。
速度	1～25 km/h で走行します。
トラック逸脱	トラックラインに接近します。
方向エラー	コンパスをキャリブレートします、以下のページを参照 167。 トラックラインに移動します。

13.3 自動ステアリングシステムの調整

CMS-T-000604-A.1

1. ジョブメニューで をタップします。

2. でメニュー *"ステアリング調整"* を呼び出します。

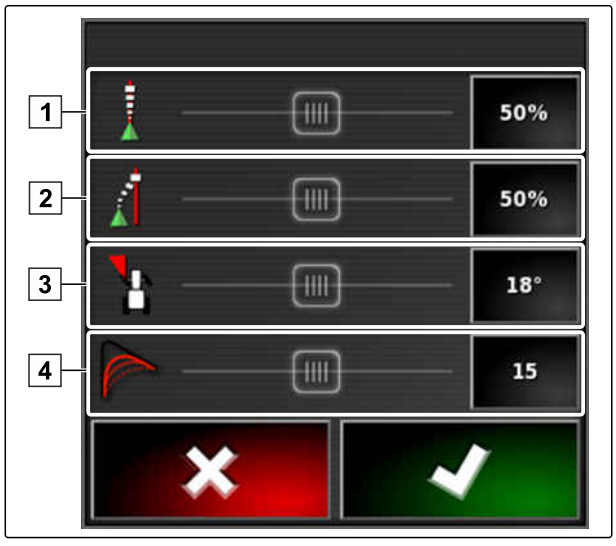
重要

機械損傷の危険！

設定値が高い場合、自動ステアリングシステムの反応がアグレッシブになります。これにより連結されている作業装置またはスプレーヤーブームで損傷が生じる恐れがあります。

- ▶ まずステアリング挙動がそれほどアグレッシブでない値を設定します。
- ▶ ステアリング挙動を確認します。
- ▶ 小さいステップ幅で値を高めていきます。

可能な設定:



CMS-I-000451

1 トラック精度： トラック精度により、自動ステアリングシステムがトラックラインにどの程度積極的に従うのかを設定します。

2 接近精度： 接近精度は、自動ステアリングシステムによりどの程度積極的にトラックラインに乗せるのかを設定します。

3 最大ステアリング角度： 最大ステアリング角度は、自動ステアリングシステムがステアリングをどの程度行うことができるのかを指定します。

4 曲線のトラックラインのためのスムージング半径： 曲線のトラックライン用のスムージング半径は、自動ステアリングシステムがどの程度正確に曲線のトラックラインに従うのかを指定します。値が低い場合、曲線のトラックラインに従う精度が高くなり、曲線はきついままになります。値が高い場合、曲線のトラックラインに従う精度が低くなり、曲線はゆるくなります。

3. 設定を で確定します。

13.4
自動ステアリングシステムを ON にする

CMS-T-001557-B.1

必要条件

- ✓ 車両を自動ステアリングシステムでセットアップ済み; 以下のページを参照 77
- ✓ 適切な GPS 受信機をセットアップ済み（AGI-3 または AGI-4）、以下のページを参照 57
- ✓ 自動ステアリングを有効化している; 以下のページを参照 86
- ✓ ステアリングをキャリブレートしている、以下のページを参照 167。
- ✓ ステアリングステータスのすべての必要条件を満たしている、以下のページを参照 168
- ✓ 自動ステアリングシステムを調整済みである、以下のページを参照 171
- ✓ 車両がトラックライン上にある

► 運転メニューで をタップします。

➡ アラームが鳴ります。

➡ 自動ステアリングシステムが起動しています。

➡ 自動ステアリングシステムの起動ボタンが緑色になります：

注記

車両が望まれる走行挙動を示さない場合、自動ステアリングシステムを再び調整できます、以下のページを参照 171。

13.5
自動ステアリングシステムを時間遅延させて ON

CMS-T-000562-A.1

途中で車両を加速するために、自動ステアリングシステムは時間遅延させて ON にすることができます。必要な速度に達したら、自動ステアリングシステムが自動的に ON になります。

必要条件

✓ 車両速度は 2 km/h 未満

1. すばやく 2 回 をタップします。

➡ が黄・白で点滅します。

2. 車両を加速します。

➡ 車両が必要な速度に達したら、自動ステアリングシステムが ON になります。

13.6 自動ステアリングシステムを OFF にする

CMS-T-000700-A.1

注記

ステアリングステータスのすべての必要条件を満たしていない場合、自動ステアリングシステムが OFF になります。必要条件の概要については、以下のページを参照 168。

自動ステアリングシステムを OFF にするには 2 つの方法があります：

▶ ステアリングホイールを数度（°）分回します

または

運転メニューで をタップします。

➡ アラームが鳴ります。

➡ 自動ステアリングシステムが OFF になっています。

14 汎用端末の使用

CMS-T-00000458-A.1

14.1 汎用端末を開く

CMS-T-00000556-A.1

汎用端末により、作業装置の ECU にアクセスできます。機械コントローラのユーザーインターフェースは、AmaPad に表示され、ここから操作できます。

汎用端末用のサムネイルビューは、運転メニューの機能バーにあります。

1. 機能メニューで をタップします。

注記

機能メニューのボタンには、接続されている作業装置の記号も表示されている場合があります。例 ブロードキャスター :

➡ 汎用端末用のサムネイルビューが開きます。

2. サムネイルビューを拡大します。

CMS-I-00000272

注記

汎用端末をセットアップするには、以下のページを参照 72。

14.2 サムネイルビューでの切り抜きを拡大

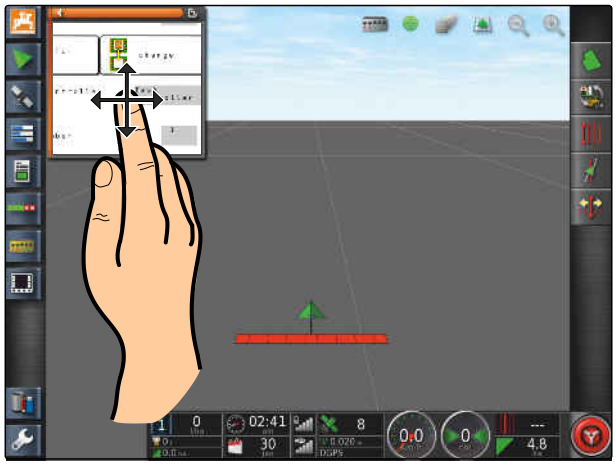
CMS-T-000815-A.1

サムネイルビュー内の汎用端末の表示は拡大できます。

1. サムネイルビューを 2 回連続タップします。

➡ 選択したエリアが拡大します。

2. *切り抜きを移動するには、*
   指でサムネイルビューの上をスワイプします。



CMS-I-000932

注記

汎用端末は、サムネイルビューでは操作できません。

14.3 自動的な AUX-N 割り当てを使用

CMS-T-004499-B.1

作業装置または外部の入力装置が AmaPad に接続される場合、作業装置または外部の入力装置が自動的に特定の機能用に AUX-N 割り当てを AmaPad に送信します。

注記

送信される AUX-N の割り当ては、AmaPad を起動するごとに確定しなければなりません。

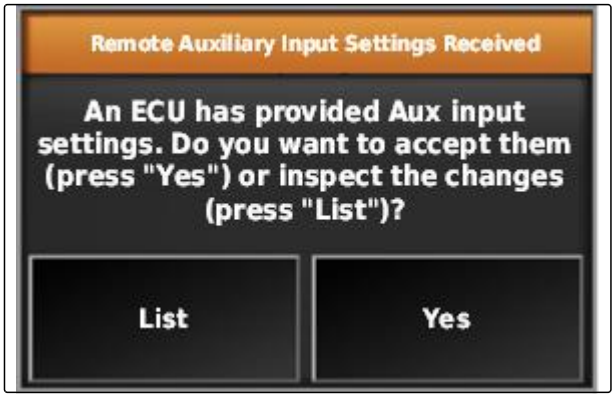
注記

作業装置または外部入力装置が AUX-N 割り当てを送信するまで、最大 2 分かかります。

AmaPad を起動しており、作業装置または外部の入力装置を接続している場合、送信された AUX-N 割り当てへの注記が表示されます。

次の選択方法を利用できます：

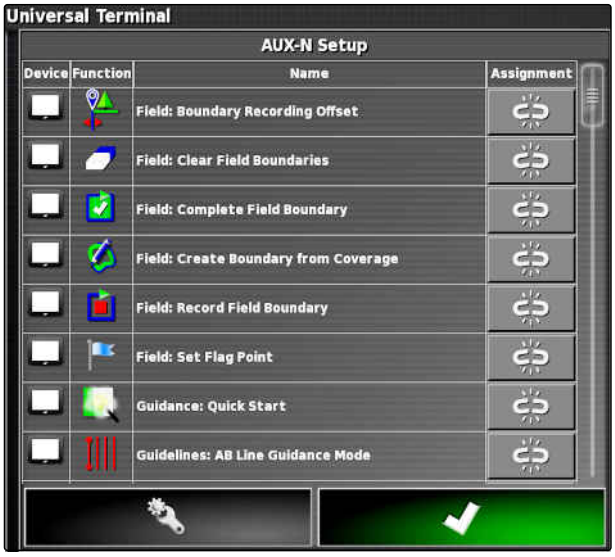
- *"はい"* により、送信された AUX-N 割り当てを適用
- 送信された AUX-N 割り当てを変更



CMS-I-001507

1. *送信された AUX-N 割り当てを変更する場合、*
   "リスト" をタップします。

➡ 送信された AUX-N 割り当てのリストが汎用端末で開かれます。



CMS-I-001504

2. *AUX-N 割り当てを変更するには、*
   以下のページを参照 177。

3. *すべての AUX-N 割り当てを削除するには、*
   をタップします。

14.4
AUX-N 機能を管理

CMS-T-00000460-A.1

14.4.1 AUX-N 割り当てを開く

CMS-T-00000461-A.1

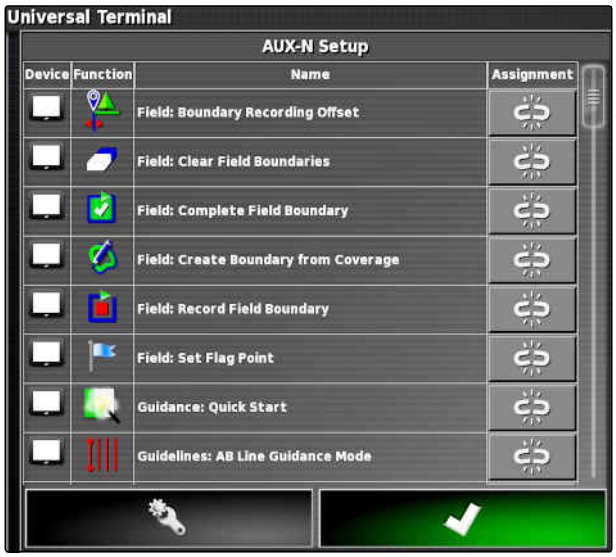
AmaPad の機能と接続されている作業装置の機能は、クイックアクセス用のボタンと外部入力装置によって実行できます。例えば AmaPilot⁺を接続している場合、AmaPilot⁺のボタンによって機能を割り当てることができます。

1. 汎用端末で を選択します。

➡ 利用可能な機能のリストが表示されます。

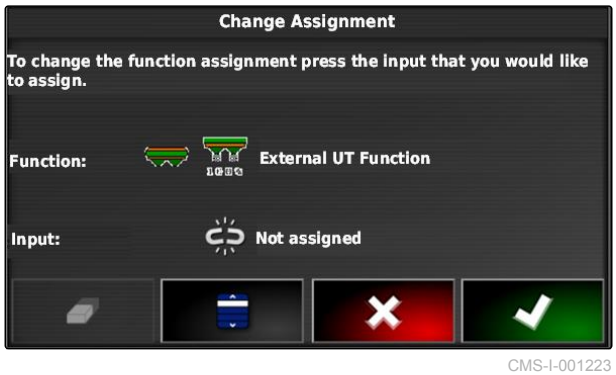
2. *機能を装置に応じてフィルターにかけるためには、*
を選択します。

3. *機能を割り当てるには、*
を選択します。



CMS-I-001504

➡ メニュー *"割り当てを変更"* が開きます。



CMS-I-001223

次のオプションを割り当てに利用できます。

- 外部入力装置用の割り当て; 以下のページを参照 178
- サムネイルビュー用の割り当て; 以下のページを参照 178
- ダッシュボードのボタンの割り当て ; 以下のページを参照
- 選択リストによる割り当て; 以下のページを参照 179
- 割り当てを削除; 以下のページを参照 179

外部入力装置用の割り当て

CMS-T-002579-A.1

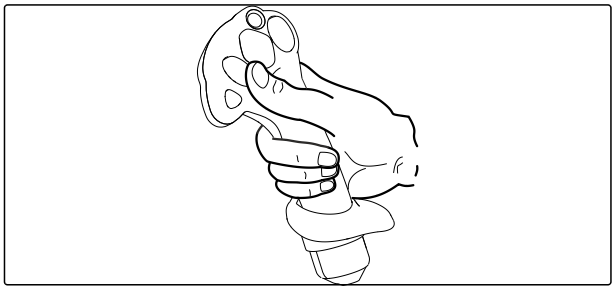
必要条件

- ✓ 外部入力装置を接続している
- ✓ 外部入力装置を汎用端末にロード済み

1. 外部入力装置のボタンを押します（例えば AmaPilot⁺）。

➡ 選択したボタンが機能に割り当てられます。

2. 割り当てを で確定します。



CMS-I-001244

サムネイルビュー用の割り当て

CMS-T-002466-B.1

注記

AUX 入力用のサムネイルビューは、割り当てを編集した場合、あるいはすでに割り当てが存在する場合に、表示されます。

▶ サムネイルビューで希望するボタンを選択します。

➡ 機能は選択されたボタンに割り当てられています。

CMS-I-001221

選択リストによる割り当て

CMS-T-002575-A.1

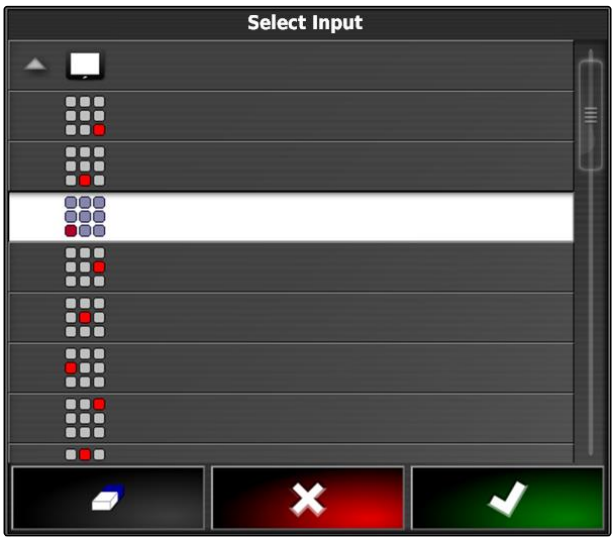
1. *入力方法のリストを開くには、*
   を選択します。

➡ メニュー *"入力装置を選択"* が開きます。

2. 入力装置をリストから選択します。
3. ボタンまたは割り当て用のキーを選択

   または

   割り当てを で削除します。
4. 割り当てを で確定します。



CMS-I-002404

割り当てを削除

CMS-T-002577-A.1

1. *割り当てを削除するには、*
   を選択します。
2. で確定します。

15 自動後退検知を使用

CMS-T-000153-A.1

後退の自動検知により、車両が後退しているかどうかが確認されます。後退が検知されると、車両記号もマップ上で後退します。後退の自動検知が行われない場合、車両記号は後退時に回転します。

注記

後退の自動検知はセットアップメニューで有効にしなければなりません; 以下のページを参照 49。

1. 車両を後退させます。

➡ 後退の自動検知用ボタンが黄色になります：

2. *車両記号の移動方向が、車両の移動方向と一致しない場合、*

   をタップします。

16 ブームセクション制御を使用

CMS-T-00000462-A.1

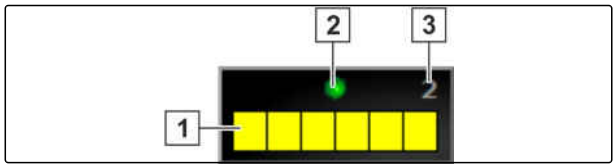
16.1 ブームセクション手動制御を使用

CMS-T-001507-B.1

スプレーヤーとシードドリル用に、仮想ブームセクションスイッチを有効にできます 仮想ブームセクションスイッチにより、個々のブームセクションを ON および OFF にできます。

ブームセクション手動制御用のサムネイルビューは、運転メニューの機能バーにあります。あるいは仮想ブームセクションスイッチをマップビューでマップ上に呼び出すことができます。

サムネイルビューのブームセクションスイッチ

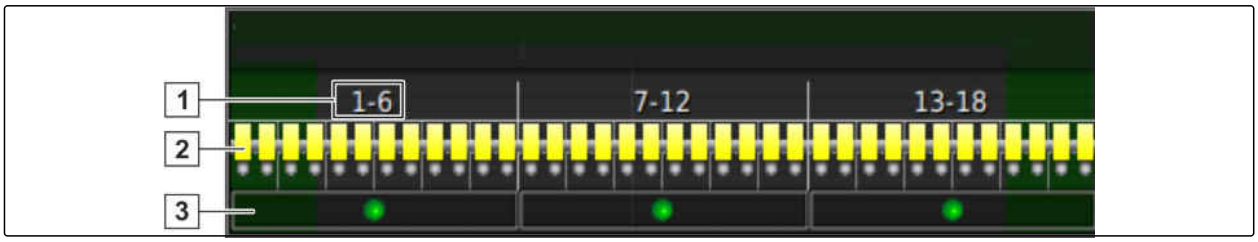


CMS-I-002411

1 ブームセクションステータス： 赤： ブームセクションは OFF になっている、黄： ブームセクションは ON になっており、散布が停止している（通常はブームセクション自動制御により停止）。緑： ブームセクションが ON であり、散布を開始済み。オレンジ： ブームセクションは ON であり、散布が停止しているか、ブームセクションは OFF であり、散布が開始されている（通常は、切り替え遅延による開始）

2 ブームセクションスイッチのステータス： 緑： ブームセクションスイッチは ON、赤： ブームセクションスイッチは OFF

3 スイッチ番号



CMS-I-002409

マップビューにおけるブームセクションスイッチ

1 ブームセクション番号

2 ブームセクションステータス： 赤： ブームセクションは OFF になっている、黄： ブームセクションは ON になっており、散布が停止している（通常はブームセクション自動制御により停止）。緑： ブームセクションが ON であり、散布を開始済み。オレンジ： ブームセクションは ON であり、散布が停止しているか、ブームセクションは OFF であり、散布が開始されている（通常は、切り替え遅延による開始）

3 ブームセクションスイッチのステータス： 緑： ブームセクションスイッチは ON、赤： ブームセクションスイッチは OFF

必要条件

- ✓ 仮想ブームセクションスイッチが有効で設定済みである; 以下のページを参照 95
- ✓ ジョブが開始済みである; 以下のページを参照 116
- ✓ ブームセクション自動制御が ON になっている; 以下のページを参照 183

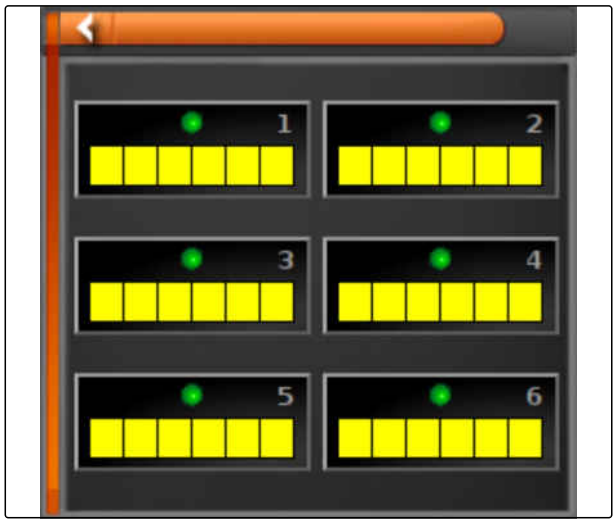
1. 機能バーで をタップ

   または

   マップビューで をタップします。

➡ ブームセクション手動制御が開きます。

2. *希望するブームセクションを ON にするか、OFF にするには :*
適切なブームセクションスイッチをタップします。



CMS-I-002413

16.2 ブームセクション自動制御を使用

CMS-T-001490-B.1

ブームセクション自動制御の場合には、作業装置が定められた境界または作業済みエリアの上に移動すると、作業装置のブームセクションは自動的に OFF になります。

1 境界ライン

2 除外エリアなどの未作業エリアはダークグレーで表示

3 処理可能なエリアはライトグレーで表示

CMS-I-001384

必要条件

- ✓ ブームセクション制御を設定済み; 以下のページを参照 95
- ✓ ブームセクション自動制御を汎用端末で有効にしている; 機械コントローラの取扱説明書を参照

1. 機能メニューで をタップします。

➡ ブームセクション自動制御のサムネイルビューが開きます。

可能な設定:

"制御モード": 制御モードにより、ブームセクションのオーバーラップを設定します。

"限界値": 限界値により、どのエリアでブームセクションを OFF にするのかを定めることができます。

"ASC オン": このボタンで、ブームセクション自動制御を ON または OFF にします。

CMS-I-000497

2. *制御モードを設定するには、*
以下のページを参照 184。

3. *限界値を決定するには、*
以下のページを参照 189。

4. *ブームセクション自動制御を ON または OFF にするには、*
"ASC" をタップします。

16.3 制御モードを設定

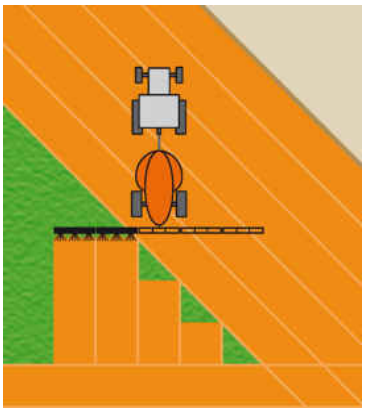
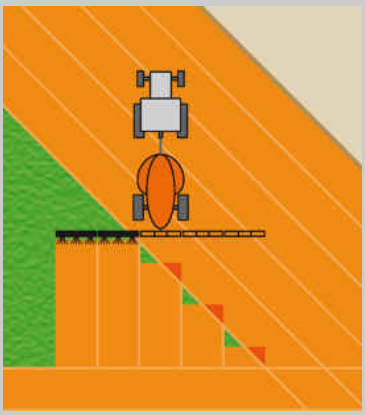
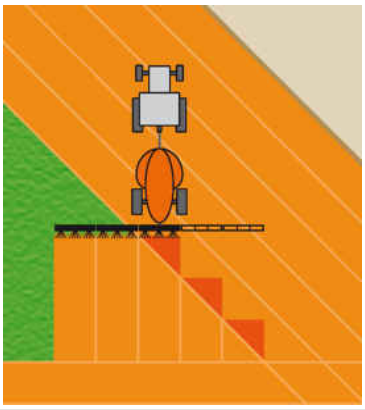
CMS-T-00000463-A.1

内部セクション用の制御モードを設定

CMS-T-003904-B.1

内部セクション用の制御モードは、内側ブームセクションのオーバーラップについてのものです。オーバーラップにより、ブームセクションが OFF になる

前に、ブームセクションが作業済みエリアにどれだけ突き出ることが許容されるのかを定めます。

設定例	説明	図
0 %	オーバーラップが生じる前に、ブームセクションは OFF になります。	
50%	ブームセクションが作業済みエリアの半分まで突き出ると、ブームセクションは OFF になります。	
100%	ブームセクション全体が作業済みエリアの上に位置する場合に、ブームセクションは OFF になります。	

1. 機能メニューで をタップします。

➡ ブームセクション自動制御のサムネイルビューが開きます。

2. *"制御モード"* をタップします。

➡ メニュー *"制御モードASC"* が開きます。

CMS-I-000497

3. *"内部セクション制御モード"* において、パーセント値をスライダーで設定

   または

   パーセント値を入力します。

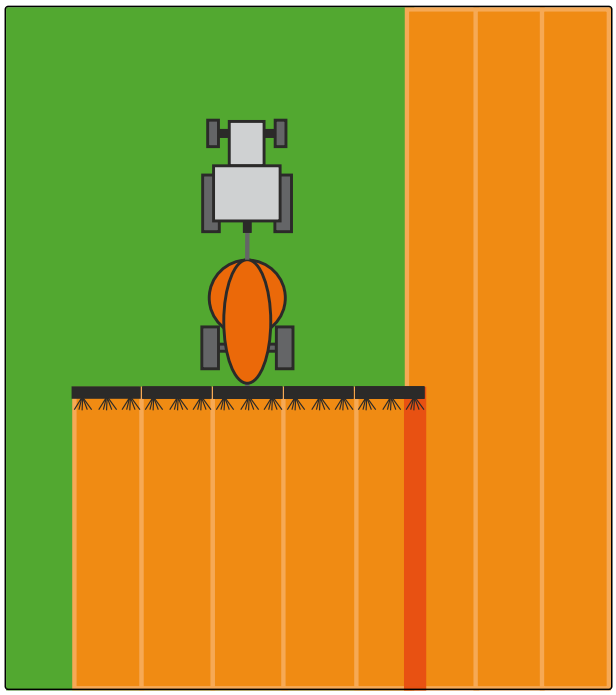
4. 設定を で確定します。

CMS-I-000965

16.3.1 外部セクションの制御モードを設定

CMS-T-003907-B.1

外部セクションの制御モードは、両外側ブームセクションのオーバーラップについてのものです。オーバーラップにより、ブームセクションが OFF になる前に、ブームセクションが作業済みエリアにどれだけ突き出ることが許容されるのかを定めます。オーバーラップは、平行走行時に外側のブームセクションが作業済みエリアに触れるたびに OFF/ON されるのを防ぎます。



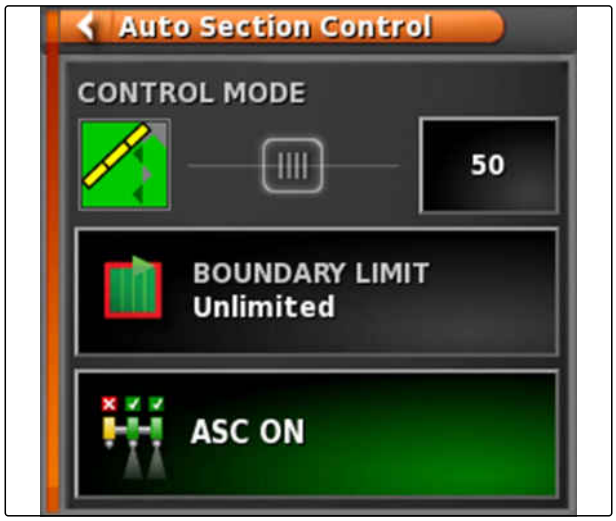
CMS-I-000594

1. 機能メニューで をタップします。

➡ ブームセクション自動制御のサムネイルビューが開きます。

2. *"制御モード"* をタップします。

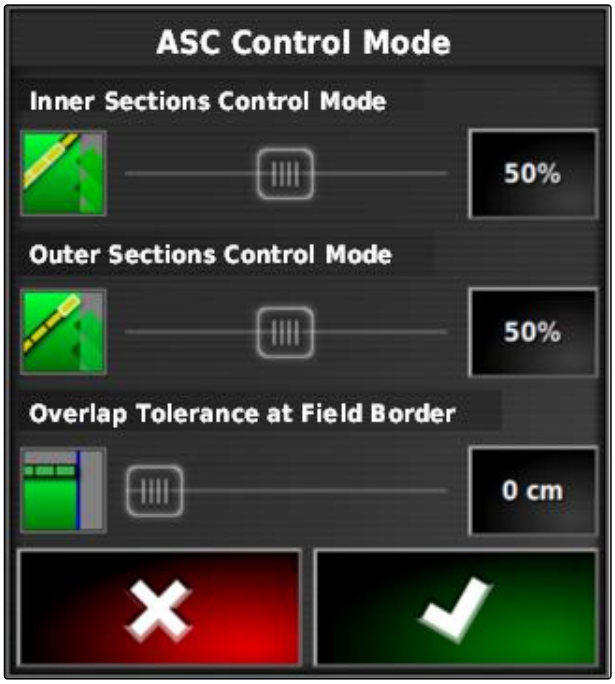
➡ メニュー *"制御モードASC"* が開きます。



CMS-I-000497

3. *"外部セクション制御モード"* でパーセント値をスライダーで設定します。

4. 設定を で確定します。

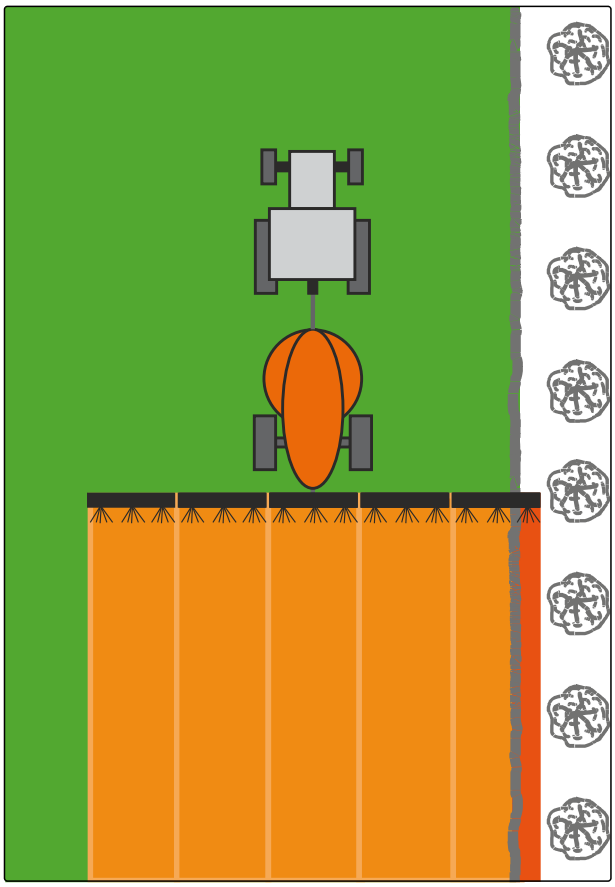


CMS-I-000965

16.3.2 境界ラインのオーバーラップ許容誤差を決定

CMS-T-005171-B.1

境界ラインのオーバーラップ許容誤差は、外側のブームセクションが OFF になる前にどの程度まで境界ラインから突き出ることが許容されるのかを定めます。境界ラインのオーバーラップ許容誤差は、境界ライン付近を走行時に外側のブームセクションが境界ラインに触れるたびに OFF/ON されるのを防ぎます。



CMS-I-001467

1. 機能メニューで をタップします。

➡ ブームセクション自動制御のサムネイルビューが開きます。

2. *"制御モード"* をタップします。

➡ メニュー *"制御モードASC"* が開きます。

CMS-I-000497

3. *"境界フィールドでのオーバーラップ許容誤差"* で、希望するオーバーラップ許容誤差をスライダーで入力します。

4. 設定を で確定します。

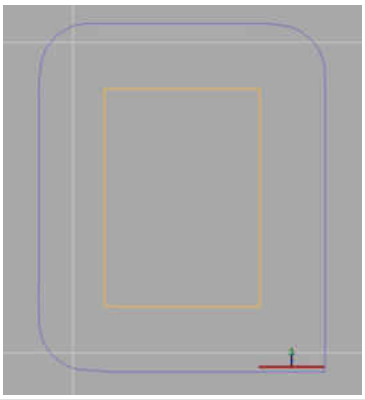
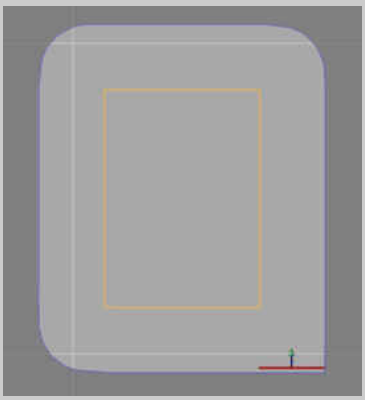
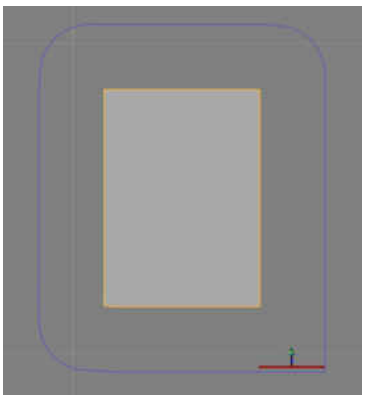
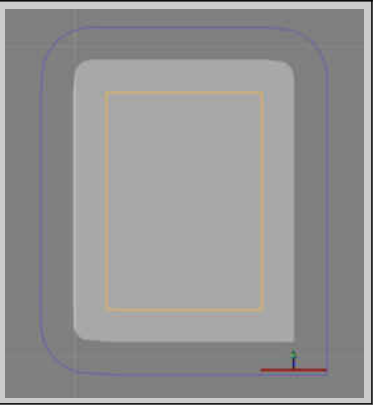
CMS-I-000965

16.4 限界値を決定

CMS-T-000680-B.1

限界値により、どのエリアでブームセクションを自動的に OFF にするのかを決定できます。次の表では、可能な設定がリスト表示されます。図は、AmaPad のマップビューの表示を表します。ライトグレーのエリアでは、ブームセクションが ON のま

まになり、ダークグレーのエリアでは、ブームセクションが OFF になります。

限界値	説明	図
無制限	スプレーヤーおよびシードドリル専用 ブームセクションは、作業済みエリアの外側のすべてのエリアにおいて ON のままになります。	
境界ライン	境界ラインの外側のエリアでは、ブームセクションは OFF になります。	
枕地	枕地内および境界ライン外側では、ブームセクションは OFF になります。	
安全ゾーン	ブロードキャスター専用。 境界ライン内で、安全ゾーンがセットアップされます。安全ゾーンの幅は、作業幅の半分になります。安全ゾーン内および境界ライン外側では、ブームセクションは OFF になります。	

1. 機能メニューで をタップします。

➡ ブームセクション自動制御のサムネイルビューが開きます。

2. *"限界値"* をタップします。
3. 限界値を選択します。
4. 選択を で確定します。

CMS-I-000497

17 量制御を使用

CMS-T-00000464-B.1

17.1 アプリケーションマップがあるジョブを使用

CMS-T-000569-C.1

農場管理情報システム（Farm Management Information System）では、散布量用のアプリケーションマップや別の一部のエリア固有の設定を含むジョブを作成できます。ジョブは AmaPad で処理し、記録します。

必要条件

- ✓ アプリケーションマップがあるジョブをインポートしている; 以下のページを参照 119
- ✓ アプリケーションマップがあるジョブを選択している; 以下のページを参照 122
- ✓ アプリケーションマップがあるジョブが開始されている; 以下のページを参照 116

注記

ジョブデータとアプリケーションマップが接続されている作業装置に適合する場合、アプリケーションマップが自動的にロードされ、ジョブを処理できます。

1. *アプリケーションマップが表示されない場合、*
   次のステップを実行します。
2. ジョブメニューで をタップします。
3. によりメニュー *"量制御の割り当て"* を呼び出します。

列 *"信号ソース"* で *"TASKDATA"* が表示されます。このエントリーは、選択したジョブからアプリケーションマップがロードされることを意味します。

4. 表内の値を確認します。

CMS-I-002666

エラー除去

表内の値が正しくありませんか？

ジョブデータの単位は作業装置に適合しません。

1. 正しい作業装置を接続します。
2. 作業装置のセットアップを確認; 以下のページを参照 88
3. ジョブデータの内容を変更します。

5. *使用する製品の量を記録するか、減少値を設定するには：*
   以下のページを参照 202。

6. で確定します。

➡ アプリケーションマップがロードされます。

注記

アプリケーションマップが正しく表示されるように、次の条件を満たしている必要があります：

- *"対象範囲マップ"* として、*"指示"* が選択されていなければなりません；以下のページを参照 207。
- VRC マップとして、作業装置の制御可能なエレメントを選択している必要があります; 以下のページを参照 209
- 対象範囲等級を設定しなければなりません; 以下のページを参照 210

17.2 アプリケーションマップをジョブに追加

CMS-T-000573-B.1

散布量用のアプリケーションマップや別の一部のエリア固有の設定を含む、シェープフォーマットのアプリケーションマップを、作成されたジョブに追加できます。アプリケーションマップはサービス提供会社、アプリまたは FMIS からのものが考えられ、

散布の制御または別の一部のエリア特定の設定のために使用できます。

必要条件

✓ シェープフォーマットのアプリケーションマップがある USB スティックを AmaPad に差し込みます。

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

✓ ジョブを選択済み; 以下のページを参照 122

注記

すでにジョブに 1 件のアプリケーションマップをロードしている場合、別のジョブを選択または作成しなければなりません。

1. ジョブメニューで をタップします。

2. によりメニュー *"量制御の割り当て"* を呼び出します。

注記

散布量はパーセント値により、または量の単位により制御できます。制御方法は列 *"単位"* で読み取ることができます。

3. 希望する単位の行で、列 *"信号ソース"* のボタンをタップします。

➡ 信号ソースの選択リストが開きます。

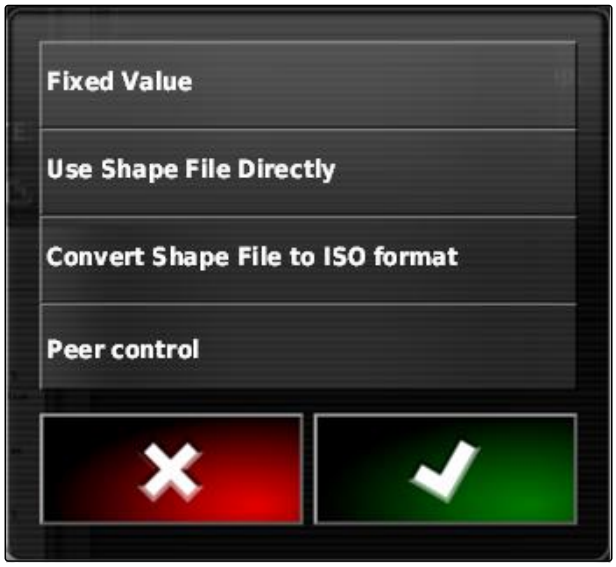
CMS-I-002416

可能な選択肢：

- *"シェープファイルを直接使用"*： シェープファイルのアプリケーションマップは、ジョブデータに保存されません。
- *"シェープファイルを ISO フォーマットに変換"*： アプリケーションマップはジョブデータに保存され、ジョブと一緒にエクスポートできます。

4. *"シェープファイルを ISO フォーマットに変換"* または *"シェープファイルを直接使用"* を選択します。

5. で確定します。



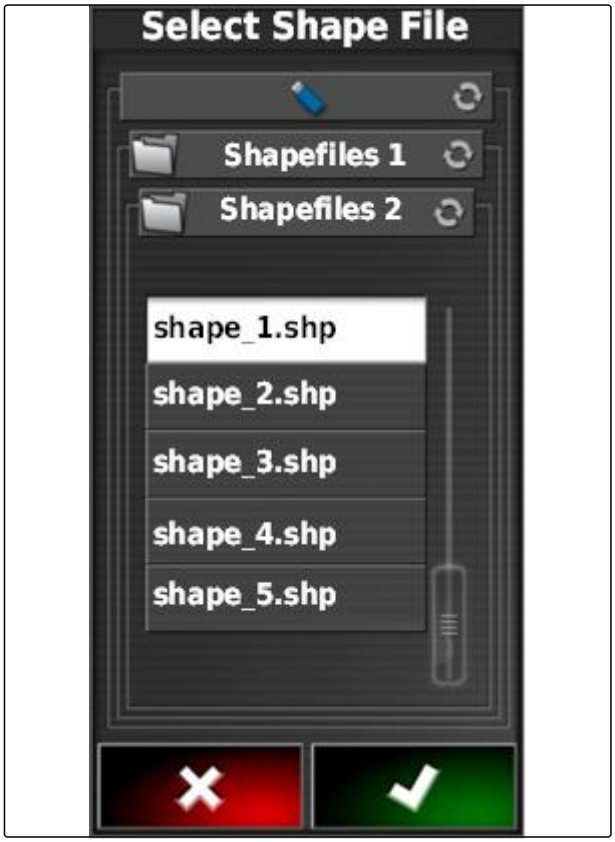
CMS-I-001639

➡ USB スティックのフォルダ概要が開きます。

6. アプリケーションマップ（シェープファイル）を選択します。

7. で確定します。

➡ シェープファイルの内容が表示されます。



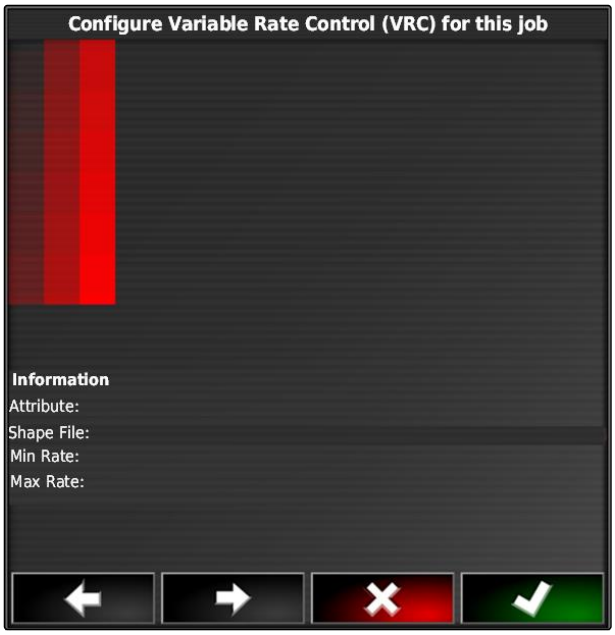
CMS-I-001960

シェープファイルでは、異なる散布量の様々なアプリケーションマップが保存されている場合があります。様々なアプリケーションマップは*"属性"*と呼ばれます。

8. 矢印により、希望する属性を選択します。

9. で確定します。

➡ 可変式量制御用の設定が表示されます。



CMS-I-000982

10. *アプリケーションマップに、散布量が指定されていないエリアが含まれる場合、*
"値" で、固定散布量の値を指定します。

11. *"圃場を離れる際の値"* で、作業装置が境界ラインを越えた場合に散布する量の値を指定します。

12. *"位置喪失時の値"* において、GPS 信号が中断している場合に散布する量の値を指定します。

13. *すべての散布量を増減させる場合、*
"Shape インポートのスケール" で、散布量に掛け合わせる係数を指定します。

14. *使用する製品の量を記録するか、減少値を設定するには：*
以下のページを参照 202。

15. で確定します。

CMS-I-001956

➡ アプリケーションマップがロードされます。

注記

アプリケーションマップが正しく表示されるように、次の条件を満たしている必要があります：

- *"対象範囲マップ"* として、*"指示"* が選択されていなければなりません；以下のページを参照 207。
- VRC マップとして、作業装置の制御可能なエレメントを選択している必要があります; 以下のページを参照 209
- 対象範囲等級を設定しなければなりません; 以下のページを参照 210

17.3 量制御のための固定規定値を決定する

CMS-T-006706-B.1

散布量用に、固定の規定値を定めることができます。この規定値は作業装置に転送され、作業装置はこれに応じて制御されます。

1. ジョブメニューで をタップします。

2. によりメニュー *"量制御の割り当て"* を呼び出します。

3. 列 *"信号 ソース"* のボタンをタップします。

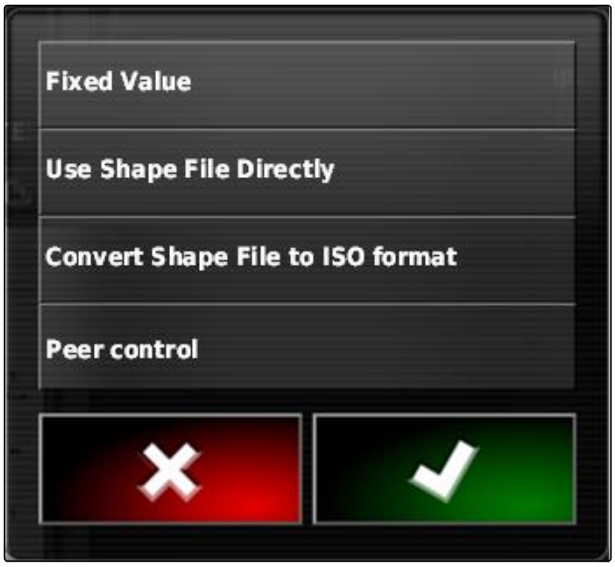
➡ 信号ソースの選択リストが開きます。

CMS-I-002416

4. *"規定値"* を選択します。

5. で確定します。

➡ 可変式量制御用の設定が表示されます。



CMS-I-001639

6. *"規定値"* で散布量用に希望する規定値を入力します。

7. *使用した製品の量を記録するには：*
以下のページを参照 202。

8. で確定します。

CMS-I-001950

17.4 量制御用のピア制御をセットアップ

CMS-T-006703-B.1

散布量は、車両に追加で取り付けられ、地理特有の散布量または別の一部のエリア固有の設定を作業装置に転送するセンサーで測定し、計算することができます。

注記

ピア制御は、ジョブの切り替えごとに新たにセットアップする必要があります。

1. ジョブメニューで をタップします。

2. によりメニュー *"量制御の割り当て"* を呼び出します。

3. 列 *"信号ソース"* のボタンをタップします。

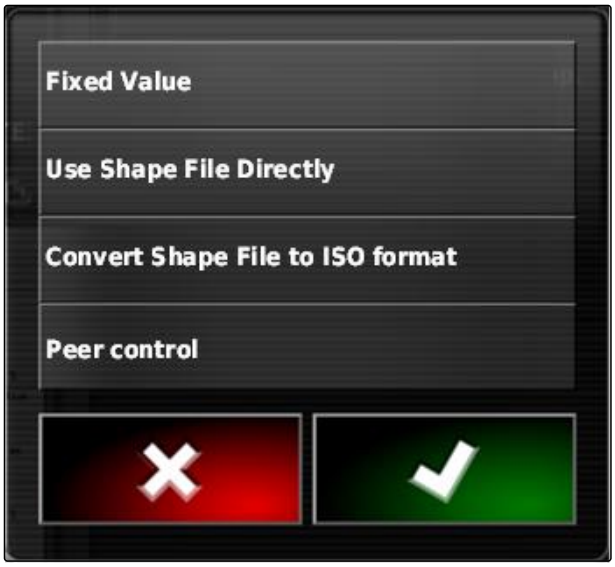
➡ 信号ソースの選択リストが開きます。

CMS-I-002416

4. *"ピア制御"* を選択します。

5. で確定します。

➡ メニュー *"制御ソースを選択"* が開きます。



CMS-I-001639

6. センサーを選択します。

7. で確定します。

➡ 可変式量制御用の設定が表示されます。

CMS-I-001953

8. *"規定値"* により、センサーがデータを出力しない場合に散布する量の値を指定します。

9. *"圃場を離れる際の値"* で、作業装置が境界ラインを越えた場合に散布する量の値を指定します。

10. *"位置喪失時の値"* において、GPS 信号が中断している場合に散布する量の値を指定します。

11. *使用した製品の量を記録するには：*
以下のページを参照 202。

12. で確定します。

➡ アプリケーションマップがロードされます。

CMS-I-001963

注記

アプリケーションマップが正しく表示されるように、次の条件を満たしている必要があります：

- *"対象範囲マップ"* として、*"指示"* が選択されていなければなりません；以下のページを参照 207。
- VRC マップとして、作業装置の制御可能なエレメントを選択している必要があります; 以下のページを参照 209
- 対象範囲等級を設定しなければなりません; 以下のページを参照 210

17.5 量制御を設定

CMS-T-00000472-A.1

17.5.1 減少値を編集

CMS-T-007008-A.1

特定の状況では、減少値を散布量用に編集できます。編集できる減少値は、使用する信号ソースによって異なります。

1. 希望する量制御で をタップします。

CMS-I-002416

- *"値"*：規定値は、散布量が固定規定値によってのみ制御される場合、または散布量の値がアプリケーションマップにない場合に使用されます。
- *"フィールド外の値"*：作業装置が圃場を離れると、この値が散布量として転送されます。
- *"位置捕捉不可の値"*：GPS 信号が失われた場合、この値が散布量として転送されます。

2. 対応するボタンで減少値を設定します。

CMS-I-001963

17.5.2 製品情報を記録する

CMS-T-007003-B.1

使用する製品と該当する製品量は、ジョブドキュメントに記録できます。このために、量制御の設定時に製品のリストを作成できます。さらに製品情報は農場管理情報システム（Farm Management Information System）からのものである場合があり、作業開始前に調整できます。

注記

製品量の指定は、ドキュメント専用であり、散布量には影響しません。

1. 列 *"製品"* でボタンをタップします。

➡ メニュー *"製品選択"* が開きます。

CMS-I-001956

2. 製品をリストから選択する

   または

   製品を作成するには、
   以下のページを参照 205。

3. で確定します。

CMS-I-002432

4. *他の製品を追加し、混合製品を作成するには：*

   を選択します。

5. *作成した混合製品を保存するには：*
   以下のページを参照 205

CMS-I-001956

17.5.3 製品を作成

CMS-T-007031-A.1

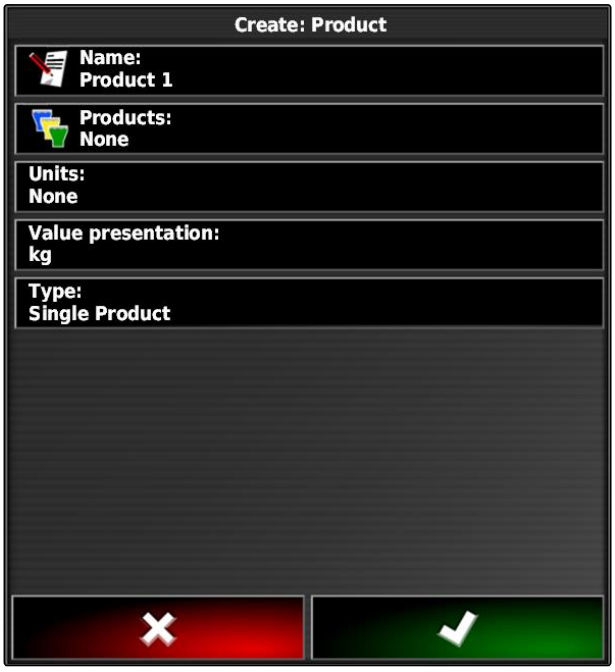
1. メニュー *"製品を選択"* で を選択します。

CMS-I-002432

注記

製品はマスタデータに含まれます。マスタデータ処理についての詳細は、以下のページを参照 115

2. *"名前"* で製品用の名前を入力します。
3. *"製品"* で製品グループを選択または作成します。
4. *"測定単位"* で単位タイプを選択します。
5. *"測定値表示"* において、製品を散布する単位を選択します。



CMS-I-002429

注記

"測定単位" と *"測定値表示"* は入力必須項目です。

6. *"タイプ"* で *"単独の製品"* を選択します。
7. で確定します。

17.5.4 混合製品を保存

CMS-T-007029-A.1

複数の製品を適用製品リストに登録した場合、この製品はまとめて混合製品として保存できます。

1. を選択します。

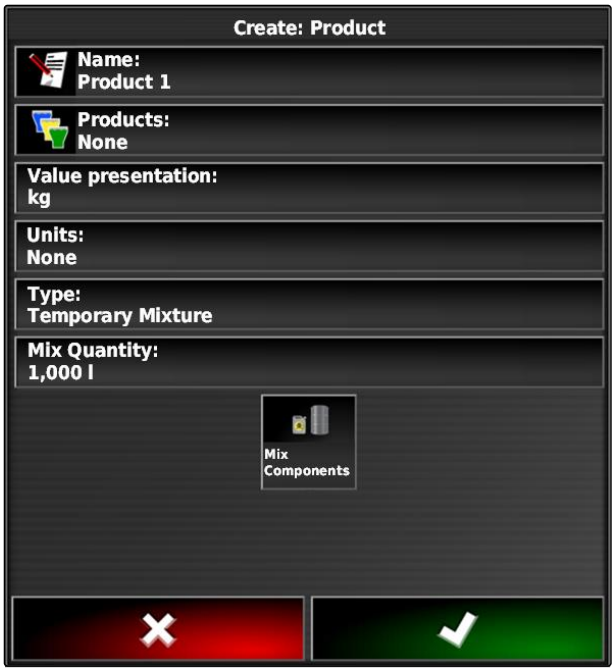
CMS-I-001956

2. *"名前"* で混合製品用の名前を入力します。
3. *"製品"* で製品グループを選択または作成します。
4. *"測定値表示"* において、製品を散布する単位を選択します。
5. *"測定単位"* で単位タイプを選択します。

注記

"測定単位" と *"測定値表示"* は入力必須項目です。

6. *"タイプ"* で *"一時的な混合製品"* を選択します。
7. *混合製品を調整するには、*
   "混合製品構成要素" を選択します。
8. で確定します。



CMS-I-002639

17.5.5 混合製品を追加

CMS-T-007014-A.1

作成された混合製品は適用製品リストに追加できます。

1. を選択します。

CMS-I-001956

2. 混合製品をリストから選択します。

注記

混合製品はマスタデータに含まれます。マスタデータ処理についての詳細は、以下のページを参照 115

3. で確定します。

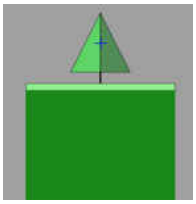
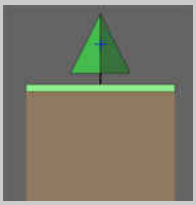
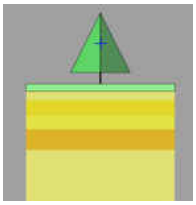
CMS-I-002432

17.6 対象範囲マップを選択

CMS-T-000559-B.1

対象範囲マップは作業済みエリアを表し、このエリアをマップ上で様々なカラーで表示することができます。

次の設定を利用できます：

対象範囲マップ	説明	図
対象範囲	標準設定。作業済みエリアは緑色で表示されます。	
GPS の精度	GPS 精度に応じて、作業済みエリアはオレンジ色で表示されます。この設定の場合、等級がマップに表示されます。	
アプリケーションマップまたは作業装置の制御変数名	この設定を行うには、可変式量制御（VRC）を設定しなければなりません；以下のページを参照 202。対象範囲は、あらかじめ定められた値に応じて異なるカラーで表示されます。この対象範囲マップの名前として、作業装置の制御変数が使用されます。この設定の場合、等級がマップに表示されます。	

1. でメニュー *"マップレイヤー"* を開きます。

2. *"対象範囲マップ"* において、矢印で希望する対象範囲マップを選択

   または

   選択リストを呼び出すには、
   矢印の間のボタンをタップします。

3. 選択を で確定します。

➡ 選択した対象範囲マップが表示されます。

CMS-I-002562

17.7 VRC マップを選択

CMS-T-000820-A.1

VRC マップにより、あらかじめ定められた、圃場で散布する量が表示されます。

1. でメニュー *"マップレイヤー"* を開きます。

2. *"VRC マップ"* で、矢印を用いて作業装置の制御可能なエレメントを選択します

   または

   選択リストを呼び出すには、
   矢印の間のボタンをタップします。

3. 選択を で確定します。

➡ 選択した VRC マップが表示されます。

CMS-I-002562

17.8 対象範囲等級を設定

CMS-T-00000465-A.1

17.8.1 対象範囲等級を手動で設定

CMS-T-00000466-A.1

対象範囲マップ用に次の設定を行うことができます：

- マップに表示される散布量範囲を設定
- 散布量範囲の数を決定
- 散布量範囲のカラーを決定
- 表示される対象範囲の透明度を決定

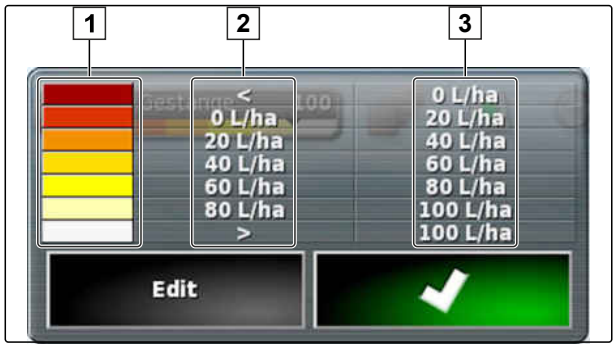
1.

により対象範囲等級の概要を開きます。

1 散布量のカラー

2 散布量を属するカラーで表示する際の最小値。

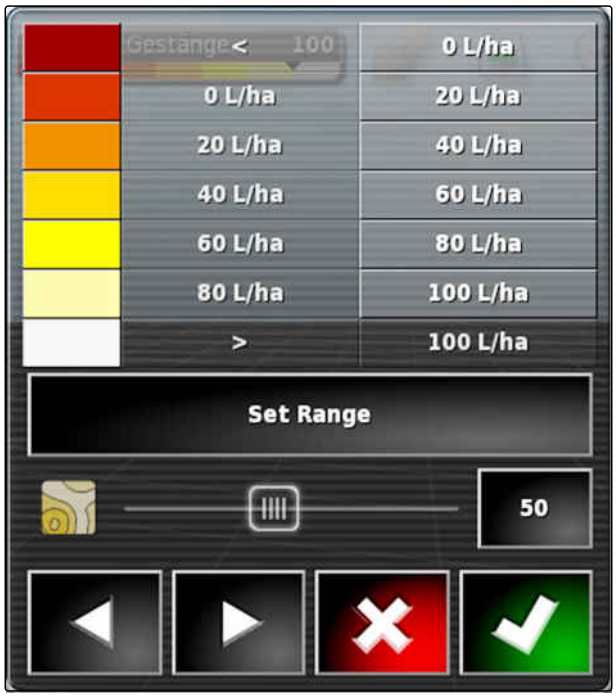
3 散布量を属するカラーで表示する際の最大値。



CMS-I-001056

2. *"編集"* により、対象範囲等級の設定を開きます。

3. *"設定範囲"* をタップします。



CMS-I-001053

4. 等級の最小値を定めるために、*"最小値"* を選択します。

5. 等級の最大値を決めるために、*"最大値"* を選択します。

6. 表示されるカラーエリアの数を定めるために、*"エリアの数"* を選択します。

7. で入力を確定します。

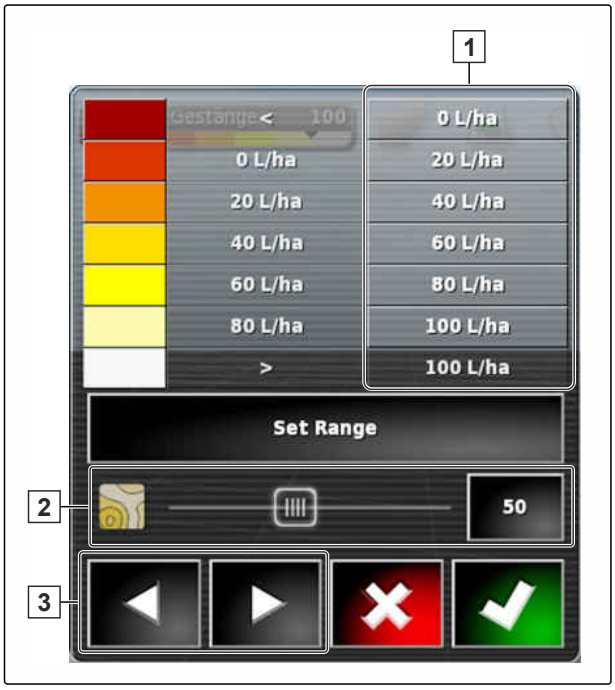
CMS-I-001059

8. 1 により、属するカラーで散布量を表示する際の最高値を定めます。

9. 2 で対象範囲の透明度を設定します。

10. 3 で対象範囲のカラーを選択します。

11. 設定を で確定します。



CMS-I-001050

17.8.2 散布量により散布量範囲を決定

CMS-T-001631-A.1

散布量等級の最小値と最大値は、すでに散布された量に基づいて決定できます。

必要条件

✓ 圃場の一部が作業済みでなければならない

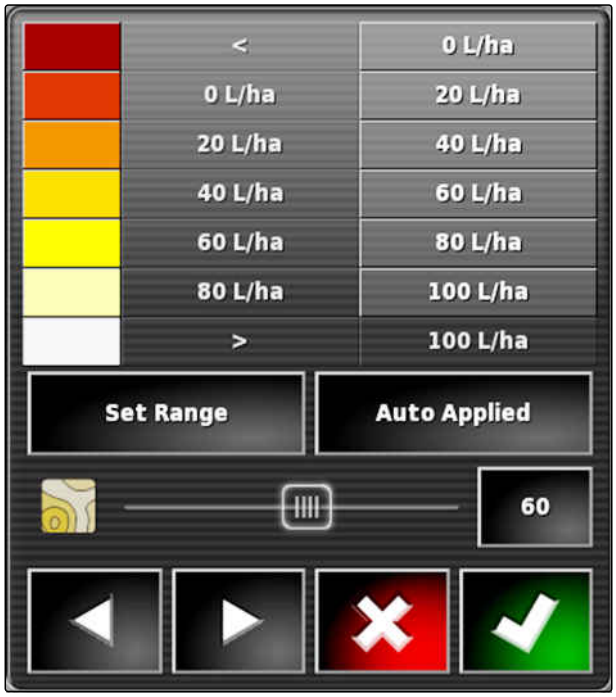
1.

により対象範囲等級の概要を開きます。

2. *"編集"* により、対象範囲等級の設定を開きます。

CMS-I-001097

3. *"自動散布済み"* により、すでに散布された量に等級範囲が合わせられます。



CMS-I-001094

18 在庫データを管理

CMS-T-00000467-A.1

18.1 在庫マネージャーを使用

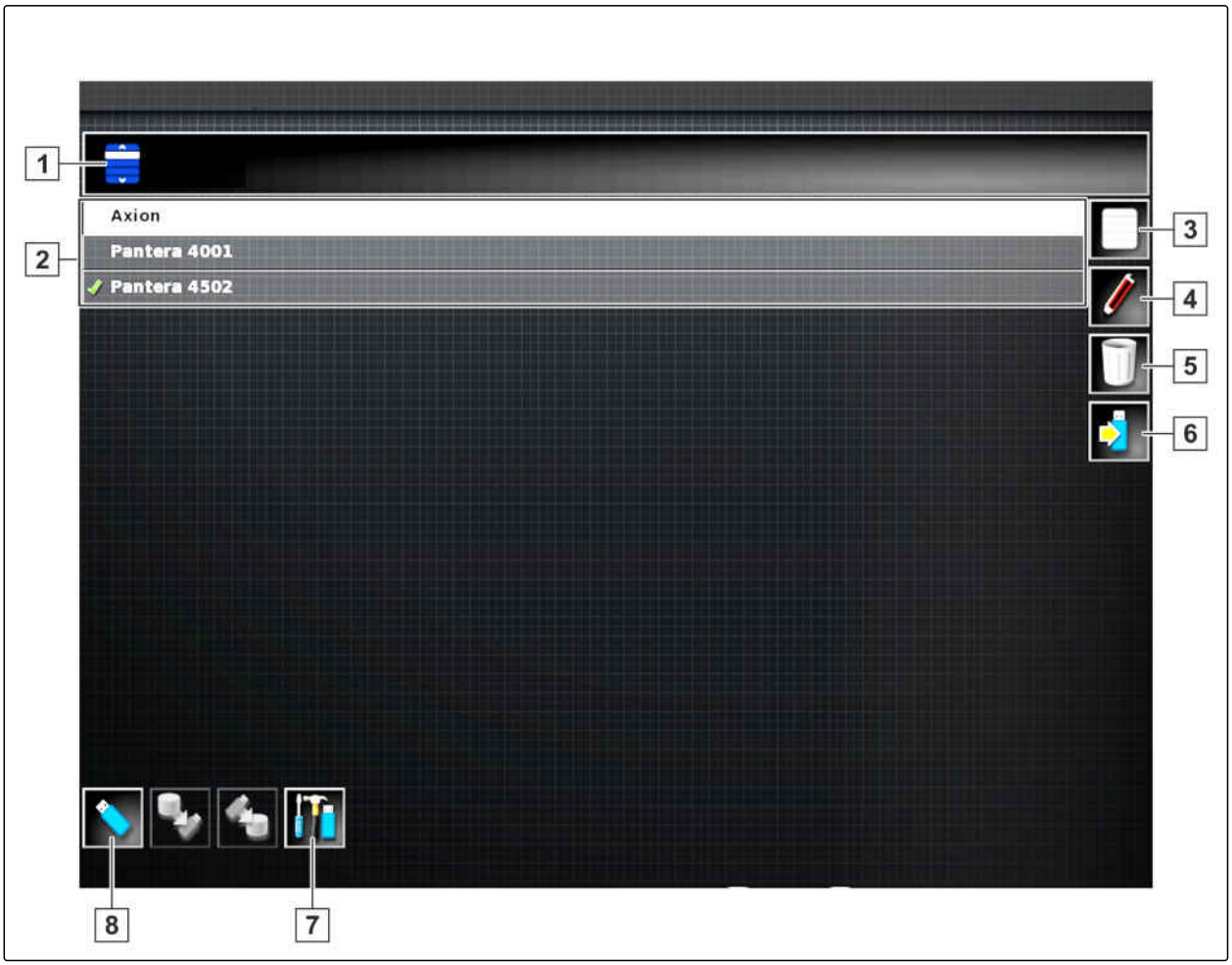
CMS-T-001472-A.1

在庫マネージャーでは、作成した在庫データを管理できます。

在庫マネージャー用のボタンは、運転メニューの機能バーにあります。

▶ 機能メニューで をタップします。

➡ 在庫マネージャーを開きます。



CMS-I-001121

在庫マネージャーの概要

1 カテゴリーを選択： 在庫データカテゴリー用の選択リストが開きます。

2 在庫データ： 選択されたカテゴリーの既存の在庫データ。

3 表示されるすべての在庫データを選択します。

4 選択された在庫データの名称を変更します。

5 選択された在庫データを削除します。

6 選択した在庫データを USB スティックにエクスポートします。

7 診断プロトコルを USB スティックにエクスポートします。診断プロトコルは、研修を受けた作業員によるトラブルシューティングに役立ちます。

8 USB スティックの在庫データを表示します。USB スティックの在庫データを表示する場合、背景色は青色になります。

18.2 ジョブデータバックアップをエクスポート

CMS-T-007033-B.1

ジョブデータを USB スティックにエクスポートする場合、同時にジョブデータバックアップが AmaPad に保存されます。エクスポートされたジョブデータ

が失われる場合、このジョブデータバックアップを再度エクスポートできます。

必要条件

- ✓ ジョブデータをエクスポートしている; 以下のページを参照 121
- ✓ USB スティックが差し込まれている

1. 在庫マネージャーの *"カテゴリー"*で *"ジョブデータバックアップ"* を選択します。

2. を選択します。

19 グローバルスタートページを使用

CMS-T-00000594-A.1

19.1 グローバルスタートページを保存

CMS-T-000755-B.1

グローバルスタートページにより、後で再び呼び出せるように、運転メニューの表示を保存できます。これにより、エレメントを取り除いた場合に、セットアップされたエレメントを再び個別に呼び出す必要がなくなるため、操作が容易になります。

1. 運転メニューのエレメントを希望に応じてセットアップします。
2. 基本ボタンを呼び出します、 以下のページを参照 。
3. をタップします。
4. *"スタートページを保存"* をタップします。
5. 名前を入力します。

➡ グローバルスタートページが保存されています。

19.2 グローバルスタートページを管理

CMS-T-000757-B.1

1. 基本ボタンを呼び出します、 以下のページを参照 。
2. をタップします。
3. 希望するスタートページで をタップします。

4. 選択したスタートページを有効化

   または

   非アクティブ化

   または

   削除

注記

無効化したスタートページは選択できません。

19.3 グローバルスタートページを選択

CMS-T-000753-B.1

注記

選択方法はセットアップメニューで設定できます
以下のページを参照 38。

1. 基本ボタンを呼び出します、 以下のページを参照 。

設定に応じ、セットアップメニューにおいて：

2. 希望するスタートページが表示されるまで、

   をタップ

   または

   メニューから希望するスタートページを選択します。

20 スクリーンショットの作成

CMS-T-000802-B.1

多機能ボタンを用いて、現在のユーザーインターフェイスの画像を USB スティックに保存できます。

必要条件

✓ セットアップメニューで機能を有効にしている; 以下のページを参照 38

1. USB スティックを AmaPad に差し込みます。
2. 多機能ボタン 1 をタップします。

➡ ユーザーインターフェースの背景が一時的にグレーになります。

➡ スクリーンショットは USB スティックのフォルダ *"スクリーンショット"* に保存されます。

CMS-I-000977

21 エラーの除去

CMS-T-00000470-B.1

21.1 エラーコードの割り当て

CMS-T-00000468-B.1

エラー通知にはエラーコードがあります。エラーコードにより、エラーを取り除くため、原因と措置を見つけることができます。

► エラーコード用の措置を表から読み取ります。

エラーコード	エラー	措置
U1052	ステアリングサブシステム用のファームウェアが正しくない。	ファームウェアを更新; 以下のページを参照 58。
U1054	ステアリングサブシステムがエラーモード。	ステアリング制御装置を OFF にしてから再び ON にします。
U1055	ステアリング制御装置はリセットを必要としています。	ステアリング制御装置と車両を OFF にします。20 秒待機します。ステアリング制御装置と車両を ON にします。
U1056	ステアリング制御装置の設定が正しくありません。	ホイール角度センサーを再びキャリブレート; 以下のページを参照 167
U1061	車両のパラメータ設定がステアリングサブシステム内で見つかりません。	正しい車両を再度選択; 以下のページを参照 81
U106 2	向きの角度をキャリブレートしなければなりません。	向きの角度のキャリブレート; 以下のページを参照 167
U1065	ステアリング角度センサーをキャリブレートしなければなりません。	車両ジオメトリを確認; ホイール角度センサーを再びキャリブレート; 以下のページを参照 167。
U106 6	コンパスをキャリブレートしなければなりません。	コンパスをキャリブレート; 以下のページを参照 167
U1067	新しい車両または新しいステアリング制御装置を検知。	コンパスを再びキャリブレート; 以下のページを参照 167.

エラーコード	エラー	措置
U1068	車両プロファイルがステアリングサブシステムの設定と一致しません。	ステアリングサブシステムが ON になっているかどうかを確認します。 車両を再び選択; 以下のページを参照 81。 ステアリング制御装置を再び選択; 以下のページを参照 84。
U1069	ステアリングサブシステムのステアリング角度センサーが設定されていません。	ディーラーに通知します。
U1071	AES-25 の平均出力が出力限度を超えています。	AES-25 モーターの負荷が高すぎないか確認します（ステアリングコラムがスムーズに動かない、ブシュまたはベアリングが摩耗）。ディーラーに通知します。
U1072	AES-25 の温度が温度限界値を超えています。	AES-25 を OFF にし、冷まします。まだ問題が存在する場合、ディーラーに通知します。
U1074	AES-25 ステアリング制御装置は初期化されませんでした。	ステアリングホイールを手で 4 分の 1 周回します。
U1075 ～ U1078	CAN 信号の受信障害または送信障害。	すべての接続部と接続を確認します。接続ボックスを OFF および ON にします。まだ問題が存在する場合、ディーラーに通知します。
U1079	ステアリング角度センサーは接続されていません。	接続を確認します。 センサーが故障している場合には交換します。 まだ問題が存在する場合、ディーラーに通知します。
U1080	ステアリング角度センサーでショート。	ディーラーに通知します。おそらくセンサーの交換が必要です。
U1082	CompactFlash- ファイルシステムのメモリの空き容量が 1 %未満。	サムネイルビューでメモリの使用状況を確認; 以下のページを参照 224。 必要に応じて、在庫マネージャーのデータを削除またはエクスポート; 以下のページを参照 214。
U3001	データ転送に失敗。	インポートまたはエクスポートを再び試みます。
U4001	トラックライン初期化時にエラー。	トラックラインを再び作成; 以下のページを参照 。

エラーコード	エラー	措置
U4006	有効なシステムキャリブレーションなし。	ステアリングをキャリブレートします; 以下のページを参照 167。
U5001	ステアリングサブシステムが検知されませんでした。	ステアリングサブシステムが ON になっているかどうかを確認します。 道路走行用のロックスイッチを無効にしているかどうかを確認します。 正しいステアリング制御装置を選択しているかどうかを確認します; 以下のページを参照 84。
U5002	作業装置とトラックラインを定めていません。	正しい作業装置を再び選択、以下のページを参照 92。 ジョブに正しい圃場を追加しているかどうかを確認します。 正しいジョブを再び選択; 以下のページを参照 122。 新しいトラックラインを作成; 以下のページを参照
U5003	ステアリング制御は、ステアリング制御ロックのために ON にできませんでした。	道路走行用のロックスイッチを無効にします。
U5004	作業装置が定められていません。	正しい作業装置を選択; 以下のページを参照 92 :
U5007	列の間隔（作業幅から作業装置のオーバーラップを引いたもの）が小さすぎます。	ブームセクション自動制御のオーバーラップ度を下げる; 以下のページを参照 183 :
U6904	ステアリング制御装置は 1 台のみですが、車両タイプは連結式です。	車両設定を確認; 以下のページを参照 77。
U6905	不明な機械タイプ。	車両設定を確認; 以下のページを参照 77。
U8505	工場でのキャリブレーションなし。	ステアリングをキャリブレートします; 以下のページを参照 167。
TC8	慣性センサーとモデムには、12 V 電圧が供給されません。	すべての接続部と接続を確認します。

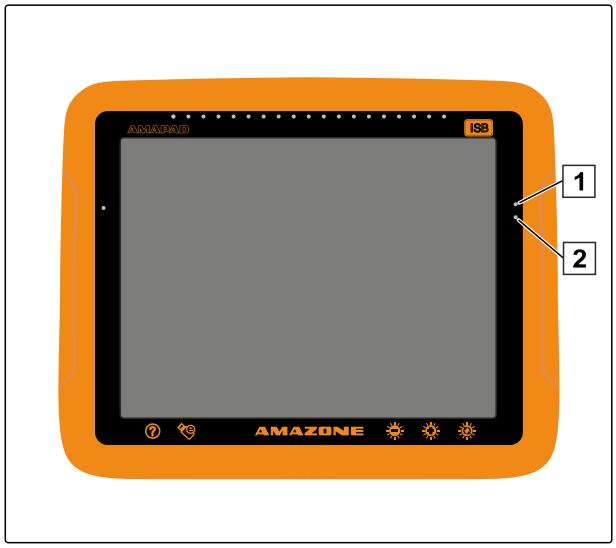
21.2
LED 表示を評価

CMS-T-00000469-A.1

AmaPad 前面の LED により、バッテリーと電力供給の状態を読み取れます。次の表は、様々なカラーコンビネーションの意味を説明しています。

1 バッテリー状態

2 電力供給



CMS-I-000581

▶ LED を利用して、表からバッテリー状態と電力供給を読み取ります。

LED バッテリー状態 1	LED 電力供給 2	説明
緑色に点灯	緑色に点灯	通常の状態、バッテリーは充電され、電力供給は正常。
緑色に点灯	黄色に点灯	バッテリーは充電され、電力供給は弱い。
緑色に点灯	赤色に点灯	バッテリーは充電されてなく、電力供給は弱いか無い。
黄色に点灯	赤色に点灯	バッテリーはほぼ空で、電力供給は弱いか無い。
赤色に点灯	赤色に点灯	バッテリーは空で、電力供給は弱いか無い。
赤色に点滅	Off	エネルギー管理ファームウェアがインストールされていない。
緑色／青色に点滅	緑色に点灯	バッテリーは充電され、電力供給は正常。
緑色／青色に点滅	黄色に点灯	バッテリーは充電され、電力供給は弱い。
緑色／青色に点滅	赤色に点灯	バッテリーは充電され、電力供給は非常に弱い。

LED バッテリー状態 1	LED 電力供給 2	説明
黄色／青色に点滅	緑色に点灯	バッテリーはほぼ空で、充電され、電力供給は正常。
黄色／青色に点滅	黄色に点灯	バッテリーはほぼ空で、充電され、電力供給は弱い。
黄色／青色に点滅	赤色に点灯	バッテリーはほぼ空で、充電され、電力供給は非常に弱い。
赤色／青色に点滅	緑色に点灯	バッテリーは空で、充電され、電力供給は正常。
赤色／青色に点滅	黄色に点灯	バッテリーは空で、充電され、電力供給は弱い。
赤色／青色に点滅	赤色に点灯	バッテリーは空で、充電され、電力供給は非常に弱い。

21.3 システム診断を呼び出す

CMS-T-000844-B.1

機能メニューには、AmaPad のシステムプロパティについての情報を表すサムネイルビューがあります。

► 機能メニューで をタップします。

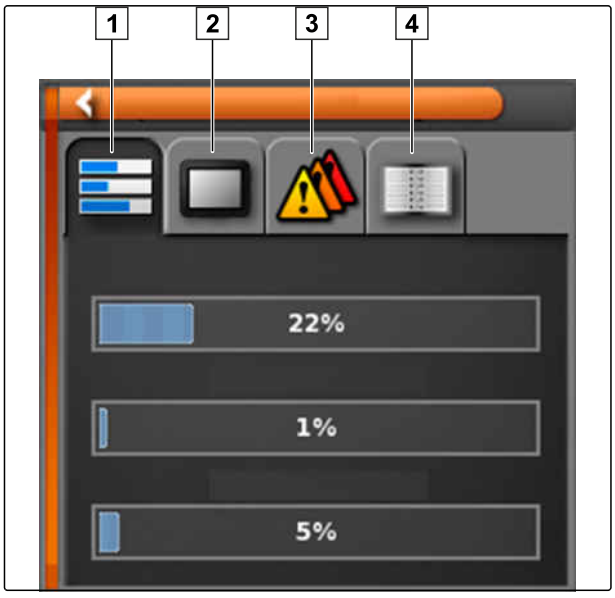
➡ サムネイルビューが開きます。

1 メモリの使用状況

2 コンソール診断

3 障害コード

4 プロトコル： このタブでは、ボタン *"設定ファイル"* によって USB スティックの設定ファイルをロードできます。



CMS-I-000509

21.4 ソフトウェアバージョンを検出

CMS-T-003910-A.1

機能メニューには、インストールされたソフトウェアバージョンについての情報を表すサムネイルビューがあります。

▶ 機能メニューで をタップします。

➡ ソフトウェア情報があるサムネイルビューが開きます。

索引 22

22.1 用語集

CMS-T-000583-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。操作コンソールにより、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、AmaPad 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、作業装置のエレメント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。

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。

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。

マ

マスタデータ

次のデータがマスタデータに含まれます:

- 顧客データ
- 農場データ
- 作業者データ
- 圃場データ
- 製品データ
- 植物データ
- コメントのテンプレート
- 措置

制

制御変数

制御変数は、作業装置の制御可能なエレメントを表します。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。

向

向きの角度

取り付け時の受信機の位置を表します。

在

在庫データ

在庫データは在庫データマネージャーで管理します。

次のデータは在庫データに属します：

- 車両データ
- 作業装置データ
- トラックライン
- 水の保全プロジェクト
- Geo-ID ファイル
- ジョブデータバックアップ

境

境界ライン

AmaPad のマップ上の仮想ライン。境界ラインにより、作業区域または除外エリアとして定義できるエリアを表します。

属

属性

シェープファイルでは、様々な値を表の列内で保存できます。この表の列は属性として表記され、個別に選択できます。例えば、ある製品の様々な散布量をシェープファイルに保存できます。

汎

汎用端末

汎用端末により、ECU のユーザーインタフェースを AmaPad 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。

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。

22.2
インデックス

A

AB トラックラインを作成 149

AUX-N 機能をセットアップ
汎用端末内 *177*

AUX 操作エレメント
割り当ての確定 *175*

G

GPS データ
ダッシュボード内 *25*

GPS ドリフト
オプション *160*
フラグポイントで修正 *161*
フラグポイントを設定 *145*
修正 *160*

GPS 受信機
バッテリーモード *59*
ファームウェアの更新 *58*
ボーレートを設定 *61*
選択する *57*

GPS
出力 *67*
出力を設定 *66*
情報の呼び出し *165*
速度シミュレーション *101*
入力 *67*
補正ソースを選択 *61*

I

ISOBUS
ECU 検知 *88*
作業装置の検知 *88*

L

LED
バッテリー状態 *7*
ライトバー *7*
電力供給 *7*

O

OAF ファイル
ロード *60*

T

TASKDATA.XML 119

TC 番号
決定する *75*

U

UT
使用する *174*

UT 番号
決定する *72*

V

VRC
マップを選択 *209*
可変式量制御も参照 *192*

ア

アシスタント 16

アダプティブな曲線のトラックラインを作成 155

アップグレード 77

アプリケーションマップ 207

アプリケーションマップを使用 192

アラーム音 35

アラーム
列の終端 *69*

オ

オーバーラップの設定 95

ク

クイックアクセスをセットアップ
汎用端末内 *177*

クイックスタート 174

クイックスタートの設定 52

グ

グローバルスタートページ 38

サ

サムネイルビュー
開く *103*
最大化 *103*
閉じる *105*

シ

シェープファイル
境界ライン用 *133*
システム 150 ファイル転送 39
ショートカットをセットアップ
汎用端末内 *177*

ジ

ジョブデータ
インポートする *119*
エクスポートする *121*
ジョブデータバックアップ 214
ジョブデータファイル 119
ジョブメニュー 24
ジョブ
ソート *124*
フィルターにかける *123*
開始する *116*
作成 *118*
削除する *125*
情報の呼び出し *126*
選択する *122*
中断 *116*
ジョブ情報を呼び出す 126

ス

スイッチボックス 183
スクリーンショットの作成 38, 219
ステアリングステータス
呼び出し *168*

ズ

ズーム 106

セ

セットアップメニュー
基本的な操作 *28*

ソ

ソフトウェアの更新 77

タ

タスクコントローラ
番号を決定する *75*
タッチスクリーン
キャリブレーション *35*
感度 *37*

ダ

ダッシュボード
GPS データ *25*
トラック逸脱の確認 *159*

デ

データバックアップ 214

ト

トラックライン
再使用 *156*
削除する *214*
指定された長さを移動 *163*
車両の位置に移動 *164*
修正 *163*
段階的に移動 *163*
保存する *165*

バ

バックアップ 214

フ

ファームウェアの更新
GPS 受信機 *58*
フラグポイント
GPS ドリフト補正用 *145*
ユーザー定義 *144*
危険箇所用 *142*
設定する *70*
表示または非表示 *107*
編集する *147*

ブ

ブームセクションステータス 183
ブームセクション制御
自動 *183*

手動 *181*

へ

ヘルプ
クイックスタート *52*
ヘルプモードを有効化 *50*
ボタンの名称 *11*

ボ

ボタン
サイズを変更 *40*

ボタン音 34

マ

マーキングポイント
ユーザー定義 *144*
危険箇所用 *142*

マップグリッドライン 107

マップの移動
有効にする *42*

マップビュー
概要 *24*
呼び出す *106*

マップレイヤー
設定する *24*

マップ
レイヤーを選択 *107*
移動する *42, 107*
拡大 *106*
視点を変更 *106*
縮小 *106*
等級を設定 *210*

ユ

ユーザー権限を定める 45

ユーザー権限
パスワードで保護 *45*
変更する *45*

ユーザー制御 45

ユーザー用のメニューをロックする 45

ラ

ライトバー
トラック逸脱の確認 *158*

ライン番号
表示または非表示 *107*

仮

仮想ブームセクションスイッチ 24

作

作業区域
定義 *137*

作業済みエリア
カラーを変更する *43*
表示 *207*

作業時間を決定 127

作業装置データ
インポートする *93*
コピーする *93*

作業装置プロファイルを作成 88

作業装置
作成する *91*
削除する *214*
自動検知 *88*
選択する *92*

作業速度
下限 *99*

使

使用条件 8

信

信号
タンクスイッチ用 *100*
ブームセクション用 *100*
メインスイッチ用 *100*

入

入力 67

円

円状のトラックラインを作成 154

列

列の終端
アラームを出力 *69*

取

取扱説明書
意味 ... *1*
関連文書 ... *1*
使用している記号 ... *1*

可

可変散布量
表示 ... *207*

可変式量制御
アプリケーションマップ ... *192*
マップに表示 ... *208, 209*

圃

圃場境界線
シェープファイルで作成 ... *133*
記録 ... *130*
記録を中断 ... *133*
個別に削除 ... *137*
作成する ... *130*
削除する ... *142*
対象範囲から作成 ... *135*
編集する ... *137*

圃場
作成 ... *129*
表示または非表示 ... *107*

在

在庫データを管理 ... 214

在庫マネージャーを使用 ... 214

基

基本ボタン ... 7

境

境界ライン
シェープファイルで作成 ... *133*
記録 ... *130*
記録を中断 ... *133*
個別に削除 ... *137*
作成する ... *130*
削除する ... *142*
対象範囲から作成 ... *135*
編集する ... *137*

境界ラインの記録
中断 ... *44, 44*

境界範囲
定義 ... *137*

多

多機能ボタン
設定する ... *38*

多機能領域モード ... 38

対

対象範囲
カラーを変更する ... *43*
「対象範囲マップを選択」を参照 ... *207*

対象範囲マップ
選択する ... *207*

対象範囲等級
設定する ... *210*

小

小数の分離記号を変更 ... 30

小数点記号の変更 ... 30

後

後退の自動検知
ボタン ... *18*

後退
自動検知 ... *49, 180*

接

接続 ... 67

散

散布を開始
ジョブの開始を参照 ... *116*

散布量の等級 ... 24

明

明るさ
モード ... *12*
設定する ... *12*

曲

曲線のトラックラインを作成 ... 152

枕

枕地のセットアップ ... 138

機

機能メニュー 18

汎

汎用端末
プールキャッシュを削除 *73*
使用する *174*
番号を決定する *72*

画

画面
キャリブレーション *35*
感度 *37*

等

等級
設定する *210*

自

自動ステアリングシステム
OFF にする *173*
スイッチ ON *172*
ステアリングをキャリブレート *167*
ステータスウィンドウを設定 *39*
ステータスウィンドウを有効化 *39*
ステータスの呼び出し *168*
ボタン *18*

補

補助ボタンをセットアップ
汎用端末内 *177*

補正信号のセットアップ 61

視

視点
変更する *106*

言

言語の変更 30

言語
変更する *8*

警

警告メッセージ
スタート後 *8*
一般 *14*
汎用端末 *14*

車

車両
ジオメトリを決定 *79*
削除する *214*
選択する *81*

車両データ
インポートする *82*
コピーする *83*

車両のアイコン
フォーカス *24, 107*

車両フォーカス 24

速

速度 101

速度シミュレーション 101

運

運転メニュー
概要 *18*

選

選択確定 24

量

量制御 192

除

除外エリア
作成する *130*
定義 *137*

除外エリアの記録
中断 *44*

音

音量を変更 34

AMAZONEN-WERKE
H. DREYER GmbH und Co. KG
Postfach 51
49202 Hasbergen-Gaste
Germany

+49 (0) 5405 501-0
amazone@amazone.de
www.amazone.de