

# MATRIX® PRO GS

ユーザーマニュアル

MATRIX® PRO 840GS




MATRIX® PRO 570GS

**TeeJet®**  
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®

# はじめに


## 1. 電源オン





「電源ボタン」を押して、コンソールの電源を入れます。

## 2. ホーム画面


起動シーケンスが完了すると、「ホーム」画面が開き、新しいジョブを開始するか、または既存のジョブを続行するための選択肢が表示されます。

## 3. ユニット設定への進み方

1. 「ユニット設定」下部タブを押します。

最初に「設定」 オプションが表示されます。「データ管理」、「コンソール設定」、「ツール」は、サイド タブのキーからアクセスできます。


### 文化項目の設定

2. 「コンソール」サイドタブを押します。

3. 「文化項目」を押します。

「文化項目」は、単位、言語、および時間帯を設定するために使用します。


### GPS の設定

1. 「設定」サイドタブを押します。

2. 「GPS」を押します。

GPS は、GPS モード、GPS ポートおよび PRN の設定と、GPS 受信情報の表示に使用します。


### 作業機の設定

1. 「設定」サイドタブを押します。

2. 「作業機」を押します。

作業機の設定は、ストレート モード、スプレッダー モード、またはスタガード モードに関連する様々な設定に使用します。設定は、SmartCable またはセクション ドライバ モジュール (SDM) の有無によって異なります。

### 支援/自動操縦の設定


1. 「設定」サイドタブを押します。

2. 「支援/自動操縦」を押します。

ステアリング コントロール モジュール (SCM) がある場合は、支援/自動操縦オプションを利用できます。設定方法の詳細については、特定の支援/自動操縦のインストール マニュアルを参照してください。

## 4. ガイド画面への進み方

1. 「車両ビュー ガイド」タブ、「フィールド ビュー ガイド」タブ、または「REALVIEW ガイド」タブを押します。

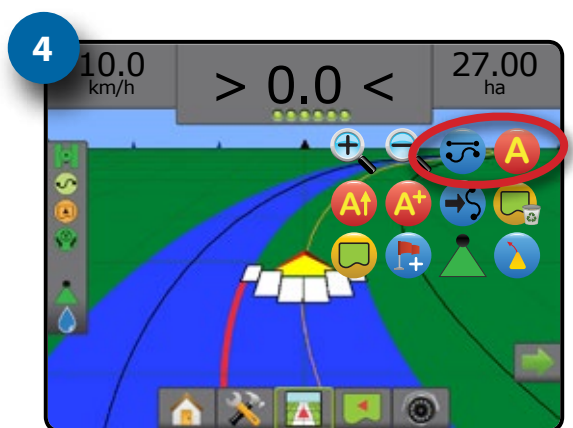
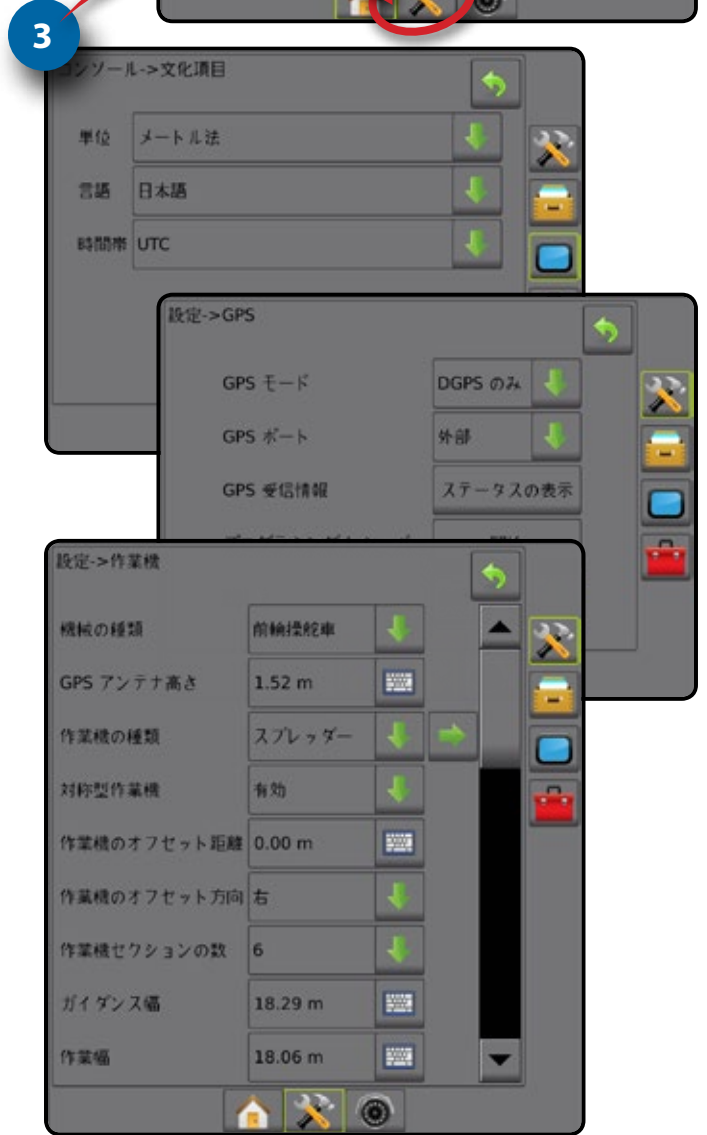
2. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブを押して、ナビゲーションオプションを表示します。

### ガイド モードの選択

- ▶ ストレート AB 
- ▶ カーブ AB 
- ▶ サークル 
- ▶ ラストパス 
- ▶ ネクストロウ 

### A と B の地点にマークを付ける方法

AB ガイド線を設定します。



# Table of contents

## 第1章 - システム概要 1

ご利用いただける製品アップグレード ..... 1

### システムの構成部 1

Matrix Pro 570GS コンソール ..... 1

Matrix Pro 840GS コンソール ..... 2

RealView® カメラ ..... 2

その他の特徴 ..... 2

    電源オン ..... 2

    電源オフ ..... 2

    起動シーケンス ..... 2

    推奨されるアンテナのインストール ..... 2

### 装置構成 3

## 第2章 - はじめに 4

### 基本画面の使用 4

    下部タブ キー ..... 4

    ジョブが有効なときに使用できないオプション ..... 4

    コンソール画面の色 ..... 5

    警告や情報を示すポップアップ ..... 6

    ドロップダウン メニューの選択 ..... 6

    画面のスクロール ..... 6

    設定オプション情報 ..... 6

    キーボード入力画面 ..... 6

### ユニット設定モード メニュー オプション 7

## 第3章 - ジョブ/ホーム画面 8

### シンプル モード 9

    新規ジョブ ..... 9

    ジョブの続行 ..... 9

    ジョブを閉じる ..... 9

### アドバンス モード 9

    新規ジョブ ..... 9

    ジョブの開始 ..... 9






    ジョブを閉じる ..... 9

## 第4章 - 全画面ビデオ表示 10

## 第5章 - システム設定 11

### 概要 11

    ジョブが有効なときに使用できないオプション ..... 12

|   |                          |           |
|---|--------------------------|-----------|
|    | <b>設定</b>                | <b>12</b> |
|   | 作業機                      | 13        |
|   | 作業機の種類                   | 13        |
|   | シングル セクション設定             | 13        |
|   | SmartCable またはセクション ドライバ |           |
|   | モジュール設定                  | 14        |
|   | ライトバー                    | 15        |
|   | 支援/自動操縦                  | 15        |
|   | 支援/自動操縦が使用できない           | 16        |
|   | ティルト補正                   | 16        |
|   | 平らな圃場が使用できない             | 16        |
|   | ティルト補正が使用できない            | 16        |
|   | GPS                      | 17        |
|   | PRN が表示されない              | 17        |
|   | ビデオ                      | 17        |
|   | ビデオ設定が使用できない             | 17        |
|   | センサー                     | 18        |
|   | センサーが使用できない              | 18        |
|   | 圧力センサー                   | 18        |
|   | 液滴サイズ モニター               | 19        |
|   | 液滴サイズ モニターが使用できない        | 19        |
|    | <b>データ管理</b>             | <b>20</b> |
|   | ジョブ データ                  | 20        |
|   | ジョブ データが使用できない           | 20        |
|   | 転送                       | 21        |
|   | 管理                       | 21        |
|   | レポート                     | 22        |
|   | 選択                       | 22        |
|   | 機械設定                     | 23        |
|   | 転送                       | 24        |
|   | 管理                       | 24        |
|   | 使用可能な機械設定                | 25        |
|  | <b>コンソール</b>             | <b>26</b> |
|   | 表示                       | 26        |
|   | 文化項目                     | 27        |
|   | 音量ボリューム                  | 27        |
|   | デモ モード                   | 28        |
|   | バージョン情報                  | 28        |
|  | <b>ツール</b>               | <b>29</b> |
|   | <b>第 6 章 - ガイド</b>       | <b>30</b> |
|   | ナビゲーション画面のオプション          | 31        |
|   | <b>ガイドバー</b>             | <b>32</b> |
|   | 選択可能な情報                  | 32        |
|   | ナビゲーション動作とブーム ステータス      | 32        |
|   | <b>ステータスバー</b>           | <b>33</b> |
|   | ステータス/情報画面               | 33        |
|  | <b>ナビゲーション画面</b>         | <b>35</b> |
|   | 車両ビュー                    | 36        |
|   | フィールド ビュー                | 37        |
|   | RealView ガイド             | 38        |

|   |   |           |
|---|---|-----------|
|    | <b>ガイドモード</b>                               | <b>39</b> |
|   | ストレート AB ガイダンス .....                        | 39        |
|   | カーブ AB ガイダンス .....                          | 39        |
|   | サークル ガイダンス .....                            | 39        |
|   | ラストパス ガイダンス .....                           | 39        |
|   | ネクストロウ ガイダンス .....                          | 39        |
|   | ガイドなし .....                                 | 39        |
|   | <b>ガイドライン</b>                               | <b>40</b> |
|   | カーブの進路ガイドライン .....                          | 40        |
|   | AとBの地点にマークを付ける .....                        | 40        |
|   | A+ ナツジ機能 .....                              | 41        |
|   | 次のガイドライン機能 .....                            | 42        |
|   | ラストパス ガイドライン .....                          | 42        |
|   | テキストロウ ガイドライン .....                         | 43        |
|   | 方位角 .....                                   | 43        |
|    | <b>適用境界</b>                                 | <b>44</b> |
|    | <b>復帰地点</b>                                 | <b>46</b> |
|   | 復帰地点にマークを付ける .....                          | 46        |
|   | 復帰地点の削除 .....                               | 46        |
|   | 復帰地点へのガイド .....                             | 46        |
|   | <b>BOOMPILOT</b>                            | <b>47</b> |
|   | <b>シングル セクション</b> .....                     | <b>47</b> |
|   | コンソールのみ .....                               | 47        |
|   | オプションの動作オン/オフ スイッチを使用する .....               | 47        |
|   | 動作オン/オフ スイッチを使用する .....                     | 47        |
|   | コンソールを使用する .....                            | 47        |
|   | <b>SmartCable またはセクション ドライバ モジュール</b> ..... | <b>48</b> |
|   | コンソールのみ .....                               | 48        |
|   | レート コントローラ または スイッチ ボックス .....              | 48        |
|   | 内部セクション ドライバ モジュール 付き レート コントローラ .....      | 48        |
|   | 動作オン/オフ スイッチ .....                          | 48        |
|  | <b>拡大/縮小</b>                                | <b>49</b> |
|   | 車両ビュー .....                                 | 49        |
|   | フィールドビュー .....                              | 49        |
|  | <b>パン モード</b>                               | <b>49</b> |
|  | <b>REALVIEW 固有のオプション</b>                    | <b>50</b> |
|   | RealView 設定オプション .....                      | 51        |
| <b>第7章 - GPS</b>  |   | <b>52</b> |
|   | GPS .....                                   | 52        |
|   | GPS モード .....                               | 53        |
|   | GPS ポート .....                               | 53        |
|   | 外部レーザバーの最低設定要件 .....                        | 53        |
|   | ガイド画面の GPS 受信情報 .....                       | 54        |
|   | GGA の要件 .....                               | 54        |
|   | プログラミング レーザバー .....                         | 54        |
|   | PRN .....                                   | 54        |
|   | 代替 PRN .....                                | 55        |
|   | PRN が表示されない .....                           | 55        |

概要  
はじめに  
ホーム  
全画面  
設定  
カメラ  
GPS  
作業機  
液滴モニター

## 第8章 - 作業機の設定

56

|             |    |
|-------------|----|
| 作業機の種類..... | 56 |
|-------------|----|

### 基本的な画面使用

57

### シングル セクション設定

58

|                          |    |
|--------------------------|----|
| ストレート作業機の種類.....         | 59 |
| TeeJet スプレッター作業機の種類..... | 59 |
| OEM スプレッター作業機の種類.....    | 60 |

### SMARTCABLE またはセクション ドライバ モジュールの設定

61

|                          |    |
|--------------------------|----|
| ストレート作業機の種類.....         | 62 |
| TeeJet スプレッター作業機の種類..... | 63 |
| OEM スプレッター作業機の種類.....    | 64 |
| スタガード作業機の種類.....         | 64 |

### 作業機オフセットの距離調整

66

|                    |    |
|--------------------|----|
| GPS オフセット調整計算..... | 66 |
| 作業機オフセット調整.....    | 67 |

### 工場出荷時の設定と範囲

68

|                                       |    |
|---------------------------------------|----|
| シングル セクション.....                       | 68 |
| SmartCable またはセクションドライバ<br>モジュール..... | 68 |

## 第9章 - 液滴サイズモニター

70

### 液滴サイズ モニターの設定

70

|                         |    |
|-------------------------|----|
| 圧力センサー.....             | 70 |
| 液滴サイズ モニター.....         | 71 |
| 液滴サイズ モニターが使用できない.....  | 71 |
| 液滴サイズ モニターの有効化/無効化..... | 71 |
| チップのプリセット.....          | 72 |
| 現在のチップ.....             | 72 |

### 液滴サイズ モニターの操作

73

|             |    |
|-------------|----|
| 液滴サイズ表..... | 73 |
| ガイドバー.....  | 73 |



### 安全に関する情報

TeeJet Technologies は、以下の安全要件を厳守しなかったために発生した損害または身体的な損傷について一切責任を負いません。

車両の運転者には、車両を安全に運転する責任があります。

Matrix Pro GS と支援/自動操縦装置の組み合わせは、車両の運転者にとって代わるものとして設計されていません。

Matrix Pro GS が接続されている間は車両を離れないでください。

接続前および接続中に、車両の周辺に人や障害物がないことを確認してください。

Matrix Pro GS は、現場作業中の効率性を支援および向上するために設計されています。品質および作業に関連する結果については運転者が全責任を負います。

一般道路で操作する前に、支援/自動操縦装置を解除するか、取り外してください。

## 第 1 章 - システム概要

Matrix Pro GS は、接続されている複数のモジュールと GPS マッピング、ガイダンス、FieldPilot<sup>®</sup>、BoomPilot<sup>®</sup>、およびデータ収集を CAN バス テクノロジーを使って単一のコンソールで管理します。これにより、キャブ内の複数のコンソールを 1 つの頑強なシステムに置き換えることができます。

### ご利用いただける製品アップグレード

- FieldPilot<sup>®</sup> 支援/自動操縦
- UniPilot<sup>®</sup> 支援操縦
- BoomPilot<sup>®</sup> 自動ブーム セクションコントロール
- ティルト ジャイロ モジュール
- 最大 8 台のカメラのビデオ選択モジュール
- 外部 GPS レシーバーまたはアンテナのアップグレード
- Fieldware<sup>®</sup> Link 強化データ組織化アプリケーション
- 液滴サイズ モニター用圧力センサー インターフェイス キット

### システムの構成部

#### Matrix Pro 570GS コンソール

Matrix Pro 570GS は、一般的な農作業状況で長年にわたりご愛用いただけるようにデザインされています。しっかりフィットした筐体とすべてのコネクタを覆うゴム カバーにより、一般的な埃っぽい環境でも操作に問題が生じることはありません。時おり水がかかる程度ではユニットが損傷することはありませんが、Matrix Pro 570GS は雨に直接さらされるようにはデザインされていません。Matrix Pro GS を水気のある環境で操作しないようご注意ください。

図 1-1: Matrix Pro 570GS コンソールの正面と背面



## Matrix Pro 840GS コンソール

Matrix Pro 840GS は、一般的な農作業状況で長年にわたりご愛用いただけるようにデザインされています。しっかりフィットした筐体とすべてのコネクタを覆うゴム カバーにより、一般的な埃っぽい環境でも操作に問題が生じることはありません。時おり水がかかる程度ではユニットが損傷することはありませんが、Matrix Pro 840GS は雨に直接さらされるようにはデザインされていません。Matrix Pro GS を水気のある環境で操作しないようご注意ください。

図 1-2: Matrix Pro 840GS コンソールの正面と背面



## RealView® カメラ


TeeJet Technologies の RealView カメラは、Matrix Pro GS の画面にビデオ画像を表示します。RealView がビデオを通してガイドできるように、カメラを前面に向けることができます。あるいは、カメラの位置を合わせて、お使いの装置の他の運転状況を表示することもできます。カメラには柔軟な RAM マウント、統合型の日よけが搭載されており、赤外線照明によって夜間でもクリアなビデオ画像が得られます。

## その他の特徴

すべての変更は自動的に保存されます。


Matrix Pro GS システムに接続されている装置を変更したり、新しい装置を取り付ける場合は、コンソールをいったんオフにして、再度オンにする必要があります。

### 電源オン

電源ボタン  を押してコンソールに電源を入れます。

電源が入ると、Matrix Pro GS は起動シーケンスを開始します。

### 電源オフ

電源をオフにするには、シャットダウン モードに入ったことが確認画面に表示されるまで、電源ボタン  を押し続けます。

警告! 電源をオフにした後、コンソールを再起動する場合は、30秒間待ってください。

### 起動シーケンス

コンソールに電源が入るのに約 40 秒かかります。この間に一連の画面表示があり、LED が点滅し、明るさのレベルが変化します。電源が入り、起動シーケンスが完了すると、ホーム画面が表示されます。

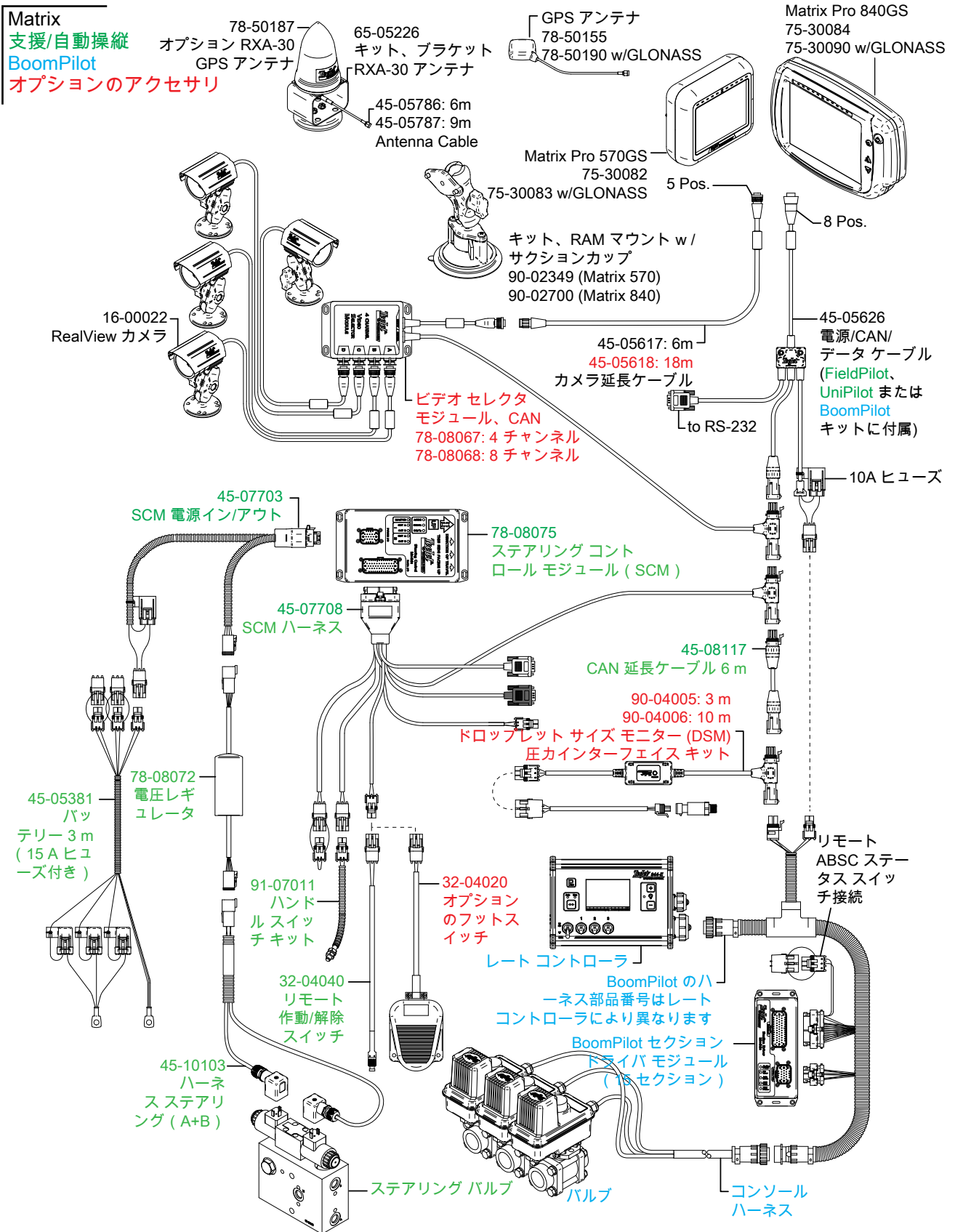
### 推奨されるアンテナのインストール

GPS のアンテナはキャブ上部の 10 cm 四方以上の金属面の上で、できるだけ前方に取り付けるようにしてください。

## 装置構成

以下の図は、一般的な Matrix Pro GS の装置構成を示しています。装置構成には多くの組み合わせが考えられるので、この図は参考用としてのみご利用ください。

図 1-3: VSM や複数の RealView カメラ、FieldPilot および BoomPilot 付いている Matrix Pro GS



## 第2章 - はじめに

Matrix Pro GS は、シンプルな通常のジョブ システムとしても、また高度なマルチ ジョブ システムとしてもご使用いただけます。コンソールがどちらのモードになっていても、基本的な画面機能は同じです。






- 下部タブとサイド タブを使って、さまざまな画面やサブスクリーンにアクセスできます
- 警告や情報を示すポップアップによって、コンソールの活動や設定の詳細またはガイド機能についての情報を提供します
- 設定オプションはドロップダウン メニューやキーボード入力画面を使って簡単に設定できます

セットアップ機能をすばやく見つけるには、ユニット設定モード メニューの構成図を参照してください。

### 基本画面の使用

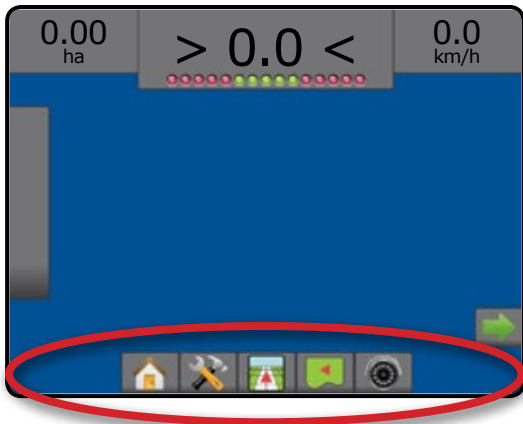
#### 下部タブ キー

下部タブ キーは常に画面に表示されています。これらのキーを使って、ジョブ、設定オプション、ナビゲーションにアクセスすることができます。

-  ホーム/ジョブ画面
-  ユニット設定
-  車両ビュー ガイド
-  フィールド ビュー ガイド
-  RealView ガイドまたは RealView カメラ全画面ビデオ表示

注記: RealView ガイドのオプションは、カメラがシステムにインストールされている場合のみご利用いただけます。

図 2-1: 下部タブ キー



#### ジョブが有効なときに使用できないオプション

ジョブが有効なときに使用できない設定オプションがいくつかあります。アクセスできないオプションについては、ユニット設定モードメニューの構成図を参照してください。

図 2-2: 使用できないオプションの例



## コンソール画面の色



コンソールには 6 つのカラー スタイルが用意されています。「ユニット設定」下部タブ キーに続けて、「コンソール」サイド タブ  を押し、**表示** オプションを入力します。下向き矢印  を押してカラー スタイル オプションにアクセスし、カラー スタイルを選択します。

図 2-3: カラー スタイル

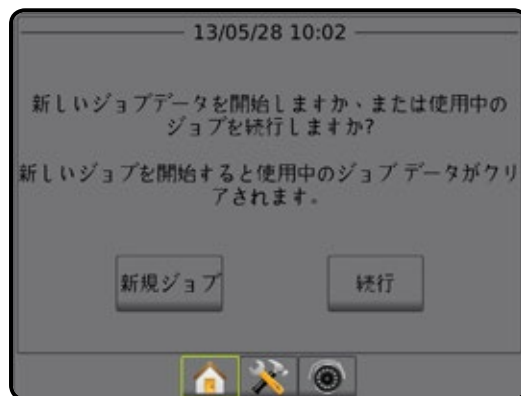


## シンプルまたはアドバンス モード

シンプル モードとアドバンス モードを切り替えるには、「データ管理」-「オプション」の下の「設定」の章を参照してください。

シンプル モードでは、一度にひとつのジョブしか使用できません。ホーム画面には、境界範囲とカバー範囲のみが表示されます。現在のジョブだけをレポートに保存できます。Fieldware Link とは使用できません。

図 2-4: シンプル モードのホーム画面



アドバンス モードでは、いつでも複数のジョブにアクセスできます。ホーム画面には、ユーザー名、農場名、圃場名、ジョブ名、境界範囲とカバー範囲、および選択したジョブからの距離が表示されます。これらの名前のうち、コンソールを使用して入力できるのはジョブ名だけです。「データ」->「レポート」では、保存されているすべてのジョブを PDF、SHP、または KML ファイルにすることができます。Fieldware Link を使用すると、境界およびガイドラインを再利用するためにジョブをコピー/編集できるだけでなく、ユーザー、農場、および圃場のデータを入力できます。ユーザー、農場、および圃場の情報は Fieldware Link でのみ入力できます。

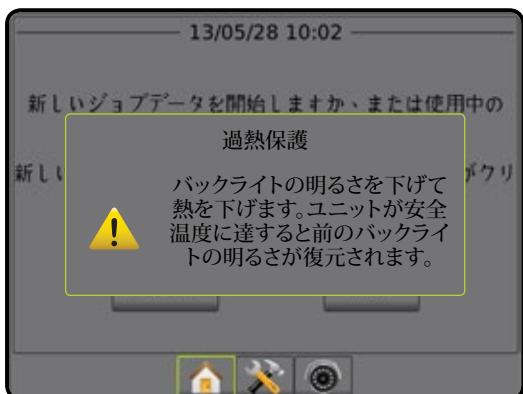
図 2-5: アドバンス モードのホーム画面



## 警告や情報を出すポップアップ

警告や情報を出すポップアップ ボックスは約 5 秒間表示されます。情報を出すボックスを消すには、画面のどこかをタップします。

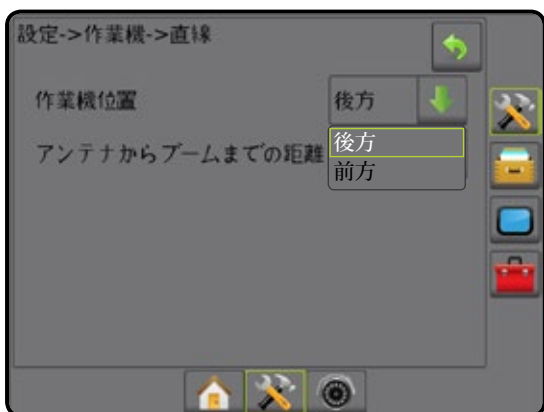
図 2-6: 情報画面



## ドロップダウンメニューの選択

下向き矢印 ↓ を押してオプションにアクセスします。上向き/下向き矢印 ▲ ▼ を使うか、必要であればスライドバーで拡張リストをスクロールします。適切なオプションを選択します。オプションを選択せずにリストを閉じるには、画面でドロップダウンメニュー以外の場所をタップします。

図 2-7: ドロップダウンメニューの例



## 画面のスクロール

現在の画面に表示されない情報またはオプションがある場合もあります。その場合は、上向き/下向き矢印 ▲ ▼ やスライドバーを使って、画面に表示されていないオプションや情報を見ることができます。

図 2-8: 画面スクロールの例



## 設定オプション情報

メニューの項目でオプションのアイコンまたはオプション名を押すと、その項目の定義や値の範囲が表示されます。情報を出すボックスを消すには、画面のどこかを押します。

図 2-9: 情報テキストボックスの例

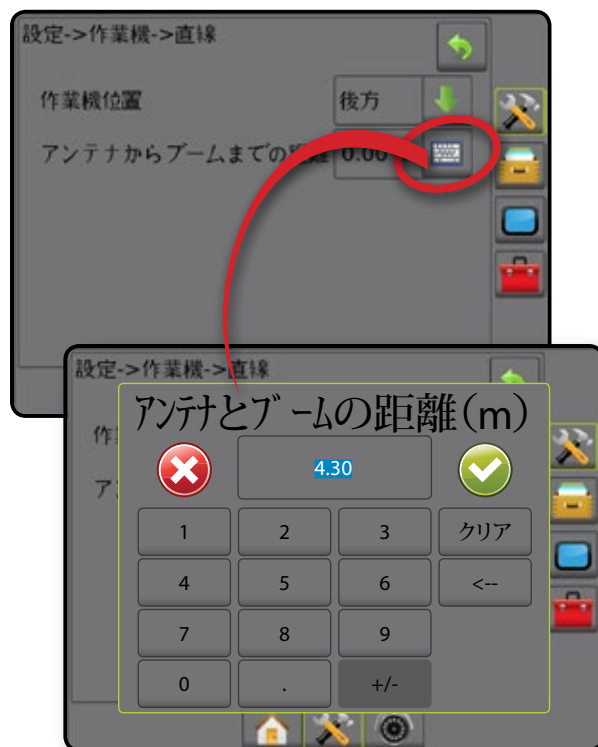


## キーボード入力画面

「キーパッド」アイコン を押します。数値キーパッドを使用して値を入力します。

設定を保存するには「承認」アイコン を押します。保存せずにキーパッドを終了するには「キャンセル」アイコン を押します。

図 2-10: キーボードの例



ユニット設定モードメニューオプション

| 🔧 構成 (12 ページ) |                     |             |   |
|---------------|---------------------|-------------|---|
| 作業機           | 機械の種類               | ×           |   |
|               | GPS アンテナ高さ          | ×           |   |
|               | 作業機の種類              | ×           |   |
|               | 対称型作業機のレイアウト        | ×           |   |
|               | 作業機のオフセット距離         | ×           |   |
|               | 作業機のオフセット方向         | ×           |   |
|               | 作業機セクション数           | ×           |   |
|               | ガイダンス幅              | ×           |   |
|               | 適用/作業幅              | ×           |   |
|               | 作業済みエリア アラーム        | ✓           |   |
| ストレーモード       | 作業機位置               | ×           |   |
|               | アンテナからブームまでの距離      | ×           |   |
|               | オーバーラップ             | ✓           |   |
|               | オン遅延/オフ遅延時間         | ✓           |   |
| スプレッダーモード     | セットアップタイプ: TeeJet   | ×           |   |
|               | ・アンテナからディスクまでの距離    | ×           |   |
|               | ・オーバーラップ            | ✓           |   |
|               | ・オン遅延/オフ遅延時間        | ✓           |   |
| セクションオフセット    | ・スプレッド オフセット距離      | ×           |   |
|               | ・セクション オフセット        | ×           |   |
|               | ・セクションの長さ           | ×           |   |
|               | セットアップタイプ: OEM      | ×           |   |
| スタガードモード      | ・アンテナからディスクの距離      | ×           |   |
|               | ・開始/停止距離            | ×           |   |
|               | ・セクションの開始/停止オフセット   | ×           |   |
|               | セクション1オフセット方向       | ×           |   |
| 支援/自動操縦       | アンテナからセクション1オーバーラップ | ×           |   |
|               | オン遅延/オフ遅延時間         | ✓           |   |
|               | セクションオフセット          | ×           |   |
|               | 有効/無効               | ✓           |   |
|               | バルブ セットアップ          | バルブ タイプ     | × |
|               |                     | バルブ周波数      | × |
|               |                     | 最低負荷サイクル左/右 | × |
|               |                     | 最大負荷サイクル    | × |
|               | ステアリング設定            | ステアリング簡易調整  | ✓ |
|               |                     | ステアリング微調整   | ✓ |
| デッドバンド        |                     | ✓           |   |
| 予測            |                     | ✓           |   |
| バルブ テスト       | ×                   |             |   |
| バルブ 診断        | ×                   |             |   |
| 選択            | ハンドル センサー           | ×           |   |
| ハンドル センサー     | 有効                  | ×           |   |
|               | 角度 センサー キャリブレーション   | ✓           |   |
|               | 線上キャリブレーション         | ✓           |   |
| ティルト 補正       | 有効/無効               | ✓           |   |
| ライトバー         | 平らな圃場               | ✓           |   |
| GPS           | LED の明るさ            | ✓           |   |
|               | 表示モード               | ✓           |   |
|               | LED の間隔             | ✓           |   |
| GPS           | GPS モード             | ×           |   |
|               | GPS ポート             | ×           |   |
|               | GPS 受信情報            | ✓           |   |
|               | プログラム レシーバー PRN     | ×           |   |

| 🔧 構成 (12 ページ) |                  |          |   |
|---------------|------------------|----------|---|
| ビデオ           | - カメラ            | ✓        |   |
| センサー          | - 圧力:            | 最大圧力定格   | ✓ |
|               |                  | 圧力低下アラーム | ✓ |
|               |                  | 圧力上昇アラーム | ✓ |
| 液滴サイズ モニター    | - 有効/無効<br>チップ選択 | ✓        |   |

| 📁 データ管理 (20 ページ) |   |                              |   |
|------------------|---|------------------------------|---|
| ジョブ データ          | - 転送  | エクスポート<br>インポート<br>削除        | × |
|                  | - 管理  | 新規<br>コピー<br>削除              | × |
| レポート             | - PDF を保存<br>KML を保存<br>SHP を保存<br>すべてのタイプを保存 |                              | × |
| 選択               | - ジョブ モード                                     |                              | × |
| 機械設定             | - 転送  | エクスポート<br>インポート<br>削除        | ✓ |
|                  | - 管理  | 新規<br>コピー<br>削除<br>保存<br>ロード | ✓ |

| 📄 コンソールの設定 (26 ページ) |                       |   |
|---------------------|-----------------------|---|
| 表示                  | カラー スタイル設定            | × |
|                     | LCD の明るさ              | ✓ |
|                     | スクリーンショット             | ✓ |
|                     | 画面のキャリブレーション          | ✓ |
| 文化項目                | - 単位                  | ✓ |
|                     | - 言語<br>地域            | ✓ |
| 音量                  | - 音量ボリューム             | ✓ |
| デモ                  | - 開始                  | ✓ |
| バージョン 情報            | システム情報                | ✓ |
|                     | QR コード - ユーザー マニュアルへの | ✓ |
|                     | ダイレクトリンク              | ✓ |
|                     | システム情報の保存             | ✓ |

| 🛠 ツール (29 ページ) |               |   |
|----------------|---------------|---|
| ユーティリティ        | - 計算機<br>単位変換 | ✓ |

✓ ジョブ有効時に利用可能  
 × ジョブ有効時に利用不可

概要  
はじめに  
ホーム  
全画面  
設定  
ガイド  
GPS  
作業機  
液滴モニター

## 第3章 - ジョブ/ホーム画面

起動シーケンスが完了すると、ホーム画面が開き、新規ジョブを開始するか、または既存のジョブを続行するための選択肢が表示されます。

ジョブを開始または続行する前に、コンソールで GPS 信号を受信する必要があります。

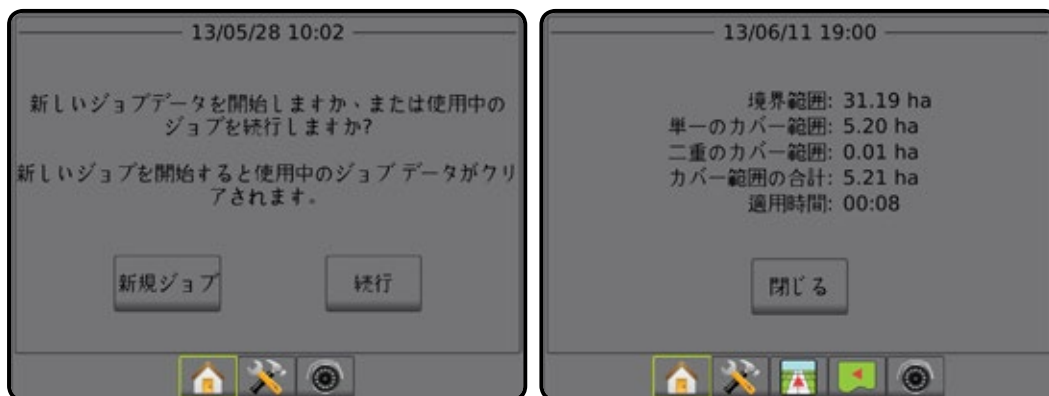
**ジョブを開始する前に、特定の装置とそのコンポーネントの設定を完了しておく必要があります。**ジョブが有効になると、一部の設定オプションを変更できなくなります。詳細については、「はじめに」の章のユニット設定モードメニューの構成図を参照してください。

シンプルモードとアドバンスモードを切り換えるには、「データ管理」→「オプション」の設定に関するセクションを参照してください。

### シンプルモード

シンプルモードでは、一度に1つのジョブにしかアクセスできません。ホーム画面には、境界範囲、カバー範囲、および適用時間が表示されます。現在のジョブだけをレポートに保存できます。Fieldware Link とは使用できません。

図 3-1: シンプルモードのホーム画面



### アドバンスモード

アドバンスモードでは、いつでも複数のジョブにアクセスできます。ホーム画面には、ユーザー名、農場名、圃場名、ジョブ名、境界範囲とカバー範囲、適用時間、および選択したジョブからの距離が表示されます。これらの名前のうち、コンソールを使用して入力できるのはジョブ名だけです。「データ」→「レポート」では、保存されているすべてのジョブを PDF、SHP、または KML ファイルにすることができます。Fieldware Link を使用すると、境界およびガイドラインを再利用するためにジョブをコピー/編集できるだけでなく、ユーザー、農場、および圃場のデータを入力できます。ユーザー、農場、および圃場の情報は Fieldware Link でのみ入力できます。

図 3-2: アドバンスモードのホーム画面



## シンプルモード

起動シーケンスが完了すると、ホーム画面が開き、新規ジョブを開始するか、または既存のジョブを続行するための選択肢が表示されます。

ジョブを開始または続行する前に、コンソールで GPS 信号を受信する必要があります。

### 新規ジョブ

新しいジョブを開始すると使用中のジョブ データがクリアされます。


新規ジョブを開始するには:

1. ホーム画面  で **新規ジョブ** を押します。  
コンソールが車両ビューに切り替わります。

### ジョブの続行



現在のジョブが 2 UTM ゾーン以上離れている場合は、「続行」ボタンを使用できません。

既存のジョブを続行するには:

1. ホーム画面  で **続行** を押します。  
コンソールが車両ビューに切り替わり、ナビゲーション情報の表示が開始されます。

### ジョブを閉じる

ジョブを閉じるには:

1. ホーム画面  で **閉じる** を押します。  
ジョブを閉じるときにジョブのレポートを作成するには:
1. コンソールの USB ポートに USB ドライブを挿入します。
2. ホーム画面  で **閉じる** を押します。
3. 次のいずれかを選択します。
  - ▶ 「はい」-最後のジョブのレポートを作成します
  - ▶ 「いいえ」-保存せずにホーム画面に戻ります

## アドバンスモード


起動シーケンスが完了すると、ホーム画面が開き、新規ジョブを開始するか、または既存のジョブを続行するための選択肢が表示されます。

ジョブを開始または続行する前に、コンソールで GPS 信号を受信する必要があります。

### 新規ジョブ

新しいジョブを開始すると使用中のジョブ データがクリアされます。

新規ジョブを開始するには:

1. ホーム画面  で **新規ジョブ** を押します。
2. 次のいずれかを押します。
  - ▶ 「はい」-名前が自動的に生成されます
  - ▶ 「いいえ」-スクリーン キーボードを使用して名前を入力します

ユーザー、農場、および圃場の情報は Fieldware Link を使用して入力します。



コンソールが車両ビューに切り替わります。

### ジョブの開始

Matrix Pro は、ユーザーが車両の位置に最も近いジョブを見つけることができるようにフィールド ファインダー ツールを使用してプログラムされます。GPS 信号を取得すると、ジョブの選択リストが 10 秒ごとに更新されます。この更新中に、ジョブのリストは距離で並べ替えられ、最も近い 2 つのジョブがリストの上部に表示されます。残りのジョブはその下にリストされます。

現在のジョブが 2 UTM ゾーン以上離れている場合は、「ジョブ開始」ボタンを使用できず、距離には「範囲外」と表示されます。現在のジョブに情報が記録されていない場合は、距離には「データなし」と表示されます。



既存のジョブを続行するには:

1. ホーム画面  で下向き矢印  を押して、コンソールに保存されているジョブのリストにアクセスします。
2. 開始/続行するジョブの名前を選択します。
3. **ジョブ開始** を押します。

コンソールが車両ビューに切り替わり、ナビゲーション情報の表示が開始されます。

### ジョブを閉じる



ジョブを閉じるには:

1. ホーム画面  で **閉じる** を押します。  
ジョブを閉じるときにジョブのレポートを作成するには:
1. コンソールの USB ポートに USB ドライブを挿入します。
2. ホーム画面  で **閉じる** を押します。
3. 次のいずれかを選択します。
  - ▶ 「はい」-最後のジョブのレポートを作成します
  - ▶ 「いいえ」-保存せずにホーム画面に戻ります


## 第 4 章 - 全画面ビデオ表示

RealView 全画面ビデオ表示を使用すると、ライブ ビデオ入力を表示できます。GPS を使用せずにビデオ映像の表示とカメラの設定を行います。RealView ガイドのオプションは、この画面では利用できません。

システムにビデオ選択モジュール (VSM) が取り付けられている場合は、次の 2 つのビデオ オプションを利用できます。

- ▶ 単一カメラビュー  - 1 ~ 8 台までのカメラ入力を選択してビデオ入力の表示を変更できます。
- ▶ 分割カメラビュー  - 4 つのカメラ入力の 2 種類のセットのいずれか (A/B/C/D または E/F/G/H) を選択し、画面を 4 つのビデオ画像に分けて表示します。

次のオプションもあります。

- ▶ RealView カメラスナップショット  - 画面の現在の表示を静止画として USB ドライブに保存します


1. 「RealView カメラ全画面ビデオ表示」下部タブ  を押します。

図 4-1: RealView カメラ全画面ビデオ表示



## 第5章 - システム設定

「システム設定」は、コンソール、機械、および作業機の設定に使用します。4つのサイドタブから、機械/作業機の設定、データ管理、コンソール設定、およびツールの各オプションにアクセスします。

### 概要

4つのサイドタブから、次の設定オプションにアクセスします。

#### 🔧 機械/作業機の設定

- 作業機 (ストレート、スプレッター、スタガード)
- ライトバー
- 支援/自動操縦 (バルブ セットアップ、ステアリング設定、バルブ テスト、バルブ診断、ハンドル センサー、ハンドル角度 センサー)
- ティルト補正
- GPS
- ビデオ設定
- センサー (圧力モニター)
- 液滴サイズ モニター

#### 📁 データ管理

- ジョブ データ (転送、管理)
- レポート
- オプション: ジョブ モード
- 機械設定 (転送、管理)

#### 📺 コンソール設定

- ディスプレイ
- 文化項目
- 音量ボリューム
- デモ モード
- システム情報

#### 🧰 ツール (計算機、単位変換)

図 5-1: 設定オプション



## ジョブが有効なときに使用できないオプション

ジョブが有効なときに使用できない設定オプションがいくつかあります。使用できないオプションについては、ユニット設定モードメニューの構成図を参照してください。

図 5-2: 使用できないオプションの例



## 設定

「設定」は、作業機、ライトバー、支援/自動操縦、ティルト補正、GPS、ビデオ、センサー、および液滴サイズモニターの設定に使用します。

注記: 機能が使用可能かどうかは、Matrix Pro GS システムで使用できる装置に左右されます。



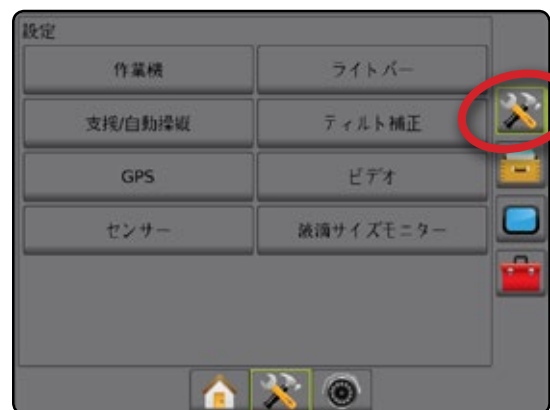
1. 「ユニット設定」下部タブ  を押します。
2. 「設定」サイドタブ  を押します。
3. 次のオプションから選択します。
  - ▶ 「作業機」- 機械の種類、GPS アンテナ高さ、作業機の種類、対称型作業機のレイアウト、作業機のオフセット距離/方向、作業機セクション数、ガイダンス幅、適用幅/作業幅、作業済みエリアアラーム時間を設定するために使用します
    - ストレートモード - 作業機位置、アンテナからブームまでの距離、オーバーラップ率、作業機オン遅延時間と作業機オフ遅延時間
    - スプレッダーモード: TeeJet - アンテナからディスクまでの距離、オーバーラップ率、作業機オン遅延時間、作業機オフ遅延時間、スプレッドオフセット距離、セクションオフセット距離、およびセクションの長さ
    - スプレッダーモード: OEM - アンテナからディスクまでの距離、開始距離、停止距離、セクション開始オフセット、セクション停止オフセット
    - スタガードモード - セクション 1 オフセット方向、アンテナからセクション 1 までの距離、オーバーラップ率、作業機オン遅延時間、作業機オフ遅延時間、およびセクションオフセット
  - ▶ 「ライトバー」- LED の明るさ、表示モード、および LED 間隔の設定に使用します
  - ▶ 「支援/自動操縦」- 支援/自動操縦の有効化/無効化、バルブ セットアップ、ステアリング設定、ハンドル角度センサー設定に使用します。また、バルブ テストまたはバルブ 診断の実行に使用します
  - ▶ 「ティルト補正」- ティルト ジャイロ モジュールの有効化/無効化およびキャリブレーションに使用し、起伏や傾斜のある地形でのティルト補正を可能にします
  - ▶ 「GPS」- GPS モード、ポート、および PRN の設定と、GPS 受信情報の表示に使用します
  - ▶ 「ビデオ」- 個々のカメラの設定に使用します
  - ▶ 「センサー」- 圧力センサーの設定に使用します
  - ▶ 「液滴サイズ モニター」- プリセット チップおよび現在のチップの有効化/無効化と設定に使用します

図 5-3: 設定オプション



## 作業機

作業機の設定は、ストレートモード、スプレッダーモード、またはスタガードモードに関連する様々な設定に使用します。設定方法の詳細については、本マニュアルの作業機の章を参照してください。

設定は、SmartCable またはセクション ドライバ モジュール (SDM) の有無によって異なります。

### 作業機の種類

作業機の種類によって、使用しているシステムに最も類似した適用パターンの種類が選択されます。

- ストレートモード - ブーム セクションは長さがなく、アンテナから一定距離のライン上にあります
- スプレッダーモード - 仮想ラインは散布ディスクに沿って作成され、アプリケーション セクションの長さはさまざままで、ラインからさまざまな距離に設定できます
- スタガードモード - 仮想ラインはセクション 1 に沿って作成され、アプリケーション セクションは長さがなく、アンテナからさまざまな距離に設定できます

図 5-4: 作業機の種類 - ストレート



図 5-5: 作業機の種類 - スプレッダー

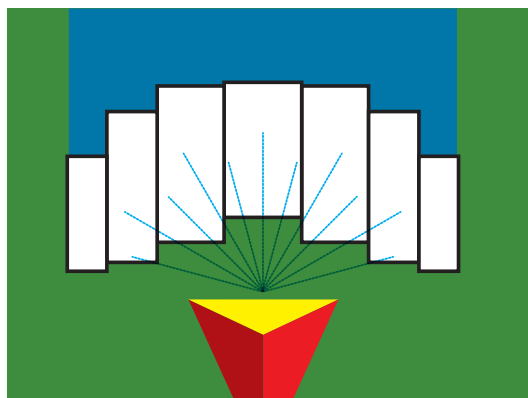


図 5-6: 作業機の種類 - スタガード



## シングル セクション設定

シングル セクション設定は、SmartCable またはセクション ドライバ モジュール (SDM) がシステムに装備されていない場合に使用します。ブームまたは散布エリア全体を 1 セクションと見なします。

注記: SmartCable またはセクション ドライバ モジュール (SDM) がない場合、設定手順については、「SmartCable またはセクション ドライバ モジュール設定」を参照してください。



1. 「設定」サイド タブ  を押します。
2. **作業機** を押します。
3. 次のオプションから選択します。
  - ▶ 「機械の種類」 - ご使用の機械を最もよく表している機械の種類を選択するために使用します。
  - ▶ 「GPS アンテナ高さ」 - 地上からのアンテナの高さを測定するために使用します
  - ▶ 「作業機の種類」 - 製品の適用位置のセクション レイアウトを選択するために使用します。
  - ▶ 「作業機のオフセット距離」 - 機械の中央線から作業機の中央までの距離を入力するために使用します
  - ▶ 「作業機のオフセット方向」 - 機械の前方を向いたときの、機械の中央線から作業機の中央への方向
  - ▶ 「ガイドンス幅」 - ガイドライン間の距離を入力するために使用します
  - ▶ 「適用幅」[ストレート作業機] - 作業機の合計幅を入力するために使用します
  - ▶ 「作業幅」[スプレッダー作業機] - 作業機の合計幅を入力するために使用します
  - ▶ 「作業済みエリア アラーム」 - 作業済みエリアへの入出時に合図するアラートを設定するために使用します
4. 「次ページ」矢印  を押して、選択した特定の作業機の種類 オプションを設定します。

図 5-7: 作業機




- ▶ 「作業機のオフセット距離」- 機械の中央線から作業機の中央までの距離を入力するために使用します
  - ▶ 「作業機のオフセット方向」- 機械の前方を向いたときの、機械の中央線から作業機の中央への方向
  - ▶ 「作業機セクションの数」- 作業機セクションの数を選択するために使用します
  - ▶ 「ガイダンス幅」- ガイドライン間の距離を入力するために使用します
  - ▶ 「適用幅」[ストレート作業機またはスタガード作業機] - 作業機のすべてのセクションの合計幅を入力するために使用します
  - ▶ 「作業幅」[スプレッダー作業機] - 作業機のすべてのセクションの合計幅を入力するために使用します
4. 「次ページ」矢印  を押して、選択した特定の作業機の種類のオプションを設定します。


図 5-8: 作業機



## SmartCable またはセクション ドライバ モジュール設定

SmartCable またはセクション ドライバ モジュール設定は、SmartCable またはセクション ドライバ モジュール (SDM) がシステムに装備されている場合に使用します。ブームまたは散布エリアは、最大 15 セクションまで入力できます。各セクションでは幅が異なり、スプレッダー モードでは長さが異なります。SDM で使用できる他のオプションには、適用オーバーラップ、適用遅延およびスタガード モードがあります。

注記: SmartCable またはセクション ドライバ モジュール (SDM) がない場合、設定手順については、「シングル セクション設定」を参照してください。

1. 「設定」サイドタブ  を押します。
2. **作業機** を押します。
3. 次のオプションから選択します。
  - ▶ 「機械の種類」- ご使用の機械を最もよく表している機械の種類を選択するために使用します。
  - ▶ 「GPS アンテナ高さ」- 地上からのアンテナの高さを測定するために使用します
  - ▶ 「作業機の種類」- 製品の適用位置のセクションレイアウトを選択するために使用します。
  - ▶ 「対称型作業機のレイアウト」- セクションが左右対称であり、同じ幅、オフセット、長さの値を共有するかどうかの設定に使用します

## ライトバー

「ライトバー」設定は、LED の明るさ、表示モード、LED の間隔を設定するために使用します。




1. 「設定」サイドタブ  を押します。
2. **ライトバー** を押します。
3. 次のオプションから選択します。
  - ▶ 「LED の明るさ」- LED の明るさを調節するために使用します
  - ▶ 「表示モード」- ライトバーがラインを表すか車両を表すかを決定するために使用します。「ライン」に設定した場合、LED はガイドラインの場所を表し、移動 LED は車両を表します。「車両」に設定した場合、中央の LED は車両の位置を表し、移動 LED はガイドラインを表します。
  - ▶ 「LED の間隔」- 点灯した各 LED が表すガイドラインまたは車両からの距離を設定するために使用します
4. 「戻る」矢印  または「設定」サイドタブ  を押して、メインの「設定」画面に戻ります。

図 5-9: ライトバー



## 支援/自動操縦

ステアリング コントロール モジュール (SCM) がある場合は、支援/自動操縦オプションを利用できます。設定方法の詳細については、特定の支援/自動操縦のインストール マニュアルを参照してください。

注意: 以前のバージョンの Matrix システムから Matrix Pro GS にアップグレードする場合は、SCM ソフトウェアのアップデートが必要になる場合があります。ソフトウェアのバージョン情報を表示するには、「コンソール」 > 「バージョン情報」をご覧ください。

自動操縦の設定は、支援/自動操縦の有効化/無効化、バルブ セットアップ、ステアリング設定、バルブ テスト、バルブ診断、およびハンドル角度センサーの設定に使用します。




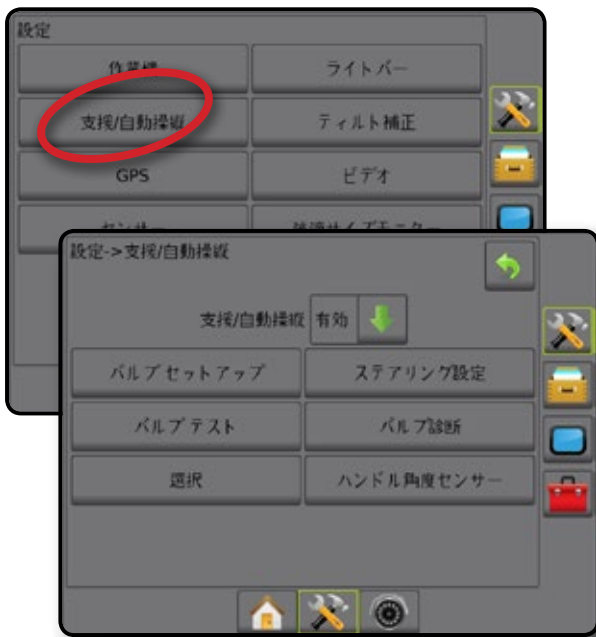
1. 「設定」サイドタブ  を押します。
2. **支援/自動操縦** を押します。
3. 支援/自動操縦を有効にするか無効にするかを選択します。
4. 有効にした場合は、次のオプションから選択します。
  - ▶ 「バルブ セットアップ」- バルブ タイプ、バルブ周波数、最低負荷サイクル左/右、最大負荷サイクルを設定するために使用します
  - ▶ 「ステアリング設定」- ステアリング簡易調整、ステアリング微調整、デッドバンド、予測の設定に使用します
  - ▶ 「バルブ テスト」- ステアリングが正しく行われているかどうかの確認に使用します
  - ▶ 「バルブ診断」- バルブが正しく接続されているかどうかをテストするために使用します
  - ▶ 「選択: ハンドル センサー」- ステアリング解放センサーが磁気センサーと圧力センサーのどちらに基づくかを選択するために使用します
  - ▶ 「ハンドル角度センサー」- ハンドル角度センサー (SAS) を自動操縦の主要フィードバック センサーとして設定し、キャリブレーションするために使用します
5. 「戻る」矢印  または「設定」サイドタブ  を押して、メインの「設定」画面に戻ります。

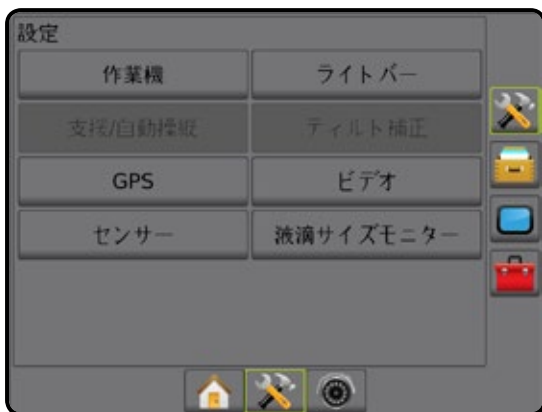
図 5-10: 支援/自動操縦



## 支援/自動操縦が使用できない

自動操縦システムがインストールされていない場合は、設定オプションを使用できません。




図 5-11: 支援/自動操縦が検出されない



## ティルト補正

ステアリング制御モジュール (SCM) またはティルト ジャイロ モジュール (TGM) がある場合は、ティルト補正オプションを使用できます。設定方法の詳細については、特定の支援/自動操縦インストール マニュアルまたはティルト設定の案内を参照してください。

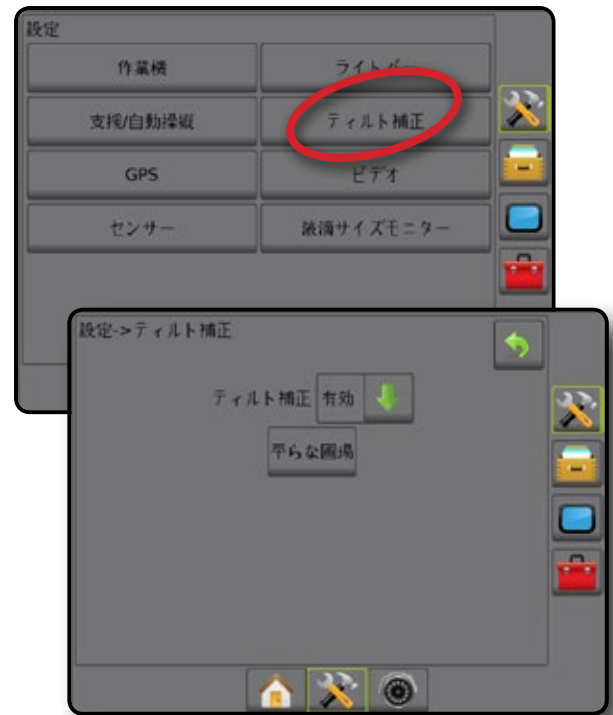
ティルト補正機能は、傾斜面での作業中に GPS 信号を補正して GPS の位置エラーを補います。

1. 「設定」サイドタブ  を押します。
2. **ティルト補正** を押します。
3. ティルト補正を有効にするか無効にするかを選択します。
4. 有効にした場合は、**平らな圃場** を選択して、ティルト補正のキャリブレーションを行います。
5. 「戻る」矢印  または「設定」サイドタブ  を押して、メインの「設定」画面に戻ります。

注記: FieldPilot または UniPilot を使用している場合、ティルト ジャイロモジュールはシステムに内蔵されています。

注記: ティルトのキャリブレーションを行う前に、アンテナの高さを入力する必要があります。

図 5-12: ティルト補正



## 平らな圃場が使用できない

車両が動いている間は、平らな圃場オプションを使用できません。ティルト補正のキャリブレーションを開始するには、車両を少なくとも 10 秒間停車する必要があります。

## ティルト補正が使用できない

TGM または SCM が接続されていない場合は、設定オプションを使用できません。

図 5-13: ティルト補正が検出されない



## GPS

GPS は、GPS モード、GPS ポートおよび PRN の設定と、GPS 受信情報の表示に使用します。設定方法の詳細については、本マニュアルの GPS の章を参照してください。

注記: これらの設定は、作業機の正常な動作だけでなく、支援/自動操縦およびティルト センサーの動作に必要です。




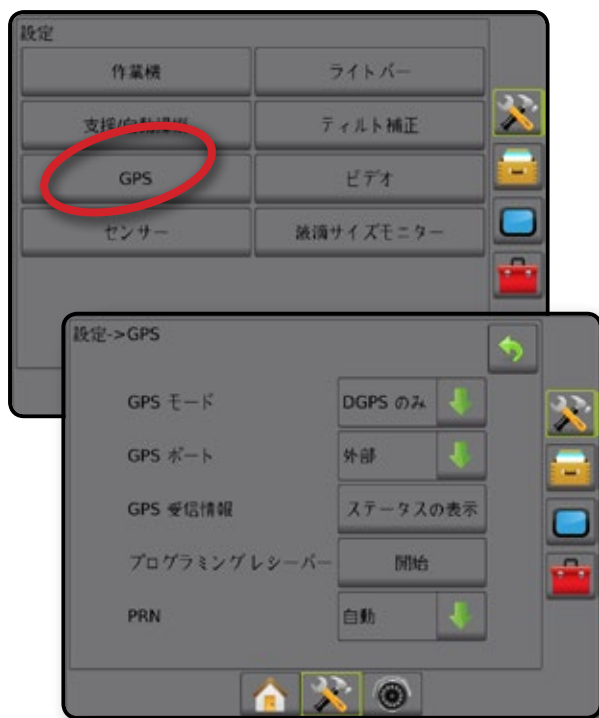
1. 「設定」サイドタブ  を押します。
2. **GPS** を押します。
3. 次のオプションから選択します。
  - ▶ 「GPS モード」- GPS ソース発信を選択します
  - ▶ 「GPS ポート」- (D)GPS 通信ポートを設定します
  - ▶ 「GPS 受信情報」- GGA/VTG (データ レート)、衛星数、HDOP、PRN、GGA 品質、GPS レシーバー、レシーバーバージョン、および UTM ゾーンに関する情報を表示します
  - ▶ 「プログラム」- コマンドライン インターフェイスを使用して GPS レシーバーを直接プログラミングできるようにします
  - ▶ 「PRN」- GNSS ディファレンシャル補正データを提供する SBAS PRN を選択します自動 PRN 選択は、**自動** に設定します
  - ▶ 「代替 PRN」- PRN が自動でない場合に、2 番目の代替 SBAS PRN が GNSS ディファレンシャル補正データの 2 番目のセットを提供します
4. 「戻る」矢印  または「設定」サイドタブ  を押して、メインの「設定」画面に戻ります。

図 5-14: GPS



### PRN が表示されない

GPS モードが「GPS+GLONASS」に設定されている場合は、PRN オプションを使用できず、画面にも表示されません。

## ビデオ

「ビデオ」設定は、8 チャンネルまたは 4 チャンネルのビデオ セレクタ モジュール (VSM) を使用する場合に、単一の直接接続されているカメラまたは個々のカメラの設定に使用します。VSM がインストールされている場合は、最大 8 台のカメラを設定できます。




1. 「設定」サイドタブ  を押します。
2. **ビデオ** を押します。
3. 適切なチェック ボックスをオンにします。
  - ▶ 「左右反転」- **ABC**
  - ▶ 「上下反転」- **VBC**
 通常のビデオ表示 **ABC** には、すべてのチェック ボックスをオフにします。
4. 「戻る」矢印  または「設定」サイドタブ  を押して、メインの「設定」画面に戻ります。

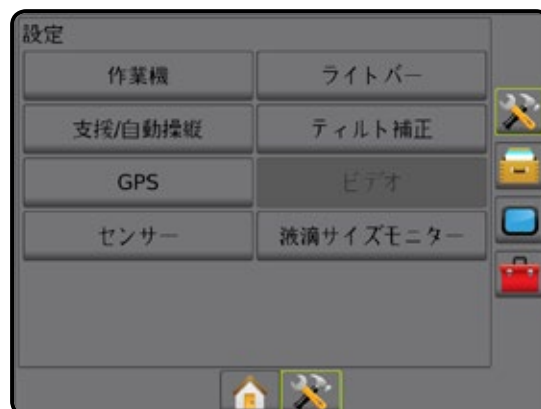
図 5-15: 4 チャンネル VSM のビデオ



### ビデオ設定が使用できない

カメラまたは VSM が接続されていない場合は、設定オプションを使用できません。

図 5-16: ビデオが使用できない



## センサー

システムにセンサーがある場合、センサーをセットアップして設定するオプションを使用できます。


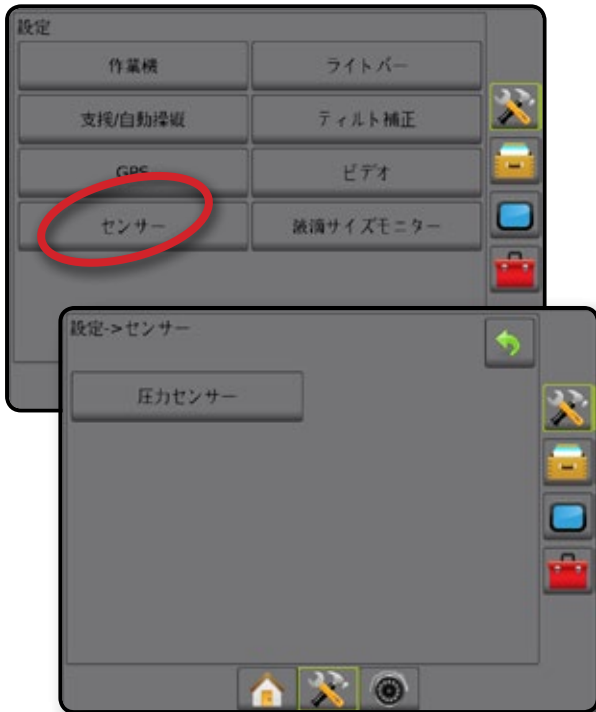
1. 「設定」サイドタブ  を押します。
2. **センサー** を押します。

図 5-17: センサー



圧力センサー インターフェイス キットが入力/出力モジュール (IOM) として CAN バスで認識されます。

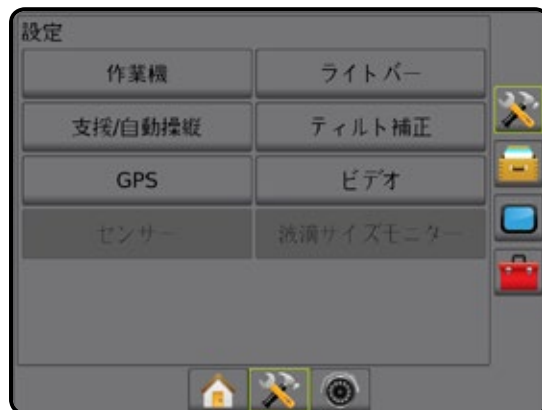
図 5-18: 入力/出力モジュール



センサーが使用できない

圧力センサー インターフェイス キットが取り付けられていない場合は、設定オプションを使用できません。

図 5-19: 圧力センサー インターフェイス キットが検出されない



## 圧力センサー

圧力センサー インターフェイス キットがある場合は、圧力センサー オプションを使用して、センサーのメーカー推奨の最大圧力定格を入力し、ユーザー定義の圧力低下および圧力上昇アラームを設定します。

注記: 液滴サイズ モニターを使用できるのは、圧力センサー インターフェイス キットが使用されている場合です。




1. 「設定」サイドタブ  を押します。
2. **センサー** を押します。
3. **圧力センサー** を押します。
4. 次のオプションから選択します。
  - ▶ 「最大圧力定格」- メーカーが推奨する圧力センサーの最大圧力定格を設定します
  - ▶ 「圧力低下アラーム」- アラームが鳴るユーザー定義の低い圧力ポイントを入力します
  - ▶ 「圧力上昇アラーム」- アラームが鳴るユーザー定義の高い圧力ポイントを入力します
5. 「戻る」矢印  または「設定」サイドタブ  を押して、メインの「設定」画面に戻ります。

図 5-20: 圧力センサー

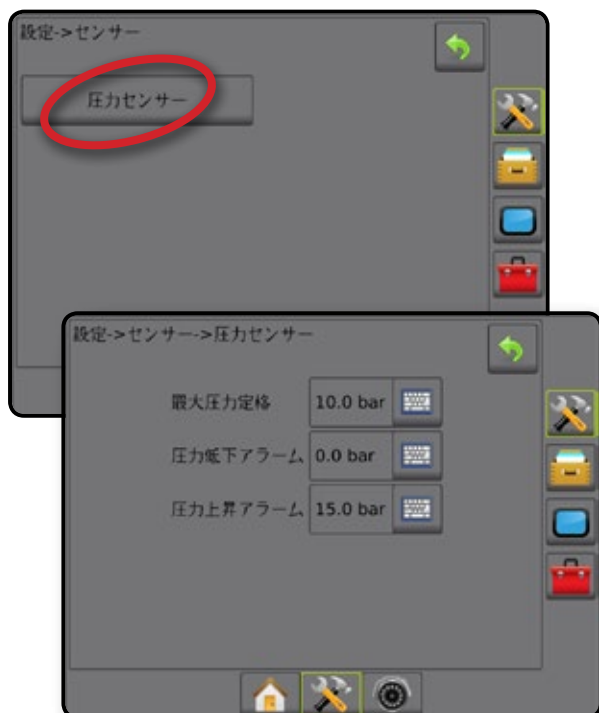
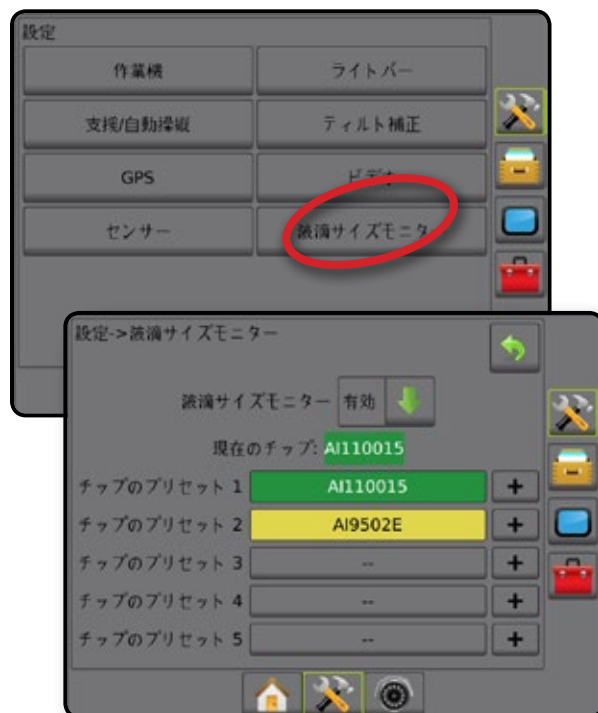


図 5-21: 液滴サイズモニター



## 液滴サイズモニター

圧力センサー インターフェイス キットがある場合は、液滴サイズモニターを使用して、液滴サイズモニター (DSM) の有効化/無効化、最大 5 つのチップのプリセット、および現在のチップの選択を行います。

設定方法の詳細については、本マニュアルの液滴サイズモニターの章を参照してください。

1. 「設定」サイドタブ を押します。
2. **液滴サイズモニター** を押します。
3. 液滴サイズモニターを有効にするか無効にするかを選択します。
4. 有効にした場合は、次のオプションから選択します。
  - ▶ 「チップのプリセット」- 短時間で呼び出せるように、最大 5 つのチップを選択します
  - ▶ 「現在のチップ」- 液滴サイズに関する情報を特定するために現在のチップを選択します
5. 「戻る」矢印 または「設定」サイドタブ を押して、メインの「設定」画面に戻ります。

液滴サイズモニターが使用できない  
圧力センサー インターフェイス キットが取り付けられていない場合は、設定オプションを使用できません。

図 5-22: 圧力センサーインターフェイスキットが検出されない



## データ管理

「データ管理」では、ジョブデータの転送と管理、ジョブデータのレポート、ジョブモードの変更、および機械設定の転送と管理を行うことができます。



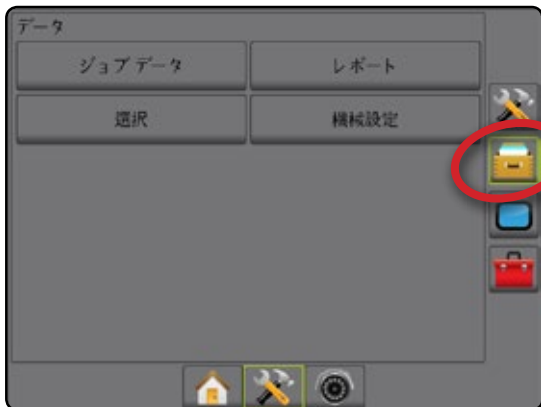
1. 「ユニット設定」下部タブ  を押します。
2. 「データ管理」サイドタブ  を押します。
3. 次のオプションから選択します。
  - ▶ 「ジョブデータ」- アドバンスジョブモードで、ジョブ情報の転送(削除、インポート、エクスポート)およびジョブ情報の管理(新規ジョブの作成、ジョブの削除、またはジョブのガイドラインデータ、境界データ、適用データの新規ジョブへのコピー)に使用します
  - ▶ 「レポート」- ジョブレポートを作成し、それをUSBドライブに保存するために使用します
  - ▶ 「選択」- シンプルジョブモードまたはアドバンスジョブモードの選択に使用します
  - ▶ 「機械設定」- 機械設定の転送(削除、インポート、エクスポート)と機械設定の管理(新しい機械設定の作成、機械設定のコピー、機械設定の削除、現在の機械設定の選択したファイルへの保存、または選択したファイルの機械設定のロード)に使用します

図 5-23: データ管理のオプション



## ジョブデータ

アドバンスジョブモードでは、ジョブデータオプションは、ジョブ情報の転送(削除、インポート、エクスポート)およびジョブ情報の管理(新規ジョブの作成、ジョブの削除、またはジョブのガイドラインデータ、境界データ、適用データの新規ジョブへのコピー)に使用します。

ジョブデータには次が含まれます。

- ジョブ名
- ユーザー、農場、および圃場名
- 境界
- 対象エリア
- ガイドライン


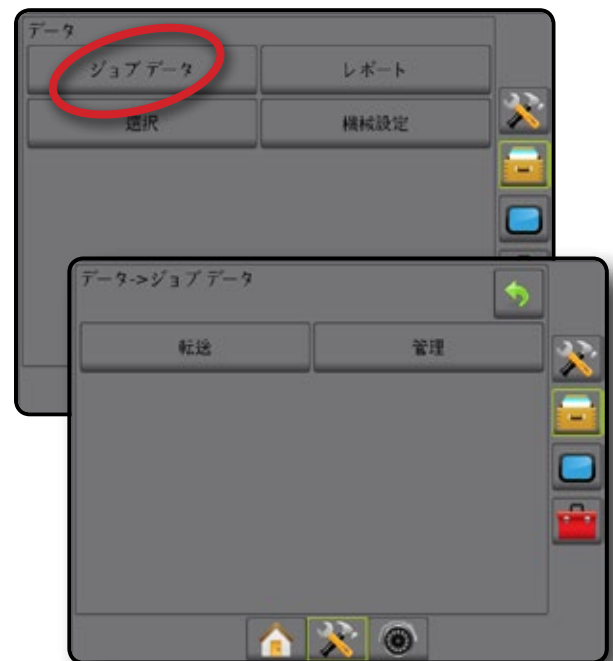
1. 「データ管理」サイドタブ  を押します。
2. **ジョブデータ** を押します。

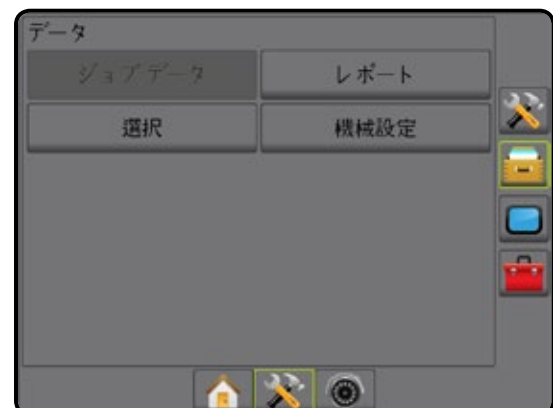
図 5-24: ジョブデータ



## ジョブデータが使用できない

シンプルジョブモードでは、ジョブデータオプションを使用できません。

図 5-25: ジョブデータが使用できない



## 転送

アドバンス ジョブ モードでは、ジョブ データ転送画面を使用すると、選択したジョブを USB ドライブとの間で転送したり、ジョブを削除したりできます。

USB メモリ デバイスに転送したジョブは、Fieldware Link を使用して開いたり、更新したりできます。Fieldware Link では、境界およびガイドラインを再利用するためにジョブをコピー/編集するだけでなく、ユーザー、農場、および圃場のデータを入力できます。Fieldware Link からは、ジョブを USB メモリ デバイスに再転送し、コンソールの内部メモリに戻すことができます。

注記: ジョブがアクティブであるか開始している場合、転送オプションを選択することはできません。この機能を有効にするには、現在のジョブを停止します。

メモリ デバイスに転送したジョブは、コンソールから削除され、その後は使用できなくなります。




1. 「データ管理」サイド タブ  を押します。
2. **ジョブ データ** を押します。
3. **転送** を押します。
4. 次のオプションから選択します。
  - ▶ 「ジョブ データを USB メモリに移動する」- ジョブ データを内部メモリから USB メモリに移動するために使用します
  - ▶ 「ジョブ データを内部メモリに移動する」- ジョブ データを USB メモリから内部メモリに移動するために使用します
  - ▶ 「ジョブ データの削除」- 内部メモリまたは USB メモリからジョブ データを削除するために使用します
5. 「戻る」矢印  または「データ管理」サイド タブ  を押して、メインの「データ管理」画面に戻ります。

図 5-26: ジョブ データ - 転送



## 管理

アドバンス ジョブ モードでは、ジョブ データ管理画面を使用すると、新しい空のジョブを作成し、選択したジョブのガイドラインデータ、境界データ、適用データを新しいジョブにコピーしたり、選択したジョブを削除したりできます。

注記: ジョブがアクティブであるか開始している場合、管理オプションを選択することはできません。この機能を有効にするには、現在のジョブを停止してください。




1. 「データ管理」サイド タブ  を押します。
2. **ジョブ データ** を押します。
3. **管理** を押します。
4. 次のオプションから選択します。
  - ▶ 「新規ジョブの作成」- 関連するガイドライン データ、境界データ、適用データがない新しい空のジョブを作成するために使用します
  - ▶ 「ジョブ データのコピー」- 選択したジョブのガイドライン データ、境界データ、適用データを新しいジョブにコピーするために使用します
  - ▶ 「内部メモリからジョブ データを削除」- 内部メモリからジョブ データを削除するために使用します
5. 「戻る」矢印  または「データ管理」サイド タブ  を押して、メインの「データ管理」画面に戻ります。

図 5-27: ジョブ データ - 管理










## レポート

「レポート」は、ジョブレポートを作成し、それを USB ドライブに保存するために使用します。

注記: オプション ページでシンプル ジョブ モードが選択されている場合は、現在のジョブのみを保存できます。

ジョブがアクティブであるか開始している場合、レポートを選択することはできません。この機能を有効にするには、現在のジョブを停止してください。

コンソールで USB ドライブのジョブを閉じる際に、現在のジョブに関するレポートを作成するオプションがあります。

1. 「データ管理」サイドタブ  を押します。
2. **レポート** を押します。
3. コンソールに USB ドライブを挿入します。
4. 保存するジョブを選択します。
5. 次のオプションを選択します。
  - ▶ 「PDF」  - 印刷用のレポート
  - ▶ 「KML」  - Google Earth マップ
  - ▶ 「SHP」  - ESRI 形状データ
  - ▶ 「すべて」  - 使用できるすべてのファイルの種類
6. 「戻る」矢印  または「データ管理」サイドタブ  を押して、メインの「データ管理」画面に戻ります。


注記: USB ドライブが正しく挿入されるまでは、ファイルアイコン  またはボタンを選択できません (グレー表示)。

図 5-28: レポート - アドバンス ジョブ モード

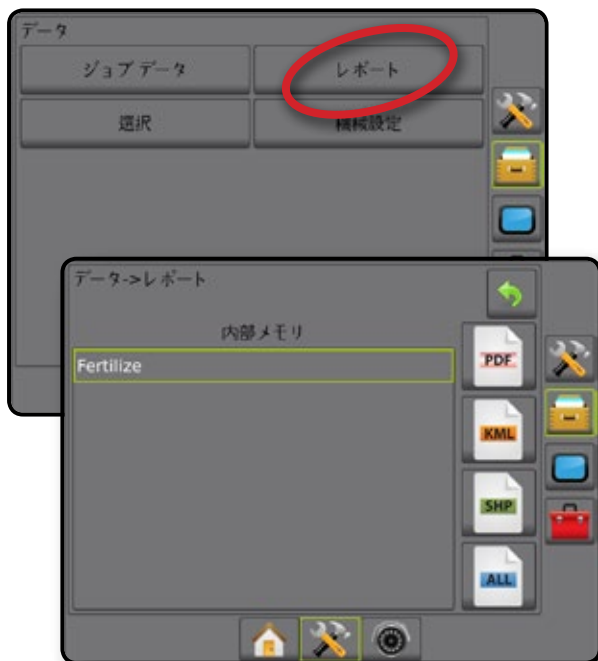


図 5-29: レポート - シンプル ジョブ モード





## 選択

「選択」では、運転者がシンプル ジョブ モードまたはアドバンス ジョブ モードを選択することができます。

注記: ジョブがアクティブであるか開始している場合、ジョブ モードを変更することはできません。この機能を有効にするには、現在のジョブを停止します。

警告! ジョブ モードを変更すると、すべての内部ジョブ データが削除されます。

1. 「データ管理」サイドタブ  を押します。
2. **選択** を押します。
3. 「下向き」矢印  を押して、オプションのリストにアクセスします。
4. 次のオプションを選択します。
  - ▶ 「シンプル」 - ホーム画面には、境界線面積と対象エリアのみが表示されます。現在のジョブだけをレポートに保存できます。Fieldware Link と一緒に使用することはできません。
  - ▶ 「アドバンス」 - ホーム画面には、ユーザー名、農場名、圃場名、ジョブ名、境界線面積と対象エリア、および選択したジョブからの距離が表示されます。これらの名前のうち、コンソールを使用して入力できるのはジョブ名だけです。「データ」->「レポート」では、保存されているすべてのジョブを PDF、SHP、または KML ファイルにすることができます。Fieldware Link を使用すると、境界およびガイドラインを再利用するためにジョブをコピー/編集できるだけでなく、ユーザー、農場、および圃場のデータを入力できます。ユーザー、農場、および圃場の情報は Fieldware Link でのみ入力できます。



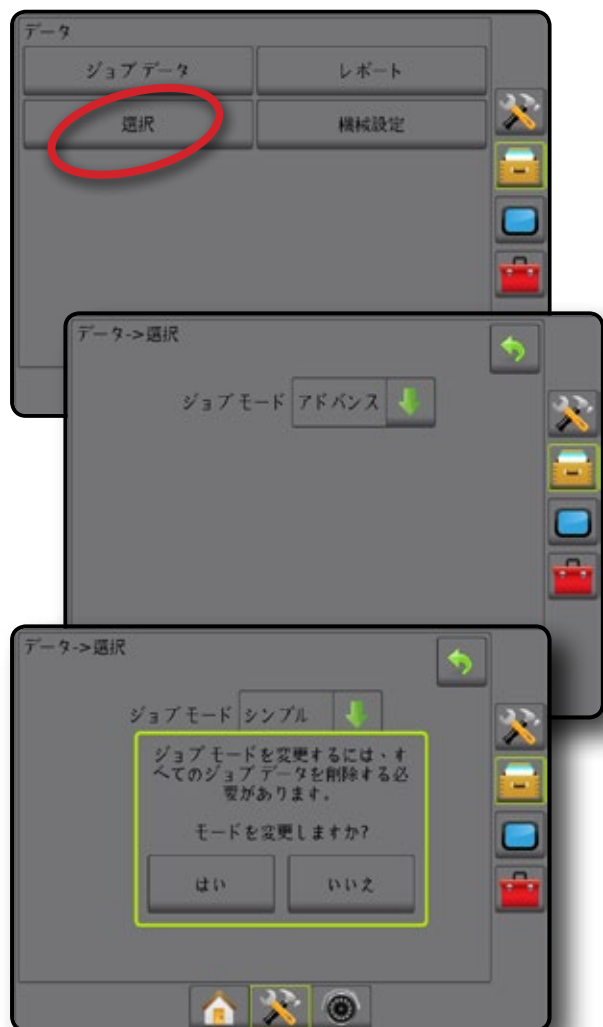
- "ジョブ モードを変更すると、すべてのジョブ データが削除されます。モードを変更しますか?"  
次のいずれかを押します
  - ▶ 「はい」- 変更します
  - ▶ 「いいえ」- 現在の設定を維持します。
- 「戻る」矢印  または「データ管理」サイド タブ  を押して、メインの「データ管理」画面に戻ります。

図 5-30: 選択-ジョブ モードの変更



## 機械設定

「機械設定」は、機械設定のプロファイルの転送 (削除、インポート、エクスポート) と、機械設定のプロファイルの管理 (新しいプロファイルの作成、プロファイルのコピーまたは削除、選択したプロファイルへの現在のプロファイルの保存、または選択したプロファイルの機械設定のロード) に使用します。

機械設定には次が含まれます。

- 作業機設定
- 自動操縦設定
- ティルトの有効化/無効化

注記: すべての設定が機械設定の一部として保存されるわけではありません。詳細については、使用可能な設定の表を参照してください。


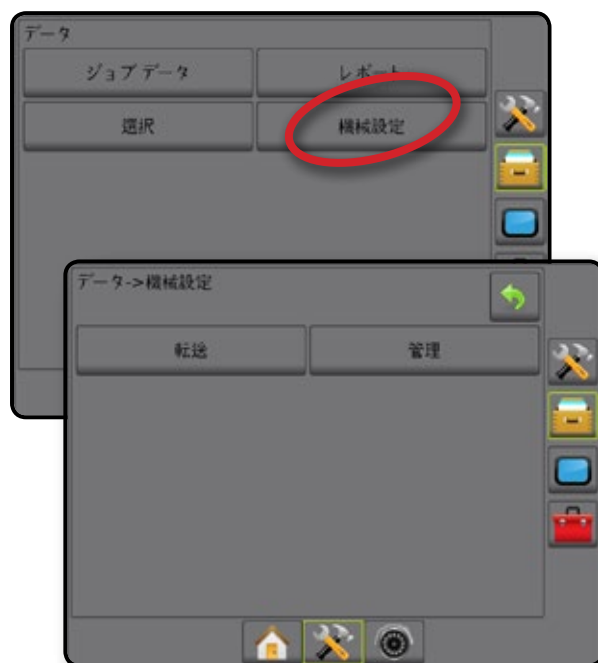
1. 「データ管理」サイド タブ  を押します。
2. **機械設定** を押します。

図 5-31: 機械設定



## 転送

機械設定の転送画面では、選択した機械設定を USB ドライブとの間で転送したり、機械設定を削除したりできます。

USB メモリに転送された機械設定は、Fieldware Link を使用して開いたり更新したりできます。Fieldware Link からは、機械設定を USB メモリ デバイスに再転送し、コンソールの内部メモリに戻すことができます。

注記: 機械設定の一部として保存される設定には、Fieldware Link で編集できないものがあります。詳細については、使用可能な設定の表を参照してください。

メモリ デバイスに転送された機械設定は、コンソールから削除され、その後は使用できなくなります。




1. 「データ管理」サイドタブ  を押します。
2. **機械設定** を押します。
3. **転送** を押します。
4. 次のオプションから選択します。
  - ▶ 「機械設定を USB メモリに移動」- 機械設定を内部メモリから USB メモリに移動するために使用します
  - ▶ 「機械設定を内部メモリに移動」- 機械設定を USB メモリから内部メモリに移動するために使用します
  - ▶ 「機械設定の削除」- 内部メモリまたは USB メモリから機械設定を削除するために使用します
5. 「戻る」矢印  または「データ管理」サイドタブ  を押して、メインの「データ管理」画面に戻ります。

図 5-32: 機械設定 - 転送



## 管理

機械設定の管理画面では、新しい空の機械設定の作成、新しい機械設定への選択した機械設定のコピー、選択した機械設定の削除、選択した機械設定への現在の機械設定の保存、または現在の機械設定への選択した機械設定のロードを行うことができます。




1. 「データ管理」サイドタブ  を押します。
2. **機械設定** を押します。
3. **管理** を押します。
4. 次のオプションから選択します。
  - ▶ 「新しい機械設定の作成」- 関連する作業機情報がない新しい機械設定の作成に使用します
  - ▶ 「機械設定のコピー」- 選択した機械設定を新しい機械設定にコピーするために使用します
  - ▶ 「内部メモリから機械設定を削除」- 選択した機械設定を内部メモリから削除するために使用します
  - ▶ 「機械設定の保存」- 現在の機械設定を、選択した機械設定に保存するために使用します
  - ▶ 「機械設定のロード」- 選択した機械設定を現在の設定にロードするために使用します
5. 「戻る」矢印  または「データ管理」サイドタブ  を押して、メインの「データ管理」画面に戻ります。

図 5-33: 機械設定 - 管理



使用可能な機械設定

| 設定          | 編集可能          |  | エクスポート済みプロファイルに保存               |                                 |                                 |                                 |
|-------------|---------------|--|---------------------------------|---------------------------------|---------------------------------|---------------------------------|
|             | Matrix Pro GS | FieldWare Link   | Matrix Pro GS                   | FieldWare Link                  |                                 |                                 |
| 作業機         | 機械の種類         | ✓  | ✗                               | ✓                               | Matrix Pro GS から維持              |                                 |
|             | GPS アンテナ高さ    | ✓  | ✓                               | ✓                               | ✓                               |                                 |
|             | 作業機の種類        | ✓  | ✓                               | ✓                               | ✓                               |                                 |
|             | 対称型作業機のレイアウト  | ✓  | ✗                               | ✗                               | ✗                               |                                 |
|             | 作業機のオフセット距離   | ✓  | ✓                               | ✓                               | ✓                               |                                 |
|             | 作業機のオフセット方向   | ✓  | ✓                               | ✓                               | ✓                               |                                 |
|             | 作業機セクション数     | ✓  | ✓                               | ✓                               | ✓                               |                                 |
|             | ガイダンス幅        | ✓  | ✓                               | ✓                               | ✓                               |                                 |
|             | 適用/作業幅        | ✓  | ✓                               | ✓                               | ✓                               |                                 |
|             | 作業済みエリアアラーム   | ✓  | ✗                               | ✗                               | ✗                               |                                 |
|             | ストレートモード      | 作業機位置<br>アンテナからブームまでの距離<br>オーバーラップ<br>オン遅延/オフ遅延時間  | ✓<br>✓<br>✓<br>✓                | ✓<br>✓<br>✓<br>✓                | ✓<br>✓<br>✓<br>✓                | ✓<br>✓<br>✓<br>✓                |
|             | スプレッダーモード     | セットアップタイプ: TeeJet<br>アンテナからディスクまでの距離<br>オーバーラップ<br>オン遅延/オフ遅延時間<br>スプレッド オフセット距離<br>セクション オフセット<br>セクションの長さ | ✓<br>✓<br>✓<br>✓<br>✓<br>✓<br>✓ | ✓<br>✓<br>✓<br>✓<br>✓<br>✓<br>✓ | ✓<br>✓<br>✓<br>✓<br>✓<br>✓<br>✓ | ✓<br>✓<br>✓<br>✓<br>✓<br>✓<br>✓ |
| 適用          | 機械設定          | ✗  | ✓                               | ✗                               | ✗                               |                                 |
|             | 製品            | ✗  | ✓                               | ✗                               | ✗                               |                                 |
|             | 有効/無効         | ✓  | ✗                               | ✓                               | Matrix Pro GS から維持              |                                 |
|             | バルブ セットアップ    | バルブ タイプ<br>バルブ周波数<br>最低負荷サイクル左/右<br>最大負荷サイクル   | ✓<br>✓<br>✓<br>✓                | ✗<br>✗<br>✗<br>✗                | ✓<br>✓<br>✓<br>✓                | Matrix Pro GS から維持              |
| 支援/<br>自動操縦 | ステアリング設定      | ステアリング簡易調整<br>ステアリング微調整<br>デッドバンド<br>予測  | ✓<br>✓<br>✓<br>✓                | ✗<br>✗<br>✗<br>✗                | ✓<br>✓<br>✓<br>✓                | Matrix Pro GS から維持              |
|             | バルブ テスト       |  | ✓                               | ✗                               | ✓                               | Matrix Pro GS から維持              |
|             | バルブ診断         |  | ✓                               | ✗                               | ✓                               | Matrix Pro GS から維持              |
|             | 選択            | ハンドル センサー  | ✓                               | ✗                               | ✓                               | Matrix Pro GS から維持              |
|             | ハンドル 角度センサー   | 有効<br>センサー キャリブレーション<br>線上キャリブレーション  | ✓<br>✓<br>✓                     | ✗<br>✗<br>✗                     | ✓<br>✓<br>✓                     | Matrix Pro GS から維持              |
|             | ティルト補正        | 有効/無効  | ✓                               | ✗                               | ✓                               | Matrix Pro GS から維持              |
|             |               | 平らな圃場  | ✓                               | ✗                               | ✓                               | Matrix Pro GS から維持              |

続く...

概要

はじめに

ホーム

全画面

設定

ガイド

GPS

作業機

液滴モニター

| 設定            | 編集可能                           |                | エクスポート済みプロファイルに保存 |                |
|---------------|--------------------------------|----------------|-------------------|----------------|
|               | Matrix Pro GS                  | FieldWare Link | Matrix Pro GS     | FieldWare Link |
| ライトバー         | ✓                              | ×              | ×                 | ×              |
| GPS           | ✓                              | ×              | ×                 | ×              |
| ビデオ           | ✓                              | ×              | ×                 | ×              |
| センサー          | 最大圧力定格<br>圧力低下アラーム<br>圧力上昇アラーム | ✓<br>✓<br>✓    | ×                 | ×              |
| 液滴サイズ<br>モニター | 有効/無効<br>チップ選択                 | ✓<br>✓         | ×                 | ×              |

## コンソール

「コンソール」設定は、ディスプレイおよび文化項目の設定に使用します。システムに接続されているその他のデバイスの詳細については、「バージョン情報」に記載されています。



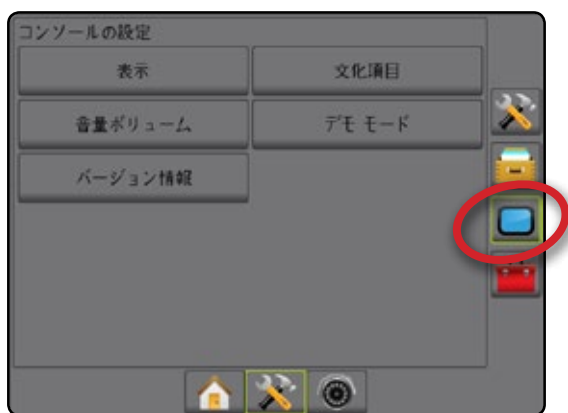
- 「ユニット設定」下部タブ  を押します。
- 「コンソール」サイドタブ  を押します。
- 次のオプションから選択します。
  - ▶ 「ディスプレイ」- 配色とLCDの明るさの設定、スクリーンショットの使用の設定、タッチスクリーンのキャリブレーションに使用します
  - ▶ 「文化項目」- 単位、言語、および時間帯の設定に使用します
  - ▶ 「音量ボリューム」- 音声スピーカーの音量調節に使用します
  - ▶ 「デモモード」- GPSデータのシミュレーションの再生開始に使用します。
  - ▶ 「バージョン情報」- システムソフトウェアバージョンと、CANバスに接続されているモジュールのソフトウェアバージョンの表示、およびユーザーマニュアルへの直接リンクのQRコードの表示に使用します

図 5-34: コンソールのオプション



## 表示

「表示」は、配色とLCDの明るさの設定、スクリーンショットの使用の設定、タッチスクリーンのキャリブレーションに使用します。




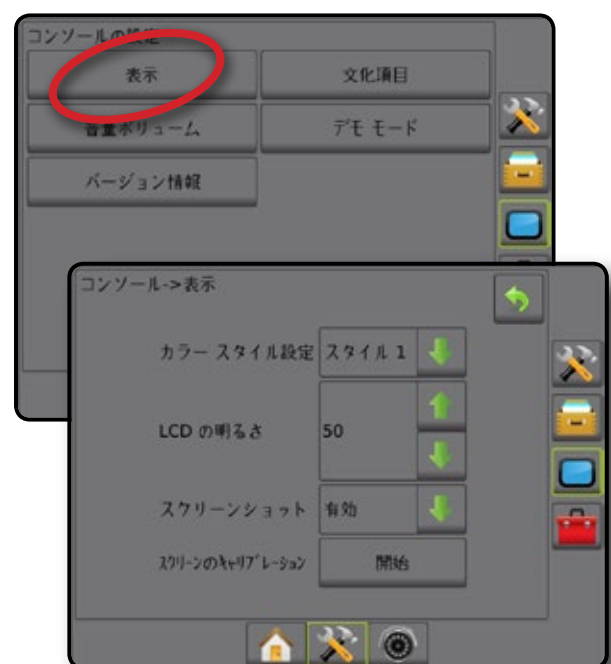
- 「コンソール」サイドタブ  を押します。
- 表示** を押します。
- 次のオプションから選択します。
  - ▶ 「配色」- ディスプレイ上の背景色とテキスト色の変更に使用します
  - ▶ 「明るさ」- コンソールディスプレイの明るさの調節に使用します
  - ▶ 「スクリーンショット」- USBドライブへの画面画像の保存を可能にします
  - ▶ 「キャリブレーション」- タッチスクリーンのキャリブレーションを強制するために使用します
- 「戻る」矢印  または「コンソール」サイドタブ  を押して、メインの「コンソール設定」画面に戻ります。

図 5-35: 表示のオプション



## 文化項目

「文化項目」は、単位、言語、および時間帯を設定するために使用します。




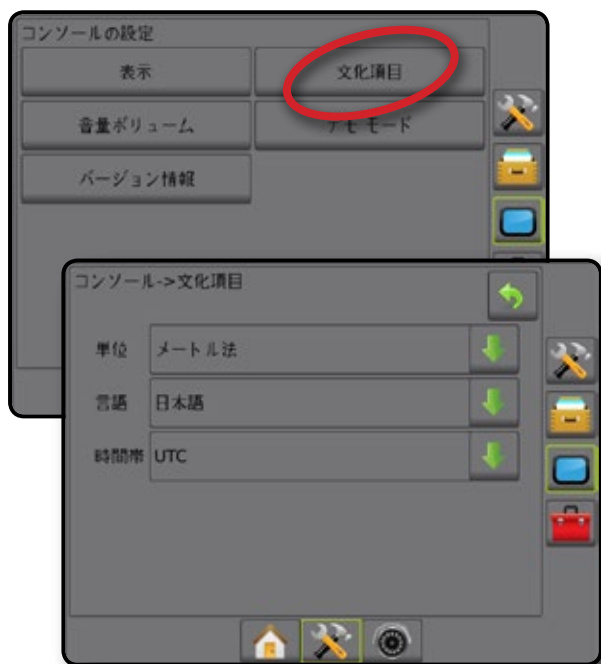
1. 「コンソール」サイドタブ  を押します。
2. **文化項目** を押します。
3. 次のオプションから選択します。
  - ▶ 「単位」- システムの測定単位の定義に使用します
  - ▶ 「言語」- システム言語の設定に使用します
  - ▶ 「時間帯」- 該当地域の時間帯を設定するために使用します
4. 「戻る」矢印  または「コンソール」サイドタブ  を押して、メインの「コンソール設定」画面に戻ります。

図 5-36: 文化項目のオプション



## 音量ボリューム

「音量ボリューム」では、音声スピーカーの音量を調節します。






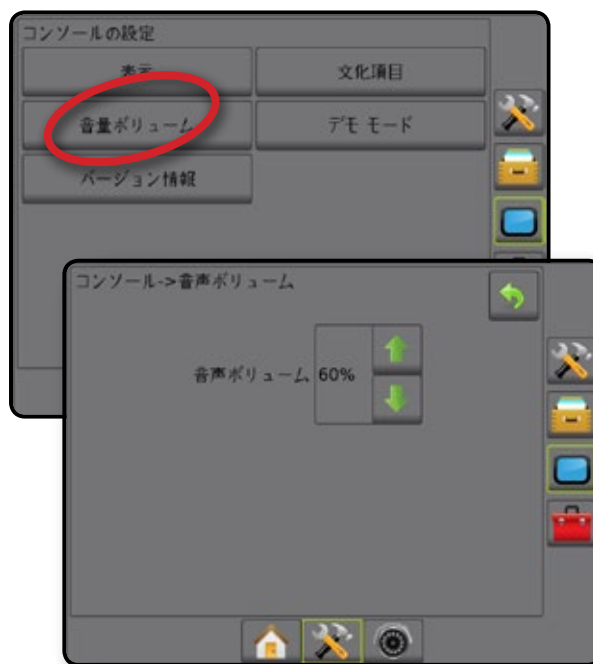
1. 「コンソール」サイドタブ  を押します。
2. **音量ボリューム** を押します。
3. 次のいずれかを押します。
  - ▶ 上向き矢印  は音量を上げます
  - ▶ 下向き矢印  は音量を下げます
4. 「戻る」矢印  または「コンソール」サイドタブ  を押して、メインの「コンソール設定」画面に戻ります。

図 5-37: 音量ボリュームのオプション



## デモモード

「デモモード」は、GPS 信号のシミュレーションの再生開始に使用します。

注記: このツールは、受信した GPS の位置を無効にし、シミュレーションデータの再生を開始します。実際の GPS データを回復するには、コンソールの再起動が必要です。




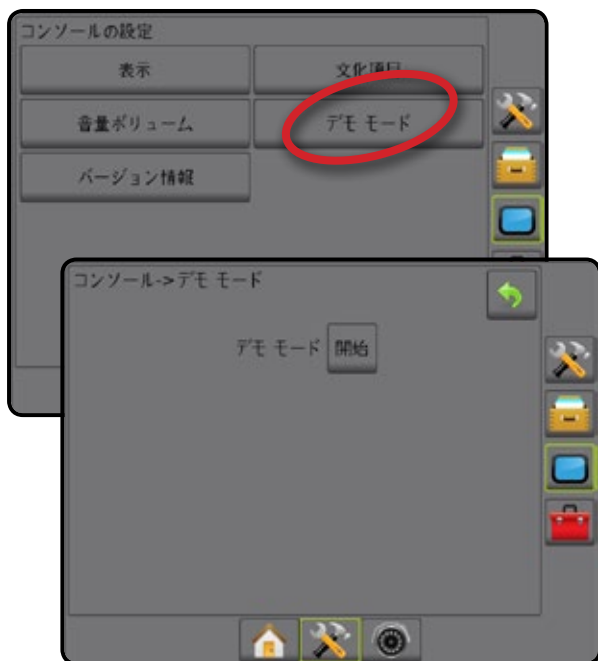
1. 「コンソール」サイドタブ  を押します。
2. **デモモード** を押します。
3. **開始** を押します。
4. 「戻る」矢印  または「コンソール」サイドタブ  を押して、メインの「コンソール設定」画面に戻ります。


図 5-38: デモモードのオプション



## バージョン情報



バージョン情報/保存画面には、システム ソフトウェアのバージョンのほか、CAN バスに接続されているモジュールのソフトウェアバージョン、およびユーザー マニュアルへの直接リンクの QR コードが表示されます。

現場での問題のトラブルシューティングに役立てるため、エンドユーザーは「保存」ボタンを使用して、現在のソフトウェア情報が含まれたテキスト ファイルを USB ドライブにダウンロードし、そのファイルをサポート担当者に E メールで送信することができます。

1. 「コンソール」サイドタブ  を押します。
2. **バージョン情報** を押して、以下を含むデータを表示します。
  - ◀ 「ユニット モデル番号」
  - ◀ 「ソフトウェア バージョン」
  - ◀ 「QR コード」 - [www.TeeJet.com](http://www.TeeJet.com) にある Matrix Pro GS ユーザー マニュアルのページへの直接リンク
  - ◀ 「接続モジュール」

または

**保存** を押して、バージョン情報を USB デバイスに保存します。「USB ドライブにバージョン情報が保存されました」というメッセージが表示され、保存を確認します。

3. 「戻る」矢印  または「コンソール」サイドタブ  を押して、メインの「コンソール設定」画面に戻ります。

注記: USB ドライブが正しく挿入されるまで、**保存** オプションは選択できません (グレー表示)。

図 5-39: バージョン情報のオプション



## ツール

「ツール」メニューでは、運転者は通常の計算機または単位変換を使用して、さまざまな計算を行うことができます。単位変換は、面積、距離、容積に基づいてさまざまな測定値を計算します。



1. 「ユニット設定」下部タブ  を押します。
2. 「ツール」サイドタブ  を押します。
3. ユーティリティ を押します。
4. 次のオプションから選択します。
  - ▶ 「計算機」- 数学計算を行うために使用します
  - ▶ 「単位変換」- 面積、距離、容積の単位変換に使用します

図 5-40: ツール

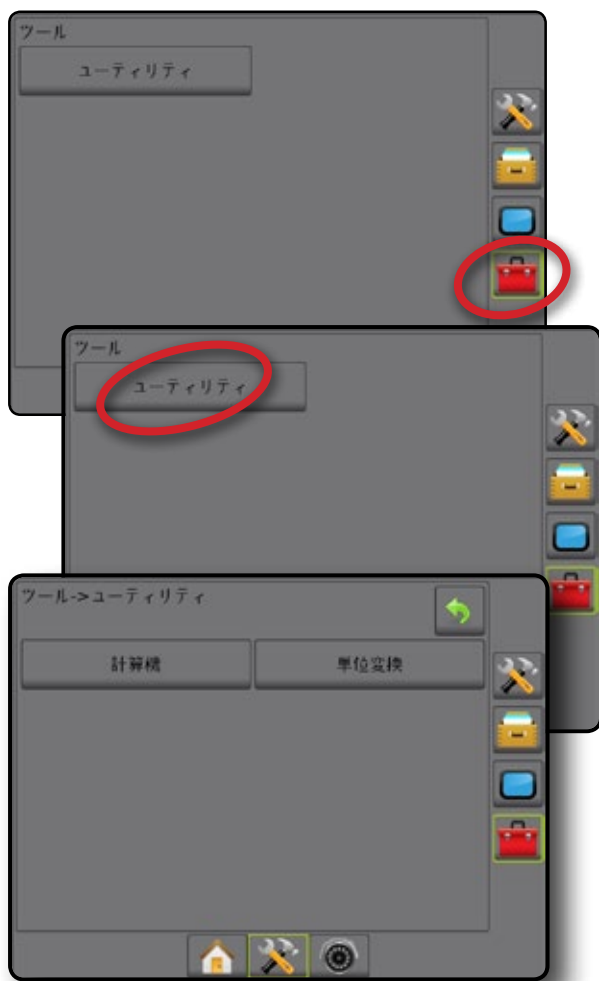


図 5-41: 計算機

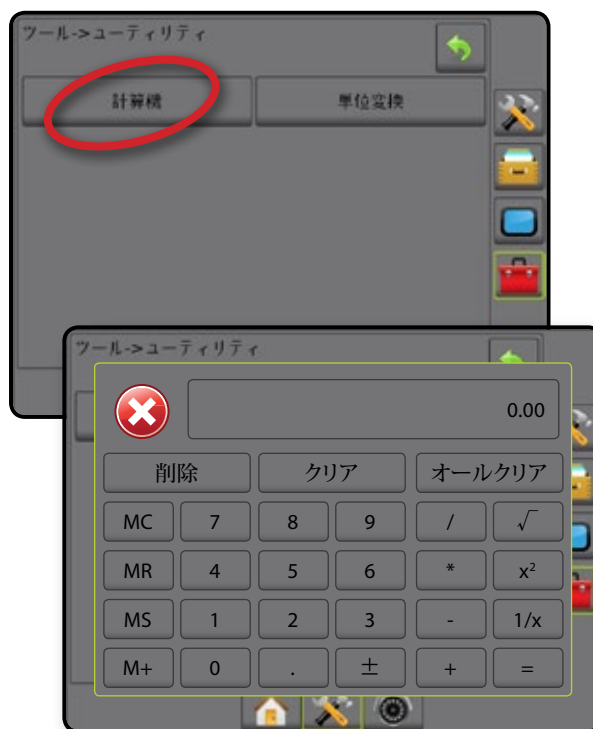


図 5-42: 単位変換

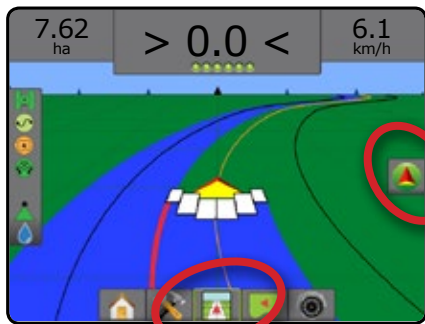


## 第6章 - ガイド

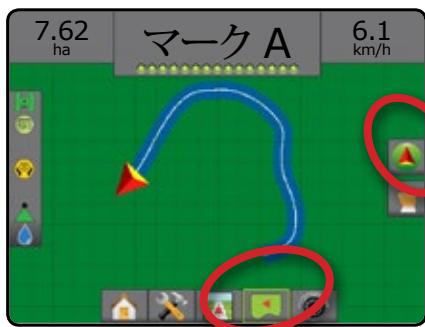
Matrix Pro GS では、製品適用および車両ガイドを同時に実行できます。ユニット設定が完了すると、ガイドを開始できます。運転者は、現場作業を ストレート AB (→)、カーブ AB (↷)、サークル (◎)、ラストパス (↻)、およびネクストロウ (↑) の5つのガイドモードで最適化できます。境界適用 (◻)、カーブの進路 (↷)、復帰地点 (↻) ガイド、および RealView ビデオ ガイダンス ガイド (◎) では、さらに最適化を実施できます。

3つのガイド画面により、常に情報を知ることができます。

**車両ビュー ガイド**は、適用範囲に表示する、車両位置のコンピュータ生成画像を作成します。



**フィールド ビュー ガイド**は、車両位置および適用範囲のコンピュータ生成画像を空気遠近法に基づいて作成します。



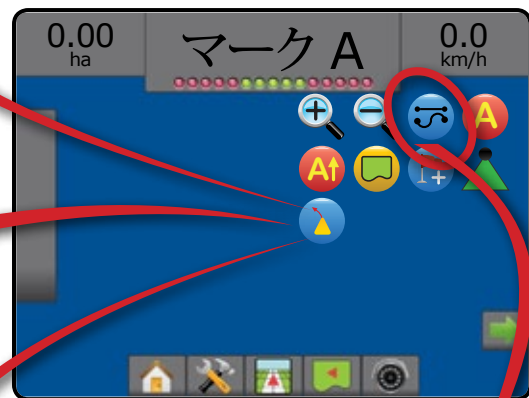
**RealView ガイド**では、コンピュータ生成画像の代わりにライブビデオ入力を表示できます。



ガイドモードを選択するには

1. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ (📍) を押して、ナビゲーション オプションを表示します。
2. 「ガイドモード」アイコン (📍) を押します。
3. 次のいずれかを選択します。
  - ▶ ストレート AB ガイダンス (→)
  - ▶ カーブ AB ガイダンス (↷)
  - ▶ サークル ガイダンス (◎)
  - ▶ ラストパス ガイダンス (↻)
  - ▶ ネクストロウ ガイダンス (↑)






図 6-1: ガイド モードの選択








## ナビゲーション画面のオプション

### ナビゲーション&ガイド オプション








| ガイドライン  |  |
|---|--|
|    | マーク A  - ガイドラインの最初の地点にマークを付けます。                                   |
|    | マーク B  - ガイドラインの最終地点にマークを付けます。<br>グレー表示=移動距離が最低限度に達していません。        |
|    | マーク A を取り消し - マーク A のプロセスを中止します。以前の AB ガイドラインに戻ります (設定済みの場合)。  |
|    | NextRow マーク B  - 列の最終地点にマークを付けます。                                 |
|    | 方位角  - 北の基準線から時計回り方向の角度で計測した直線のガイドラインを設定します。北=0、東=90、南=180、西=270。 |
|    | A+ ナッジ - 既存のガイドラインを車両の現在位置に移動します。  |
|    | 次のストレート AB または方位角ガイドライン - 現在のジョブに保存されている次の直線のガイドラインを表示します。   |
|    | 次のカーブ AB ガイドライン - 現在のジョブに保存されている次の「カーブ AB」ガイドラインを表示します。  |
|    | 次のサークル ガイドライン - 現在のジョブに保存されている次の「サークル AB」ガイドラインを表示します。   |
|  | カーブの進路 - 「ポイント」を目印として使用し、現在のハンドル操作で車両が向かう進路を示します。  |

| 復帰地点  |  |
|---|--|
|  | 地点にマークを付ける  - 車両の位置に地点を設定します。グレー表示=GPS を利用できます。 |
|  | 復帰地点ガイド - 設定済みの地点までの距離とガイドを表示します。  |
|  | 地点の削除 - マークを付けた地点を削除します。   |
|  | ガイドのキャンセル - マークを付けた地点までの距離とガイドを非表示にします。  |



| 境界  |  |
|---|--|
|  | 境界をマーク - 対象となる範囲を設定し、対象外とするゾーンを決定します。外部境界線または1つ目の境界線を作成するとき、境界線は最も外側のブーム セクションの外側になります。内部境界線または追加の境界線を作成するとき、境界線は最も内側のブーム セクションの内側になります。グレー表示=GPS を利用できます。 |
|  | 境界を完成させる - 境界設定プロセスを完了させます。境界は、開始地点の刈り取り幅の範囲内まで移動することによっても完成できます。グレー表示=移動距離が最低限度に達していません。  |
|  | 境界の取り消し - 新しい境界の設定プロセスを中止します。以前の境界に戻ります (設定済みの場合)。   |
|  | 境界の削除 - 設定したすべての境界を現在のジョブから削除します。  |



| BoomPilot   |   |
|---|---|
|  | シングル セクション - すべてのブームのオンとオフを切り替えます。グレー表示=GPS を利用できます。    |
|   | SmartCable/SDM - BoomPilot モードを選択します。グレー表示=GPS を利用できます。 |

### RealView のガイド オプション

|   |   |
|---|---|
|  | ビデオ カメラの選択 - ビデオ選択モジュール (VSM) が接続されている場合、最大 8 つのカメラビューのうち 1 つを選択します。                    |
|  | 分割カメラ ビュー - 4 つのカメラ入力の 2 種類のセットのいずれか (A/B/C/D または E/F/G/H) を選択し、画面を 4 つのビデオ画像に分けて表示します。 |
|  | ビデオ上のガイドの設定 - 「ビデオ上のガイド」または「ハンドル角度」をオンにして、ガイドラインを調整します。                                 |
|  | ビデオ上のガイド - ナビゲーションを支援するために、ビデオ画面上に三次元のガイドラインを表示します。                                     |
|  | ハンドル角度 - ハンドルを操作する方向を表示します。   |
|  | 上方向と下方向のアイコン - カメラの画像に合わせてガイドラインおよび水平線を調整するために使用します。                                    |
|  | カメラ画像キャプチャ - 画面の現在の表示を静止画として USB ドライブに保存します。  |

### 画面オプション

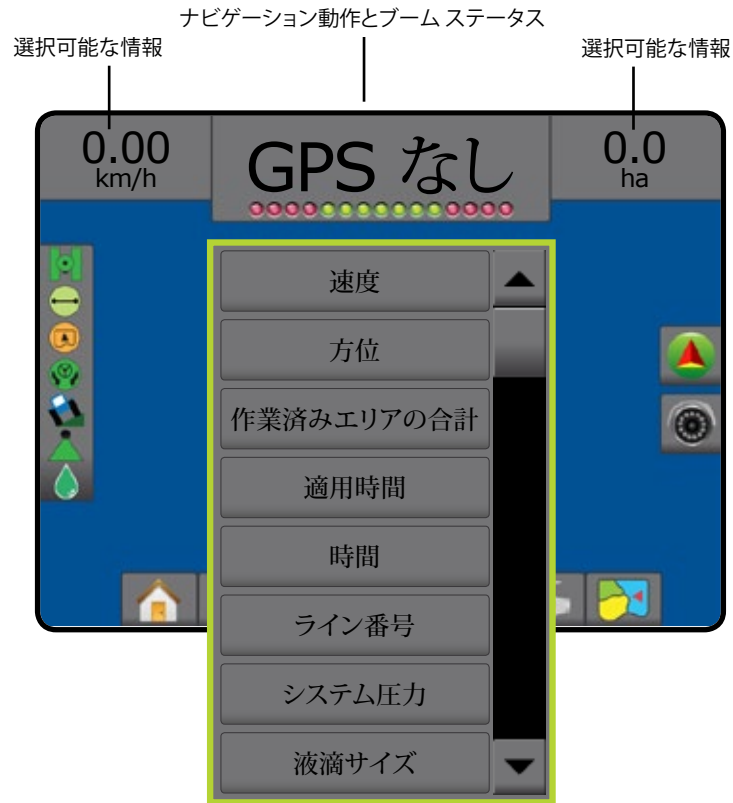
| 拡大/縮小   |   |
|---|---|
|   | アイコン - Matrix Pro 570GS で使用します。                                 |
|  | ボタン - Matrix Pro 840GS で使用します。                                  |
|   | 車両ビュー - アイコンまたはボタンにより、車両の表示を調整したり、地平線までの眺めを車両ビューから鳥瞰図に変更したりします。 |
|   | フィールド ビュー - アイコンまたはボタンにより、画面に表示される範囲を拡大縮小します。                   |

| パン  |  |
|---|--|
|  | 矢印 - 運転者は、車両を動かさずに、地図上の特定の範囲に焦点を当てて表示することができます。それぞれの方向に視界を移動します。 |
|  | ワールド ビュー - 可能な範囲で最も広い範囲に画面表示を拡張します。                              |

## ガイドバー

ガイドバーには、現在の設定情報（現在の速度、方位、作業済みエリアの合計、現在時刻、ライン番号、現在のシステム圧力、および現在の液滴サイズ）、ナビゲーション動作（軌道交差エラー [メートル]、現在の動作、および GPS ステータス）、およびブーム ステータスが表示されます。

図 6-2: ガイドバーの例



### 選択可能な情報

速度 - 現在の移動速度が表示されます。

方位 - 北の基準線から時計回りの方向で移動の方向が表示されます。北=0、東=90、南=180、西=270。

作業済みエリアの合計 - 二重のカバー範囲を含む、適用された累計面積の合計が表示されます。

適用時間 - 現在のジョブで適用がアクティブである合計時間が表示されます。

時間 - 選択した時間帯に基づき、現在の時刻が表示されます。

ライン番号 - 当初のガイドラインを参照して現在のライン番号が表示されます。車両が AB 基準線の右にある場合はプラス、AB 基準線の左にある場合はマイナスで表示されます。

システム圧力 - 現在のシステム圧力が表示されます (システム上に圧力センサーがある場合のみ使用可能)

液滴サイズ - 現在のチップの液滴サイズが表示されます (システム上に圧力センサーがある場合のみ使用可能)

### ナビゲーション動作とブーム ステータス

GPS ステータス - GPS が使用できない場合は「GPSなし」、5Hz 未満で GGA データを受信している場合は「スロー-GPS」と表示されます。

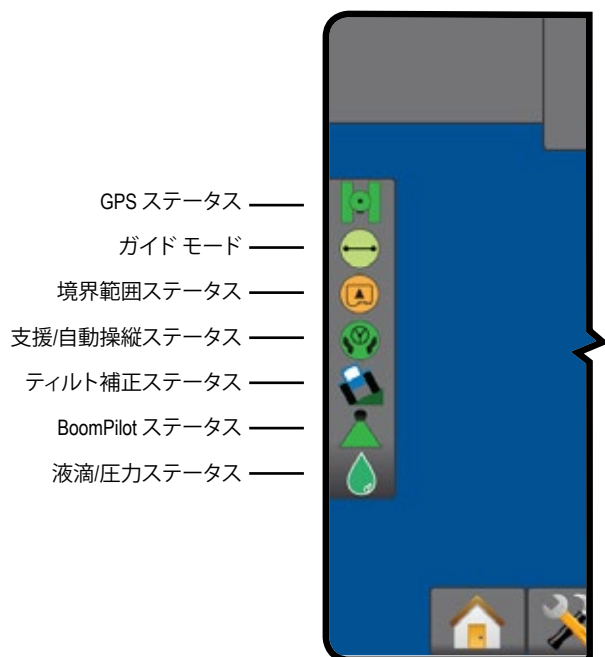
軌道交差エラー - 目標のガイドラインからの距離が表示されます。現在の動作 - A または B 地点のマーク付け、作業終了端の接近、転回開始の表示、およびマーク地点への復帰の距離などの動作が表示されます。

ブーム ステータス - プログラムしたブーム セクションごとに 1 つの点が表示されます。緑の点はセクションがアクティブであることを示し、赤の点はセクションが現在アクティブでないことを示します。

## ステータス バー

ステータス バーには、GPS ステータス、ガイド モード、境界範囲、支援/自動操縦の使用、ティルト補正情報、作業機制御ステータス、および液滴サイズ情報などの情報が表示されます。

図 6-3: ステータス バー



### GPS ステータス

- 赤=GPS なし
- 黄色=GPS のみ
- 緑=DGPS、WAAS/RTK、GLONASS
- オレンジ=Glide/ClearPath

### ガイド モード

- ストレート AB ガイダンス
- カーブ AB ガイダンス
- サークル ガイダンス
- ラスト パス ガイダンス
- ネクストロウ ガイダンス
- アイコンなし=ガイドなし

### 境界範囲ステータス

- 境界外=現在、境界の外側を移動中
- 境界内=現在、境界の内側を移動中
- アイコンなし=境界は設定されていません

### 支援/自動操縦ステータス

- 緑=作動中、アクティブ操縦
- 黄=有効、支援/自動操縦を使用するためのすべての条件が適合しています
- 赤=無効、支援/自動操縦を使用するためのすべての条件は適合していません
- アイコンなし=支援/自動運転システムはインストールされていません

### ティルト補正ステータス

- 色付き=使用中、ティルト補正をアクティブに適用します
- 赤=無効
- アイコンなし=ティルト ジャイロ モジュールがシステムにインストールされていないか、支援/自動運転システムにティルトが関連付けられていません

### BoomPilot ステータス

- 赤=オフ/手動
- 緑=自動
- 黄色=すべてオン
- アイコンなし=シングル ブーム セクション(システムに SmartCable または SDM はインストールされていません)

### 液滴/圧カステータス

- 色付き=使用中。液滴の色は、現在の液滴サイズに直接関連付けられています。色のオプション:
- X 印=無効
- アイコンなし=圧カセンサー インターフェイス キットが取り付けられていません

## ステータス/情報画面

### GPS ステータス

GPS 受信情報には、データ レート、利用可能な衛星の数、衛星の品質および ID に関する情報が表示されます。

- 「GPS ステータス」アイコン を押します。

図 6-4: GPS ステータス



## ガイドモードステータス

ガイドモードステータスには、ガイダンスパターン、現在のガイドラインの名前、およびコンソールに保存されているガイドラインの数に関する情報が表示されます。

1. 「ガイドモード」アイコン を押します。

図 6-5: ガイドモードステータス



## 境界範囲ステータス

境界範囲ステータスには、現在の境界内の範囲に関する情報が表示されます。

1. 「境界範囲」アイコン を押します。

図 6-6: 境界範囲ステータス

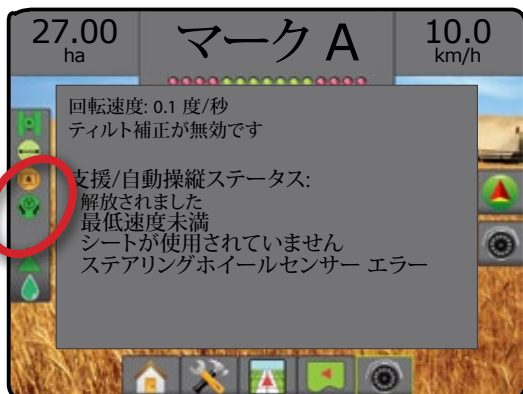


## 支援/自動操縦ステータス

支援/自動操縦ステータスには、ティルトステータスなど、支援/自動操縦システムの現在のステータスに関する情報が表示されます。

1. 「支援/自動操縦ステータス」アイコン を押します。

図 6-7: 支援/自動操縦ステータス

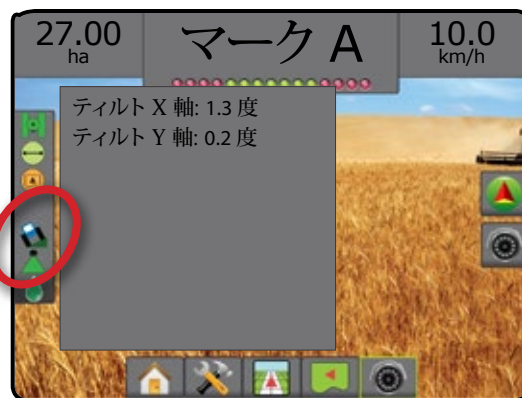


## ティルト補正ステータス

ティルト補正ステータスは、ティルト補正システムの現在のステータスに関する情報が表示されます。

1. 「ティルト補正ステータス」アイコン を押します。

図 6-8: ティルト補正ステータス



## BoomPilot ステータス

BoomPilot ステータスには、BoomPilot システムの現在のステータスに関する情報が表示されます。

1. 「BoomPilot ステータス」アイコン を押します。

図 6-9: BoomPilot ステータス



## 液滴/圧カステータス

液滴/圧カステータスには、液滴サイズおよびシステム圧力の現在のステータスに関する情報が表示されます。

1. 「液滴/圧カステータス」アイコン を押します。

図 6-10: 液滴/圧カステータス

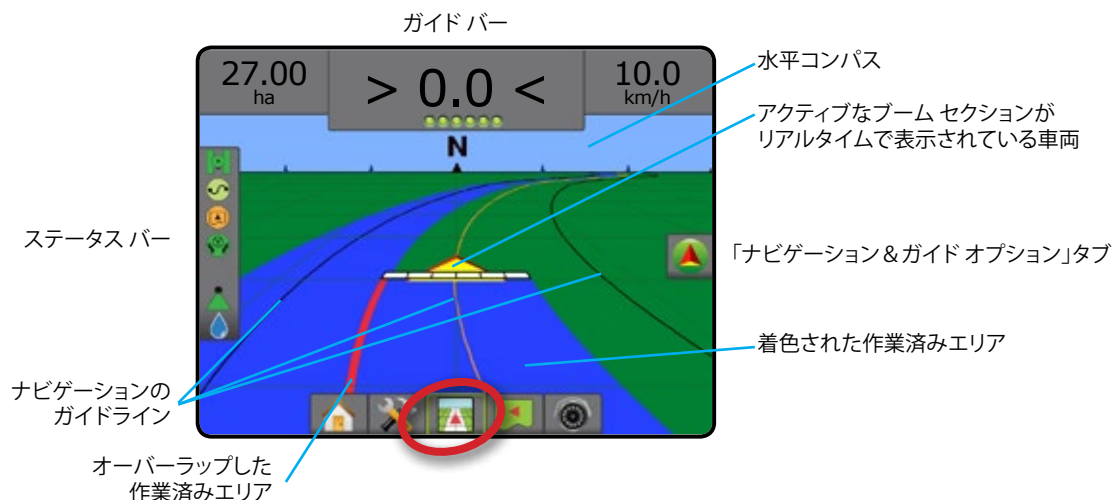




## 車両ビュー

車両ビューは、適用範囲に表示する、車両位置のコンピューター生成画像を作成します。この画面では、画面右側のタブから、すべての設定およびナビゲーションのオプションにアクセスできます。

図 6-12: 車両ビュー



## オンスクリーンガイド

- ガイドライン
  - ◀ オレンジ - アクティブなガイドライン
  - ◀ 黒 (複数) - 隣接するガイドライン
  - ◀ 黒 - 境界線
- 地点 - 設定した地点のマーカー
  - ◀ 赤の地点 - 復帰地点
  - ◀ 青の地点 - マーク A
  - ◀ 緑の地点 - マーク B
- 水平コンパス - 一般的な方位を水平方向に表示できます (拡大したとき)
- 作業済みエリア - 作業済みエリアおよびオーバーラップを示します。

- ◀ 青 - 1つの作業
- ◀ 赤 - 2つ以上の作業

- 拡大/縮小および透視図 - 車両の表示を調整したり、地平線までの眺めを車両ビューから鳥瞰図に変更したりします。
- ブームセクション
  - ◀ 黒のボックス - アクティブでないブーム
  - ◀ 白のボックス - アクティブなブーム

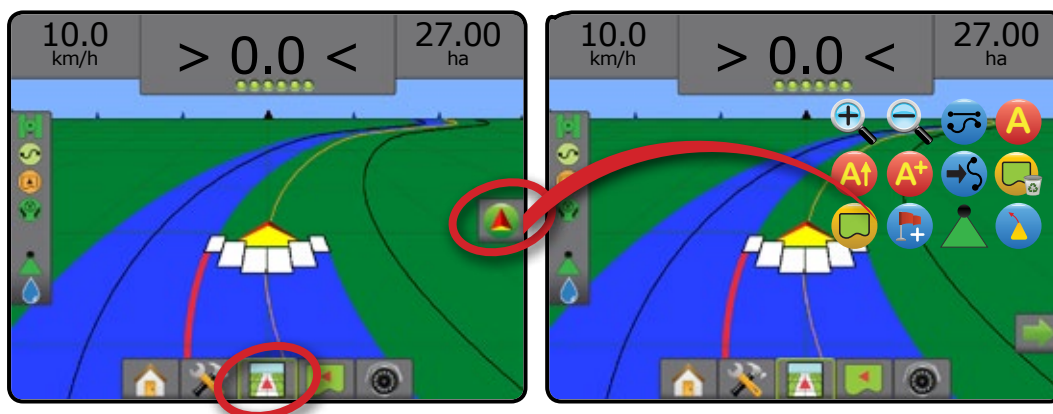
## Matrix Pro 840GS コンソール ボタン支援

- 拡大/縮小および透視図 - 上方向/下方向のボタン ▲ ▼ は、車両ビューを調整したり、地平線までの眺めを車両ビューから鳥瞰図に変更したりします。
- ホーム/ジョブ画面 - 「ホーム」ボタン 🏠 から、ホーム/ジョブ画面にアクセスします。

車両ビュー画面にアクセスするには

1. 「車両ビューガイド」タブ を押します。

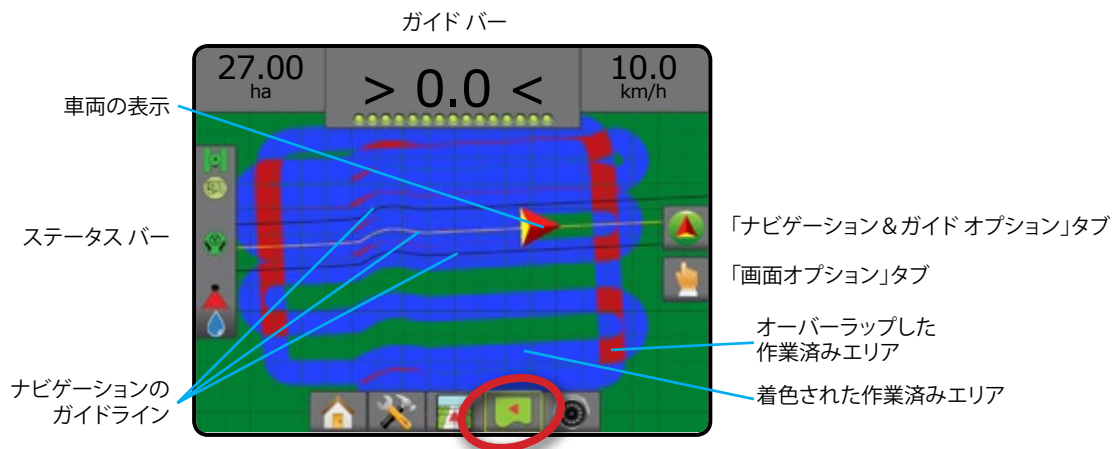
図 6-13: 一般的なアイコンが表示されている車両ビュー



## フィールドビュー

フィールドビューは、車両位置および適用範囲のコンピューター生成画像を空気遠近法に基づいて作成します。この画面では、画面右側のオプションタブから、すべての設定およびナビゲーションのオプションおよびパンモードにアクセスできます。

図 6-14: フィールドビュー



### オンスクリーンガイド

- ・ ガイドライン
  - ◀ オレンジ - アクティブなガイドライン
  - ◀ 黒 (複数) - 隣接するガイドライン
  - ◀ 黒 - 境界線
- ・ 地点 - 設定した地点のマーカー
  - ◀ 赤の地点 - 復帰地点
  - ◀ 青の地点 - マーク A
  - ◀ 緑の地点 - マーク B
- ・ 作業済みエリア - 作業済みエリアおよびオーバーラップを示します。
  - ◀ 青 - 1つの作業
  - ◀ 赤 - 2つ以上の作業

- ・ パン - 車両を動かさずに、マップの表示可能領域を調整します。
- ・ 拡大/縮小 - マップの表示可能領域を調整します。

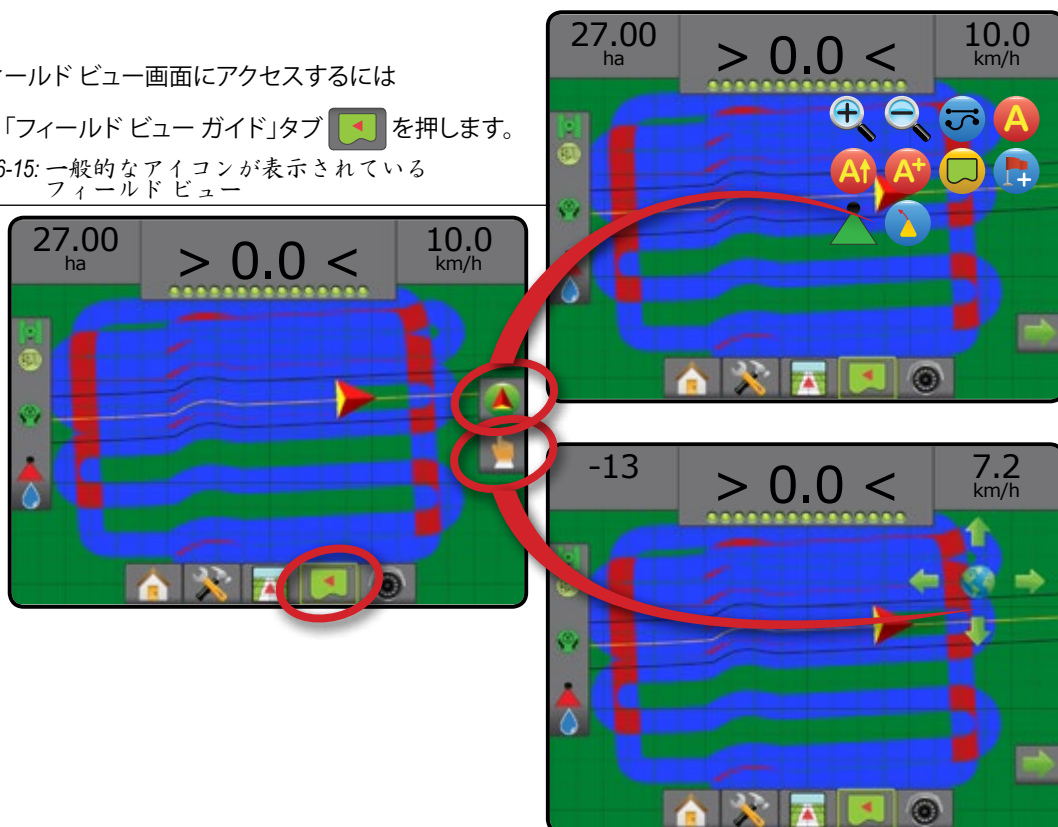
### Matrix Pro 840GS コンソール ボタン支援

- ・ 拡大/縮小 - 上方向/下方向のボタン ▲ ▼ でマップの表示可能領域を調整します。
- ・ ホーム/ジョブ画面 - 「ホーム」ボタン 🏠 から、ホーム/ジョブ画面にアクセスします。

フィールドビュー画面にアクセスするには

1. 「フィールドビュー ガイド」タブ を押します。

図 6-15: 一般的なアイコンが表示されているフィールドビュー



## RealView ガイド

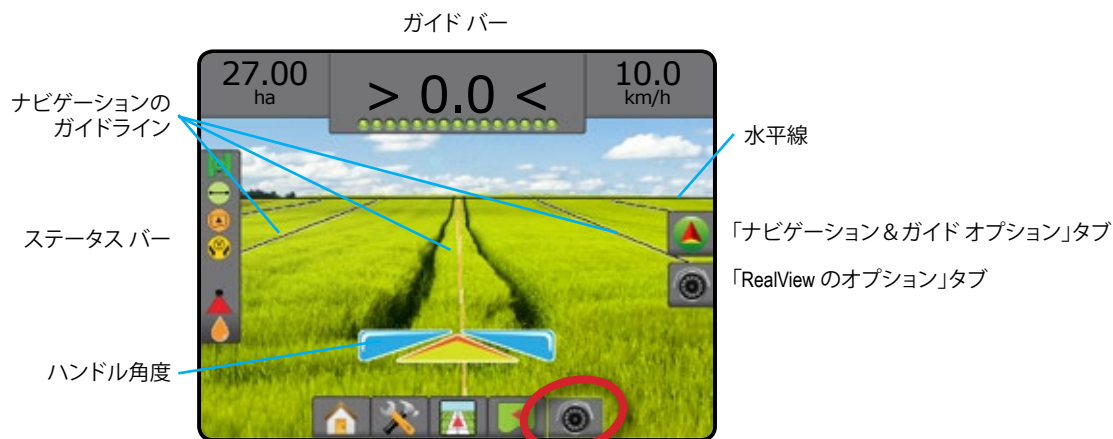
RealView ガイドでは、コンピューター生成画像の代わりにライブ ビデオ入力を表示できます。この画面では、画面右側のタブから、すべての設定およびナビゲーションのオプションにアクセスできます。

システムにビデオ選択モジュール (VSM) が取り付けられている場合は、2 つのビデオ オプションを利用できます。

- 単一カメラ ビュー - 1 ~ 8 台までのカメラ入力を選択してビデオ入力の表示を変更できます。
- 分割カメラ ビュー - 4 つのカメラ入力の 2 種類のセットのいずれか (A/B/C/D または E/F/G/H) を選択し、画面を 4 つのビデオ画像に分けて表示します。

この画面では、画面右側のアイコン タブから、ビデオ上のガイドおよびハンドル操作角度モードによるガイドにアクセスできます。

図 6-16: RealView ガイド



## オン スクリーン ガイド

- ガイドライン
  - ◀ オレンジ - アクティブなガイドライン
  - ◀ 黒 (複数) - 隣接するガイドライン
- ◀ 水平の黒の線 - 調整可能な水平線

RealView 画面にアクセスするには


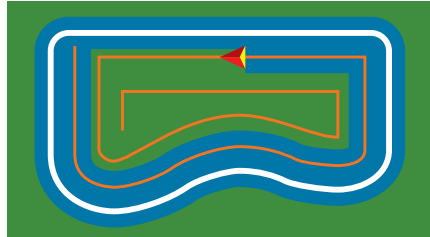
1. 「RealView ガイド」タブ  を押します。


図 6-17: 一般的なアイコンが表示されている RealView






IS ガイドモード

|   |   |   |
|---|---|---|
|    | <h3>ストレート AB ガイダンス</h3> <p>ストレート AB ガイダンスでは、A と B の基準地点に基づいて直線によるガイドを行います。元の A および B 地点を使用して、平行する他のすべてのガイドラインが計算されます。</p> <p>注記: 隣接するガイドラインのオフセットは、作業機オプションのユニット設定でエンコードされるガイダンス幅を使用して計算されます。</p>   |    |
|    | <h3>カーブ AB ガイダンス</h3> <p>カーブ AB ガイダンスでは、当初の AB 基準線に基づいて曲線によるガイドを行います。この当初の基準線を使用して、他のすべてのガイドラインが計算されます。</p> <p>注記: カーブガイドは、AB ガイドライン内で 30° を超えないことが推奨されます。</p> <p>隣接するガイドラインのオフセットは、作業機オプションのユニット設定でエンコードされるガイダンス幅を使用して計算されます。</p> <p>ヒント: 境界範囲での作業中、設定した AB 地点を超えて伸びるガイダンスパターンは、直線によるガイドになります。</p> |    |
|   | <h3>サークル ガイダンス</h3> <p>サークル ガイダンスでは、当初の AB 基準線に基づいて、中心となる位置から内側または外側に広がる範囲のガイドを行います。この当初の基準線を使用して、他のすべてのガイドラインが計算されます。</p> <p>これは、回転式かんがい農地に応用するために使用するもので、回転散水システムの範囲と一致する円形のガイドラインに沿ってガイドを行います。</p> <p>注記: 隣接するガイドラインのオフセットは、作業機オプションのユニット設定でエンコードされるガイダンス幅を使用して計算されます。</p>                       |  |
|  | <h3>ラストパス ガイダンス</h3> <p>ラストパス ガイダンスでは、正確なラストパス ナビゲーションを実現します。コンソールは最も近い作業済みエリアを自動的に検出し、そのエリアに基づいて平行するガイドラインを設定します。</p> <p>注記: 境界を設定しても境界プロセスで適用が発生しない場合、ガイドは開始しません。</p>   |  |
|  | <h3>ネクストロウ ガイダンス</h3> <p>ネクストロウ ガイダンスでは、ネクストロウ (次の列) がどこに位置するかを示し、列の終端から隣接する次の列までのガイドを行います。運転者が列の終端をマークして次の列への反転を開始すると、ストレート AB ガイダンス ラインが次の列に表示されます。車両がネクストロウにある場合、ガイドはオフになります。</p> <p>注記: ネクストロウのオフセットは、作業機オプションのユニット設定でエンコードされるガイダンス幅を使用して計算されます。</p> <p>ネクストロウガイダンスは、列のスキップをサポートしません。</p>       |  |
|  | <h3>ガイドなし</h3> <p>「ガイドなし」を選択すると、ガイドはオフになります。</p> <p>注記: ガイドなしモードは、設定済みのガイドラインや地点をコンソールから削除しません。設定済み/保存済みのデータをコンソールから削除する場合は、ユニット設定のデータ管理セクションを参照してください。</p>   |   |

## ガイドライン


カーブの進路  は、現在の方向のハンドル操作で車両が向かう進路を示します。

AB ガイドライン、方位角ガイド、ネクストパス ガイド、およびネクストロウ ガイドラインは、現在のガイド モードに応じてそれぞれ使用できます。ジョブごとのコンソールには、最大 25 の設定済みガイドラインを保存できます。1 つのガイド モードから別のガイド モードに切り替えると、現在の使用可能なガイドラインが変更されます。

各ガイド モードで複数のガイドラインを作成できます。1 つのガイド モードで複数のガイドラインが保存されている場合は、次のガイドライン機能が使用可能となります。次のガイドライン    オプションを押すと、コンソールで保存されている次のガイドラインに車両が向けられます。

Fieldware Link または「データ」->「ジョブ データ」->「管理」オプションを使用すると、同じ圃場の別の適用に対する境界およびガイドラインを再利用するために、ジョブのコピーを作成したり、編集できます。

## カーブの進路ガイドライン

 カーブの進路ガイドラインは、「ポイント」を目印として使用し、現在のハンドル操作で車両が向かう進路を示します。カーブの進路オプションは、すべてのガイド モードで使用できます。

カーブの進路ガイドラインを有効にするには



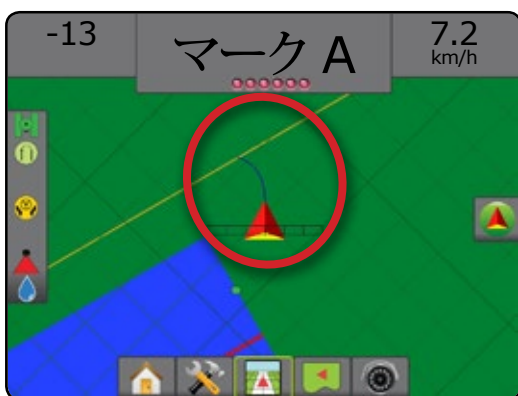


1. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ  を押して、ナビゲーション オプションを表示します。
2. 「カーブの進路」アイコンを選択します  ポインタがナビゲーション画面に表示されます。

図 6-18: カーブの進路








カーブの進路ガイドラインを消すには


1. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ  を押して、ナビゲーション オプションを表示します。
2. 「カーブの進路」アイコンを選択します。 

## A と B の地点にマークを付ける

**A B** AB ガイドラインを設定するには

1. 目的の A 地点  の位置に移動します。
2. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ  を押して、ナビゲーション オプションを表示します。
3. **車両が動いている状態で**、「マーク A」アイコン  を押します。
4. 目的の B 地点  の位置に移動します。
5. 「マーク B」アイコン  を押して AB の線を設定します。
6. 「このガイドラインに名前を付けますか?」次のいずれかを押します。
  - ▶ [はい] - 名前を入力してコンソールにガイドラインを保存します
  - ▶ [いいえ] - 自動的に名前を付けてコンソールにガイドラインを保存します

コンソールでナビゲーション情報の表示が開始されます。

注記: 「マーク B」アイコン  は、最小距離（ストレートまたはカーブ ガイダンスでは 3.0 メートル、サークル ガイダンスでは 50.0 メートル）を移動するまで選択できません（グレー表示）。

注記: サークル ガイダンスを開始するために回転の外周全体を移動する必要はありません。


「マーク A」コマンドを中止して、以前の AB ガイドライン（設定済みの場合）に戻るには、「マーク取り消し」アイコン  を使用します。

図 6-19: A 地点のマーク付け

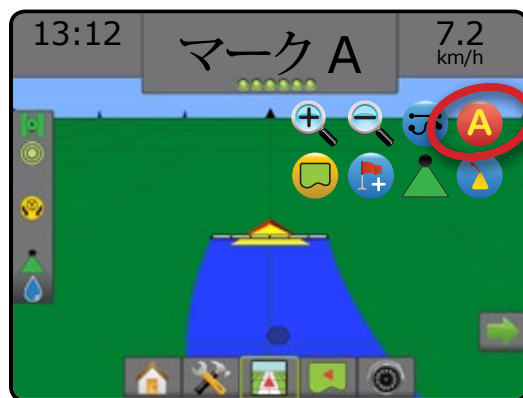


図 6-20: B 地点のマーク付け



図 6-21: ガイドラインの保存

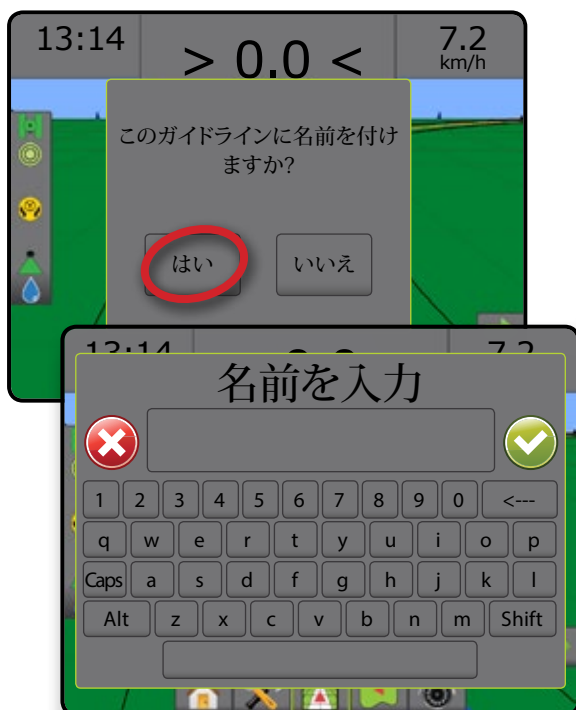
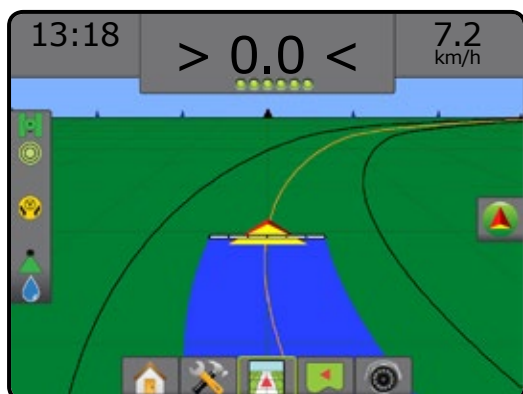


図 6-22: ガイドの追尾



## A+ ナッジ機能

A+ ナッジ機能は、現在のガイドラインを車両の現在位置に移動します。

ガイドラインを調整するには



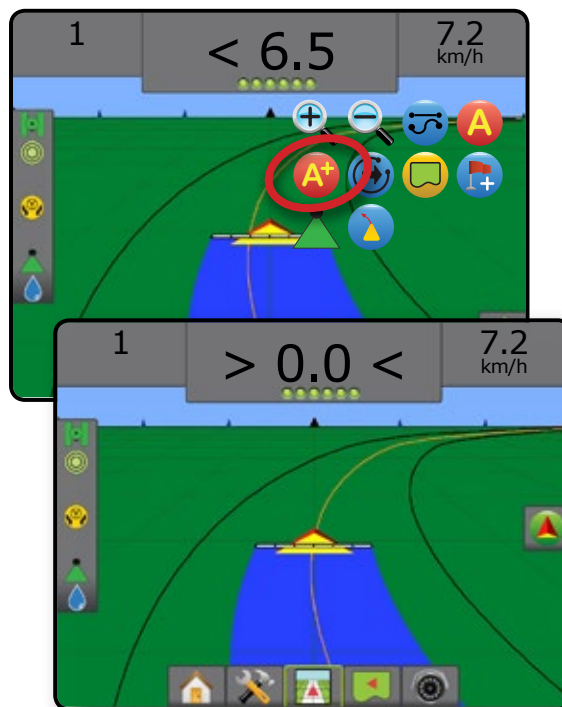



1. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ  を押して、ナビゲーション オプションを表示します。
2. 「A+ ナッジ」アイコン  を押します。

図 6-23: A+ ナッジ



## 次のガイドライン機能

複数のガイドラインが保存されている場合、次のガイドライン機能が使用可能となります。「次のガイドライン」   オプションを押すと、コンソールで保存されている次のガイドラインに車両が向けられます。

使用可能な他のガイドラインを変更するには








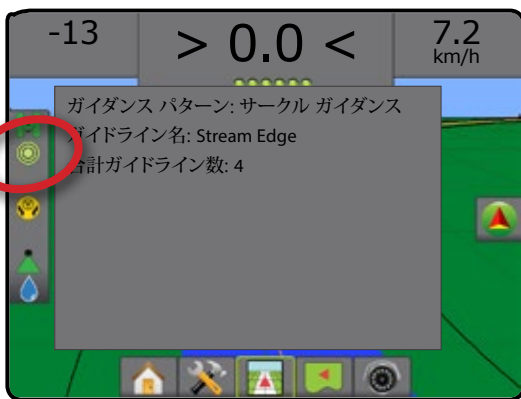
1. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ  を押して、ナビゲーションオプションを表示します。
2. 「次のガイドライン」アイコン    を押します。「次のガイドライン」アイコン    を再度押すと、すべてのガイドラインの間で切り替えることができます。

図 6-24: 次のガイドライン




現在有効なガイドラインを表示するには、「ステータスバー」にある「ガイドモード」アイコンを押します。

図 6-25: 有効なガイドラインの表示



## ラストパスガイドライン

 ラストパス ガイダンスでは、正確なラストパス ナビゲーションを実現します。コンソールは最も近い作業済みエリアを自動的に検出し、そのエリアに基づいて平行するガイドラインを設定します。

ラストパスガイドラインを有効にするには

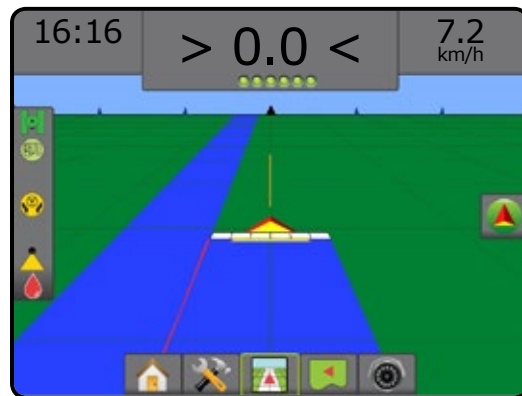
1. 1つ目のパスを適用する位置に移動します。
2. 次の作業エリアに移動します。
3. コンソールでナビゲーション情報の表示が開始されます。

注記: 境界を設定しても境界プロセスで適用が発生しない場合、ガイドは開始しません。

図 6-26: 1つ目のパスの適用



図 6-27: ガイドの追尾






## テキストロウガイドライン

ネクストロウ ガイダンスでは、プログラムされたガイダンス幅に基づいてネクストロウ(次の列)がどこに位置するかを示し、ユーザーがマークした列の終端から隣接する次の列までのガイドを行います。運転者が列の終端を示すと、ストレートAB線が現在の列に設定され、ネクストロウにガイドが提供されます。車両がネクストロウにある場合、ガイドはオフになります。

注記: ネクストロウのオフセットは、作業機設定のユニット設定で設定されるガイダンス幅を使用して計算されます。

ネクストロウガイドラインを有効にするには


1. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ  を押し、ナビゲーション オプションを表示します。
2. ストレートでの運転中に、列の終端で「マーク B」アイコン  を押します。  
◀列の終端が緑の地点  でマークされます。
3. 次の列に向かいます。
4. 向かった方向に基づき、次の隣接する列についてガイドが提供されます。  
◀車両が列にある場合は、ガイドラインが消えます
5. 次の列の終端で繰り返します。

注記: ネクストロウ ガイダンス機能は、列のスキップをサポートしません。

図 6-28: 列の終端をマーク







## 方位角

 方位角は、北の基準線から時計回り方向の角度で計測した水平角として定義されます。方位角を使用する場合、方位角の開始地点は、虚円の中心です。この円は 360° に分割されます。北=0、東=90、南=180、西=270です。

方位角を入力すると、車両の正確な位置を示すことができます。ナビゲーション モードが選択されている場合、方位角を入力できます。

方位角のガイドラインを設定するには

1. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ  を押し、ナビゲーション オプションを表示します。
2. 「方位角」アイコン  を押し、方位角を入力します。
3. 入力画面を使用して方位角を設定します。
4. 次のいずれかを押します。
  - ▶ 設定を保存する場合は承認 
  - ▶ 保存せずにキーパッドを閉じる場合はキャンセル 
5. 「このガイドラインに名前を付けますか?」  
次のいずれかを押します。
  - ▶ [はい] - 名前を入力してガイドラインを保存します
  - ▶ [いいえ] - 自動的に名前を付けます

コンソールでナビゲーション情報の表示が開始されます。

追加の方位角ガイドラインを設定するには、最初の方角ガイドラインと同じ手順を行います。

図 6-29: 方位角ガイド







## 適用境界

適用境界は、ABSC または BoomPilot を使用中に適用する領域と適用しない領域を設定します。境界はすべてのガイダンス モードで設定できます。1 本の外部境界線と最大 5 本の内部境界線を同時に保存できます。



「データ」->「ジョブ データ」->「管理」または Fieldware Link を使用してジョブをコピー/編集し、同じ圃場に対する様々な適用において境界とガイドラインを再利用できます。

外部適用境界線を設定するには

1. 圃場適用領域の外周の任意の位置に移動します。
2. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ  を押してナビゲーション オプションを表示します。
3. 車両が動いている状態で、「境界」アイコン  を押します。
4. 圃場/作業範囲の外周を一周します。
5. 次のようにして、境界線を完成させます。
  - ▶ 出発点からの距離が刈り取り列 1 列の幅以内の範囲まで移動します。境界線が自動的に閉じます (ガイドラインの色が白から黒に変わります)
  - ▶ 「境界線完成」アイコン  を押します。現在位置と出発点の間に直線が引かれて、境界線が完成します
6. 次のいずれかを押します。
  - ▶ 「保存」- 境界線を保存します
  - ▶ 「削除」- 境界線を削除します

注記: 外部境界線または 1 つ目の境界線では、「境界線完成」アイコン  は、最小距離 (刈り取り幅の 5 倍) を移動するまで選択できません (グレー表示)。

1 つ以上のブームが折り込まれてオフになっている状態で境界をマッピングする場合は、境界を引く間、このブーム設定を維持する必要があります。境界マッピング プロセスの開始後、オンの状態のブーム数が増え、それに伴ってマシンの幅が変わると、適用はすべてのプログラミング済みブームの外側に境界をマッピングします。境界を引いている間の任意の時点でオンにする必要はありません。

一部のブームがオフの状態では境界をマッピングするときは、BoomPilot を手動モード  にし、境界を引く間に使用されるすべてのブームのマスター スイッチおよびブーム スイッチをオンにする必要があります。境界線が完成するとブーム スイッチをオフにすることができ、マスター スイッチはオンのままで BoomPilot を自動モード  に戻すことができ、自動ブーム セクション コントロールを使用できるようになります。


注記: 上記のように一部のブームを折り込んで境界をマッピングした場合、圃場のその後の進路では正しい位置を示すためにガイドライン上で「A+ ナッジ」アイコン  を使用する必要がある可能性があります。

図 6-30: 設定中の境界

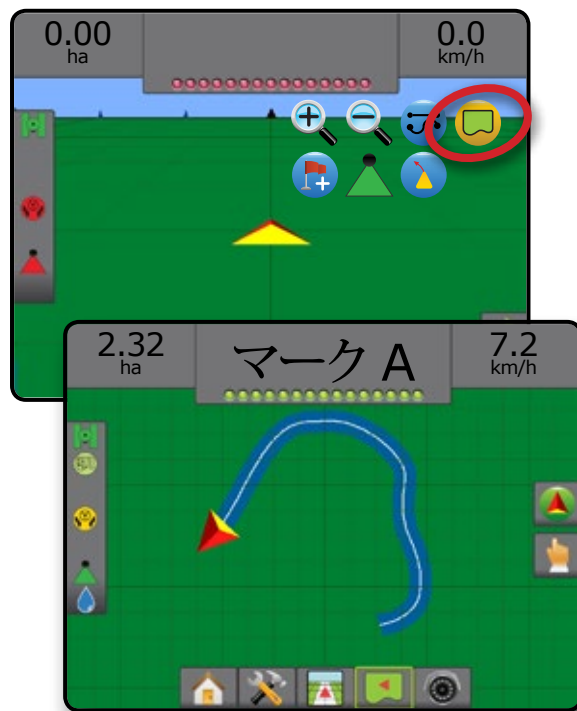


図 6-31: 境界の完成 - 開始地点まで直線を引く

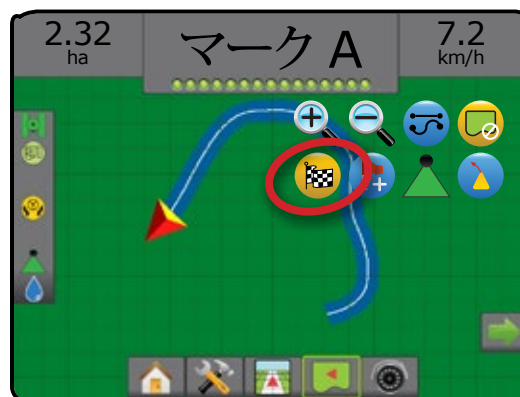


図 6-32: 境界の完成 - 開始地点まで移動する

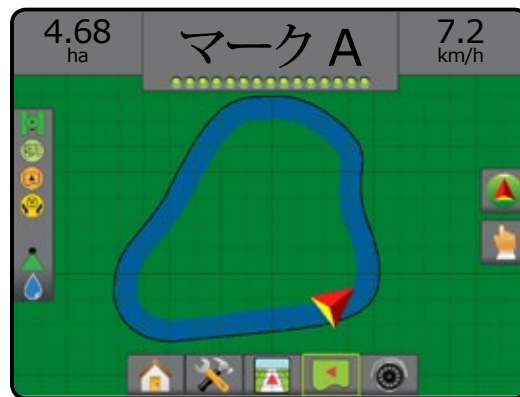



図 6-33: 境界の保存



新しい圃場の境界プロセスを取り消して、以前の境界 (設定されている場合) に戻すには、「境界線取り消し」アイコン  を使用します。

1 つ以上の内部境界線を設定するには、最初の境界線と同じ手順に従います。

図 6-34: 内部境界線の追加



外部境界線または 1 つ目の境界線を作成するとき、境界線は最も外側のブーム セクションの外側になります。内部境界線または追加の境界線を作成するとき、境界線は最も内側のブーム セクションの内側になります。


現在のジョブのすべての作業地の境界を削除するには、「境界の削除」アイコン  を使用します。

図 6-35: 境界の完成 - 開始地点まで移動する





境界が設定されると、ユーザーの現在位置に応じて、「境界線内」アイコン  または「境界線外」アイコン  が「ステータスバー」に表示されます。

図 6-36: 境界の完成 - 開始地点まで移動する



## 🚩+ 復帰地点

復帰地点は、車両ビューとフィールドビューで設定地点に戻るためのガイドを示します。車両ビューでは、車両が設定地点に戻る方向を矢印で示します。フィールドビューでは、その地点のみが表示されます。

復帰地点はジョブに固有で、取り消されるまで有効なジョブで有効なまま維持されます。

### 復帰地点にマークを付ける

復帰地点にマークを付けるには



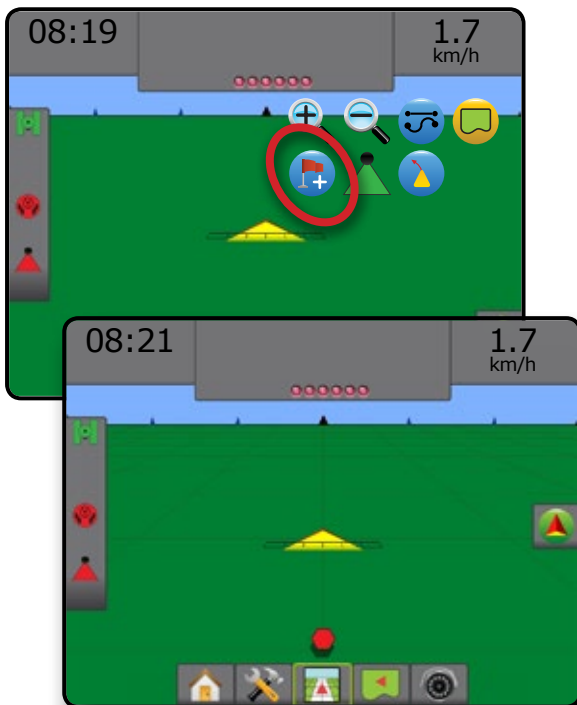
1. 復帰地点 🚩 の任意の場所へ移動します。
2. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ  を押して、ナビゲーション オプションを表示します。
3. 「地点追加」アイコン  を押します。

図 6-37: 設定済みの復帰地点 - 車両ビュー



### 復帰地点の削除

設定済みの復帰地点を削除するには





1. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ  を押して、ナビゲーション オプションを表示します。
2. 「地点の削除」アイコン  を押します。  
「地点の削除」アイコンは、復帰地点ガイドが有効なときは使用できません。


図 6-38: 地点の削除



### 復帰地点へのガイド

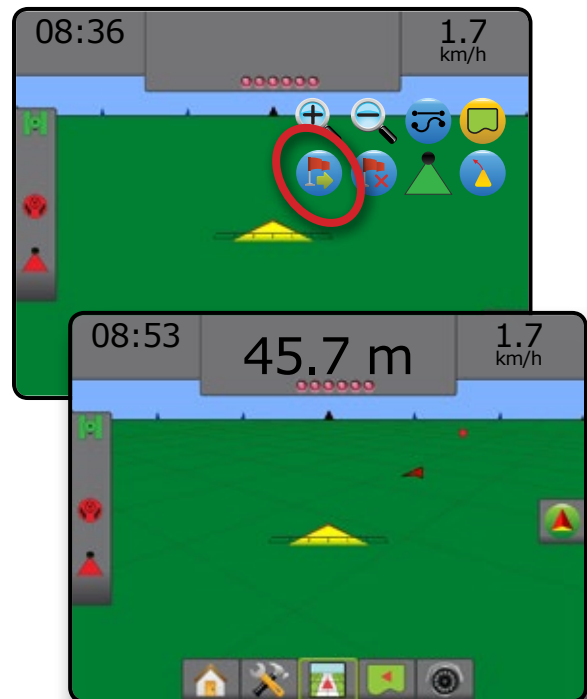
設定済みの復帰地点までの距離とガイドを表示するには

1. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ  を押して、ナビゲーション オプションを表示します。
2. 「復帰地点ガイド」アイコン  を押します。  
コンソールのガイドバーに、車両から設定済みの地点までの距離情報が表示されます。

設定済みの地点までの距離とガイドを非表示にするには、「復帰地点ガイドの取り消し」アイコン  を使用します。

ガイドバーに「?」が表示されているときは、ガイドを取り消すことはできません。

図 6-39: 復帰地点ガイド - 車両ビュー



## BOOMPILOT



### シングルセクション


SmartCable またはセクション ドライバ モジュール (SDM) が装備されていない場合は、BoomPilot を使用してすべてのブームのオンとオフを切り替えます。ブームのセクション幅が 1 つのみ示され、ステータス バーにアイコンは表示されません。

注記: SmartCable またはセクション ドライバ モジュール (SDM) が装備されている場合、詳細については「SmartCable または SDM」セクションを参照してください。


### コンソールのみ

コンソールを使用して適用のオフオンを切り替えるには

1. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ  を押して、ナビゲーション オプションを表示します。
2. 「BOOMPILOT」アイコン  を押します。

注記: 「BOOMPILOT」アイコンがグレー表示  のときは、GPS を使用できません。

適用が必要ない領域で、次のようにします。

◀「BOOMPILOT」アイコン  を押します。


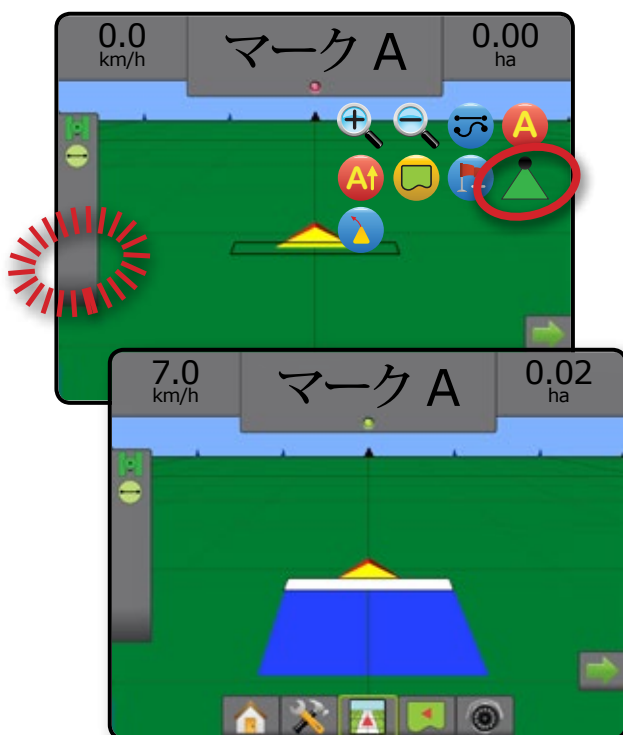

適用を再開するには、「BOOMPILOT」アイコン  をもう一度押します。

図 6-40: すべてのブームのオフ/オンの切り替え - SDM がいない場合



### オプションの動作オン/オフ スイッチを使用する

オプションの動作オン/オフ スイッチを使用して BoomPilot を無効にできます。

注記: 動作オン/オフ スイッチが「オン」の位置にある場合はセクション全体が有効になり、「BOOMPILOT」アイコン  に影響はありません。

### 動作オン/オフ スイッチを使用する

動作オン/オフ スイッチを使用して適用をオンにするには



1. 動作オン/オフ スイッチを「オン」の位置まで回します。


動作オン/オフ スイッチを使用して適用をオフにするには

1. 動作オン/オフ スイッチを「オフ」の位置まで回します。


### コンソールを使用する

コンソールを使用して適用を制御するには

1. 動作オン/オフ スイッチは「オフ」の位置のままにします。
2. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ  を押して、ナビゲーション オプションを表示します。
3. 「BOOMPILOT」アイコン  を押します。

注記: 「BOOMPILOT」アイコンがグレー表示  のときは、GPS を使用できません。

適用が必要ない領域で、次のようにします。

1. 「BOOMPILOT」アイコン  を押します。

適用を再開するには、「BOOMPILOT」アイコン  をもう一度押します。

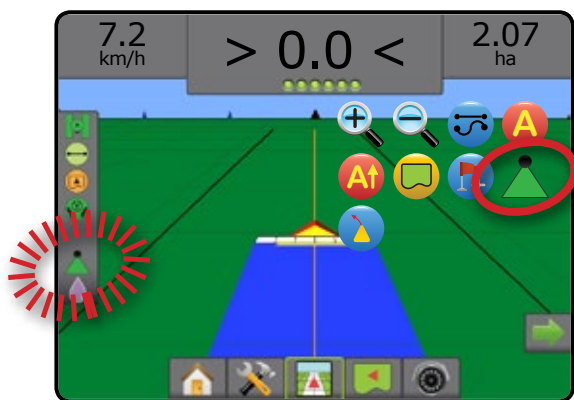
## SmartCable またはセクションドライバモジュール

SmartCable またはセクションドライバモジュール (SDM) が装備されている場合、BoomPilot を使用して自動セクションコントロールをオフ/手動 ▲、自動 ▲、またはすべてオン ▲ に設定します。

注記: SmartCable またはセクションドライバモジュール (SDM) が装備されていない場合は、「シングルセクション」を参照して例を参照してください。

「BOOMPILOT」アイコンがグレー表示 ▲ のときは、GPS を使用できません。BoomPilot のステータスバーのアイコンはオフ/手動 ▲ になります。

図 6-41: 自動～すべてのセクションをオンモード



### コンソールのみ

BoomPilot を自動 ▲ に切り替えるには

1. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ ▲ を押して、ナビゲーション オプションを表示します。
2. 「BOOMPILOT」アイコン ▲ を押します。  
◀自動 - ステータスバーのアイコンが緑に変わります ▲

適用が必要ない領域で、次のようにします。

1. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ ▲ を押して、ナビゲーション オプションを表示します。
2. 「BOOMPILOT」アイコン ▲ を押します。  
◀オフ/手動 - ステータスバーのアイコンが赤に変わります ▲

適用を再開するには、「BOOMPILOT」アイコン ▲ をもう一度押します。

すべてのセクションをオン ▲ にするには

1. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ ▲ を押して、ナビゲーション オプションを表示します。
2. 「BOOMPILOT」アイコン ▲ を押し続けます。  
◀すべてをオン - ステータスバーのアイコンが黄色に変わります ▲

### レートコントローラまたはスイッチボックス

システムにレートコントローラまたはスイッチボックスが装備されている場合に、BoomPilot のオフ/手動 ▲ と自動 ▲ を切り替えるには

1. レートコントローラのマスタースイッチを「オン」の位置にします。  
個々のブームセクションのスイッチは「オフ」の位置のままにしてください。
2. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ ▲ を押して、ナビゲーション オプションを表示します。
3. 「BOOMPILOT」アイコン ▲ を押します。  
◀自動 - ステータスバーのアイコンが緑に変わります ▲

適用が必要ない領域で、次のようにします。

1. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ ▲ を押して、ナビゲーション オプションを表示します。
2. 「BOOMPILOT」アイコン ▲ を押します。  
◀オフ/手動 - ステータスバーのアイコンが赤に変わります ▲

適用を再開するには、「BOOMPILOT」アイコン ▲ をもう一度押します。

または

1. レートコントローラのマスタースイッチを手動でオフにして、ブームを止めます。  
◀オフ/手動 - ステータスバーのアイコンが赤に変わります ▲
- 適用を再開するには、マスタースイッチを「オン」にします。

すべてのセクションをオン ▲ にするには

1. 「ナビゲーション&ガイド オプション」タブ ▲ を押して、ナビゲーション オプションを表示します。
2. 「BOOMPILOT」アイコン ▲ を押し続けます。  
◀すべてをオン - ステータスバーのアイコンが黄色に変わります ▲

### 内部セクションドライバモジュール付きレートコントローラ

内部セクションドライバモジュール付きレートコントローラを使用するときは、マスタースイッチとブームセクションスイッチが両方とも「オン」の位置にある必要があります。

### 動作オン/オフスイッチ

取り付け時には、すべてのセットアップオプションの動作オン/オフスイッチが「オフ」の位置のままである必要があります。

## Matrix Pro GS Boompilot スイッチの設定

| BoomPilot (ABSC) システム | レートコントローラ |         | 内部 SDM 付きの RC |         |        | スプレーアイコン |
|-----------------------|-----------|---------|---------------|---------|--------|----------|
|                       | マスター      | ブームスイッチ | マスター          | ブームスイッチ | 動作スイッチ |          |
| 自動モード                 | オン        | オフ      | オン            | オン      | オフ     | ▲        |
| 手動モード                 | オン        | オン      | オン            | オン      | オフ     | ▲        |



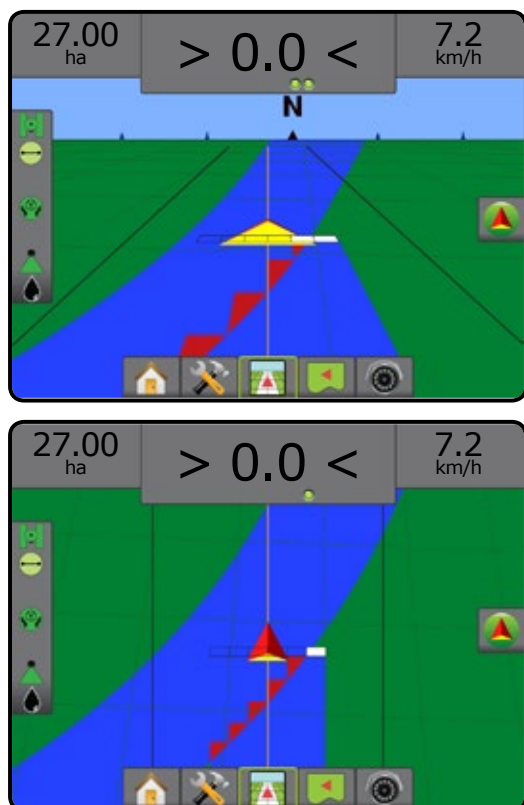
## 拡大/縮小

### 車両ビュー

車両ビューを調整したり、地平線までの眺めを車両ビューから鳥瞰図に変更したりするには、拡大縮小および透視図を使用します。

- 「拡大」 を使用すると、地平線上にコンパスが表示される車両ビューに調整されます
- 「縮小」 を使用すると鳥瞰図に調整されます

図 6-42: 拡大と縮小



## パンモード

フィールドビューガイドでは、パンモードを使用すると画面を必要に応じて手動で配置できます。「ワールド」アイコンを押すまで、画面のオフセンター位置が維持されます。

パンモードに切り替えて画面でパンするには

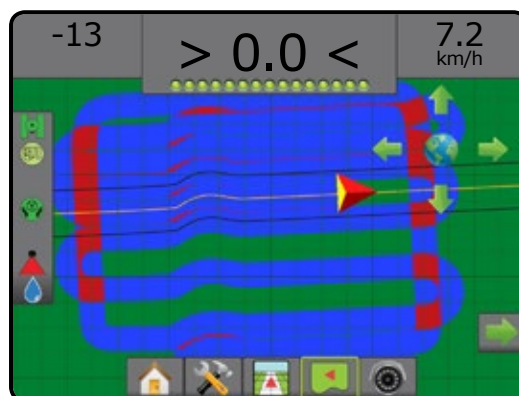
1. 「画面オプション」タブ を押します。
2. 次の操作を行います。
  - ▶ 画面を押しながらそれぞれの方向にドラッグして、画面上でビューを移動します。
  - ▶ それぞれの方向の矢印 を押して、画面上でビューを移動します(下、左、右、上)。
  - ▶ 「ワールドビュー」アイコン を押して、車両を画面の中心に置き、画面ビューをできる限り幅広く拡大します。

注記: 矢印 を押したまま、設定をすばやく調整してください。

パンモードオプションを終了するには

1. 「オプションを閉じる」タブ を押します。

図 6-43: パンモード



### フィールドビュー



マップの表示可能領域を調整するには、拡大縮小を使用します。

- 「拡大」 を使用すると、マップの表示可能領域の面積が狭くなります
- 「縮小」 を使用すると、マップの表示可能領域の面積が広がります


## REALVIEW 固有のオプション

RealView ガイドでは、コンピューター生成画像の代わりにライブビデオ入力を表示できます。

システムにビデオ選択モジュール (VSM) が取り付けられている場合は、2つのビデオ オプションを利用できます。

- ▶ 単一カメラ ビュー  - 1 ~ 8 台までのカメラ入力を選択してビデオ入力の表示を変更できます。
- ▶ 分割カメラ ビュー  - 4 つのカメラ入力の 2 種類のセットのいずれか (A/B/C/D または E/F/G/H) を選択し、画面を 4 つのビデオ画像に分けて表示します。

次のオプションもあります。

- ▶ RealView カメラ画像キャプチャ  - 画面の現在の表示を静止画として USB ドライブに保存します

RealView ガイド オプションには、ビデオ上のガイド、ハンドル操作角度インジケーター、カメラ画像キャプチャも含まれています。

図 6-44: RealView のオプション

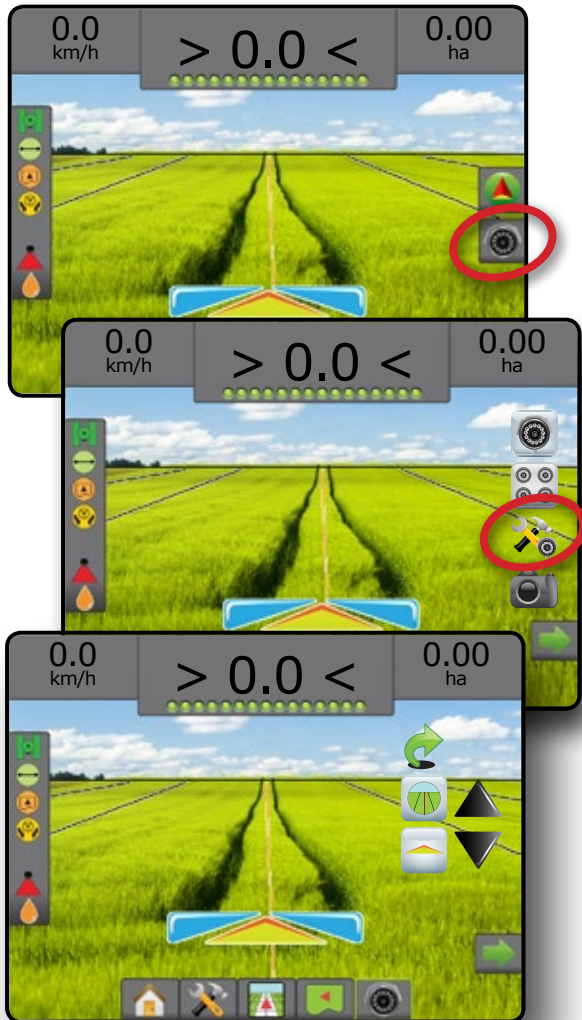



図 6-45: 単一カメラ選択



図 6-46: 分割ビューの選択



## RealView 設定オプション

 RealView 設定オプションから、ビデオ上のガイドやハンドル操作角度インジケータなどのその他のガイドツールにアクセスできます。

RealView オプションにアクセスするには







1. 「RealView のオプション」タブ  を押して RealView のオプションを表示します。
2. 「RealView のガイド オプション」アイコン  を押します。
3. 次から選択します。
  - ▶ ビデオ上のガイド  - ナビゲーションを支援するために、ビデオ画面上に三次元のガイドラインを表示します
  - ▶ ハンドル操作角度インジケータ  - ハンドルを操作する方向を表示します
  - ▶ 水平線の調整   - 画面上の水平線を上下に調整します

図 6-47: RealView 設定オプション



## 第7章 - GPS

GPS は、GPS モード、GPS ポートおよび PRN の設定と、GPS 受信情報の表示に使用します。

### GPS

注記: これらの設定は、作業機の正常な動作だけでなく、支援/自動操縦およびティルト センサーの動作に必要です。




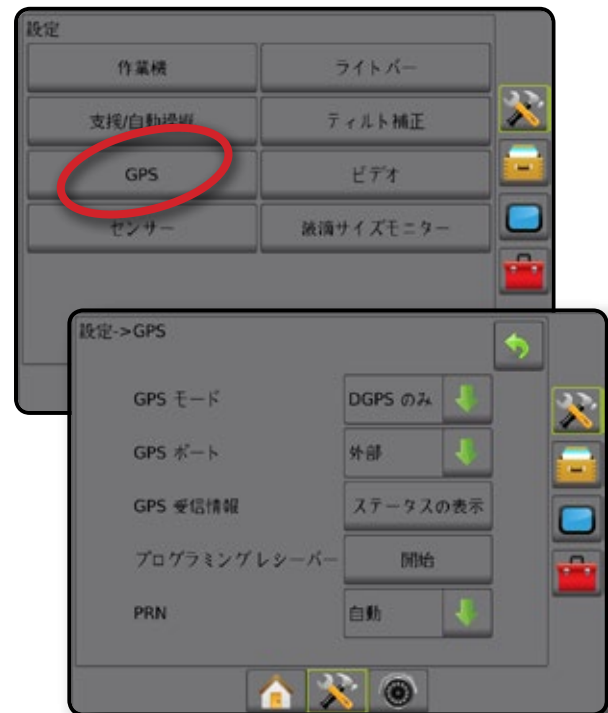
1. 「設定」サイド タブ  を押します。
2. **GPS** を押します。
3. 次のオプションから選択します。
  - ▶ 「GPS モード」- GPS ソース発信を受信するために設定します
  - ▶ 「GPS ポート」- (D)GPS 通信ポートを設定します
  - ▶ 「GPS 受信情報」- GGA/VTG (データ レート)、衛星数、HDOP、PRN、GGA 品質、GPS レシーバー、レシーバーバージョン、および UTM ゾーンに関する情報を表示します
  - ▶ 「プログラム」- コマンドライン インターフェイスを使用して GPS レシーバーを直接プログラミングできます
  - ▶ 「PRN」- GNSS ディファレンシャル補正データを提供する SBAS PRN を選択します
  - ▶ 「代替 PRN」- PRN が自動ではない場合に、2 番目の代替 SBAS PRN が GNSS ディファレンシャル補正データの 2 番目のセットを提供します
4. 「戻る」矢印 、または「設定」サイド タブ  を押して、メインの「設定」画面に戻ります。

図 7-1: GPS



## GPS モード

GPS モードは、GPS ソース発信（未補正信号のみ）、DGPS ソース発信（ディファレンシャル補正された信号のみ）、または両タイプの信号を受信するようカスタマイズ可能です。

1. 下向き矢印 **↓** を押してオプションのリストにアクセスします。
2. 次のいずれかを選択します。
  - ▶ 「GPS のみ」 - 未補正信号
  - ▶ 「DGPS のみ」 - ディファレンシャル補正された信号
  - ▶ 「GPS/DGPS」 - いずれかのタイプの信号
  - ▶ 「GPS+GLONASS」 - GPS および GLONASS システムからの未補正信号

図 7-2: GPS モード



注記: 「GPS+GLONASS」を選択すると、PRN は使用できず、画面にも表示されません。

## GPS ポート

COM ポートを「内部」に設定して、内部 (D)GPS (装備されている場合) を使用して送信するか、または COM ポートを「外部」に設定して外部 (D)GPS データを受信することができます。

1. 下向き矢印 **↓** を押してオプションのリストにアクセスします。
2. 次のいずれかを選択します。
  - ▶ 「内部」 - 内部 (D)GPS (装備されている場合) を使用して送信します
  - ▶ 「外部」 - 外部 (D)GPS データを受信します

注記: *Omnistar HP/XP* や *RTK* などの GPS 信号を使用するには、GPS ポートを「外部」に設定する必要があります。

図 7-3: GPS ポート



## 外部レシーバーの最低設定要件

Matrix を外部 GPS レシーバーと接続して連動させるには、次の最低設定要件を満たしている必要があります。

### シリアルポートの設定

|          |        |
|----------|--------|
| ボーレート:   | 19,200 |
| データビット:  | 8      |
| パリティ:    | なし     |
| ストップビット: | 1      |

### シリアルポートの接続要件

オス 9 ピン RS-232 シリアルケーブル

注記: レシーバーのピン配列によってはヌル モデム アダプターが必要な場合があります。

### NMEA 文字列

|            |              |
|------------|--------------|
| GGA        | 5 Hz         |
| オプションの VTG | 5 Hz、2 Hz、オフ |
| ZDA        | 0.2 Hz       |

## GPS 受信情報

GPS 受信情報には、現在の GPS 受信情報のスナップショットが表示されます。

1. **ステータスの表示** を押します。
2. 次のデータが表示されます。
  - ◀ 「GGA Rate/VTG Rate」 - 1 秒あたりの GPS 位置の数。
  - ◀ 「Number of Satellites」 - 利用可能な GPS 衛星の数 (DGPS には 4 つ以上必要)
  - ◀ 「HDOP」 - 水平面における衛星の幾何学的な強度。HDOP 値は 2 より小さくすることを推奨します。
  - ◀ 「PRN」 - 現在の DGPS 衛星 ID
  - ◀ 「GGA Quality」 - GPS 信号の現在の品質インジケータ (GGA の表を参照)
  - ◀ 「Receiver」 - 現在のレシーバーのインジケータ
  - ◀ 「Receiver Version」 - レシーバーにインストールされているソフトウェアのバージョン
  - ◀ 「UTM zone」 - 現在位置しているゾーン
3. **OK** をクリックして GPS 設定画面に戻ります。

注記: GPS が使用できない場合は、すべてのエントリが "無効" になります。

図 7-4: GPS 受信情報



### ガイド画面の GPS 受信情報

GPS 受信情報には、データレート、利用可能な衛星の数、衛星の品質および ID に関する情報が表示されます。

1. 「GPS ステータス」アイコン を押します。



### GGA の要件

必要な GGA 品質は、使用する信号の種類によって異なります。要件については、下の表を参照してください。

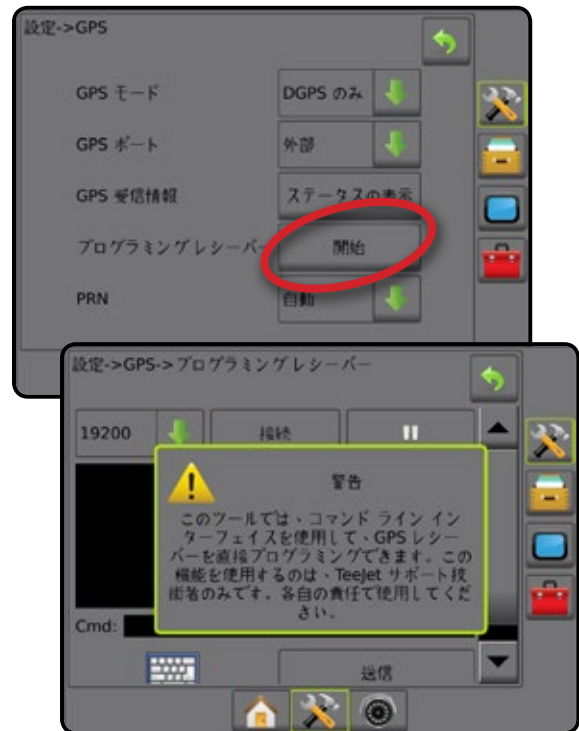
| サービス            | インジケータ | 精度    |
|-----------------|--------|-------|
| GPS のみ          | 1      | <3 m  |
| WAAS/EGNOS/ビーコン | 2      | <1 m  |
| RTK             | 4      | 4 cm  |
| Omnistar HP/XP  | 5      | 10 cm |
| Glide/ClearPath | 9      | <1 m  |

### プログラミング レシーバー

プログラムでは、コマンドライン インターフェイスを使用して GPS レシーバーを直接プログラミングできます。この機能を使用するのは、TeeJet サポート技術者のみです。各自の責任で使用してください。

1. **開始** を押します。
2. 必要に応じてプログラミングを調整します。

図 7-5: プログラミング レシーバー



### PRN

PRN では、GNSS ディファレンシャル補正データを提供する SBAS PRN を選択します。

1. 下向き矢印 を押してオプションのリストにアクセスします。
2. 次のいずれかを選択します。
  - ▶ 「自動」- 自動 PRN 選択
  - ▶ 番号 - 使用場所に関連付けられている番号については、最寄りの販売店にお問い合わせください

図 7-6: PRN



## 代替 PRN

PRN が自動ではない場合、2 番目の代替 SBAS PRN が GNSS ディファレンシャル補正データの 2 番目のセットを提供します。

1. 下向き矢印 ↓ を押してオプションのリストにアクセスします。
2. 次のいずれかを選択します。
  - ▶ 「なし」- 代替 PRN 番号なし
  - ▶ 番号 - 使用場所に関連付けられている番号については、最寄りの販売店にお問い合わせください

図 7-7: 代替 PRN



## PRN が表示されない

GPS モードが「GPS+GLONASS」に設定されている場合は、PRN オプションを使用できず、画面にも表示されません。

図 7-8: PRN



## 第 8 章 – 作業機の設定

作業機の設定は、ストレート モード、スプレッダー モード、またはスタガード モードに関連する様々な設定に使用します。設定は、Smartcable またはセクション ドライバ モジュール (SDM) があるかどうかによって異なります。

### 作業機の種類

作業機の種類によって、使用しているシステムに最も類似した適用パターンの種類が選択されます。

- ストレート モード – ブーム セクションに長さはなく、アンテナから一定距離のライン上にあります
- スプレッダー モード – 適用セクションに異なる長さを指定し、ラインから異なる距離を設定できる散布ディスクにより、ラインに仮想ラインが作成されます
- スタガード モード – 適用セクションに長さはなく、アンテナから異なる距離を設定できるセクション 1 により、ラインに仮想ラインが作成されます

図 8-1: 作業機の種類 – ストレート

図 8-3: 作業機の種類 – スタガード

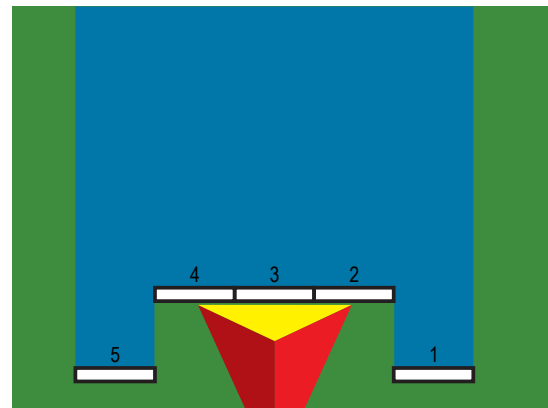
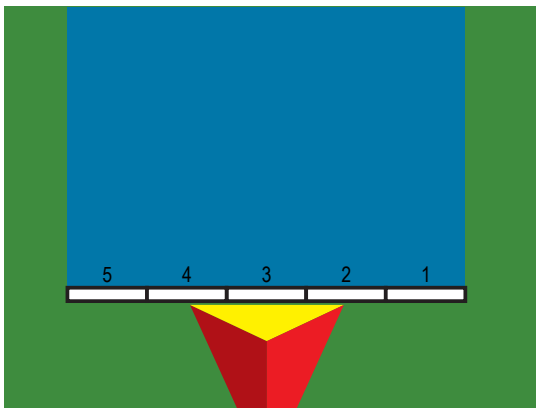
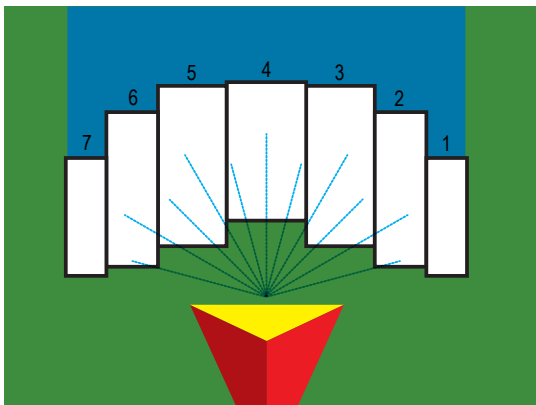


図 8-2: 作業機の種類 – スプレッダー



### セクション番号

セクションは、機械の正面に向かって左から右に番号が付けられています。

## 基本的な画面使用

### ジョブが有効なときに使用できないオプション

ジョブが有効なときに使用できない設定オプションがいくつかあります。アクセスできないオプションについては、単位設定モードメニューの構成図を参照してください。

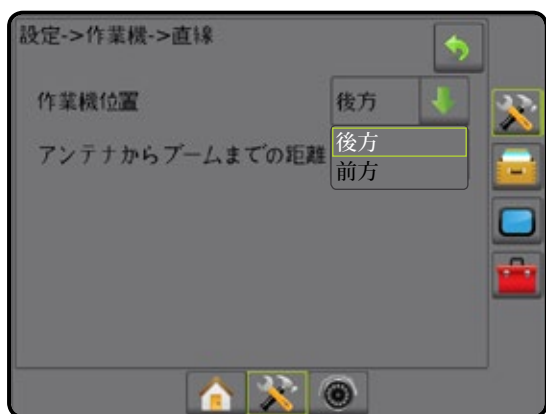
図 8-4: 使用できないオプションの例



### ドロップダウンメニューの選択

「下方」矢印 ↓ を押して、オプションにアクセスします。必要に応じて、「上方」「下方」矢印 ▲ ▼ またはスライドバーを使用して、拡張リストをスクロールします。適切なオプションを選択します。オプションを選択せずにリストを閉じるには、画面でドロップダウンメニュー以外の場所をタップします。

図 8-5: ドロップダウンメニューの例




### 画面のスクロール

現在の画面に表示されない情報またはオプションがある場合もあります。「上方」「下方」矢印 ▲ ▼ またはスライドバーを使用して、画面に現在表示されていない追加オプションや情報にアクセスします。

図 8-6: 画面スクロールの例



### キーボード入力画面

「キーパッド」アイコン  を押します。数値キーパッドを使用して値を入力します。



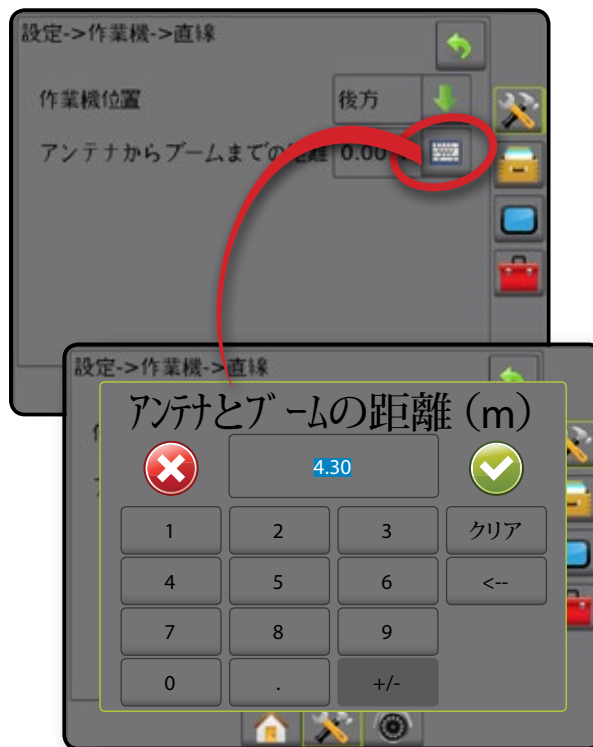
「承認」アイコン  を押して設定を保存するか、「キャンセル」アイコン  を押して保存せずにキーパッドを閉じます。

図 8-7: キーボードの例



## シングル セクション設定

Smartcable またはセクション ドライバ モジュール (SDM) がシステムにない場合、単一セクションの設定を使用します。ブームまたは散布エリア全体を 1 セクションと見なします。

注記: Smartcable またはセクション ドライバ モジュール (SDM) がある場合、設定の手順については「Smartcable またはセクション ドライバ モジュール設定」を参照してください。



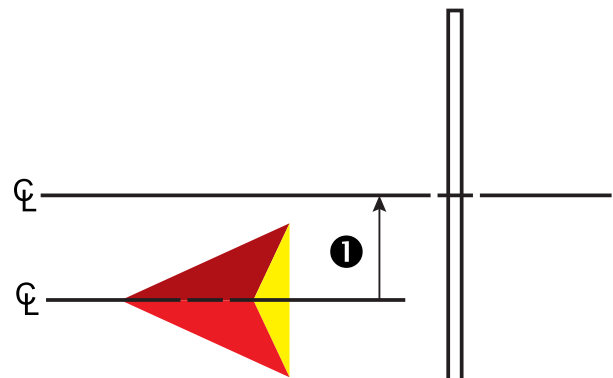
1. 「設定」サイド タブ  を押します。
2. **作業機** を押します。
3. 次のいずれかを選択します。
  - ▶ 機械の種類 - 使用している機械に最も類似した機械の種類を選択に使用します。
  - ▶ GPS アンテナ高さ - 地上からのアンテナの高さの測定に使用します。範囲は 0.0 から 10.0 メートルです。
  - ▶ 作業機の種類 - 適用した製品の位置を示すセクションのレイアウトの選択に使用します。
  - ▶ 作業機のオフセット距離 ① - 機械の中心線から作業機の中心までの距離の入力に使用します。範囲は 0 から 10.0 メートルです。  
注記: 詳細な設定手順については、この章の「作業機 オフセット」セクションを参照してください。
  - ▶ 作業機のオフセット方向 ① - 機械の正面を向いて中心線から作業機の中心までの方向
  - ▶ ガイダンス幅 - ガイドライン間の距離の入力に使用します。範囲は 1.0 から 75.0 メートルです。
  - ▶ 適用幅 [ストレート作業機の種類] - 作業機の全幅の入力に使用します。
  - ▶ 作業幅 [スプレッダー作業機の種類] - 作業機の全幅の入力に使用します。
  - ▶ 作業済みエリア アラーム - 作業済みエリアへの出入りを知らせるアラートの設定に使用します。
  - ▶ 適用アラート終了時間 - 適用アラートが有効な場合、アラームが鳴る前に作業済みエリアを出るまでの時間の設定に使用します。範囲は 0 から 10 秒です。
  - ▶ 適用アラート入力時間 - 作業済みエリア アラームが有効な場合、アラームが鳴る前に作業エリアに入るまでの時間の設定に使用します。範囲は 0 から 10 秒です。
4. 「次のページ」矢印  を押して、選択した特定の作業機の種類 オプションを設定します。




図 8-8: 作業機 - 単一セクション



図 8-9: 作業機のオフセット距離および方向



## ストレート作業機の種類

1. **ストレート** 作業機の種類を「作業機」画面で選択します。
2. 「次のページ」矢印  を押します。
3. 次のいずれかを選択します。
  - ▶ 作業機位置 - 車両が前方に進む場合に、ブームが GPS アンテナの前方または後方にあるかどうかの選択に使用します
  - ▶ アンテナからブームへの距離 ① - GPS アンテナからブームまでの距離の入力に使用します。範囲は 0.0 から 50.0 メートルです。
4. 「戻る」矢印  を押して「作業機」画面に戻るか、「設定」サイドタブ  を押してメインの「設定」画面に戻ります。

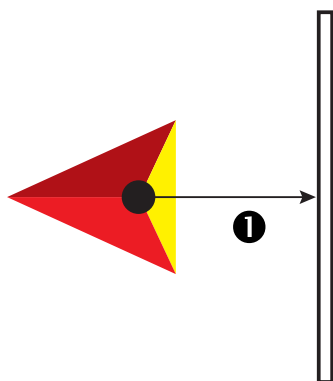
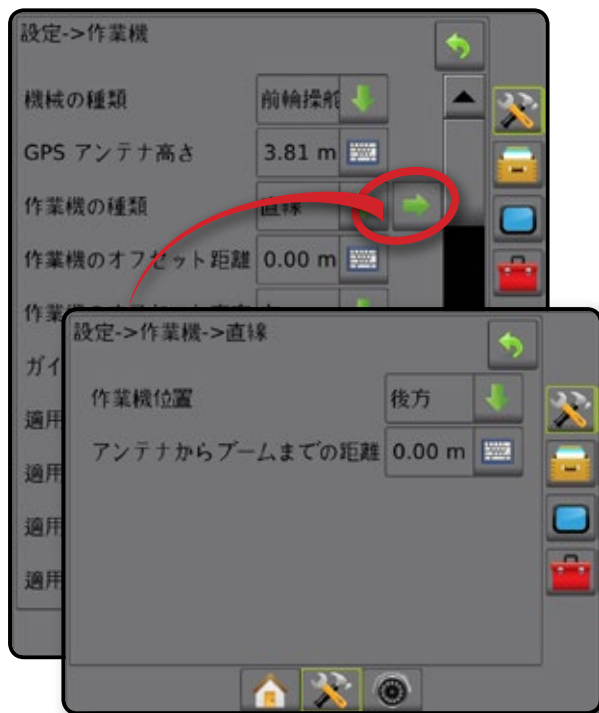





図 8-10: ストレート モードでの作業機設定オプション



## TeeJet スプレッダー作業機の種類

1. **スプレッダー** 作業機の種類を「作業機」画面で選択します。
2. 「次のページ」矢印  を押します。
3. 次のいずれかを選択します。
  - ▶ 設定タイプ - **TeeJet** スプレッダーの種類に使用します
  - ▶ アンテナからディスク ① - GPS アンテナから散布ディスクまたは散布機構までの距離の入力に使用します。範囲は 0.0 から 50.0 メートルです。
  - ▶ スプレッド オフセット距離 ② - ディスクまたは散布機構から機械が最初に地上に触れる地点までのオフセット距離の入力に使用します。範囲は 0.0 から 75.0 メートルです。
  - ▶ スプレッド長さ ③ - セクションの適用の長さの入力に使用します。範囲は 0.0 から 75.0 メートルです。
4. 「戻る」矢印  を押して「作業機」画面に戻るか、「設定」サイドタブ  を押してメインの「設定」画面に戻ります。

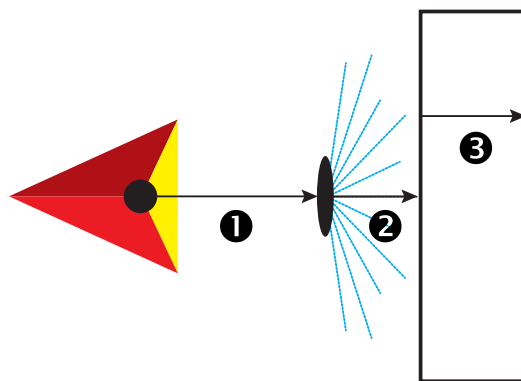
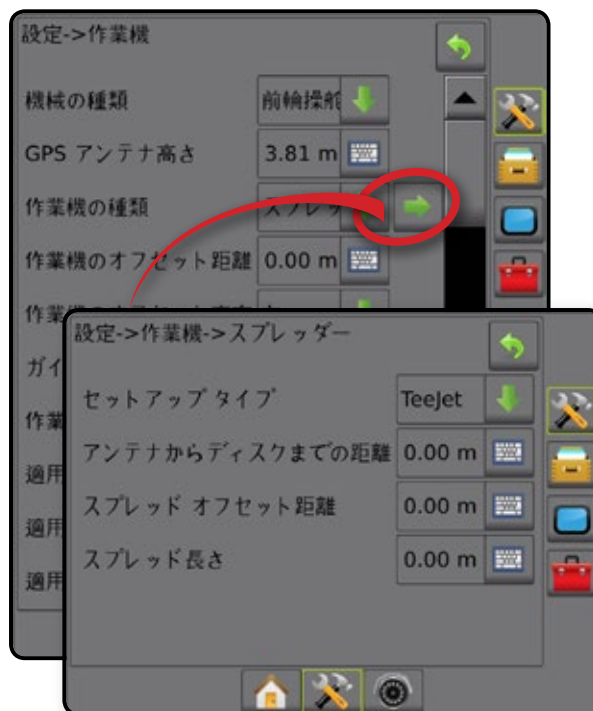


図 8-11: TeeJet スプレッダー モードでの作業機設定オプション



## OEM スプレッダー作業機の種類




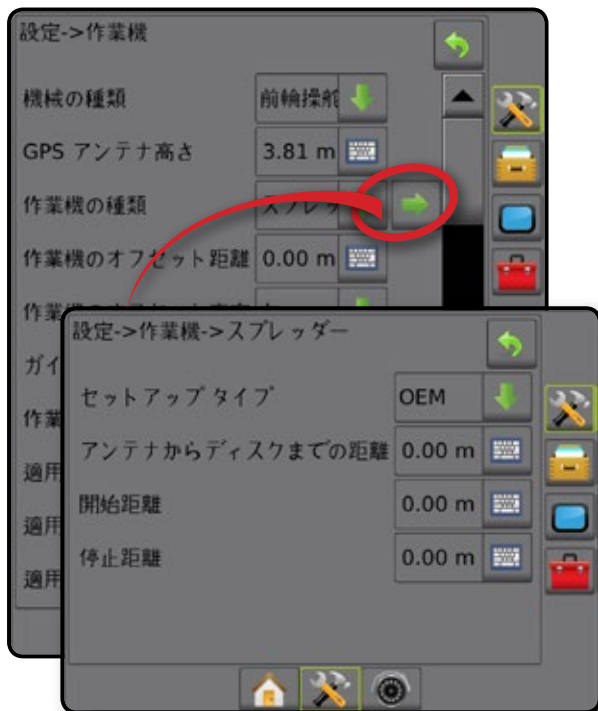
1. **スプレッダー** 作業機の種類を「作業機」画面で選択します。
2. 「次のページ」矢印を押します .
3. 次のいずれかを選択します。
  - ▶ 設定タイプ - **OEM** スプレッダーの種類を選択に使用します
  - ▶ アンテナからディスク - GPS アンテナから散布ディスクまたは散布機構までの距離の入力に使用します。範囲は 0.0 から 50.0 メートルです。
  - ▶ 開始距離 - 作業済みエリアから出る場合の開始距離の設定に使用します。値については、スプレッダー メーカーにお問い合わせください。
  - ▶ 停止距離 - 作業済みエリアに入る場合の停止距離の設定に使用します。値については、スプレッダー メーカーにお問い合わせください。
4. 「戻る」矢印  を押して「作業機」画面に戻るか、「設定」サイドタブ  を押してメインの「設定」画面に戻ります。

図 8-12: OEM スプレッダー モードでの作業機設定オプション



## SMARTCABLE またはセクションドライバ モジュールの設定

Smartcable またはセクション ドライバ モジュール (SDM) がシステムにある場合は、Smartcable またはセクション ドライバ モジュール (SDM) 設定を使用します。ブームまたは散布エリアは、最大 15 セクションまで入力できます。各セクションでは幅が異なり、スプレッダー モードでは長さが異なります。SDM で使用できる他のオプションには、適用オーバーラップ、適用遅延およびスタガード モードがあります。

注記: Smartcable またはセクション ドライバ モジュール (SDM) がない場合、設定手順については「単一セクションの設定」を参照してください。



1. 「設定」サイドタブ  を押します。
2. **作業機** を押します。
3. 次のいずれかを選択します。
  - ▶ 機械の種類 – 使用している機械に最も類似した機械の種類を選択に使用します。
  - ▶ GPS アンテナ高さ – 地上からのアンテナの高さの測定に使用します。範囲は 0.0 から 10.0 メートルです。
  - ▶ 作業機の種類 – 適用した製品の位置を示すセクションのレイアウトの選択に使用します。
  - ▶ 対称型作業機のレイアウト – セクションが組み合わされ、同じ幅、オフセット、および長さを共有するかどうかの設定に使用します
  - ▶ 作業機のオフセット距離 ① – 機械の中心線から作業機の中心までの距離の入力に使用します。範囲は 0 から 10.0 メートルです。  
注記: 詳細な設定手順については、この章の「作業機オフセット」セクションを参照してください。
  - ▶ 作業機のオフセット方向 ① – セクションは、機械の正面に向かって左から右に番号が付けられています
  - ▶ 作業機セクションの数 – 作業機セクションの数の選択に使用します
  - ▶ ガイダンス幅 – ガイドライン間の距離の入力に使用します。範囲は 1.0 から 75.0 メートルです。
  - ▶ 適用幅 [ストレート作業機の種類またはスタガード作業機の種類] – 作業機的全セクションの幅の合計の入力に使用します。各セクションに異なる幅を設定できます。セクションは、機械の正面に向かって左から右に番号が付けられています。各セクションの範囲は 0.0 から 75.0 メートルです。すべてのセクションの合計は、1.0 メートルより大きくなければなりません。
  - ▶ 作業幅 [スプレッダー作業機の種類] – 作業機的全セクションの幅の合計の入力に使用します。各セクションに異なる幅を設定できます。セクションは、機械の正面に向かって左から右に番号が付けられています。各セクションの範囲は 0.0 から 75.0 メートルです。すべてのセクションの合計は 1.0 メートルより大きくなければなりません。
4. 「次のページ」矢印  を押し、特定の作業機オプションを設定します。

図 8-13: 作業機 – SmartCable またはセクション ドライバ モジュール

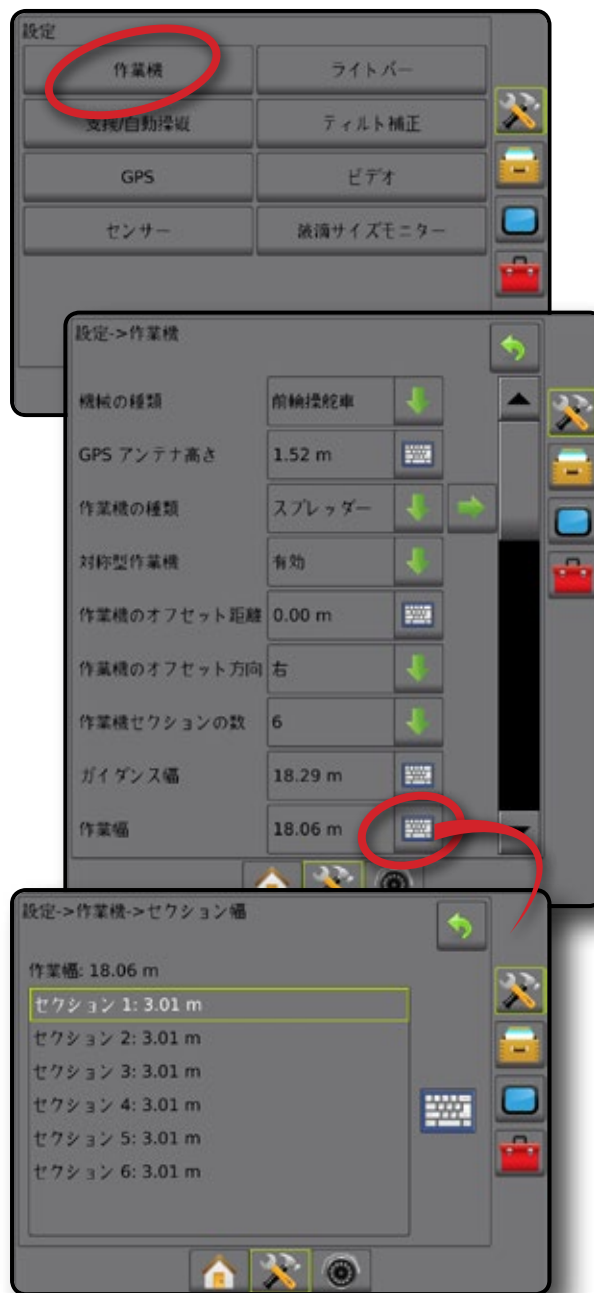
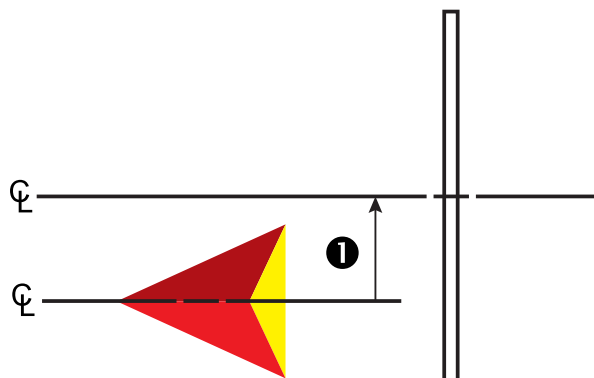





図 8-14: 作業機のオフセット距離および方向



## ストレート作業機の種類

1. **ストレート** 作業機の種類を「作業機」画面で選択します。
2. 「次のページ」矢印  を押します。
3. 次のいずれかを選択します。
  - ▶ 作業機位置 - 車両が前方に進む場合に、ブームが GPS アンテナの前方または後方にあるかどうかの選択に使用します
  - ▶ アンテナからブームへの距離 ① - GPS アンテナからブームまでの距離の入力に使用します。範囲は 0.0 から 50.0 メートルです。
  - ▶ オーバーラップ - 自動ブーム セクション コントロールを使用しながら、セクションをオンおよびオフにする場合に、許容されるオーバーラップ量の選択に使用します
  - ▶ オン遅延時間 - 未作業エリアに入る場合、各セクションをオンにするタイミングの設定に使用します。アプリケーションが未作業エリアに入ってすぐにオンになる場合は、オン遅延時間を小さくし、アプリケーションのオンが遅すぎる場合は、オン遅延時間を大きくします。範囲は 0 から 10 秒です。
  - ▶ オフ遅延時間 - 作業済みエリアに入る場合、各セクションをオフにするタイミングを設定します。アプリケーションが作業済みエリアに入ってすぐにオフになる場合は、オフ遅延時間を小さくし、アプリケーションのオフが遅すぎる場合は、オフ遅延時間を大きくします。範囲は 0 から 10 秒です。
4. 「戻る」矢印  を押して「作業機」画面に戻るか、「設定」サイドタブ  を押してメインの「設定」画面に戻ります。

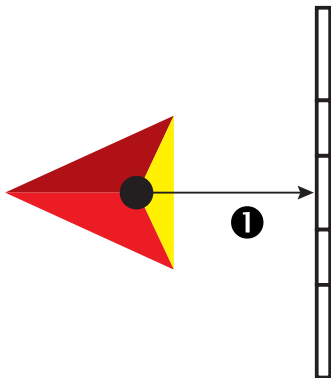


図 8-15: ストレート モードでの作業機設定オプション

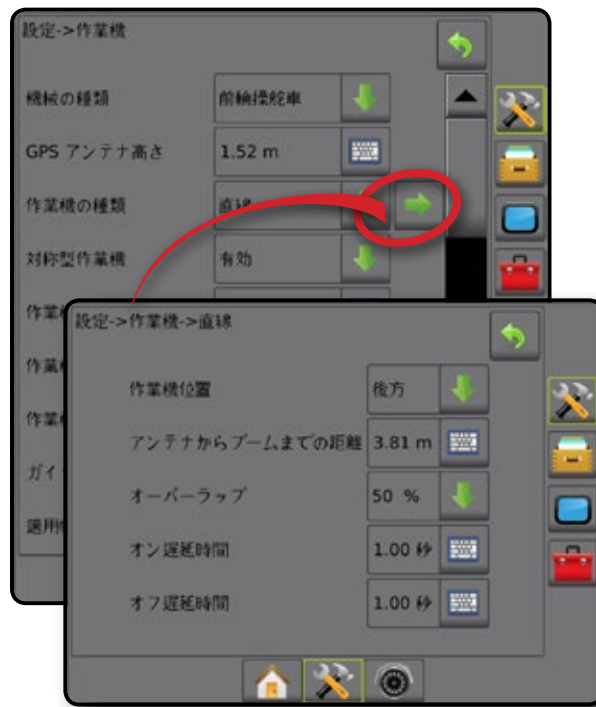
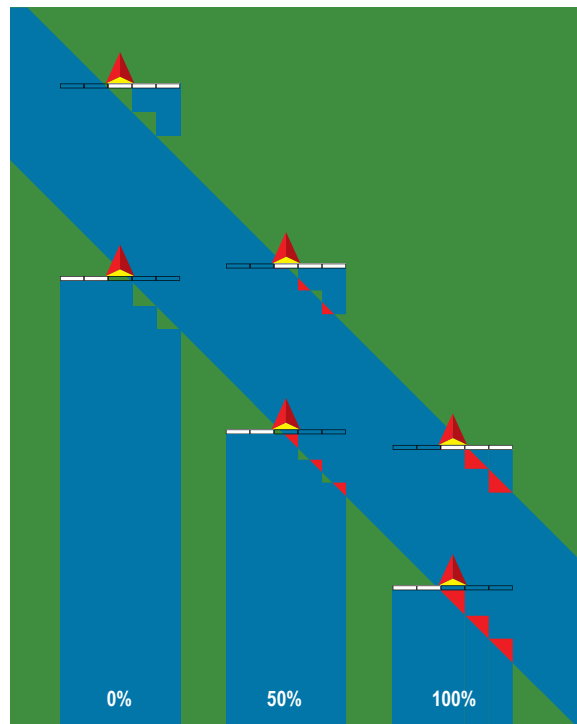





図 8-16: オーバーラップ



## TeeJet スプレッダー作業機の種類

1. **スプレッダー** 作業機の種類を「作業機」画面で選択します。
2. 「次のページ」矢印  を押します。
3. 次のいずれかを選択します。
  - ▶ セットアップタイプ - **TeeJet** スプレッダーの種類を選択に使用します
  - ▶ アンテナからディスクまでの距離 ① - GPS アンテナから散布ディスクまたは散布機構までの距離の入力に使用します。範囲は 0.0 から 50.0 メートルです。
  - ▶ オーバーラップ - 自動ブーム セクション コントロールを使用しながら、セクションをオンおよびオフにする場合に、許容されるオーバーラップ量の選択に使用します
  - ▶ オン遅延時間 - 未作業エリアに入る場合、各セクションをオンにするタイミングの設定に使用します。アプリケーションが未作業エリアに入ってからすぐにオンになる場合は、オン遅延時間を小さくし、アプリケーションのオンが遅すぎる場合は、オン遅延時間を大きくします。範囲は 0 から 10 秒です。
  - ▶ オフ遅延時間 - 作業済みエリアに入る場合、各セクションをオフにするタイミングを設定します。アプリケーションが作業済みエリアに入ってからすぐにオフになる場合は、オフ遅延時間を小さくし、アプリケーションのオフが遅すぎる場合は、オフ遅延時間を大きくします。範囲は 0 から 10 秒です。
  - ▶ スプレッド オフセットの距離 ② - ディスクまたは散布機構から機械が最初にセクション 1 の地上に触れる地点までのオフセット距離の入力に使用します。範囲は 0.0 から 75.0 メートルです。
  - ▶ セクション オフセット ③ - セクション 1 の前縁(スプレッド オフセット ライン)から各セクションの前縁までのオフセット距離の入力に使用します。セクション 1 は常に 0.0 メートルです。その他のすべてのセクションに異なる距離を設定できます。セクションは、機械の正面に向かって左から右に番号が付けられています。範囲は 0.0 から 75.0 メートルです。
  - ▶ スプレッド長さ ④ - 各セクションの適用の長さの入力に使用します。各セクションに異なる長さを設定できます。セクションは、機械の正面に向かって左から右に番号が付けられています。範囲は 0.0 から 75.0 メートルです。
4. 「戻る」矢印  を押して「作業機」画面に戻るか、「設定」サイドタブ  を押してメインの「設定」画面に戻ります。

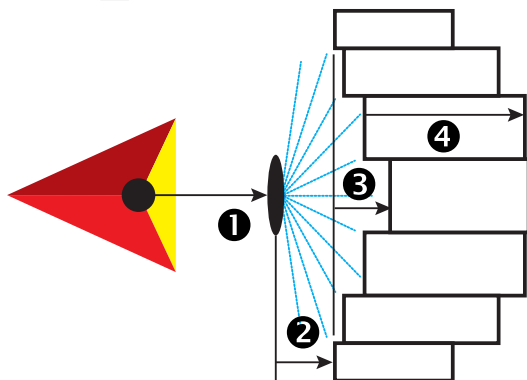


図 8-17: TeeJet スプレッダーモードでの作業機設定オプション

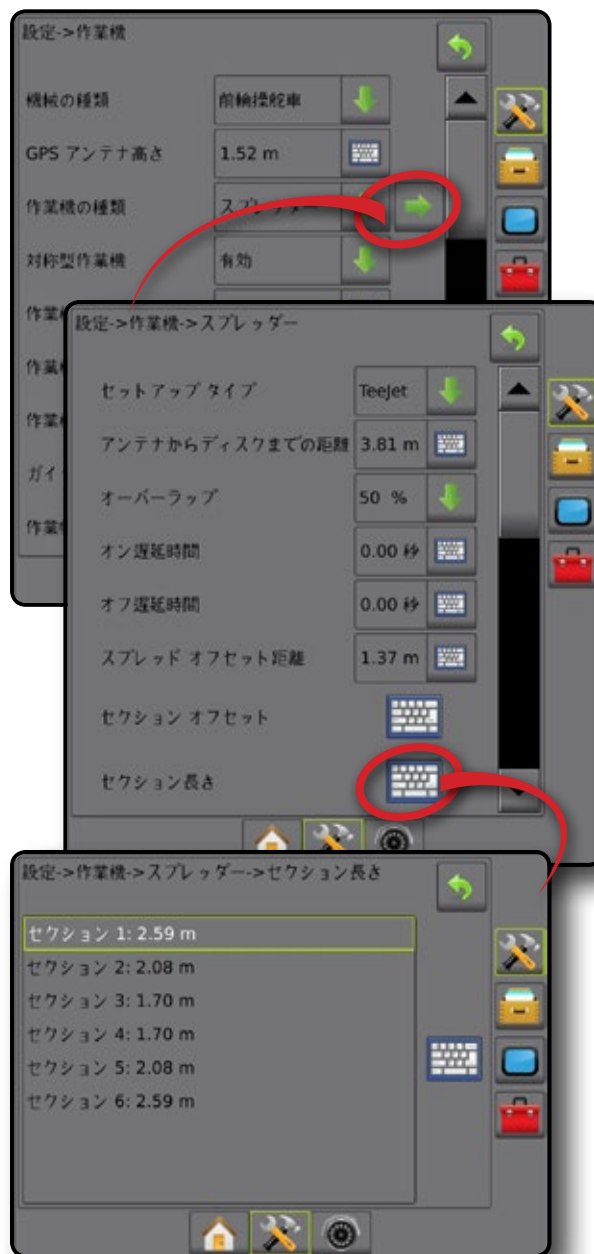
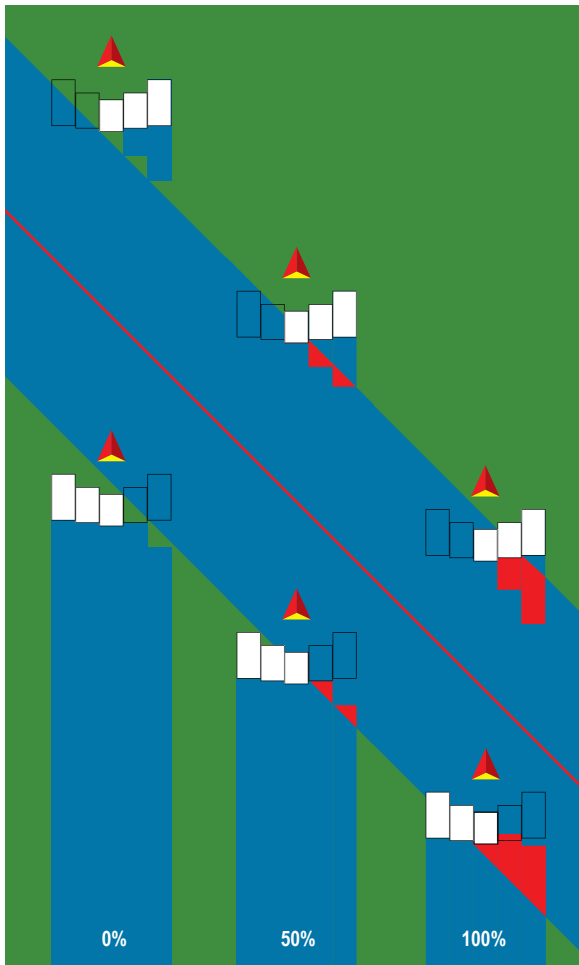


図 8-18: オーバーラップ



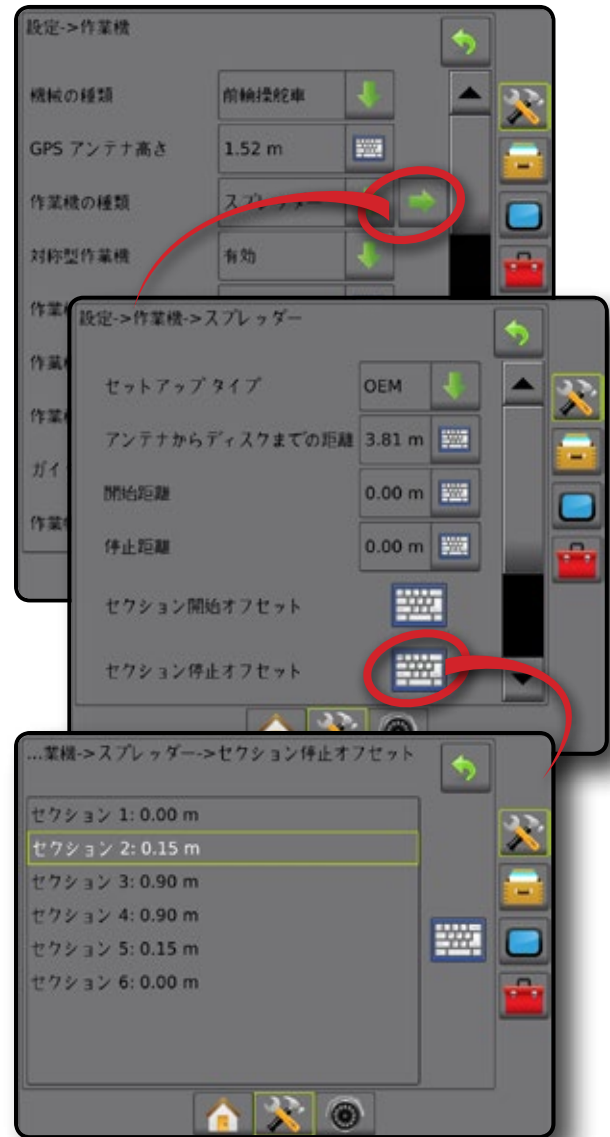
## OEM スプレッダー作業機の種類

1. **スプレッダー** 作業機の種類を「作業機」画面で選択します。
2. 「次のページ」矢印 を押します。
3. 次のいずれかを選択します。
  - ▶ セットアップタイプ - **OEM** スプレッダーの種類の選択に使用します
  - ▶ アンテナからディスクまでの距離 - GPS アンテナから散布ディスクまたは散布機構までの距離の入力に使用します。範囲は 0.0 から 50.0 メートルです。
  - ▶ 開始距離 - 作業済みエリアから出る場合の開始距離の設定に使用します。値については、スプレッダーメーカーにお問い合わせください。
  - ▶ 停止距離 - 作業済みエリアに入る場合の停止距離の設定に使用します。値については、スプレッダーメーカーにお問い合わせください。
  - ▶ セクション開始オフセット - セクション 1 の前縁から各セクションの前縁までのオフセット距離の入力に使用します。セクション 1 は常に 0.0 メートルです。その他のすべてのセクションに異なる距離を設定できます。セクションは、機械の正面に向かって左から右に番号が付けられています。値については、スプレッダーメーカーにお問い合わせください。

- ▶ セクション停止オフセット - セクション 1 の前縁から各セクションの後縁までのオフセット距離の入力に使用します。各セクションに異なる距離を設定できます。セクションは、機械の正面に向かって左から右に番号が付けられています。値については、スプレッダーメーカーにお問い合わせください。

4. 「戻る」矢印 を押して「作業機」画面に戻るか、「設定」サイドタブ を押してメインの「設定」画面に戻ります。

図 8-19: OEM スプレッダーモードでの作業機設定オプション



## スタガード作業機の種類

1. **スタガード** 作業機の種類を「作業機」画面で選択します。
2. 「次のページ」矢印 を押します。
3. 次のいずれかを選択します。
  - ▶ セクション 1 オフセット方向 - 車両が前方に進む場合に、セクション 1 (セクション オフセットのゼロポイント) が GPS アンテナの前方または後方にあるかどうかの設定に使用します。



- ▶ アンテナからセクション1への距離 ① - GPS アンテナからセクション1(セクション オフセットのゼロポイント)までの距離の入力に使用します。範囲は 0.0 から 50.0 メートルです。
  - ▶ オーバーラップ - 自動ブーム セクション コントロールを使用しながら、セクションをオンおよびオフにする場合に、許容されるオーバーラップ量の選択に使用します。
  - ▶ オン遅延時間 - 未作業エリアに入る場合、各セクションをオンにするタイミングの設定に使用します。アプリケーションが未作業エリアに入ってすぐにオンになる場合は、オン遅延時間を小さくし、アプリケーションのオンが遅すぎる場合は、オン遅延時間を大きくします。範囲は 0 から 10 秒です。
  - ▶ オフ遅延時間 - 作業済みエリアに入る場合、各セクションをオフにするタイミングを設定します。アプリケーションが作業済みエリアに入ってすぐにオフになる場合は、オフ遅延時間を小さくし、アプリケーションのオフが遅すぎる場合は、オフ遅延時間を大きくします。範囲は 0 から 10 秒です。
  - ▶ セクション オフセット ② - セクション1(アンテナからセクション1 距離線)から各セクションへのオフセット距離の設定に使用します。オフセットの値が正の値の場合、セクションはセクション1の後方に移動します。オフセットの値が負の値の場合、セクションはセクション1の前方に移動します。セクション1は常に0メートルです。その他のすべてのセクションに異なる距離を設定できます。セクションは、機械の正面に向かって左から右に番号が付けられています。範囲は -75.0 から 75.0 メートルです。
4. 「戻る」矢印  を押して「作業機」画面に戻るか、「設定」サイドタブ  を押してメインの「設定」画面に戻ります。

図 8-20: スタガード モードでの作業機設定オプション

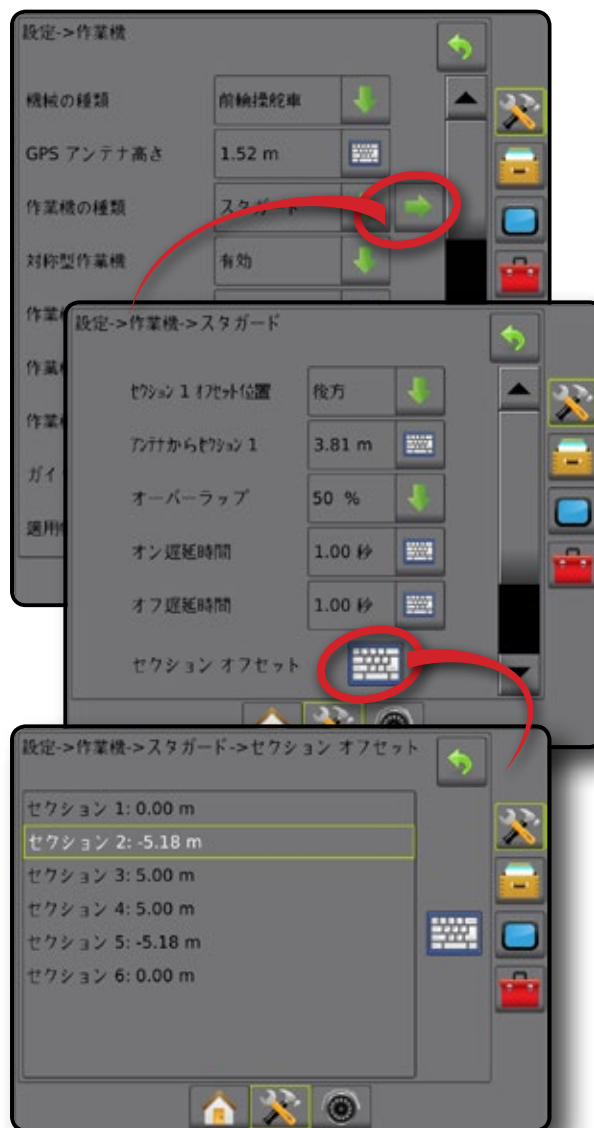
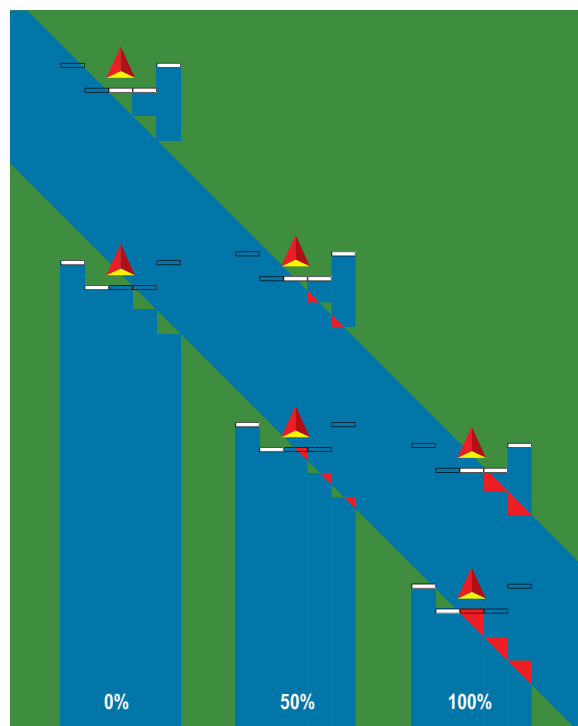
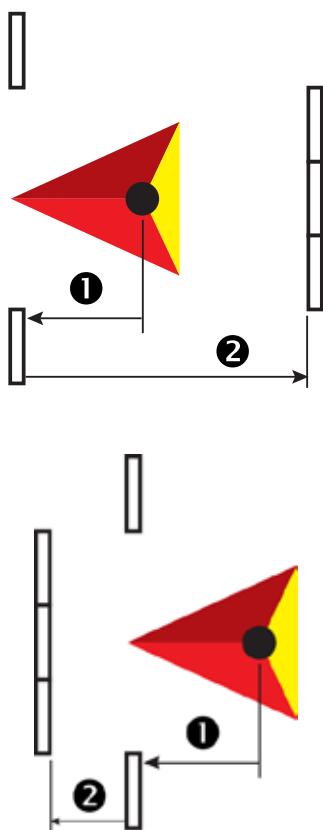


図 8-21: オーバーラップ



## 作業機オフセットの距離調整

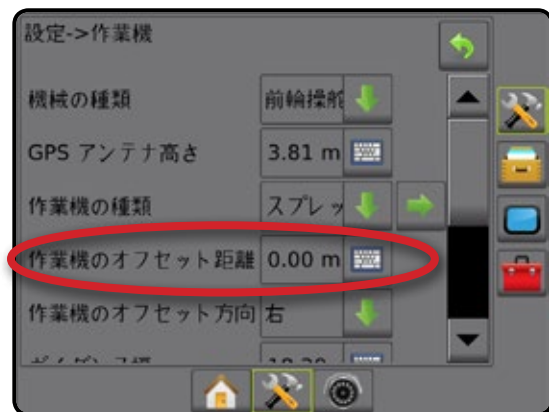
作業機オフセットの距離は、機械の中心線から作業機の中心までの距離の入力に使用します。画面上のマップにオーバーラップまたはギャップがないにもかかわらず、フィールド作業で、進行方向の片側だけにオーバーラップまたはギャップが生成される場合は、作業機オフセットの距離の調整を計算し、作業機オフセット距離値にする必要があります。

自走式噴霧車用またはスプレッダーを使用する場合は、GPS オフセット調整計算で、作業機のオフセット距離調整を計算します。

牽引式作業機を使用する場合は、作業機オフセット調整計算で作業機のオフセット距離調整を計算します。

注記: 支援/自動操縦を使用中に、画面上のマップでオーバーラップまたはギャップが見られる場合は、支援/自動操縦設定への調整が必要な場合があります。

図 8-22: 作業機のオフセット距離



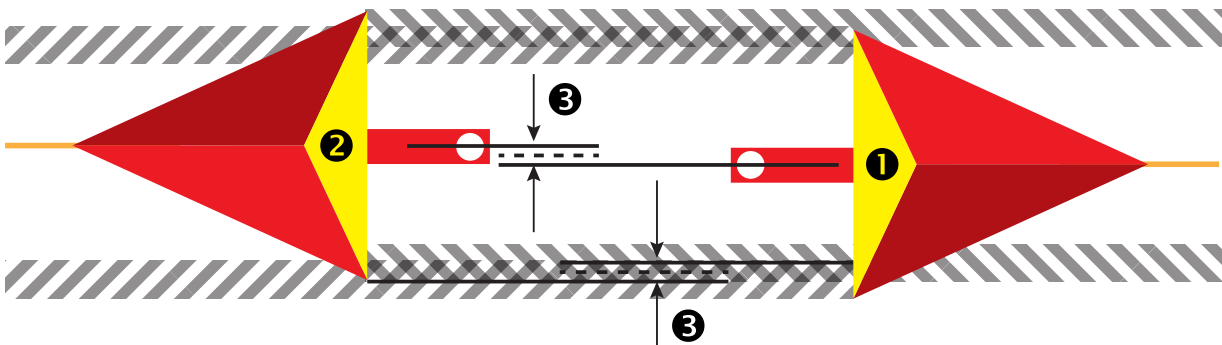
### GPS オフセット調整計算

同じガイドラインを使用して GPS オフセット調整を計算するには

1. ストレート AB を作成します。
2. 支援/自動操縦をオンにして、パス ① を最低 30 メートル運転し、牽引バーまたは機械の横に旗を立てます。
3. 方向転換し、同じ AB ガイドラインのパス ② で支援/自動操縦をオンにします。牽引バーまたは機械の横に旗を立てるか、パス ① に立てた旗の横の AB ガイドライン上で停止します。
4. パス ① とパス ② に立てた旗間の距離 ③ を測定します。
5. 測定距離 ③ を二等分します。この差異がオフセットの調整分です。
6. フィールド作業でのオーバーラップの発生、および現在の作業機オフセット方向の設定によって、オフセット距離の増減を調整します。

| フィールド作業<br>オーバーラップ | 現在のオフセット設定  |             |                              |
|--------------------|-------------|-------------|------------------------------|
|                    | オフセット方向 = 左 | オフセット方向 = 右 | オフセット方向 = 右<br>オフセット距離 = 0 m |
| パス ① の右            | 距離オフセット値の増大 | 距離オフセット値の減少 | 距離オフセット値の増大                  |
| パス ① の左            | 距離オフセット値の減少 | 距離オフセット値の増大 | 作業機オフセット方向を左に変更し、距離オフセット値を増大 |

図 8-23: GPS オフセット距離



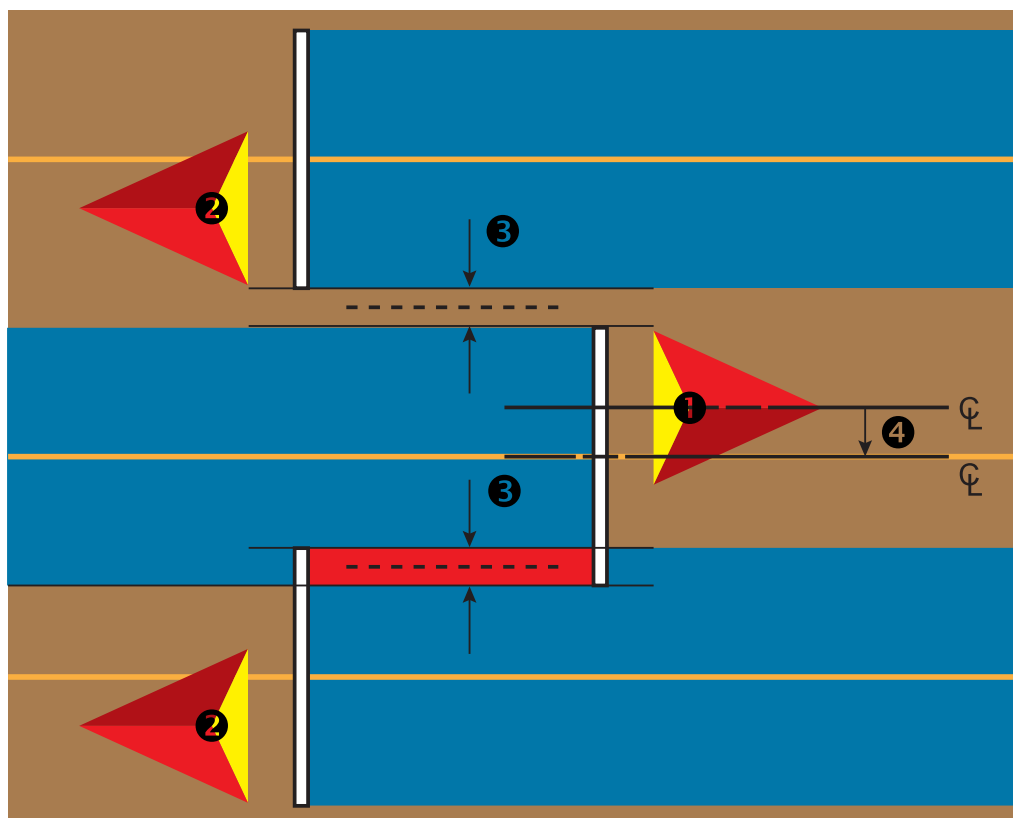
## 作業機オフセット調整

調整ガイドラインを使用して、作業機オフセット調整を計算するには

1. ストレート AB を作成します。
2. 支援/自動操縦をオンにし、作業機を操縦してパス ① を運転し、作業機の縁端に旗を立てます。
3. 方向転換し、隣接する AB ガイドラインのパス ② で支援/自動操縦をオンにします。作業機の縁端に追加の旗を立てるか、パス ① に立てた旗の横にある AB ガイドライン上で停止します。
4. パス ① およびパス ② に立てた旗間の距離 ③ を測定します。
5. 測定距離 ③ を二等分します。この差がオフセットの調整分です。
6. フィールド作業でのオーバーラップの発生、および現在の作業機オフセット方向の設定によって、オフセット距離 ④ の増減を調整します。

| フィールド作業                                      | 現在のオフセット設定  |             |                              |
|--|-------------|-------------|------------------------------|
|  | オフセット方向 = 左 | オフセット方向 = 右 | オフセット方向 = 右<br>オフセット距離 = 0 m |
| パス ① の右側の<br>オーバーラップまたは<br>パス ① の左側のギャップ     | 距離オフセット値の増大 | 距離オフセット値の減少 | 距離オフセット値の増大                  |
| パス ① の左側の<br>オーバーラップ<br>またはパス ① の右側の<br>ギャップ | 距離オフセット値の減少 | 距離オフセット値の増大 | 作業機オフセット方向を左に変更し、距離オフセット値を増大 |

図 8-24: 作業機のオフセット距離および方向



## 工場出荷時の設定と範囲

### シングル セクション

| 説明           | 工場出荷時の設定 | 範囲            |
|--------------|----------|---------------|
| 機械の種類        | 前輪操舵車    |               |
| GPS アンテナ高さ   | 3.81 m   | 0.0 から 10.0 m |
| 作業機の種類       | ストレート    |               |
| 作業機のオフセット距離  | 0.0 m    | 0.0 から 10.0 m |
| 作業機のオフセット距離  | 右        |               |
| ガイドス幅        | 18.288 m | 1.0 から 75.0 m |
| 適用幅 / 作業幅    | 3.6576 m | 1.0 から 75.0 m |
| 作業済みエリア アラーム | 無効       |               |
| 出口アラーム       | 0.0 秒    | 0.0 から 10.0 秒 |
| 入口アラーム       | 0.0 秒    | 0.0 から 10.0 秒 |

### ストレート作業機の種類

| 説明        | 工場出荷時の設定 | 範囲            |
|-----------|----------|---------------|
| 作業機位置     | 後方       |               |
| アンテナからブーム | 0.0 m    | 0.0 から 50.0 m |

### TeeJet スプレッター作業機の種類

| 説明           | 工場出荷時の設定 | 範囲            |
|--------------|----------|---------------|
| セットアップタイプ    | TeeJet   |               |
| アンテナからディスク   | 0.0 m    | 0.0 から 50.0 m |
| スプレッドオフセット距離 | 0.0 m    | 0.0 から 75.0 m |
| スプレッド長さ      | 0.0 m    | 0.0 から 75.0 m |

### OEM スプレッター作業機の種類

| 説明         | 工場出荷時の設定                      | 範囲            |
|------------|-------------------------------|---------------|
| セットアップタイプ  | OEM                           |               |
| アンテナからディスク | 0.0 m                         | 0.0 から 50.0 m |
| 開始距離       | 値については、スプレッターメーカーにお問い合わせください。 |               |
| 停止距離       | 値については、スプレッターメーカーにお問い合わせください。 |               |

### SmartCable またはセクションドライバモジュール

| 説明           | 工場出荷時の設定                              | 範囲            |
|--------------|---------------------------------------|---------------|
| 機械の種類        | 前輪操舵車                                 |               |
| GPS アンテナ高さ   | 3.81 m                                | 0.0 から 10.0 m |
| 作業機の種類       | ストレート                                 |               |
| 対称型作業機のレイアウト | 有効                                    |               |
| 作業機のオフセット距離  | 0.0 m                                 | 0.0 から 10.0 m |
| 作業機のオフセット距離  | 右                                     |               |
| 作業機セクションの数   | ケーブルまたは SDM による                       |               |
| ガイドス幅        | 18.288 m                              | 1.0 から 75.0 m |
| 適用幅 / 作業幅    | すべてのセクションの合計は 1.0 メートルより大きくなければなりません。 |               |
| セクション幅       | 3.6576 m                              | 0.0 から 75.0 m |

### ストレート作業機の種類

| 説明        | 工場出荷時の設定 | 範囲            |
|-----------|----------|---------------|
| 作業機位置     | 後方       |               |
| アンテナからブーム | 0.0 m    | 0.0 から 50.0 m |
| オーバーラップ   | 50%      |               |
| オン遅延時間    | 1.0 秒    | 0.0 から 10.0 秒 |
| オフ遅延時間    | 1.0 秒    | 0.0 から 10.0 秒 |

### TeeJet スプレッター作業機の種類

| 説明           | 工場出荷時の設定 | 範囲            |
|--------------|----------|---------------|
| セットアップタイプ    | TeeJet   |               |
| アンテナからディスク   | 0.0 m    | 0.0 から 50.0 m |
| オーバーラップ      | 50%      |               |
| オン遅延時間       | 0.0 秒    | 0.0 から 10.0 秒 |
| オフ遅延時間       | 0.0 秒    | 0.0 から 10.0 秒 |
| スプレッドオフセット距離 | 0.0 m    | 0.0 から 75.0 m |
| セクションオフセット   | 0.0 m    | 0.0 から 75.0 m |
| スプレッド長さ      | 0.0 m    | 0.0 から 75.0 m |

### OEM スプレッター作業機の種類

| 説明           | 工場出荷時の設定                      | 範囲            |
|--------------|-------------------------------|---------------|
| セットアップタイプ    | OEM                           |               |
| アンテナからディスク   | 0.0 m                         | 0.0 から 50.0 m |
| 開始距離         | 値については、スプレッターメーカーにお問い合わせください。 |               |
| 停止距離         | 値については、スプレッターメーカーにお問い合わせください。 |               |
| セクション開始オフセット | 値については、スプレッターメーカーにお問い合わせください。 |               |
| セクション停止オフセット | 値については、スプレッターメーカーにお問い合わせください。 |               |

### スタガード作業機の種類

| 説明                | 工場出荷時の設定 | 範囲              |
|-------------------|----------|-----------------|
| セクション1のオフセット位置    | 後方       |                 |
| アンテナからセクション1までの距離 | 0.0 m    | 0.0 から 50.0 m   |
| オーバーラップ           | 50%      |                 |
| オン遅延時間            | 1.0 秒    | 0.0 から 10.0 秒   |
| オフ遅延時間            | 1.0 秒    | 0.0 から 10.0 秒   |
| セクション オフセット       | 0.0 m    | -75.0 から 75.0 m |

## 第9章 - 液滴サイズモニター

液滴サイズモニター (DSM) を設定して有効にするには、液滴サイズモニターの設定を使用します。液滴サイズモニターを有効にするには、圧力センサー インターフェイス キットが必要です。DSM は、すべてのガイド ページのステータス バーからアクセスできます。

### 液滴サイズ モニターの設定

#### 圧力センサー

圧力センサー インターフェイス キットがある場合は、圧力センサー オプションを使用して、センサーのメーカー推奨の最大圧力定格を入力し、ユーザー定義の圧力低下および圧力上昇アラームを設定します。

注記: 液滴サイズ モニターを使用できるのは、圧力センサー インターフェイス キットが使用されている場合です。







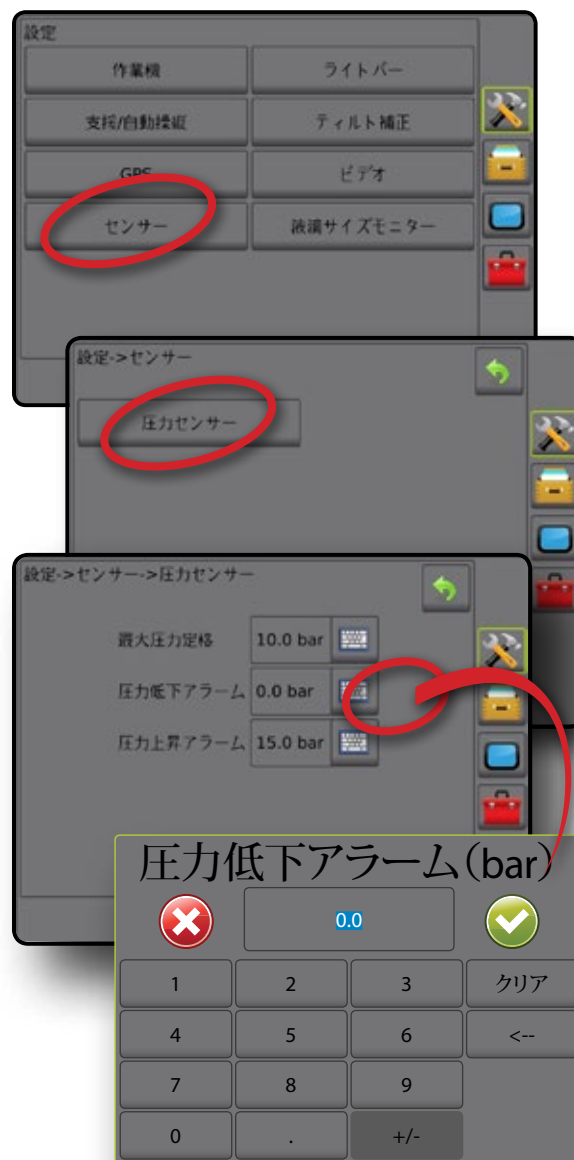
1. 「設定」サイド タブ  を押します。
2. **センサー** を押します。
3. **圧力センサー** を押します。
4. 次のオプションの「キーパッド」アイコン  を選択します。
  - ▶ 「最大圧力定格」- メーカーが推奨する圧力センサーの最大圧力定格を設定します
  - ▶ 「圧力低下アラーム」- アラームが鳴るユーザー定義の低い圧力ポイントを入力します
  - ▶ 「圧力上昇アラーム」- アラームが鳴るユーザー定義の高い圧力ポイントを入力します
5. 数値キーパッドを使用して値を入力します。
6. 設定を保存するには「承認」アイコン  を押します。保存せずにキーパッドを終了するには「キャンセル」アイコン  を押します。
7. 「戻る」矢印  または「設定」サイド タブ  を押して、メインの「設定」画面に戻ります。

図 9-1: 圧力センサー



## 液滴サイズモニター

圧力センサー インターフェイス キットがある場合は、液滴サイズモニターを使用して、液滴サイズモニター (DSM) の有効化/無効化、最大 5 つのチップのプリセット、および現在のチップの選択を行います。




1. 「設定」サイドタブ  を押します。
2. 液滴サイズモニター を押します。
3. 液滴サイズモニターを有効にするか無効にするかを選択します。
4. 有効にした場合は、次のオプションから選択します。
  - ▶ 「チップのプリセット」- 短時間で呼び出せるように、最大 5 つのチップを選択します
  - ▶ 「現在のチップ」- 液滴サイズに関する情報を特定するために現在のチップを選択します
5. 「戻る」矢印  または「設定」サイドタブ  を押して、メインの「設定」画面に戻ります。

図 9-2: 液滴サイズモニターとチップ



液滴サイズモニターが使用できない


圧力センサー インターフェイス キットが取り付けられていない場合は、設定オプションを使用できません。

図 9-3: 圧力センサー インターフェイス キットが検出されない



## 液滴サイズ モニターの有効化/無効化

液滴サイズモニター (DSM) を有効または無効に設定します。

1. 下向き矢印  を押してオプションのリストにアクセスします。
2. 次のいずれかを選択します。

- ▶ 「有効」
- ▶ 「無効」

DSM を「無効」に設定すると、すべてのチップ機能および設定機能が無効になります (オプションが灰色で表示されます)。

図 9-4: DSM オプションが無効になっている場合と有効になっている場合





## 液滴サイズ モニターの操作

### ステータス バー

液滴/圧カステータスには、液滴サイズおよびシステム圧力の現在のステータスに関する情報が表示されます。





1. 「液滴/圧カステータス」アイコン  を押します。
2. ガイド画面に戻るには、画面の任意の場所を押します。

図 9-8: 液滴/圧カステータス



#### 液滴/圧カステータス

-  色付き = 使用中。液滴の色は、現在の液滴サイズに直接関連付けられています。色のオプション: 
-  X 印 = 無効
- アイコンなし = 圧力センサー インターフェイス キットがシステムに取り付けられていません。

### ガイド バー

ガイド バーには、現在のシステム圧力や現在の液滴サイズなど、選択可能な情報の選択肢が表示されます。

1. 「選択可能な情報」ボックスを押します。
2. 次のオプションから選択します。
  - ▶ 「システム圧力」 - 現在のシステム圧力が表示されます
  - ▶ 「液滴サイズ」 - 現在のチップの液滴サイズが表示されます
3. ガイド画面に戻るには、選択ボックスの外側を押します。

図 9-9: ガイド バーの選択可能な情報



### 液滴サイズ表

8 つの液滴サイズ分類カテゴリからいずれかの液滴サイズを生成するスプレー チップを選択するときは、1 つのチップから、異なる圧力の様々な液滴サイズ分類が生成できることに注意する必要があります。低圧では中粒液滴が生成され、圧力を上げると微細な液滴が生成される場合があります。

| カテゴリ | 記号 | 色    |
|------|----|------|
| 極微細粒 | XF | 紫    |
| 微細粒  | VF | 赤    |
| 細粒   | F  | オレンジ |
| 中粒   | M  | 黄    |
| 粗粒   | C  | 青    |
| 極粗粒  | VC | 緑    |
| 超粗粒  | XC | 白    |
| 超極粗粒 | UC | 黒    |



## ユニットの仕様

|       |                  |   |
|-------|------------------|---|
| 寸法    | Matrix Pro 570GS | 16.15 x 14.91 x 5.84 cm   |
|       | Matrix Pro 840GS | 27.0 x 18.0 x 6.0 cm  |
| 重量    | Matrix Pro 570GS | 0.794 kg  |
|       | Matrix Pro 840GS | 1.06 kg   |
| コネクタ  | 電源/CAN           | 8 ピン Conxall  |
|       | カメラ              | 5 ピン Conxall  |
|       | 速度/ステータス         | 8 ピン Conxall<br>警告! オリジナルの Matrix コンソールには 4 ピン Conxall ケーブル接続のがあります。4 ピンケーブルと 8 ピンケーブルは代替できません。 |
| 環境条件  | 保管               | -10 ~ +70°C   |
|       | 動作               | 0 ~ +50°C   |
|       | 湿度               | 90% (無結露)   |
| 表示    | Matrix Pro 570GS | 解像度 320 x 240<br>14.5 cm  |
|       | Matrix Pro 840GS | 解像度 800 x 600<br>21.3 cm  |
| 入力/出力 |                  | USB 2.0   |
| 所要電力  |                  | 12 VDC で <9 ワット   |

## Copyrights

© 2013 TeeJet Technologies. All rights reserved. 本文書または本文書に説明されているコンピューター プログラムは、TeeJet Technologies から事前に書面による同意を得なければ、そのいかなる部分も、電子的または機械可読、録音その他などの形式や手段にかかわらず、複製、転写、コピー印刷、翻訳、または縮小することはできません。

## 商標

特に記載されていない限り、その他すべてのブランド名または製品名は、それぞれの会社または組織の商標または登録商標です。

## 賠償責任の制限

TEEJET TECHNOLOGIES は、明示的または暗示的な保証をすることなく、本資料を「現状のまま」で提供しています。著作権の賠償責任または特許の法的責任は負いかねます。いかなる場合も、事業の損失、利益の損失、使用またはデータの損失、事業の中断、あるいは間接的、特別、偶発的、または結果的な損害については、そのような損害が TEEJET TECHNOLOGIES ソフトウェアから発生したことが TEEJET TECHNOLOGIES に通知された場合でも、TEEJET TECHNOLOGIES は責任を負いません。

# MATRIX® PRO GS

## ユーザー マニュアル

### ご利用いただける製品アップグレード

- FieldPilot® 支援/自動操縦
- UniPilot® 補助操縦
- BoomPilot® 自動ブーム セクション コントロール
- ティルト ジャイロ モジュール
- 最大 8 台のカメラのビデオ選択モジュール
- 外部 GPS レシーバーまたはアンテナのアップグレード
- Fieldware® Link 強化データ組織化アプリケーション
- 液滴サイズ モニター用圧力センサー キット



TeeJet Technologies  
1801 Business Park Drive  
Springfield, Illinois 62703  
USA

[www.teejet.com](http://www.teejet.com)

TeeJet Aabybro  
Mølhavevej 2  
DK 9440 Aabybro  
Denmark

A Subsidiary of  **Spraying Systems Co.**

98-05273-JA R4 Japanese/ 日本語  
© TeeJet Technologies 2013