



Trimble GFX-750 自動操舵設定 (感度調整編)

自動操舵設定（感度調整）

・ステアリングPゲイン・車両追従性

自動操舵システムによるハンドルの感度を調整します。



- ・「Pゲイン」数値を変更するとハンドルの動作が変わる。

○数値を上げる→ハンドルが敏感に動く

○数値を下げる→ハンドルが鈍感に動く

※「Pゲイン」数値は12～19の間で設定。

- ・「車両追従性」は微調整で数値を変更。

※Pゲインを変更して後に変更。

数値は「100」をスタートにし調整。

TRANSFORMING THE WAY THE WORLD WORKS



自動操舵設定（感度調整）

・ステアリングPゲイン・車両追従性

ポイント

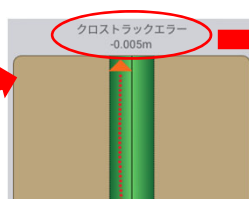
- ・ステアリングPゲイン・車両追従性の調整は実作業を行う圃場での実施が望ましい。
- ・クロストラックエラーを確認し、ステアリングPゲインの値を変更し、大まかに感度調整を行い、その後車両追従性で微調整を行う。
- ・乾いた固い土壌での実施がベスト。圃場が雪や泥などで通常時の状態と異なる場合での実施は、適正な値が出ない可能性がある。
またトラクターのフロントウエイトはフル搭載が推奨。

TRANSFORMING THE WAY THE WORLD WORKS

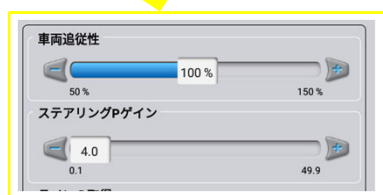


自動操舵設定（感度調整）

・ステアリングPゲイン・車両追従性



- ・振れ幅が1~2cm以内に収まるよう調整。
- ・圃場環境・作業環境によって、突発的に振れ幅が大きくなることもある。



- ・Pゲインの数値は0.5ピッチで変更。
- ・車両追従性はPゲインを変更した場合、100%を基準に感度調整を行う。

TRANSFORMING THE WAY THE WORLD WORKS



自動操舵設定（感度調整）

・ライン取得モード

①クラシック

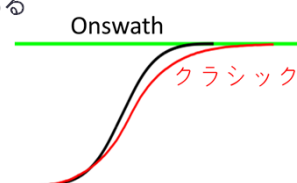
基本的なライン取得モードであり、トラクターのフロントシャフト中心にAB線へ向かっていく。

※自動操舵を行う際はこのモードを推奨。

②Onswath

作業機の先端がAB線へ向かっていくモード。作業中心の設定であるので、トラクターのフロントタイヤがAB線を大きくはみ出し、AB線へ向かっていく。※上級者向け。

NextSwathや牽引式作業の際に選択。

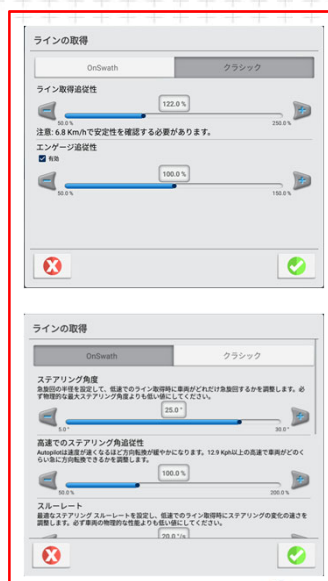


自動操舵設定（感度調整）

・ライン取得モード



選択



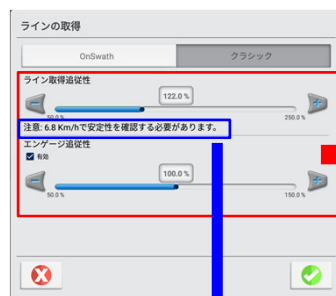
TRANSFORMING THE WAY THE WORLD WORKS

Trimble

自動操舵設定（感度調整）

・ライン取得モード

①クラシック（基本的にこのモードを選択）



・実作業で出す最大作業速度から
1~2Km/h多めに数値を設定。

項目	説明
ライン取得追従性 [50-250%]	選択しているガイダンスラインへどれだけ素早く入っていくか（向かっていくか）をコントロールします。50%~250%のレンジで設定できますが、値によって安定する速度が変化することを考慮して設定します。 高い値： ・車両は素早くラインへ接近するが、ラインを超えてオーバーシュートする可能性あり ・作業速度も低くする必要あり 低い値： ・車両は鈍くラインへ接近し、ラインを超えてオーバーシュートする可能性が少ない ・作業速度も高くする必要あり
エンゲージ追従性 [%]	選択しているガイダンスラインへの最初のターンの素早さをコントロールします。 ※有効にするかを選択できます 高い値： ・最初のターンの素早くなります。 低い値： ・最初のターンの遅くなります。

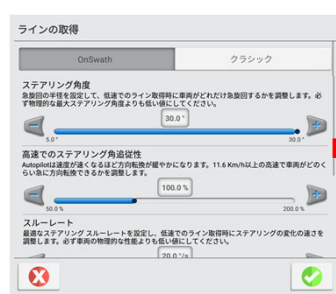
TRANSFORMING THE WAY THE WORLD WORKS



自動操舵設定（感度調整）

・ライン取得モード

②Onswath（上級者向け）



・実作業で出す最大作業速度から
1~2Km/h多めに数値を設定。

項目	説明
ステアリング角度 [5-30°]	ライン取得および条端での旋回や急旋回を含め、自動操舵へ適用されるステアリング角度の最大値を入力します。つまり自動操舵時に最大でどのくらいステアリングを回すかという意味です。 ※自動キャリブレーション済の車両についてはデフォルト値から変更しないのがおすすめ ※トラクタの実際の最大ステアリング角度より小さいこと
高速でのステアリング角追従性 [50-200%]	高速自動操舵時のステアリング角度の追従性をコントロールします。 ※自動操舵中は通常、安全上の理由で速度を上げるとステアリングが緩やかになる（最大操舵角度を減少） ※自動キャリブレーション済の車両についてはデフォルト値から変更しないのがおすすめ 高い値： ・高速でもステアリングがクイックに動く。指定の速度で安定性を確認すること 低い値： ・高速ではステアリングが緩やかに動く。指定の速度で安定性を確認すること

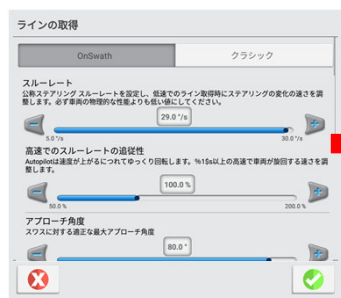
TRANSFORMING THE WAY THE WORLD WORKS



自動操舵設定（感度調整）

・ライン取得モード

② Onswath（上級者向け）



項目	説明
スループレート [5-30° /s]	自動操舵時のステアリング角度の変化速度の設定 ※つまり、1秒当たり何度曲がるかの設定 ※自動キャリブレーション済の車両についてはデフォルト値から変更しないのがおすすめ設定
高速でのスループレートの追従性 [50-200%]	高速自動操舵時のステアリング角度の変化速度の設定 ※自動操舵中は通常、安全上の理由で速度を上げるとステアリングが緩やかになる（スループレート減少） ※自動キャリブレーション済の車両についてはデフォルト値から変更しないのがおすすめ設定 高い値： ・高速でもステアリングがクイックに動く。指定の速度で安定性を確認すること 低い値： ・高速ではステアリングが緩やかに動く。指定の速度で安定性を確認すること

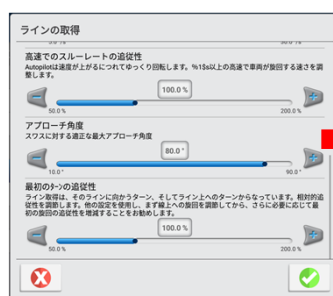
TRANSFORMING THE WAY THE WORLD WORKS



自動操舵設定（感度調整）

・ライン取得モード

② Onswath（上級者向け）



項目	説明
アプローチ角度 [20-90°]	ガイダンスラインへの最大進入角度の設定 ※畝間のスペースが狭い場合は目標の最大角度に達成しない場合があります
最初のターンの追従性 [50-200%]	ガイダンスラインへ向かう際の最初のターンを急にするか、緩やかにするかを設定。 ※最初のターンにのみ影響し、エンゲージ寸前の進入角度へは影響しません ※通常はデフォルトの100%設定がおすすめ 高い値： ・最初のターンが急になる ・高すぎるとピーキーな動きになる ・枕が狭い場合に有効 低い値： ・最初のターンがなだらかになる ・低すぎると最終ターンが不安定化する ・枕が広い場合に有効

TRANSFORMING THE WAY THE WORLD WORKS



自動操舵設定（感度調整）

・ステアリングPゲイン・車両追従性

感度調整注意点

5cm以上の大きい蛇行

- ① Pゲインを高めに設定
- ② 車両追従性を高めに設定
- ③ プロファイルを正しく選択
- ④ 車両寸法を正しく記入
- ⑤ 後軸からのアンテナ取付位置を正しく入力
- ⑥ ライン取得追従性は作業速度に対して適正值に設定

1～2cmの細かい蛇行

- ① Pゲインを低くめに設定
- ② 車両追従性を低めに設定
- ③ プロファイルを正しく選択
- ④ 車両寸法を正しく記入
- ⑤ 後軸からのアンテナ取付位置を正しく入力
- ⑥ ライン取得追従性は作業速度に対して適正值に設定

TRANSFORMING THE WAY THE WORLD WORKS

