

--

2021年12月17日 FW11.24





▶ 準備

- ・車両作成 キャリブレーションを完了させる
- ・作業機作成を完了させる
- ・ 圃場登録 枕地登録を完了させる



- 準備
- ・作成した作業機の編集



- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- ・準備が終了したのち、作業機設定の「NEXTSWATH」より設定



- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- 「旋回パターン」の設定

TRANSFORMING THE WAY THE WORLD WORKS

<b>₽</b>					⇔i⊽ 18:05
旋回パターン	ターン位置	パラメータ	ターンの開始アクション	ターンの終了アク	ション
	<sub>パスのタイプ</sub> 最短(より急なター	ーン)			
	旋回パターン キーホール				
	スワスの変更制限 <b>10</b>				
$\bigcirc$	<				Î

パスのタイプ 最もスムース(円周回転) 最短(より急な回転)
<ul> <li>「最もスムース」</li> <li>大きく弧を描き旋回する。大きな幅の作業機や 牽引式の長い作業機に適しており、数本飛ばしの場合に選択する。</li> </ul>
· 「最短」
弧を描かず旋回する。作業幅の狭い機体に適し、 隣接に入る際に選択する。
Second Seco

- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- 「旋回パターン」の設定

<b>∆</b> ↓				«≫ب⊽ 18:05
旋回パターン	ターン位置	パラメータ	ターンの開始アクション	ターンの終了アクション
	#			
	<sup>パスのタイプ</sup> 最短(より急なター	ーン)		<b>`</b>
	旋回パターン キーホール			
	スワスの変更制限 <b>10</b>			
$\bigtriangledown$	<			<b>I</b>





・旋回パターンは「開始点で大きく回転」を推奨。



- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- 「旋回パターン」の設定

<b>₽</b> ↓			1	<÷i⊽ 18:05	
旋回パターン	ターン位置	パラメータ	ターンの開始アクション	ターンの終了アクション	畝の変更制限
[	バスのタイプ 最短(より急なター 旋回パターン キーホール スワスの変更制限 10	-ン)			<ul> <li>□と10の間の値を入力してください</li> <li>■</li> <li>●</li> <li>●</li></ul>
$\bigtriangledown$	<	0 D		Ĩ	



- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- 「ターン位置」の設定

£ ÷				<b>«</b> )į	▽ 18:05
旋回パターン	ターン位置	パラメータ	ターンの開始アクション	ターンの終了アクシ	/ヨン
_					
	スワスの短縮または延長 <b>枕地使用を最小化</b>	(短縮)			
	境界線内ターン <b>無効</b>				
	trueswath スワスの拡大 <b>0 m</b>				
	<	4 O I			

+	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	++++
	スワスの短縮または延長	
	枕地使用を最小化(短縮)	
	補完範囲を最大化(拡張)	
<ul> <li>・枕時使用 枕時を割 を開始し</li> <li>・補完範 枕時に、</li> </ul>	<b>3を最小化(短縮)</b> 設定している場合、枕時に入る前か 、枕時内での走行を最低限にする <b>囲を最大化(拡張)</b> 入ってから旋回が開始されるが条端	ら旋回 。 端は
まっす	ぐなラインが維持させる。	
	Σ	



- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- 「ターン位置」の設定

					境界線内ターン	
▲ ÷ 旋回パターン	ターン位置	パラメータ	ターンの開始アクション	↔穴 18:05 ターンの終了アクション	有効 - 車両と農作業機	
					有効 - 車両のみ	
	スワスの短縮または延長 <b>枕地使用を最小化</b>	(短縮)			無効	
	<sup>境界線内ターン</sup> <b>無効</b>				・「有効 - 車両のみ/車両と農作業機」	
	trueswath スワスの拡大 <b>0 m</b>				旋回は境界線内で開始される。	
					「現外線内で加回作業を美加りる場合は「有効」に設定する。	
					• 「無効」	
•					旋回は境界線内外にかかわらず、設定した	
$\bigcirc$	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	d 0			場所(A・B点)で開始される。	



- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- 「ターン位置」の設定

£L ý				<ii>↔i√ 18:05</ii>
旋回パターン	ターン位置	パラメータ	ターンの開始アクション	ターンの終了アクション
	スワスの短縮または延長			
	枕地使用を最小化	(短縮)		
	境界線内ターン 無効			
	trueswath スワスの拡大 <b>0 m</b>			
$\bigcirc$		a 0		Ĩ

#### 「TrueSwath」

TrueSwathは牽引作業でのNEXTSWATHにおい てライン進入時に作業機を基準にして、 まっすぐ進入させる場合に用いる。 0~30mの範囲で入力する。 ※作業機基準の旋回であるので、トラクター の軌道が畝を大きく超える場合がある。





- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- 「パラメータ」の設定

.a.↓				<⊅i⊽ 18:06	車両
旋回パターン	ターン位置	パラメータ	ターンの開始アクション	ターンの終了アクション	
					米設
	<sup>ターン速度</sup> <b>4.83 Km/h</b>			] 🔺	기포
	最小ターン半径 <b>0 m</b>				- 「最小
	条端距離 <b>80 m</b>				作業
	自動ターンの遠隔作動 確認				行う
					│ ※歩
					×幸
		1 0		E	
$\square$					





- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- 「パラメータ」の設定

£ ↓				€¢ب⊽ 18:06
旋回パターン	ターン位置	パラメータ	ターンの開始アクション	ターンの終了アクション
	ターン速度			
	4.83 Km/h			
	最小ターン半径 <b>0 m</b>			
	条端距離 <b>80 m</b>			
	自動ターンの遠隔作動 確認			
$\heartsuit$				

#### 「条端距離」 警告文「条の終わりが近づいています」が表示されるまでの距離(A・B点まで)を変更できる。 NextSwathを有効化すると 「PIQ設定-操舵と有効-ガイダンス-条端距離」 で設定した距離が無効となり、こちらで設定した 数値情報が反映されます。

#### 条端距離

NextSwathが有効になっている場合、農作業機のNextSwathセットアップで条端距離を設定してください

# 「自動ターンの遠隔作動確認」 レディ使用や遠隔操作スイッチがある場合に 有効化。



TRANSFORMING THE WAY THE WORLD WORKS

- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- 「パラメータ」の設定

▲ ↓ 旋回パターン	ターン位置	パラメータ	ターンの開始アクショ	ン ターンの終了アクション
	操作	状況	基準	音声警     テキス       告     ト警告
		<b>山</b> 追加		
$\bigtriangledown$		⊲ O		to the second se

・「方向転換の開始(終了)アクション」 NEXTSWATH開始と終了時に作業機やトラクター のアクションについて登録することで、 実行画面上にメッセージを表示させる。

<sub>操作</sub> なし		
時間または距離		
TIME		
状況		
0 秒		
基準		
車両		
音声警告		
OFF		

をタップしNEXTSWATHの設定を保存する。



- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- ·設定完了

9		T					▼ 19:04
操作			農作業機	アプリケーション 制御	NEXTSWATH	4	既要
		カテゴリ		結果			
		Implement	名前: ディスク タイプ : ディスク ヒッチタイプ: 固定マウント	<u>農作業機の幅: 2 m</u> スワス(畝)幅 2 m 連結部からアプリケーショ まで -0.50 m	ョンポイント <sup>左・右オフセット:</sup>	0 m	
<							
				d 0 1		۲. Ter	



- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- ・「**ラインの取得**」モードの設定の設定





「**OnSwath」設定** ※NEXTSWATHは「OnSwath」モードでないと 発動しない



- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- ・「OnSwath」モードについて

ラインの取得								
OnSwath	クラシック							
ステアリング角度 急旋回の半径を設定して、低速でのライン取得時に車両がどれだけ急旋回するかを調整します。必 ず物理的な最大ステアリング角度よりも低い値にしてください。								
30	30.0°							
局速での人テアリング用追促性 Autopilotは速度が速くなるほど方向転換が緩やか らい急に方向転換できるかを調整します。	になります。11.6 Kph以上の高速で車両がどのく							
50.0%	200.0 %							
スルーレート 最適なステアリングスルーレートを設定し、低速 調整します。必ず車両の物理的な性能よりも低い	をでのライン取得時にステアリングの変化の速さを 値にしてください。 0°/o							

「ステアリング角度」設定
 NEXTSWATHは自動でハンドルを切り、次の畝へ入る為、この数値で切れ角を調整する必要がある。
 初期値はキャリブレーション時に自動で設定される。
 目安は初期値から5°~10°引いた値

 ※切れ角を超える旋回をシステムが感知した場合 は自動旋回機能が切断させる。
 ※車両/作業機の大きさ、土の状況にも左右される ため、作業環境が変わるとこの数値も変える 必要がある。



- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- 「実行画面でのNEXTSWATHは有効化」

#### ・NEXTSWATHをタップ





#### ・有効化をタップ

#### ・注意事項を読み、承認





- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- 「実行画面でのNEXTSWATHは有効化」



Trimble.

- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- · 「NEXTSWATH起動」





- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- ・「NEXTSWATHのパターン選択」
  - ・FW11.24より、NextSwathのパターンが増え、3つの選択肢となった。 自身の農作業に合わせ選択。





- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- ・「NEXTSWATHのパターン選択」



- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- ・「NEXTSWATHのパターン選択」





- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- ・「NEXTSWATHのパターン選択」



- NEXTSWATH(自動旋回機能)の設定
- 「NEXTSWATHの注意点」
- ・旋回時の本数について
   NEXTSWATHは大きく旋回するため、隣接や1本飛ばしの際は枕時を大きくとる。
   車両/作業機のサイズにもよるが2本以上飛ばすことが望ましい。
   また、日本車搭載の倍速ターンとは互換性がないため、機能を切る必要がある。
- 有効時の補正情報について
   NEXTSWATHは精度が重要となるため、RTK/VRS/CentorPointRTX/RangePoinRTX
   でのみ有効である。
- NEXTSWATHは「AutoPilot」のみ有効です。

