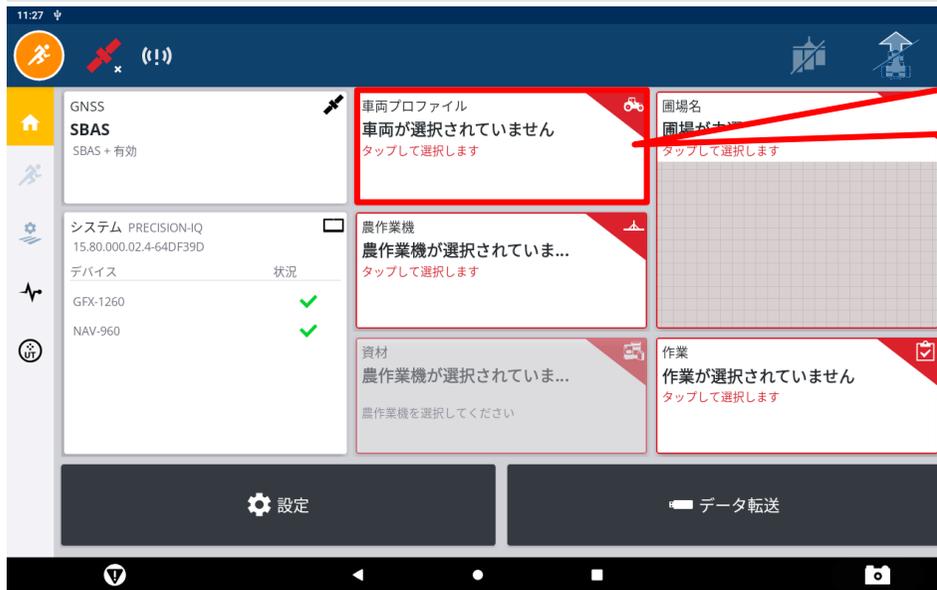




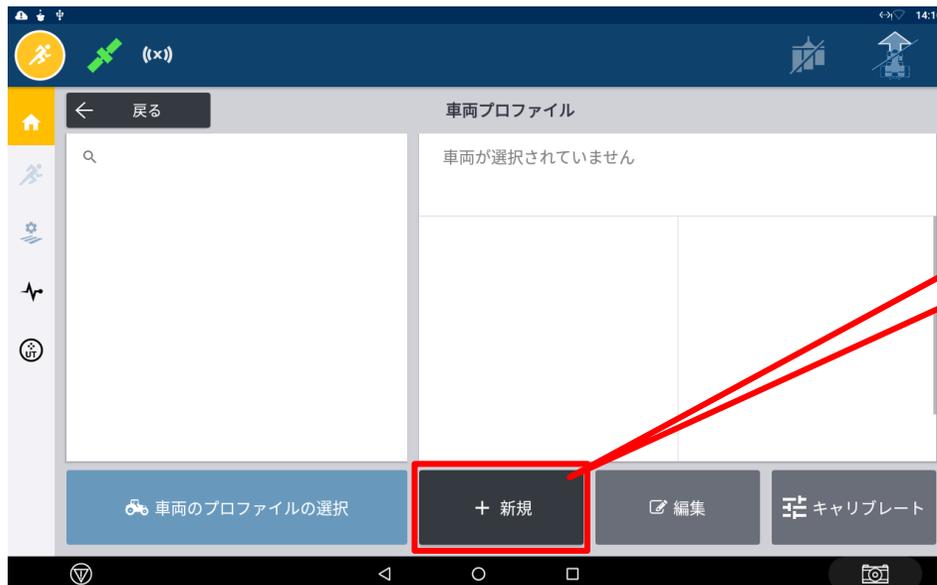
Trimble GFXシリーズ 車両設定

FW15.81 (2026.03.04)



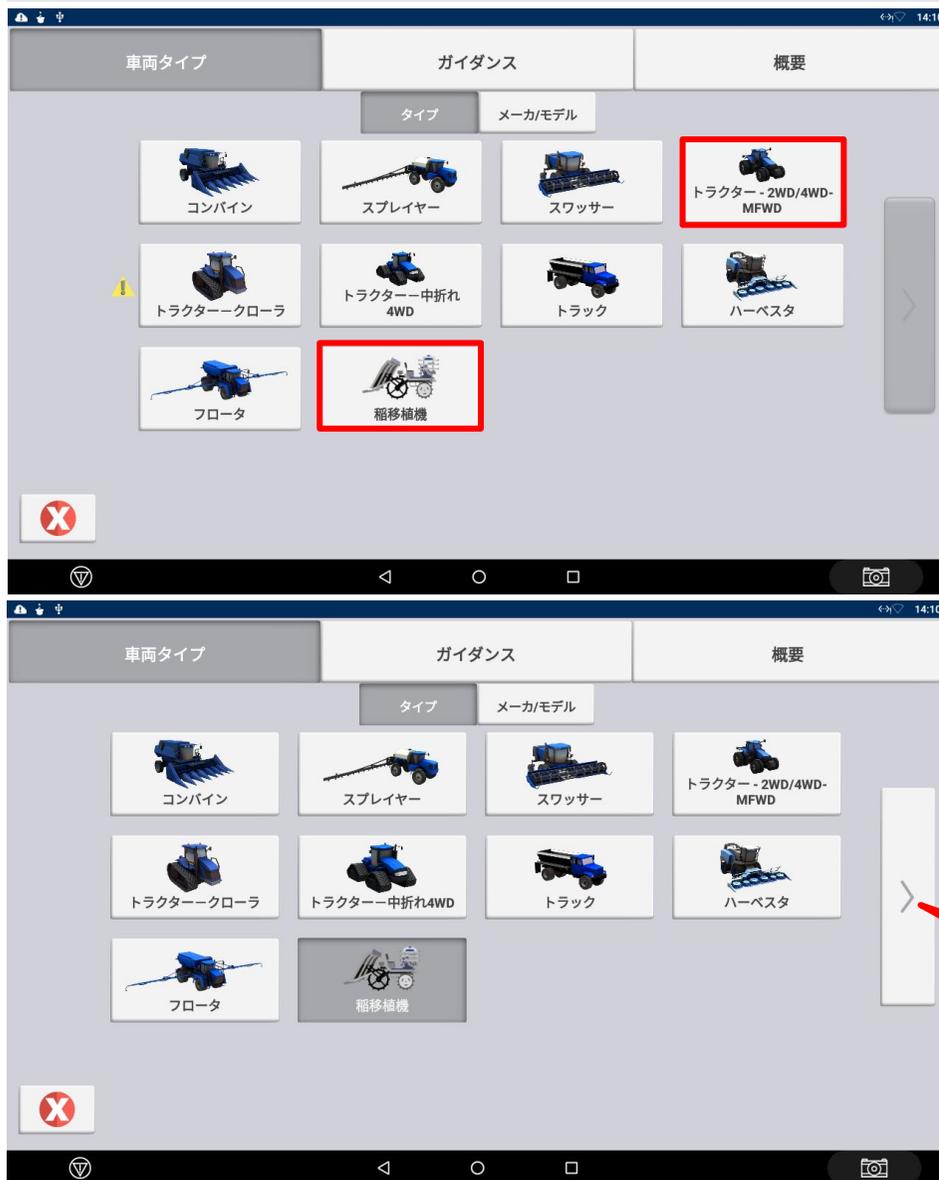
車両プロフィール
車両が選択されていません
タップして選択します

車両プロフィールをタップ



+ 新規

新規をタップ



使用するトラクターのタイプを選択

動作確認が取れている車両

- ・トラクター（ホイール&セミクロ）
- ・田植え機





使用するトラクターのモデルを選択

入力欄	説明
メーカー	車両メーカー
シリーズ	車両シリーズ (該当する場合のみ)
モデル	馬力帯などで選択
オプション	通常は「ベースモデル」 (SuperSteer, ILS, CANなどの 場合は選択)
名称	任意で変更可能

※モーターを取り付けて自動操舵を行う場合は、取付け車両に一番近い「シリーズ」と「馬力帯」を選択してください。

※適切な車両データが見つからない場合は「Generic」を選択し、ホイールベースの長さから適合するサイズを選択してください。

※キャリブレーション・感度調整を行った後、直進性が不安定な場合はお問い合わせください。

➤ をタップし次へ



「受信機シリアル番号」
→ 「NAV-〇〇〇〇S/N:〇〇〇〇〇」を選択

①ガイダンスのみで使用する場合
「選択」→「マニュアルガイダンス」
を選択

②自動操舵を使用する場合
「選択」→「Autopilot」「EZPilotPro」
どちらかを選択

「AUTOPILOTプラットフォーム」
→ 「Motor Drive」を選択

右向きをタップし次へ



「操舵センサ」は変更しない

※「不要」を選択したまま

「モーターオン速度」→「低」を選択

※0.1~0.2km/hの速度で使用する場合のみ

「超低速」を選択

※「超低速」は特定の車両を選択した場合にのみ表示されます

「スワス変更ポイント」→「後輪車軸」を選択

※選択したポイントに一番近いラインが走行ライン（赤線）になります。

をタップし次へ



アンテナの向きを入力

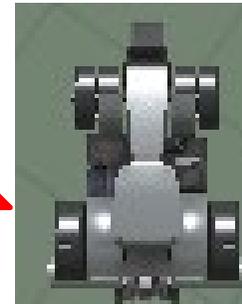
※図と同じ向き（ケーブルが後ろから出ている）場合は、変更せず次へ

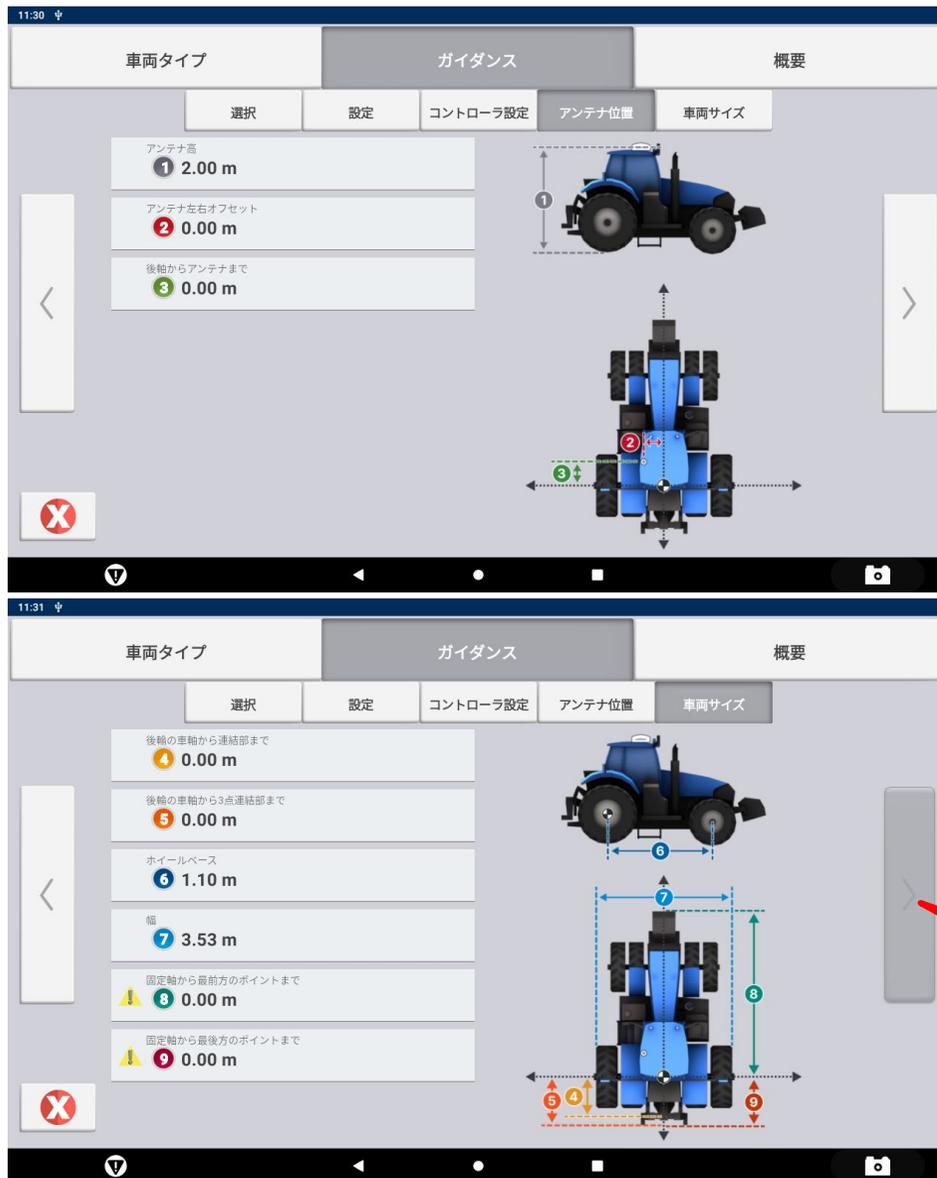
> をタップし次へ

※トラクターの進行方向に対して右側にケーブルが出ている場合
→ 「左回転」を1回タップし、この図と同じ表示にする



進行方向





①～⑦の寸法を計測し、入力

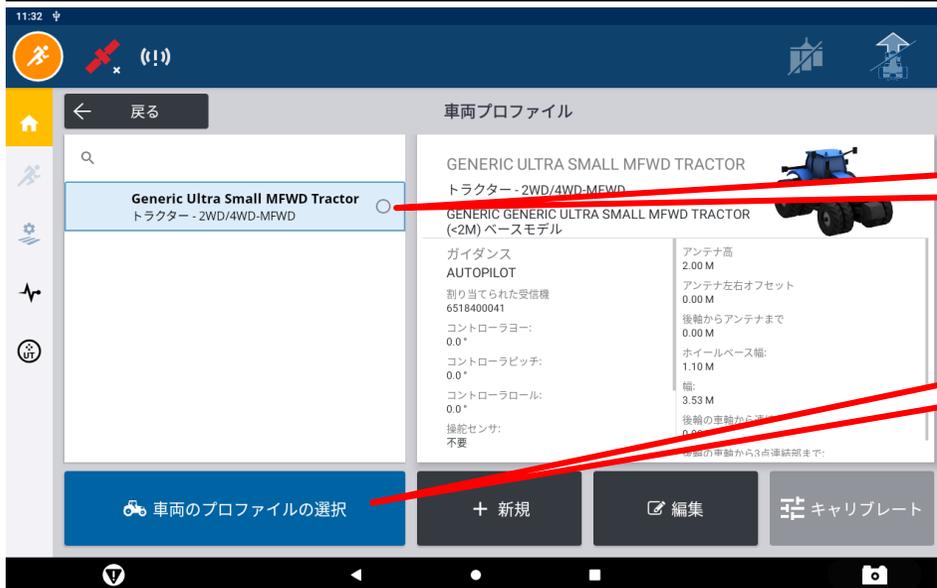
ポイント

- ※実際に測定した値を入力する
- ※特に①③⑥は走行性能にかかわるため、正確な測定が必要
- ※③は前後（+、-）を間違えないように注意

> をタップし次へ



をタップし保存



作成した車両

をタップ

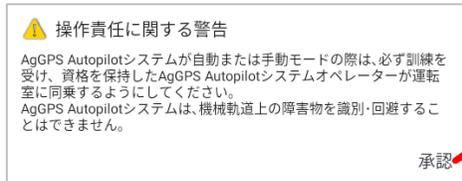
車両のプロファイルの選択

をタップ

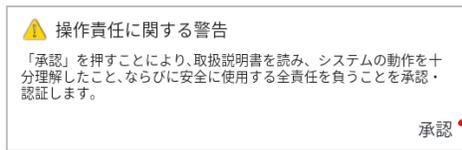
※プロフィールの読み込みには数分程度かかります



「車両の読み込み中」が消えるまで待つ
※プロファイルの読み込みには数分程度かかります



承認 をタップ



承認 をタップ

※この警告は毎回の起動時にも表示されます。



戻る をタップ

PIQアプリを終了し、電源を切る
→電源を入れなおし、次の設定へ

※ここまでの設定で自動操舵に必要な車両設定は完了ですが、安定した走行性能を得るためには、引き続き「キャリブレーション編」「ロール補正編」をご参照の上、設定を行ってください。