

Track-Guide III 3. 車両設定



Track-Guide III 3. 車両設定 ①車両データの作成







「設定」をタップする

「TRACK-Leader AUTO」 をタップする

3. 車両設定

①車両データの作成

×	TRACK-Leader AUTO	
	車両プロファイル Tractor_US_wheelbase ~2m	
	ファームウェアバージ・・ョン受信機 SW: 15.50.003.4 API: 1.4	_⇒₽
	TAP	
	值	
X	モーターのステータス 接続済み	SET
Ŀ	標準車両 速度 km/h 作業距離 0.00 km 作業時間 0.00 h	×
<u>)</u> 注意	<u>車両プロファイルを選択した後</u>	、設
<u> 定が完</u>	<u> 了する前に</u> 🕮 <u>をタップしないで</u>	<u>下さ</u>
い。ク	<u>ップしてしまった場合は「③車両</u>	デ <u>ー</u>
<u>タを新</u>	f規で作り直す場合」の手順を行っ	<u>た後、</u>
初めカ	いらやり直します。	



「 し、	車両プロファイル」をタ 選択する ✔ をタップする	ップ
AU	TRACK-Leader AUTO	
	Tractor_US_wheelbase ~2m	~
\bigcirc	Tractor_S_wheelbase 2m~2.5m	
\bigcirc	Tractor_M_wheelbase 2.5m~2.9m	
\bigcirc	Tractor_L_wheelbase 2.9m~	
出荷 ホイ	時に数種類のプロファイルを入れてあり ルベースの長さに応じて選択してくださ	ます ハ
		×

3. 車両設定

①車両データの作成

\mathbf{X}	TRACK-Leader AUTO	S
	車両プロファイル Tractor_US_wheelbase ~2m	
	ファームウェアバージ・・ョン受信機 SW: 15.50.003.4 API: 1.4	
	ТАР	
	値	GET
ب ب	モーターのステータス 接続済み	SET
۲ ۲	標準車両 速度 km/h 作業距離 0.00 km 作業時間 0.00 h	×

🕑 <u>注意</u> ここではTAPの入力は行いません。



 をタップし設定を保存する
 「はい」をタップする 「OK」をタップする

変更を保存し	?	
はい	いいえ	キャンセル
プロファイルのアップロー しました。		ドが成 [:] 1
	ОК	

3. 車両設定

①車両データの作成

車両の寸法を入力します

- 1. 右の絵を参考にしてそれぞれの寸法を測る
- それぞれに対応する「TAP」コードを入力 ※TAPコードは小文字でも可能です
- 3. 測定した数値を入力(単位はメートルです)
- ① ALZ=アンテナ高さ (必ずマイナスの値になります)
- ② ALY=アンテナ左右オフセット (中心より右→+Om/左→-Om)
- ③ ALX = 後輪車軸からアンテナまでの距離
 (前方→+Om/後方→-Om)
- ④ VBL=ホイールベース





Track-Guide III 3. 車両設定 ①車両データの作成



もう一度 「TRACK-Leader AUTO」 をタップする



3. 車両設定

①車両データの作成

\mathbf{X}	TRACK-Leader AUTO	
	車両プロファイル Tractor_US_wheelbase ~2m	
	ファームウェアバージ・・ョン受信機 SW: 15.50.003.4 API: 1.4	
0	TAP	
	值	GET
<u>ب</u>	モーターのステータス 接続済み	SET
N	標準車両 速度 km/h 作業距離 0.00 km 作業時間 0.00 h	×









3. 車両設定

①車両データの作成

\star	TRACK-Leader AUTO	5
	車両プロファイル Tractor_US_wheelbase ~2m	
	ファームウェアバージ・・ョン受信機 SW: 15.50.003.4 API: 1.4	
	TAP ALX	
	値 0. 92	GET
ţ.	モーターのステータス 接続済み	SET
F	標準車両 速度 km/h 作業距離 0.00 km 作業時間 0.00 h	×







3. 車両設定

①車両データの作成

\mathbf{X}	TRACK-Leader AUTO	5
	車両プロファイル Tractor_US_wheelbase ~2m	
	ファームウェアバージ ・・ ョン受信機 SW: 15.50.003.4 API: 1.4	
	TAP ALX	
-0.	値 0.92	GET
<u>نې</u>	モーターのステータス 接続済み	SET
F	標準車面 速度 km/h 作業距離 0.00 km 作業時間 0.00 h	×



「SET」をタップし、入力した 「値」を確定する

例:後軸からアンテナまでの距離が 前に0.92mの場合

3. 車両設定

①車両データの作成

\mathbf{X}	TRACK-Leader AUTO	5
	車両プロファイル Tractor_US_wheelbase ~2m	
	ファームウェアバージ・・ョン受信機 SW: 15.50.003.4 API: 1.4	
	TAP ALX	
	値 0. 92	GET
<u>نې</u>	モーターのステータス 接続済み	SET
N	標準車面 速度 km/h 作業距離 0.00 km 作業時間 0.00 h	×



「GET」をタップすると、 「値」に現在の設定値が表示さ れます 設定値を確認する場合に使いま す

例:後軸からアンテナまでの距離が 前に0.92mの場合

3. 車両設定

①車両データの作成

アンテナの方向を横向きや後ろ向きに付けた場合、 下記のTAP値を入力して変更します 右図のように配線関係が後ろにくる場合は、変更 は不要です



IAY = 0

コネクタ 後 コネクタ 右 コネクタ 前 |AY| = 270 |AY| = 180

コネクタ 左 IAY = 90









初期設定時



Nikon

Trimble

Track-Guide III 3. 車両設定 ②車両データの保存



Trimble
 Einite
 Einite

※ここで保存したプロファイルのTAP値を 後から変更することはできません。保存後 にTAP値を変更した場合は再度名前をつけ て保存が必要です。

「はい」をタップする





Track-Guide III 3. 車両設定 ②車両データの保存



(AUTO	TRACI	K-Lea	ider <i>I</i>	AUTO					
name							~			
										×
q	W	e	r	t	Z	u	i	0	р	
а	S	d	f	g	h	j	k		ß	
у	X	C	V	b	n	m	ü	Ö	ä	
	12#	1					,	!	?	×



×	TRACK-Leader AUTO	5
	車両プロファイル Name	₽
	ファームウェアバージ・・ョン受信機 SW: 15.50.003.4 API: 1.4	
	TAP	
	値	GET
	モーターのステータス 性はなっ	SET
※ここ れませ	こで「変更を保存しますか」は表 さん。	長示さ



3. 車両設定

③車両データを新規で作り直す場合(初めからやり直したい場合)





「設定」をタップする

「TRACK-Leader AUTO」 をタップする

3. 車両設定



③耳	③車両データを新規で作り直す場合(初めからやり直したい場合)					
\mathbf{X}	TRACK-Leader AUTO		「リセットプロファイル」を			
	車両プロファイル Tractor IIS wheelbase ~2m	₽> [®]	タップし、選択する			
	ファームウェアバージ・・ョン受信機 SW: 15.50.003.4 API: 1.4		✓ をタップする			
	TAP		AUTO TRACK Loodor AUTO			
	值	GET				
	モーターのステータス		◯ Tractor_US_wheelbase ~2m_14.20ca ✓			
	接続済み		Tractor_M_wheelbase 2.5m~_14.20c			
E	速度 km/h 速度 0.00 km 作業距離 0.00 km 作業時間 0.00 h	×	Tractor_S_wheelbase 2m~2.5m_14.0			
》 <u>注意</u>	車両プロファイルを変更すると、	<u>今</u>	◎ Rice transplanter_v13.75			
<u>までノ</u> 車両テ	、カしたTAPの設定値か初期化される データを保存しておきたい場合は、	ます。	◎ リセットプロファイル			
[②車	<u>車両データの保存」を行ってくださ</u>	<u>,)。</u>	※「リセットプロファイル」が選択肢にない場合 現在選択していないプロファイルを選ぶことで代用が可能です。 例:現在USを使用している→リセットプロファイルの代わりにSを選択			

3. 車両設定



③車両データを新規で作り直す場合(初めからやり直したい場合)

TRACK-Leader AUTO	5	をタップし設定を保存する
車両プロファイル リセットプロファイル	₽>	「はい」「OK」をタップする
ファームウェアバージ・・ョン受信機 SW: 15.50.003.4 API: 1.4		アップロード完了後「①車両 データの作成」の初めから行う
IAP 值		変更を保存しますか?
 モーターのステータス 接続済み 	SET	
標準車両 速度 km/h 作業距離 0.00 km 作業時間 0.00 h	×	はい いいえ キャンセル
🖢 <mark>注意</mark> ここではTAPの入力は行いま	さん。	プロファイルのアップロードが成: しました。
<u>プロファイルのアップロードが完了し</u> う一度初めから車両の作成を行ってく	<u>た後、</u> ださい。	<u>5</u> OK

3.車両設定 ④あとからTAP値を変更したい場合







「設定」をタップする

「TRACK-Leader AUTO」 をタップする

3. 車両設定

④あとからTAP値を変更したい場合





「TAP」と「値」→ 2 で入力を 完了する このでのでする このでのでする このでのでする このでのでする このでのでする このでのでする

