

--

1

1

1

~

Trimble CFX-750 EZ-Pilot版 感度調整

もくじ

- Angle Per Turn (ターン毎の角度)
- 左右あそび
- ■モーター速度
- オンラインへの追従性
- アプローチする為の追従性
- 最低速度
- 最大角度



- Angle Per Turn (ターン毎の角度)
- Angle Per Turn(ターン毎の角度)
 - ∧
 8.0°
 ✓

150.0°

1.0°

- 「設定」→「車両」→「自動操舵設
 定」→「EZ-Pilot設定」→「車両設
 定」→「Angle Per Turn (ターン毎の
 角度)」の順でタップする
 - ハンドル切れ角(ハンドルー回転のステアリング 切れ角)を設定できます。
 - 数値が大きいとハンドルの動きが遅くなり、数値 が小さいとハンドルの動き早くなります。
 - キャリブレーション時の結果が反映されます。



■左右あそび



- 「設定」→「車両」→「自動操舵設
 定」→「EZ-Pilot設定」→「車両設
 定」→「〇側あそび」の順でタップ
 する
 - ▶ ハンドルにあそびがある場合に入力する。
 - ▶ 高い値にするほど自動操舵中のハンドルの動きや 振れが大きくなる。
 - > キャリブレーション時の結果が反映されます。



■モーター速度

モーター速度

モーター速度設定の変更



 「設定」→「車両」→「自動操舵設 定」→「EZ-Pilot設定」→「車両設 定」(2ページ目)→「モーター速 度」の順でタップする

▶ ハンドルの動きの速度を設定できます。

▶ はじめは「高」または「中」に設定し、状況に応じて変更することをおすすめします。



■ オンラインへの追従性

追従性









- 「設定」→「車両」→「自動操舵設
 定」→「EZ-Pilot設定」→「追従性」
 →「オンラインへの追従性」の順でタッ
 プする
 - 送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。
 - ▶ 高い値だと素早くラインへ接近するが、ラインを越えて 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。
 - 低い値だと鈍くラインへ接近し、ラインを越えてオー 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。
 - > キャリブレーション時の結果が反映されます。



アプローチする為の追従性

追従性





- ・「設定」→「車両」→「自動操舵設
 定」→「EZ-Pilot設定」→「追従性」
 →「アプローチする為の追従性」の
 順でタップする
 - 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。
 - > 高い値だと最初のターンが素早くなり、低い値だとなだらかになります。
 - > キャリブレーション時の結果が反映されます。



CFX-750 その他設定・ステータス確認

■ 最低速度



- 「設定」→「車両」→「自動操舵設 定」→「EZ-Pilot設定」→「作業開始 必要項目」→「最低速度」の順で タップする
 - > 自動操舵が有効になる最低速度を設定できる
 - > 1.6kph~25.5kphの間で設定可能
 - ▶ 低い設定にしておくと自動操舵が有効になりやすい
 - ▶ 1.6kphに設定し、必要に応じて変更するのがおす すめ

> キャリブレーション時の結果が反映されます。

Trimble.

CFX-750 その他設定・ステータス確認

▪ 最大角度



- - 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。(自動操舵にに最大でどのくらい ステアリングを回すかということ)
 - トラクタの実際のステアリング角度より小さい角度で入力してください。
 - トラクターによって最適な数値が異なりますが、 はじめは25以上の設定でお試しください。

> キャリブレーション時の結果が反映されます。

Trimble.