

AutoTrac RowSense コンバインと綿



JOHN DEERE

取扱説明書

AutoTrac RowSense コンバインと綿

OMPFP24364 K3 版 (JAPANESE)

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.

概要

序文

John Deere の製品をご購入いただき、誠にありがとうございます

このマニュアルをよく読んで、製品を正しく操作、整備する方法を習得してください。これを守らないと、けがをしたり、装置が損傷したりするおそれがあります。このマニュアルと製品上の安全標示ラベルは、他の言語でも入手可能です。(ご注文については <https://techpubs.deere.com/> をご覧ください。)

このマニュアルはお客様の製品の常備部品と見なし、製品を売却する場合は一緒に引き渡してください。

本取扱説明書では、メートル法、および対応する米国慣用単位 (ヤード ポンド法) の両方で測定値を記載しています。正しい交換部品と留め具のみを使用してください。メートル単位またはインチ単位の留め具には、専用のメートル単位またはインチ単位のレンチが必要になることがあります。

右側か左側かは、機械または装置の前進方向に向かった状態で決まります。

オペレータマニュアルに製品識別番号 (P.I.N.) を記入してください。すべての数字を正確に記入しておく、盗難時に製品を追跡するために役立ちます。この番号は取扱店で部品を注文する際にも必要になります。識別番号のバック

アップを機械や製品から離れた安全な場所に保管してください。

保証については、このマニュアルで説明されているように装置の操作とメンテナンスを実行しているお客様に対して、John Deere サポートプログラムの一部として提供されます。保証に関しては、お客様が取扱店から受け取った保証証明書または納品書に説明されています。

この保証は、保証期間内に欠陥が確認された John Deere 製品について John Deere 社が支援することを保証しています。状況によっては、John Deere は、製品が保証期間を過ぎていても頻繁にお客様に無料で現場改善を提供しています。装置が間違って使用された場合、または工場出荷時の本来の仕様を超えて性能を変更するために改造された場合、この保証は無効となり、現場改善も拒否されます。

この製品の元々の所有者でないお客様は、このユニットのシリアル番号を John Deere 取扱店に伝えてください。これにより、John Deere は製品の問題や改良についてお客様に迅速に通知できます。

シリアル番号：

ZB48J1T,1692254533140-40-17AUG23-1/1

商標

商標	
AMS™	Deere & Company の商標
Android™	Google inc. の商標
Apple®	Apple, Inc. の商標
AutoTrac™	Deere & Company の商標
Bluetooth®	Bluetooth SIG の商標
CommandCenter™	Deere & Company の商標
GreenStar™	Deere & Company の商標
iGrade™	Deere & Company の商標
iTEC™	Deere & Company の商標
JDLink™	Deere & Company の商標
John Deere Remote Display Access™	Deere & Company の商標
Microsoft®	Microsoft Corporation の米国およびその他の国における商標
RowSense™	Deere & Company の商標
Service ADVISOR™	Deere & Company の商標
StarFire™	Deere & Company の商標
StellarSupport™	Deere & Company の商標
Surface Water Pro	Deere & Company の商標
Windows®	Microsoft Corporation の米国およびその他の国における商標

BVVMISIT,1690521760389-40-22AUG23-1/1

目次

ページ	ページ
安全	GreenStar 3 CommandCenter — 軌道
安全情報の理解 5-1	直線軌道 45-1
シグナルワードについて 5-1	適応曲線 45-3
安全上の注意事項の順守 5-1	AB 曲線 45-6
安全メンテナンスの実行 5-2	サークルトラック 45-8
電子部品とブラケットの安全な取り扱い 5-2	ローファインダー 45-10
ガイダンスシステムの安全な操作 5-3	第 4 世代ディスプレイ — 軌道
シートベルトの適切な着用 5-3	直線軌道 50-1
収穫装置に近づかない 5-3	曲線軌道 50-2
規制および法的準拠情報	サークルトラック 50-3
EC 法規遵守の宣言 10-1	境界軌道 50-5
復帰ボタン	診断
再開ボタンのセットアップ 15-1	GreenStar 3 の診断画面 55-1
AutoTrac™ RowSense™	第 4 世代の診断画面 55-2
概要 20-1	畝センサーの清掃
2012 年式以降のシステムのセットアップと校正	畝センサーの清掃 60-1
GreenStar ディスプレイを使用した AutoTrac	
RowSense のセットアップ 25-1	
第 4 世代ディスプレイを使用した AutoTrac	
RowSense のセットアップ 25-3	
Row Guidance オフセットのセットアップ 25-5	
畝へのエントリのセットアップ 25-5	
GreenStar™ ディスプレイを使用した畝セン	
サーのキャリブレーション手順 25-6	
第 4 世代ディスプレイを使用した畝センサーの	
キャリブレーション手順 25-7	
2011 年式以前のシステムのセットアップと校正	
AutoTrac RowSense のセットアップ 30-1	
Row Guidance オフセットのセットアップ 30-2	
畝センサーの校正手順 30-3	
システムの有効化	
ディスプレイと表示灯 35-1	
畝センサーの起動 35-1	
GreenStar 3 ディスプレイ — 軌道	
直線軌道 40-1	
適応曲線 40-5	
AB 曲線 40-8	
サークルトラック 40-10	
ローファインダー 40-11	
軌道交換 40-12	
溝トラック 40-12	
堤防トラック 40-12	

本文書は翻訳版です。このマニュアルに掲載の全ての情報、画像、仕様は、発行時の情報に基づいています。予告なしに変更されることがあります。

COPYRIGHT © 2012
John Deere GmbH & Co. KG Mannheim Regional Center
Zentralfunktionen
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION™ Manual

安全

安全情報の理解

これは安全アラート絵記号です。機械またはこの取扱説明書でこの絵記号を目にした場合は、けがの可能性に注意してください。

推奨されている注意事項と安全な操作方法に従ってください。



TS1389—UN—28JUN13

DX,ALERT-40-03OCT22-1/1

シグナルワードについて

危険：シグナルワード「危険」は、回避しなかった場合、人が死亡または重傷を負う危険な状況を示しています。

警告：シグナルワード「警告」は、回避しなかった場合、人が死亡または重傷を負う可能性がある危険な状況を示しています。

注意：シグナルワード「注意」は、回避しなかった場合、人が軽度または中程度の傷害を負う可能性がある危険な状況を示しています。「注意」は、人が傷害を負う可能性がある事象に関連する危険な行為を警戒するためにも使用される場合があります。

シグナルワード「危険」、「警告」、「注意」は安全警告マークと共に使用されます。「危険」は最も重大な危険要素を示します。「危険」または「警告」安全標示ラベルは、特定の危険要素の近くにあり、一般注意事項は



TS187—40—20JUN12

「注意」安全標示ラベルに記載されています。「注意」はこのマニュアルに記載されている安全上の注意事項への注意も促しています。

DX,SIGNAL-40-05OCT16-1/1

安全上の注意事項の順守

この取扱説明書および機械の安全標識に記載されている安全上の注意事項をすべて注意深く読んでください。安全標識を良好な状態に保ってください。安全標識が足りない場合は補充し、破損しているものは交換してください。装置の新しい構成部品と修理部品に、最新の安全標識が付いているか確認してください。交換用の安全標識は John Deere 販売店から入手できます。

サプライヤから供給される部品については、この取扱説明書に記載されていない追加の安全情報が存在する可能性があります。

適切な機械の操作方法とコントロールの使用法を習得してください。説明なしで他の人に操作させないでください。

機械を適切な作動状態に保ってください。許可なく機械を改造すると、機能や安全性を損なう可能性があり、機械寿命に影響を及ぼすことがあります。



TS201—UN—15APR13

この取扱説明書に不明な点がある場合、およびサポートが必要な場合は、John Deere 販売店にご連絡ください。

DX,READ-40-01AUG22-1/1

安全メンテナンスの実行

作業を開始する前に、整備の手順を確認してください。作業域を清潔で乾いた状態に保ってください。

機械が動いている間は、絶対に潤滑、整備、調整を行わないでください。動力で駆動される部品から手、足、衣服を遠ざけてください。すべての電源および操作スイッチをオフにして圧力を下げてください。装置を地面に降ろします。エンジンを停止します。キーを抜きます。機械が冷めるまで待ちます。

整備作業を行うために持ち上げる必要のある機械部品はしっかりと支持してください。

すべての部品を良好な状態、および正しく取り付けられた状態に保ってください。破損は速やかに修理してください。摩耗または破損している部品は交換してください。堆積したグリース、オイル、破片などは取り除いてください。

自走式装置では、電気システムの調整や機械の溶接作業の前に、バッテリーのアースケーブル (-) の接続を外してください。

牽引式装置では、電気システム部品の整備や機械の溶接作業の前に、トラクターからワイヤハーネスの接続を外してください。

高所での清掃や作業中に落下して大けがをすることがあります。各位置に容易に到達できるよう、はしごや作業台を使用してください。安全でしっかりした足場と手すりを使用してください。



TS218—UN—23AUG88

DX,SERV-40-28FEB17-1/1

電子部品とブラケットの安全な取り扱い

装置への電子部品の取り付けまたは取り外し中に落下すると、大けがをすることがあります。取り付け位置に容易に近づけるように、はしごや作業台を使用してください。安全で強固な足場と手掛りを使用してください。濡れたり凍ったりした状態での部品の取り付け、取り外しは避けてください。

RTK 基地局をタワーその他の高架構造物に設置したり、整備する場合は、認可された昇降器具を使用してください。

インプルメントに使用する測位受信機のマストを設置したり、整備する場合は、適切なつり上げ方法を使用して適切な保護具を着用してください。マストは重いので、取り扱いは容易ではありません。地上または整備用作業台か



TS249—UN—23AUG88

ら近づけない取り付け位置での作業は、2 人で行ってください。

DX,WW,RECEIVER-40-24AUG10-1/1

ガイダンスシステムの安全な操作

ガイダンスシステムを道路で使用しないでください。道路に入る前にガイダンスシステムを必ずオフ (無効) にしてください。道路輸送中はガイダンスシステムをオン (接続) にしないでください。

ガイダンスシステムは、オペレーターが圃場作業をより効果的に実行できるように支援するためのものです。オペレータは機械の進路に対して常に責任があります。誘導システムは、障害物や他の機械との衝突を自動的に検出した、防止したりはしません。

ガイダンスシステムには、機械の操舵を自動化するアプリケーションが付属しています。これには、AutoTrac、iTEC、AutoTrac 自動旋回機能、AutoTrac 作業機誘導 (パッシブ)、AutoTrac Universal、AutoTrac コントロールユニット、AutoTrac、Machine Sync が含まれますが、これらに限定されません。

オペレータや周りの人のけがを防止するための注意事項：

- 動いている機械に絶対に乗り降りしないでください。

- 機械、作業機、および誘導システムが正しく設定されていることを確認してください。
 - iTEC、AutoTrac Turn Automation、または AutoTrac Implement Guidance (パッシブ) を使用する場合は、正確な境界が定義されていることを確認してください。
 - Machine Sync を使用する場合は、追従している機械のホームポイントが機械の間の十分なスペースを使ってキャリブレーションされていることを確認してください。
- 周囲の環境を常に警戒し、注意を払ってください。
- 必要に応じてステアリングホイールを制御して、圃場の危険要素、周りの人、装置、その他の障害物を避けてください。
- 視界が悪く、機械の操作または機械の進路にいる人や障害物の識別が難しい場合は、操作を停止してください。
- 機械の速度を選択するときは、圃場の条件、視界、機械構成を考慮してください。

BVVM5IT,1690521594604-40-28JUL23-1/1

シートベルトの適切な着用

転倒中の死傷事故を防止してください。

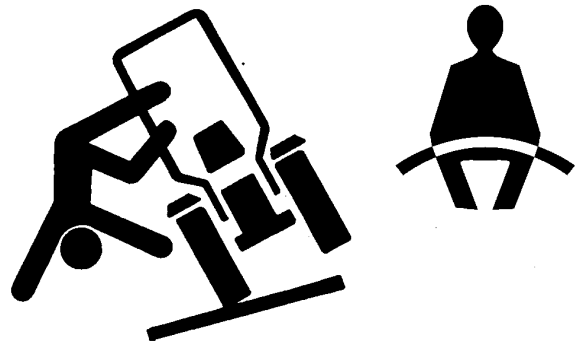
この作業機には転倒時保護構造 (ROPS) が装備されています。ROPS を使用して作業する際はシートベルトを着用してください。

- ラッチを保持し、シートベルトを引いて体にかけます。
- ラッチをバックルに挿入します。カチッと音がしたか確認します。
- シートベルトのラッチを引き、しっかり固定されていることを確認します。
- シートベルトを腰にぴったり合わせてください。

シートベルトの取り付け具、バックル、ベルト、引き込み部に損傷の見られる場合は、シートベルト全体を交換してください。

シートベルトと取り付け金具は少なくとも年に 1 回点検してください。金具の緩みや、ベルトの傷み (切れ、ほつ

れ、過剰または異常な擦り切れ、変色、摩耗など) の兆候に注意してください。各機械に対して認可されている交換部品のみを使用してください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



DX,ROPS1-40-22AUG13-1/1

収穫装置に近づかない

カッターバー、オーガ、リール、およびフィードロールは機能上完全にシールドすることはできません。操作中はこれらの可動部に近づかないでください。機械の整備または詰まりの除去を行う前に、必ずメインクラッチを切り、エンジンを停止し、キーを抜き取ってください。



ES118704—UN—21MAR95

FX,CUT-40-21DEC90-1/1

規制および法的準拠情報

EC 法規遵守の宣言

Deere & Company
Moline, Illinois U.S.A.

下記署名者は以下を宣言します。

製品： AutoTrac™ RowSense™

上記の製品は、以下の指令と関係するあらゆる規定および基本要件をすべて満たしています：

指令	番号	認定方法
電磁環境適合性指令	2004/108/EC	自己認定、指令の附属書類 II による

技術構造ファイルの編集権限を与えられた欧州共同体担当者の氏名および住所：

Brigitte Birk
Deere & Company European Office
John Deere Strasse 70
Mannheim, Germany D-68163
EUConformity@JohnDeere.com

宣言場所： Kaiserslautern, Germany

宣言日： July 2011 年 7 月 29 日

製造ユニット： John Deere Intelligent Solutions Group

氏名： Aaron Senneff

役職： Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions Group

ZB48J1T,1695303948124-40-21SEP23-1/2

DXCE01—UN—28APR09



ZB48J1T,1695303948124-40-21SEP23-2/2

復帰ボタン

再開ボタンのセットアップ

AutoTrac を装備している機械を RowSense 付きコーンヘッドに接続すると、マルチファンクションコントロールレバーの起動ボタン 2、3 は、ヘッダー下降ボタンおよび AutoTrac 再開ボタンとして自動的に機能します。2012 年式以降の機械では、自動ボタンを使って AutoTrac を作動させることができます。また、作物がフィーラーに接触すると、畝センサーが作動します。(詳しくは、「システムの有効化」セクションの「畝エントリの設定」を参照してください)。



機械の再開ボタン (旧)

PC582138—UN—28JUL23



機械の再開ボタン (新)

PC582139—UN—28JUL23

BVVMSIT,1690524195381-40-05OCT23-1/1

概要

AutoTrac RowSense は、次のコンポーネントで構成されています。

- 機械にインストール済みおよびアクティベーション済みの AutoTrac とステアリングシステムユニット (SSU) にプログラムされたアップグレード済みの AutoTrac RowSense ソフトウェアの統合、AutoTrac SF1 または SF2 アクティベーション。
 - 50、60 シリーズコンバインの場合は、Bridge Controller/Gateway のソフトウェア更新プログラムがインストールされている必要があります。
 - 2008 年式 S-、W-、T-シリーズ、および 2009 年式 C-シリーズコンバインは、AutoTrac RowSense との互換性を確保するために、LYNX バスを装備している必要があります。
- 機械にインストール済みおよびアクティベーション済みの AutoTrac とステアリングシステムユニット (SSU) にプログラムされたアップグレード済みの AutoTrac RowSense ソフトウェアの統合、AutoTrac SF1 または SF2 アクティベーション。
- モデル年度 2012 以降の機械には、GreenStar 3 2630 ディスプレイまたは GreenStar 3 CommandCenter 以降のディスプレイが必要です。
- モデル年度 2011 以前の機械には、GreenStar 2 2600 ディスプレイまたは GreenStar 3 2630 ディスプレイが必要です。
- AutoTrac RowSense のアクティベーション。

- GS2 AutoTrac RowSense SF1 と従来の GS2 AutoTrac SF1 のアクティベーション。
- GS2 AutoTrac RowSense SF2 と従来の GS2 AutoTrac SF2 のアクティベーション、または GS2 AutoTrac のアクティベーション。
- 第 4 世代ディスプレイ用の AutoTrac RowSense のアクティベーション。
- SF1、SF2、SF3、または RTK 補正信号を使用している StarFire レシーバ。
- 正規コーンヘッドに取り付けられた 1 対の畝センサー。

AutoTrac RowSense は、すべての既存の追跡パターンで機能します。AutoTrac は次のモードで機能します。 アダプティブカーブ、AB カーブ、サークルトラック、およびストレートトラック。とうもろこしの収穫時において AutoTrac RowSense は、互換性のある精密農業ディスプレイに統合された AutoTrac の機能を強化します。承認されたコーンヘッドに取り付けられた畝センサーは、とうもろこしの茎を検出して畝がどこにあるかを認識します。AutoTrac ガイダンスアプリケーションは、畝センサー信号を既存の AutoTrac 信号と組み合わせて使用し、機械をガイダンス進路に維持します。畝センサーからの信号がないときは (水路走行中など)、通常の GPS ガイダンスが適用されます。他の AutoTrac の特性に変わりはありません。畝センサーは、機械の操舵にとって単なる別の位置入力です。すべてのトラッキングモードは、GPS ベースの AutoTrac と同じやり方で設定します。

ZB48J1T,1688365471549-40-28SEP23-1/1

2012 年式以降のシステムのセットアップと校正

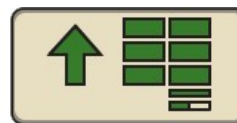
GreenStar ディスプレイを使用した AutoTrac RowSense のセットアップ

PC582158—UN—01AUG23

GreenStar 3 ディスプレイの使用

注記： この製品を使用する前に、*AutoTrac* のセットアップに加えて次の手順を完了してください。

1. 「メニュー」を選択します。



メニュー

ZB48J1T,1690443942471-40-17SEP23-1/13

2. GreenStar (GS3) を選択します。

PC582159—UN—01AUG23

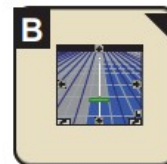


GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1690443942471-40-17SEP23-2/13

3. 「ガイダンス」を選択します。

PC582160—UN—01AUG23



ガイダンス

ZB48J1T,1690443942471-40-17SEP23-3/13

4. 「ガイダンスの設定」を選択します。

PC582161—UN—01AUG23



誘導の設定

ZB48J1T,1690443942471-40-17SEP23-4/13

5. 「RowSense 設定の変更」を選択します。

PC582162—UN—01AUG23



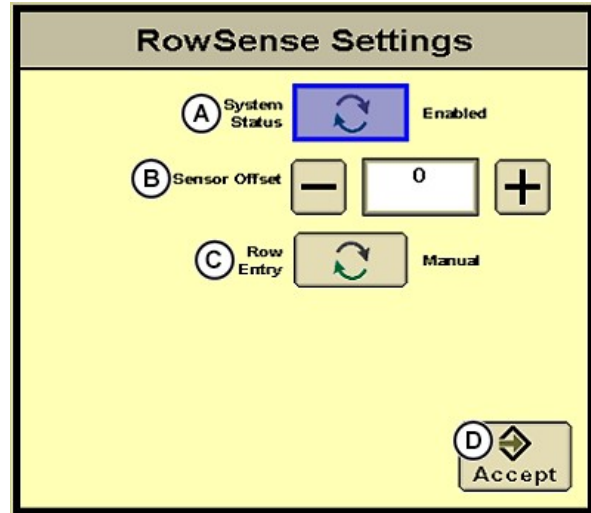
RowSense 設定の変更

ZB48J1T,1690443942471-40-17SEP23-5/13

次のページへ

6. システムステータス (A) を選択して、条誘導システムセンサーを有効にします。
7. センサーオフセット (B) 値が正しいことを確認します (既定値は 0 です)。
8. 必要なモードの畝エントリ (C) を選択します。
9. 「承認」(D) を選択して、「RowSense の設定」を終了します。

A : システムステータス
B : センサーのオフセット
C : 畝エントリ
D : 承認



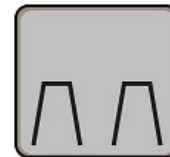
「RowSense 設定」ページ

ZB48J1T,1690443942471-40-17SEP23-6/13

PC582140—UN—28JUL23

10. AutoTrac RowSense アイコンは、AutoTrac ガイダンスユーザーインターフェースの実行ページに表示されます。

PC582150—UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

ZB48J1T,1690443942471-40-17SEP23-7/13

GreenStar 3 CommandCenter ディスプレイ

PC582158—UN—01AUG23

注記：この製品を使用する前に、AutoTrac のセットアップに加えて次の手順を完了してください。

1. 「メニュー」を選択します。



メニュー

ZB48J1T,1690443942471-40-17SEP23-8/13

2. GreenStar (GS3) を選択します。

PC582159—UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1690443942471-40-17SEP23-9/13

3. 「SETTINGS (設定)」を選択します。

PC582163—UN—01AUG23



設定

次のページへ

ZB48J1T,1690443942471-40-17SEP23-10/13

4. 「RowSense 設定」を選択します。

PC582164—UN—01AUG23



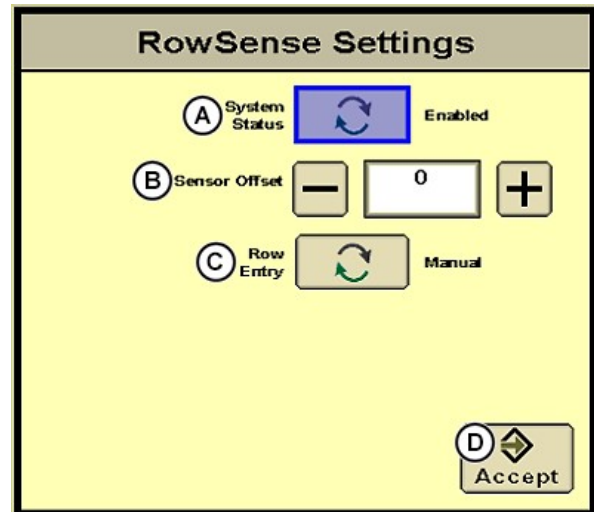
RowSense 設定

ZB48J1T,1690443942471-40-17SEP23-11/13

5. システムステータス (A) を選択して、条誘導システムセンサーを有効にします。
 6. センサーオフセット (B) 値が正しいことを確認します (既定値は 0 です)。
 7. 必要なモードの畝エントリ (C) を選択します。
 8. 「承認」(D) を選択して、「RowSense の設定」を終了します。

A : システムステータス
 B : センサーのオフセット

C : 畝エントリ
 D : 承認

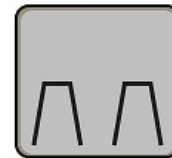


「RowSense 設定」ページ

ZB48J1T,1690443942471-40-17SEP23-12/13

9. AutoTrac RowSense アイコンは、AutoTrac ガイダンスユーザーインターフェースの実行ページに表示されます。

PC582150—UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

ZB48J1T,1690443942471-40-17SEP23-13/13

第 4 世代ディスプレイを使用した AutoTrac RowSense のセットアップ

PC28961—UN—24APR23

注記：この製品を使用する前に、AutoTrac のセットアップに加えて次の手順を完了してください。

1. 「メニュー」を選択します。



メニュー

BVVMSIT,1690446889571-40-17SEP23-1/7

2. 「アプリケーション」を選択します。

PC582132—UN—27JUL23



アプリケーション

BVVMSIT,1690446889571-40-17SEP23-2/7

次のページへ

3. 「AutoTrac ガイダンス」を選択します。

PC28717—UN—25AUG22



AutoTrac ガイダンス

BVVMISIT,1690446889571-40-17SEP23-3/7

4. 「情報」を選択します。

PC582133—UN—27JUL23

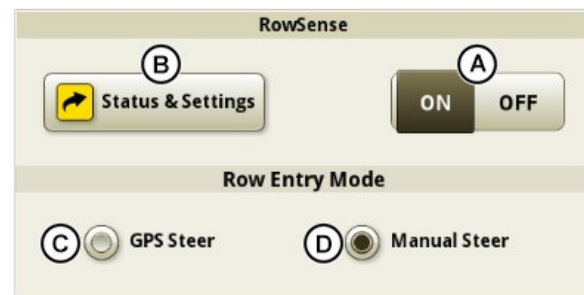


情報

BVVMISIT,1690446889571-40-17SEP23-4/7

5. ON/OFF (A) を選択して、条誘導システムセンサーを有効にします。
6. 必要な畝エントリモードとして、GPS ステアリング (C) または手動ステアリング (D) を選択します。
7. 「ステータスと設定」(B) を選択して、センサーオフセット設定にアクセスします。

A : ON/OFF
B : ステータスと設定
C : GPS ステアリング
D : 手動ステアリング



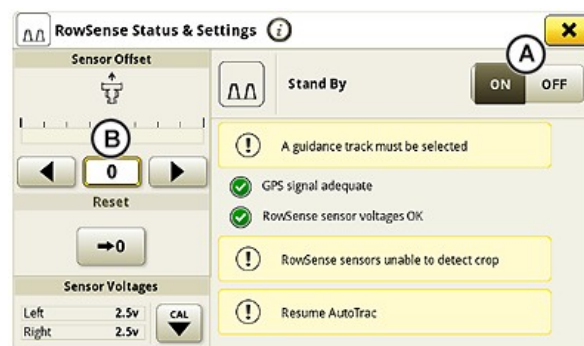
PC582136—UN—27JUL23

RowSense 情報ページ

BVVMISIT,1690446889571-40-17SEP23-5/7

8. センサーオフセット (B) 値が正しいことを確認します (既定値は 0 です)。
9. ON/OFF (A) を選択して、条誘導システムセンサーを有効にします。
10. 右上隅の「X」を選択して、「RowSense ステータスと設定」を終了します。

A : ON/OFF
B : センサーのオフセット



PC582135—UN—27JUL23

「RowSense ステータスと設定」ページ

BVVMISIT,1690446889571-40-17SEP23-6/7

次のページへ

11. AutoTrac RowSense アイコン (A) は、AutoTrac ガイダンスアプリケーションページに表示されます。

A : AutoTrac RowSense



RowSense が有効である場合の AutoTrac ガイダンスページ

BVVMSIT,1690446889571-40-17SEP23-7/7

Row Guidance オフセットのセットアップ

コーンヘッドに入る茎のアライメントを変更するために、オフセットを条誘導に追加することができます。

整列の変更が必要となる例：

- 播種された推定される畝は、コーンヘッドの中間にあり、畝はヘッドによって押されています。オフセットは「間を取る」ために適用できます。これにより、すべての列が傾いていますが、オフセットなしの場合ほどひどく傾いていない状態になります。
- 畝センサーを取り付けた作物ディバイダーが畝と整列していません。修理してセンサーを整列させることができるまで、オフセットを適用して誤整列を補正することができます。

0 未満のオフセット値を入力すると、機械が少し左に走行し、0 よりも大きい値を入力すると、機械が少し右に走行する可能性があります。既定値は 0 で、範囲は -50 ~ 50 です。

1. RowSense 設定に移動するには：

GreenStar 3 ディスプレイの場合：「メニュー」、「GreenStar (GS3)」、「ガイダンス」、「ガイダンス設定」、「RowSense 設定の変更」の順に選択します。詳しくは、このセクションの「GreenStar ディスプレイを使用した AutoTrac RowSense のセットアップ」を参照してください。

2. **GreenStar 3 CommandCenter ディスプレイの場合：**「メニュー」、「GreenStar (GS3)」、「設定」、「RowSense 設定」の順に選択します。詳しくは、このセクションの「GreenStar ディスプレイを使用した AutoTrac RowSense のセットアップ」を参照してください。

第 4 世代ディスプレイの場合：「メニュー」、「アプリケーション」、「AutoTrac ガイダンス」、「情報」、RowSense の下の「ステータスと設定」の順に選択します。詳しくは、このセクションの「第 4 世代ディスプレイを使用した AutoTrac RowSense のセットアップ」を参照してください。

3. センサーオフセット値を -50 ~ 50 の間で入力します。初期設定値は 0 です。

4. **GreenStar 3 ディスプレイの場合：**「Accept (承認)」を選択して、「RowSense Settings (RowSense の設定)」を終了します。

GreenStar 3 CommandCenter ディスプレイの場合：「Accept (承認)」を選択して、「RowSense Settings (RowSense の設定)」を終了します。

第 4 世代ディスプレイの場合：「X」を選択して、「RowSense ステータスと設定」を終了します。

BVVMSIT,1690530224859-40-14SEP23-1/1

畝へのエントリのセットアップ

GreenStar™ ディスプレイの使用

次のページへ

BVVMSIT,1690534615778-40-17SEP23-1/3

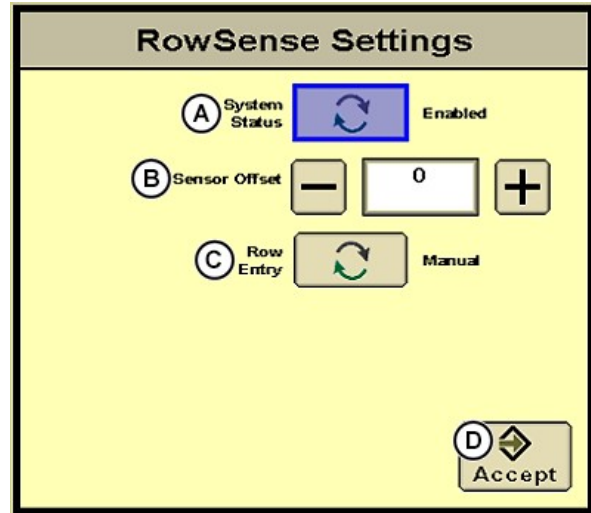
1. RowSense 設定に移動するには：

GreenStar 3 ディスプレイの場合：「メニュー」、「GreenStar (GS3)」、「ガイドダンス」、「ガイドダンス設定」、「RowSense 設定の変更」の順に選択します。詳しくは、このセクションの「GreenStar ディスプレイを使用した AutoTrac RowSense のセットアップ」を参照してください。

GreenStar 3 CommandCenter ディスプレイの場合：「メニュー」、「GreenStar (GS3)」、「設定」、「RowSense 設定」の順に選択します。詳しくは、このセクションの「GreenStar ディスプレイを使用した AutoTrac RowSense のセットアップ」を参照してください。

2. 必要なモードの畝エントリ (C) を選択します。

3. 「承認」(D) を選択して、「RowSense の設定」を終了します。



「RowSense 設定」ページ

PC582140-UN-28JUL23

第 4 世代ディスプレイの使用

A : システムステータス
B : センサーのオフセット

C : 畝エントリ
D : 承認

BVVMSIT,1690534615778-40-17SEP23-2/3

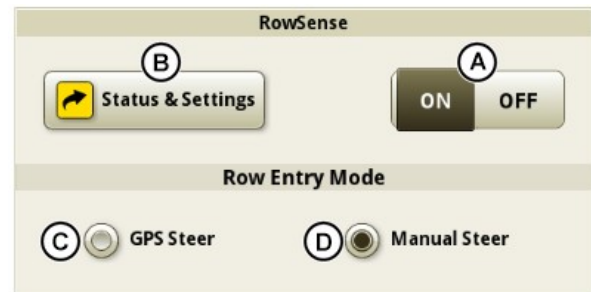
1. RowSense 設定に移動するには：

「メニュー」、「アプリケーション」、「AutoTracガイドダンス」、「情報」の順に選択します。

2. ON/OFF (A) を選択して、条誘導システムセンサーを有効にします。

3. 必要な畝エントリモードとして、GPS ステアリング (C) または手動ステアリング (D) を選択します。

4. 「X」を選択して、「RowSense のステータスと設定」を終了します。



RowSense 情報ページ

PC582136-UN-27JUL23

手動：

1. マシンを条の中で運転
2. 「再開」ボタンを一度押して、ヘッドを下げます。
3. 「再開」ボタンを二度押して、ガイドダンスと畝センサーをはめ込みます。

GPS：

1. マシンを条の中で運転
2. 最初に「再開」ボタンを押して、ヘッドを下げてガイドダンスをはめ込みます。

A : ON/OFF
B : ステータスと設定

C : GPS ステアリング
D : 手動ステアリング

3. 次に「再開」ボタンを押して、畝センサーをはめ込みます。

注記：「再開」ボタンを押すと、AutoTrac が作動します。作物がフィーラーに接触すると、畝センサーが作動します。

BVVMSIT,1690534615778-40-17SEP23-3/3

GreenStar™ ディスプレイを使用した畝センサーのキャリブレーション手順

システムを取り付けた場合、またはシステムを修理した後

次のページへ

にこの手順を実行します。畝センサーを取り付けて、静止ストップに当てて位置決めする必要があります。

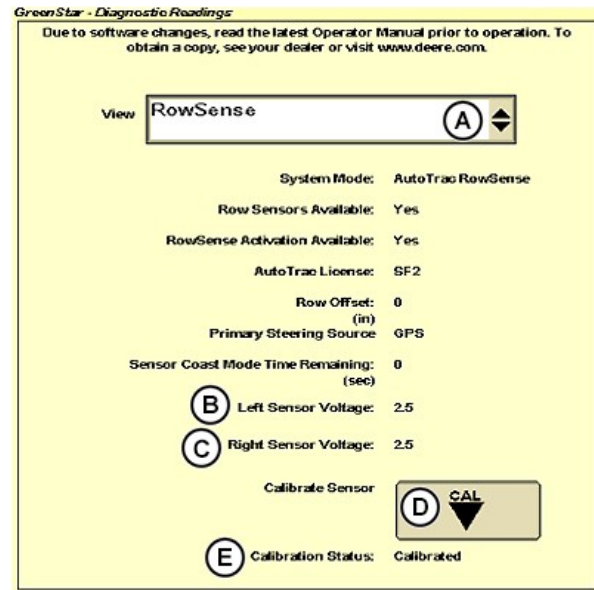
BVVMSIT,1690544832169-40-17SEP23-1/2

畝センサーがセンサー自体を静止位置に保持するスプリングと一緒に取り付けられていることを確認します。ヘッダーを上げて、畝センサーが地面に接触していないことを確認します。機械は動いてはいけません。

1. 「GreenStar 診断の読み値」ページに移動するには：「メニュー」、「GreenStar (GS3)」、「診断」の順に選択します。
2. 「ビュー」(A) ドロップダウンメニューから「RowSense」を選択します。
3. キャリブレーションを開始する前に RowSense センサーを有効にします。詳しくは、このセクションの「GreenStar ディスプレイを使用した AutoTrac RowSense のセットアップ」を参照してください。
4. RowSense センサーが静止時電圧でキャリブレーションされていることを確認します。

注記：右センサーの静止時電圧は 2.5 V よりも大きい必要があります。左センサーの静止時電圧は 2.5 V 未満である必要があります。

5. 「CAL」(D) を選択して、センサーの静止時電圧をステアリングシステムユニット (SSU) のメモリに保存します。
6. キャリブレーションが成功したら、GreenStar 診断読み値を終了します。



畝センサーのキャリブレーション

- A : 表示
B : 「Left Sensor Voltage (左センサー電圧)」
C : 「Right Sensor Voltage (右センサー電圧)」
D : CAL
E : 「Calibration Status (校正ステータス)」

BVVMISIT,1690544832169-40-17SEP23-2/2

第 4 世代ディスプレイを使用した畝センサーのキャリブレーション手順

システムを取り付けた場合、またはシステムを修理した後

にこの手順を実行します。畝センサーを取り付けて、静止ストップに当てて位置決めする必要があります。

BVVMISIT,1690544848389-40-19SEP23-1/3

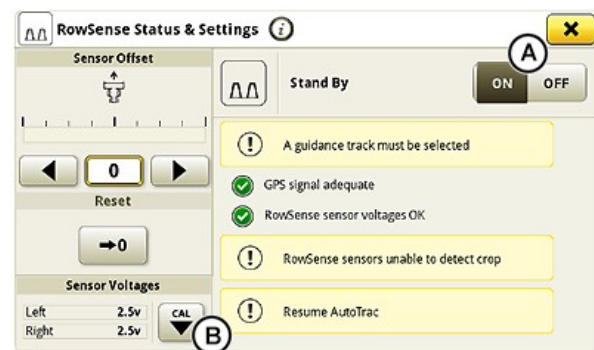
畝センサーがセンサー自体を静止位置に保持するスプリングと一緒に取り付けられていることを確認します。ヘッダーを上げて、畝センサーが地面に接触していないことを確認します。機械は動いてはいけません。

1. RowSense 設定に移動するには：「メニュー」、「アプリケーション」、「AutoTrac ガイダンス」、「情報」、RowSense の下の「ステータスと設定」の順に選択します。
2. キャリブレーションを開始する前に RowSense センサーを有効にします。このセクションの「第 4 世代ディスプレイを使用した AutoTrac RowSense のセットアップ」を参照してください。
3. RowSense センサーが静止時電圧でキャリブレーションされていることを確認します。

注記：右センサーの静止時電圧は 2.5 V よりも大きい必要があります。左センサーの静止時電圧は 2.5 V 未満である必要があります。

4. 「CAL」(B) を選択して、センサーの静止時電圧をステ

次のページへ



「RowSense ステータスと設定」ページ

- A : ON/OFF
B : CAL
アリングシステムユニット (SSU) のメモリに保存します。

BVVMISIT,1690544848389-40-19SEP23-2/3

5. キャリブレーションプロセスの詳細を読み、「キャリブレーションの開始」を選択します。

PC582143—UN—30JUL23

6. キャリブレーションの前提条件を慎重に読み、「次へ」を選択します。

7. キャリブレーションが成功したら、「OK」を選択して「X」を選択し、「RowSenseステータスと設定」を終了します。



キャリブレーションの開始

BVVMSIT,1690544848389-40-19SEP23-3/3

2011 年式以前のシステムのセットアップと校正

AutoTrac RowSense のセットアップ

PC582144—UN—31JUL23

注記： この製品を使用する前に、*AutoTrac* のセットアップに加えて次の手順を完了してください。

1. 「メニュー」を選択します。



メニュー

BVVMSIT,1690794031707-40-17SEP23-1/5

2. Original GreenStar Monitor を選択します。

PC582145—UN—31JUL23



オリジナル*GreenStar*™ディスプレイ

BVVMSIT,1690794031707-40-17SEP23-2/5

3. 「セットアップ」を選択します。

PC582146—UN—31JUL23



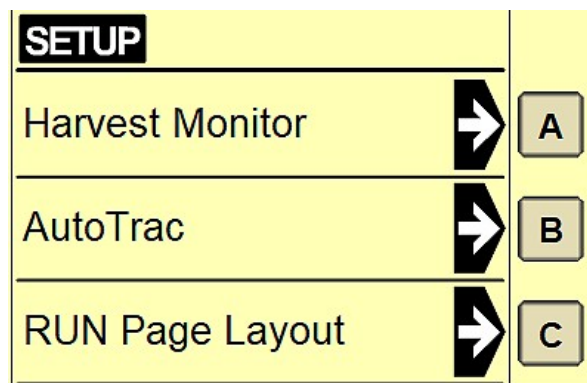
設定

BVVMSIT,1690794031707-40-17SEP23-3/5

4. 「AutoTrac」(B) を選択します。

A : Harvest Monitor
B : AutoTrac

C : 「実行ページ」レイアウト



PC582147—UN—31JUL23

「セットアップ」ページ

次のページへ

BVVMSIT,1690794031707-40-17SEP23-4/5

5. 「条誘導システムオプション装備」 (C) および「条誘導システムオプション有効」に「YES」を選択します。
6. 必要に応じて、条誘導システムセンサーをキャリブレーションします。
7. センサーオフセット (E) 値が正しいことを確認します (既定値は 100 です)。

A : ステアリング感度 (50 ~ 200) E : 条誘導システムオフセット (50 ~ 150)
 B : AutoTrac のキャリブレーション F : 不使用
 C : 条誘導システムオプション装備 G : 設定
 D : 条誘導システムセンサーのキャリブレーション

1	2	SETUP AutoTrac		
3	4	Steer Sensitivity (50 - 200)	100	A
5	6	AutoTrac Calibration	→	B
7	8	Row Guidance Option Installed	Yes	C
9	0	Row Guidance Sensor Calibration	→	D
.	CLR	Row Guidance Offset (50 - 150)	100	E
PAGE				F
SETUP				G
INFO				
RUN		SETUP Setup	↶	

PC5582148—UN—31JUL23

「AutoTrac のセットアップ」ページ

BVVM5IT,1690794031707-40-17SEP23-5/5

Row Guidance オフセットのセットアップ

コーンヘッドに入る茎のアライメントを変更するために、オフセットを条誘導に追加することができます。

整列の変更が必要となる例：

- 播種された推定される畝は、コーンヘッドの中間にあり、畝はヘッドによって押されています。オフセットは「間を取る」ために適用できます。これにより、すべての列が傾いていますが、オフセットなしの場合ほどひどく傾いていない状態になります。

- 畝センサーを取り付けた作物ディバイダーが畝と整列していません。修理を実施して物理的にセンサーを整列させることができるまで、オフセットを適用して誤整列を補正することができます。

100 未満のオフセット値を入力すると、機械が少し左に走行し、100 よりも大きい値を入力すると、機械が少し右に走行する可能性があります。既定値は 100 で、範囲は 50 ~ 150 です。

次のページへ

BVVM5IT,1690794031816-40-17SEP23-1/2

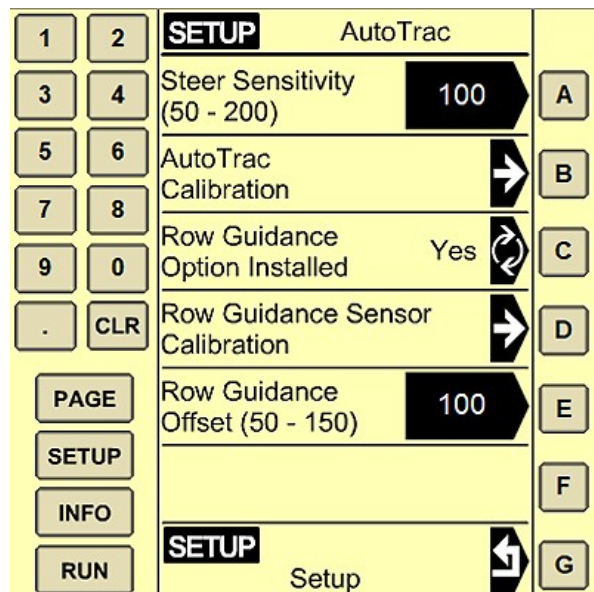
1. AutoTrac セットアップに移動するには：

「メニュー」、「オリジナル GreenStar モニター」、
「セットアップ」、「AutoTrac」の順に選択します。

2. 条誘導システムオフセット (50～150) (E) を選択します。

3. 条誘導システムオフセット値を 50～150 の間で入力してください。初期設定値は 100 です。

- A：ステアリング感度 (50～200) E：条誘導システムオフセット (50～150)
 B：AutoTrac のキャリブレーション F：不使用
 C：条誘導システムオプション装備 G：設定
 D：条誘導システムセンサーのキャリブレーション



「AutoTrac のセットアップ」ページ

BVVMSIT,1690794031816-40-17SEP23-2/2

畝センサーの較正手順

システムを取り付けた場合、またはシステムを修理した後
にこの手順を実行します。畝センサーを取り付けて、静止
ストップに当てて位置決めする必要があります。

1. AutoTrac セットアップに移動するには：

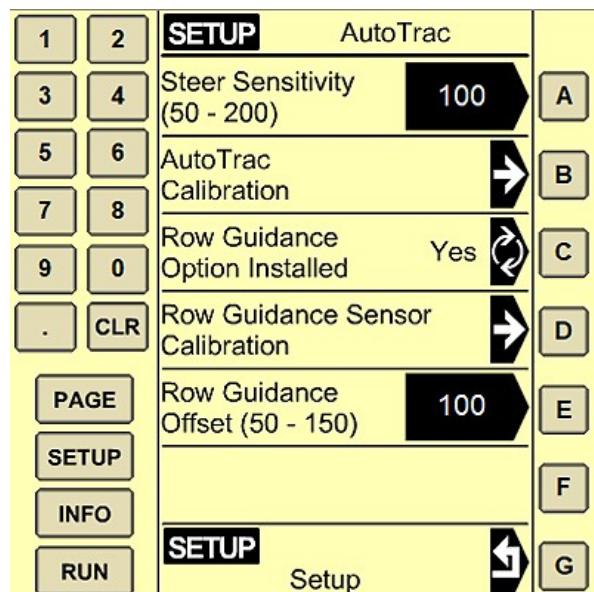
「メニュー」、「オリジナル GreenStar モニター」、
「セットアップ」、「AutoTrac」の順に選択します。

BVVMSIT,1690794031747-40-19SEP23-1/3

2. 静止位置を保持するためのスプリングで、畝センサーが取り付けられていることを確認してください。ヘッダーを上げて、畝センサーが地面に接触していないことを確認します。機械は動いてはいけません。

3. 「条誘導システムセンサーのキャリブレーション」(D) を選択します。

- A：ステアリング感度 (50～200) E：条誘導システムオフセット (50～150)
 B：AutoTrac のキャリブレーション F：不使用
 C：条誘導システムオプション装備 G：設定
 D：条誘導システムセンサーのキャリブレーション



「AutoTrac のセットアップ」ページ

BVVMSIT,1690794031747-40-19SEP23-2/3

次のページへ

4. センサーの静止時電圧を校正します。

5. 「条誘導システムセンサーのキャリブレーション」(E) を選択して、センサーの静止時電圧をステアリングシステムユニット (SSU) のメモリに保存します。

注記： 右センサーの静止時電圧は 2.5 V よりも大きい必要があります。左センサーの静止時電圧は 2.5 V 未満である必要があります。

6. キャリブレーションが成功したら、畝センサーキャリブレーションモードを終了してください。

- | | |
|-----------------------------|---------------------------|
| A : 不使用 | E : 条誘導システムセンサーのキャリブレーション |
| B : 不使用 | F : 不使用 |
| C : 左センサーキャリブレーション電圧 1.17 V | G : AutoTrac |
| D : 右センサーキャリブレーション電圧 3.83 V | |

1		2		SETUP		Calibration			
3		4						A	
5		6						B	
7		8						C	
9		0						D	
.		CLR		Left Sensor Cal (V) 1.17		Right Sensor Cal (V) 3.83		E	
PAGE				Calibrate		Row Guidance Sensor		F	
SETUP								G	
INFO				AutoTrac					
RUN									

畝センサーのキャリブレーション

BVVM5IT,1690794031747-40-19SEP23-3/3

PC582149—UN—31JUL23

システムの有効化

ディスプレイと表示灯

AutoTrac RowSense を使用している場合、次の RowSense ステータスアイコンをディスプレイに表示できます。

GreenStar 2 ディスプレイの場合：（「センサーステータス」を有効に切り替えたときに）AutoTrac RowSense が「ガイダンス表示」の下地図上に表示されます。これは、畝センサーを利用できることを示します。

GreenStar 3 2630 ディスプレイの場合：（「センサーステータス」を有効に切り替えたときに）AutoTrac RowSense が「ガイダンス表示」の下地図上に表示されます。これは、畝センサーを利用できることを示します。

GreenStar 3 CommandCenter ディスプレイの場合：AutoTrac RowSense が実行ページに表示されます。

第 4 世代ディスプレイの場合：AutoTrac RowSense は「AutoTrac ガイダンスアプリケーション」ページに表示されます。

各アイコンは RowSense ステータスを示します。RowSense ステータスに応じて、RowSense ステータスアイコンは灰色から色付きに変わります。

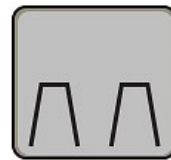
Gray：RowSense システムがインストールされていません。

Green：RowSense はアクティブで、GPS と畝センサーを使用して作動しています。

Yellow：RowSense はアクティブですが、畝センサー入力でのみ作動しています。

Red：RowSense はアクティブですが、GPS でのみ作動しています。

PC582150—UN—01AUG23



「システム取り付け済み」

PC582151—UN—01AUG23



システムアクティブ、畝センサーと GPS の両方で作動中。

PC582152—UN—01AUG23



GPS の消失。畝センサーデータのみで操作中。

PC582153—UN—01AUG23



畝センサー信号の消失。GPS のみで操作中。

BVVMSIT,1690865482645-40-17SEP23-1/1

畝センサーの起動

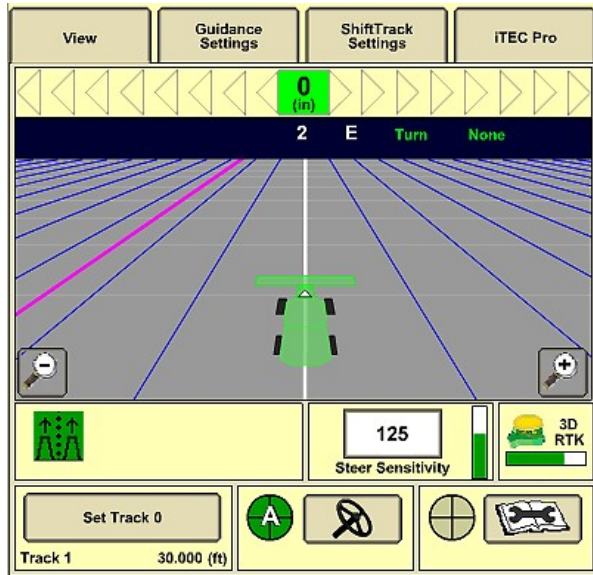
畝センサーが畝の位置を決定できるときは常に、畝センサーで機械が誘導されます。AutoTrac RowSense アイコンが緑に変わって動きを示すことにより、畝センサーで機械が誘導されていることがわかります。

最初の走行パス (AB ラインまたは最初に記録されたカー

ブトラック走行パス) が設定された後、機械がトラック間隔の半分以内にあり、畝に対して許容される角度にあるときは、「再開」ボタンを押すことができます。畝センサーへの作用があるとすぐに、畝センサーは機械を誘導します。

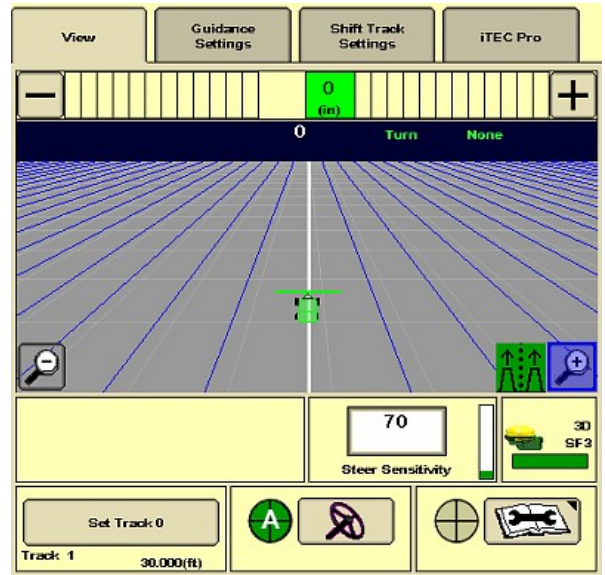
[次のページへ](#)

BVVMSIT,1690867627910-40-27SEP23-1/2



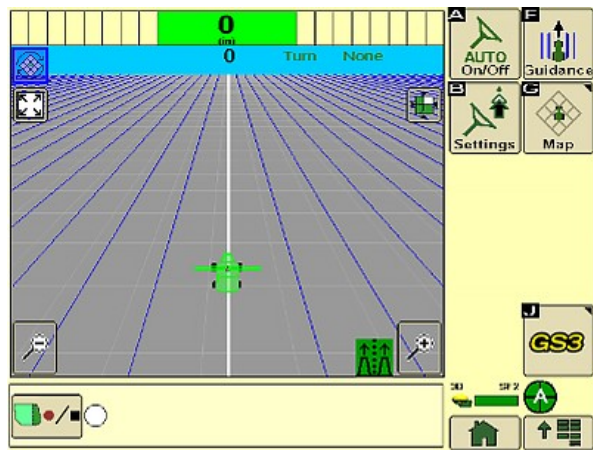
PC582154—UN—01AUG23

GreenStar 2 ディスプレイ



PC582155—UN—01AUG23

GreenStar 3 2630 ディスプレイ



PC582156—UN—01AUG23

GreenStar 3 CommandCenter ディスプレイ



PC582157—UN—01AUG23

第4世代ディスプレイ

枕地旋回の実行： 枕地旋回は GPS ベースの AutoTrac™ と同じように行われます。オペレータは追従したい進路に整列させます。「再開」を押すと、AutoTrac によるガイダンス進路への走行が行われます。敵センサーは敵の位置

を検出してそれに追従します。適応曲線、サークルトラック、AB 曲線のライン延長機能を使用すると、隣接する進路の投影を枕地内に延長できます。

BVMSIT,1690867627910-40-27SEP23-2/2

GreenStar 3 ディスプレイ — 軌道

直線軌道

「ストレートトラック」は、畝がまっすぐで、約 1 m (3-1/4 ft) 以上変化しない場合に使用してください。ストレートトラックではすべてのラインを最初の進路から推定します。

圃場が比較的まっすぐで方位が変わらない場合は、隣接する進路上の畝に入ることができるため、ストレートトラックを使用することをお勧めします。圃場が AutoTrac で播種されている場合、畝エントリによる性能は向上します。畝が水路に脱落している期間は性能が向上します。

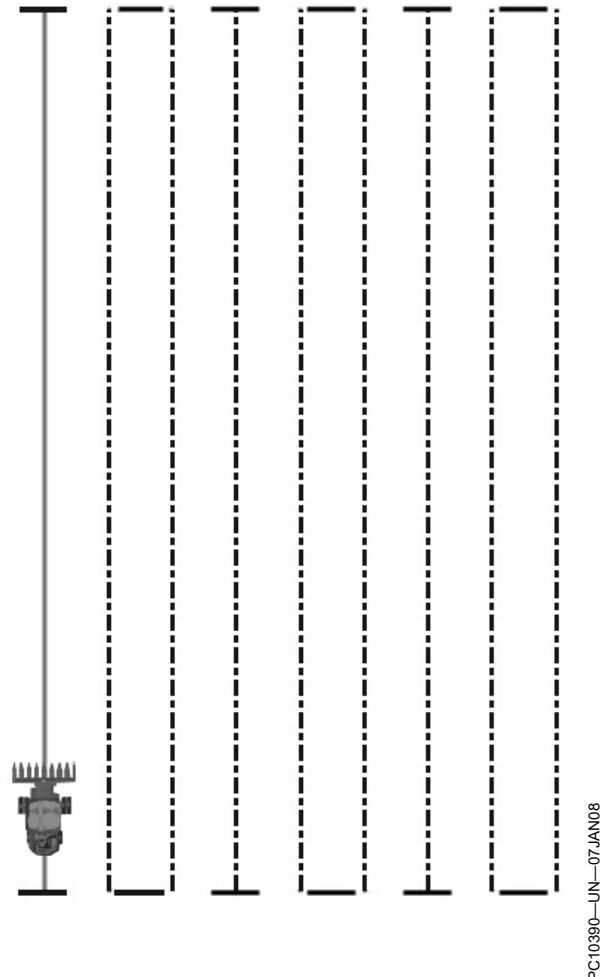
ストレートトラックのときは、GPS ラインは自動的に再センタリングされます。これにより、GPS 進路は畝と正しく整列します。

注記： この機能は、アダプティブカーブでは使用できません。

トラック 0 を定義するには、複数の方法があります。

- A + B – 機械で運転して軌道 0 を定義します。
- 自動 B – 機械で運転して軌道 0 を定義します。
- A + 方位 - 機械を A 点まで運転し、あらかじめ定義した方向値を入力することにより、軌道 0 を定義します。
- 緯度 / 経度 - A 地点と B 地点のあらかじめ定義した緯度と経度の座標値を入力することによって、軌道 0 を定義します。
- 緯度 / 経度 + 方位 - A 点のあらかじめ定められた経度と緯度の値とあらかじめ定められた方位値を入力することによって軌道 0 を定義します。

ストレートトラックを設定するには



直線軌道

ZB48J1T,1691052171610-40-17SEP23-1/9

1. 「メニュー」を選択します。

PC582158—UN—01AUG23



メニュー

ZB48J1T,1691052171610-40-17SEP23-2/9

2. GreenStar (GS3) を選択します。

PC582159—UN—01AUG23



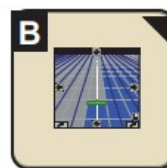
GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1691052171610-40-17SEP23-3/9

次のページへ

3. 「ガイダンス」を選択します。

PC582160—UN—01AUG23



ガイダンス

ZB48J1T,1691052171610-40-17SEP23-4/9

4. 「ガイダンスの設定」を選択します。

PC582161—UN—01AUG23



誘導の設定

ZB48J1T,1691052171610-40-17SEP23-5/9

5. 「トラッキングモード」ドロップダウンメニューから「ストレートトラック」を選択します。

PC589284—UN—17AUG23



「トラッキングモード」の「ストレートトラック」

6. 「表示」を選択します。

注記：収穫していないときは記録を一時停止します。

注記：「実行」ページのレシーバを確認して、**SF1**、**SF2**、**SF3**、または **RTK** 信号が存在することを確認します。

間隔が正しくない場合は、「ガイダンス」で軌道の間隔を変更します。

7. トラックの間隔が正しいことを確認します。トラック

ZB48J1T,1691052171610-40-17SEP23-6/9

8. 「軌道 0 の設定」を選択します。

PC590562—UN—17AUG23



「軌道 0 の設定」ページ

次のページへ

ZB48J1T,1691052171610-40-17SEP23-7/9

9. 「現在の軌道 0」(A) から軌道名を選択します。名前が存在しない場合は、「新規作成」(C) を選択して新しい軌道を作成します。
10. 「方法」(B) から軌道の方法を選択します。
11. セット A (F) を選択して、機械を軌道の始点まで運転します。
12. セット B (G) を選択し、機械を最低 10 m 運転して軌道記録を終了します。
圃場を横切るガイダンスラインが作成されます。
13. 「承認」を選択して、AutoTrac RowSense を実行します。
14. セットアップをキャンセルして「ガイダンスセットアップ」ページに戻るには、「キャンセル」(H) を選択します。

A : 現在の軌道 0

B : 方法

C : 新規

D : 削除

E : トラック間隔

F : A の設定

G : B の設定

H : キャンセル

Set Track 0 (トラック 0 の設定)

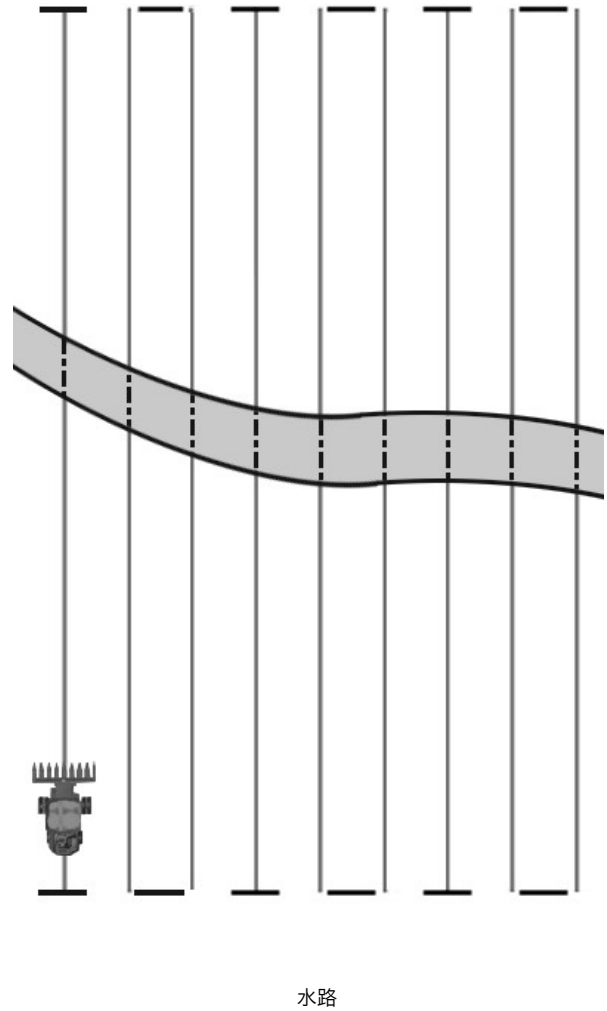
次のページへ

ZB48J1T,1691052171610-40-17SEP23-8/9

PC590573—UN—17AUG23

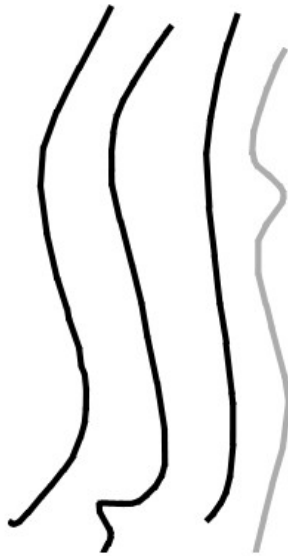
畝の欠落 — 水路内に畝はありません。ストレートトラックと AB カーブではトラックが再センタリングされるため、水路の反対側に正しい畝があることがわかります。

注記： GPS データ信号と畝センサーデータ信号の両方が失われた場合、システムは GPS 信号が復元されるまで作動しません。



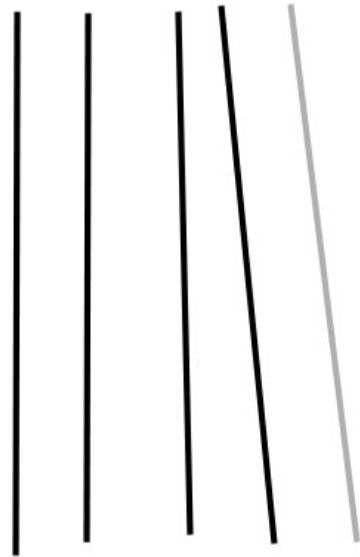
ZB48J1T,1691052171610-40-17SEP23-9/9

適応曲線



圃場を走行中の進路変更

PC10399—UN—04FEB08



圃場での方位変更

PC10400—UN—04FEB08

適応曲線は、すべての圃場で使用できます。ただし、圃場を通過しているときに進路が変わった場合、方位が変わった場合、または曲線が U 字型の場合には、使用することを強くお勧めします。適応曲線には、トグルボタンで RowFinder を選択できるようにする追加機能があります。センサーが畝の上にある限り、畝センサーを使用して機械を操舵できます。曲線軌道の記録が ON である必要があります。これによって最初の走行パスが確立され、直線の延長が可能になります。

適応曲線によって隣接する走行パスが推測されるだけで、さまざまな曲線形状を処理する利点があり、潜在的に推定される畝の誤差が圃場全体で累積されることはありません。

複数の機械が圃場にある場合、適応曲線では走行パスをスキップできません。このシナリオの適応曲線は、他の機械の軌道の間隔を自機に追加する場合にのみ機能します。たとえば、12 条ヘッドが 30 inch の畝上の 8 条ヘッドに追従して、同じ圃場で収穫している場合、それぞれ 20 条 (50 feet) のトラックの間隔を必要とします。

圃場全体で進路が頻繁に変わる場合は、アダプティブカーブの使用をお勧めします。適応曲線は、その次の進路のみを推定します。

適応曲線をセットアップするには



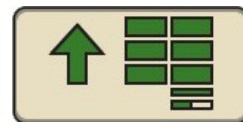
カーブは U 字形です。

PC11000—UN—04FEB08

ZB48J1T,1692099522625-40-27SEP23-1/7

1. 「メニュー」を選択します。

PC582158—UN—01AUG23



メニュー

次のページへ

ZB48J1T,1692099522625-40-27SEP23-2/7

2. GreenStar (GS3) を選択します。

PC582159—UN—01AUG23

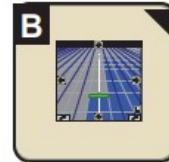


GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1692099522625-40-27SEP23-3/7

3. 「ガイダンス」を選択します。

PC582160—UN—01AUG23

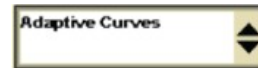


ガイダンス

ZB48J1T,1692099522625-40-27SEP23-4/7

4. 「トラッキングモード」から「適応曲線」を選択します。

PC590561—UN—17AUG23



「トラッキングモード」の「適応曲線」

5. 「表示」を選択します。

注記：収穫していないときは記録を一時停止します。

注記：「実行」ページのレシーバを確認して、SF1、SF2、SF3、または RTK 信号が存在することを確認します。

が正しくない場合は、「ガイダンス」で軌道の間隔を変更します。

6. トラック間隔が正しいことを確認します。軌道の間隔

ZB48J1T,1692099522625-40-27SEP23-5/7

7. 「記録」を選択し、記録を開始します。

PC590563—UN—17AUG23



記録

8. 圃場で進路を走行します。最初の進路を走行した後、次の進路の推定のみが作成されます。

9. 「再開」を選択して、AutoTrac RowSense を実行します。

10. セットアップをキャンセルして「ガイダンスセットアップ」ページに戻るには、「キャンセル」を選択します。

AutoTrac モードのときは、ステアリングホイールを回したときに記録が停止します。ドキュメントモードのときは、ヘッダーを上昇させたときに記録が停止します。

AutoTrac モード — 隣接する走行パスのみについて畝へのエントリを向上させたい場合は、適応記録を AutoTrac に結び付けます。これは、圃場が比較的まっすぐで極端なカーブがなく、(手動操舵や GPS の損失により) AutoTrac が解除されることがめったない場合にのみお勧めします。

ドキュメントモード — 適応曲線をドキュメントモードに

次のページへ

結び付けます。これにより、オペレータは操作中にステアリングホイールをつかんで進路の記録を続けることができます。次の走行パスでラインの延長を利用できますが、畝の端でヘッドのピックアップに遅れがあるため、これらは畝へのエントリではあまり役に立ちません。性能は、畝の欠落区間では不十分になります。

手動記録 — 適応記録を手動記録に結びつけることができます。このモードは、オペレータが畝の端で停止ボタンを連続して押さない限りラインの延長には使用できません。オペレータが記録の停止を怠ると、カーブ推定が正しくないなどの問題が発生する可能性があります。例： 負荷を軽減するために畝から離れて、一時停止を押さなかった場合、進路が記録されます。隣接する進路の走行時に、推定ラインがオフになっているため、機械は畝から少し外れます。

ZB48J1T,1692099522625-40-27SEP23-6/7

「メニュー」、「GreenStar (GS3)」、「ガイドランス」、「ガイドランス設定」、「曲線軌道設定」、「曲線軌道の記録」(A) の順に選択します。

一覧化されている適応曲線モードは、必要なモードを選択して変更できます。

- AutoTrac
- ドキュメンテーション
- 手動

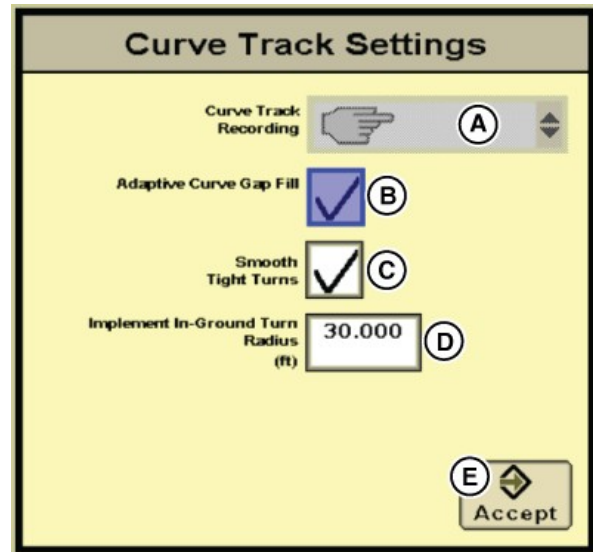
A : 曲線軌道を記録中

B : 適応曲線の隙間を埋める

C : 急旋回の平滑化

D : 作業機の地面旋回半径 (ft)

E : 承認



曲線軌道の設定

ZB48J1T,1692099522625-40-27SEP23-7/7

PC590681—UN—17AUG23

AB 曲線

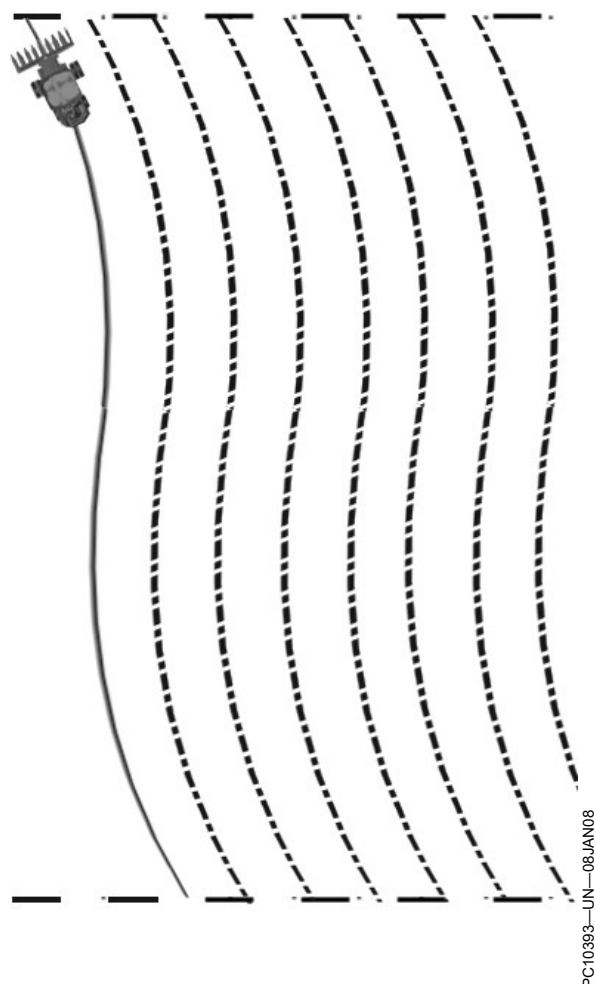
圃場全体に連続する曲線がある場合に、AB 曲線の使用をお勧めします。これにより、隣接する進路上の畝へのエントリが可能になります。圃場が AutoTrac で播種されている場合、性能が向上します。AB 曲線では、畝が欠落している間の性能も向上します。

AB 曲線には圃場全体の曲線軌道を平行線として推定するという利点がありますが、曲線の形状は各走行パスで同じです。

AB 曲線の場合、GPS 曲線は自動的に再センタリングされます。これにより、GPS 進路は畝と正しく整列します。

注記：この機能は、AB 曲線では使用できません。

AB 曲線をセットアップするには

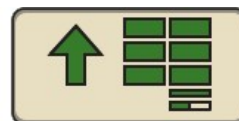


AB カーブではすべてのラインを最初の走行パスから推定します。

PC10393—UN—08JAN08
ZB48J1T,1692099671127-40-19SEP23-1/7

1. 「メニュー」を選択します。

PC582158—UN—01AUG23



メニュー

ZB48J1T,1692099671127-40-19SEP23-2/7

2. GreenStar (GS3) を選択します。

PC582159—UN—01AUG23



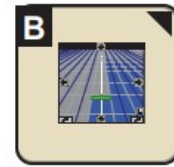
GreenStar (GS3)

次のページへ

ZB48J1T,1692099671127-40-19SEP23-3/7

3. 「ガイダンス」を選択します。

PC582160—UN—01AUG23



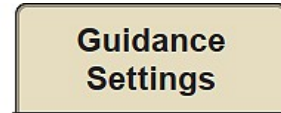
ガイダンス

ZB48J1T,1692099671127-40-19SEP23-4/7

4. 「ガイダンスの設定」を選択します。

PC582161—UN—01AUG23

注記：収穫していないときは記録を一時停止してください。



誘導の設定

ZB48J1T,1692099671127-40-19SEP23-5/7

5. 「トラッキングモード」から「AB 曲線」を選択します。

PC589285—UN—17AUG23



「トラッキングモード」の「AB 曲線」

6. 「表示」を選択します。

注記：「実行」ページのレシーバを確認して、SF1、SF2、または RTK 信号が存在することを確認します。

7. トラック間隔が正しいことを確認します。トラック間隔が正しくない場合は、「ガイダンス」で軌道の間隔を変更します。

8. 「AB 曲線の設定」を選択します。

ZB48J1T,1692099671127-40-19SEP23-6/7

9. 「現在の AB 曲線」(A) から AB 曲線の名前を選択します。名前が存在しない場合は、「新規作成」(B) を選択して新しい名前を作成します。

10. 「記録 / 停止」(E) を選択して記録を開始します。

11. 「表示」を選択して機械を運転します。

12. 「記録 / 停止」(E) を選択して記録を停止します。

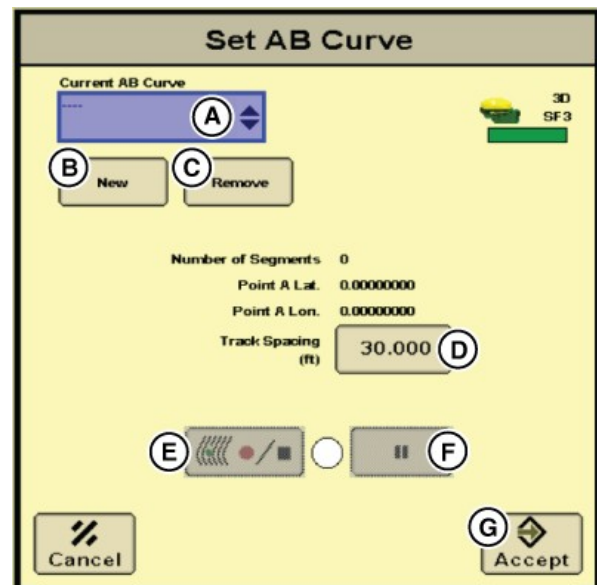
13. カーブは圃場全体について推定されます。

14. 「再開」を押して、AutoTrac RowSense を実行します。

15. セットアップをキャンセルして「ガイダンスセットアップ」ページに戻るには、「キャンセル」を選択します。

A : 現在の AB 曲線
B : 新規
C : 削除
D : トラック間隔 (ft)

E : 記録 / 停止
F : 一時停止
G : 承認



AB 曲線の設定ページ

ZB48J1T,1692099671127-40-19SEP23-7/7

PC590582—UN—17AUG23

サークルトラック

サークルトラックは、回転式かんがい施設で作物を播種する場合にお勧めします。

収穫する畝が円の場合、サークルトラックを使用してください。これにより、GPS 曲率からの入力を畝センサーに適用できます。

サークルトラックをセットアップするには



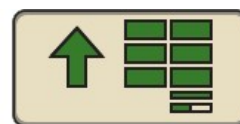
サークルトラック

ZB48J1T,1692099693191-40-17SEP23-1/7

PC10853—UN—31JAN08

1. 「メニュー」を選択します。

PC582158—UN—01AUG23



メニュー

ZB48J1T,1692099693191-40-17SEP23-2/7

2. GreenStar (GS3) を選択します。

PC582159—UN—01AUG23

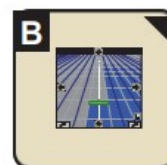


GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1692099693191-40-17SEP23-3/7

3. 「ガイダンス」を選択します。

PC582160—UN—01AUG23



ガイダンス

ZB48J1T,1692099693191-40-17SEP23-4/7

4. 「ガイダンスの設定」を選択します。

PC582161—UN—01AUG23



誘導の設定

ZB48J1T,1692099693191-40-17SEP23-5/7

次のページへ

- 「トラッキングモード」から「サークルトラック」を選択します。
- 「表示」を選択します。

PC590560—UN—17AUG23



「トラッキングモード」の「サークルトラック」

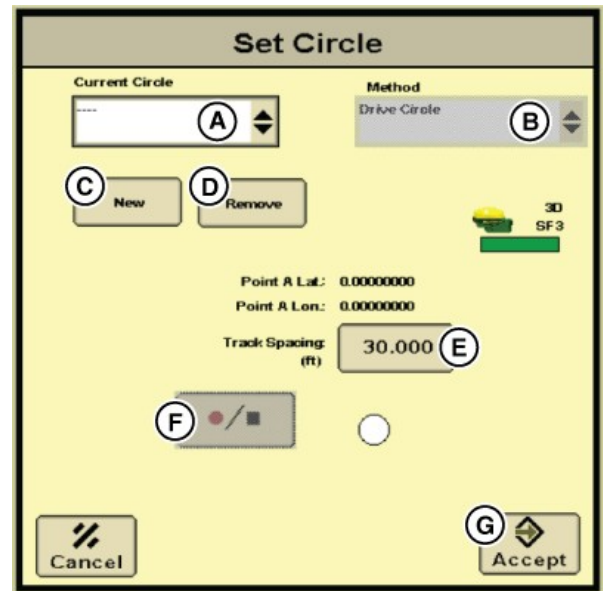
注記：「実行」ページのレシーバを確認して、SF1、SF2、または RTK 信号が存在することを確認します。

ZB48J1T,1692099693191-40-17SEP23-6/7

- 「サークルの設定」を選択します。
- トラック間隔が正しいことを確認します。トラック間隔が正しくない場合は、「ガイダンス」で軌道の間隔を変更します。
- サークル名を「現在のサークル」(A) から選択します。名前が存在しない場合は、「新規作成」(C) を選択して新しい名前を作成します。
- 「方法」(B) から「サークル運転」方法を選択します。
- 「記録 / 停止」(F) を選択して記録を開始します。
- 「承認」(G) を選択します。円が圃場内で推定されます。
- 「再開」を押して、AutoTrac RowSense を実行します。
- セットアップをキャンセルして「ガイダンスセットアップ」ページに戻るには、「キャンセル」を選択します。

A : 現在のサークル
B : 方法
C : 新規
D : 削除

E : トラック間隔 (ft)
F : 記録 / 停止
G : 承認



「サークルの設定」ページ

PC590583—UN—17AUG23

ZB48J1T,1692099693191-40-17SEP23-7/7

ローファインダー

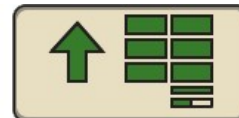
ローファインダー (Parallel Tracking のみ) モードは、等間隔ではない畝のある畝の作物アプリケーションを対象とし

ています。ローファインダーは、前の畝のセットから出て基準点を設定した後、圃場に戻って畝のセットを見つけるときに役立ちます。

ZB48J1T,1692279379982-40-21SEP23-1/6

- 「メニュー」を選択します。

PC582158—UN—01AUG23



メニュー

ZB48J1T,1692279379982-40-21SEP23-2/6

- GreenStar (GS3) を選択します。

PC582159—UN—01AUG23



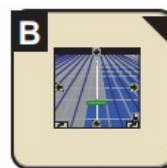
GreenStar (GS3)

次のページへ

ZB48J1T,1692279379982-40-21SEP23-3/6

3. 「ガイダンス」を選択します。

PC582160—UN—01AUG23



ガイダンス

ZB48J1T,1692279379982-40-21SEP23-4/6

4. 「ガイダンスの設定」を選択します。

PC582161—UN—01AUG23



誘導の設定

ZB48J1T,1692279379982-40-21SEP23-5/6

5. 「トラッキングモード」から「ローファインダー」を選択します。

PC590595—UN—17AUG23



「トラッキングモード」の「ローファインダー」

ZB48J1T,1692279379982-40-21SEP23-6/6

6. 「表示」に進みます。「畝の設定」を選択します。

軌道交換

GreenStar 3 2630 ディスプレイの取扱説明書の「ガイダンス」セクションを参照してください。

ZB48J1T,1692279221665-40-22AUG23-1/1

溝トラック

Surface Water Pro™ と AutoTrac™ を併用して堤防トラックを作成できます。

[SurfaceWater Pro 取扱説明書] (OMPC21751) の「溝」セクションを参照してください。

ZB48J1T,1692279337562-40-22AUG23-1/1

堤防トラック

Surface Water Pro™ と AutoTrac™ を併用して堤防トラックを作成できます。

[SurfaceWater Pro 取扱説明書] (OMPC21751) の「堤防」セクションを参照してください。

ZB48J1T,1692279350350-40-22AUG23-1/1

直線軌道

動作原理

ストレートトラックモードは、まっすぐで平行な進路を走行しているときにオペレータを支援します。最初に、軌道 0 の定義方法を使用して軌道 0 (基準進路) を設定します。トラック 0 (基準進路) を定義すると、圃場のすべての走行パスが生成されます。生成された走行パスを使用して、手動誘導または AutoTrac を操作できます。各走行パスは、操舵誤差が圃場全体に伝播されないように最初に走行したパスから生成されます。

各走行パスは、最初の走行パスとまったく同じになります。

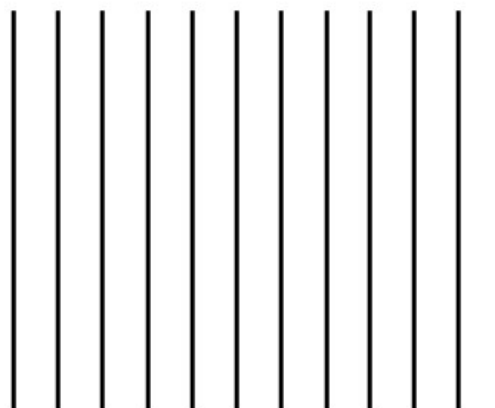
注記：用語「誘導トラック」と「AB ライン」は相互に置き換え可能です。トラック 0 はオペレータが定義したトラックであり、圃場内のすべての平行走行パスの基準点です。

平行走行パス間の間隔は、セットアップウィザードで入力したトラックの間隔です。

新規ストレートトラックの作成

トラック 0 を定義するには、複数の方法があります。

- A + B – 機械で運転して軌道 0 を定義します。
- A + 自動 B – 機械で運転して軌道 0 を定義します。
- A + 方向 - 機械を A 点まで運転し、あらかじめ定義した方位の値を入力することにより、軌道 0 を定義します。
- 緯度 / 経度 - A 地点と B 地点のあらかじめ定義した緯



直線軌道

度と経度の座標値を入力することによって、軌道 0 を定義します。

- 緯度 / 経度 + 方位 - A 点のあらかじめ定められた経度と緯度の値とあらかじめ定められた方位の値を入力することによって軌道 0 を定義します。

注記：軌道 0 は、(播種などの) 操作中に定義することができますが、作成中は使用できない機能があります。

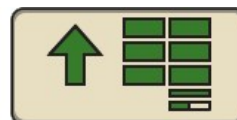
注記：手動の場合は軌道を 3 m (10 ft) 長く、自動の場合は 15 m (45 ft) 長くすることをお勧めします。

ZB48J1T,1692099757967-40-17SEP23-1/9

直線軌道

PC582158—UN—01AUG23

1. 「メニュー」を選択します。



メニュー

ZB48J1T,1692099757967-40-17SEP23-2/9

2. GreenStar (GS3) を選択します。

PC582159—UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1692099757967-40-17SEP23-3/9

3. 「ガイダンス」を選択します。

PC590571—UN—17AUG23



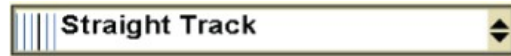
ガイダンス

ZB48J1T,1692099757967-40-17SEP23-4/9

次のページへ

4. 「トラッキングモード」ドロップダウンメニューから「ストレートトラック」を選択します。

PC590564—UN—17AUG23



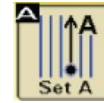
「トラッキングモード」の「ストレートトラック」

5. 軌道名からストレートトラックの名前を選択します。名前が存在しない場合は、「新規軌道」を選択して新しい名前を作成します。

ZB48J1T,1692099757967-40-17SEP23-5/9

6. 「A 点の設定」を選択します。

PC590568—UN—17AUG23



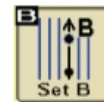
A の設定

ZB48J1T,1692099757967-40-17SEP23-6/9

7. 次の 3 つのオプションのいずれかを使用して、B 点を定義します。

PC590569—UN—17AUG23

- a. B 点を手動で設定するには、圃場内の必要な位置まで走行し、B 点を作成して「B 点の設定」を選択します。最小距離は 3 m (10 feet) です。必要な方位を定義するには、B 点を圃場のはるか遠くの終端で設定することをお勧めします。



B の設定

ZB48J1T,1692099757967-40-17SEP23-7/9

- b. B 点を自動的に設定するには、「B 点の自動設定」を任意の時点で選択します。車両を A 点から 15 m (45 ft) 走行すると、B 点が自動的に設定されます。

PC590570—UN—17AUG23

この方法では、走行した 15 m (45 ft) から取得した最後の 5 つのデータポイントから B 点を計算し、各ポイントを通して最も適合するラインから方位を決定します。



B 点の自動設定

ZB48J1T,1692099757967-40-17SEP23-8/9

- c. 方位を入力して B 点を設定するには、「方位の設定」を選択します。

PC590572—UN—17AUG23

テンキーを使用して必要なライン方位を入力し、「Accept (承認)」を選択して値を保存します。

0.000 は北、90.000 は東、180.000 は南、270.000 は西を示します。



方位

8. セットアップをキャンセルして「ガイダンスセットアップ」ページに戻るには、「キャンセル」を選択します。

以上でトラック 0 が定義され、平行なトラックが自動的に作成されます。

ZB48J1T,1692099757967-40-17SEP23-9/9

適応曲線

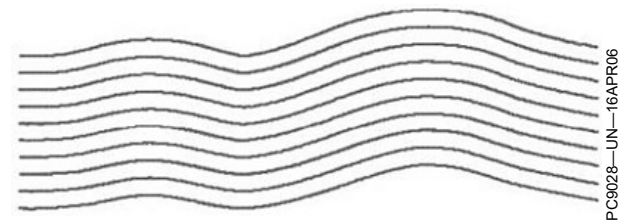
動作原理

適応曲線では、オペレータが手動走行した曲線経路を記録することができます。最初のカーブ走行パスが記録され、機械を方向転換し、伝播進路が表示されたら、オペレーターは平行軌道を作成するか、または AutoTrac を起動できます。車両は、前に記録された走行パスから離れ、以降の走行パスに沿って誘導されます。各走行パスは、操舵誤差が圃場全体に伝播されないように元の走行パスから生成されます。走行パスは、元の走行パスとまったく同じではありません。走行パスの曲率は、走行パス間の誤差を維持するために変化します。オペレーターは、必要に応じて機械を操舵して伝播進路から離れるだけで、圃場内のどこでもカーブ進路を変更できます。

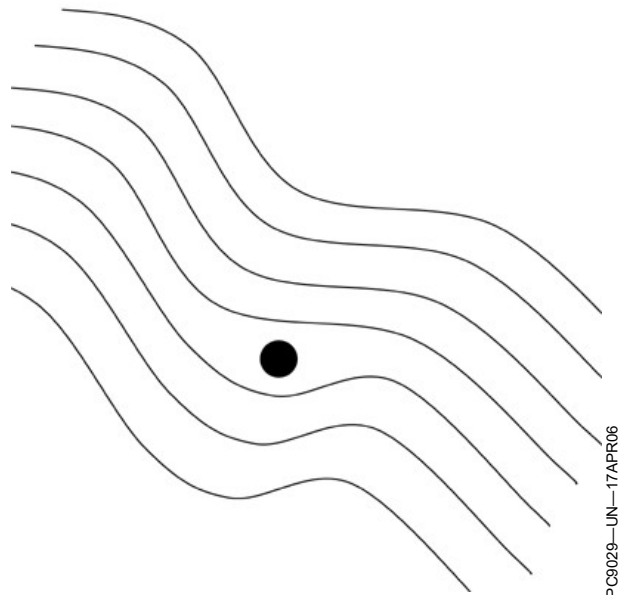
注記：アダプティブカーブモードでは、走行パスをスキップすることはできません。

以降の進路の凹凸が大きくなるにつれて、進路の曲率が変化します。

適応曲線軌道モードを使用すると、オペレータはさまざまな圃場パターンに沿って走行し、誘導を受けることができます。



適応曲線モード



適応曲線モード

ZB48J1T,1692100048683-40-19SEP23-1/8

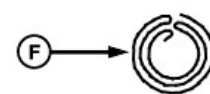
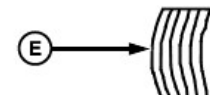
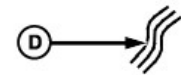
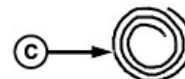
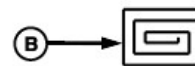
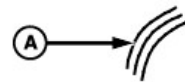
誘導パターン

以下に、さまざまな圃場パターンを示します。

- 単純曲線
- S 字曲線
- 箱形
- レース軌道
- スパイラル
- 円

軌道変更操作

曲線軌道の使用中は、軌道変更は推奨されません。軌道変更を行っても、曲線軌道モードに固有の GPS ドリフトは補正されません。



進路

A : 単純曲線
B : 箱形
C : スパイラル

D : S 字曲線
E : レース軌道
F : 円

ZB48J1T,1692100048683-40-19SEP23-2/8

アダプティブカーブトラックの新規作成

PC582158—UN—01AUG23

注記：適応曲線軌道では、クライアント、農場、圃場のセットアップは不要ですが、1つのグローバル適応曲線軌道だけを保存できます。

1. 「メニュー」を選択します。



メニュー

次のページへ

ZB48J1T,1692100048683-40-19SEP23-3/8

2. GreenStar (GS3) を選択します。

PC582159—UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1692100048683-40-19SEP23-4/8

3. 「ガイダンス」を選択します。

PC590571—UN—17AUG23



ガイダンス

ZB48J1T,1692100048683-40-19SEP23-5/8

4. 「トラッキングモード」から「適応曲線」を選択します。
5. 「軌道名」から「適応曲線」を選択します。名前が存在しない場合は、「新規軌道」を選択して新しい名前を作成します。
6. トラックを開始する圃場内の必要な場所まで走行します。
7. 記録を開始します。「Record (記録)」を選択します。

PC590566—UN—17AUG23



「トラッキングモード」の「適応曲線」

- 注記： 繰り返しモードが **ON** の場合、適応曲線の記録は無効です。新しい進路を記録している場合 (播種など)、「繰り返しモード」を **OFF** にする必要があります。既存の進路上で誘導を受けている場合 (噴霧、収穫など) は、繰り返しモードを **ON** にしてください。

次のページへ

ZB48J1T,1692100048683-40-19SEP23-6/8

- 繰り返しモードは既定で **OFF** です。
8. 記録は、選択されると次の記録に置き換えられます。
- a. 一時停止

b. 停止

注記： 機械を通常の圃場パターン以外で運転する場合（噴霧器や播種機への再充填など）、または圃場の終端で旋回を記録をしたくない場合にのみ、記録を **OFF** にする必要があります。

9. 最初の走行パスを走行します。青の誘導トラックが地図上に表示されます。

注記： 直進走行時、記録された進路がディスプレイの機械アイコンの背後には表示されない場合があります。進路は機械が旋回したときに表示されます。

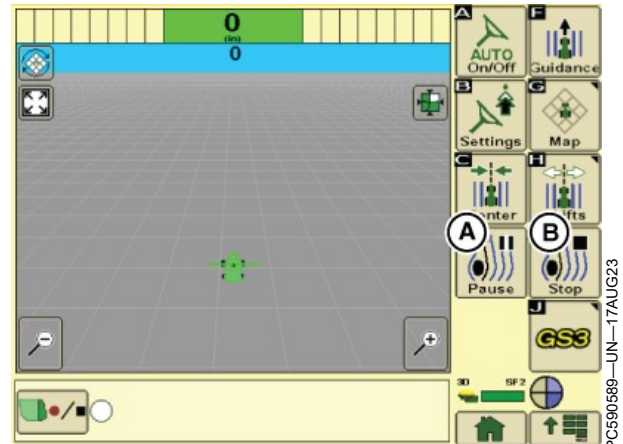
白のナビゲーションラインは、走行パスの終端に達して機械を旋回させるまで表示されません。機械を旋回すると、システムは誘導する進路を決定します。システムは、軌道の間隔の $1/2$ から $1-1/2$ のトラック間隔内にある平行なラインセグメントを見つけます。予測される進路は、オペレータが操縦できることから表示されます。必要な進路に沿って車両を運転します。

10. 最初の進路の終端で機械を旋回させると、次の進路用の白のナビゲーションラインが生成されます。ナビゲーションラインが表示されるまでに数秒かかることがあります。

11. 目的の進路の白のナビゲーションラインが表示され、機械上で再開スイッチ (AutoTrac のみ) を押すと、機械はその進路上で自動的に操舵されます。手動ガイダンスの場合は、強調表示された白のナビゲーションライン上を誘導します。

12. 圃場を完了したら、記録の「停止」(B) を選択します。

次のページへ



適応曲線の設定

A : 一時停止

B : 停止

重要： 次の圃場に入る前に記録を停止します。記録を停止しない場合には、次の圃場で適応曲線データを記録する前に最後の圃場の適応曲線データが削除される可能性があります。

注記： 保存した適応曲線データは、選択したクライアント、農場、圃場名に割り当てられます。このデータは、ユーザーが消去するまでディスプレイの内蔵メモリに保存され、ディスプレイ間で移動することができます。

ZB48J1T,1692100048683-40-19SEP23-7/8

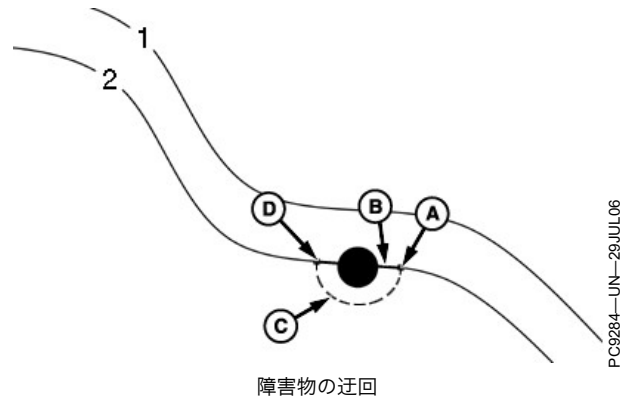
直線進路の記録または障害物の迂回

1. 記録を開始します。
2. 「記録の一時停止」を選択して、車両の進路の記録を一時的に停止します。
3. 「記録」を選択して、適応曲線の記録を再開します。

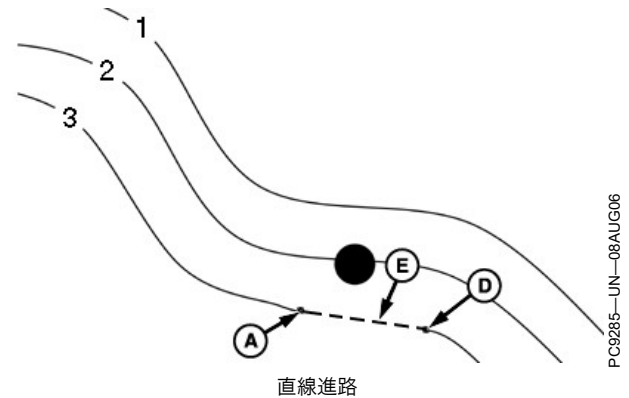
記録を一時停止した点と再開した点の間は、直線で接続されます。これは進路に長い直線区間がある場合や、障害物の周りを操舵するときに役立ちます。

注記： 作成できる最長のブリッジセグメント（一時停止から一時停止解除までの間に作成されるラインセグメント）は、最長 **0.8 km (0.5 mile) (2,640ft)** です。それよりも間隔が大きい場合、ラインセグメントは接続されないため、進路に隙間が発生します。

- | | |
|--------------------------|-------------------------|
| A：記録が一時停止 | D：記録の一時停止を解除 |
| B：2 点をつなぐブリッジセグメントが生成される | E：進路が A 点と D 点間の直線として記録 |
| C：一時停止中のトラクターの進路は記録されない | |



PC9284—UN—29JUL06



PC9285—UN—08AUG06

ZB48J1T,1692100048683-40-19SEP23-8/8

AB 曲線

動作原理

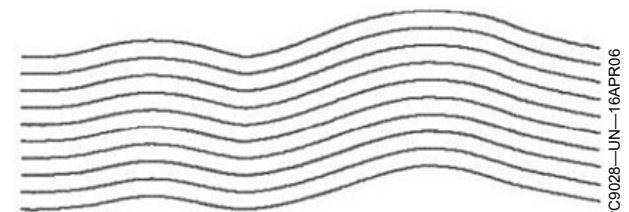
AB 曲線モードでは、圃場の両端に終端があって、カーブしている平行走行パスを走行できます。誘導トラックはいずれの方向でもトラックに対して平行になり、元のトラックに基づいて生成されます。これにより、操舵誤差は圃場全体に伝播されません。

トラック 0 は、圃場内の以降の走行パスの基準となる基準トラックです。最初の AB カーブ（トラック 0）が作成されると、4 つのトラックが生成されます。システムは、画面に表示された最後の走行パスを車両が走行すると、さらに走行パスを生成し続けます。

注記： AB 曲線モードでは、走行パスのスキップ機能を使用できます。

AB カーブ走行パス情報の生成：トラック 0 を記録した後に初期走行パスを生成しているとき、またはさらに走行パスを生成しているときに「Generating AB Curve (AB カーブを生成しています)」メッセージが透視図に表示されます。この間にはどの進路からも追跡できなくなります。

AB 曲線生成の制限 -AB 曲線がガイダンスでの使用に有効であるためには、初期に記録された AB 曲線が 10 ft 以上である必要があります。システムが曲線進路の生成を開始するには、トラック 0 を記録した地点から 400 m (0.25 mile) 以内に車両がある必要があります。車両がこの限界



PC9028—UN—16APR06

AB 曲線モード

ぎりぎりにある場合、画面に表示される進路を生成するのに数分かかることがあります。この間は、画面に「Generating AB Curve (AB カーブを生成しています)」と表示されます。

圃場内の複数の AB 曲線 -1 つの圃場は複数の AB 曲線進路を含むことができます。一つのフィールド内に存在するそれぞれの AB カーブは記録されて、個別の名前が付けられていなければなりません。

トラックの番号付け：トラックに番号を付けると、走行パスのスキップが可能になり、走行パスを見つけやすくなります。方向ラベル (N、S、E、W) は、曲線の最初と最後の点間で確定される方位によって定義されます。

以降の進路の凹凸が大きくなるにつれて、進路の曲率が変化します。

次のページへ

ZB48J1T,1692100403680-40-17SEP23-1/7

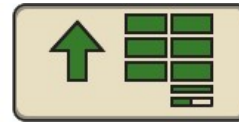
AB カーブトラックの新規作成

PC582158—UN—01AUG23

次の手順に従って、圃場内の以降のカーブ走行パスの基準となる最初の AB カーブ (トラック 0) をセットアップします。

注記：圃場ごとに複数の AB 曲線を記録できます。それぞれ別の名前で記録する必要があります。

1. 「メニュー」を選択します。



メニュー

ZB48J1T,1692100403680-40-17SEP23-2/7

2. GreenStar (GS3) を選択します。

PC582159—UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1692100403680-40-17SEP23-3/7

3. 「ガイダンス」を選択します。

PC590571—UN—17AUG23



ガイダンス

ZB48J1T,1692100403680-40-17SEP23-4/7

4. 「トラッキングモード」から「AB 曲線」を選択します。
5. 「軌道名」から「AB 曲線」を選択します。名前が存在しない場合は、「新規軌道」を選択して新しい名前を作成します。
6. トラックを開始する圃場内の必要な場所まで走行します。
7. 記録を開始します。「Record (記録)」を選択します。

PC590565—UN—17AUG23



「トラッキングモード」の「AB 曲線」

8. 記録は、選択されると次の記録に置き換えられます。
 - a. 一時停止

ZB48J1T,1692100403680-40-17SEP23-5/7

b. 停止

9. 最初の走行パスを走行します。青の誘導トラックが地図上に表示されます。

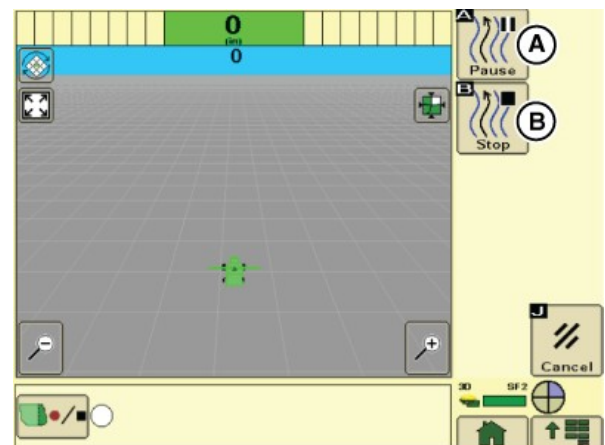
注記：直進走行時に、記録された進路がディスプレイの機械アイコンの後ろに表示されないことがあります。進路は機械が旋回したときに表示されます。

10. 走行パスの終端で記録の「停止」(B) を押すと、軌道はメモリに保存されます。

注記：記録中に GPS 信号が途切れた場合は、記録が停止され、その地点までに記録された AB カーブが保存されます。AB カーブが意図したものではない場合は、「誘導軌道のセットアップ」ページの「軌道の削除」ボタンを使用して削除できます。

A：一時停止

B：停止



AB 曲線の設定ページ

次のページへ

ZB48J1T,1692100403680-40-17SEP23-6/7

直線進路の記録または障害物の迂回

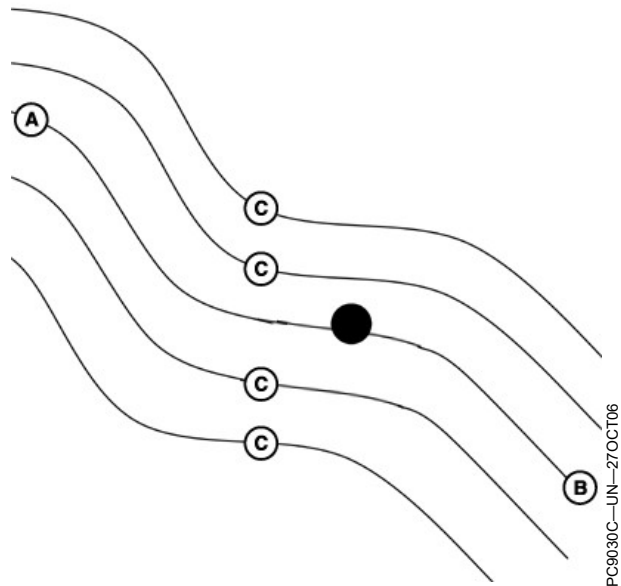
1. AB 曲線の記録を開始します。
2. 「記録の一時停止」を選択して、車両の進路の記録を一時的に停止します。
3. 「AB 曲線の記録」を選択して、AB 曲線の記録を再開します。

記録を一時停止した地点と再開した地点の距離は、直線で結ばれます。これは進路に長い直線区間がある場合や、障害物の周りを操舵するときに役立ちます。

注記：最も長いブリッジセグメント（一時停止から一時停止解除までの間に作成されるラインセグメント）の距離は **0.8 km (0.5 mile または 2,640 ft)** になります。それよりも間隔が大きい場合、ラインセグメントは接続されないため、進路に隙間が発生します。

A：障害物の前で一時停止
B：障害物の後で再開

C：軌道 0 から生成された進路



障害物の迂回

ZB48J1T,1692100403680-40-17SEP23-7/7

サークルトラック

動作原理

サークルトラックは、センターピボット灌漑付きの圃場内で同心円状に走行するときに役立ちます。さまざまな方法を使用して、最初のサークルを作成できます。最初のサークルが定義されたら、圃場の以降のサークルが作成されます。

サークルトラックモードは手動ガイダンスで利用できます

が、サークルトラックモードの AutoTrac には、AutoTrac と Pivot Pro のアクティベーションが必要です。Pivot Pro アクティベーションは北米のみで利用できます。

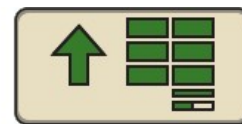
円中心の緯度および経度の座標値は保存され、フィールド名と関連付けられます。円中心を定義するときに圃場を選択しなかった場合、グローバル円中心が保存されます。円中心は将来呼出して活用することができます。

ZB48J1T,1692100524545-40-17SEP23-1/7

サークルトラックの新規作成

PC582158—UN—01AUG23

1. 「メニュー」を選択します。



メニュー

ZB48J1T,1692100524545-40-17SEP23-2/7

2. GreenStar (GS3) を選択します。

PC582159—UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

次のページへ

ZB48J1T,1692100524545-40-17SEP23-3/7

3. 「ガイダンス」を選択します。

PC590571—UN—17AUG23



ガイダンス

ZB48J1T,1692100524545-40-17SEP23-4/7

4. 「トラッキングモード」から「サークルトラック」を選択します。

PC590567—UN—17AUG23



「トラッキングモード」の「サークルトラック」

5. 軌道名からサークルトラックの名前を選択します。名前が存在しない場合は、「新規軌道」を選択して新しい名前を作成します。

6. トラックを開始する圃場内の必要な場所まで走行します。

クを作成します。最適な円中心の計算と高い精度のトラックを得るために、円の全周を走行することをお勧めします。

円走行の方法

円走行：必要な円の 10% 以上を走行してサークルトラック

1. 圃場内の希望の位置に走行して、円状の走行パスを走行します。

ZB48J1T,1692100524545-40-17SEP23-5/7

2. 「記録」(A) を選択して、サークルトラックを運転します。

3. 「円記録の停止」を選択します。セットアップで定義したトラック間隔を使って、サークルトラックが自動的に作成されます。

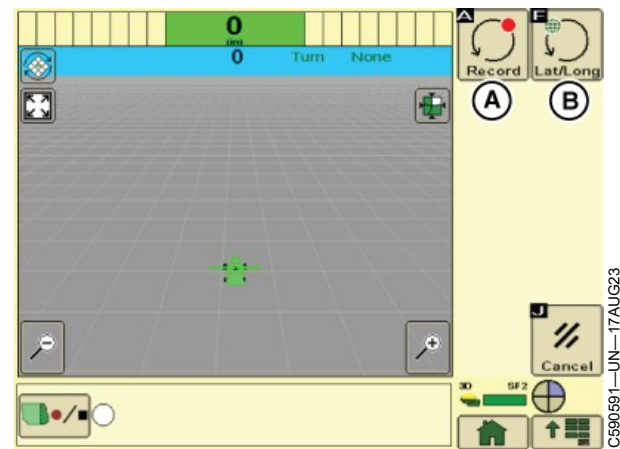
注記：「円記録の停止」ボタンは、中心点を計算できるだけの十分な円を走行したときに表示されます。

緯度 / 経度による方法

1. 「緯度 / 経度」(B) 軌道を選択します。

A : 記録

B : 緯度 / 経度



「サークルトラックのセットアップ」ページ

次のページへ

ZB48J1T,1692100524545-40-17SEP23-6/7

2. 必要な緯度と経度の値を 10 進数で入力します。入力画面が最初に表示される時は、圃場に関連付けられた以前の緯度および経度の値が表示されます。

3. 「承認」(C) を選択して値を保存します。セットアップで定義したトラック間隔を使って、サークルトラックが自動的に作成されます。

注記：車両をセンターピボットタワーのトラックと整列させるか、中心トラック変更を使用してトラックを機械と整列させることが必要な場合もあります。

A : 緯度

C : 承認

B : 経度

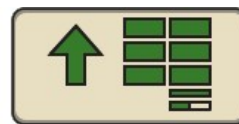
中央ポイント

ZB48J1T,1692100524545-40-17SEP23-7/7

ローファインダー

PC582158—UN—01AUG23

1. 「メニュー」を選択します。



メニュー

ZB48J1T,1692279954088-40-17SEP23-1/3

2. GreenStar (GS3) を選択します。

PC582159—UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1692279954088-40-17SEP23-2/3

3. 「ガイダンス」を選択します。

PC590571—UN—17AUG23

4. 「トラッキングモード」から「ローファインダー」を選択します。

5. 「表示」に進みます。

6. 「畝の設定」を選択します。



ガイダンス

ZB48J1T,1692279954088-40-17SEP23-3/3

第 4 世代ディスプレイ — 軌道

直線軌道

PC28961—UN—24APR23

1. 「メニュー」を選択します。



メニュー

ZB48J1T,1692106465016-40-17SEP23-1/9

2. 「AutoTrac ガイダンス」を選択します。

PC28717—UN—25AUG22



AutoTrac ガイダンス

ZB48J1T,1692106465016-40-17SEP23-2/9

3. 「軌道の設定」を選択します。

PC590575—UN—17AUG23



軌道の設定

ZB48J1T,1692106465016-40-17SEP23-3/9

4. 既存の軌道を使用できない場合は、「新規軌道」を選択します。

PC590576—UN—17AUG23



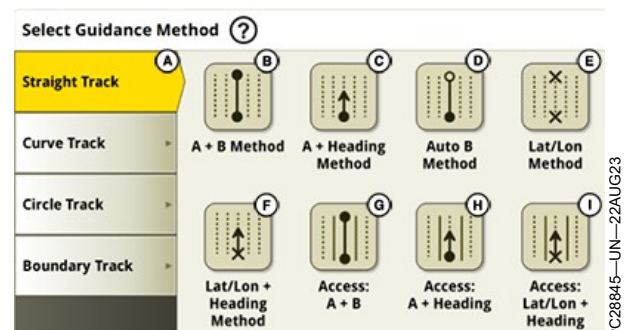
新規軌道

ZB48J1T,1692106465016-40-17SEP23-4/9

5. 「直線軌道」(A) を選択します。使用可能なオプションから任意の方法を選択します。

A : 直線軌道
B : A + B メソッド
C : A + 方位メソッド
D : 自動 B メソッド
E : 緯度/経度メソッド

F : 緯度/経度 + 方向メソッド
G : アクセス : A + B
H : アクセス : A + 方位
I : アクセス : 緯度 / 経度 + 方位

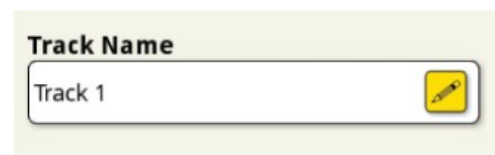


直線軌道のオプション

ZB48J1T,1692106465016-40-17SEP23-5/9

6. 軌道名を選択します。

PC590577—UN—17AUG23



軌道名

ZB48J1T,1692106465016-40-17SEP23-6/9

次のページへ

7. 「圃場」を選択します。

PC590578—UN—17AUG23

8. 「OK」を選択します。圃場の希望する位置に運転する。



圃場

ZB48J1T,1692106465016-40-17SEP23-7/9

9. 「A 点の設定」を選択します。

PC590579—UN—17AUG23



A の設定

ZB48J1T,1692106465016-40-17SEP23-8/9

10. 「B 点の設定」を選択します。

PC590580—UN—17AUG23



B の設定

ZB48J1T,1692106465016-40-17SEP23-9/9

曲線軌道

PC28961—UN—24APR23

1. 「メニュー」を選択します。



メニュー

ZB48J1T,1692108125002-40-17SEP23-1/6

2. 「AutoTrac ガイダンス」を選択します。

PC28717—UN—25AUG22



AutoTrac ガイダンス

ZB48J1T,1692108125002-40-17SEP23-2/6

3. 「軌道の設定」を選択します。

PC590575—UN—17AUG23



軌道の設定

ZB48J1T,1692108125002-40-17SEP23-3/6

4. 既存の軌道を使用できない場合は、「新規軌道」を選択します。

PC590576—UN—17AUG23



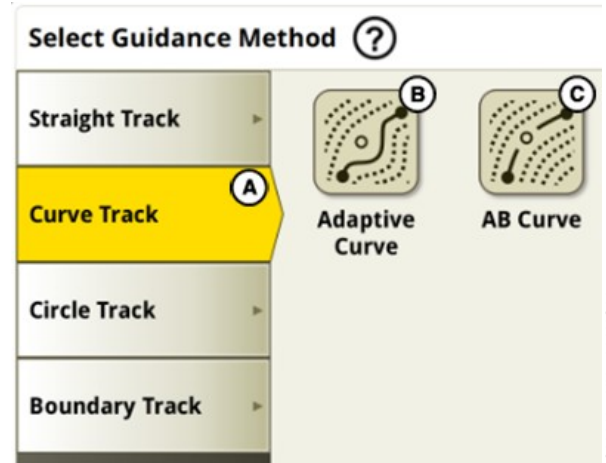
新規軌道

次のページへ

ZB48J1T,1692108125002-40-17SEP23-4/6

5. 「曲線軌道」(A) を選択します。使用可能なオプションから任意の方法を選択します。
6. 圃場の希望する位置に運転する。

A : 曲線軌道
B : 適応曲線
C : AB 曲線



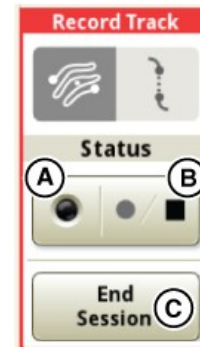
曲線軌道のオプション

ZB48J1T,1692108125002-40-17SEP23-5/6

7. 「記録」(A) を選択して記録を開始します。
8. 「セッションの終了」(C) を選択して記録を終了します。
9. 「OK」を選択してセッションを保存するか、「キャンセル」を選択して曲線記録セッションに戻ります。

注記： 終了した後で、軌道を編集して曲線セグメントをセッションに追加することができます。

A : 記録
B : 一時停止 / 停止
C : セッション終了



軌道の記録

ZB48J1T,1692108125002-40-17SEP23-6/6

サークルトラック

PC28961—UN—24APR23

1. 「メニュー」を選択します。



メニュー

ZB48J1T,1692108138989-40-17SEP23-1/7

2. 「AutoTrac ガイダンス」を選択します。

PC28717—UN—25AUG22



AutoTrac ガイダンス

ZB48J1T,1692108138989-40-17SEP23-2/7

次のページへ

3. 「軌道の設定」を選択します。

PC590575—UN—17AUG23



軌道の設定

ZB48J1T,1692108138989-40-17SEP23-3/7

4. 既存の軌道を使用できない場合は、「新規軌道」を選択します。

PC590576—UN—17AUG23



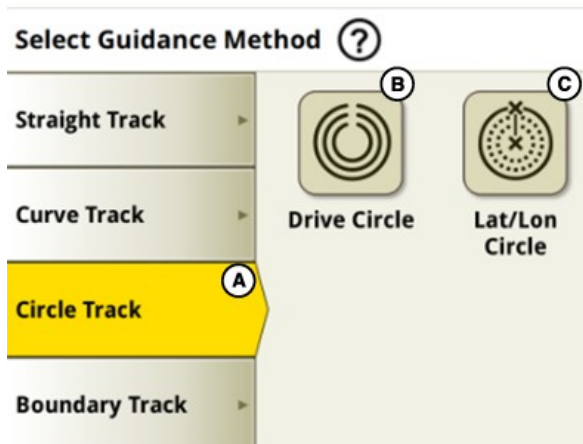
新規軌道

ZB48J1T,1692108138989-40-17SEP23-4/7

5. 「サークルトラック」(A) を選択します。使用可能なオプションから任意の方法を選択します。

A : サークルトラック
B : 円走行

C : 緯度 / 経度円



PC28847—UN—22AUG23

「サークルトラック」オプション

ZB48J1T,1692108138989-40-17SEP23-5/7

円走行

1. 圃場内の希望の位置に走行して、円状の走行パスを走行します。
2. 「開始」(A) を選択して、新しい軌道を記録します。
3. 必要な円走行パスを走行します。
4. 「完了」(B) を選択して記録を停止します。

注記：「完了」は、中心点を計算できるだけの十分な円を走行したときに表示されます。

A : 開始
B : 完了

C : キャンセル



PC590587—UN—17AUG23

サークルトラック走行

ZB48J1T,1692108138989-40-17SEP23-6/7

次のページへ

緯度 / 経度円

1. 圃場内の希望の位置に走行して、円状の走行パスを走行します。
2. 現在の緯度と経度が正しい場合は、「現在のものを使用」(A) を選択します。
3. 「緯度」(B) と「経度」(C) を選択します。
4. 「保存」(D) を選択します。

A : 現在のものを使用
B : 緯度

C : 経度
D : 保存

PC590592—UN—17AUG23

緯度 / 経度サークルトラック

ZB48J1T,1692108138989-40-17SEP23-7/7

境界軌道

PC28961—UN—24APR23

1. 「メニュー」を選択します。



メニュー

ZB48J1T,1692108148895-40-17SEP23-1/5

2. 「AutoTrac ガイダンス」を選択します。

PC28717—UN—25AUG22



AutoTrac ガイダンス

ZB48J1T,1692108148895-40-17SEP23-2/5

3. 「軌道の設定」を選択します。

PC590575—UN—17AUG23



軌道の設定

ZB48J1T,1692108148895-40-17SEP23-3/5

4. 既存の軌道を使用できない場合は、「新規軌道」を選択します。

PC590576—UN—17AUG23



新規軌道

ZB48J1T,1692108148895-40-17SEP23-4/5

次のページへ

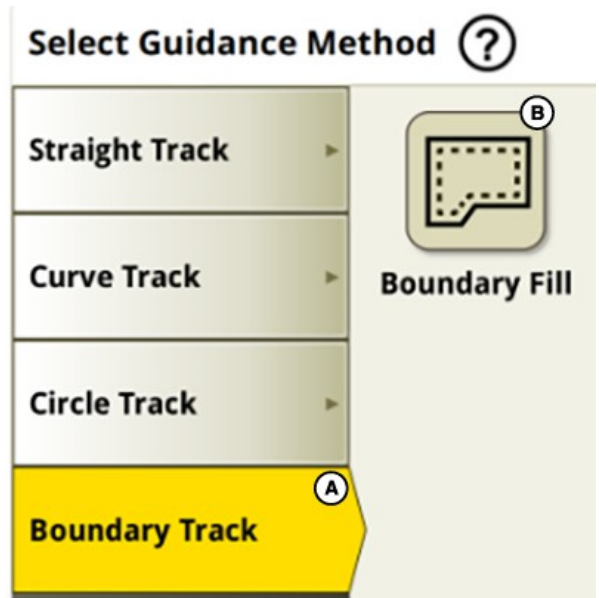
5. 「境界トラック」(A) を選択します。「境界入力」(B) を選択します。

6. 圃場と境界を選択して、境界入力軌道を生成します。

7. 「次へ」を選択して、境界入力を設定します。

A : 境界軌道

B : 境界入力



「境界トラック」オプション

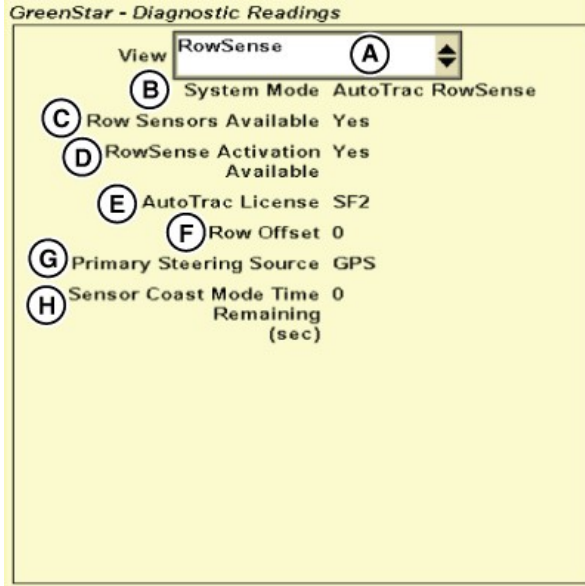
ZB48J1T,1692108148895-40-17SEP23-5/5

診断

GreenStar 3 の診断画面

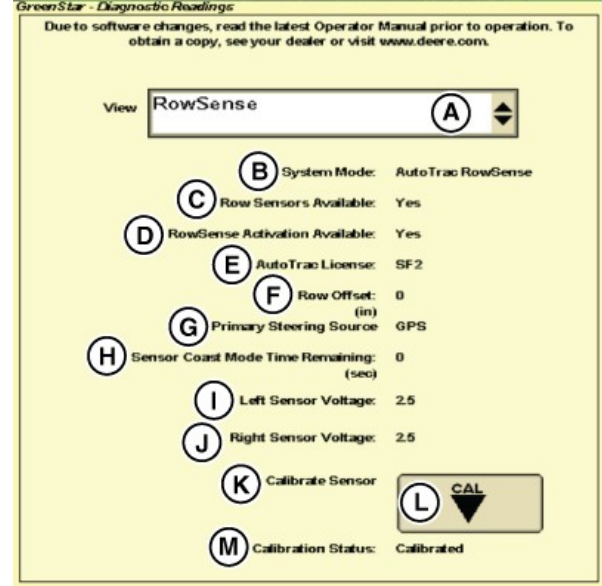
注記： 可能性のある診断結果と簡単な説明が表示されます。

ZB48J1T,1692098536255-40-12SEP23-1/2



PC590585—UN—17AUG23

GreenStar 3 CommandCenter の診断読み値



PC590586—UN—17AUG23

GreenStar 3 ディスプレイの診断読み値

- A : 表示
B : システムモード
C : 畝センサー使用可能
D : RowSense アクティベーション利用可能
E : AutoTrac ライセンス
F : 畝オフセット
G : プライマリステアリングソース
H : センサーコーストモード残り時間

Row Sensors Available (畝センサー使用可能) :

- A : Yes (はい)
- B : No (いいえ)

Row Guidance アクティベーション利用可能 :

- A : Yes (はい) (AutoTrac RowSense GS3 アクティベーションが利用可能な場合)
- C : No (いいえ) (AutoTrac RowSense GS3 アクティベーションが利用できない場合)

AutoTrac ライセンス :

- A : Yes (はい) (SF1)
- B : Yes (はい) (SF2)
- C : No (いいえ)

畝オフセット :

- 現在の畝オフセット値、測定した間隔 (in) または (mm) 単位

プライマリステアリングソース :

- A : None (なし)

- I : 「Left Sensor Voltage (左センサー電圧)」
J : 「Right Sensor Voltage (右センサー電圧)」
K : 「Calibrate Sensor (センサーの校正)」
L : CAL
M : 「Calibration Status (校正ステータス)」

- B : GPS
- C : Row sensors (畝センサー)

センサーコーストモード残り時間 :

- GPS 信号が失われたときのカウントダウンタイマー (秒単位)

「Left Sensor Voltage (左センサー電圧)」

- センサーの静止時電圧は 2.5 V 未満である必要があります。

「Right Sensor Voltage (右センサー電圧)」

- センサーの静止時電圧は 2.5 V よりも大きい必要があります。

「Calibrate Sensor (センサーの校正)」

「Calibration Status (校正ステータス)」

- 補正済み
- 未校正

ZB48J1T,1692098536255-40-12SEP23-2/2

第 4 世代の診断画面

AutoTrac ステータス： AutoTrac ステータスには、AutoTrac 円グラフと AutoTrac ON/OFF トグルが表示されます。

注記： 追跡性能と条件の値は、*AutoTrac* が接続済みで (4/4 ステータス円グラフ)、ライン上を追跡中のときに継続的に計算されます。*AutoTrac™* が 3/4 または 2/4 ステータス円グラフまで下がると値は更新されず、値が 1/4 ステータス円グラフでは値が「---」に変わります。

追跡パフォーマンス (A)

注記： 次の各値は、時間の 95 % を意味する 95 パーセンタイル値として表示され、パフォーマンスは表示された値以上になります。

95 % 軌道逸脱誤差 - 機械の最近接トラックからの距離。エラーは、機械が 2 本の軌道間の中間に到達すると増加し、機械が次の軌道に接近するにつれて減少します。良好な条件では、次の値以下である必要があります：

	4.8 ~ 12.9 km/h (3 ~ 8 mph)	12.9 ~ 19.3 km/h (8 ~ 12 mph)	19.3 ~ 24.1 km/h (12 ~ 15 mph)
左右誤差 (全軌道タイプ)	4 cm (1.6 in)	8 cm (3.2 in)	12 cm (4.7 in)

95 % 方向エラー - 現在の軌道に対する機械の方向の関係。良好な条件では、次の値以下である必要があります：

	4.8 ~ 12.9 km/h (3 ~ 8 mph)	12.9 ~ 19.3 km/h (8 ~ 12 mph)	19.3 ~ 24.1 km/h (12 ~ 15 mph)
直線軌道	0.8°	1°	1.2°
曲線 / サークルトラック (この値は曲線の鋭さに依存します。曲線が鋭いほど値は大きくなります。)	1.6°	3.0°	3.6°

95% ヨーレート - 追跡性能に影響する機械の旋回速度。良好な条件では、次の値以下である必要があります：

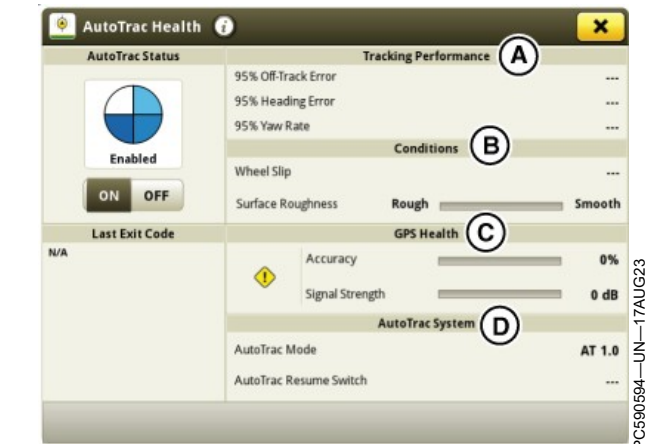
	4.8 ~ 12.9 km/h (3 ~ 8 mph)	12.9 ~ 19.3 km/h (8 ~ 12 mph)	19.3 ~ 24.1 km/h (12 ~ 15 mph)
直線軌道	1°	1.5°	1.8°
曲線 / サークルトラック (この値は曲線の鋭さに依存します。曲線が鋭いほど値は大きくなります。)	2°	4.5°	5.4°

条件 (B)

注記： 値が最適な範囲外にある場合、黄色の LED ステータス表示灯が点灯します。値が最適な範囲内にある場合、緑色の LED ステータス表示灯が点灯します。

表面粗さ - 機械が動作する表面の測定値。StarFire レシーバからのピッチ、ロール、および速度の入力値を使用して計算されます。表面粗さインジケータバーは、最適範囲外で黄色、最適範囲内で緑です。

空転 - 空転の割合は、機械の車輪回転数読み値と GPS 速度を比較して測定されます。値が 6 % より大きい場合、車



第 4 世代の診断画面

A : 追跡パフォーマンス
B : 条件

C : GPS の状態
D : AutoTrac システム

輪の滑りが AutoTrac 性能に悪影響を与える可能性があります。

GPS の状態 (C)

精度 - パーセントで表示されるレシーバの位置精度。公称の精度と再現性を得るには、100% の精度が必要です。

信号強度 - レシーバが受信する StarFire 補正信号の品質。

AutoTrac システム (D)

AutoTrac モード - 機械に取り付けられている AutoTrac コントロールユニットの種類を示します。

コントロールユニット	AutoTrac モード
AT2 (7R S.N. 110101 ~、8R S.N. 160001 ~、8RT S.N. 923001 ~、8RX S.N. 801001 ~)	AT 2.0
AT1 (統合または工場取り付けの AutoTrac コントロールユニット)	AT 1.0
AutoTrac コントロールユニット 300	ATC 300
AutoTrac コントロールユニット Raven	ATC Raven
AutoTrac コントロールユニット Reichhardt	ATC Reichhardt
AutoTrac コントロールユニット Deere	ATC Deere
AutoTrac Universal 300	ATC 300
AutoTrac Universal 200	ATC 200
AutoTrac Universal 100	ATC 100

AutoTrac 復帰スイッチ - AutoTrac 復帰スイッチが押されると ON を示し、解除されると OFF を示します。

ZB48J1T,1692676792441-40-23AUG23-2/2

畝センサーの清掃

畝センサーの清掃

⚠ 注意： エンジンを停止し、パーキングブレーキをかけ、キーを抜いてください。

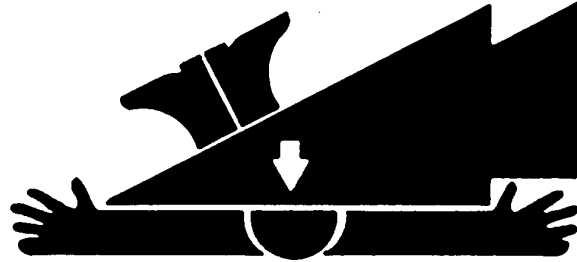
KR43067,00000B3-40-11NOV08-1/2

ヘッダーを上昇させ、安全ストップ (A) を油圧シリンダロッドまで下げます。

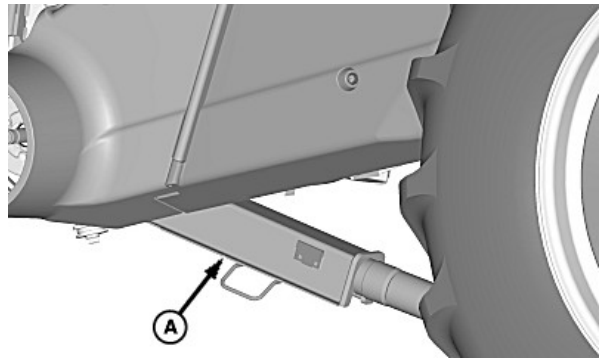
畝センサーは毎日点検して清掃が必要かどうかを確認してください。素材がセンサーに堆積した場合、これによって自由な動きが損なわれ性能に影響があります。畝センサーを清掃するには、センサーとその周辺部からごみを除去します。センサーが障害なしに自由に動くことを確認します。

センサーのプッシングとシャフトに過度の摩耗がないか毎年点検します。必要に応じて交換します。

A： 安全ストップ



TS696—UN—21SEP89



H90891—UN—26FEB08

KR43067,00000B3-40-11NOV08-2/2

索引

	ページ		ページ
A		ボタン 2	
AutoTrac モード		再開ボタン	15-1
適応曲線.....	40-6	ボタン 3	
		再開ボタン	15-1
G		ま	
GPS		マルチファンクションレバー	15-1
畝センサー	35-1	め	
S		メンテナンス	
SSU	15-1	畝センサーの清掃	60-1
あ		漢字	
アイコン		安全	
畝センサー	35-1	安全なメンテナンス、実行	5-2
アクティベーション	20-1	茎の整列	
		畝センサー	25-5, 30-2
お		互換性	20-1
オフセット		再開ボタン	
条誘導システム.....	25-5, 30-2	ボタン 2.....	15-1
オフセット値.....	20-1	ボタン 3.....	15-1
		条誘導システムモード.....	15-1
き		畝エントリモード	15-1
キャリブレーション		設定	15-1
診断	55-1	作物ディバイダ	25-5, 30-2
畝センサー	25-6, 30-3	取り付け済み	
		畝センサー	35-1
し		手動記録	
シグナルワード、理解	5-1	適応曲線.....	40-6
システムの有効化	15-1	条の推測	25-5, 30-2
		条誘導システム	
せ		オフセットのセットアップ	25-5, 30-2
センサーステータス有効 / 無効	15-1	診断	55-1
		整列	25-5, 30-2
と		条誘導システムモード	
ドキュメントモード		再開ボタン	15-1
適応曲線.....	40-6	信号の消失	
トラブルシューティング		畝センサー	35-1
診断画面.....	55-1	診断	55-1
		畝エントリモード	
ほ		再開ボタン	15-1
ホールドオフ時間	15-1	畝センサー	
		GPS での操作	35-1
		アイコン.....	35-1
		キャリブレーション	25-6, 30-3
		ステータスボタン	15-1
		ホールドオフ時間	15-1
		茎の整列.....	25-5, 30-2
		取り付け済み	35-1
		信号の消失	35-1

次のページへ

	ページ		ページ
清掃	60-1	適応曲線	
電圧	25-6, 30-3	AutoTrac モード	40-6
整列		ドキュメントモード	40-6
条誘導システム	25-5, 30-2	手動記録	40-6
清掃		電圧	
畝センサー	60-1	畝センサー	25-6, 30-3
設定		枕地旋回	35-1
再開ボタン	15-1	要件	20-1

利用可能な John Deere 整備関連文書

技術情報

John Deere から技術情報をご購入いただけます。出版物は、印刷版または CD-ROM 形式でご利用いただけます。

以下のいずれかの方法で注文できます。

- John Deere 技術情報ストア：www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- 電話：1-800-522-7448
- John Deere 取扱店へのお問い合わせ

ご利用いただける情報には次のものがあります。

DX,SERVLIT-40-07DEC16-1/5

正しい部品を識別できるように、部品カタログには、お使いの機械に利用可能な整備部品が分解組立図と共に記載されています。これは組み立て、分解の際にも役立ちます。



TS189—UN—17JAN89

DX,SERVLIT-40-07DEC16-2/5

オペレータマニュアルは、安全、操作、メンテナンス、および整備に関する情報を提供します。



TS191—UN—02DEC88

DX,SERVLIT-40-07DEC16-3/5

技術マニュアルでは、お使いの機械に関する整備情報を概説します。また、仕様、組み立て / 分解手順の図解、作動油フロー図解、配線図が含まれます。一部の製品では、修理および診断情報のマニュアルは別冊となっています。エンジンなどの一部の構成部品に関しては、独立した部品技術マニュアルが用意されています。



TS224—UN—17JAN89

次のページへ

DX,SERVLIT-40-07DEC16-4/5

教育カリキュラムは、メーカーに関係なく、基本的な情報を詳しく説明している以下の 5 つの包括的なシリーズの書籍を用意しています。

- Agricultural Primer (農業入門) シリーズは、農業および牧場における技術を扱っています。
- Farm Business Management (農業ビジネス管理) シリーズは、「実世界」の問題を調査し、マーケティング、資金調達、機器の選択、およびコンプライアンスの分野での実践的な解決法を提供しています。
- 整備の基礎マニュアルでは、オフロード機器の修理方法とメンテナンス方法を解説しています。
- 機械操作の基礎マニュアルでは、機械能力と調整、機械性能を向上させる方法、不必要な圃場作業をなくす方法について説明しています。
- 小型装置の基礎マニュアルでは、40 PTO 馬力までの装



置の整備とメンテナンスの手順について説明しています。

TS1663—UN—10OCT97

DX,SERVLIT-40-07DEC16-5/5

John Deere のサービスがお客様の現場を守ります

John Deereはお客様へのサービスを大切にします

John Deereはお客様の満足度を大切にします。

John Deere取扱店は、お客様に以下の部品およびサービスを迅速で効率的にご提供できるよう尽力しています。

- ご使用の機器のメンテナンスとサービスパーツ
- ご使用の機器を保守するための熟練サービス技術員、必要となる診断、および修理工具

お客様の満足度に関する問題解決プロセス

John Deere取扱店は、お客様の機器をサポートし、起こりうる問題の解決に尽力しています。

1. John Deere取扱店にお問い合わせの際には、以下の情報をご用意ください。

- 機械モデル、製品識別番号
- 購入日
- 問題の性質

2. 問題については取扱店のサービスマネージャーにご相談ください。

3. 問題が解決できない場合には、取扱店の経営者にご相談し、サポートを要請してください。

4. 取扱店が解決できない恒久的な問題の場合には、取扱店を介してJohn Deereへご連絡ください。お客様サポートセンター 1-866-99DEERE (866-993-3373) まで電話によるお問い合わせ、または次のアドレスからメールでのお問い合わせも可能です。www.deere.com/en_US/ag/contactus/



TS201—UN—15APR13

DX,IBC,2-40-28NOV12-1/1
