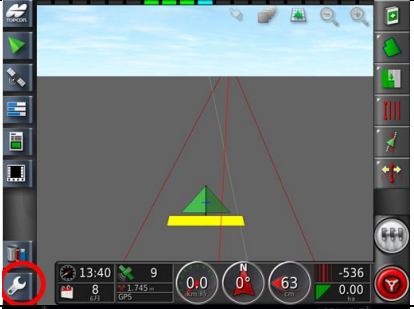




トプコン ISOBUS システム
可変施肥操作マニュアル
第一版

本紙では、マップベース可変施肥を行う際の設定手順を説明します。ISOBUS 接続及び設定に関する手順は別紙を参照ください。

① 可変施肥機能設定 ※作業機との接続設定は別紙を参照ください。

手順	イメージ	内容
1.		X25(A)の画面上に警告文が出てきたら下にスライドした後、「はい」を選択します。
2.		「はい」を選択した後、走行画面が立ち上がります。 左下にある「スパナ」のアイコンを選択します。
3.		「システム」→「機能」→「牽引機器」を選択して、「変動レート制御」を有効にしてください。 有効にしましたらガイダンス画面に戻ります。

② 施肥マップ(ISO-XML)取り込み

ここでは USB に保存した施肥マップ(ISO-XML)ファイルを取り込む手順を説明します。施肥マップは事前に USB に保存して準備ください。

1.		コンソールを起動してガイダンス画面を表示した後、データを保存した USB を挿入してください。
2.		「ジョブ」→「新規」を押して新規ジョブ作成画面に移動します。 ※圃場境界を作成している場合は事前に圃場を選択してください。
3.		✔を押してジョブを作成します。
4.		「ジョブ」→「VRC 設定」を押して VRC の設定画面を表示します。
5.		→を押してください。

6.		VRC レートソースタイプの選択画面で「ISO XML」を選択してを押してください。 ※選択された行は白色に変化します。
7.		を押して、表示をUSBに切り替えます。
8.		を押してUSBルート表示に切り替えます。
9.		USB内に保存されたISO-XMLファイルを選択しを押してください。 ※選択された行は白色に変化します。
10.		ISO-XMLファイル内の地図情報を選択します。表示されているタスクを選択し、を押してください。 ※選択された行は白色に変化します。
11.		ソース、属性設定画面に切り替わります。 <選択>を押してソースと属性を割り当ててください。 ソース：作業機用の処方マップ 属性：ISO-XMLに含まれている散布量情報

12.		ソース、属性を設定したらを押してください。
13.		設定完了となります。 を押すと ISO-XML ファイルを反映します。
14.		マップがガイダンス画面上に表示されたら設定完了です。

③ 可変施肥の開始

1.		 を押し、ISOBUS スプレッダー画面を表示し、 を押します。
2.		 を押し、VRC モードに切り替えます。
3.		VRC モードに切り替えると作業機ライン上の散布量が表示されます。 表示されない場合は施肥マップ上に移動してください。
4.		汎用端末画面の散布量にも自動的に散布量が反映されます。 反映されない場合は TC 設定がされていない可能性がありますので作業機との接続設定を確認してください。

改訂履歴

2020/03/05: 初版

以上