# ISO Match Tellus マッチングマニュアル



INDEX

1. ISO Match Tellus の配線		3
	① ISOBUS 接続のチェックポイント	3
	② GPS 接続のチェックポイント	5
	③ GPS アンテナの設置	6
	④ アクセサリの接続	7
2. ISO Match Tellus の初期設定		8
	①ライセンスの入力	8
	②GPSアンテナ位置の入力	10
	③NMEA信号のチェック	11
	④セクションコントロールのセッティング	13
	⑤CAN Terminationの設定	14
3. その他		15
	① VT インスタンスの変更	15

- ② ファンクションインスタンス(TC番号)の変更 18
- ③ 入力パルスの変更 (作業機側) 21

① ISOBUS 接続のチェックポイント

#### a.非ISOBUSトラクタの場合

イソマッチテラス配線キットを使用し、トラクタバッテリーに直接配線を接続



# b.ISOBUS対応トラクタの場合

Incab9pinケーブルを使用してイソマッチテラスとトラクタキャビン内9pinコネクターを接続



① ISOBUS 接続のチェックポイント

# [配線パタンチェック]



# ・IM powerケーブルを配線する → <u>ページ3. a.非ISOBUSトラクタの場合</u>



# ・キャビン内ISOBUS 9ピン接続 →ページ3 b.ISOBUS対応トラクタの場合



② GPS 接続のチェックポイント



③ GPS アンテナの設置

GPS アンテナはトラクタの左右中心に取り付けて、アンテナとリアアクスルまでの距離B、リアアクスルからヒッチポイントまでの距離 C、アンテナから地面までの高さD、ホイールベースEを測定します。 ※これらの距離は後の設定に必要となるのでメモしておいてください





GPS アンテナからの配線をISO Match Tellus に接続します。



④ アクセサリの接続

IMグリップ



IM インライン





※各アクセサリについては、IMT本体にて詳細を設定する必要があります。

①ライセンスの入力 必要なライセンスを作業機・コントロールBOXに入力します



①ライセンスの入力 必要なライセンスを作業機・コントロールBOXに入力します

ISO Match Tellus のライセンスの入力





②GPSアンテナ位置の入力 アンテナ位置情報を入力します

















A,B,C,D,Eの距離をAt,Bt,Ct,Dt,Etに入力します A = At (トラクタ中心からGPSアンテナが左右にずれている距離) B = Bt (アンテナからリアホイール中心までの距離) C = Ct (リアホイール中心からロアリンクヒッチまでの距離) D = Dt (アンテナから地面までの距離) E = Et (トラクタホイールベース) 10

③NMEA信号のチェック IMTがNMEA信号(GPS)を受信できるように設定をします









③NMEA信号のチェック IMTがNMEA信号(GPS)を受信できるように設定をします





(1)

5

④セクションコントロールのセッティング セクションコントロールをする際の基本設定を入力します



⑤CAN Terminationの設定



以下の画面で「ISOBUS CAN Termication」のチェックを・・・ - ISOBUS対応トラクタとの接続の場合 → 外す - 非ISOBUS対応トラクタとの接続の場合 → 入れる

ISOBUS CAN Termination		
Top UT Broadcast Time Bottom UT Broadcast Time		۲
Top UT Initial SA	132	
Bottom UT Initial SA	128	
Top UT Number	3	
Bottom UT Number	4	E 9
Show Startup Wizard next boot		
Enable TECU next boot		
Delete Stored ISOBUS Objectpool's	$\checkmark$	

① VT インスタンスの変更

複数のISOBUSモニターを使用する際のVT番号の変更方法



以下の画面でVTインスタンスを変更できます - 「Top UT Number」= IMTの上の画面 - 「Bottom UT Number」= IMTの下の画面

ISOBUS CAN Termination		
Top UT Broadcast Time Bottom UT Broadcast Time		۲
Top UT Initial SA	132	
Bottom UT Initial SA	128	
Top UT Number	3	<b>M</b>
Bottom UT Number	4	Eo
変更後は一度電源をOffにして再起	記動する	
Show Startup Wizard next boot		m
Enable TECU next boot	$\checkmark$	
Delete Stored ISOBUS Objectpool's	$\checkmark$	

① VT インスタンスの変更 (変更後の画面番号の確認方法) 複数のISOBUSモニターを使用する際のVT番号の変更方法



① VT インスタンスの変更 (画面の入れ替え) 必要に応じて、作業機画面を画面番号 4 (下)に移動する

Virtual Terminal Settings	<b>.</b>
2 48 s	
]€ 3	1?2
	ЭС
	間



作業機画面が下(番号4)に移動しました。 ※下の画面は上に移動します

② ファンクションインスタンス(TC番号)の変更イソマッチテラステラスのファンクションインスタンス(TC番号)の変更方法



② ファンクションインスタンス(TC番号)の変更イソマッチテラステラスのファンクションインスタンス(TC番号)の変更方法





TC Number を 作業機の番号と揃えます。

※画像は1番で揃えている





② ファンクションインスタンス(TC番号)の変更 イソマッチテラステラスのファンクションインスタンス(TC番号)の変更方法

接続が成功すると繋がっている作業機のセクション表示がされます



③ 入力パルスの変更 (作業機側) 車速連動を行う際の、ホイールパルス/レーダーパルスの設定方法 ※作業機とトラクタECUの2か所の設定が必要になります

[作業機の設定]



③ 入力パルスの変更 (トラクタECU側) 車速連動を行う際の、ホイールパルス/レーダーパルスの設定方法 ※作業機とトラクタECUの2か所の設定が必要になります

[トラクタECUの設定]



トラクタECUの画面が表示されない場合



車速取り出しの方法を選択します。

- Wheel → ホイールパルス
- Radar → レーダーパルス

ホイールパルス/レーダーパルスで車速連動する場合は、 以下の画面にてパルス数の調整が可能です

