


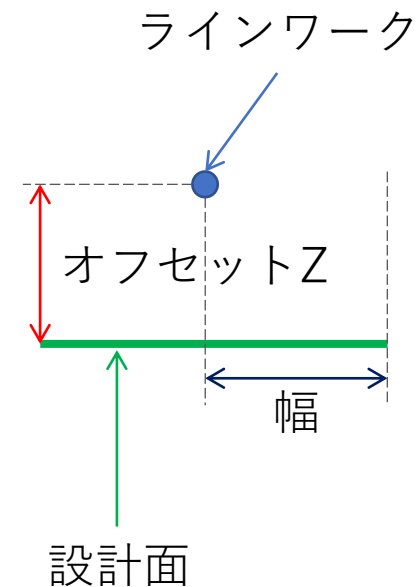
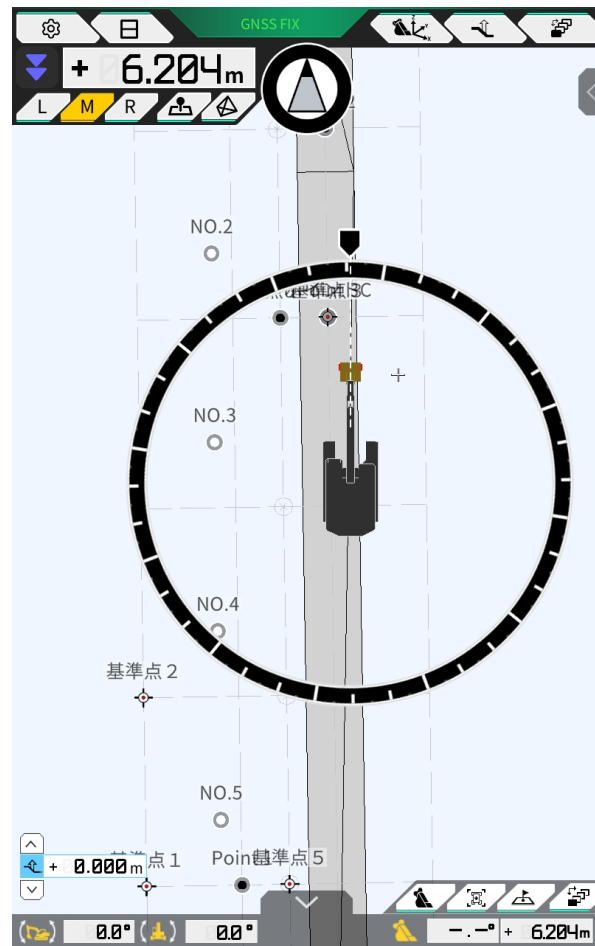
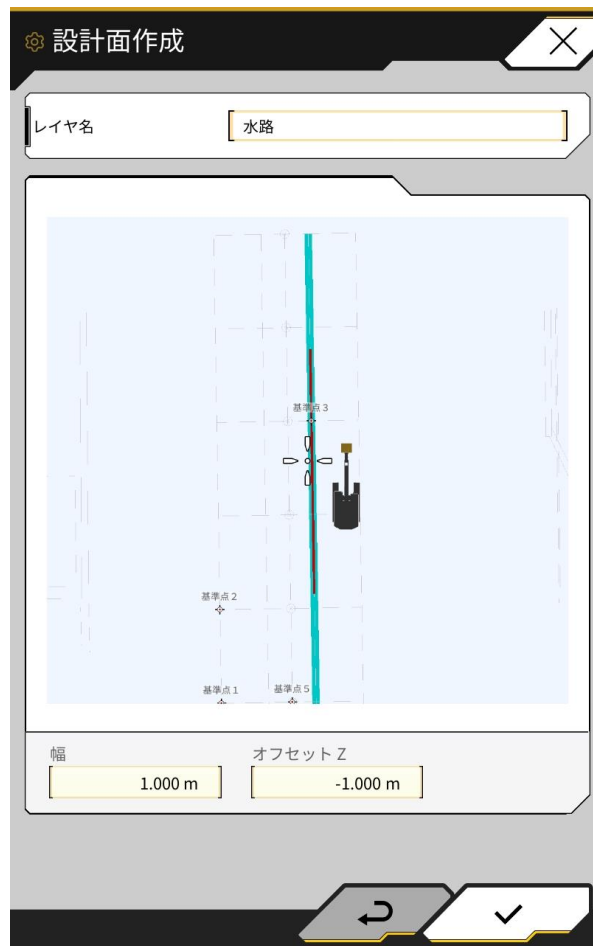
---

A large sunburst graphic composed of many thin blue lines radiating from a central point, positioned behind the main text.

# Smart Construction Pilot v1.0.04 更新内容

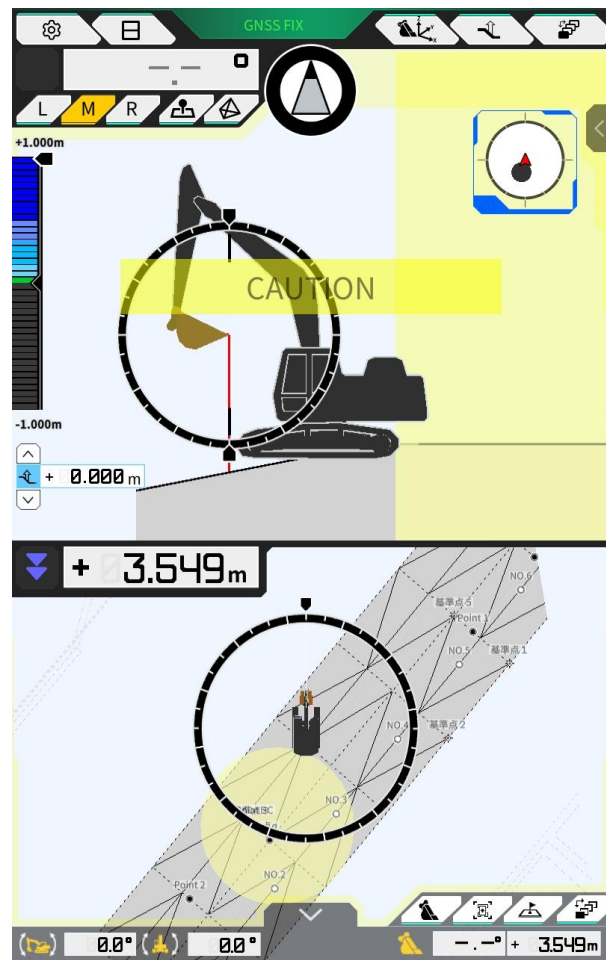
ラインワークから設計面を作成できるようになりました。

この機能はプロジェクト設定の  ボタンで利用できます。ラインワークから設計面を作成するには、カーソルを移動しラインワークを選択し「幅」と「オフセットZ」を入力して下さい。



危険区域への立ち入り、構造物やフェンスなどとの衝突、埋設物や架空線との接触を回避するための機能としてジオフェンス機能が利用できるようになりました。

ジオフェンスはプロジェクト設定の  ボタンから作成することができます。



## 重要事項

ジオフェンス接触検知・アラート通知機能は使用する環境や条件等により機能が正しく動作しないことがあります。ジオフェンス接触検知・アラート通知機能を過信せず、機能および使用条件を理解した上で使用して下さい。

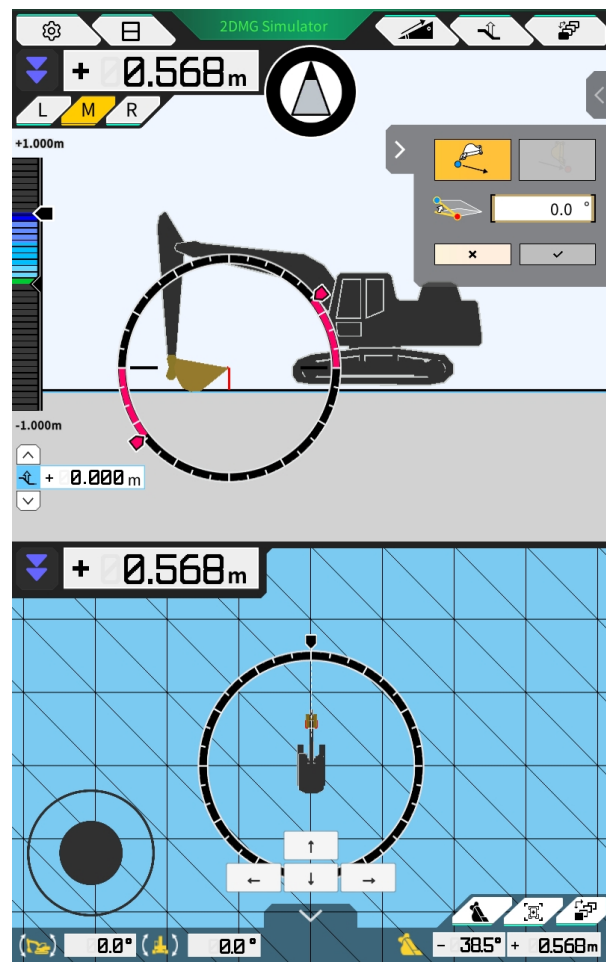
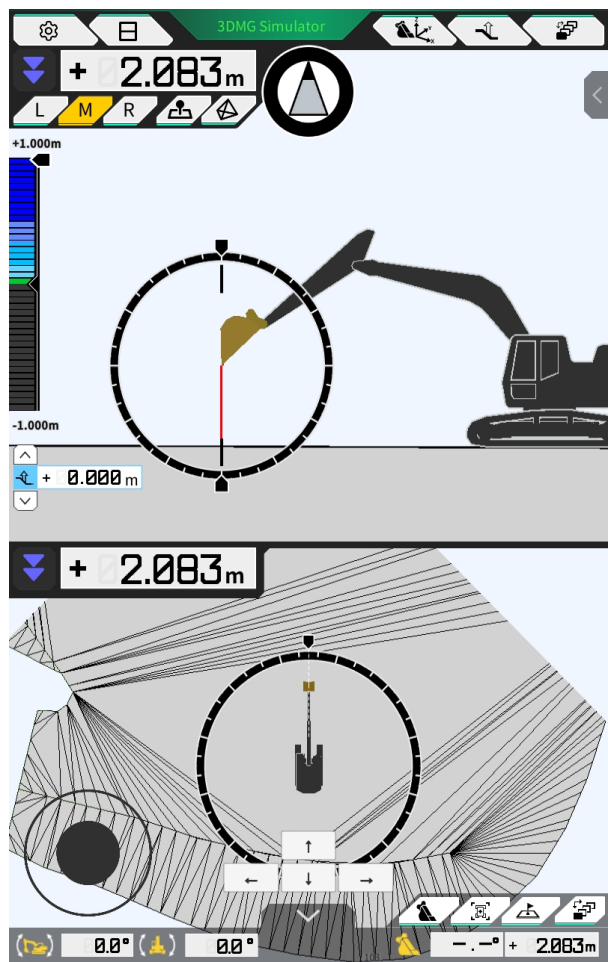
\*現時点では2ピースブームとスイングブームの機種はジオフェンスをご利用いただけません

ジオフェンスは共通設定から有効化できます。



シミュレータ機能が利用できるようになりました。  
コントローラが無くてもPilotアプリを利用できます。トレーニングやデモ等でご利用下さい。

シミュレータモードでは3D/2Dのマシンガイダンスを利用できます。



制限事項：

- ペイロードメータは利用できません
- ジオフェンスは利用できません
- いくつかの機能やメニューが利用できない、または表示されません
- 3画面表示は選択できません
- プロジェクトファイルやバケットをサーバからダウンロードすることはできません

シミュレータモードは共通設定から有効化できます。

シミュレータモード

ON

OFF

タブレットのストレージ容量が閾値以下となった場合にメッセージを表示し、キャッシュなどの不要ファイルを削除できるようになりました。



起動画面



アプリ利用中

ストレージ空き容量閾値の設定は共通設定から変更できます。

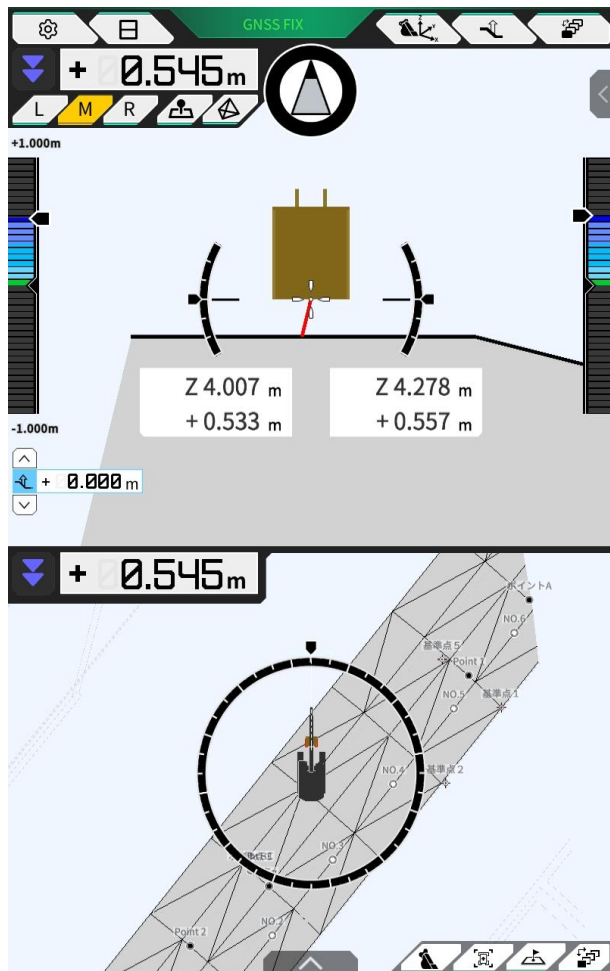


デフォルトは「10%」です。

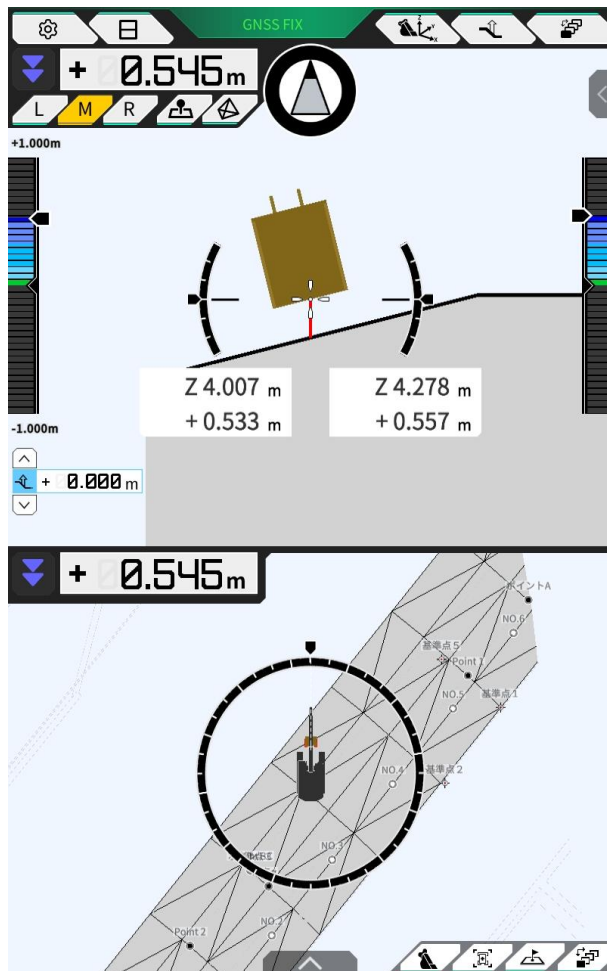
## 重要事項

削除対象はログファイルなどで、施工履歴などのデータは削除されません。

前面表示で車体のロールを固定する・しないを設定できるようになりました。  
 前面表示回転モードがOFFの場合、設計面が水平に表示されます。



ON : バケットが水平



OFF : 設計面が水平

前面表示回転モードの設定は  
 メニュー > ガイダンス設定  
 > アプリケーション設定  
 から変更できます。

前面表示回転モード

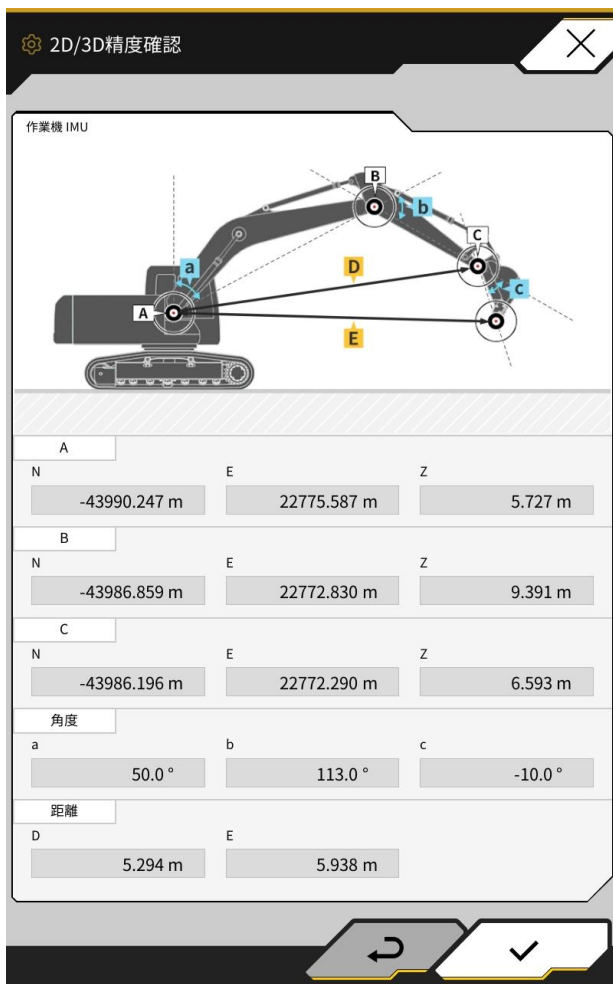
水平固定

ON

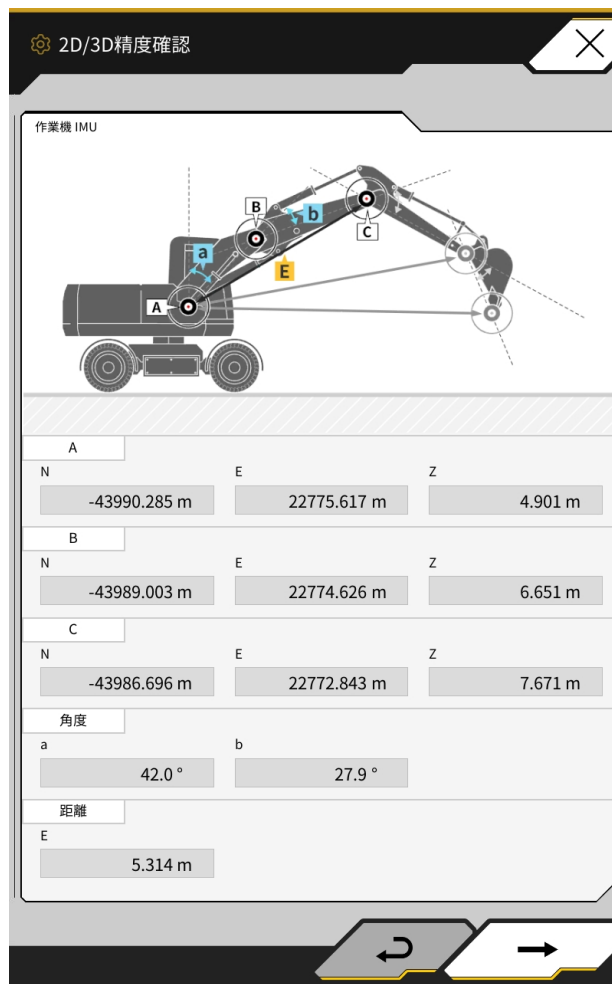
OFF

デフォルトは「ON」です。

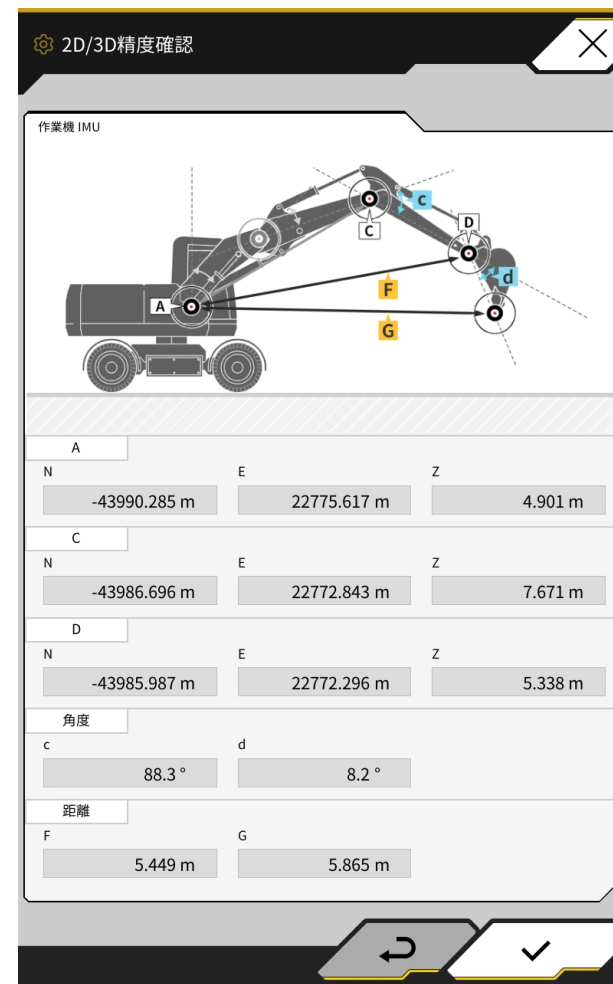
作業機のピン座標、角度、ブームフットからの距離をリアルタイムに確認できる機能が利用できるようになりました。



標準/スイングブーム機種

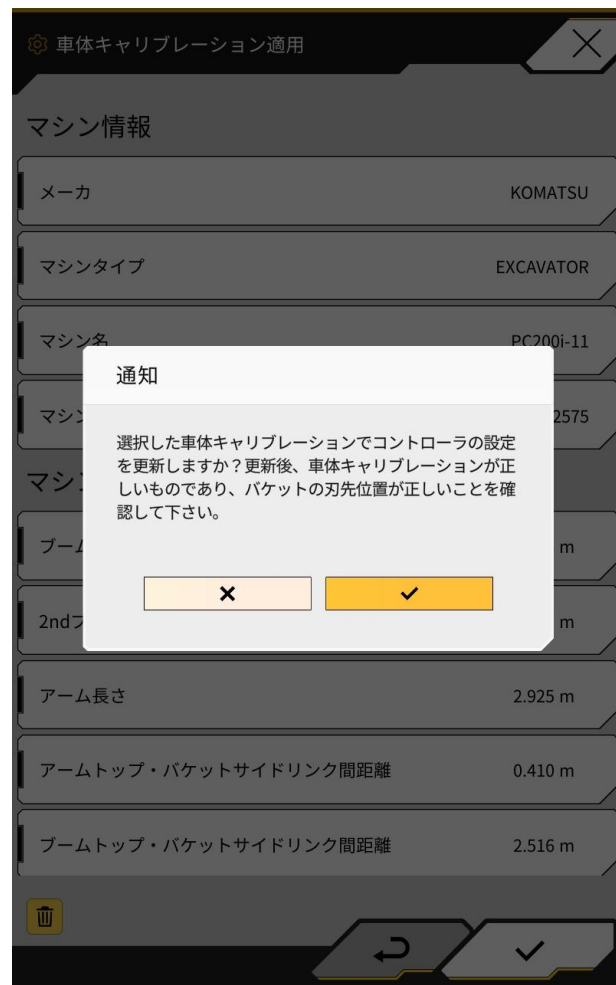


2ピースブーム機種





過去の車体キャリブレーションデータを復元できるようになりました。

コントローラの交換などで載せ替えとなる場合、事前に車体キャリブレーションファイルをサーバからダウンロードしてご利用下さい。



メニュー > 管理者設定  
 > 車体キャリブレーション設定  
 > 車体キャリブレーション復元  
 から機能をご利用いただけます。

 : サーバからキャリブレーションデータをダウンロード

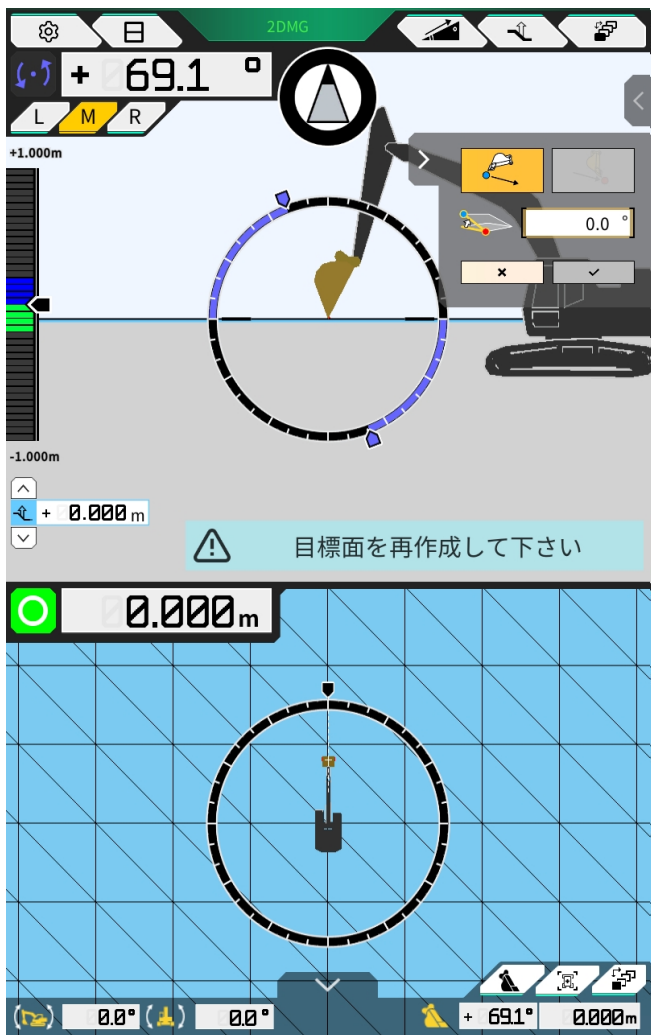
 : SDカードなどのストレージからキャリブレーションデータを読み込

## 重要事項

車体キャリブレーション復元後、車体キャリブレーションが正しいか、刃先位置が正しいかを必ずご確認下さい。

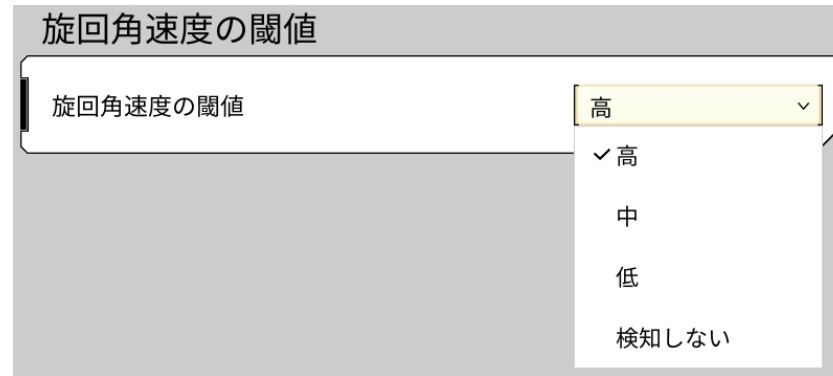


ユーザビリティ向上のため、ガイダンスの妨げにならないようにエラーメッセージを画面右下に移動しました。また、旋回を検出する閾値を選択できるようになりました。



旋回を検出する旋回角速度の閾値として「高」「中」「低」「検知しない」の4つの選択を追加しました。「検知しない」の場合には『目標面を再作成して下さい』のエラーメッセージは表示されません。

設定はメニュー > ガイダンス設定 > アプリケーション設定から変更できます。



デフォルトは「高」です。

起動画面の背景画像を変更しました。



## 車体キャリブレーションの右手系座標へ対応しました。

トータルステーションの座標系（右手・左手）に依らず車体キャリブレーションを実施できるようになりました。

## プロジェクション情報とペイロードパラメタをダウンロードできるボタンを配置しました。

最新のプロジェクション情報とペイロードパラメタを手動でダウンロードできるように、各メニュー内にダウンロードボタンを配置しました。

## アプリのバージョンアップ時にアプリケーション設定の情報が引き継がれるようになりました。

前のバージョンからアプリケーションをアップデートした場合に、アプリケーション設定の情報が引き継がれるよう対応をしました。

## 共通設定に「地域」の選択項目を追加しました。

「地域」を間違えて選択してしまった場合などに、共通設定から「地域」を変更して下さい。

## チルトバケットの形状を標準バケットと同じ3D形状に変更しました。

これまでチルトバケットはバケットリンクが表示されていませんでしたが、標準バケットと同じ3D形状となるよう変更しました。

## ツースキャリブレーションの結果が反映されない。

ツースキャリブレーションで変更した値が刃先計算に正しく反映されない問題を修正をしました。

## 上面表示で車体の表示が異なる。

ヒートマップのON・OFFによって、上面表示での車体表示が異なるバグを修正しました。

## コントロールポイントが表示されない。

「3D」と「3DMesh」でコントロールポイントが表示されないバグを修正しました。

## マシンガイダンスのパフォーマンスを改善しました。

TINの密度が高いプロジェクトファイルでアプリケーションの表示遅延や停止が発生するため、パフォーマンスの改善を実施しました。