



YANMAR

ロボットトラクター/オートトラクター

YT488R / YT498R / YT4104R / YT5114R

88PS

98PS

104PS

114PS



ヤンマーホームページ
<https://www.yanmar.com/jp/>



ヤンマーアグリ最新情報をご紹介
ヤンマーアグリ
公式facebookページ



ヤンマーアグリ製品やサービスをご紹介
「ヤンマー農業チャンネル」
YouTube チャンネルはコチラ

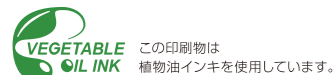


ヤンマーアグリ株式会社

〒702-8515 岡山県岡山市中区江並428
yanmar.com



このカタログの仕様は、改良などにより、予告なく変更することがあります。



⚠️ 安全に関するご注意

- ご使用の際は、取扱説明書をよくお読みのうえ、正しくお使いください。
- 無理な運転は商品の寿命を縮め、故障・事故の原因となることがあります。
- 故障・事故を未然に防止するため、定期点検は必ずおこなってください。
- 保証書はご購入の取扱い店で必ずお受け取りください。

商品についてのご意見、ご質問は下記へ…

SMART PILOT



効率も、精度も、 自動作業の頂へ。

高精度と使いやすさで好評を得ている
ヤンマーのロボットトラクター/オートトラクターが
お客様の声にお応えしてさらに進化。
コンバインとほ場データが共有可能となり、
直進モードの操作がさらに簡単になりました。
人にやさしく、作業は正確に。
省人化・高効率・高精度によって生産性を向上。
未来へ続く、強い農業へ。自動作業で切り拓きます。

SMARTPILOT

省人化 / 高効率 / 高精度



TOUGH & SMART

※実際の販売モデルとは形状が異なる場合があります。



ロボットトラクター



オートトラクター



ができること

ロボット トラクター仕様	オート トラクター仕様	作業モード	機能	無人/有人	作業イメージ	自動
○	—	 ロボットトラクター モード	自動作業	無人	無人で自動作業  	<ul style="list-style-type: none"> ・ハンドル操作 (直進、旋回) ・作業機 上・下 ・PTO 入・切
○	○	 オートトラクター モード	自動作業	有人	有人で自動作業  	<ul style="list-style-type: none"> ・ハンドル操作 (直進、旋回) ・作業機 上・下 ・PTO 入・切
○	○	 直進モード	自動で直進	有人	自動で直進   ほ場登録なしでもA点B点を登録すれば直進作業ができる	<ul style="list-style-type: none"> ・ハンドル操作 (直進)
○	○	 枕地直進モード	自動で直進 (あぜ際)	有人	枕地を自動で直進   ほ場登録すれば、あぜに平行して直進作業ができる。	<ul style="list-style-type: none"> ・ハンドル操作 (直進)



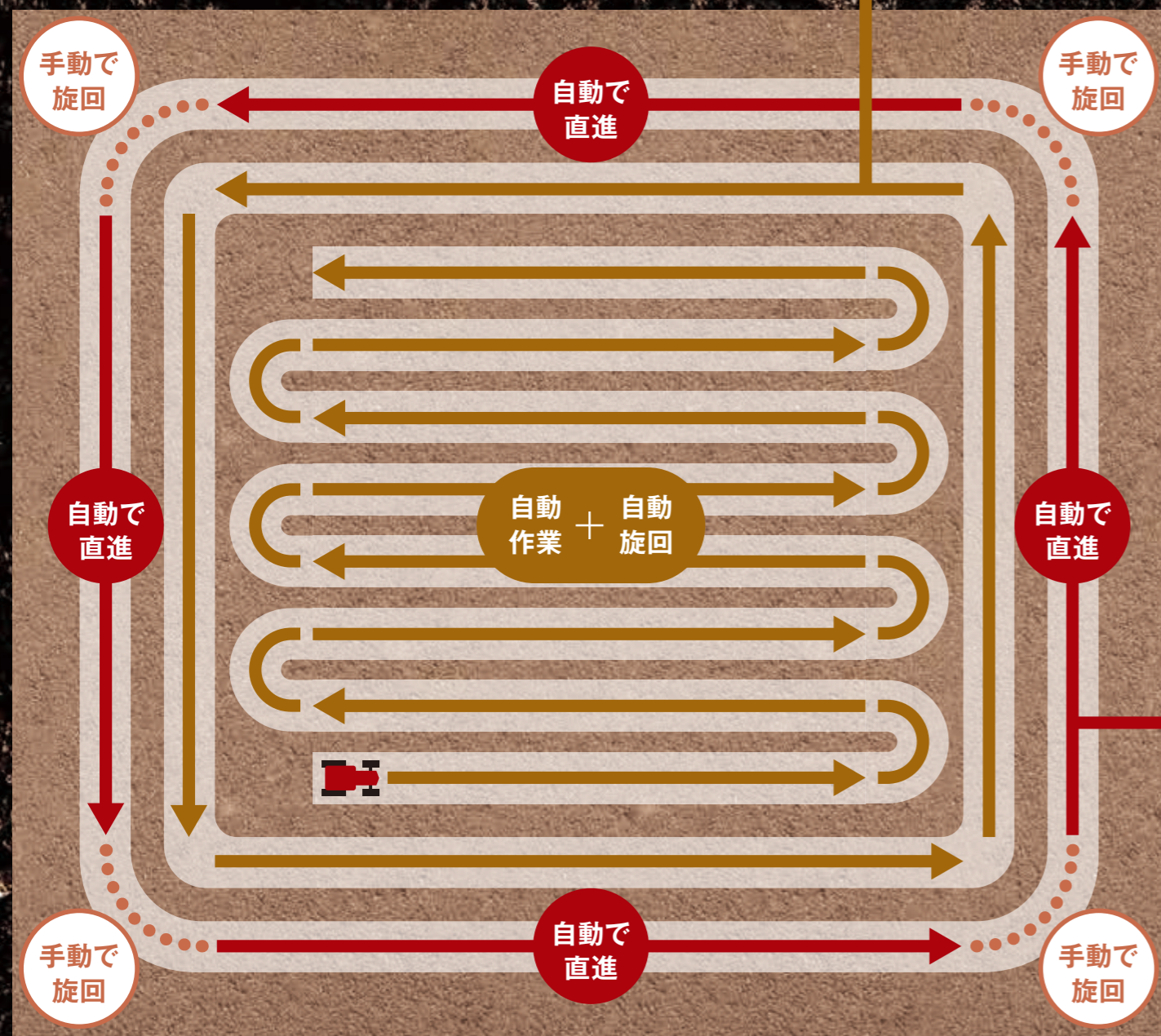
1枚のほ場の9割^{※1}を自動で作業できる

ロボットトラクター

オートトラクター

あぜ際の1~3周^{※2}を除き、ほ場の9割を自動で作業。
あぜ際の回り耕も枕地直進モードで自動で直進。手動は四隅のみ。

※1 ヤンマー調べ、ほ場面積0.92ha (122×76m) ローター2.4m ※2 ほ場の条件により異なります



あぜ際を残して自動で仕上げられる

事前に設定した経路において、ステアリング(旋回)、作業機昇降、前進・後進・停止、PTOの入・切を自動で行う。

自動作業		ロボットトラクターモード 無人
		ロボットトラクター オートトラクター
+		
自動旋回		オートトラクターモード 有人
		ロボットトラクター オートトラクター

あぜ際の回り耕を自動で直進

ほ場外周に平行な直進経路を作成。自動で直進作業ができる。

自動で直進		枕地直進モード 有人
		ロボットトラクター オートトラクター

直進も旋回も自動!

あぜ際を残して自動で仕上げられる



あぜ際の回り耕も自動で直進!

ほ場外周に平行に直進できる



ロボットトラクターモード | 無人

ロボットトラクター オートトラクター



オートトラクターモード | 有人

ロボットトラクター オートトラクター



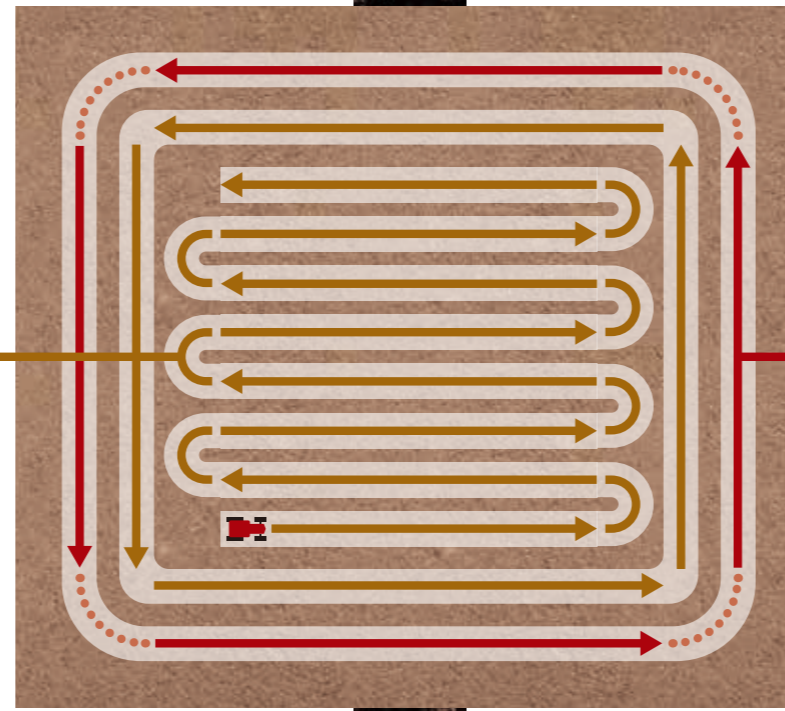
枕地直進モード | 有人

ロボットトラクター オートトラクター



自動で直進

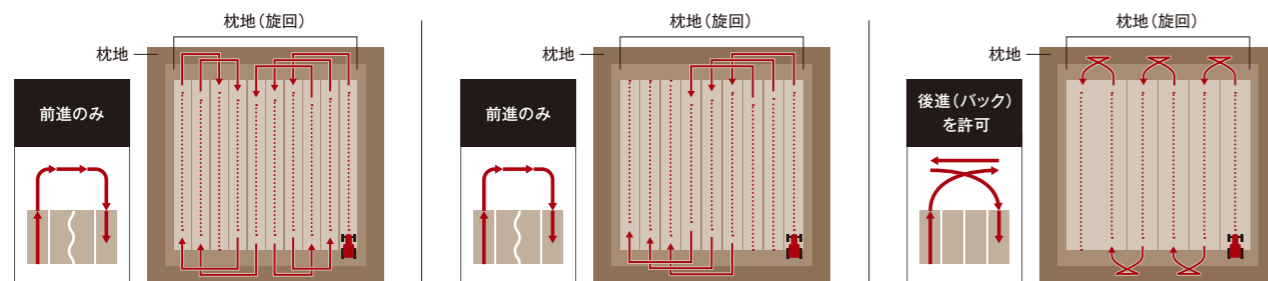
自動で旋回



事前に設定した経路において・ステアリング操作、作業機昇降、前進・後進切替え、停止、PTO入・切、車速調整などを自動で行う。

登録したほ場外周を基準に、平行な直進経路を自動で作成。四隅のみ手動で旋回。

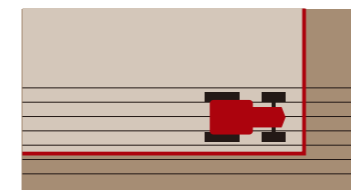
■ 旋回方法と経路パターン



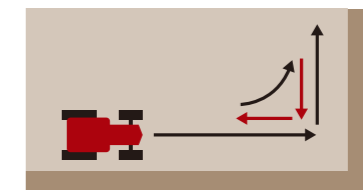
ブロック単位で作業を行う。

片ブレーキを使用せずに、ほ場を荒らすことなく旋回できる。

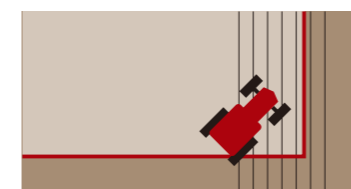
前進・後進・停止を駆使して、一列ずつ緻密に作業。



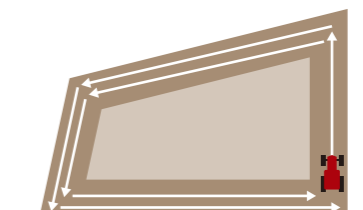
ほ場外周に平行な直進経路で作業。



四隅の旋回は手動で



方向を変えると、その方向にもっとも合ったほ場外周に平行な直進経路を作成。



変形ほ場にも対応

ロボットトラクター/オートトラクターで作業が変わる 農業経営の課題解決へ

省人化



一人で2台の
トラクターを操作できる

作業経験が少なくても、
まっすぐ作業や
効率的な旋回ができる

ロボットトラクターを監視

協調作業



ロボットトラクターを監視

複合作業



トラクターに乗らないで作業ができる
タブレットやリモコンでトラクターを遠隔操作

高効率



作業の重複を減らせる

自動でまっすぐ作業できるので、
より重複の少ない作業ができる

自動で効率のよい作業経路を作成できる

作業経路はタブレットで自動作成。
効率のよい経路が提示される

高精度



熟練度を問わず

まっすぐ等間隔の作業ができる

作業者が変わっても同じレベルの高精度作業ができる
まっすぐ等間隔だから、ほ場を効率よく使うことができる

均一な播種・施肥ができる

重なりや漏れを抑えることで、
ムラ・ムダのない播種・施肥ができ、
コストを抑えて収量はアップ

高精度な播種作業で、後作業も効率よくなり、
収量アップにもつながる

作業状態の確認が容易にできる

余裕を持って作業の状況を確認できるので、
仕上がりが変わった際もすぐに対応でき精度が上がる

実証。省人化 / 高効率 / 高精度

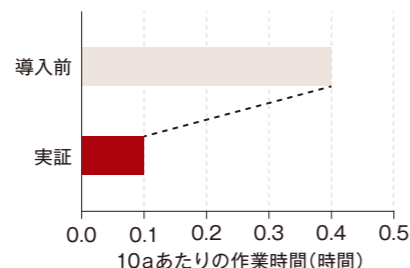
高効率 / 高精度

耕起 前作大麦、後作米の水田転換畑

■ ロボットトラクター(無人)

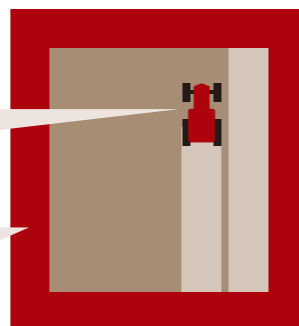
作業時間

75%削減



無人作業
(ほ場中央部76%)

有人作業
(外周一周)



出典「スマート農業実証プロジェクト 露2D07」実証関係データをもとに作成



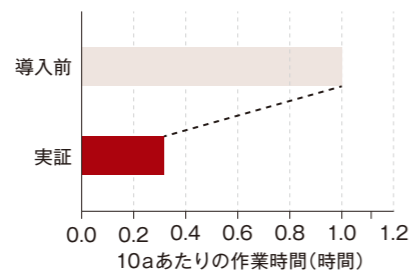
うね立て ブロッコリー

■ オートトラクター(有人) 2畦整形ロータリー

作業時間

64%削減

1.00h/10a ▶ 0.36h/10a



しかも高精度!

自動直進作業で、まっすぐにうねが揃う。作業時間も大幅に短縮。しかもバックも高速化できるため、ターンしないワンウェイ作業でも同等のスピードで行える。

うねが曲がると、うねの数が減る。



出典「スマート農業実証プロジェクト 露2D07」実証関係データをもとに作成

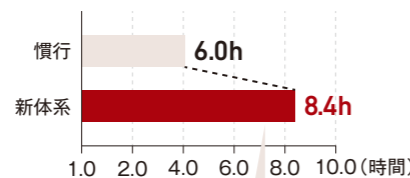


耕うん 適期作業

■ オートトラクター(有人)

夜間作業時間

40%延長



繁忙期1日の耕うん作業を夜間作業で2時間半近く延長できた。



夜間でも能率・精度を落とさず自動運転

出典「スマート農業実証プロジェクト 大H14」実証関係データをもとに作成

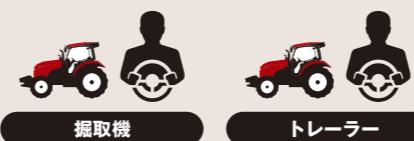
※イメージ

省人化 / 高効率

少ないオペレーターで時間短縮できる「協調作業」

■ ナガイモ収穫

オペレーター2人 オペレーター2人
トラクター(有人)2台



掘取機

トレーラー

32.08h/10a

オペレーター1人 オートトラクター(有人)1台
ロボットトラクター(無人)1台



ロボット
トラクターを
監視

掘取機

トレーラー

25.27h/10a

※トラクター(有人)からロボットトラクター(無人)を目視で監視可能な位置関係で作業してください。
出典「スマート農業実証プロジェクト 露B01」実証関係データをもとに作成

ユーザーの声

ほ場が大きくなるほど自動走行が多いので体が楽です。これまでは作業機の状態を振り返って確認しながら作業していたので結構疲れていたんですが、ロボットトラクターは走行は機械に任せて、作業機や作業状況の確認に集中できるのがよいですね。

北海道 水稲/麦/そば

飼料用トウモロコシの条蒔きでは、長いほ場でもまっすぐ播種でき、刈取作業もスムーズ。オペレーターの腕の差が出にくい。人が変わっても安定した作業ができます。人手不足で生産能力が限界にきている家族経営の農家、人材育成に課題を抱える大規模農家、飼料生産を行うコントラクターにおすすめです。

宮崎 畜産

外周も自動でまっすぐ作業ができるので、本当に楽。

ロボトラ®は同時にできる作業が増えて、適期を逃しにくい。

北海道 稲/麦/大豆他

新入社員が即戦力になる。若手社員は自動運転で作業方法を習得しながら、実務も行えます。作業効率が上がり余裕ができた分さらにしっかりした土づくりが行え、品質の向上にもつながります。

岡山 キャベツ/玉ねぎ



※実際の販売モデルとは形状が異なる場合があります。

水、砂、衝撃に強い、簡単に使える10.1インチタブレット



- スマートフォン感覚で直感的に使える
- ほ場登録・作業機登録・経路作成など各種設定ができる
- 作業前に自動作業のシミュレーションができる
- 防塵・防滴設計 IP65準拠
- 作業状況、作業時間、燃料の残量などがわかる
- 作業中に遠隔操作で車速・エンジン回転などの調整ができる
- 作業開始/停止/再開ができる

簡単に遠隔操作できるリモコン



作業開始/停止/再開ができる。

人や障害物を検知する障害物センサ

レーザーや超音波で物体との距離を計測するセンサをトラクターの前後左右に設置。周囲の人や障害物を検知した場合、条件により減速または停止。

※障害物センサの作動には条件があり、あらゆる条件で動くものではありません。



すっきりとした開放的なキャビン

広々としたスペースに、360度見回せるパノラマ視界。タブレットなどよく使う操作系装置は右側集中配置。



走行状態がひと目でわかるセーフティランプ

全方向から自動走行の状態を確認できる3色のランプを設置。各色によって自動運転の状態を表示。



セーフティブレーキ

自動運転中にエンジンが停止すると、自動でブレーキがかかる。



高精度作業を可能にするアンテナユニットと補正情報サービス

RTK-GNSSを使用。数cm単位の高精度測位で、ズレを最小限に抑えた作業が可能に。専用基地局の設置が不要なRRS・VRSに対応。

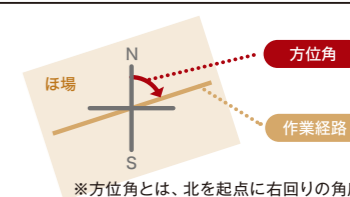
※補正情報サービスには、別途、通信機器代・通信費・利用料がかかります。



他社製の自動操舵装着機でも、同じ作業方向で作業ができる

他社製*1自動操舵装置を装着した機械で随伴作業をする場合、オートトラクター・ロボットトラクターで作成した経路の方位角の数値を、随伴する機械に入力することで同じ方位角（作業方向）で作業ができる。

※1ニコン・トリプル、トプコン



※方位角とは、北を起点に右回りの角度

自動作業の設定は3つ。簡単にスタートできる！

ロボットトラクター

オートトラクター



アプリを起動

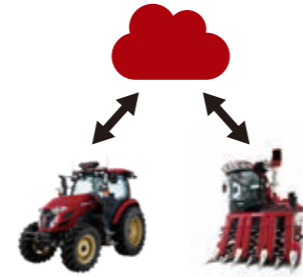
起動後、衛星測位、位置確認



1 ほ場と作業領域の設定

ほ場の外周を一周する事でほ場登録完了。

クラウド経由ではほ場データをコンパインと共有できる



2 作業機の設定

使用する作業機を登録。



3 経路の作成

巡回パターン設定



スタート！

スタート位置に合わせて作業開始

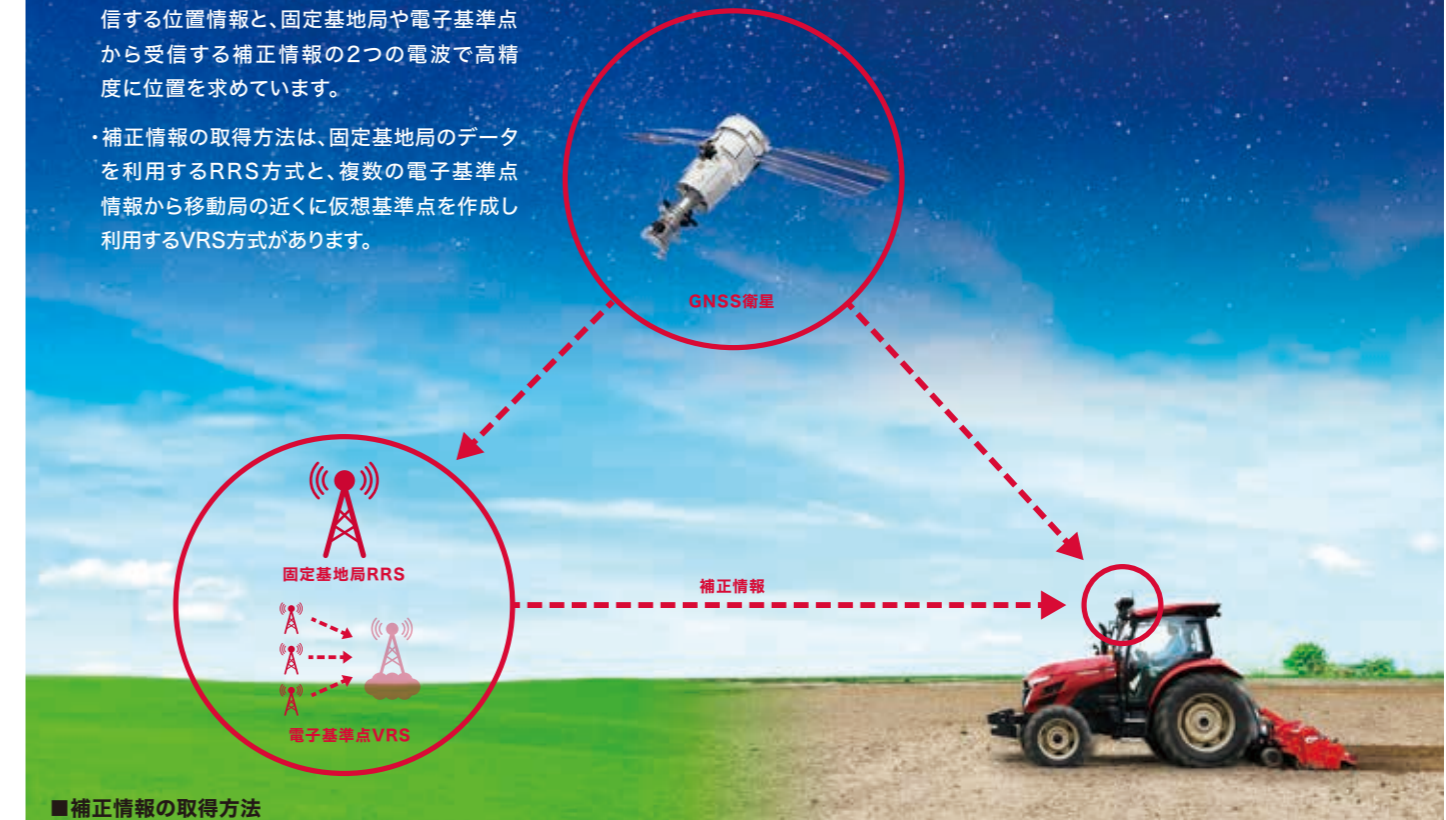
初回の登録のみでOK！

RTK-GNSSによって 数cm単位の精度の位置情報を取得

ロボットトラクター オートトラクター

・移動局(トラクター)は、衛星(GNSS)から受信する位置情報と、固定基地局や電子基準点から受信する補正情報の2つの電波で高精度に位置を求めています。

・補正情報の取得方法は、固定基地局のデータを利用するRRS方式と、複数の電子基準点情報から移動局の近くに仮想基準点を作成し利用するVRS方式があります。



補正情報の取得方法

基地局	通信方式	通信機器	使用条件
固定基地局 RRS	固定基地局のデータを利用。 ・国土地理院が管理する、全国約1,300カ所に設置されたGNSS連続観測点「電子基準点」 ・地方自治体、JAなどが設置した独自基地局 ・電気通信事業者が設置した独自基地局	デジタル簡易無線	固定基地局より約5km以内
		スマートフォン + Ntripアプリ	回線通信エリア圏内 固定基地局から約10km以内
		専用受信端末	
電子基準点 VRS	仮想基準点方式と呼ばれ、複数の電子基準点の観測データから、測量現場のごく近くにたまたかも基準点があるかのような状態(仮想基準点)を作り出す技術。	スマートフォン + Ntripアプリ 専用受信端末 Ntrip	回線通信エリア圏内

※補正情報サービスには、別途、通信機器代・通信費・利用料がかかります。
 ※RTK(Real Time Kinematic)は、リアルタイムキネマティック測量の略で、既知点からの補正観測情報をインターネット回線や無線を利用して、トラクター(移動局)に送信し、トラクターの位置をリアルタイムで測定する方法を言います。
 ※GNSS(Global Navigation Satellite System)は、GPSやGLONASSなどの測位システムの総称で、日本語では「全球衛星測位システム」や「全球測位衛星システム」と呼ばれています。
 ※電子基準点とは、国土地理院が管理する全国約1,300カ所に設置されたGNSS連続観測点。※ほ場での測位誤差は、RTK-GNSS 2点間の相対位置 誤差/数cm ※GNSS受信機は、対応型である必要があります。補正情報:RRS方式/VRS方式補正情報のデータフォーマット:RTCM3.0/RTCM3.1/RTCM3.2/CMR/CMR+ ※Ntrip(Networked Transport of RTCM via Internet Protocol)は、GNSSの観測データや補正データの送受信をインターネット経由で行うための通信方式です。

もしものときも安心！ 補正情報が一時的に途切れても、作業を中断せずに継続！

万が一、自動走行中に補正情報が途切れ、RTK高精度測位状態を維持できない場合は、自動でD-GNSSに移行し、最大60秒間自動走行を継続。その間にRTK高精度測位に復帰すれば、そのまま自動走行を継続。復帰しない場合は、自動走行を一時停止します。

測位精度	測位精度
RTK	数cm
D-GNSS	30cm程度



※実際の販売モデルとは形状が異なる場合があります。



ほ場登録不要で、自動で直進!

旋回時のON/OFFは作業機昇降と連動

A-B点を設定

開始地点と終了地点でボタンを押して設定するだけ!
 簡単に直進作業ができます。

ほ場の外周を測定しなくても簡単に自動での直進作業ができる。

- 1 開始地点**
A点を設定
- 2 終了地点**
B点を設定
- 3 自動で直進経路が作成される**

1 ハンドルを切る
 自動で直進 → 手動旋回 / 作業機も上がる

ハンドル操作不要!
 ゆとりを持って作業確認

自動操舵 ON
 自動で直進

自動操舵 OFF
 手動旋回

2 作業機昇降スイッチを下げる
 手動旋回 → 自動で直進 / 作業機も下がる

自動操舵 ON
 自動で直進

■ 基準線作成は3パターン

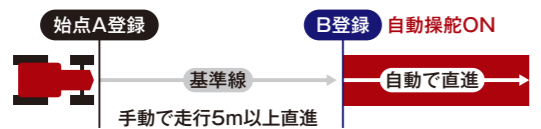
- ① A点+B点**
A点とB点を指定して基準線を作る。
- ② A点+車両方位角**
トラクターの位置(A点)とトラクターの向きから基準線を作る。
- ③ A点+設定方位角**
トラクターの位置(A点)と基準角度の設定から基準線を作る。



■ 経路作成は2パターン

- 作業幅基準**
設定した作業幅によって自動で直進する経路を決定。
- 自車位置基準**
基準線と平行にトラクターの位置から自動で直進。作業幅は関係しない。

作業しながら、基準線登録ができる!



手元に設けたスイッチで簡単に操作できる

- 1 AUTOスイッチ**
オートトラクターモード/直進モードの開始・終了を行う。
- 2 オフセットスイッチ**
作業中、経路からズレている場合は、オフセットスイッチで軌道修正。事前に1回分のオフセット量を設定できる。設定範囲: 1~10cm

タッチパネル式カラーモニター

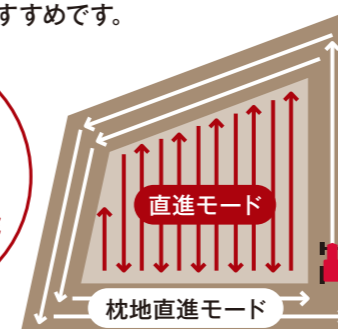


ほ場のほとんどを自動で直進

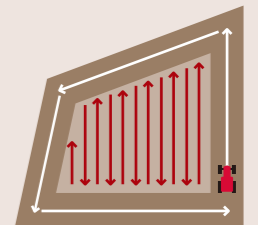
直進モード + 枕地直進モード

播種・うね立て・管理作業や変形ほ場で直進部分を最大にしたい方におすすめです。

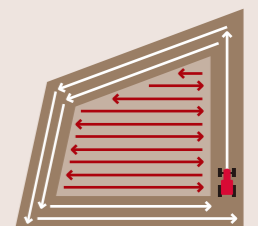
枕地の本数と
うねの向きを
自由に設定可能



枕地の本数を
変更



うねの向きを
変更



インプルメント



ロボットトラクター

肥料散布作業 **ブロードキャスター**



オートトラクター

耕起作業 **プラウ**



オートトラクター

耕起作業 **スタブルカルチ**



ロボットトラクター

耕起作業 **ディスクティラー**



ロボットトラクター

耕起作業 **ディスクロータリー**



ロボットトラクター

耕うん作業 **ロータリー**



ロボットトラクター

代かき作業 **代かきハロー**

低速作業にも対応

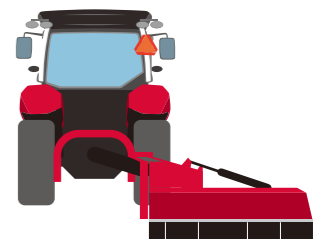
- 耕起うね立て同時播種
 - 深耕アッパーロータリー など
- ※ほ場条件により、作業が安定しない場合がございます。



a作業速度
0.5km/h~

右オフセット作業機にも対応

- ディスクモア
- ディスクハローなど



トラクターと作業機の車速連動ができる!

車速連動用のホイールセンサやGPSアンテナの追加購入は不要。
トラクターの速度と連動した作業ができます。

車速連動を行える作業機



スプレーヤ



ブロードキャスタ



ロボットトラクター

碎土作業 **パワーハロー**



ロボットトラクター

播種作業 **真空プランター**



ロボットトラクターは2021年より空港へ導入され、空港内緑地部の草刈作業を行っています。

※国内9空港に導入。今後も導入予定。(2024年3月現在)



バリエーション

ロボットトラクター オートトラクター

ホイール

汎用性が高くさまざまな作業やほ場で活用できる



エコトラデルタ D仕様

けん引作業をパワフルにこなす
湿田や降雨後の作業にもおすすめ



2リンク式揺動部(車軸別軸式)/スプロケット駆動

[YT488R/YT498R/YT4104R]

下4つの支点でフレームにかかる負荷を分散。強いけん引力と高い耐久性を発揮して、振動・騒音も低減。



揺動式フレーム(車軸同軸式)/ピン駆動

[YT5114R]

クローラ部にかかる重負荷を受け止める堅牢なフレーム構造と肉厚転輪を採用。強いけん引力と高い耐久性に加えて、低振動で快適な乗り心地。

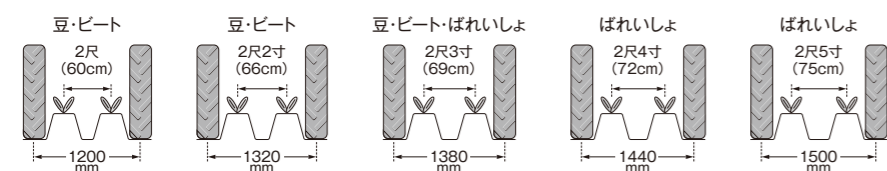


パワートレッド M仕様

畑での管理作業にうねの形に合わせてトレッド調整

後輪のトレッド調節 1200・1260・1320・1380・1440・1500mm
乗ったまま、タッチパネル式カラーモニターの画面操作で簡単に調節できる

前輪のトレッド調節 1200~1440mm、5段階
固定ボルトの着脱とパワーステアリング操作だけで調節できる



※作物参考:北海道



■装備品一覧

	オートトラクター	ロボットトラクター
タブレット・固定ステー	●	●
アンテナユニット	●	●
自動操舵装置	●	●
安全装置	障害物センサ	●
	前・後カメラ	●
	セーフティランプ・ブザー	●
	リモコン	●
	セーフティブレーキ	●

■ディーラーオプション

	品名	商品コード	備考
オート/ロボットトラクター用	ハーネスKIT (デジタルムセン)	1A8065-99840	デジタル簡易無線受信機用 シリアルカプラ6極→RC-232C変換ハーネス
	ハーネスKIT (ハンカン)	1A8065-99530	GNSS位置情報 (NMEA0183情報) 取出し用 シリアルカプラ3極→6極変換ハーネス ハーネスKIT (デジタルムセンと併用)
	ステーKIT (インブルメントモニターA)	1A8065-84020	別売りの1A8060-84840ステーKIT (インブルメントモニターを延長するKIT 専用受信端未取付用)
	RTK用受信端末	CFX-BOX,4G	別途、RTK年間使用料が必要
	RTK年間使用料	CFX-RTK4G CFX-RTK4G,2	CFX-BOX用 (初年度) CFX-BOX用 (2年目以降)
ロボットトラクター用	リモコン	1A8065-99921	予備用
	警告看板	01710-J01270 (宣伝物品コード)	
	タブレットバッテリー	1R9023-27100	タブレット用予備バッテリー

※オプションを取り付ける際、別途取付工費が発生する場合があります。

オートトラクター、ロボットトラクターとも、スマートアシストリモートの契約が必要となります。詳しくは販売店におたずねください。

必要な対応を行うことで、トラクターに作業機を装着したまま道路走行ができるようになりました。

詳細はこちら▶



■使用制限事項と安全ガイドライン

■制限事項 (オートトラクター、ロボットトラクターとも)

- ・自動走行できるほ場は大きさ50m x 30m以上、その他にも条件があります。
- ・GNSS衛星の電波を受信できない場所で自動走行はできません。

■制限事項 (オートトラクターのみ)

- ・自動走行は人が乗車する必要があります。

■制限事項 (ロボットトラクターのみ)

- ・安全センサは、あらゆる状況で人や障害物を検知し衝突を回避するものではありません。
- ・自動走行は近距離監視の下で、使用者が安全を確保してから行ってください。
- ・平坦な場所や傾斜の緩やかなほ場 (7度以下) など安定した場所で作業を実施してください。

■安全ガイドライン (ロボットトラクターのみ)

- ・ロボット農機を使用する場合は、ロボット農機の使用者訓練を受講し、その内容を十分に理解して、適切なロボット農機の操作、管理を行うことが求められます。
- ・使用者訓練は以下の2つの内容を受講し習得する必要があります (受講者には修了書が発行されます)。

- ① 学科: ロボット農機に関する知識および安全対策等を習得。
- ② 実技: 操作および安全を確保するための操作等の習得。

< 農林水産省制定ガイドライン >

「農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン」

< 一般社団法人日本農業機械工業会制定ガイドライン >

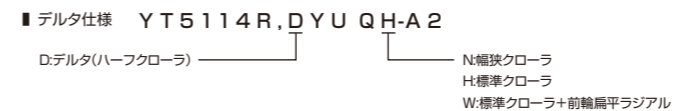
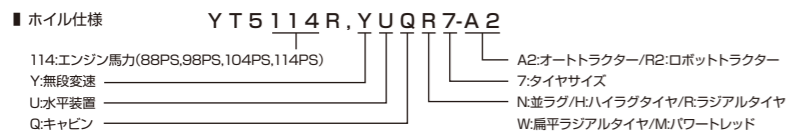
- 使用者の訓練等に関するもの
- ① ロボット農機の安全性確保のための指導者養成並びに使用者訓練ガイドライン
衛星測位システムを利用したロボット農機の訓練カリキュラムの具体的項目
- ② ロボット農機の使用者訓練の記録・管理に関するガイドライン
- 警告看板等に関するもの
- ③ ロボット農機の安全性確保のための警告看板等の作成・設置に関するガイドライン
- ④ 共通の看板デザイン (4種)
 - ・デザイン1 (タテ) ・デザイン2 (タテ)
 - ・デザイン3 (ヨコ) ・デザイン4 (ヨコ)
- 安全に関するもの
- ⑤ ロボット農機の視覚的装置及び聴覚的装置のガイドライン

■ 主要諸元

名称		ヤンマー乗用型トラクター						
販売型式名		YT488R	YT498R	YT4104R	YT5114R			
区分		YUQR8-A2(R2)	YUQR8-A2(R2)	YUQR8-A2(R2)	YUQM3-A2(R2)	YUQR8-A2(R2)	YUQM2-A2(R2)	
駆動方式		4輪駆動						
機体寸法	全長:単体(mm)	4145			4285			
	全幅(mm)	1875		1880	1875	1880		
	全高(mm)	2850		2800	2845	2830		
	全高(格納時)(mm)	2730		2680	2725	2710		
	最低地上高(mm)	475		425	470	455		
機体質量(重量)(kg)		3725(3750)		3855(3880)	3845(3870)	3985(4010)		
エンジン	型式名	4TNV94FHT						
	種類	水冷4サイクル4気筒直噴ディーゼル(コモンレール)						
	総排気量(L{cc})	3.053{3053}						
	出力/回転速度(kW(PS))/rpm(定格)	64.7{88}/2500	72.1{98}/2500	76.5{104}/2500	83.8{114}/2500			
	使用燃料	ディーゼル軽油						
	燃料タンク容量(L)	130			155			
	尿素水タンク容量(L)	17.5						
バッテリー電圧・容量(型式)(V・Ah)		12・92(130E41R)						
走行部	タイヤ	前輪	280/85R24		9.5R24	280/85R24		
		後輪	420/85R34		12.4R38	420/85R34	340/85R38	
	タイヤ・クローラ	前輪	-					
		後輪(クローラ)幅×接地長(mm)	-					
	クローラ	後輪(クローラ)平均接地圧(kPa{kgf/cm ² })	-					
		軸距(mm)	2330			2400		
	輪距(クローラ中心距離)	前輪(mm)	1270~1750(16段) 標準:1440		1220~1440(5段) 標準:1380	1220~1850(8段) 標準:1480	1220~1440(5段) 標準:1380	
		後輪(クローラ)(mm)	1320~1720(5段) 標準:1420		1200~1500(6段) 標準:1440	1320~1720(5段) 標準:1420	1260~1500(5段) 標準:1440	
	クラッチ形式		湿式多板油圧式					
	ブレーキ形式		湿式ディスク					
かじ取り方式		全油圧式パワーステアリング						
変速方式		HMT						
変速段数(段)		主変速無段(副変速:2+クリープ)						
走行速度(最高速度はエンジン最高回転速度時)	前進(km/h)	0.16~34(34.4)		0.15~33(33.4)	0.16~34(34.4)			
	後進(km/h)	0.16~26(26.3)		0.15~26(26.3)	0.16~26(26.3)			
最小旋回半径(m)		3.8			3.9			
PTO	クラッチ形式		湿式多板油圧式					
	回転速度(エンジン定格回転速度時)	1速(rpm)	546					
		2速(rpm)	754					
		3速(rpm)	1046					
		4速(rpm)	-					
		R速(rpm)	765		-			
	グラウンドPTO(車輪1回転あたり回転数)		-		12.7			
軸径(mm)		JIS35(6スプライン)						
けん引装置		スイングドローバヒッチ						
昇降装置	制御方式		ポジション・ドラフト・ミックスコントロール					
	装着方式		3点リンクJIS2形					
	油圧揚力	ロアリンク先端(N{kgf})			32300{3300}			44100{4500}
安全キャブ	型式名		KQ113					
	種類		安全キャブ					
型式名		T0284 (T0292)	T0285 (T0293)	T0286 (T0294)	T0287 (T0295)			
安全性検査合格番号		-						
運転免許		大型特殊(農耕用)						

名称		ヤンマー乗用型トラクター						
販売型式名		YT488R	YT498R	YT4104R	YT5114R			
区分		DYUQH-A2(R2)	DYUQH-A2(R2)	DYUQH-A2(R2)	DYUQH-A2(R2)			
駆動方式		ハーフクローラ						
機体寸法	全長:単体(mm)	4145			4285			
	全幅(mm)	1895						
	全高(mm)	2810			2865			
	全高(格納時)(mm)	2690			2745			
	最低地上高(mm)	435			485			
機体質量(重量)(kg)		4065(4090)			4405(4430)			
エンジン	型式名	4TNV94FHT						
	種類	水冷4サイクル4気筒直噴ディーゼル(コモンレール)						
	総排気量(L{cc})	3.053{3053}						
	出力/回転速度(kW(PS))/rpm(定格)	64.7{88}/2500	72.1{98}/2500	76.5{104}/2500	83.8{114}/2500			
	使用燃料	ディーゼル軽油						
	燃料タンク容量(L)	130			155			
	尿素水タンク容量(L)	17.5						
バッテリー電圧・容量(型式)(V・Ah)		12・92(130E41R)						
走行部	タイヤ	前輪	280/85R24		9.5R24	280/85R24		
		後輪	420/85R34		12.4R38	420/85R34	340/85R38	
	タイヤ・クローラ	前輪	9.5-24					
		後輪(クローラ)幅×接地長(mm)	450×1272.5			450×1230		
	クローラ	後輪(クローラ)平均接地圧(kPa{kgf/cm ² })	0.35{3.53}			0.39{3.96}		
		軸距(mm)	2330			2400		
	輪距(クローラ中心距離)	前輪(mm)	1220~1850(16段) 標準:1380			1270~1800(16段) 標準:1440		
		後輪(クローラ)(mm)	1440					
	クラッチ形式		湿式多板油圧式					
	ブレーキ形式		湿式ディスク					
かじ取り方式		全油圧式パワーステアリング						
変速方式		HMT						
変速段数(段)		主変速無段(副変速:2+クリープ)						
走行速度(最高速度はエンジン最高回転速度時)	前進(km/h)	0.16~25(25.3)			0.16~30(30.4)			
	後進(km/h)	0.16~20(20.2)			0.16~20(20.2)			
最小旋回半径(m)		-						
PTO	クラッチ形式		湿式多板油圧式					
	回転速度(エンジン定格回転速度時)	1速(rpm)	546					
		2速(rpm)	754					
		3速(rpm)	1046					
		4速(rpm)	-					
		R速(rpm)	765		-			
	グラウンドPTO(車輪1回転あたり回転数)		-		7.5			
軸径(mm)		JIS35(6スプライン)						
けん引装置		スイングドローバヒッチ						
昇降装置	制御方式		ポジション・ドラフト・ミックスコントロール					
	装着方式		3点リンクJIS2形					
	油圧揚力	ロアリンク先端(N{kgf})			32300{3300}			44100{4500}
安全キャブ	型式名		KQ113					
	種類		安全キャブ					
型式名		T0288 (T0296)	T0289 (T0297)	T0290 (T0298)	T0291 (T0299)			
安全性検査合格番号		-						
運転免許		大型特殊(農耕用)						

※ヤンマー純正オイルを必ずご使用ください。純正以外のオイル使用は故障の原因になります。※デザイン、仕様は予告なく変更する場合があります。



ICTの力で、万全サポート。

スマートアシストリモート



スマートアシストは、ヤンマーの提供するICTを活用したサービスです。

GPSアンテナおよび通信端末を搭載した農業機械から発信される稼働状況やコンディションの情報をもとに、機械トラブルの早期発見や営農支援システムによる農業経営をサポートします。

■ ICTによる営農支援

スマートアシスト搭載機なら、稼働時間や収穫量、燃料消費量、稼働軌跡を自動で記録。効率的な営農活動をサポートします。



■ 24時間365日ヤンマーが機械を見守ります。

お客様の大切な機械をリモートサポートセンターで、24時間365日体制で見守ります。機械の異常発生時は、機械が自動でヤンマーに連絡。異常箇所の診断や部品の手配などをスムーズに行い、ダウンタイムを軽減します。

ICTの力で農業のあらゆる「困った」を解決！

エラー情報通知サービス 機械をモニタリングしてエラーを通知	盗難抑止見守サービス 機械の稼働を24時間見守る	稼働診断保守サービス 大きなトラブルを未然に防ぐ	稼働情報管理ツール 機械の稼働情報が見える
ほ場情報管理ツール ほ場ごとの情報がわかる	作業記録管理ツール 機械の作業軌跡をもとに簡単登録	施肥設計システム 施肥マップの作成ができる	

スマートアシスト対応機なら、すぐにご利用いただけます。

スタンダードコース利用料金	トラクター 最大10年間 コンバイン、田植機 最大7年間	無料 ※無料期間終了後 22,000円/年(税込)
----------------------	---	----------------------------------

最新の情報はこちらから スマートアシストの詳しい情報が表示されます。(スマートアシストホームページ)
<https://www.yanmar.com/jp/agri/support/smartassist/>

2021年4月以降に改定された利用約款を用いたスマートアシストリモートに関する契約は、2020年3月に策定された農林水産省「農業分野におけるAI・データに関する契約ガイドライン」に準拠しています。
(「農業分野におけるAI・データに関する契約ガイドライン」の詳細は、農林水産省ホームページをご参照ください。)

部品供給ネットワーク

ヤンマーでは、必要な部品を全国5ヶ所の流通センターに常時在庫しています。お客様が必要なときに、必要なものを、販売網を通じてお届けします。

- 地域に密着し、お客様の手元へ迅速に部品をお届けします。
- より早く、正確にお届けするために、システムネットワークによる情報の一元化を図っています。



必要な対応を行うことで、トラクターに作業機を装着したまま道路走行ができるようになりました。



次世代の農業を拓く、ヤンマーのテクノロジー SMARTPILOT

ロボットトラクター



YT4R/5R

オートトラクター



YT4R/5R

直進アシストトラクター



YT4R/5R



YT3R



YT2A



YT1

オートコンバイン

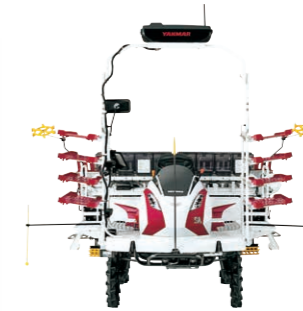


YH6115



YH6135/7135

オート田植機



YR8D

直進アシスト田植機



YR5DA (ディーラーオプション)
/YR6DA/YR7DA/YR8DA

※実際の販売モデルとは形状が異なる場合があります。 27