



Wersja oprogramowania **CommandCenter™ czwartej generacji: 10.32.3817-XXX**



JOHN DEERE



INSTRUKCJA OBSŁUGI

CommandCenter™ 4. generacji

OMPFP26794 WYDANIE J5 (POLISH)

John Deere Ag Management Solutions



Wstęp

Wstęp

DZIĘKUJEMY za zakup produktu firmy John Deere.

W celu zapoznania się z prawidłowym sposobem użytkowania oraz obsługi nabytego produktu **NALEŻY UWAŻNIE PRZECZYTAĆ NINIEJSZĄ INSTRUKCJĘ OBSŁUGI**. Niezastosowanie się do tego zalecenia może doprowadzić do obrażeń ciała użytkownika lub uszkodzenia urządzenia. Niniejsza instrukcja obsługi oraz znaki bezpieczeństwa umieszczone na produkcie mogą być dostępne także w innych językach. Aby złożyć zamówienie, należy odwiedzić witrynę www.techpubs.deere.com (maszyny rolnicze i do pielęgnacji terenów zieleni / JDPS), witrynę www.johndeereotechinfo.com (maszyny budowlane i leśne) lub skontaktować się z dealerem John Deere.

TĘ INSTRUKCJĘ NALEŻY TRAKTOWAĆ jako nieodłączną część posiadanego produktu; należy ją przekazać razem z produktem w przypadku jego sprzedaży.

JEDNOSTKAMI MIAR występującymi w tej instrukcji są zarówno jednostki metryczne, jak i ich odpowiedniki stosowane w USA. Należy stosować wyłącznie odpowiednie części zamienne i elementy złączne. Metryczne oraz calowe śruby i nakrętki mogą wymagać zastosowania odpowiednich kluczy metrycznych lub calowych.

PRAWA I LEWA STRONA PRODUKTU są określane zgodnie z kierunkiem ruchu produktu lub sprzętu do przodu.

WPISAĆ NUMERY IDENTYFIKACYJNE PRODUKTÓW (PIN) w sekcji Specyfikacja lub Numery produktu. Dokładne zapisanie wszystkich numerów może być pomocne przy poszukiwaniu skradzionego produktu. Informacje o numerze PIN są pomocne podczas zamawiania części. Numery identyfikacyjne należy przechowywać w bezpiecznym miejscu poza produktem.

GWARANCJI udziela firma John Deere w ramach programu wsparcia dla klientów, którzy korzystają z urządzenia i obsługują je w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi. Warunki gwarancji zostały wyjaśnione w karcie gwarancyjnej lub deklaracji, która powinna trafić do klienta w momencie zakupu.

Gwarancja ta stanowi zapewnienie, że firma John Deere naprawi lub wymieni swoje produkty, jeśli w okresie gwarancji wystąpią wady. W niektórych

przypadkach John Deere zapewnia też wprowadzanie usprawnień w terenie bez obciążania kosztami klienta, nawet w przypadku produktów nieobjętych gwarancją. Jeśli sprzęt był nieprawidłowo używany lub został zmodyfikowany w celu zmiany jego działania w stopniu wykraczającym poza oryginalne specyfikacje fabryczne, gwarancja utraci ważność i wniosek o wprowadzenie usprawnień w terenie może spotkać się z odmową.

Jeśli nie jesteś pierwszym właścicielem danego produktu, w Twoim interesie leży skontaktowanie się z dealerem John Deere i poinformowanie go o numerze seryjnym tego egzemplarza. Dzięki temu John Deere będzie mógł powiadamiać Cię o wszelkich kwestiach lub usprawnieniach związanych z produktem.

DX,IFC5E-53-08SEP25

John Deere jest do Twojej dyspozycji.



TS201—UN—15APR13

Zadowolenie klienta jest ważne dla firmy John Deere.

Nasi dealerzy dokładają wszelkich starań, aby zapewnić Ci szybko i sprawnie części oraz usługi:

- Konserwacja i części zamienne do sprzętu.
- Wyszkoleni technicy serwisu i niezbędne narzędzia diagnostyczne oraz naprawcze do serwisowania sprzętu.
- **Dostępne są części zamienne John Deere, usługi naprawcze oraz informacje dotyczące konserwacji lub naprawy. Więcej informacji można znaleźć na stronach deere.com lub deere.ca.**

DX,IFC,JDS-53-30SEP25

Nazwy handlowe

Nazwy handlowe	
APEX™	Nazwa handlowa Deere & Company
ArcGIS™	Nazwa handlowa Esri
AutoPath™	Nazwa handlowa Deere & Company
AutoTrac™	Nazwa handlowa Deere & Company
BeeLine™	Nazwa handlowa Relish Technologies Ltd.

Bluetooth®	Nazwa handlowa Bluetooth SIG
CommandARM™	Nazwa handlowa Deere & Company
CommandCenter™	Nazwa handlowa Deere & Company
CommandQuad™	Nazwa handlowa Deere & Company
CommandPro™	Nazwa handlowa Deere & Company
e18™	Nazwa handlowa Deere & Company
e23™	Nazwa handlowa Deere & Company
Efficiency Manager™	Nazwa handlowa Deere & Company
Field Doc™	Nazwa handlowa Deere & Company
GreenSeeker®	Nazwa handlowa Trimble Navigation Limited Corporation
GreenStar™	Nazwa handlowa Deere & Company
Hagie™	Nazwa handlowa Hagie Manufacturing Company
iGrade™	Nazwa handlowa Deere & Company
IMS™	Nazwa handlowa Deere & Company
iTEC™	Nazwa handlowa Deere & Company
IVT™	Nazwa handlowa Deere & Company
JDLINK™	Nazwa handlowa Deere & Company
PowerShift™	Nazwa handlowa Deere & Company
RowSense™	Nazwa handlowa Deere & Company
SeedStar™	Nazwa handlowa Deere & Company
See & Spray	Nazwa handlowa Deere & Company
Service ADVISOR™	Nazwa handlowa Deere & Company
StarFire™	Nazwa handlowa Deere & Company
StellarSupport™	Nazwa handlowa Deere & Company
Trimble®	Nazwa handlowa Trimble
Wi-Fi®	Nazwa handlowa Wi-Fi Alliance

ch177nn,1685609353995-53-08JUN23

Księgarnia z dokumentacją techniczną John Deere

Funkcjonalność produktu może nie być w pełni przedstawiona w tym dokumencie na skutek zmian wprowadzonych po oddaniu do druku. Przed rozpoczęciem pracy należy przeczytać najnowszą Instrukcję obsługi. Aby otrzymać egzemplarz, należy skontaktować się z dealerem lub odwiedzić witrynę techpubs.deere.com.

CZ76372,000071F-53-04AUG25

Patrz pomoc ekranowa w sekcji "Wprowadzenie do wyświetlacza".

AL70325,00005A6-53-07NOV19

Pobieranie aktualizacji oprogramowania

Upewnij się, że w wyświetlaczu zainstalowano najnowsze oprogramowanie. Aktualizacje oprogramowania można pobrać z:

<https://my.deere.com/software-downloads/software-manager/>

CZ76372,000071E-53-17JUN14

Ekranowa instrukcja obsługi

Instrukcja obsługi wyświetlacza 4. generacji jest dostępna na wyświetlaczu w aplikacji Centrum pomocy.

Elementy wyświetlacza CommandCenter 4. generacji

Wyświetlacz CommandCenter 4. generacji zawiera następujące elementy:

Nazwa zgłoszona do atestu

Procesor 4600 — wielofunkcyjny sterownik, zintegrowany serwer typu Premium (IPVS)

Procesor 4200 — wielofunkcyjny sterownik, zintegrowany serwer średniej specyfikacji (IMVS)

Procesor 4100 — wielofunkcyjny sterownik, zintegrowany serwer typu Value (IAVS)

Spis treści

	Strona		Strona
Bezpieczeństwo		Euroazjatycka Unia Gospodarcza — EAC	11-8
Rozpoznawanie informacji dotyczących		Euroazjatycka Unia Gospodarcza — EAC	11-11
bezpieczeństwa	05-1	Deklaracja zgodności UE	11-14
Znaczenie napisów ostrzegawczych	05-1	Deklaracja zgodności UE	11-15
Przestrzeganie instrukcji bezpieczeństwa	05-1	Deklaracja zgodności UE	11-16
Bezpieczeństwo przy obsłudze	05-2	Deklaracja zgodności UE	11-17
Prawidłowe korzystanie ze schodków i		Deklaracja zgodności UE	11-18
poręczy	05-2	Deklaracja zgodności UE	11-19
Bezpieczne postępowanie z podzespołami		Deklaracja zgodności UE	11-20
elektronicznymi i podpórkami	05-2	Deklaracja zgodności UK	11-21
Prawidłowe użytkowanie wyświetlacza		Deklaracja zgodności UK	11-22
elektronicznego	05-3	Deklaracja zgodności UK	11-23
Bezpieczna obsługa systemów		Deklaracja zgodności UK	11-24
naprowadzania	05-3	Deklaracja zgodności UK	11-25
Prawidłowe używanie pasa bezpieczeństwa	05-4	Deklaracja zgodności UK	11-26
Zachowanie bezpiecznej odległości od		Deklaracja zgodności UK	11-27
zespołu żniwnego	05-4		
Czyszczenie czujników rzędu	05-4	Wprowadzenie do wyświetlacza	
Bezpieczne użytkowanie ciągnika	05-5	Pomoc na ekranie	15-1
Bezpieczna obsługa systemów		CommandCenter 4. generacji	15-1
automatyzacji sprzętu	05-6	Processor CommandCenter 4. generacji	15-1
Unikać płynów pod wysokim ciśnieniem	05-6	Dualny monitor	15-2
Przeczytać instrukcje obsługi sterowników		Struktura strony pracy	15-3
ISOBUS	05-6	Centrum stanu	15-3
Unikać wypadków podczas jazdy do tyłu	05-7	Przyciski programowe skrótów	15-3
Zapobieganie porażeniu prądem i pożarom	05-7	Menu	15-4
Unikanie linii wysokiego napięcia	05-7	Aktywacja Basics	15-4
		Dodatkowe aktywacje	15-4
		Aktywacje demo	15-4
Znaki bezpieczeństwa			
Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa —		Wyświetlacz i dźwięk	
wykryto AutoTrac	10-1	Wyświetlacz i dźwięk	20-1
Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa —		Jasność	20-1
nieprzejezdna granica	10-1	Dźwięk	20-1
Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa —		Wiele wyświetlaczy	20-1
sterownik ISOBUS	10-1	Ustawienia wielu wyświetlaczy	20-3
Ostrzeżenie — nieprawidłowe działanie		Kalibracja wyświetlacza	20-4
dodatkowego ISO	10-1		
Ostrzeżenie — konfiguracja dodatkowego		Data i czas	
ISO	10-2	Data i czas	25-1
Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa —		Zmiana aktualnej daty	25-1
ponowne uruchomienie systemu	10-2	Zmiana aktualnego czasu	25-1
Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa —			
instalacja oprogramowania	10-2	Język i jednostki	
Przestroga — przywrócenie systemu do		Język i jednostki	30-1
poprzedniego stanu	10-2	Ustawienia języka i jednostek	30-1
Informacje prawne		Menedżer oprogramowania	
Identyfikacja kodu daty	11-1	Menedżer oprogramowania	35-1
Informacja Federalnej Komisji Łączności	11-2	Aktualizacja oprogramowania wyświetlacza i	
Euroazjatycka Unia Gospodarcza — EAC	11-2	zespołu sterującego	35-1
Euroazjatycka Unia Gospodarcza — EAC	11-3		
Euroazjatycka Unia Gospodarcza — EAC	11-5		

Ciąg dalszy na następnej stronie

Instrukcje oryginalne. Wszystkie informacje, ilustracje i dane techniczne w tej instrukcji są oparte na najnowszych informacjach dostępnych w momencie publikacji. Zastrzega się prawo do wprowadzania zmian w dowolnym czasie bez powiadomienia.

	Strona		Strona
Aktywacje	35-4	AutoPath	65-14
Zdalny Service ADVISOR		Konfiguracja AutoPath	65-17
Zdalny Service ADVISOR	40-1	Szczegóły mapy AutoPath	65-19
Przeprogramowanie pojazdu	40-1	Ścieżka okrężna	65-19
Wykrywanie i usuwanie usterek — przeprogramowanie	40-4	Krawędź ścieżki okrężnej	65-20
		Naprowadzanie po ścieżce okrężnej	65-20
Użytkownicy i dostęp		Ścieżka wypełnienia granicy	65-21
Użytkownicy i dostęp	45-1	Naprowadzanie na ścieżce wypełnienia granicy	65-21
Profile użytkowników	45-1	Zestaw linii prowadzenia	65-21
Grupy dostępu	45-1	Zamiana torów jazdy	65-22
Layout Manager		Wykres kołowy statusu systemu AutoTrac	65-22
Menedżer układu strony	50-1	Włączenie AutoTrac	65-23
Zestawy stron pracy	50-1	Wyłączanie systemu AutoTrac, gdy nie jest używany	65-23
Edytuj zestawy stron pracy	50-1	Włączanie funkcji AutoTrac	65-23
Pasek skrótów	50-2	Przełącznik przywracania	65-24
Wszystkie strony pracy	50-2	Ponowne włączanie systemu AutoTrac przy następnym przejeździe	65-24
Dodawanie, edycja lub duplikowanie stron pracy	50-3	Odlączanie i wyłączanie systemu	65-25
Poruszanie się po stronach pracy na stronie głównej	50-3	Prędkość minimalna i maksymalna	65-25
Menedżer ustawień		Komunikaty odłączenia AutoTrac	65-26
Menedżer ustawień	55-1	AutoTrac Implement Guidance (pasywne)	65-27
Menedżer sprzętu		Optymalizacja kierowania	65-28
Menedżer sprzętu	60-1	AutoTrac RowSense	65-31
Profil maszyny	60-1	Wykrywanie i usuwanie usterek	65-32
Profil sprzętu	60-1		
Naprowadzanie AutoTrac		AutoTrac Turn Automation	
Naprowadzanie AutoTrac	65-1	AutoTrac Turn Automation	70-1
Ręczne naprowadzanie	65-1	AutoTrac Turn Automation ciągnika	70-2
Informacje ogólne	65-1	AutoTrac Turn Automation kombajnu	70-4
Ustawienia naprowadzania	65-1	System AutoTrac Turn Automation	
Urządzenie prognozujące zakręty	65-1	opryskiwacza	70-6
Dźwięki śledzenia	65-2	Wykrywanie i usuwanie usterek	70-7
Powiadomienie o zmianie szerokości roboczej	65-2		
Linie pomocnicze	65-2	John Deere Machine Sync	
Wspólny sygnał	65-2	John Deere Machine Sync	75-1
Wybór linii prowadzenia	65-2	Zgodność Machine Sync	75-3
Przesunięcie ścieżki	65-3	Regulatory Machine Sync	75-4
Przesuwanie krzywych AB	65-4	Obsługa Machine Sync — pojazd prowadzący	75-5
Ustawienia Lightbar	65-4	Obsługa Machine Sync — pojazd podążający	75-6
Ustawienia krzywej linii prowadzenia	65-5		
Ustawienia ścieżki okrężnej	65-6	Pola i granice	
Rozstaw linii prowadzenia	65-6	Zestawy pól i granic	80-1
Czułość kierowania	65-6	Zarządzanie klientami, gospodarstwami i polami	80-1
Ustawianie linii prowadzenia	65-7	Granice pola	80-2
Prowadzone namierzanie linii	65-7	Granice pola	80-3
Prosta linia prowadzenia	65-7		
Quick Line	65-8	Ustawienia robocze, mapowanie i znaczniki	
Naprowadzanie po ścieżce prostej	65-9	Ustawienia pracy	85-1
Krzywe AB	65-9	Sumy pracy	85-2
Naprowadzanie po krzywej AB	65-10	Sumy pracy	85-3
Zapis prostej ścieżki lub omijanie przeszkód	65-10	Mapowanie	85-4
Krzywe adaptacyjne	65-11	Znaczniki	85-6
Prowadzenie po krzywej adaptacyjnej	65-12		
Zapis prostej ścieżki w krzywej adaptacyjnej	65-12	Udostępnianie	
Omijanie przeszkód	65-13	Udostępnianie	90-1
		Monitor pracy	
		Monitor pracy	95-1

	Strona		Strona
Zapis pracy	95-1	Ustawienia bezprzewodowe	
Maszyna w stanie bezczynności		Ustawienia bezprzewodowe	155-1
Teoria działania maszyny na biegu jałowym	100-1	Remote Display Access	
Sterowanie trasami		Remote Display Access	160-1
Sterowanie trasami	105-1	Ustawienia portu COM	
Monitor maszyny		Ustawienia portu COM	165-1
Monitor maszyny	110-1	Ustawienia elementów sterujących	
Regulator nakładki		Ustawienia elementów sterowniczych	170-1
Regulator zakładki	115-1	Obsługa i konserwacja	
Ręczny regulator zakładki	115-1	Czyszczenie wyświetlacza	175-1
Regulator sekcji		Fabryczny reset danych	175-1
Regulator sekcji	120-1	Wykrywanie i usuwanie usterek	
Ustawienia zaawansowane	120-3	Przywracanie systemu	180-1
Moduł stanu sekcji	120-3	Niepowodzenie aktualizacji oprogramowania	180-1
Ustawienia zakładek	120-4	Niestandardowe konfiguracje	
Dostrajanie wydajności	120-4	wyświetlacza	180-3
Przykład konfiguracji pracy przed przystąpieniem do siewu	120-5		
Menedżer plików			
Menedżer plików	125-1		
Pamięć USB	125-5		
Wykonywanie zrzutów ekranu	125-6		
Centrum diagnostyczne			
Centrum diagnostyki	130-1		
Diagnostyka systemu	130-1		
Diagnostyka sterownika	130-1		
Informacje diagnostyczne	130-2		
Ukrycie Centrum diagnostyki	130-2		
Kody diagnostyczne	130-3		
Informacje o magistrali CAN	130-3		
Informacje o magistrali CCD	130-4		
Wartości magistrali CAN	130-4		
Sieć	130-5		
Informacje o magistrali Ethernet	130-5		
Konserwacja i kalibracja			
Konserwacja i kalibracje	135-1		
Kontrole serwisowe	135-1		
Okresy międzyobsługowe	135-1		
Kalibracje	135-1		
ISOBUS VT			
ISOBUS VT	140-1		
Odbiornik StarFire			
Odbiornik GPS StarFire	145-1		
Zdalne aktualizacje oprogramowania odbiornika StarFire	145-1		
Wideo			
Wideo	150-1		
Wyzwalacze wideo	150-1		

Bezpieczeństwo

Rozpoznawanie informacji dotyczących bezpieczeństwa



T81389—UN—28JUN13

To jest symbol niebezpieczeństwa. Ten symbol umieszczony na maszynie lub w tej instrukcji oznacza potencjalne niebezpieczeństwo uszkodzenia ciała.

Stosować zalecane środki ostrożności i robocze procedury bezpieczeństwa.

DX,ALERT-53-29SEP98

Przestrzeganie instrukcji bezpieczeństwa



TS201—UN—15APR13

Należy uważnie przeczytać wszystkie komunikaty dotyczące bezpieczeństwa w niniejszej instrukcji i na symbolach ostrzegawczych umieszczonych na maszynie. Znaki bezpieczeństwa należy utrzymywać w dobrym stanie. Brakujące lub uszkodzone symbole ostrzegawcze należy wymienić. Nowe podzespoły sprzętu i części serwisowe muszą zawierać aktualne znaki bezpieczeństwa. Zastępcze symbole ostrzegawcze są dostępne u dealera John Deere.

Na elementach i podzespołach pochodzących od dostawców mogą występować dodatkowe informacje dotyczące bezpieczeństwa, które nie są powtórzone w tej instrukcji obsługi.

Należy opanować zasady obsługi maszyny i odpowiedniego korzystania z elementów sterowniczych. Nikt nie może korzystać z maszyny bez uprzedniego zapoznania się z instrukcją.

Należy utrzymywać maszynę w prawidłowym stanie technicznym. Nieautoryzowane modyfikacje maszyny mogą pogorszyć jej funkcjonowanie i/lub bezpieczeństwo obsługi oraz skrócić trwałość maszyny.

W przypadku problemów ze zrozumieniem którejkolwiek z części niniejszej instrukcji i potrzeby uzyskania pomocy należy skontaktować się z dealerem John Deere.

DX,READ-53-01AUG22

Znaczenie napisów ostrzegawczych



⚠ OSTRZEŻENIE

⚠ UWAGA

TS187—53—30SEP88

Napisy — NIEBEZPIECZEŃSTWO, OSTRZEŻENIE lub UWAGA — są używane razem z symbolem niebezpieczeństwa. NIEBEZPIECZEŃSTWO oznacza zagrożenie najwyższego stopnia.

Napisy ostrzegawcze NIEBEZPIECZEŃSTWO lub OSTRZEŻENIE są umieszczane w miejscach szczególnych zagrożeń. Ogólne środki ostrożności są wymienione na napisach ostrzegawczych UWAGA. Środki ostrożności opisane w tej instrukcji są oznaczane napisem UWAGA.

DX,SIGNAL-53-03MAR93

Bezpieczeństwo przy obsłudze



TS218—UN—23AUG88

Przed wykonaniem czynności obsługowych zapoznać się z procedurami obsługowymi. Utrzymywać czyste i suche miejsce pracy.

Nigdy nie smarować, nie obsługiwać i nie regulować maszyny będącej w ruchu. Chronić ręce, stopy i odzież przed elementami układów napędowych. Wyłączać wszystkie napędy i zmniejszać ciśnienie przy pomocy układów sterowania. Opuszczać wyposażenie na podłoże. Wyłączać silnik. Wyjmować kluczyk. Poczekać, aż maszyna ostygnie.

Podpierać w bezpieczny sposób wszystkie części maszyny, które muszą być podniesione dla przeprowadzenia czynności obsługowych.

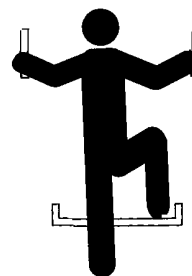
Utrzymywać wszystkie części w dobrym stanie i dbać, aby były prawidłowo zamontowane. Natychmiast naprawiać uszkodzenia. Wymieniać zużyte lub uszkodzone części. Usuwać nadmiar smaru, oleju lub resztki innych materiałów.

W maszynach samojezdnych odłączać przewód masowy akumulatora (-) przed regulacją układu elektrycznego lub spawaniem maszyny.

W maszynach przyczepianych odłączyć zespół przewodów elektrycznych od ciągnika przed obsługą układu elektrycznego lub spawaniem maszyny.

DX,SERV-53-17FEB99

Prawidłowe korzystanie ze schodków i poręczy



T133468—UN—15APR13

Unikać upadku, ustawiać się twarzą do maszyny podczas wchodzenia i wychodzenia z niej. Utrzymywać 3-punktowy kontakt ze schodkami, poręczami i uchwytyami.

Zachować szczególną ostrożność w śliskich warunkach, wywołanych przez błoto, śnieg lub wilgoć. Utrzymywać schodki w czystości, wolne od smaru lub oleju. Nigdy nie zeskakiwać z maszyny. Nigdy nie wsiadać, ani nie wysiadać, gdy maszyna jest w ruchu.

DX,WW,MOUNT-53-12OCT11

Bezpieczne postępowanie z podzespołami elektronicznymi i podpórkami



TS249—UN—23AUG88

Upadek podczas montażu lub demontażu podzespołów elektronicznych zamontowanych na osprzęcie może spowodować poważne obrażenia ciała. Używać drabiny albo podestu, aby zapewnić sobie łatwy dostęp do każdego miejsca montażu. Wykorzystywać mocne i bezpieczne podpórki dla nóg i poręcze. Nie montować ani nie demontować podzespołów w warunkach wilgoci lub oblodzenia.

Do przeprowadzenia montażu lub obsługi stacji bazowej RTK na wieży lub wysokiej konstrukcji zatrudnić osobę z uprawnieniami do prac na wysokości.

Przy montażu lub obsłudze masztu odbiornika GPS używanego na narzędziu, stosować prawidłowe techniki podnoszenia i odpowiednie wyposażenie ochronne. Maszt jest ciężki i może być nieporęczny. Jeśli miejsca

montażu są niedostępne z podłoża lub podestu obsługowego, potrzebne są dwie osoby.

DX,WW,RECEIVER-53-24AUG10

Prawidłowe użytkowanie wyświetlacza elektronicznego

Wyświetlacze elektroniczne są urządzeniami dodatkowymi, pomagającymi w prowadzeniu prac polowych, zwiększającymi komfort operatora i dostarczającymi rozrywki. Wyświetlacze oferują szeroki zakres funkcji, są wykorzystywane w wielu różnych aplikacjach układu maszyny i mogą być używane z innymi urządzeniami dodatkowymi, takimi jak ręczne urządzenia elektroniczne.

Urządzenie dodatkowe to każde urządzenie, które nie jest potrzebne do wykonywania podstawowych czynności maszyny. Operator jest zawsze odpowiedzialny za prawidłową obsługę maszyny.

W celu zapobieżenia obrażeniom podczas obsługi maszyny:

- Ulokować wyświetlacz zgodnie z instrukcją montażu. Upewnić się, że urządzenie jest zabezpieczone i nie ogranicza pola widzenia operatora, ani nie koliduje z elementami sterowniczymi maszyny.
- Nie pozwalać, aby wyświetlacz rozpraszał uwagę. Zachować czujność. Zwracać uwagę na maszynę i zmieniające się warunki otoczenia.
- Podczas jazdy maszyną nie zmieniać żadnych ustawień ani nie uzyskiwać dostępu do żadnych funkcji wymagających dłuższego korzystania z elementów sterowniczych wyświetlacza. Przed przystąpieniem do wykonywania tego typu operacji zatrzymać maszynę i ustawić w położeniu postojowym.
- Nigdy nie ustawiać głośności na poziom zagłuszający ruch uliczny na zewnątrz i sygnały pojazdów uprzywilejowanych.

W celu zapewnienia bezpieczeństwa niektóre funkcje wyświetlacza mogą być zablokowane, dopóki maszyna nie jest zatrzymana oraz/lub nie jest ustawiona w położeniu postojowym. Pominięcie tej zasady bezpieczeństwa może być sprzeczne z obowiązującym prawem, jak również spowodować uszkodzenia, poważne obrażenia ciała lub śmierć.

Z funkcji wyświetlacza można korzystać wyłącznie, gdy warunki pozwalają na korzystanie z nich w sposób bezpieczny i zgodnie z dostarczonymi instrukcjami. Zawsze przestrzegać przepisów, postanowień lub zasad lokalnego prawa odnośnie bezpiecznej jazdy oraz przepisów ruchu drogowego podczas używania jakichkolwiek urządzeń dodatkowych.

DX,ELEC,DISPLAY-53-13JAN15

Bezpieczna obsługa systemów naprowadzania

Nie należy używać systemów naprowadzania na drogach publicznych. Przed wjazdem na drogę publiczną zawsze należy wyłączyć (dezaktywować) systemy naprowadzania. Nie wolno włączać (aktywować) systemu naprowadzania podczas jazdy na drodze publicznej.

Systemy naprowadzania zostały zaprojektowane, aby pomóc operatorowi wydajniej wykonywać pracę w konkretnym przypadku zastosowania. Operator maszyny zawsze odpowiada za trasę przejazdu i bezpieczną obsługę maszyny. Systemy naprowadzania nie wykrywają automatycznie możliwości kolizji z przeszkodami, innymi maszynami lub pojazdami, ani nie zapobiegają im.

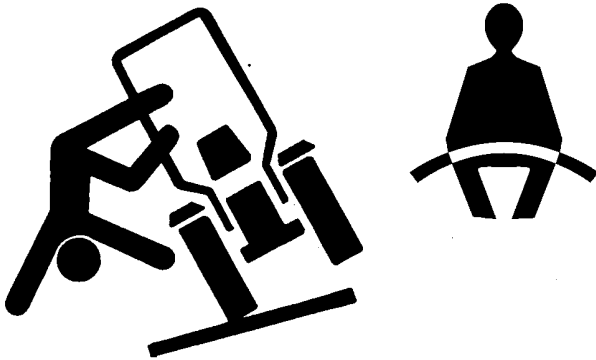
Systemy naprowadzania oznaczają wszelkie systemy do automatyzacji kierowania maszyną. Obejmuje to między innymi AutoTrac, iTEC, AutoTrac Turn Automation, AutoTrac Implement Guidance (pasywne), AutoTrac Universal, sterownik AutoTrac, AutoTrac RowSense oraz John Deere Machine Sync.

Aby zapobiec obrażeniom operatora i osób postronnych:

- Nigdy nie wsiadać ani wysiadać z maszyny w trakcie ruchu.
- Sprawdzać, czy maszyna, sprzęt i system naprowadzania są ustawione prawidłowo.
 - W przypadku używania iTEC, AutoTrac Turn Automation albo AutoTrac Implement Guidance (pasywnego) należy sprawdzić, czy zostały określone dokładne granice.
 - W przypadku używania synchronizacji maszyny należy sprawdzić, czy punkt wyjściowy pojazdu podążającego został skalibrowany z zachowaniem odpowiedniej przestrzeni między maszynami.
- Zachowywać szczególną ostrożność i zwracać uwagę na zmieniające się warunki otoczenia.
- W razie konieczności przejąć kontrolę nad kierownicą w celu uniknięcia zagrożeń na polu, potrącenia osób postronnych lub kolizji z urządzeniami i innymi przeszkodami.
- Przerwać pracę, jeśli słaba widoczność ogranicza możliwość prowadzenia maszyny lub rozpoznawania ludzi albo przeszkód na drodze maszyny.
- Przy wyborze prędkości maszyny należy wziąć pod uwagę warunki polowe, widoczność i konfigurację maszyny.

ch177nn,1660716404585-53-23MAY24

Prawidłowe używanie pasa bezpieczeństwa



TS1729—UN—24MAY13

Unikać obrażeń ciała lub śmierci wskutek zmiżdżenia w razie przewrócenia się maszyny.

Maszyna jest wyposażona w ramę ochronną (ROPS). UŻYWAĆ pasa bezpieczeństwa podczas pracy z ramą ochronną.

- Trzymając zaczep, przeciągnąć pas bezpieczeństwa w poprzek ciała.
- Włożyć zaczep do klamry. Posłuchać, czy nastąpiło kliknięcie.
- Pociągnąć zaczep pasa bezpieczeństwa, aby sprawdzić, czy jest on prawidłowo zapięty.
- Poprowadzić pas bezpieczeństwa w poprzek bioder.

Wymienić w całości pas bezpieczeństwa, jeśli jego elementy mocujące, klamra, pas lub mechanizm cofania wykazują oznaki uszkodzeń.

Sprawdzać pas bezpieczeństwa oraz jego elementy mocujące przynajmniej raz w roku. Należy zwracać uwagę na poluzowany osprzęt lub uszkodzenia pasa, takie jak przecięcia, strzępienie się, nadmierne lub nietypowe zużycie, odbarwienia czy przetarcia. Wymieniać wyłącznie na części zamienne zgodne ze specyfikacją maszyny.

DX,ROPS1-53-22AUG13

Zachowanie bezpiecznej odległości od zespołu żniwnego



ES 118 704

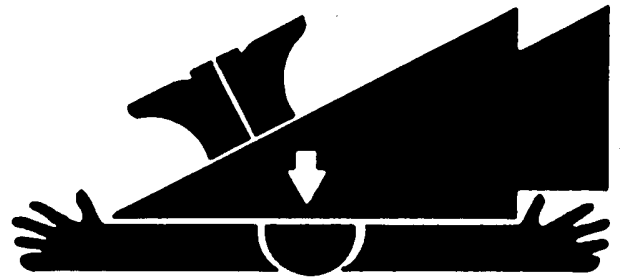
ES118704—UN—21MAR95

Zespół tnący, podajnik ślimakowo-palcowy, nagarniacz i rolki zasilające nie mogą być całkowicie osłonięte ze względu na ich funkcje. Gdy zespoły te są w ruchu, należy zawsze przebywać w bezpiecznej odległości od nich. Przed wykonywaniem serwisowania lub usuwaniem zapchania maszyny należy zawsze wyłączyć sprzęgło główne i silnik oraz wyjąć kluczyk.

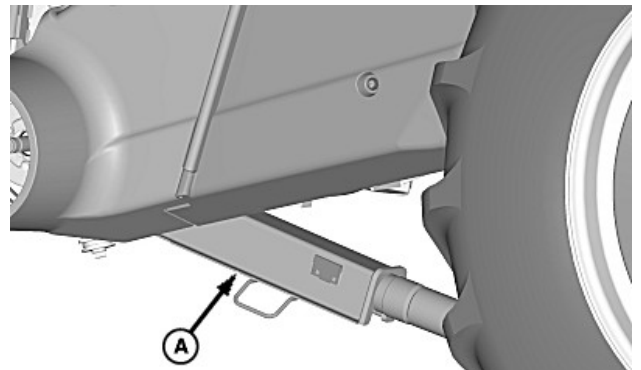
FX,CUT-53-21DEC90

Czyszczenie czujników rzędu

UWAGA: Unikać ryzyka odniesienia obrażeń ciała. **WYŁĄCZYĆ** silnik, włączyć hamulec postojowy i wyjąć kluczyk ze stacyjki.



TS696—UN—21SEP89



H90891—UN—26FEB08

A—Ogranicznik bezpieczeństwa

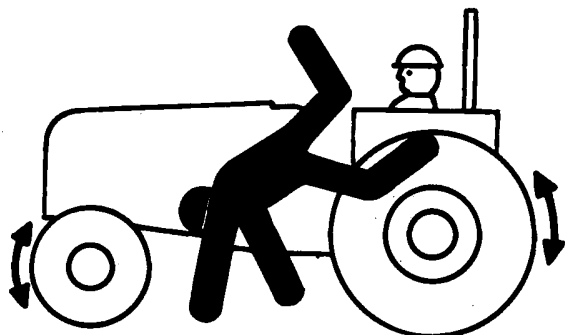
Unieść heder i opuścić ogranicznik zabezpieczający (A) na tłoczyko siłownika hydraulicznego.

Czujniki rzędu należy sprawdzać codziennie w celu oceny konieczności czyszczenia. Materiał nagromadzony na czujnikach może uniemożliwiać swobodę ruchu i zmniejszać wydajność działania. W celu wyczyszczenia czujników rzędu usunąć zanieczyszczenia z czujników i otaczającego obszaru. Sprawdzić, czy czujniki poruszają się swobodnie.

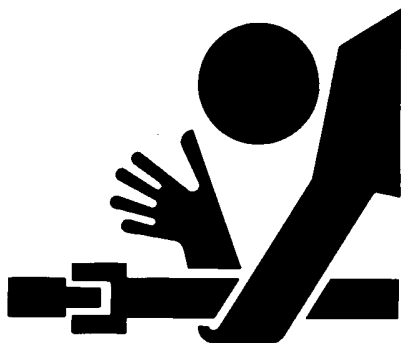
Co roku sprawdzać tuleje i wały czujników pod kątem nadmiernego zużycia. W razie potrzeby wymienić.

ch177nn,1687759031286-53-26JUN23

Bezpieczne użytkowanie ciągnika



TS290—UN—23AUG88



TS276—UN—23AUG88

Można zmniejszyć ryzyko wypadku, przez stosowanie kilku prostych środków ostrożności:

- Używać ciągnika tylko do tych prac, do których został zaprojektowany, tzn. pchanie, ciągnięcie, holowanie, napędzanie i przenoszenie różnorodnego wymiennego osprzętu, przeznaczonego do wykonywania prac rolniczych.
- Ten ciągnik nie jest przeznaczony do wykorzystania w celach rekreacyjnych.
- Przeczytać tę instrukcję obsługi przed przystąpieniem do pracy ciągnikiem i przestrzegać zaleceń dotyczących użytkowania i bezpieczeństwa, znajdujących się w instrukcji oraz na ciągniku.
- Postępować zgodnie z instrukcjami odnośnie obciążania, znajdującymi się w instrukcji obsługi narzędzi/osprzętu, takich jak ładowacze czołowe
- Przed uruchomieniem silnika lub rozpoczęciem pracy upewnić się, że nikt nie przebywa w pobliżu maszyny, przyłączonego osprzętu i w strefie roboczej.
- Chronić ręce, stopy i odzież przed elementami układów napędowych

Zagadnienia związane z jazdą

- Nigdy nie wsiadać, ani nie wysiadać z ciągnika w trakcie jazdy.
- Utrzymywać dzieci i personel poboczny z dala od ciągnika i całego sprzętu.
- Nigdy nie jeździć ciągnikiem w inny sposób, niż

siedząc na siedzisku zatwierdzonym przez John Deere z zapiętym pasem bezpieczeństwa.

- Wszystkie osłony/zabezpieczenia muszą znajdować się na swoich miejscach.
- Podczas jazdy po drogach publicznych używać odpowiednio sygnalizacji wizualnej i dźwiękowej.
- Zjechać na pobocze drogi przed zatrzymaniem się.
- Zmniejszać prędkość przy wykonywaniu skrętów, używaniu hamulców osobno lub podczas pracy w pobliżu niebezpiecznych miejsc na nierównym terenie lub stromych zboczach.
- Spiąć pedały hamulca do jazdy po drodze.
- Hamować pulsacyjnie przy zatrzymywaniu się na śliskich nawierzchniach.

Holowanie ładunków

- Zachować ostrożność przy holowaniu oraz zatrzymywaniu się z ciężkimi ładunkami. Droga hamowania wydłuża się ze wzrostem prędkości i masy holowanego ładunku oraz na pochyłościach. Holowane przyczepy z hamulcami lub bez, które są za ciężkie w stosunku do ciągnika lub są holowane zbyt szybko, mogą spowodować utratę kontroli nad pojazdem.
- Brać pod uwagę całkowitą masę sprzętu i jego obciążenie.
- Podłączać holowane ładunki tylko do zatwierdzonych zaczepów, aby uniknąć przewrócenia się do tyłu.

Parkowanie i pozostawianie ciągnika

- Przed wyjściem z ciągnika, wyłączyć wszystkie zawory hydrauliki zewnętrznej, wyłączyć WOM, zatrzymać silnik, opuścić narzędzia/osprzęt na podłoże i włączyć mechanizm parkowania, tzn. zapadkę postojową i hamulec postojowy. Poza tym, jeśli ciągnik ma być pozostawiony bez opieki, wyjąć kluczyk.
- Pozostawienie przekładni na biegu z wyłączonym silnikiem NIE zapobiegne ruchowi ciągnika.
- Nigdy nie zbliżać się do obracającego się wału odbioru mocy (WOM) lub uruchomionego narzędzia.
- Przed przystąpieniem do prac serwisowych poczekać, aż żadna część nie będzie się poruszać.

Typowe wypadki

Nieprzestrzeganie zasad bezpieczeństwa podczas pracy lub niewłaściwe obchodzenie się z ciągnikiem może doprowadzić do wypadku. Trzeba być świadomym niebezpieczeństw związanych z użytkowaniem ciągnika.

Najczęstsze wypadki z udziałem ciągników:

- Przewrócenie się ciągnika
- Kolizje z pojazdami mechanicznymi
- Nieprawidłowy rozruch

- Zapłatanie się w wał odbioru mocy
- Upadek z ciągnika
- Przygniecenie i przyciśnięcie podczas przyłączania maszyn

DX,WW,TRACTOR-53-19AUG09

Bezpieczna obsługa systemów automatyzacji sprzętu



PC13793—UN—25MAY11

Nie należy używać systemów automatyzacji sprzętu na drogach publicznych. Przed wjazdem na drogę publiczną zawsze należy wyłączyć (zdezaktywować) systemy automatyzacji sprzętu. Nie należy próbować włączać (aktywować) systemu automatyzacji sprzętu podczas jazdy na drodze publicznej.

Systemy automatyzacji sprzętu są przeznaczone do zapewnienia pomocy operatorowi w wydajniejszym wykonywaniu prac polowych. Operator jest zawsze odpowiedzialny za trasę przejazdu maszyny.

Systemy automatyzacji sprzętu obejmują wszelkie oprogramowania, które automatyzują poruszanie się sprzętu. Obejmuje to między innymi iGrade oraz aktywne naprowadzanie sprzętu.

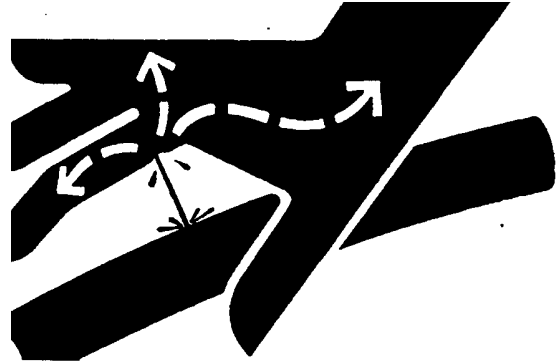
Aby zapobiec obrażeniom operatora i osób postronnych:

- Sprawdzić czy maszyna, sprzęt i systemy automatyzacji są prawidłowo ustawione.
- Zachowywać szczególną ostrożność i zwracać uwagę na zmieniające się warunki otoczenia.
- W razie konieczności uniknięcia zagrożeń na polu, ominięcia osób postronnych, urządzeń oraz innych przeszkód należy przejąć kontrolę nad maszyną.
- Przerwać pracę, jeśli słaba widoczność ogranicza

możliwość prowadzenia maszyny lub rozpoznawania ludzi albo przeszkód na drodze maszyny.

ch177nn,1685614057170-53-01JUN23

Unikać płynów pod wysokim ciśnieniem



X9811—UN—23AUG88

Okresowo sprawdzać przewody hydrauliczne – przynajmniej raz w roku – pod kątem przecieków, załamień, przecięć, pęknięć, przetarć, pęcherzy, korozji, odkrytych splotów drutu i innych oznak zużycia lub uszkodzenia.

Natychmiast wymieniać zużyte lub uszkodzone zespoły przewodów, używając części zamiennych zatwierdzonych przez John Deere.

Płyn wydostający się pod wysokim ciśnieniem może przebić skórę, powodując poważne obrażenia ciała.

Aby uniknąć niebezpieczeństwa, uwolnić ciśnienie przed odłączeniem przewodów hydraulicznych lub innych. Dokręcić wszystkie połączenia przed zwiększeniem ciśnienia.

Sprawdzać przecieki za pomocą kawałka kartonu. Chronić ręce i ciało przed płynami pod wysokim ciśnieniem.

Jeśli wydarzy się wypadek, natychmiast zgłosić się do lekarza. Każdy płyn wstrzyknięty pod skórę musi być chirurgicznie usunięty w ciągu kilku godzin, w przeciwnym razie może wystąpić zakażenie. Lekarze nie zaznajomieni z tego typu przypadkami powinni zasięgnąć opinii z kompetentnego źródła wiedzy medycznej. Takie informacje w języku angielskim można uzyskać w Wydziale Medycznym firmy Deere & Company w stanie Illinois, USA, dzwoniąc pod numer 1-800-822-8262 lub +1 309-748-5636.

DX,FLUID-53-12OCT11

Przeczytać instrukcje obsługi sterowników ISOBUS

Oprócz aplikacji GreenStar™ wyświetlacz może służyć jako wyświetlacz dla sterowników ISOBUS zgodnych ze standardem ISO 11783. Wyświetlacz posiada także możliwość sterowania narzędziami ISOBUS. Gdy

używany jest w ten sposób, informacje i funkcje zespołu sterującego widoczne na wyświetlaczu należą do sterownika ISOBUS i podlegają odpowiedzialności producenta sterownika ISOBUS.

Niektóre z funkcji mogą stanowić zagrożenie dla operatora lub osób postronnych. Przed rozpoczęciem użytkowania sterownika należy przeczytać instrukcję obsługi dostarczoną przez producenta sterownika ISOBUS i przestrzegać wszystkich zaleceń dotyczących bezpieczeństwa podanych w instrukcji lub umieszczonych na sterowniku ISOBUS.

WSKAZÓWKA: Termin ISOBUS odnosi się do normy ISO 11783.

DX,WW,ISOBUS(T)-53-04APR22

Unikać wypadków podczas jazdy do tyłu



PC10857XW—UN—15APR13

Przed ruszeniem maszyną upewnić się, że nikt nie znajduje się na drodze jej ruchu. Odwrócić się, aby uzyskać lepszą widoczność i patrzeć bezpośrednio. Poprosić drugą osobę o pomoc podczas cofania przy ograniczonej widoczności lub w ciasnych miejscach.

Nie polegać tylko na kamerze sprawdzając czy z tyłu maszyny nie ma ludzi lub przeszkód. System może być ograniczony przez wiele czynników, takich jak praktyki serwisowe, warunki otoczenia i zakres roboczy.

DX,AVOID,BACKOVER,ACCIDENTS-53-30AUG10

Zapobieganie porażeniu prądem i pożarom



PC12631—UN—04JUN10

Urządzenia zasilane akumulatorowo oraz inne źródła energii elektrycznej mogą w razie zwarcia spowodować porażenie prądem, iskrzenie lub łuk. Zwarcia elektryczne mogą wygenerować temperatury wystarczające, aby spowodować oparzenia, doprowadzić do zapłonu lub stopienia typowych materiałów.

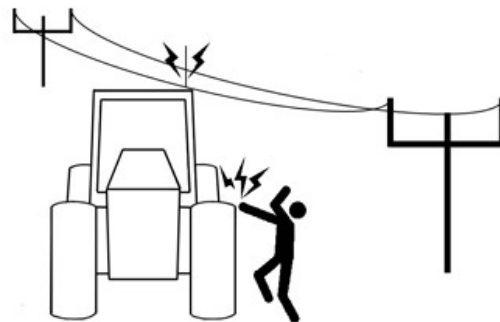
W celu zapobiegania obrażeniom na skutek porażenia prądem i pożarom należy zawsze odłączać zasilanie akumulatorowe oraz inne źródła energii elektrycznej od urządzeń przed przystąpieniem do ich instalowania lub serwisowania:

- Odłączyć zacisk uziemienia (biegun ujemny [–]) akumulatora.
- Odłączyć i wyjąć akumulator.
- Wyłączyć główne zasilanie akumulatorowe lub inne źródło energii elektrycznej.
- Odłączyć źródło energii elektrycznej od urządzenia.

Podczas instalacji urządzeń elektrycznych należy rozumieć wszystkie lokalne kody oraz przepisy i przestrzegać ich.

HC94949,0000487-53-27JAN14

Unikanie linii wysokiego napięcia



PC13658—UN—08NOV11

Antena maszyny może być na tyle wysoka, iż zetknie

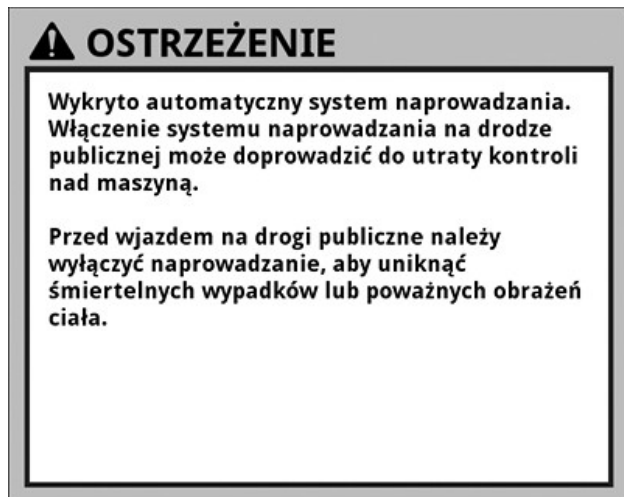
się z nisko wiszącymi przewodami elektrycznymi.
Należy unikać poważnych obrażeń na skutek porażenia
prądem elektrycznym:

- Podczas pracy maszyną lub jej transportowania trzymać się z dala od nisko wiszących przewodów elektrycznych.

HC94949,0000488-53-24JAN14

Znaki bezpieczeństwa

Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa — wykryto AutoTrac

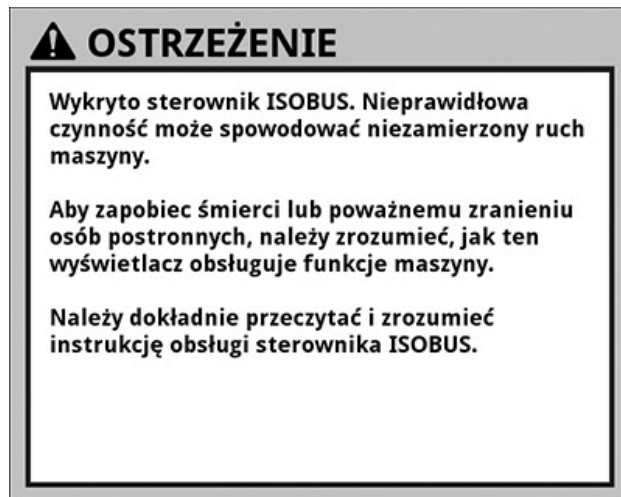


PC27620—53—23APR20

Ten komunikat pojawia się podczas uruchamiania maszyn z zainstalowanym automatycznym systemem naprowadzania.

ch177nn,1685614175290-53-01JUN23

Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa — sterownik ISOBUS

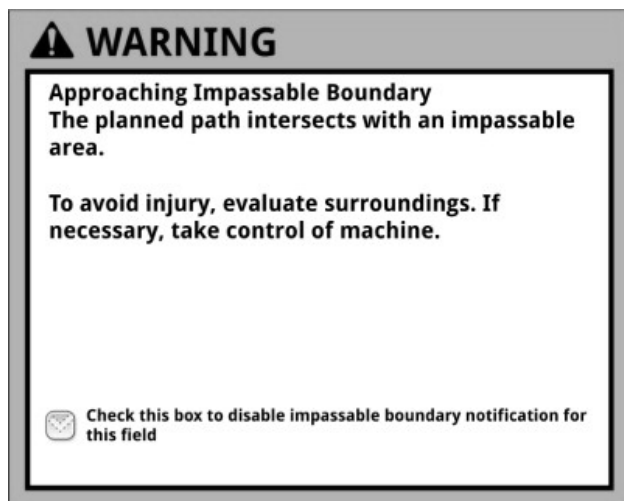


PC27622—53—11MAR20

Ten komunikat pojawia się, gdy system wykryje sterownik ISOBUS. W celu uzyskania dodatkowych informacji należy zapoznać się z instrukcją obsługi sterowników ISOBUS w sekcji Bezpieczeństwo.

AL70325,0000563-53-21OCT22

Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa — nieprzejezdna granica



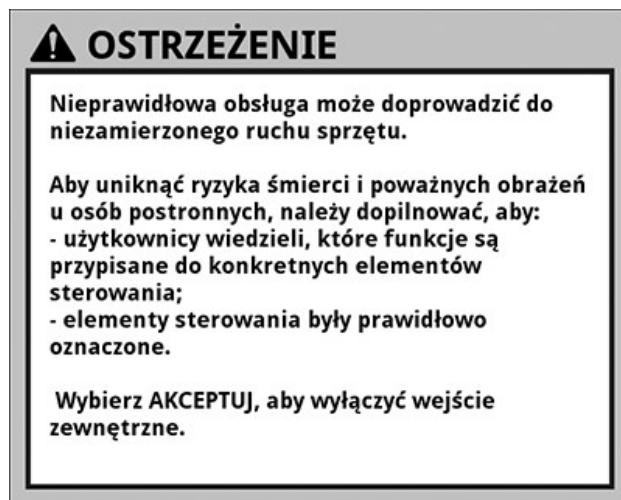
PC661534—UN—01FEB25

AutoTrac Turn Automation

Ten komunikat pojawia się, gdy ścieżka maszyny przecina nieprzejezdną granicę, a funkcja AutoTrac Turn Automation jest aktywna.

ch177nn,1738560303121-53-02FEB25

Ostrzeżenie — nieprawidłowe działanie dodatkowego ISO

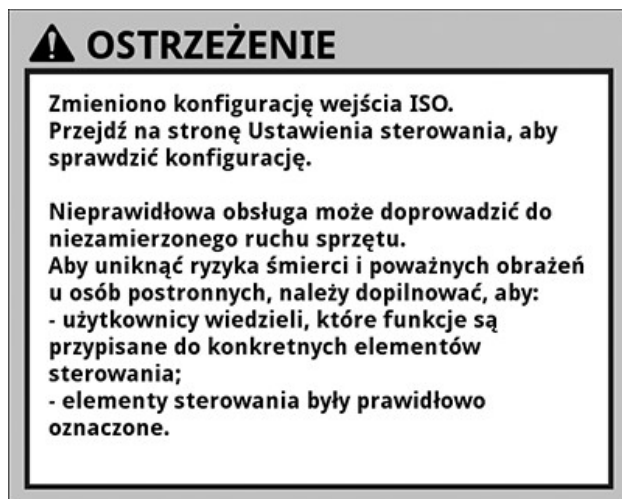


PC27623—53—11MAR20

Ten komunikat pojawia się, gdy operator włączy regulator dodatkowego ISO.

AL70325,0000564-53-21OCT22

Ostrzeżenie — konfiguracja dodatkowego ISO

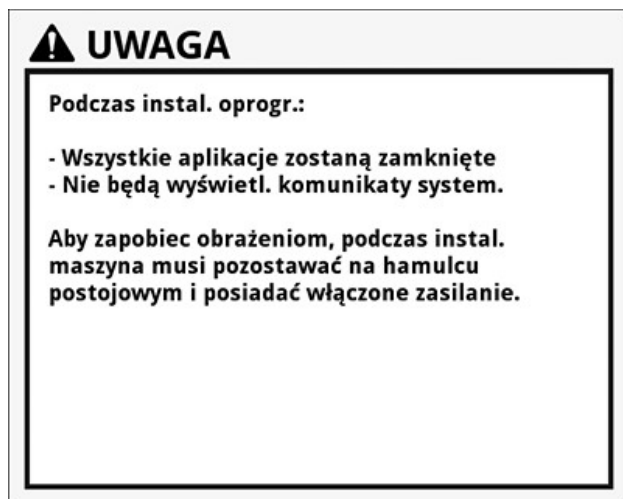


PC27624—53—11MAR20

Ten komunikat pojawia się, gdy system wykryje sterownik ISOBUS z funkcją dodatkowego ISO lub konfiguracja regulatora dodatkowego ISO zostanie zmieniona w trakcie pracy. Na przykład dodane zostanie dodatkowe wejście lub osprzęt.

AL70325,0000565-53-21OCT22

Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa — instalacja oprogramowania

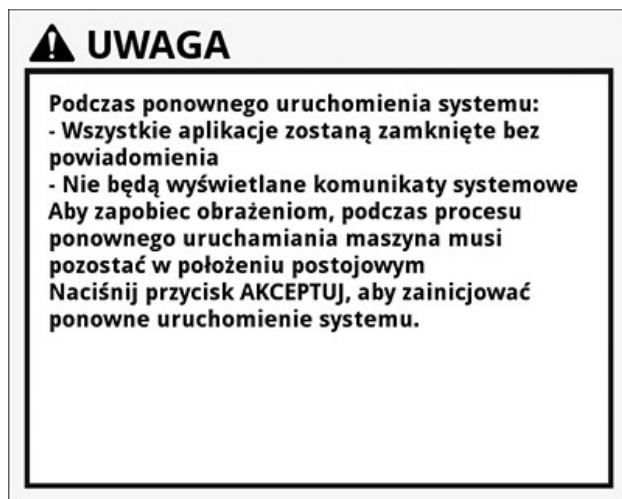


PC27626—53—11MAR20

Ten komunikat pojawia się po rozpoczęciu instalacji oprogramowania.

AL70325,0000567-53-21OCT22

Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa — ponowne uruchomienie systemu

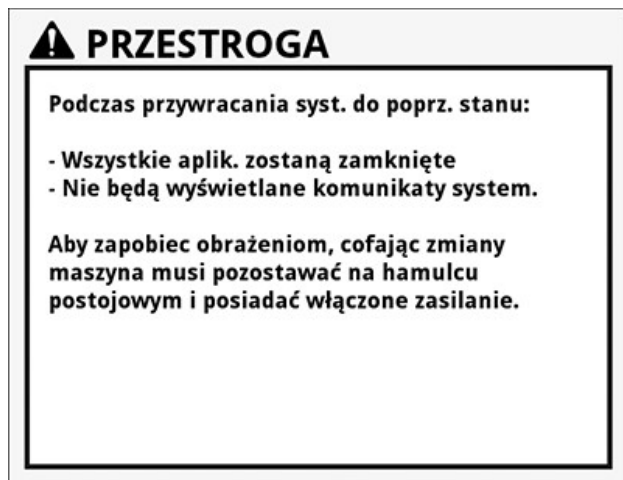


PC27625—53—11MAR20

Ten komunikat pojawia się, gdy wyświetlacz wykryje błąd wymagający ponownego uruchomienia systemu.

AL70325,0000566-53-21OCT22

Przestroga — przywrócenie systemu do poprzedniego stanu



PC19763—53—07JUL14

WSKAZÓWKA: Przywrócenie systemu do poprzedniego stanu nie jest dostępne w przypadku wersji oprogramowania 10.5.230-89 i nowszych. W poprzednich wersjach oprogramowania ten komunikat nie jest wyświetlany w języku khmerskim ani ukraińskim.

Ten komunikat pojawia się po rozpoczęciu przywrócenia systemu do poprzedniego stanu.

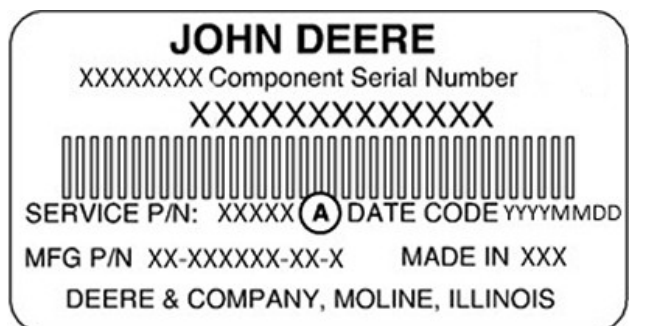
HC94949,00003A9-53-25APR17

Informacje prawne

Identyfikacja kodu daty

Kod daty na tabliczce produktu pokazano za pomocą jednej z następujących metod:

Metoda 1



PC28833—UN—11OCT22

Tabliczka produktu metoda 1



PC25149—UN—20DEC17

Kod daty metoda 1

A—Kod daty (data produkcji)

B—Rok produkcji

C—Miesiąc produkcji

D—Dzień produkcji

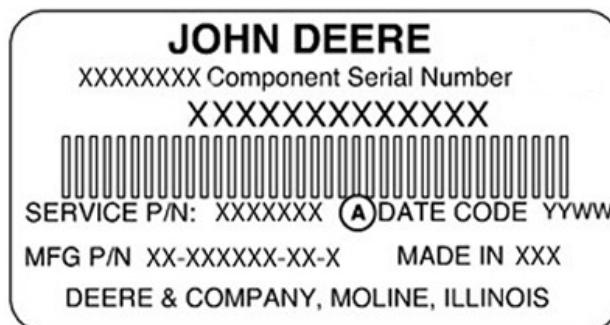
Aby określić datę produkcji, należy sprawdzić kod daty (A) na tabliczce produktu. "RRRR" (B) oznacza rok produkcji; "MM" (C) oznacza miesiąc produkcji; "DD" (D) oznacza dzień produkcji.

WSKAZÓWKA: Numer miesiąca produkcji może mieć wartość w zakresie 01–12.

Numer dnia produkcji może mieć wartość w zakresie 01–31.

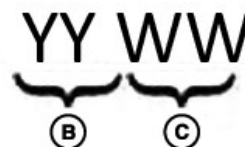
Kod daty		
RRRR	Rok produkcji	Przykład: 2011, 2012, 2013...
MM	Numer miesiąca roku produkcji	Przykład: 01, 02, 03...12
DD	Numer dnia miesiąca produkcji	Przykład: 01, 02, 03...31

Metoda 2



PC28834—UN—11OCT22

Tabliczka produktu metoda 2



PC26494—UN—08NOV18

Kod daty metoda 2

A—Kod daty (data produkcji)

B—Rok produkcji

C—Tydzień produkcji

Aby określić datę produkcji, należy sprawdzić kod daty (A) na tabliczce produktu. "RR" (B) oznacza rok produkcji; "WW" (C) oznacza tydzień produkcji.

WSKAZÓWKA: Numer tygodnia roku produkcji może mieć wartość w zakresie 01–52.

Kod daty		
RR	Rok produkcji	Przykład: 11, 12, 13...
TT	Numer tygodnia roku produkcji	Przykład: 01, 02, 03...52

AL70325,000052D-53-11OCT22

Informacja Federalnej Komisji Łączności

Monitor John Deere 10,4 cala i procesor 4600

Urządzenia muszą być użytkowane w takim stanie, w jakim zostały dostarczone przez firmę John Deere Ag Management Solutions. Wszelkie zmiany lub modyfikacje wprowadzane do tych urządzeń bez wyraźnej pisemnej zgody firmy John Deere Ag Management Solutions mogą grozić unieważnieniem prawa użytkownika do obsługi urządzeń.

To urządzenie jest zgodne z częścią 15 przepisów FCC. Eksploatacja urządzeń podlega dwóm poniższym warunkom:

(1) Urządzenie nie może powodować szkodliwych zakłóceń.

(2) Urządzenie musi przyjmować wszelkie zakłócenia, włączając w to zakłócenia, które mogą spowodować niepożądane działanie urządzenia.

To urządzenie zostało przetestowane i jest zgodne z ograniczeniami dla urządzenia cyfrowego Klasy B, zgodnie z częścią 15 przepisów FCC. Ograniczenia te mają zapewnić wystarczającą ochronę przed szkodliwymi zakłóceniami w instalacjach znajdujących się w obiektach mieszkalnych. Te urządzenia

wytwarzają, wykorzystują i mogą przysyłać energię o częstotliwości radiowej, i jeżeli nie będą zainstalowane i używane zgodnie z instrukcjami, mogą powodować szkodliwe zakłócenia łączności radiowej. Nie można jednak zagwarantować, że zakłócenia takie nie wystąpią w żadnej instalacji urządzeń. Jeżeli urządzenie powoduje zakłócenia w odbiorze radiowym lub telewizyjnym, co można sprawdzić wyłączając i ponownie włączając odbiorniki RTV, zaleca się aby użytkownik spróbował wyeliminować zakłócenia w jeden z poniższych sposobów:

- Zmieniając kierunek lub miejsce użytkowania anteny odbiorczej.
- Zwiększając odległość między urządzeniem i odbiornikiem.
- Podłączając urządzenie do gniazdka elektrycznego zasilanego wyprowadzeniem z rozdzielnic elektrycznej innym niż wyprowadzenie, do którego jest podłączony odbiornik.
- Zwracając się o pomoc do sprzedawcy urządzenia lub doświadczonego technika radiowo-telewizyjnego.

AL70325,00006A3-53-03AUG21

Euroazjatycka Unia Gospodarcza — EAC

Eurasian Economic Union - EAC

Information for products that bear conformity mark of the Eurasian Economic Union member states

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

Model: Data Processing Unit 4600 Premium Processor, Model GUPS
Made in USA

Name and address of the authorized representative in the Eurasian Economic Union:
Limited Liability Company "John Deere Rus"

Address: 142050, Russia, Moscow region, Domodedovo district, Domodedovo, Belye Stolbi micro district, vladenye
"Warehouse 104," Building 2.

For technical support, please contact your dealer.



PC25151—UN—20DEC17

Евразийский экономический союз (ЕАЭС)

**Информация об изделиях, которые имеют знак соответствия требованиям технических регламентов
Евразийского экономического союза (ЕАЭС)**

Производитель: Компания Deere & Company
г. Молин, Штат Иллинойс, США

Модель: блок обработки данных 4600 Premium Processor, модель GUPS
Сделано в США.

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского экономического союза (ЕАЭС):
Общество с ограниченной ответственностью "Джон Дир Русь"

Адрес:
142050, Россия, Московская область, Домодедовский район, г. Домодедово, микрорайон "Белые столбы", владение
"Склады 104," стр. 2.

Для получения технической поддержки обращайтесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



PC25152—UN—20DEC17
AL70325,0000518-53-15NOV18

Euroazjatycka Unia Gospodarcza — EAC

Eurasian Economic Union - EAC

Information for products that bear conformity mark of the Eurasian Economic Union member states

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

Model: John Deere 10.4 inch Monitor, Model G410
Made in Mexico

Name and address of the authorized representative in the Eurasian Economic Union:
Limited Liability Company "John Deere Rus"

Address: 142050, Russia, Moscow region, Domodedovo district, Domodedovo, Beliye Stolbi micro district, vladenye
"Warehouse 104," Building 2.

For technical support, please contact your dealer.



Евразийский экономический союз (ЕАЭС)

**Информация об изделиях, которые имеют знак соответствия требованиям технических регламентов
Евразийского экономического союза (ЕАЭС)**

Производитель: Компания Deere & Company
г. Молин, Штат Иллинойс, США

Модель: дисплей 10.4 товарный знак John Deere, модель G410
Сделано в Мексике.

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского экономического союза (ЕАЭС):
Общество с ограниченной ответственностью "Джон Дир Русь"

Адрес:
142050, Россия, Московская область, Домодедовский район, г. Домодедово, микрорайон "Белые столбы", владение
"Склады 104," стр. 2.

Для получения технической поддержки обращайтесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



Euroazjatycka Unia Gospodarcza — EAC

Eurasian Economic Union

Information on products that have a mark of conformity with the requirements of the EAEU technical regulations

Manufacturer: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, USA

Product: G5/G5Plus Processor

Model: G5CS

Factory: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Boulevard Ferropuertos #305,
Parque Industrial Ferropuertos Torreon, Coahuila 27297 Mexico

Name and address of the authorized representative in the territory of the Eurasian Economic Union:
Eurasian Group Kazakhstan

Address: Astana City, Karaotkel Microdistrict, Kazant Street, Building 1/1, 4th Floor

For technical support, please contact your dealer.



Procesor G5/G5^{Plus} EAC w języku angielskim

PC29166—UN—31JUL23

Евразийский Экономический Союз

Информация о продукции, имеющей знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

Изготовитель: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, США

Продукт: Процессор G5/G5Plus

Модель: G5CS

Завод: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Boulevard Ferropuertos #305, Parque Industrial Ferropuertos Terreon, Coahuila 27297 Мексика

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского Экономического Союза: Евразийская группа Казахстан

Адрес: г. Астана, микрорайон Караоткель, ул. Казант, д. 1/1, 4-й этаж

Для получения технической поддержки обращайтесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



Procesor G5/G5^{Plus} EAC w języku rosyjskim

PC29172—UN—31JUL23

Еуразиялық экономикалық одақ

ЕАЭО техникалық шарттарының талаптарына сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

Өндіруші: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, АҚШ

Өнім: G5/G5Plus Процессоры

Үлгі: G5CS

Зауыт: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Ferropuertos бульвары #305, Parque Industrial Ferropuertos Terreon, Coahuila 27297 Mexico

Еуразиялық экономикалық одақ аумағындағы уәкілетті өкілдің атауы мен мекенжайы: Евразиялық топ Қазақстан

Мекенжайы: Астана қаласы, "Қараөткел" шағын ауданы, Казант көшесі, 1/1 ғимарат, 4-қабат

Техникалық қолдау алу үшін дилерге хабрласыңыз.



Euroazjatycka Unia Gospodarcza — EAC

Eurasian Economic Union

Information on products that have a mark of conformity with the requirements of the EAEU technical regulations

Manufacturer: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, USA

Product: G5 Display

Model: G510

Factory: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreón) Boulevard Ferropuertos #305,
Parque Industrial Ferropuertos Torreón, Coahuila 27297 Mexico

Name and address of the authorized representative in the territory of the Eurasian Economic Union:
Eurasian Group Kazakhstan

Address: Astana City, Karaotkel Microdistrict, Kazant Street, Building 1/1, 4th Floor

For technical support, please contact your dealer.



Wyświetlacz G5 EAC w języku angielskim

PC29167—UN—31JUL23

Евразийский Экономический Союз

Информация о продукции, имеющей знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

Изготовитель: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, США

Продукт: Дисплей G5

Модель: G510

Завод: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Boulevard Ferropuertos #305, Parque Industrial Ferropuertos Terreon, Coahuila 27297 Мексика

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского Экономического Союза: Евразийская группа Казахстан

Адрес: г. Астана, микрорайон Караоткель, ул. Казант, д. 1/1, 4-й этаж

Для получения технической поддержки обращайтесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



Wyświetlacz G5 EAC w języku rosyjskim

PC29173—UN—31JUL23

Еуразиялық экономикалық одақ

ЕАЭО техникалық шарттарының талаптарына сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

Өндіруші: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, АҚШ

Өнім: G5 дисплейі

Үлгі: G510

Зауыт: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Ferropuertos бульвары #305, Parque Industrial Ferropuertos Terreon, Coahuila 27297 Mexico

Еуразиялық экономикалық одақ аумағындағы уәкілетті өкілдің атауы мен мекенжайы: Евразиялық топ Қазақстан

Мекенжайы: Астана қаласы, "Қараөткел" шағын ауданы, Казант көшесі, 1/1 ғимарат, 4-қабат

Техникалық қолдау алу үшін дилерге хабрласыңыз.



Euroazjatycka Unia Gospodarcza — EAC

Eurasian Economic Union

Information on products that have a mark of conformity with the requirements of the EAEU technical regulations

Manufacturer: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, USA

Product: G5Plus Display

Model: G512

Factory: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Boulevard Ferropuertos #305,
Parque Industrial Ferropuertos Torreon, Coahuila 27297 Mexico

Name and address of the authorized representative in the territory of the Eurasian Economic Union:
Eurasian Group Kazakhstan

Address: Astana City, Karaotkel Microdistrict, Kazant Street, Building 1/1, 4th Floor

For technical support, please contact your dealer.



G5Wyświetlacz ^{Plus} EAC w języku angielskim

PC29168—UN—31JUL23

Евразийский Экономический Союз

Информация о продукции, имеющей знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

Изготовитель: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, США

Продукт: Дисплей G5Plus

Модель: G512

Завод: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Boulevard Ferropuertos #305, Parque Industrial Ferropuertos Terreon, Coahuila 27297 Мексика

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского Экономического Союза: Евразийская группа Казахстан

Адрес: г. Астана, микрорайон Караоткель, ул. Казант, д. 1/1, 4-й этаж

Для получения технической поддержки обращайтесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



G5Wyświetlacz ^{Plus} EAC w języku rosyjskim

PC29174—UN—31JUL23

Еуразиялық экономикалық одақ

ЕАЭО техникалық шарттарының талаптарына сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

Өндіруші: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, АҚШ

Өнім: G5Plus Дисплейі

Үлгі: G512

Зауыт: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-Torreon) Ferropuertos бульвары #305, Parque Industrial Ferropuertos Terreon, Coahuila 27297 Mexico

Еуразиялық экономикалық одақ аумағындағы уәкілетті өкілдің атауы мен мекенжайы: Евразиялық топ Қазақстан

Мекенжайы: Астана қаласы, "Қараөткел" шағын ауданы, Казант көшесі, 1/1 ғимарат, 4-қабат

Техникалық қолдау алу үшін дилерге хабрласыңыз.



Deklaracja zgodności UE

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Nazwa produktu: Wyświetlacz John Deere 4100, wyświetlacz John Deere 4200

Model(e): GUVS, GUMS

spełnia(ją) wszystkie odpowiednie postanowienia i zasadnicze wymagania następujących dyrektyw:

Dyrektywa	NUMER	METODA CERTYFIKACJI
Dyrektywa Kompatybilności Elektromagnetycznej	2014/30/UE	Załącznik II do dyrektywy

Produkt jest zgodny z następującymi normami i/lub innymi dokumentami normatywnymi:
EN ISO 14982:2009

Imię/nazwisko i adres osoby na terenie Wspólnoty Europejskiej upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

John Deere Walldorf GmbH & Co. KG
Wsparcie klienta
Impexstraße 3
D-69190 Walldorf
EUConformity@JohnDeere.com

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce sporządzenia deklaracji: Urbandale, Iowa, USA

Data sporządzenia deklaracji: 12 kwietnia 2021 r.

Zakład produkcyjny: Deere & Company, Moline, IL, USA

Imię i nazwisko: Scott Torgerson

Tytuł: Delivery Manager Electronic Hardware



DXCE01—UN—28APR09
ZIDXK1X,1751441597202-53-02JUL25

Deklaracja zgodności UE

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Nazwa produktu: Procesor 4600

Model(e): 4600, serwer Premium 4600, GUPS

spełnia(ją) wszystkie odpowiednie postanowienia i zasadnicze wymagania następujących dyrektyw:

Dyrektywa	NUMER	METODA CERTYFIKACJI
Dyrektywa Kompatybilności Elektromagnetycznej	EMC 2014/30/UE	Załącznik II do dyrektywy

Produkt jest zgodny z następującymi normami i/lub innymi dokumentami normatywnymi:

EN ISO 14982:2009

Imię/nazwisko i adres osoby na terenie Wspólnoty Europejskiej upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

John Deere Walldorf GmbH & Co. KG

Wsparcie klienta

Impexstraße 3

D-69190 Walldorf

EUConformity@JohnDeere.com

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce sporządzenia deklaracji: Urbandale, Iowa, USA

Data sporządzenia deklaracji: 12 kwietnia 2021 r.

Zakład produkcyjny: Deere & Company, Moline, IL, 61265

Imię i nazwisko: Scott Torgerson

Tytuł: Delivery Manager Electronic Hardware



DXCE01—UN—28APR09
ZID XK1X, 1751446934502-53-02JUL25

Deklaracja zgodności UE

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Nazwa produktu: Monitor John Deere 8,4 cala

Model(e): monitor John Deere 8,4 cala, monitor John Deere 8,4 cala F9 kolor, G408

spełnia(ją) wszystkie odpowiednie postanowienia i zasadnicze wymagania następujących dyrektyw:

Dyrektywa	NUMER	METODA CERTYFIKACJI
Dyrektywa Kompatybilności Elektromagnetycznej	2014/30/UE	Załącznik II do dyrektywy

Produkt jest zgodny z następującymi normami i/lub innymi dokumentami normatywnymi:

EN ISO 14982:2009

EN 13309: 2010-07

Imię/nazwisko i adres osoby na terenie Wspólnoty Europejskiej upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

John Deere Walldorf GmbH & Co. KG

Wsparcie klienta

Impexstraße 3

D-69190 Walldorf

EUConformity@JohnDeere.com

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce sporządzenia deklaracji: Urbandale, Iowa, USA

Data sporządzenia deklaracji: 12 kwietnia 2021 r.

Zakład produkcyjny: Deere & Company, Moline, IL, 61265

Imię i nazwisko: Scott Torgerson

Tytuł: Delivery Manager Electronic Hardware



DXCE01—UN—28APR09
ZIDXK1X,1751447098524-53-02JUL25

Deklaracja zgodności UE

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Nazwa produktu: Monitor 10,4 cala John Deere

Model(e): Wyświetlacz 10,4 cala, monitor 10,4 cala JD, G410

spełnia(ją) wszystkie odpowiednie postanowienia i zasadnicze wymagania następujących dyrektyw:

Dyrektywa	NUMER	METODA CERTYFIKACJI
Dyrektywa Kompatybilności Elektromagnetycznej	2014/30/UE	Załącznik II do dyrektywy

Produkt jest zgodny z następującymi normami i/lub innymi dokumentami normatywnymi:

EN ISO 14982:2009

Imię/nazwisko i adres osoby na terenie Wspólnoty Europejskiej upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

John Deere Walldorf GmbH & Co. KG

Wsparcie klienta

Impexstraße 3

D-69190 Walldorf

EUConformity@JohnDeere.com

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce sporządzenia deklaracji: Urbandale, Iowa, USA

Data sporządzenia deklaracji: 12 kwietnia 2021 r.

Zakład produkcyjny: Deere & Company, Moline, IL, 61265

Imię i nazwisko: Scott Torgerson

Tytuł: Delivery Manager Electronic Hardware



DXCE01—UN—28APR09
ZIDXK1X,1751447261781-53-02JUL25

Deklaracja zgodności UE

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Nazwa produktu: Procesor G5/G5^{Plus}

Model(e): G5CS

spełnia(ją) wszystkie odpowiednie postanowienia i zasadnicze wymagania następujących dyrektyw:

Dyrektywa	NUMER	METODA CERTYFIKACJI
Dyrektywa Kompatybilności Elektromagnetycznej	2014/30/UE	Załącznik II do dyrektywy
Ograniczenie stosowania niebezpiecznych substancji	2011/65/UE	Artykuł 7 dyrektywy

Produkt jest zgodny z następującymi normami i/lub innymi dokumentami normatywnymi:

EN 55032
EN 55024
EN55035
EN ISO 14982

Imię/nazwisko i adres osoby na terenie Wspólnoty Europejskiej upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

John Deere Walldorf GmbH & Co. KG
Wsparcie klienta
Impexstraße 3
D-69190 Walldorf
EUConformity@JohnDeere.com

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce sporządzenia deklaracji: Urbandale, IA

Data sporządzenia deklaracji: 28 listopada 2022 r.

Zakład produkcyjny: Deere & Company, Moline, IL, 61265

Imię i nazwisko: Eric Rains

Tytuł: Globalny menedżer ds. inżynierii sprzętu elektronicznego



DXCE01—UN—28APR09
ZIDXK1X,1751460675034-53-02JUL25

Deklaracja zgodności UE

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Nazwa produktu: Wyświetlacz G5

Model(e): G510

spełnia(ją) wszystkie odpowiednie postanowienia i zasadnicze wymagania następujących dyrektyw:

Dyrektywa	NUMER	METODA CERTYFIKACJI
Ograniczenie stosowania niebezpiecznych substancji	2011/65/UE	Artykuł 7 dyrektywy
Dyrektywa Kompatybilności Elektromagnetycznej	2014/30/UE	Załącznik II do dyrektywy

Produkt jest zgodny z następującymi normami i/lub innymi dokumentami normatywnymi:

EN 55032
EN 55024
EN 55035
EN ISO 14982

Imię/nazwisko i adres osoby na terenie Wspólnoty Europejskiej upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

John Deere Walldorf GmbH & Co. KG
Obsługa klienta
Impexstraße 3
D-69190 Walldorf
EUConformity@JohnDeere.com

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce złożenia deklaracji: Urbandale, IA

Data wydania deklaracji: 28 listopada 2022 r.

Zakład produkcyjny: Deere & Company, Moline, IL, 61265

Imię i nazwisko: Eric Rains

Tytuł: Globalny menedżer ds. inżynierii sprzętu elektronicznego



DXCE01—UN—28APR09
ct47125,1669663196089-53-01DEC22

Deklaracja zgodności UE

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Nazwa produktu: Wyświetlacz G5^{Plus}

Model(e): G512

spełnia(ją) wszystkie odpowiednie postanowienia i zasadnicze wymagania następujących dyrektyw:

Dyrektywa	NUMER	METODA CERTYFIKACJI
Ograniczenie stosowania niebezpiecznych substancji	2011/65/UE	Artykuł 7 dyrektywy
Dyrektywa Kompatybilności Elektromagnetycznej	2014/30/UE	Załącznik II do dyrektywy

Produkt jest zgodny z następującymi normami i/lub innymi dokumentami normatywnymi:

EN 55032
EN 55024
EN 55035
EN ISO 14982

Imię/nazwisko i adres osoby na terenie Wspólnoty Europejskiej upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

John Deere Walldorf GmbH & Co. KG
Obsługa klienta
Impexstraße 3
D-69190 Walldorf
EUConformity@JohnDeere.com

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce złożenia deklaracji: Urbandale, IA

Data wydania deklaracji: 28 listopada 2022 r.

Zakład produkcyjny: Deere & Company, Moline, IL, 61265

Imię i nazwisko: Eric Rains

Tytuł: Globalny menedżer ds. inżynierii sprzętu elektronicznego



DXCE01—UN—28APR09
ct47125,1669663208606-53-01DEC22

Deklaracja zgodności UK

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Produkt: Wyświetlacz John Deere 4100, wyświetlacz John Deere 4200

Model(e): GUVS, GUMS

spełnia(ją) wszystkie odpowiednie postanowienia i zasadnicze wymagania następujących rozporządzeń Zjednoczonego Królestwa:

ROZPORZĄDZENIE	NUMER	METODA CERTYFIKACJI
Rozporządzenie w sprawie kompatybilności elektromagnetycznej	S.I. 2016/1091	Harmonogram 2, moduł A

Produkt jest zgodny z następującymi normami i/lub innymi dokumentami normatywnymi:

EN ISO 14982:2009

EN55032

Nazwisko i adres osoby upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

John Deere Ltd.
Harby Road
Langar
Nottinghamshire
NG13 9HT
Wielka Brytania
EUConformity@JohnDeere.com

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce sporządzenia deklaracji: Urbandale, Iowa, USA

Data sporządzenia deklaracji: 13 kwietnia 2021 r.

Imię i nazwisko: Scott Torgerson

Zakład produkcyjny: Deere & Company, Moline, IL, USA

Tytuł: Delivery Manager Electronic Hardware

Importer produktów z dziedziny maszyn rolniczych i do pielęgnacji terenów zieleni: John Deere Ltd., Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Wielka Brytania

Importer produktów z dziedziny maszyn leśnych: John Deere Forestry Ltd., Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Wielka Brytania

Importer z dziedziny maszyn budowlanych: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Wielka Brytania



RXA0179545—UN—16APR21
ZIDXK1X,1751448090041-53-02JUL25

Deklaracja zgodności UK

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Produkt: Procesor 4600

Model(e): 4600, serwer Premium 4600, GUPS

spełnia(ją) wszystkie odpowiednie postanowienia i zasadnicze wymagania następujących rozporządzeń Zjednoczonego Królestwa:

ROZPORZĄDZENIE	NUMER	METODA CERTYFIKACJI
Rozporządzenie w sprawie kompatybilności elektromagnetycznej	S.I. 2016/1091	Harmonogram 2, moduł A

Produkt jest zgodny z następującymi normami i/lub innymi dokumentami normatywnymi:
EN ISO 14982:2009

Nazwisko i adres osoby upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

John Deere Ltd.
Harby Road
Langar
Nottinghamshire
NG13 9HT
Wielka Brytania
EUConformity@JohnDeere.com

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce sporządzenia deklaracji: Urbandale, Iowa, USA

Data sporządzenia deklaracji: 13 kwietnia 2021 r.

Imię i nazwisko: Scott Torgerson

Zakład produkcyjny: Deere & Company, Moline, IL, USA

Tytuł: Delivery Manager Electronic Hardware

Importer produktów z dziedziny maszyn rolniczych i do pielęgnacji terenów zieleni: John Deere Ltd., Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Wielka Brytania

Importer produktów z dziedziny maszyn leśnych: John Deere Forestry Ltd., Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Wielka Brytania

Importer z dziedziny maszyn budowlanych: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Wielka Brytania



RXA0179545—UN—16APR21
ZIDXK1X,1751448196363-53-02JUL25

Deklaracja zgodności UK

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Produkt: Monitor John Deere 8,4 cala

Model(e): monitor John Deere 8,4 cala, monitor John Deere 8,4 cala F9 kolor, G408

spełnia(ją) wszystkie odpowiednie postanowienia i zasadnicze wymagania następujących rozporządzeń Zjednoczonego Królestwa:

ROZPORZĄDZENIE	NUMER	METODA CERTYFIKACJI
Rozporządzenie w sprawie kompatybilności elektromagnetycznej	S.I. 2016/1091	Harmonogram 2, moduł A

Produkt jest zgodny z następującymi normami i/lub innymi dokumentami normatywnymi:

EN ISO 14982: 2009

EN 13309: 2010-07

Nazwisko i adres osoby upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

John Deere Ltd.
Harby Road
Langar
Nottinghamshire
NG13 9HT
Wielka Brytania
EUConformity@JohnDeere.com

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce sporządzenia deklaracji: Urbandale, Iowa, USA

Data sporządzenia deklaracji: 12 kwietnia 2021 r.

Imię i nazwisko: Scott Torgerson

Zakład produkcyjny: Deere & Company, Moline, IL 61265

Tytuł: Delivery Manager Electronic Hardware

Importer produktów z dziedziny maszyn rolniczych i do pielęgnacji terenów zieleni: John Deere Ltd., Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Wielka Brytania

Importer produktów z dziedziny maszyn leśnych: John Deere Forestry Ltd., Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Wielka Brytania

Importer z dziedziny maszyn budowlanych: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Wielka Brytania



RXA0179545—UN—16APR21
ZIDXK1X,1751448296271-53-02JUL25

Deklaracja zgodności UK

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Produkt: Monitor John Deere 10,4 cala

Model(e): Wyświetlacz 10,4 cala, monitor 10,4 cala JD, G410

spełnia(ją) wszystkie odpowiednie postanowienia i zasadnicze wymagania następujących rozporządzeń Zjednoczonego Królestwa:

ROZPORZĄDZENIE	NUMER	METODA CERTYFIKACJI
Rozporządzenie w sprawie kompatybilności elektromagnetycznej	S.I. 2016/1091	Harmonogram 2, moduł A

Produkt jest zgodny z następującymi normami i/lub innymi dokumentami normatywnymi:
EN ISO 14982:2009

Nazwisko i adres osoby upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

John Deere Ltd.
Harby Road
Langar
Nottinghamshire
NG13 9HT
Wielka Brytania
EUConformity@JohnDeere.com

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce sporządzenia deklaracji: Urbandale, Iowa, USA

Data sporządzenia deklaracji: 15 kwietnia 2021 r.

Imię i nazwisko: Scott Torgerson

Zakład produkcyjny: Deere & Company, Moline, IL, USA

Tytuł: Delivery Manager Electronic Hardware

Importer produktów z dziedziny maszyn rolniczych i do pielęgnacji terenów zieleni: John Deere Ltd., Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Wielka Brytania

Importer produktów z dziedziny maszyn leśnych: John Deere Forestry Ltd., Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Wielka Brytania

Importer z dziedziny maszyn budowlanych: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Wielka Brytania



RXA0179545—UN—16APR21
ZIDXK1X,1751450330329-53-02JUL25

Deklaracja zgodności UK

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Produkt: Procesor G5/G5^{Plus}

Model(e): G5CS

spełnia(ją) wszystkie odpowiednie postanowienia i zasadnicze wymagania następujących rozporządzeń Zjednoczonego Królestwa:

ROZPORZĄDZENIE	NUMER	METODA CERTYFIKACJI
Rozporządzenie w sprawie kompatybilności elektromagnetycznej	S.I. 2016/1091	Harmonogram 2, moduł A
Ograniczenia użycia określonych substancji niebezpiecznych w urządzeniach elektrycznych i elektronicznych (RoHS)	S.I. 2012/3032	Część 2, sekcja 12

Produkt jest zgodny z następującymi normami i/lub innymi dokumentami normatywnymi:

EN ISO 14982
ISO 13766-1

EN55032
EN55024
EN55035

Nazwisko i adres osoby upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

John Deere Ltd.
Harby Road
Langar
Nottinghamshire
NG13 9HT
Wielka Brytania
EUConformity@JohnDeere.com

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce sporządzenia deklaracji: Urbandale, Iowa, USA

Data sporządzenia deklaracji: Listopad 28, 2022

Zakład produkcyjny: Deere & Company, Moline, IL 61265

Imię i nazwisko: Eric Rains

Tytuł: Globalny menedżer ds. inżynierii sprzętu elektronicznego

Importer produktów z dziedziny maszyn rolniczych i do pielęgnacji terenów zieleni: John Deere Ltd- Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Wielka Brytania

Importer produktów z dziedziny maszyn leśnych: John Deere Forestry Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Wielka Brytania

Importer z dziedziny maszyn budowlanych: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Wielka Brytania



RXA0179545—UN—16APR21
ct47125,1751554708149-53-03JUL25

Deklaracja zgodności UK

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Produkt: Wyświetlacz G5

Model(e): G510

spełnia(ją) wszystkie odpowiednie postanowienia i zasadnicze wymagania następujących rozporządzeń Wielkiej Brytanii:

ROZPORZĄDZENIE	NUMER	METODA CERTYFIKACJI
Rozporządzenie w sprawie kompatybilności elektromagnetycznej	S.I. 2016 / 1091	Harmonogram 2, moduł A
Ograniczenia użycia określonych substancji niebezpiecznych w urządzeniach elektrycznych i elektronicznych (RoHS)	S.I. 2012 / 3032	Część 2, sekcja 12

Produkt jest zgodny z następującymi normami i/lub innymi dokumentami normatywnymi:

EN55032
EN55024
EN55035
EN ISO 14982

Nazwisko i adres osoby upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

John Deere Ltd.
Harby Road
Langar
Nottinghamshire
NG13 9HT
Wielka Brytania
EUConformity@JohnDeere.com

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce złożenia deklaracji: Urbandale, Iowa, USA

Data wydania deklaracji: 28 listopada 2022 r.

Zakład produkcyjny: Deere & Company, Moline, IL 61265

Imię i nazwisko: Eric Rains

Tytuł: Globalny menedżer ds. inżynierii sprzętu elektronicznego

Importer produktów z dziedziny maszyn rolniczych i do pielęgnacji terenów zieleni: John Deere Ltd- Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Wielka Brytania

Importer produktów z dziedziny maszyn leśnych: John Deere Forestry Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Wielka Brytania

Importer z dziedziny maszyn budowlanych: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Wielka Brytania



RXA0179545—UN—16APR21
ct47125,1669663251172-53-01DEC22

Deklaracja zgodności UK

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Produkt: Wyświetlacz G5^{Plus}

Model(e): G512

spełnia(ją) wszystkie odpowiednie postanowienia i zasadnicze wymagania następujących rozporządzeń Wielkiej Brytanii:

ROZPORZĄDZENIE	NUMER	METODA CERTYFIKACJI
Rozporządzenie w sprawie kompatybilności elektromagnetycznej	S.I. 2016 / 1091	Harmonogram 2, moduł A
Ograniczenia użycia określonych substancji niebezpiecznych w urządzeniach elektrycznych i elektronicznych (RoHS)	S.I. 2012 / 3032	Część 2, sekcja 12

Produkt jest zgodny z następującymi normami i/lub innymi dokumentami normatywnymi:

EN ISO 14982
ISO 13766-1

EN55032
EN55024
EN55035

Nazwisko i adres osoby upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

John Deere Ltd.
Harby Road
Langar
Nottinghamshire
NG13 9HT
Wielka Brytania
EUConformity@JohnDeere.com

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce złożenia deklaracji: Urbandale, Iowa, USA

Data wydania deklaracji: 28 listopada 2022 r.

Imię i nazwisko: Eric Rains

Zakład produkcyjny: Deere & Company, Moline, IL 61265

Tytuł: Globalny menedżer ds. inżynierii sprzętu elektronicznego

Importer produktów z dziedziny maszyn rolniczych i do pielęgnacji terenów zieleni: John Deere Ltd- Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Wielka Brytania

Importer produktów z dziedziny maszyn leśnych: John Deere Forestry Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Wielka Brytania

Importer z dziedziny maszyn budowlanych: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Wielka Brytania



RXA0179545—UN—16APR21
ct47125,1669663290093-53-01DEC22

Wprowadzenie do wyświetlacza

Pomoc na ekranie



PC15300—UN—19MAR13

Aplikacja Centrum pomocy i przycisk informacji

Centrum pomocy służy jako uzupełnienie papierowej instrukcji obsługi. Przed przystąpieniem do pracy należy zapoznać się z instrukcjami obsługi.

Nawigacja do Centrum pomocy

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę System.
3. Wybrać aplikację Centrum pomocy.

DX,PC,INTRO,HELP-53-17DEC15

CommandCenter 4. generacji

John Deere CommandCenter 4. generacji został stworzony z myślą o maksymalnej łatwości użytkowania i wydajności. Jeden system oprogramowania zapewnia zgodność, zaś opcje sprzętowe zapewniają szereg wersji cenowych i funkcji. Wyświetlacz CommandCenter jest podłączany do CommandARM. Dostępne są opcje wyświetlacza o przekątnej 7, 8,4 oraz 10 cali.

WSKAZÓWKA: Oprogramowanie CommandCenter 4. generacji jest zapisane w procesorze, a nie w wyświetlaczu.

CommandCenter 4100 (7-calowy)



PC17356—UN—03DEC13

CommandCenter 4100

- Moduły strony pracy takie same, jak w wyświetlaczu 10-calowym
- Przyciski programowe skrótów muszą być rozwijane w celu wyświetlenia.

CommandCenter 4200 (8,4calowy) and CommandCenter 4600 (10-calowy)



PC17355—UN—03DEC13

CommandCenter 4200 i 4600

- Na pasku tytułu wyświetlana jest aktualnie przeglądana strona pracy
- Duże Centrum statusu zapewnia bardziej szczegółowe informacje
- Przyciski programowe skrótów są zawsze widoczne.

ch177nn,1685614419187-53-01JUN23

Procesor CommandCenter 4. generacji

Oprogramowanie CommandCenter 4. generacji jest wykonywane w procesorze niezależnie od wyświetlacza.

WSKAZÓWKA: Poniżej wymieniono maksimum możliwości każdego procesora. W zależności od konfiguracji maszyny niektóre funkcje mogą nie być dostępne.



Procesor 4100 i 4200

PC25546—UN—19APR18



Procesor 4600

PC25545—UN—19APR18

Procesor 4100 i 4200

- 1 wejście wideo kamery
- 1 wejście USB
- 1 wyjście wyświetlacza

Procesor 4600

- 4 wejścia wideo kamery
- 4 wejścia USB
- 2 wyjścia wyświetlacza
- Możliwość rozbudowy do przyszłych zastosowań

ch177nn,1685614419134-53-01JUN23

Dualny monitor



Przycisk zamiany

PC28687—UN—25AUG22

WSKAZÓWKA: Funkcja dualnego monitora jest obsługiwana wyłącznie na wyświetlaczu CommandCenter 4600 i wyświetlaczu uniwersalnym 4640.

Dualny monitor to pomocniczy wyświetlacz służący do wyświetlania drugiej aktywnej strony pracy.

UWAGA: Unikać ryzyka odniesienia obrażeń ciała. Upewnić się, że maszyna jest w położeniu postojowym i nie wyłączać zasilania elektrycznego w trakcie procesu instalacji. Podczas ponownego uruchamiania wyświetlacza:

Wszystkie aplikacje zostaną zamknięte.

Żadne komunikaty systemu nie będą wyświetlane.

WSKAZÓWKA: Przed zainstalowaniem lub odłączeniem pomocniczego wyświetlacza należy zakończyć pracę na wszystkich polach, na których praca została już rozpoczęta.

Po wykryciu lub usunięciu pomocniczego wyświetlacza wymagane jest ponowne uruchomienie systemu.

WSKAZÓWKA: Rozszerzony monitor nie obsługuje wyświetlania dwóch stron pracy z tego samego zespołu sterującego jednocześnie.

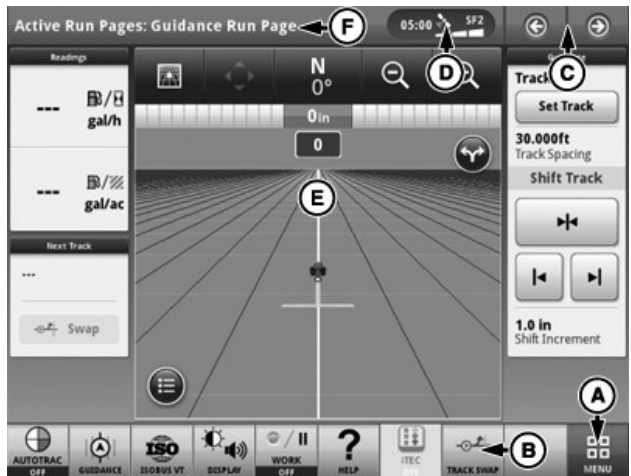
Nacisnąć przycisk zamiany, aby przenieść aktywną stronę pracy do pomocniczego wyświetlacza. Wszystkie funkcje przeniesionej strony pracy pozostają aktywne na rozszerzonym monitorze. Następna strona pracy z aktywnego zestawu staje się aktywną stroną pracy na głównym wyświetlaczu.

Na głównym wyświetlaczu pozostaje dostępna funkcja przewijania stron pracy, jednak strona przeniesiona do pomocniczego wyświetlacza nie jest uwzględniana w przewijaniu.

Naciśnij ponownie przycisk zamiany, aby przełączyć aktywne strony pracy między wyświetlaczami.

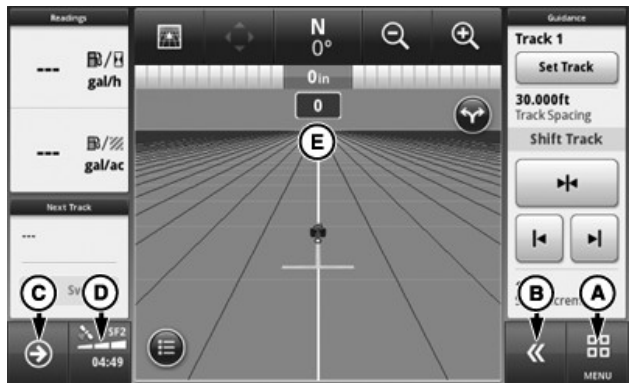
ch177nn,1685614447116-53-28JUN23

Struktura strony pracy



PC17353—UN—03DEC13

Strona pracy wyświetlacza 8.4" (4200) i 10" (4600)



PC17354—UN—03DEC13

Strona pracy wyświetlacza 7" (4100)

- A—Menu
- B—Przyciski programowe skrótów
- C—Przyciski następnej lub poprzedniej strony pracy
- D—Centrum statusu
- E—Strona pracy
- F—Pasek tytułowy/wybór strony pracy

Menu (A) pokazuje wszystkie aplikacje zainstalowane w wyświetlaczu i maszynie.

Przyciski programowe skrótów (B) zapewniają szybki dostęp do często używanych aplikacji i funkcji. W przypadku wyświetlacza 7", wybrać przycisk rozwijania, aby wyświetlić przyciski programowe skrótów.

Przyciski następnej lub poprzedniej strony pracy (C) umożliwiają przełączanie pomiędzy wieloma stronami pracy.

Wybrać wskazany obszar (D), aby wyświetlić **Centrum statusu**. Informacje ważne dla wyświetlanych funkcji są podświetlone, jak np. siła sygnału GPS i dostępna pamięć danych.

Strona pracy (E) jest konfigurowana przy użyciu aplikacji Menedżer układu strony.

W przypadku wyświetlaczy 8.4" i 10", nacisnąć **pasek**

tytułowy (F), aby wyświetlić **stronę wyboru pracy**. Wybrać żadaną stronę pracy z listy dostępnych stron.

(Patrz aplikacja Menedżer układu strony, aby uzyskać więcej informacji na temat dostosowywania strony pracy do własnych wymagań).

DX,PC,INTRO,RUNPAGE-53-30APR18

Centrum stanu



PC17275—UN—13AUG13

- A—Centrum statusu wyświetlacza 8.4" i 10"
- B—Centrum statusu wyświetlacza 7"

W Centrum statusu dostępne są ważne informacje na temat funkcji wyświetlacza, takie jak siła sygnału GPS i powiadomienia. Znajduje się w pasku tytułowym wyświetlacza 8.4 i 10" oraz w dolnym lewym rogu wyświetlacza 7".

Wybrać Centrum statusu, aby wyświetlić dodatkowe informacje w rozwijanym oknie. Rozwijane Centrum statusu zapewnia szybki dostęp do powiadomień i ustawień.

WSKAZÓWKA: Data i czas oraz Pamięć danych są zawsze wyświetlane w Centrum statusu.

Dodatkowe informacje są wyświetlane w zależności od konfiguracji maszyny i powiadomień.

DX,PC,INTRO,STATUS-53-23APR18

Przyciski programowe skrótów



PC17276—UN—13AUG13

- A—Przyciski programowe skrótów

Przyciski programowe skrótów (A) wyświetlają informacje o statusie i zapewniają szybki dostęp do funkcji aplikacji.



PC17277—UN—13AUG13

- B—Przycisk Rozwiń na 7-calowym wyświetlaczu

Przyciski programowe są zawsze widoczne wzdłuż dolnej linii 8.4 i 10-calowego wyświetlacza. W przypadku wyświetlacza 7-calowego należy wybrać przycisk Rozwiń (B), aby wyświetlić przyciski programowe.

(Patrz aplikacja Menedżer układu strony, aby uzyskać więcej informacji na temat dostosowywania paska skrótów).

DX,PC,INTRO,SHORTCUTBAR-53-23APR18

Menu



Przycisk menu

PC28688—UN—25AUG22

Wybranie przycisku menu powoduje wyświetlenie wszystkich aplikacji zainstalowanych w wyświetlaczu i maszynie. Wybierz karty z lewej strony, aby przejrzeć grupy aplikacji.

WSKAZÓWKA: Dostępne aplikacje różnią się w zależności od konfiguracji maszyny.

ct47125,1663940824410-53-26SEP22

Aktywacja Basics

W celu umożliwienia używania wyświetlacza 4. generacji wymagana jest aktywacja Basics.

Należy skontaktować się z dealerem firmy John Deere w celu przeniesienia aktywacji Basics z niedziałającego wyświetlacza do nowego wyświetlacza.

Jeśli wyświetlacz nie posiada aktywacji Basics, dostęp jest ograniczony do następujących aplikacji:

- Menedżer oprogramowania
- Język i jednostki
- Menedżer plików
- Wyświetlacz i dźwięk
- Centrum diagnostyczne

WSKAZÓWKA: Danych nie można eksportować bez aktywacji Basics.

AL70325,0000590-53-06NOV19

Dodatkowe aktywacje

WSKAZÓWKA: Aktywacji oprogramowania nie można przenosić, jeśli sprzęt zostanie zgubiony lub skradziony.

Dodatkowe aktywacje są potrzebne do odblokowania zaawansowanych funkcji wyświetlacza. Aktywacje można wyświetlić, wybierając kolejno przycisk Menu > zakładkę System > aplikację Menedżer oprogramowania > zakładkę Aktywacje.

Dostępne są następujące aktywacje:

- AutoPath
- AutoTrac
- AutoTrac Turn Automation
- AutoTrac RowSense
- Synchronizacja danych
- Naprowadzanie osprzętu
- Udostępnianie danych w polu
- John Deere Machine Sync
- Regulator sekcji

W celu zakupu aktywacji należy skontaktować się z dealerem firmy John Deere.

ch177nn,1685614480351-53-01JUN23

Aktywacje demo

W aplikacji Menedżer oprogramowania dostępne są aktywacje demo, służące do wypróbowania funkcji wyświetlacza. Niebieskie oznaczenie obok funkcji oznacza, że włączony jest tryb demo.

Aktywacje demo są dostępne fabrycznie przez 15 godzin użytkowania. Na przykład czas aktywacji demo AutoTrac jest zliczany tylko wówczas, gdy aktywacja jest włączona.

ch177nn,1685614480317-53-01JUN23

Wyświetlacz i dźwięk

Wyświetlacz i dźwięk



Wyświetlacz i dźwięk

PC28689—UN—25AUG22

Aplikacja Wyświetlacz i dźwięk reguluje jasność wyświetlania i poziom głośności.

W przypadku podłączenia wielu wyświetlaczy aplikacja ta służy do określenia, które funkcje mają być wyświetlane na każdym z nich.

Jeśli ekran nie reaguje prawidłowo na dotyk, wykonać kalibrację ekranu dotykowego, aby prawidłowo przyporządkować strefy dotykowe.

WSKAZÓWKA: W wyświetlaczach 4. generacji stosowane są opornościowe ekrany dotykowe zgodne ze standardowymi rysikami.

Wyjątki: Monitory 4200 i 4240 wykorzystują dotyk pojemnościowy, który wymaga użycia palca, rysika pojemnościowego lub innego obiektu przewodzącego.

Przechodzenie do strony Wyświetlacz i dźwięk

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę System.
3. Wybrać aplikację Wyświetlacz i dźwięk.

ZIDXK1X,1749797261526-53-13JUN25

Jasność

Tryb jasności i koloru

• Tryb Auto

Zalecanym ustawieniem jest tryb Auto. Synchronizuje on jasność wyświetlacza z przełącznikiem świateł kabiny. Gdy światła kabiny są wyłączone, wyświetlacz jest w trybie dziennym. Gdy światła kabiny są włączone, wyświetlacz jest w trybie nocnym.

• Tryb dzienny i nocny



A



B

A—Tryb dzienny
B—Tryb nocny

PC15319—UN—20MAY13

Jeśli wybrany jest któryś z trybów, jasność wyświetlacza nie jest zsynchronizowana z przełącznikiem świateł kabiny.

WSKAZÓWKA: Wybrany tryb nie reguluje jasności drugiego wyświetlacza. Wyregulować jasność tego wyświetlacza poprzez jego ustawienia.

Ustawienia jasności



A



B

PC15320—UN—20MAY13

A—Day Settings (Ustawienia dzienne)

B—Night Settings (Ustawienia nocne)

Wybrać któryś z przycisków ustawień, aby wyświetlić wyskakującą stronę dla odpowiedniego trybu jasności.



C



D

PC15321—UN—20MAY13

C—Jasność wyświetlacza

D—Jasność kabiny

W zależności od trybu wybranego przyciskiem ustawień, wyregulować jasność wyświetlacza i kabiny przy użyciu przycisków plus (+) i minus (-).

DX,PC,DISP,BRIGHT-53-07APR17

Dźwięk



Głośność wyświetlacza

PC15322—UN—20MAY13

Zmieniać głośność wyświetlacza przyciskami zwiększania (+) lub zmniejszania (-).

DX,PC,DISP,SOUND-53-21DEC15

Wiele wyświetlaczy



Wiele wyświetlaczy

PC28690—UN—25AUG22

WSKAZÓWKA: Obsługa wielu wyświetlaczy różni się w zależności od maszyny. Informacje na temat zgodności konkretnej maszyny zawiera dokumentacja dotycząca zgodności wyświetlaczy 4. generacji na stronie StellarSupport.

WSKAZÓWKA: W przypadku wykrycia drugiego wyświetlacza GreenStar aktualizacje oprogramowania systemu operacyjnego 4. generacji 2015-1 (8.12.2500-17) i nowsze powodują wyłączenie aplikacji dla rolnictwa precyzyjnego. Aby korzystać z aplikacji dla rolnictwa precyzyjnego na CommandCenter 4. generacji, w którym zainstalowano powyższe wersje oprogramowania, należy odłączyć wyświetlacz GreenStar w kabinie.

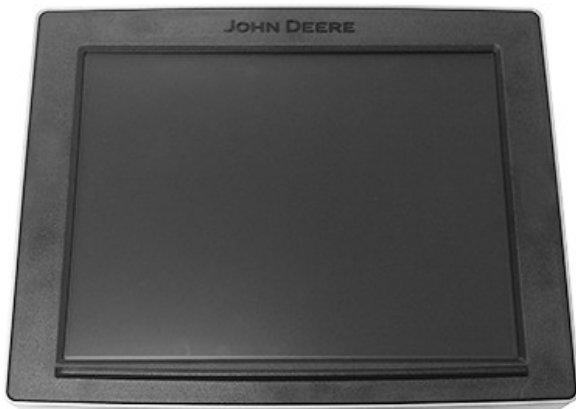
CommandCenter 4. generacji można skonfigurować do pracy z następującymi wyświetlaczami John Deere:

- Wyświetlacz GreenStar 3 2630
- Wyświetlacz uniwersalny 4240
- Wyświetlacz uniwersalny 4640

Niektórych aplikacji, np. AutoTrac, nie można używać na obu wyświetlaczach jednocześnie.

Aktywacje nie są przenoszone pomiędzy wyświetlaczami. Drugi wyświetlacz musi posiadać swoje własne aktywacje, aby uruchomić aplikacje AMS.

Do używania wielu wyświetlaczy wymagane są dodatkowe elementy mocujące. Skontaktować się z dealerem firmy John Deere, aby uzyskać informacje.



PC23195—UN—18OCT16
Wyświetlacz uniwersalny 4640

Instalacja wyświetlacza GreenStar 3 lub 4. generacji

WSKAZÓWKA: Włącz aplikacje dla rolnictwa precyzyjnego (GreenStar lub AMS) tylko na jednym wyświetlaczu. Naprowadzanie oraz inne aplikacje nie będą działać poprawnie, gdy aplikacje rolnictwa precyzyjnego będą włączone na wielu wyświetlaczach.

1. Upewnić się, że stacyjka i CommandCenter są wyłączone.
2. Podłączyć wiązkę przewodów wyświetlacza do złącza słupka narożnego i 26-stykowego złącza z tyłu wyświetlacza.
3. Włączyć stacyjkę.
4. CommandCenter będzie szukać drugiego wyświetlacza na magistrali CAN osprzętu przez ok. 60 sekund. Jeśli CommandCenter był poprzednio w trybie głównego wyświetlacza, wyświetli się komunikat "Wykryto wiele wyświetlaczy."
5. Wybrać ustawienie konfiguracji:

Wyświetlacz główny

- NIE używać tej opcji w tym przypadku. Tryb należy wybrać tylko wtedy, gdy nie zainstalowano drugiego wyświetlacza.

Wiele wyświetlaczy — przeglądarka sprzętu

- Aplikacje rolnictwa precyzyjnego widoczne są na drugim wyświetlaczu.
- Osprzęt ISOBUS jest widoczny na wyświetlaczu CommandCenter lub drugim wyświetlaczu, w zależności od ustawienia "Następny wyświetlacz VT" dla osprzętu.

WSKAZÓWKA: Jeśli sprzęt ISOBUS nie posiada funkcji "Next VT display" (Następny wyświetlacz VT), będzie on widoczny na wyświetlaczu, który uruchomi się jako pierwszy.

Ustawienia zaawansowane

- Ręcznie ustawić konfigurację.
6. Wyłączyć i włączyć stacyjkę, aby zapamiętać ustawienia.

Po wprowadzeniu zmian ustawień wyświetlacza należy wprowadzić analogiczne zmiany w pozostałych wyświetlaczach.

W razie wybrania trybu głównego wyświetlacza należy albo wyłączyć GreenStar, sterownik zadań i terminal wirtualny (VT) magistrali osprzętu na drugim wyświetlaczu lub odłączyć drugi wyświetlacz.

Aby uzyskać dostęp do ustawień wielu wyświetlaczy na wyświetlaczu uniwersalnym 4240 lub 4640, wybrać przycisk Menu > zakładka System > aplikacja Wyświetlacz i dźwięk > zakładka Wiele wyświetlaczy.

Aby uzyskać dostęp do ustawień wielu wyświetlaczy

na wyświetlaczu GreenStar 3, należy wybrać przycisk Menu > przycisk Wyświetlacz > przycisk Diagnostyka > zakładkę Wiele wyświetlaczy.

Usuwanie wyświetlacza GreenStar 3 lub 4. generacji

1. Upewnić się, że stacyjka i CommandCenter są wyłączone.
2. Odłączyć wiązkę przewodów wyświetlacza od 26-pinowego złącza wyświetlacza znajdującego się z tyłu wyświetlacza.
3. Włączyć stacyjkę.
4. CommandCenter będzie szukać drugiego wyświetlacza na magistrali CAN osprzętu przez ok. 2–3 minuty. Jeśli CommandCenter był poprzednio w jednym z trybów wielu wyświetlaczy, wyświetli się komunikat "Nie wykryto drugiego wyświetlacza".
5. Wyłączyć i włączyć stacyjkę, aby zapamiętać ustawienia.

Demontaż wyświetlacza innej firmy

1. Upewnić się, że stacyjka i CommandCenter są wyłączone.
2. Odłączyć wiązkę przewodów wyświetlacza od wyświetlacza innej firmy.
3. Włączyć stacyjkę.
4. Wyświetlacz CommandCenter będzie szukać drugiego wyświetlacza na magistrali CAN osprzętu przez ok. 2–3 minuty. Jeśli CommandCenter był poprzednio w jednym z trybów wielu wyświetlaczy, wyświetli się komunikat "Nie wykryto drugiego wyświetlacza". Jeśli komunikat "Nie wykryto drugiego wyświetlacza" nie pojawił się w ciągu 3 minut, przejść do kroku 5.
5. Upewnić się, że CommandCenter jest w trybie głównego wyświetlacza i wyświetlacz innej firmy jest odłączony.
6. Wyłączyć i włączyć stacyjkę, aby zapamiętać ustawienia.

ch177nn,1685614567146-53-01JUN23

Ustawienia wielu wyświetlaczy

WSKAZÓWKA: NIE zaleca się zmiany tych ustawień osobno na każdym wyświetlaczu.

Użyj strony Ustawienia wielu wyświetlaczy, aby skonfigurować różne funkcje na każdym wyświetlaczu.

Jeśli jest konieczne indywidualne skonfigurowanie poszczególnych funkcji, włączaj i wyłączaj funkcje za pomocą przełączników. Następnie wybrać priorytet każdej funkcji.

Aplikacje rolnictwa precyzyjnego

Aplikacje obejmują AutoTrac, regulator sekcji i dokumentację.

To ustawienie odpowiada ustawieniu wielu wyświetlaczy GreenStar na wyświetlaczach GreenStar 2 i GreenStar 3.

Przeglądarka sprzętu ISOBUS

Przeglądarka sprzętu ISOBUS decyduje o tym, czy wyświetlacz CommandCenter może pokazywać interfejsy wirtualnego terminala (VT).

Przeglądarka sprzętu ISOBUS 2

WSKAZÓWKA: Jeśli dualny monitor nie jest podłączony, przełącznik przeglądarki sprzętu ISOBUS 2 jest wyszarzony.

Przeglądarka sprzętu ISOBUS 2 określa, czy wyświetlacz CommandCenter może wyświetlać interfejs terminala wirtualnego na dualnym monitorze.

Certyfikacja ISOBUS

Włączenie certyfikacji ISOBUS powoduje wyłączenie możliwości używania oryginalnego monitora GreenStar na wyświetlaczu 4. generacji. Aby umożliwić używanie oryginalnego monitora GreenStar, należy wyłączyć certyfikację ISOBUS.

Sterownik zadań

WAŻNE: NIE należy włączać aplikacji rolnictwa precyzyjnego (GreenStar lub AMS) na obu wyświetlaczach. Naprowadzanie oraz inne aplikacje nie będą działać poprawnie.

WSKAZÓWKA: Przeglądarka sprzętu ISOBUS występuje także pod nazwą ISOBUS VT na wyświetlaczach GreenStar 2 i GreenStar 3.

Sterownik zadań (TC) decyduje o tym, czy wyświetlacz CommandCenter może wysyłać i odbierać polecenia sterownika zadań z zespołami sterującymi sprzętu. Obejmuje to również komunikaty regulatora sekcji.

Serwer plików

WSKAZÓWKA: W przypadku stosowania wielu wyświetlaczy należy upewnić się, że serwer plików jest aktywny tylko na jednym wyświetlaczu.

Serwer plików służy do wymiany plików lub dowolnych danych między maszyną a sprzętem, na przykład plików konfiguracyjnych, tabel nawozów czy plików językowych.

Serwer plików wymaga do działania pamięci USB. Dane wysyłane ze sprzętu są przechowywane w folderze o nazwie Fileserver w pamięci USB.

Ustawienie priorytetu

WSKAZÓWKA: Aby wyświetlić priorytet na każdym wyświetlaczu, wybrać przycisk terminala wirtualnego w Centrum stanu.

Ustawienie priorytetu, znane także jako instancja funkcji, określa priorytet wyświetlacza w przypadku ładowania poszczególnych funkcji. Jeśli na przykład priorytet przeglądarki sprzętu na wyświetlaczu CommandCenter wynosi 1, a na wyświetlaczu GreenStar 3 2630 jest to priorytet (przykład funkcji) o wartości 2, sprzęty ISOBUS są w większości przypadków wyświetlane na wyświetlaczu CommandCenter.

ch177nn,1685614583368-53-01JUN23

Kalibracja wyświetlacza

Kalibracja ekranu dotykowego może być konieczna, jeśli ekran nie rejestruje dotyku w wymaganym miejscu. Ekran dotykowy jest skalibrowany fabrycznie i nie powinien wymagać kalibracji przy normalnym użytkowaniu. Jeśli kalibracja nie rozwiązała problemu, należy skontaktować się z dealerem John Deere.

1. Nacisnąć przycisk Menu > zakładka System > aplikacja Wyświetlacz i dźwięk > zakładka Kalibracja.
2. Wybierz Rozpocznij kalibrację.
3. Pojawi się duże "X" i instrukcje prowadzące operatora przez proces kalibracji.
4. Przy każdym naciśnięciu "X" zmieniają się instrukcje i "X" przesuwa się w inny obszar ekranu.

WSKAZÓWKA: W razie nieprawidłowego działania ekranu dotykowego można użyć myszy USB. Podłączyć mysz do portu USB wyświetlacza.

AL70325,00005F8-53-30JUL20

Data i czas



Data i czas

PC28691—UN—25AUG22

Informacja z aplikacji Data i czas jest używana do kilku ważnych funkcji systemu. Są to rejestry błędów, aktywacje i zapis danych.

Data i czas są ustawiane automatycznie, jeśli odbiornik GPS jest podłączony i otrzymuje prawidłowy sygnał. W takim przypadku należy ustawić tylko strefę czasową.

Bieżącą datę i czas można znaleźć w każdej chwili, wybierając Centrum stanu na górze głównej strony pracy.

WSKAZÓWKA: Ustawienie daty i czasu wpływa na sposób filtrowania danych naprowadzania i dokumentacji na wyświetlaczu i w oprogramowaniu pulpitu komputera.

Nawigacja do Data i czas

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę System.
3. Wybrać aplikację Data i czas.

ci47125,1663943359087-53-26SEP22

Zmiana aktualnej daty



A



B

PC15315—UN—15MAY13

A—Data ustawiona przez użytkownika
B—Data określona przez GPS

Datę można zmienić tylko w przypadku, jeśli GPS nie jest podłączony lub sygnał GPS nie jest dostępny. W przeciwnym razie sygnał GPS określa datę.

Format daty nie zależy od sygnału GPS i można go zmienić w każdej chwili.

1. Wybrać dzień, miesiąc lub rok.
2. Wprowadzić prawidłową wartość za pomocą klawiatury.
3. Wybrać Wykonano, aby wprowadzić zmiany lub Anuluj, aby powrócić do poprzedniej strony bez dokonywania zmian.

Format daty

1. Wybrać pole Format daty.
2. Wybrać żądany format daty z listy.
3. Wybrać Wykonano, aby wprowadzić zmiany, lub Anuluj, aby powrócić do poprzedniej strony bez dokonania zmian.

DX,PC,DATE,DATE-53-21DEC15

Zmiana aktualnego czasu



A



B

PC15316—UN—15MAY13

A—Czas ustawiony przez użytkownika
B—Czas określony przez GPS

Aktualny czas można zmienić tylko w przypadku, jeśli GPS nie jest podłączony lub sygnał GPS nie jest dostępny. W przeciwnym razie sygnał GPS określa czas.

Strefa czasowa i format czasu nie zależą od sygnału GPS i można je zmienić w każdej chwili.

1. Wybrać godzinę lub minutę.
2. Wprowadzić prawidłową wartość za pomocą klawiatury.
3. Wybrać Wykonano, aby wprowadzić zmiany lub Anuluj, aby powrócić do poprzedniej strony bez dokonywania zmian.

Strefa czasowa

1. Wybrać kontynent lub ocean, a następnie Dalej.
2. Wybrać kraj, a następnie Dalej.
3. Wybrać strefę czasową, a następnie Dalej.
4. Potwierdzić wybraną strefę czasową i wybrać OK.

Format czasu

Przy pomocy przycisku radia wybrać 12- lub 24-godzinny format czasu.

DX,PC,DATE,TIME-53-21DEC15

Język i jednostki

Język i jednostki



PC28692—UN—25AUG22

Język i jednostki

Aplikacja Language and Units (Język i jednostki) służy do zmiany języka, formatu liczb i jednostek miar.

Możliwe jest wprowadzanie różnych ustawień dla wyświetlacza i dla sterowników wyświetlanych na terminalu wirtualnym ISOBUS. Wybierz odpowiednią kartę, aby zmienić ustawienia.

Nawigacja do Język i jednostki

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę System.
3. Wybrać aplikację Język i jednostki.

ct47125,1663944930163-53-26SEP22

Ustawienia języka i jednostek

Wyświetlacz

Wybrać język, format liczbowy i jednostki miar z listy wyboru.

ISOBUS VT

Jest możliwe, aby sterowniki wyświetlane w ISOBUS VT miały inne jednostki miar, niż reszta wyświetlacza.

Usunąć zaznaczenie z *Użyj takich samych jednostek miar, jak na wyświetlaczu*, aby uaktywnić listy wyboru dla:

- Format liczb
- Odległość
- Powierzchnia
- Objętość
- Masa
- Temperatura
- Ciśnienie
- Siła

Zapamiętanie ustawień

Po wybraniu nowych ustawień, wybrać przycisk Zapamiętaj. Zastosowanie zmian wymaga ponownego uruchomienia wyświetlacza.

DX,PC,LANG,SETTINGS-53-21DEC15

Menedżer oprogramowania

Menedżer oprogramowania



PC28693—UN—25AUG22

Menedżer oprogramowania

Używać menedżera oprogramowania do aktualizacji oprogramowania, uaktywniania funkcji i znajdowania szczegółów wersji oprogramowania.

Nawigacja do Menedżera oprogramowania

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę System.
3. Wybrać aplikację Menedżer oprogramowania.

Pakiety oprogramowania

Oprogramowanie i pliki pomocy dla wyświetlacza 4. generacji zostały podzielone na pakiety. Każdy pakiet wymieniono osobno na karcie Instalacje i aktualizacje oraz Informacje o wersji.

System operacyjny 4. generacji



PC28694—UN—25AUG22

- Zawiera system operacyjny wyświetlacza i podstawowe aplikacje.

Pomoc do systemu operacyjnego 4. generacji



PC28695—UN—25AUG22

- Zawiera pliki pomocy do aplikacji wyświetlacza.

Aplikacje AMS



PC28808—UN—20SEP22

- Zawiera oprogramowanie wyświetlacza.

Aplikacje maszyny



PC28817—UN—20SEP22

- Zawiera oprogramowanie maszyny. Instalacja pakietu wymaga obecności dealera John Deere, dysponującego oprogramowaniem Service ADVISOR.

Pomoc do aplikacji maszyny



PC28818—UN—20SEP22

- Zawiera pliki pomocy do aplikacji maszyny. Instalacja pakietu nie wymaga oprogramowania Service ADVISOR.

WSKAZÓWKA: Pakiety pomocy na ekranie zawierają każdy język obsługiwany przez wyświetlacz.

ch177nn,1685614648442-53-01JUN23

Aktualizacja oprogramowania wyświetlacza i zespołu sterującego

Uaktualnienia oprogramowania są wydawane co jakiś czas dla wyświetlaczy 4. generacji w celu dostarczenia udoskonaleń i ulepszeń w działaniu. Te aktualizacje są zarządzane przez aplikację komputerową o nazwie Menedżer oprogramowania.

WSKAZÓWKA: Menedżer oprogramowania John Deere wymaga obsługi aplikacji 32-bitowych.

Aktualizacje oprogramowania dla elementów systemu GreenStar, takich jak odbiorniki StarFire, uniwersalny AutoTrac i sterownik tempa GreenStar, również pobiera się za pomocą Menedżera oprogramowania. Pliki aktualizacji są kopiowane do pamięci USB wraz z aktualizacjami wyświetlacza. Jeśli elementy są podłączone do maszyny, są one aktualizowane za pomocą wyświetlacza, gdy pamięć USB jest umieszczona w gnieździe.

Określenie wersji oprogramowania na wyświetlaczu

Numery wersji wszystkich zainstalowanych pakietów oprogramowania są dostępne w zakładce Informacja o wersji w Menedżerze oprogramowania.

Pobieranie aktualizacji oprogramowania



Pamięć USB

PC15348—UN—11JUL13

Zalecana jest pamięć USB w formacie FAT32 lub NTFS o pojemności co najmniej 16 GB. Aby uzyskać więcej informacji na temat wymagań dotyczących pamięci USB, patrz "Pamięć USB" w sekcji "Menedżer plików".

Aktualizacje oprogramowania można pobrać z:

<https://my.deere.com/software-downloads/software-manager/>

Gdy w pamięci USB znajdzie się najnowsze oprogramowanie, zabierz ją do maszyny i zainstaluj aktualizację.

Instalacja aktualizacji oprogramowania

Pamięć USB

1. Włożyć pamięć USB do portu USB wyświetlacza.



PC23932—UN—21MAR17

A—Przycisk Zainstaluj oprogramowanie

2. Gdy wyświetlona zostanie strona "USB Drive Options" (Opcje pamięci USB), wybrać przycisk Instaluj Oprogramowanie (A). W Menedżerze oprogramowania pojawi się zakładka Instalacje i aktualizacje.
3. Wybrać "Pokaż aktualizacje dla wyświetlacza" lub "Pokaż aktualizacje dla innych urządzeń", a następnie wybrać przycisk Dalej.
4. Wyświetlane są tylko pakiety nowszego oprogramowania, niż aktualnie zainstalowane. Domyślnie wybierane są wszystkie pakiety oprogramowania wyświetlacza.
5. Wybrać przycisk Instaluj. Jeśli aktualizacja nie rozpoczyna się, postąpić zgodnie z komunikatami na ekranie, aby rozwiązać konflikt.

UWAGA: Unikać ryzyka odniesienia obrażeń ciała. Upewnić się, że maszyna jest w położeniu postojowym i nie wyłączać zasilania elektrycznego w trakcie procesu instalacji. Podczas instalacji oprogramowania:

Wszystkie aplikacje zostaną zamknięte.

Żadne komunikaty systemu nie będą wyświetlane.

Nie wyjmuj pamięci USB.



A



B

PC28696—UN—25AUG22

A—Wskaźnik postępu
B—Zielony znak zaznaczenia

6. Wskaźnik postępu (A) wyświetla w procentach każdy zainstalowany pakiet. Po pomyślnej instalacji pakietu wyświetlony zostaje zielony haczyk (B).
7. Po zakończeniu aktualizacji oprogramowania wyświetlony zostaje komunikat. Niektóre pakiety oprogramowania wymagają ponownego uruchomienia w celu zakończenia instalacji. Wybrać przycisk Restart, aby zrestartować wyświetlacz.
8. Wyjąć pamięć USB i wrócić do komputera. Uruchomić narzędzie Menedżer oprogramowania, aby wgrać pliki zwrotne.

WSKAZÓWKA: Pliki zwrotne zawierają informacje na temat wersji oprogramowania i służą dealerom jako pomoc przy obsłudze wyświetlacza i maszyny.

Aktualizacje online

1. W zakładce Instalacja i aktualizacje wybrać Sprawdz aktualizacje online. Wyświetlacz wyszuka dostępne aktualizacje.
2. Wybrać "Pokaż aktualizacje dla wyświetlacza" lub "Pokaż aktualizacje dla innych urządzeń", a następnie wybrać przycisk Dalej.
3. Wyświetlane są tylko pakiety nowszego oprogramowania, niż aktualnie zainstalowane. Domyślnie wybierane są wszystkie pakiety.
4. Wybrać przycisk Pobierz. Jeśli aktualizacja nie rozpoczyna się, postąpić zgodnie z komunikatami na ekranie, aby rozwiązać konflikt.
5. Wskaźnik postępu (A) wyświetla w procentach każdy pobierany pakiet. Po pomyślnym pobraniu pakietu wyświetlony zostaje zielony haczyk (B).
6. Wybrać przycisk Instaluj, aby rozpocząć instalację pobranych pakietów oprogramowania.

UWAGA: Unikać ryzyka odniesienia obrażeń ciała. Upewnić się, że maszyna jest w położeniu postojowym i nie wyłączać zasilania elektrycznego w trakcie procesu instalacji. Podczas instalacji oprogramowania:

Wszystkie aplikacje zostaną zamknięte.

Żadne komunikaty systemu nie będą wyświetlane.

7. Po zakończeniu aktualizacji oprogramowania wyświetlony zostaje komunikat. Niektóre pakiety oprogramowania wymagają ponownego uruchomienia w celu zakończenia instalacji. Wybrać przycisk Restart, aby zrestartować wyświetlacz.

Zdalne aktualizacje za pomocą aplikacji mobilnej Equipment Mobile

1. Zalogować się do aplikacji Equipment Mobile i sprawdzić, czy są dostępne jakieś oczekujące aktualizacje oprogramowania.
2. Wybrać aktualizację oprogramowania, a następnie wybrać opcję żądania aktualizacji zdalnej.
3. WYŁĄCZYĆ maszynę.
4. Oprogramowanie zostanie automatycznie pobrane do wyświetlacza. Po wyświetleniu pytania o instalację na wyświetlaczu wybrać opcję Instaluj.
5. Wyświetlacz uruchomi się ponownie.
6. Gdy instalacja zostanie pomyślnie ukończona na wyświetlaczu pojawi się komunikat o ukończeniu programowania.

Programowanie zbliżeniowe przy użyciu bezprzewodowej transmisji danych

WSKAZÓWKA: Na potrzeby programowania zbliżeniowego przy użyciu bezprzewodowej transmisji danych komputer powinien znajdować się w pobliżu maszyny.

Programowanie zbliżeniowe przy użyciu bezprzewodowej transmisji danych jest dostępne za pośrednictwem Service Center, John Deere Operations Center i John Deere Property Center.

1. Włączyć zapłon maszyny i pozostawić włączony przez cały czas procedury aktualizacji oprogramowania.
2. Wybrać menu na wyświetlaczu maszyny.
3. Wybrać zakładkę System.
4. Wybrać opcję Ustawienia bezprzewodowe.
5. Ustawić przełącznik przy pozycji Sieć mobilna do maszyny w położeniu Wł.
6. Zalogować się na komputerze do Service Center, John Deere Operations Center lub John Deere Property Center i sprawdzić, czy są jakiekolwiek oczekujące aktualizacje oprogramowania.
7. Pobrać aktualizację oprogramowania na komputer.
8. Po pobraniu aktualizacji połączyć komputer z siecią bezprzewodową modemem JDLINK maszyny.

9. Na stronie aktualizacji oprogramowania wybrać opcję Rozpocznij instalację.
10. Po wyświetleniu monitu z prośbą o połączenie z siecią Wi-Fi MTG maszyny przeczytać instrukcje na ekranie i wybrać polecenie Połącz.
11. Na stronie Aktualizacje oprogramowania w Service Center wybrać opcję Wybierz plik(i), a następnie wybrać pobrany pakiet aktualizacji. Wybrać opcję Otwórz.
12. Wybrać polecenie Rozpocznij przesyłanie, aby przesłać pobrane oprogramowanie do wyświetlacza.
13. Gdy przesyłanie oprogramowania zostanie zakończone, wybrać opcję Rozpocznij programowanie.
14. Na wyświetlaczu maszyny zostanie otwarte okno Instalacje i aktualizacje z informacją o stanie instalacji.
15. Po bezbłędnym zakończeniu programowania wybrać polecenie Pobierz plik zwrotny na stronie Aktualizacje oprogramowania w Service Center.
16. Wybrać opcję Prześlij plik zwrotny i przesłać pobrany plik, aby zakończyć procedurę aktualizacji oprogramowania.

Programowanie zdalne przy użyciu bezprzewodowej transmisji danych

1. Włączyć zapłon maszyny i pozostawić włączony przez cały czas procedury aktualizacji oprogramowania.

WSKAZÓWKA: Przed przystąpieniem do programowania zdalnego należy się upewnić, że nawiązano stabilne połączenie z JDLINK.

2. Na komputerze zalogować się do Service Center, John Deere Operations Center lub John Deere Property Center i wpisać PIN maszyny w pasku wyszukiwania maszyny.
3. Wybrać odpowiednią maszynę z listy rozwijanej Wyszukiwanie maszyny.
4. W obszarze Programowanie oprogramowania sprawdzić, czy są jakiekolwiek aktualizacje oprogramowania.
5. Wybrać odpowiednią aktualizację oprogramowania i opcję Kolejka do obsługi zdalnej.
6. Na wyświetlaczu maszyny wybrać opcję Zainstaluj oprogramowanie po wyświetleniu monitu Zdalna aktualizacja oprogramowania ISOBUS VT.
7. Na wyświetlaczu powinno rozpocząć się pobieranie oprogramowania.
8. Gdy pobieranie oprogramowania zostanie zakończone, wybrać polecenie Zainstaluj.

9. Postępować zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie i wybrać opcję Kontynuuj, aby kontynuować instalację.
10. Na wyświetlaczu powinna rozpocząć się instalacja oprogramowania. Po zakończeniu instalacji sprawdzić, czy wyświetlacz ma najnowszą wersję oprogramowania.

Wykrywanie i usuwanie usterek

Jeśli pakiet oprogramowania nie daje się zainstalować, system przywróci całe oprogramowanie do wersji sprzed rozpoczęcia aktualizacji.

Zapisać komunikat błędu, jeśli aktualizacja zakończyła się niepowodzeniem. Usunąć pliki z pamięci USB i ponownie załadować aktualizację oprogramowania do pamięci USB. Powtórzyć proces instalacji oprogramowania.

Jeśli aktualizacja oprogramowania nadal kończy się niepowodzeniem, skontaktować się z dealerem firmy John Deere.

Optymalizacja miejsca na dysku USB w celu zaktualizowania oprogramowania wyświetlacza

Wykonać poniższą procedurę w celu zoptymalizowania miejsca na dysku USB podczas wykonywania procedury przywracania systemu wyświetlacza:

1. Podłączyć pamięć USB z powrotem do komputera.
2. Wybrać opcję Mój komputer.
3. Wybrać Dysk lokalny C.
4. Wybrać SDS.
5. Wybrać opcję DisplayDependencies.

WSKAZÓWKA: Nie usuwać folderu RpmCache.

6. Usunąć całą zawartość folderu RpmCache.
7. Sformatować dysk USB, stosując format FAT32.
8. Pobrać pliki aktualizacji wyświetlacza za pomocą Menedżera oprogramowania i przesłać je na dysk USB.

ch177nn,1740718174635-53-27FEB25

wyświetlacza, kodu sprawdzającego i może wymagać kodu potwierdzającego w celu wygenerowania kodu. Wybrać przycisk Szczegóły, aby uzyskać te informacje.

Pojedynczy kod może obejmować wiele funkcji, jednak służy do wykonywania tylko jednego typu działania (aktywacja lub dezaktywacja). Np. jeden kod może uaktywnić trzy funkcje, podczas gdy osobny kod będzie potrzebny do dezaktywacji dwóch funkcji.

Wprowadzanie kodu aktywacji lub dezaktywacji



PC28698—UN—25AUG22

Przycisk Wprowadź kod

1. Wybrać przycisk Wprowadź kod.
2. Za pomocą klawiatury wprowadzić kod aktywacji lub dezaktywacji. Wybrać przycisk OK.
3. Zapisać kod potwierdzający i wprowadzić kod na StellarSupport.com.

Aktywacje online



PC28699—UN—25AUG22

Aktywacje online

Aktywacje online wykorzystują połączenie bezprzewodowe do wyświetlania lub sprawdzania bieżących subskrypcji. Wyświetlacz sprawdza dostępność subskrypcji automatycznie po włączeniu zasilania. W celu zakupu subskrypcji należy przejść do witryny StellarSupport.com.

AL70325,000056E-53-26SEP22

Aktywacje

Ta zakładka służy do zarządzania aktywacjami oprogramowania w wyświetlaczu.



PC28697—UN—25AUG22

Przycisk Szczegóły

StellarSupport.com wymaga numeru seryjnego

Zdalny Service ADVISOR

Zdalny Service ADVISOR



ISOBUS VT

PC16682—UN—18MAR13

Zdalny Service ADVISOR jest dostępny w aplikacji ISOBUS VT.



Menu ISOBUS VT

PC15293—UN—18MAR13

1. Wybrać przycisk menu w obrębie ISOBUS VT.



Zdalne aktualizacje oprogramowania

PC17281—UN—10SEP13

2. Wybrać Zdalne aktualizacje oprogramowania.

Teoria działania

Service ADVISOR jest narzędziem diagnostycznym używanym przez dealerów firmy John Deere do wykonywania diagnostyki oraz uaktualniania ustawień i oprogramowania maszyn. Dealerzy mają za jego pomocą dostęp do kodów i adresów diagnostycznych, mogą odczytywać i rejestrować dane oraz programować sterowniki. Technologia ta obejmuje oprogramowanie i elementy sprzętowe. Technicy przechodzą minimum 8 godzin szkolenia aby uzyskać certyfikat uprawniający ich do korzystania z omawianego narzędzia.

Zdalny Service ADVISOR (SAR) jest funkcją narzędzia Service ADVISOR, która umożliwia technikowi firmy połączenie się z maszyną wyposażoną w SAR za pośrednictwem sieci JDLINK w celu zdalnego dostępu do informacji o kodach diagnostycznych i zapisania danych diagnostycznych, jak również zdalnego zaprogramowania sterowników na maszynach wyposażonych w SAR.

Podobnie do uaktualnień oprogramowania (płatnych pobrań) komputerowego, SAR umożliwia firmie John Deere zdalne dostarczanie oprogramowania za pośrednictwem sprzętu JDLINK na maszynie. Zdalne programowanie daje firmie John Deere możliwość aktualizacji oprogramowania służącej lepszej pracy maszyny. Możliwość ta pozwala na przeprogramowanie większości sterowników maszyny. Użytkownik aktywnie

uczestniczy w tym procesie z dealerem, pobierając aktualizacje oprogramowania i instalując je.

WSKAZÓWKA: Sterowniki niektórych maszyn mogą nie być zgodne z funkcją programowania poprzez SAR.

Zgodność pojazdu

WSKAZÓWKA: Jeśli jest, aplikacja Users and Access (Użytkownicy i dostęp) umożliwia odblokowanie lub częściowe czy całkowite zablokowanie dostępu operatora do określonych elementów. Obejmuje to również możliwość pobierania i instalowania aktualizacji oprogramowania. Więcej szczegółów podano w Users and Access (Użytkownicy i dostęp).

W celu uzyskania aktualnej listy zaaprobowanych pojazdów prosimy skontaktować się z dealerem John Deere lub odwiedzić StellarSupport.com.

ch177nn,1685616589331-53-01JUN23

Przeprogramowanie pojazdu



PC20419—UN—13NOV15

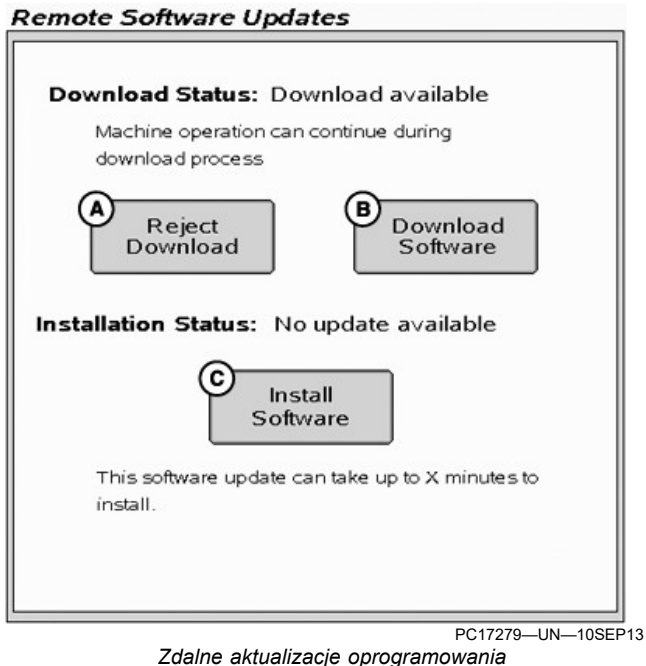
Dostępna aktualizacja oprogramowania

A—Przycisk Akceptuj
B—Przycisk Anuluj

Za pomocą zdalnego Service Advisor (SAR) dealerzy mogą wysyłać nowe oprogramowanie do maszyn w celu zaktualizowania zespołów sterujących. Po wysłaniu oprogramowania przez dealera, na wyświetlaczu pojawi się komunikat informujący o dostępności nowego oprogramowania. Nacisnąć przycisk Akceptuj (A), aby wyświetlić stronę aktualizacji oprogramowania.

Jeśli wybrany zostanie przycisk Anuluj (B), można wejść na stronę, wybierając Zdalne aktualizacje oprogramowania z menu ISOBUS VT.

Pobranie aktualizacji



Zdalne aktualizacje oprogramowania

- A—Przycisk Odrzuć pobieranie
B—Przycisk Pobierz oprogramowanie
C—Przycisk Zainstaluj oprogramowanie

Na stronie Zdalnych aktualizacji oprogramowania operator może pobrać nowe oprogramowanie (B) lub odmówić jego pobrania (A). Naciśnij przycisk pobierania oprogramowania, aby rozpocząć proces pobierania. Ten proces będzie działał w tle i można kontynuować normalną pracę maszyny.

Instalacja aktualizacji



Aktualizacja gotowa do zainstalowania

- A—Przycisk Akceptuj
B—Przycisk Anuluj

Gdy oprogramowanie zostanie pobrane i będzie gotowe do instalacji, na wyświetlaczu pojawi się komunikat. Naciśnij przycisk Akceptuj (A), aby przejść do strony zdalnych aktualizacji oprogramowania.

Instalacja oprogramowania może potrwać do 40 minut. Naciśnij przycisk Anuluj (B), aby przeprowadzić aktualizację oprogramowania w późniejszym czasie.



PC12856—UN—07SEP10



PC12672—UN—28JUN10

Na stronie zdalnej aktualizacji oprogramowania naciśnij przycisk Zainstaluj oprogramowanie, aby rozpocząć proces instalacji.

Po otrzymaniu polecenia należy zaakceptować warunki i zasady, a następnie postępować według instrukcji na ekranie.

⚠ UWAGA: Unikać ryzyka odniesienia obrażeń ciała. Upewnić się, że pojazd jest w bezpiecznym miejscu i konfiguracji przed przystąpieniem do przeprogramowania. Podczas przeprogramowywania niektóre funkcje pojazdu, takie jak światła, mogą nie działać. Nie wykonywać przeprogramowywania w pobliżu dróg publicznych i miejsc wykonywania pracy.

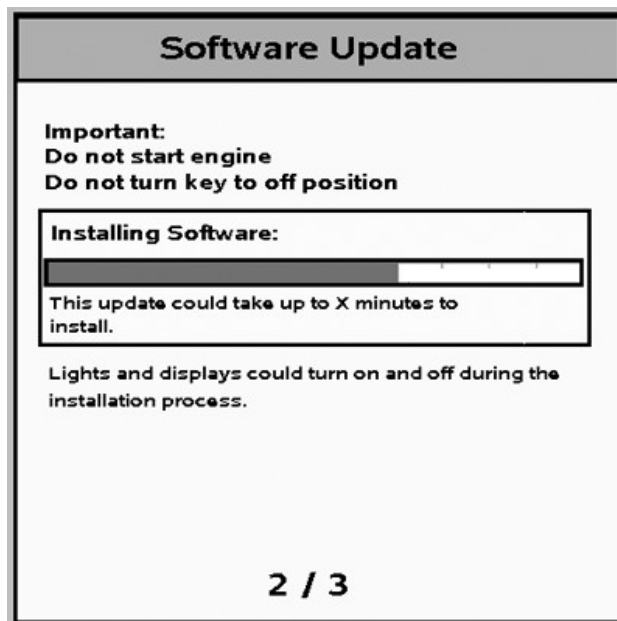


PC17630—UN—10SEP13

Jeśli w pobranym oprogramowaniu zawarta jest aktualizacja wyświetlacza 4. generacji, wyświetlacz jest aktualizowany w pierwszej kolejności. Po zakończeniu

pojawi się komunikat "Oprogramowanie zostało pomyślnie zainstalowane" i wyświetlacz uruchomi się ponownie.

Po zaktualizowaniu wyświetlacza rozpocznie się aktualizacja zespołu sterującego.



PC12857—UN—07SEP10



PC13582—UN—09MAY11

Jeśli podczas procesu instalacji wystąpi problem, system podejmie drugą próbę. Jeśli druga próba zakończy się niepowodzeniem, skontaktować się z dealerem John Deere.

ch177nn, 1685616589239-53-28JUN23

Wykrywanie i usuwanie usterek — przeprogramowanie

Objaw	Problem	Rozwiązanie
Utrata zasilania osprzętu	Silnik uruchomiony lub stacyjka wyłączona.	Nie należy uruchamiać silnika ani wyłączać zasilania podczas instalacji uaktualnień oprogramowania. Wyłączyć kluczyk i przestawić z powrotem w pozycję włączoną.
Niskie napięcie	Napięcie systemu jest zbyt niskie, aby możliwe było wykonanie instalacji.	Wyłączyć lub usunąć osprzęt, który nie jest potrzebny. Sprawdzić napięcie akumulatora i naładować go jeśli trzeba.
Błąd komunikacji	Zakończenie instalacji oprogramowania niemożliwe z powodu usterki komunikacji.	Wyłączyć i włączyć z powrotem kluczyk stacyjki. Następnie spróbować wykonać ponownie instalację oprogramowania. Jeśli nawiązanie komunikacji nie jest możliwe, skontaktować się z dealerem John Deere.
Na wyświetlaczu nie ma przycisku zdalnych aktualizacji oprogramowania.	Nie można uzyskać dostępu do strony zdalnych aktualizacji oprogramowania na wyświetlaczu.	Sprawdzić wiązkę przewodów i połączenia do MTG.
<i>WSKAZÓWKA: Zdalne aktualizacje powinny być dostępne przez cały czas, bez względu na obecność pliku payload.</i>		

ch177nn,1685616608661-53-01JUN23

Użytkownicy i dostęp

Użytkownicy i dostęp



PC28700—UN—25AUG22

Użytkownicy i dostęp

Aplikacja Users and Access (Użytkownicy i dostęp) zarządza ustawieniami profilu użytkowników blokującymi ich dostęp do niektórych funkcji.

Zakładka User Profiles (Profil użytkowników)

- Zmiana profilu wyświetlacza i ustalenie kodu PIN dostępu administratora.

Zakładka Access Groups (Grupy dostępu)

- Przechowuje funkcje wyświetlacza, które zostały zablokowane.

Nawigacja do aplikacji Users and Access (Użytkownicy i dostęp)

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę System.
3. Wybrać aplikację Użytkownicy i dostęp.

AL70325,00005D2-53-26SEP22

Profile użytkowników



(A)



(B)

PC28701—UN—25AUG22

A—Profil administratora
B—Profil operatora

Wyświetlacz można ustawić na jeden z dwóch profili: administratora lub operatora. Aktywny profil wyświetlany jest nad listą profili.

Profil administratora (A)

Profil administratora zawsze przypisany jest do grupy pełnego dostępu. Umożliwia on nieograniczony dostęp do wszystkich funkcji i zdolność do blokowania i odblokowywania funkcji w profilu operatora. Możliwe jest ustawienie kodu PIN w celu zablokowania profilu administratora przed użytkownikami.

Profil operatora (B)

Profil operatora zawsze przypisany jest do grupy ograniczonego dostępu. Jest ograniczony tylko do tych

funkcji, które zostały udostępnione. Profil operatora musi być profilem aktywnym, a profil administratora musi posiadać PIN w celu zablokowania funkcji.

Zmiana aktywnego profilu



(A)



(B)



(C)

PC28702—UN—25AUG22

A—Przycisk Zmień profil
B—Przycisk Edytuj
C—Przycisk Widok

Nacisnąć przycisk Zmień profil (A), a następnie wybrać profil z listy.

WSKAZÓWKA: Jeśli w profilu administratora ustawiono kod PIN, przejście z profilu operatora do profilu administratora będzie wymagać jego podania.

Dodanie/zmiana PIN-u

Wybrać przycisk Edytuj (B) dla profilu administratora. Wybrać przycisk Add/Change PIN (Dodaj/zmień PIN).

ct47125,1663953810525-53-26SEP22

Grupy dostępu

Należy używać grup dostępu w celu ustawienia, wyświetlenia lub zmodyfikowania uprawnień dostępu dla grupy z ograniczonym dostępem.

Grupa z pełnym dostępem

Grupa z pełnym dostępem może używać wszystkich funkcji wyświetlacza. Grupy z pełnym dostępem nie można edytować.

Grupa z ograniczonym dostępem

Grupa z ograniczonym dostępem może być ograniczona do funkcji określonych przez administratora. Grupy z ograniczonym dostępem mogą być edytowane tylko wtedy, gdy profil administratora jest profilem aktywnym.

Edycja uprawnień dostępu



(A)



(B)

PC28703—UN—25AUG22

A—Ikona odblokowania
B—Ikona zablokowania

Dla każdej wymienionej aplikacji wyświetlone jest "None Locked" ("Nic nie zablokowane"), jeśli żadne funkcje nie są zablokowane. Jeśli są zablokowane funkcje, są one

wyszczególnione pod nazwą aplikacji, a ikona zmienia się na ikonę blokady.

Wybrać aplikację, aby ją podświetlić, a następnie wybrać przycisk Edytuj.

Na stronie Edycja grup dostępu wyświetlana jest lista funkcji, które można zablokować lub odblokować poprzez wybranie przycisku blokady/odblokowania obok każdej funkcji. Zapisać zmiany, aby uzyskać dostęp do grup poprzez zamknięcie strony.

AL70325.000057B-53-26SEP22

Layout Manager

Menedżer układu strony



PC28704—UN—25AUG22

Menedżer układu strony

Używać Menedżera układu strony do tworzenia i modyfikowania stron pracy i pasków skrótów, tak aby ważne informacje i funkcje były dostępne ze strony głównej.

Strony pracy składają się z "modułów" (bloków zawierających informacje i przyciski). Moduły można dodawać, usuwać lub przegrupowywać na stronie pracy.

Strony pracy są pogrupowane razem, tworząc zestawy stron pracy. Zestawy stron pracy można tworzyć pod kątem operacji (sadzenia lub uprawy) lub preferencji różnych operatorów.

Strony pracy można tworzyć i zapamiętywać bez ograniczeń. Można utworzyć nieograniczoną liczbę zestawów stron pracy o objętości do dziesięciu stron.

Niestandardowe strony pracy można zaimportować z innego wyświetlacza 4. generacji o tej samej wielkości. Zaimportowane strony pracy są dostępne w zakładce Wszystkie strony pracy.

Nawigacja do Menedżera układu strony

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Menedżer układu strony.

AL70325,0000617-53-27SEP22

Zestawy stron pracy



PC15336—UN—10JUL13

Zestawy stron pracy

Zestawy stron pracy stanowią zbiór maksymalnie dziesięciu stron pracy zgrupowanych razem pod kątem danej operacji (np. sadzenia lub uprawy). Tylko strony zawarte w aktywnym zestawie stron pracy pojawiają się podczas przełączenia stron pracy na stronie głównej.

Wybrać zestaw strony pracy, aby wyświetlić stronę Edycja zestawu stron pracy.

Dodaj zestaw stron pracy

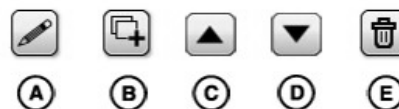


PC28705—UN—25AUG22

- A—Utwórz nowy zestaw
B—Zmień aktywny zestaw

Wybrać przycisk Utwórz nowy zestaw (A), aby utworzyć nowy zestaw stron pracy. Wybrać przycisk Zmień aktywny zestaw (B), aby wybrać istniejący zestaw stron pracy.

Edytuj strony pracy w zestawie stron pracy



PC28706—UN—25AUG22

- A—Przycisk Edytuj
B—Przycisk Duplikuj
C—Przycisk W górę
D—Przycisk W dół
E—Przycisk Usuń

Wybrać jedną ze stron pracy, aby wyświetlić rząd przycisków do edycji tej strony pracy.

Wybrać przycisk Edytuj (A), aby zmienić moduły na stronie pracy.

Wybrać przycisk Duplikuj (B), aby utworzyć nową stronę pracy z takimi samymi modułami.

Wybrać przyciski W górę i W dół (C i D), aby zmienić kolejność stron pracy. Kolejność stron pracy jest używana podczas przełączania stron na stronie głównej.

Wybrać przycisk Usuń (E), aby usunąć stronę pracy z zestawu stron pracy. Strona pracy zostaje usunięta z zestawu strony pracy, ale jest nadal dostępna na liście wszystkich stron pracy.

WSKAZÓWKA: Przycisk Usuń nie jest wyświetlany, jeśli w zestawie stron pracy jest tylko jedna strona pracy.

AL70325,000060B-53-27SEP22

Edytuj zestawy stron pracy

Edycja nazwy i przypisanego paska skrótów lub dodanie dodatkowych stron pracy do zestawu stron pracy.

Nazwa strony pracy



PC28707—UN—25AUG22

A—Przycisk Edytuj**B—Przycisk Uwzględnij dodatkowe strony pracy**

Każda strona pracy musi mieć niepowtarzalną nazwę. Wybrać przycisk Edytuj (A), aby nazwać stronę pracy lub zmienić jej nazwę.

Wybrać przycisk Edytuj, aby dodać lub zmienić pasek skrótów przypisany do zestawu stron pracy.

Wybrać przycisk Uwzględnij dodatkowe strony pracy (B), aby dodać istniejącą stronę pracy do zestawu stron pracy.

AL70325,0000618-53-27SEP22

Pasek skrótów



PC23265—UN—31OCT16

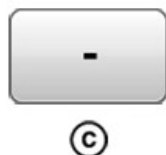
Pasek skrótów

Pasek skrótów jest zbiorem przycisków programowych skrótów, które wyświetlają informację o stanie i zapewniają szybki dostęp do funkcji aplikacji. Pasek skrótów wyświetla maksymalnie dziewięć przycisków programowych skrótów.

Użyć zakładki Pasek skrótów, aby wybrać, edytować lub utworzyć pasek skrótów. Pasek skrótów można zaimportować za pomocą aplikacji Menedżer plików.



PC28707—UN—25AUG22



PC28708—UN—25AUG22

A—Przycisk Utwórz nowy pasek skrótów**B—Przycisk Przenieś skrót****C—Przycisk Usuń skrót**

Edytuj pasek skrótów

Skróty można dodawać, usuwać lub przegrupowywać na pasku skrótów.

WSKAZÓWKA: Ten sam skrót może być umieszczony na pasku skrótów tylko jeden raz.

Wybrać przycisk Utwórz nowy pasek skrótów (A), aby utworzyć nowy pasek skrótów i wybrać aplikację o odpowiedniej zawartości. Znaleźć na liście skrót do odpowiedniej funkcji i wybrać przycisk Dodaj.

Gdy skrót zostanie dodany do paska skrótów, wybrać go w celu podświetlenia. Nacisnąć i przesunąć przycisk Przenieś skrót (B), aby przenieść go w wolne miejsce.

Aby usunąć skrót, wybrać go w celu podświetlenia, a następnie wybrać przycisk Usuń skrót (C).

AL70325,000060E-53-27SEP22

Wszystkie strony pracy



PC15340—UN—10JUL13

Wszystkie strony pracy

WSKAZÓWKA: Strony pracy można eksportować i importować za pomocą aplikacji Menedżer plików.

Zakładka Wszystkie strony pracy wyświetla każdą stronę pracy, która została utworzona na wyświetlaczu. Zakładka zawiera strony pracy znajdujące się aktualnie w aktywnym zestawie, jak również strony pracy, które są używane w pozostałych zestawach stron pracy.

Edycja strony pracy



PC28709—UN—25AUG22

A—Przycisk Edytuj**B—Przycisk Duplikuj****C—Przycisk Usuń**

Wybrać jedną ze stron pracy, aby wyświetlić rząd przycisków do edycji tej strony pracy.

Wybrać przycisk Edytuj (A), aby zmienić moduły na stronie pracy.

Wybrać przycisk Duplikuj (B), aby utworzyć nową stronę pracy z takimi samymi modułami.

Wybrać przycisk Usuń (C), aby usunąć stronę pracy z wyświetlacza. Spowoduje to trwałe usunięcie strony pracy z wyświetlacza i aktywnego zestawu.

WSKAZÓWKA: Przycisk *Usuń* nie jest pokazywany, jeśli wybrana jest domyślna strona pracy.

Utwórz nową stronę pracy



PC28710—UN—25AUG22

Przycisk Utwórz nową stronę pracy

Wybrać przycisk Utwórz nową stronę pracy, aby utworzyć nową stronę pracy.

AL70325,000060C-53-27SEP22

Dodawanie, edycja lub duplikowanie stron pracy

Podczas dodawania, edycji lub kopiowania strony pracy wyświetlany jest taki sam interfejs. Nowa strona pracy jest na początku pusta, podczas gdy strona skopiowana lub edytowana posiada istniejące moduły.

Nazwa strony pracy



A



B

PC28707—UN—25AUG22

A—Przycisk Edytuj
B—Przycisk Dodaj moduł

Każda strona pracy musi mieć niepowtarzalną nazwę. Wybrać przycisk Edytuj (A), aby nadać nazwę stronie pracy lub zmienić jej nazwę.

Dodawanie modułu

Wybrać przycisk Dodaj moduł (B) i aplikację o odpowiedniej treści. Znajdź na liście moduł z odpowiednią informacją i wybierz przycisk Dodaj.

WSKAZÓWKA: Taki sam moduł może być umieszczony na stronie pracy tylko jeden raz.

WSKAZÓWKA: Rozpocznij od większych modułów przed dodaniem mniejszych, aby wypełnić obszar. Użyć siatki do określenia obszaru potrzebnego dla modułu.

Przegrupowanie modułów



PC28712—UN—25AUG22

Przesuwanie modułu

Gdy moduł zostanie dodany do strony, wybrać go w celu podświetlenia. Naciśnij i przesuń moduł, aby go przenieść do otwartego obszaru.

Usuwanie modułu



PC28711—UN—25AUG22

Przycisk Usuń moduł

Wybierz moduł w celu jego podświetlenia, a następnie wybierz przycisk *Usuń*.

ct47125,1663959646625-53-27SEP22

Poruszanie się po stronach pracy na stronie głównej



PC17357—UN—03DEC13

B



C

PC17358—UN—03DEC13

A—Pasek tytułowy
B—Przyciski następnej i poprzedniej strony pracy
C—Przeciąganie palcem

Jeśli w aktywnym zestawie stron pracy jest więcej niż jedna strona pracy, istnieją różne sposoby wybrania, która strona pracy ma być wyświetlana na stronie głównej.

Pasek tytułowy (A)

Wybrać pasek tytułowy na górze strony głównej, aby wyświetlić listę wszystkich stron pracy znajdujących się w aktywnym zestawie stron pracy. Wybrać stronę pracy do wyświetlenia, utworzyć nową stronę pracy, edytować zestaw stron pracy albo wybrać inny zestaw stron pracy do wyświetlenia.

Przyciski następnej i poprzedniej strony pracy (B)

Przemieszczać się po stronach startowych, wybierając lewą lub prawą strzałkę.

Przeciąganie palcem (C)

Przeciągnąć palcem w lewo i w prawo na wyświetlaczu, aby przenieść się po stronach pracy.

Przycisk skrótu paska nawigacji



PC17359—UN—03DEC13

D—Przycisk skrótu paska nawigacji

Wybrać prawą strzałkę (D) poniżej wyświetlacza na pasku nawigacji CommandCenter.

ch177nn,1685616646910-53-01JUN23

Menedżer ustawień

Menedżer ustawień



PC28715—UN—25AUG22

Menedżer ustawień

Wykorzystywać menedżera ustawień do wczytywania, edytowania lub zapamiętywania konfiguracji maszyny i ustawień sprzętu. Zapisane konfiguracje umożliwiają łatwe przywrócenie ustawień maszyny i sprzętu stosowanych podczas pracy.

Nawigacja do Menedżer ustawień

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Menedżer ustawień.

Zapisane konfiguracje można importować i eksportować za pomocą aplikacji Menedżer plików.

Import i eksport konfiguracji jest ograniczony do:

- Nazwa profilu
- Strony pracy
- Ustawienia iTEC
- Ustawień opryskiwacza holowanego John Deere ISOBUS

ch177nn,1685616681655-53-01JUN23

Menedżer sprzętu

Menedżer sprzętu



Menedżer urządzeń

PC28716—UN—25AUG22

Wybrać aplikację Menedżer sprzętu w celu wejścia do ustawień profilu maszyny i sprzętu. Ustawienia profilu są ważne w celu uzyskania prawidłowego działania aplikacji rolnictwa precyzyjnego John Deere, takich jak AutoTrac, regulator sekcji i mapy danych roboczych.

Nawigacja do Menedżera sprzętu

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Menedżer sprzętu.

AL70325,000054E-53-25APR23

Profil maszyny

Ustawienia ogólne

Jeśli wyświetlacz wykryje maszynę, niektóre informacje zostaną wprowadzone automatycznie przez sterowniki maszyny.

Ustawienia specyficzne dla określonych typów maszyn pojawiają się na stronie wyłącznie wówczas, gdy mają zastosowanie.

WSKAZÓWKA: *Niektóre pomiary mają zastosowanie wyłącznie do określonych typów maszyn.*

Przesunięcia GPS

WSKAZÓWKA: *W przypadku używania wielu sprzętów stosowane jest wyłącznie przesunięcie boczne dla pierwszego sprzętu.*

W celu zapobieżenia błędom w mapowaniu, dokumentacji i regulatorze sekcji należy połączyć przesunięcia boczne wszystkich sprzętów i wprowadzić tę wartość dla pierwszego sprzętu. Na przykład, jeśli przesunięcie pierwszego sprzętu wynosi 5,1 cm (2 in) w prawo, a przesunięcie drugiego sprzętu wynosi 2,5 cm (1 in) w lewo, należy wprowadzić 1,3 cm (0.5 in) w prawo.

• Przesunięcia boczne GPS

- Odległość poprzeczna (z lewej lub prawej strony) od linii środkowej maszyny do środka odbiornika GPS. Ta wartość jest na ogół ustawiana na 0.0, chyba że odbiornik GPS jest przesunięty w lewo lub w prawo względem linii środkowej maszyny.

• Przesunięcie liniowe GPS

- Liniowa odległość od środka odbiornika GPS do punktu na maszynie.

Pomiar przesunięcia liniowego GPS różni się w zależności od typu maszyny. Patrz Pomoc ekranowa, aby uzyskać informacje na temat pomiaru przesunięć.

• Wysokość GPS

- Pionowa odległość od odbiornika GPS do podłoża.

Przesunięcie połączenia

- Punkt połączenia to miejsce, w którym sprzęt jest przyłączony do maszyny. Przesunięcie połączenia to pomiar odległości między punktem połączenia a punktem na maszynie.

Pomiar przesunięcia połączenia różni się w zależności od typu maszyny. Patrz Pomoc ekranowa, aby uzyskać informacje na temat pomiaru przesunięć.

Przywracanie profilu do fabrycznych wartości domyślnych

WSKAZÓWKA: *Tylko w maszynach wykrytych przez wyświetlacz można przywrócić ustawienia profilu do fabrycznych wartości domyślnych.*

Domyślne ustawienia profilu maszyny są zapisane w sterownikach maszyny. Zmiany tych ustawień są zapisywane w wyświetlaczu. Aby zresetować profil do fabrycznych wartości domyślnych, należy wybrać przycisk Resetuj profil.

Aby uzyskać szczegółowe informacje na temat Menedżera sprzętu i profilu maszyny, należy skorzystać z pomocy ekranowej Centrum Pomocy.

AL70325,00005DB-53-04AUG20

Profil sprzętu

Nazwa profilu jest ustawiana automatycznie na podstawie automatycznie wykrywanego osprzętu i nie można jej zapamiętać. W przypadku sprzętu bez sterownika nazwa profilu jest ustawiana przez operatora.

Zapisywanie ustawień profilu

Wybierz przycisk Zapisz, aby zapisać ustawienia ze wszystkich kart i zamknąć aplikację Profil sprzętu. Wybieranie przycisku Zapisz nie jest konieczne podczas przełączania pomiędzy kartami.

Ustawienia profilu sprzętu są zapisywane w wyświetlaczu w oparciu o następujące współczynniki:

- Nazwa profilu
- Nazwa sterownika wykrytego osprzętu

WSKAZÓWKA: Przed skonfigurowaniem ustawień profilu sprzętu skonfiguruj ustawienia wstępne w sterowniku sprzętu, takie jak konfiguracja napędu.

Nazwa zmienia się wraz ze zmianą niektórych ustawień sterownika osprzętu. Jest to np. zmiana ustawień sterownika pomiędzy wysiewem nawozów sztucznych i nasion.

Automatyczne wykrywanie ustawień profilu

W przypadku podłączenia sterownika osprzętu niektóre ustawienia profilu osprzętu są wprowadzane automatycznie przez sterownik osprzętu.

Przy pierwszym podłączeniu sterownika wyświetlane jest ostrzeżenie "Utworzono profil osprzętu". Gdy osprzęt zostanie ponownie podłączony w przyszłości, jest on identyfikowany na podstawie nazwy i ładowane są ustawienia profilu osprzętu zapisane w wyświetlaczu.

WSKAZÓWKA: Ostrzeżenie będzie się powtarzać w przypadku wybrania opcji "Skonfiguruj później".

Gdy przyłączony jest sprzęt, który nie został rozpoznany, trzeba utworzyć profil dla tego sprzętu. Wybrać przycisk Dodaj osprzęt w menedżerze sprzętu, aby utworzyć profil osprzętu.

W celu wyświetlenia aktualnie wykrytej nazwy sprzętu należy wybrać kolejno Centrum diagnostyczne > zakładkę Diagnostyka sterownika > wybrać sterownik sprzętu > zakładkę Informacje o sterowniku.

Sprawdź wszystkie wymagane ustawienia przed rozpoczęciem pracy. Punkt roboczy nie jest ustawiany automatycznie.

Typy połączenia

- Typ połączenia lub zaczepu opisuje sposób mocowania sprzętu do maszyny i decyduje o tym, jak wyświetlacz określa ruch sprzętu za maszyną. Mapa pokrycia, dokumentacja i sterowanie sekcjami wymagają ustawienia typu połączenia.

- **Przesunięcie obrotowe**

Niektóre rodzaje sprzętu są wyposażone w obrotowy zaczep, który jest podłączany do tylnego zaczepu trzypunktowego maszyny. Przesunięcie tego punktu obrotu jest wymagane do określenia ruchu sprzętu za maszyną przez wyświetlacz. Ta opcja jest dostępna, gdy jako typ połączenia wybrano tylny zaczep trzypunktowy.

Szerokość robocza

- Szerokość robocza jest szerokością powierzchni, który jest uprawiana, obsadzana, opryskiwana lub z której zbiera się plon podczas każdego przejazdu po polu. Służy do tworzenia map danych roboczych i obliczania obrabianej powierzchni. Do aplikacji Naprowadzanie, Mapowanie i Powierzchnia całkowita potrzebna jest szerokość robocza.

Wymiary

- **Przesunięcie boczne**

Odległość poprzeczna od punktu środkowego maszyny do punktu środkowego szerokości roboczej sprzętu. Do aplikacji Naprowadzanie i Mapowanie potrzebne jest ustawienie przesunięcia bocznego.

WSKAZÓWKA: W przypadku używania wielu sprzętów stosowane jest wyłącznie przesunięcie boczne dla pierwszego sprzętu.

Aby zapobiec błędom w mapowaniu i dokumentacji, należy połączyć przesunięcia poprzeczne wszystkich sprzętów i wprowadzić tę wartość dla pierwszego osprzętu. Na przykład, jeśli przesunięcie pierwszego osprzętu wynosi 5,1 cm (2 in.) w prawo, a przesunięcie drugiego osprzętu wynosi 2,5 cm (1 in.) w lewo, należy wprowadzić 1,3 cm (0,5 in.) w prawo.

- **Środek obrotu**

Odległość liniowa od punktu połączenia do środka obrotu sprzętu w położeniu roboczym. Zwykle jest to miejsce, w którym części nośne sprzętu mają kontakt z podłożem. Przesunięcie środka obrotu ma istotne znaczenie w kontekście skutecznego modelowania zachowania przyczepionego sprzętu na zakrętach. AutoTrac Turn Automation, Mapowanie i pasywne naprowadzanie sprzętu wymagają ustawienia środka obrotu. Zaleca się sprawdzenie, czy wartość środka obrotu działa prawidłowo. Dodatkowe informacje można znaleźć w pomocy ekranowej.

- **Punkt roboczy**

Odległość liniowa od punktu połączenia do punktu, w którym następuje działanie, np. punktu, w którym upuszczane są nasiona lub produkt, zbierana jest uprawa albo orana jest gleba. Do aplikacji Mapowanie potrzebne jest ustawienie w Punkt roboczy.

- **Przesunięcie sekcji (osprzęt VT John Deere)**

Odległość liniowa od środka obrotu do punktu, w którym odbywa się czynność robocza. Np. punktu, w którym upuszczane są nasiona lub produkt, zbierane są uprawy albo uprawiana jest gleba. Do aplikacji Mapowanie potrzebne jest ustawienie w Przesunięcie sekcji.

Zapis pracy

- Wyzwalacze zapisu określają, kiedy zapis map i dane zbiorcze monitora pracy są WŁĄCZANE i WYŁĄCZANE. Nie wszystkie wyzwalacze zapisu są dostępne dla wszystkich typów maszyn.

WSKAZÓWKA: W trybie ręcznym, operator musi wcisnąć przycisk Zapis lub Pauza, aby WŁĄCZYĆ lub WYŁĄCZYĆ zapis map danych roboczych.

Opóźnienie mechaniczne

- Opóźnienie mechaniczne to średni czas potrzebny na osiągnięcie podłoża przez produkt po wydaniu polecenia WŁĄCZENIA lub WYŁĄCZENIA. Może się on zmieniać w zależności od kombinacji maszyny, sprzętu i wyświetlacza. Do aplikacji Mapowanie potrzebne są ustawienia w Opóźnienie mechaniczne. Ustawienia te mają znaczenie krytyczne dla wydajności regulatora sekcji.

Skorzystać z centrum pomocy na ekranie, aby uzyskać więcej informacji na temat menedżera sprzętu i profilu oprętu.

AL70325,000068F-53-24MAY24

Naprowadzanie AutoTrac

Naprowadzanie AutoTrac



PC28717—UN—25AUG22

Naprowadzanie AutoTrac

AutoTrac jest systemem wspomagającym prowadzenie pojazdu, umożliwiającym operatorom zdjęcie rąk z kierownicy podczas gdy maszyna porusza się po utworzonej linii prowadzenia w polu. Operatorzy nadal muszą skręcać maszyną na rzędach końcowych. Naciśnięcie przycisku wznowienia powoduje przywrócenie sterowania przez system AutoTrac, który kieruje maszyną do sąsiedniego przejazdu.

ch177nn,1685616767892-53-01JUN23

Ręczne naprowadzanie

Informacje na temat ścieżek naprowadzania i pracy w każdym trybie śledzenia są podane w części "USTAWIENIE ŚCIEŻKI NAPROWADZANIA" oraz w sekcjach dotyczących trybów śledzenia.

Po utworzeniu ścieżki naprowadzania należy wjechać maszyną na ścieżkę. Najbliższa ścieżka jest podkreślona grubszą białą linią. Odległość zboczenia ze ścieżki jest pokazana na wskaźniku dokładności ścieżki. Wielkość ta pokazuje odległość między maszyną i najbliższą ścieżką. Wielkość błędu będzie rosła, aż do przebycia przez maszyną połowy drogi między ścieżkami. Po przebyciu połowy drogi wielkość błędu zacznie maleć w miarę zbliżania się do następnej ścieżki.

Numer ścieżki jest wyświetlany poniżej wskaźnika dokładności ścieżki i jest on automatycznie uaktualniany przez system w miarę zbliżania się do nowej ścieżki. Numer ścieżki zmienia się, kiedy maszyna znajdzie się w połowie drogi między ścieżkami. Dźwięki śledzenia ostrzegają operatora o zbliżaniu się maszyny do ścieżki. Krzywe adaptacyjne nie pokazują numerów ścieżek.

HC94949,00003A0-53-25SEP13

Informacje ogólne

WAŻNE: System AutoTrac korzysta z systemu GPS (Global Positioning System) obsługiwanego przez rząd Stanów Zjednoczonych, który ponosi wyłączną odpowiedzialność za jego dokładność i utrzymanie. System ten może ulec zmianom mającym wpływ na dokładność i działanie wszystkich urządzeń GPS.

Operator jest całkowicie odpowiedzialny za maszynę i musi wykonać zakręt pod koniec każdej ścieżki. System nie wykona zakrętu pod koniec ścieżki.

Podstawowy system AutoTrac jest przeznaczony do użytkowania jako narzędzie pomocnicze dla mechanicznych markerów. Operator musi ocenić całkowitą dokładność systemu, aby ustalić, przy których pracach polowych można skorzystać z kierowania wspomaganego. Ta ocena jest konieczna, ponieważ dokładność wymagana przy różnych pracach polowych może być różna, zależnie od prowadzonej działalności rolniczej. AutoTrac używa sieci korekcji różnicowej StarFire razem z systemem globalnej nawigacji satelitarnej (GPS). Po pewnym czasie mogą wystąpić niewielkie przesunięcia pozycji.

HC94949,000039F-53-23SEP13

Ustawienia naprowadzania



PC15305—UN—19MAR13

Ikona ustawień

Aby skonfigurować ustawienia naprowadzania, należy kliknąć ikonę USTAWIENIA w górnej części aplikacji naprowadzania.

Naprowadzanie główne

Przełączanie naprowadzania głównego powoduje włączanie/wyłączanie aplikacji naprowadzania.

HC94949,00003AD-53-02OCT13

Urządzenie prognozujące zakręty



PC17238—UN—11JUL13

Urządzenie prognozujące zakręty ostrzega operatora o zbliżającym się końcu przejazdu i wyświetla odległość do końca przejazdu w widoku mapy.

Na stronie ustawień zaawansowanych aplikacji Naprowadzanie użyć przycisku przełączania, aby włączyć lub wyłączyć urządzenie prognozujące zakręty. Po włączeniu urządzenia prognozującego zakręty na mapie pojawia się ikona urządzenia prognozującego zakręty.

Urządzenie prognozujące zakręty służy wyłącznie do wskazywania punktu skreślenia maszyny pracującej w trybie śledzenia równoległego lub AutoTrac, gdy jest ustawiony tryb prostej linii prowadzenia. Urządzenie prognozujące zakręty nie służy do ostrzegania o

obrzeżu. Prognozowanie zakrętów jest oparte wyłącznie na poprzednim zachowaniu się maszyny podczas skrętu. Punkty skrętu są również określone, gdy AutoTrac jest wyłączony i błąd kierunku przekracza 45°. Przewidywane skręty będą zbiegać się z granicą pola tylko, jeśli granica jest liniowa i ciągła albo jeśli operator rozpocznie skręt przed lub za granicą.

Odległość do przewidzianego skrętu będzie odliczana w dół, a kiedy maszyna znajdzie się na 10 sekund przed punktem skrętu rozlegną się dźwięki ostrzegawcze. Po osiągnięciu przewidywanego punktu skrętu ponownie rozlegną się dźwięki ostrzegawcze.

Wskaźnik wizualny zmienia kolor na żółty w ciągu 10 sekund przed przewidywanym skrętem i na czerwony po minięciu przewidywanej lokalizacji skrętu. Biała linia przecięcia oznacza lokalizację skrętu.

Ikona urządzenia prognozującego zakręty na mapie

Gdy urządzenie prognozujące zakręty jest włączone, ikona urządzenia prognozującego zakręty jest wyświetlana na mapie. Ikona urządzenia prognozującego zakręty służy do uzyskiwania dostępu do ustawień urządzenia prognozującego zakręty, a wyłącza się je przy użyciu przycisku przełączania.

Po wyłączeniu urządzenia prognozującego zakręty nie ostrzega operatora o zbliżającym się końcu przejazdu i nie wyświetla odległości do końca przejazdu w widoku mapy. Urządzenie prognozujące zakręty należy ręcznie włączyć ponownie na stronie ustawień zaawansowanych aplikacji Naprowadzanie. Symbol urządzenia prognozującego zakręty nie jest wyświetlany na mapie po wyłączeniu.

ch177nn,1685616786842-53-01JUN23

Dźwięki śledzenia

Dźwięki śledzenia mogą być wykorzystywane jako sygnalizacja dźwiękowa kierunku kierowania. Jeśli ścieżka znajduje się po prawej stronie maszyny, zostaną wygenerowane dwa niskie dźwięki. Jeśli z lewej, zostanie wygenerowany jeden wysoki dźwięk. Alarm będzie powtarzany, aż błąd położenia maszyny w stosunku do ścieżki naprowadzania będzie wynosić 10–40 cm (4–16 in.).

WSKAZÓWKA: Dźwięki śledzenia są domyślnie włączone.

HC94949,00003AE-53-23SEP13

Powiadomienie o zmianie szerokości roboczej

Należy włączyć powiadomienie o zmianie szerokości

roboczej, aby otrzymać powiadomienie o każdej zmianie szerokości roboczej maszyny lub sprzętu.

AL70325,0000550-53-06SEP19

Linie pomocnicze

Linie pomocnicze to linie naprowadzania podświetlone innym kolorem w celu przypomnienia operatorowi o konieczności wykonania określonego działania podczas tego przejazdu. Na przykład linie pomocnicze mogą przypominać operatorowi o ręcznym wyłączeniu sekcji sadzarki, tak aby nasiona nie były wysiewane na wstępnie określonych ścieżkach. Te wstępnie określone ścieżki mogą być stosowane dla rzędów kół w trakcie trwania sezonu w celu ograniczenia ubijania gleby oraz uszkodzeń uprawy na pozostałej części pola. Patrz Pomoc ekranowa, aby uzyskać informacje na temat tworzenia linii pomocniczych.

AL70325,0000551-53-12SEP19

Wspólny sygnał

Wspólny sygnał wykorzystuje sygnał korekcji maszyny w celu umożliwienia korzystania z sygnału przez odbiornik sprzętu oraz inne maszyny podczas używania Machine Sync. W maszynie musi być zamontowany odbiornik z najdokładniejszym sygnałem korekcji.

AL70325,0000552-53-24SEP19

Wybór linii prowadzenia

Gdy włączona jest funkcja wyboru linii prowadzenia, wyświetlacz automatycznie wybiera linię prowadzenia za każdym razem, gdy wybrane zostaną klient, gospodarstwo i pole. Jeśli pole posiada wiele powiązanych ścieżek, pierwsza ścieżka na liście linii prowadzenia jest wybierana jako aktywna ścieżka.

WSKAZÓWKA: Aktywna ścieżka nie zmienia się, gdy operator wybierze nowe pole przy włączonym AutoTrac.

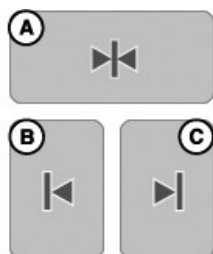
Jeśli wybrane pole nie posiada powiązanych linii prowadzenia albo operator usunie klienta, gospodarstwo i pole, wówczas nazwa ścieżki zmienia się na "----", co oznacza, że nie ma aktywnej ścieżki. W celu wybrania linii prowadzenia wybrać pozycję Ustaw ścieżkę na stronie głównej aplikacji Naprowadzanie albo wybrać klienta, gospodarstwo i pole w aplikacji Pola.

WSKAZÓWKA: Funkcja wyboru linii prowadzenia jest domyślnie włączona. Fabryczny reset danych lub przeprogramowanie oprogramowania powoduje przywrócenie tej funkcji do ustawienia domyślnego.

WSKAZÓWKA: Przełącznik wyboru linii prowadzenia jest zawsze **WŁĄCZONY**, gdy typ linii prowadzenia to linia pokrycia.

ch177nn,1685616820674-53-01JUN23

Przesunięcie ścieżki



PC16665—UN—18MAR13

- A**—Przesuń ścieżkę do środka
- B**—Przesuń ścieżkę w lewo
- C**—Przesuń ścieżkę w prawo

Funkcja przesunięcia ścieżki służy do regulacji położenia ustawionej ścieżki w lewo, do środka lub w prawo względem maszyny. Funkcja przesunięcia ścieżki może służyć do kompensacji dryfu globalnego systemu pozycjonowania (GPS).

WSKAZÓWKA: Dryf jest nieodłączną cechą każdego systemu satelitarnego GPS z korekcją różnicową.

Jeżeli używana jest korekcja różnicowa SF1, SF2 lub SF3 (lub jeżeli używany jest tryb szybkich pomiarów RTK), to ścieżka może z czasem lub na skutek włączeń i wyłączeń zasilania podlegać dryfowi. Funkcja przesunięcia ścieżki może służyć do kompensacji dryfu GPS.

Przesunięcie ścieżki polega na dostosowaniu ścieżki 0 oraz wszystkich linii prowadzenia powiązanych z taką ścieżką. Linie prowadzenia są przesunięte w prawo lub w lewo na wstępnie określonej odległość. Operator może również ponownie wyśrodkować linię prowadzenia na maszynie.

Nacisnąć przycisk Przesuń ścieżkę do środka (A), aby wyśrodkować linię na bieżącej pozycji maszyny. Nacisnąć przycisk Przesuń ścieżkę w lewo (B), aby przesunąć linię w lewo. Nacisnąć przycisk Przesuń ścieżkę w prawo (C), aby przesunąć linię w prawo.

WSKAZÓWKA: Główne przesunięcie ścieżki jest domyślnie włączone.

Przesunięcie ścieżki jest wyłączone, gdy zapisywanie krzywych adaptacyjnych jest aktywne.

Maksymalna wartość przyrostu przesunięcia dozwolona z aktywnym systemem AutoTrac wynosi 30 cm (12 in). Gdy AutoTrac nie jest aktywny, operator może wykonywać przesunięcia do 914 cm (360 in).

Nie zaleca się używania funkcji przesunięcia ścieżki

podczas korzystania z krzywych adaptacyjnych. Przesunięcie jest oparte na bieżącym kursie, a nie na geometrii całej ścieżki. Przesunięcie ścieżki może powodować przesunięcie niektórych odcinków ścieżki bliżej lub dalej od wymaganego przesunięcia.

Przesunięcie ścieżki jest dostępne w przypadku używania krzywych AB. (Patrz Przesuwanie krzywych AB).

Przesunięcia całkowite są widoczne podczas edycji linii naprowadzania tylko dla prostych lub okrężnych ścieżek. Usunięcie przesunięć dotyczy wszystkich ścieżek.

Udostępnione przesunięcia linii naprowadzania

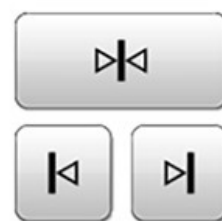
Przesunięcia linii naprowadzania są udostępniane na liście ścieżek naprowadzania. Aby odebrać przesunięcie linii naprowadzania, należy wybrać inną linię naprowadzania, a następnie wybrać oryginalną linię naprowadzania. Pojawi się powiadomienie, że do udostępnionej linii naprowadzania zostało zastosowane przesunięcie.

Przesunięcie pojedynczej linii

WSKAZÓWKA: Przesunięcie pojedynczej linii jest dostępne wyłącznie dla ścieżek prostych i krzywych AB.

AutoTrac pozostaje aktywny po zastosowaniu przesunięcia pojedynczej linii.

WSKAZÓWKA: Przesunięcie pojedynczej linii może zostać użyte wyłącznie do przesunięcia ścieżki do 30% rozstawu ścieżek w przypadku ścieżek prostych i 40% w przypadku krzywych AB.



PC28718—UN—25AUG22

Przyciski przesunięcia pojedynczej linii

- A**—Przesuń ścieżkę do środka
- B**—Przesuń ścieżkę w lewo
- C**—Przesuń ścieżkę w prawo

Przesunięcie pojedynczej linii reguluje położenie pojedynczej linii naprowadzania w lewo lub w prawo bez wpływu na miejsce lub kształt sąsiadujących ścieżek. Na końcu nawrotu albo po wybraniu nowej ścieżki przesunięcie zostaje wyzerowane.

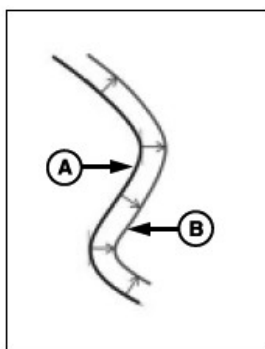
Moduł przesunięcia pojedynczej linii można dodać do

strony pracy za pomocą aplikacji Menedżer układu strony.

ch177nn,1685616840395-53-01JUN23

Przesuwanie krzywych AB

Wyświetlacze 4. generacji przesuwają krzywe AB za pomocą innej logiki niż w przypadku pozostałych metod naprowadzania. Zamiast prostych przesunięć poprzecznych krzywe AB są przesuwane promieniowo. Przesunięcia promieniowe zapewniają ruch kierunkowy prostopadły do stycznej krzywej w każdym punkcie ścieżki. Każdy punkt wzdłuż krzywej jest przesuwany podczas ponownego tworzenia. Powoduje to zmianę kształtu i geometrii krzywej wraz z przesunięciem.



PC27479—UN—06SEP19

Przykład przesunięcia krzywej AB

A—Krzywa AB
B—Nowa krzywa AB

Gdy krzywa AB (A) zostanie przesunięta, nowa krzywa AB (B) zostanie przesunięta promieniowo w punkcie przesunięcia. Przesunięcie promieniowe jest powtarzane wzdłuż długości linii. Rozstaw ścieżek i kurs nowej krzywej AB są oparte na oryginalnej krzywej AB.

WSKAZÓWKA: Funkcja wyrównywania krzywych jest stosowana do każdego nowego przejazdu. Wyrównywanie może spowodować małe przerwy w pokryciu. W razie konieczności można wyłączyć wyrównywanie segmentów linii w ustawieniach naprowadzania.

Importowanie i eksportowanie przesunięć krzywej AB

W przypadku importowania krzywych AB z przesunięciami z wyświetlacza GreenStar 3 2630 importowane są przesunięte linie. W razie zmiany wymiarów lub sposobów zastosowania krzywe AB nie będą ponownie tworzone w oparciu o te zmiany. Aby uwzględnić te zmiany, należy ponownie utworzyć krzywą AB za pomocą wyjściowej krzywej AB.

Przesunięcia promieniowe z wyświetlacza 4. generacji nie są zgodne z innymi typami wyświetlaczy.

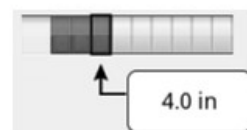
Krzywe AB wyeksportowane do wyświetlaczy

GreenStar 2, wyświetlaczy GreenStar 3 lub John Deere Operations Center utrzymują swoje przesunięcia promieniowe po zaimportowaniu z powrotem do wyświetlacza 4. generacji tylko wtedy, gdy krzywa AB nie była zmieniana na wyświetlaczu innego typu.

ch177nn,1685616864851-53-01JUN23

Ustawienia Lightbar

WSKAZÓWKA: Sygnalizator świetlny nazywany jest też wskaźnikiem dokładności ścieżki.



PC28719—UN—25AUG22

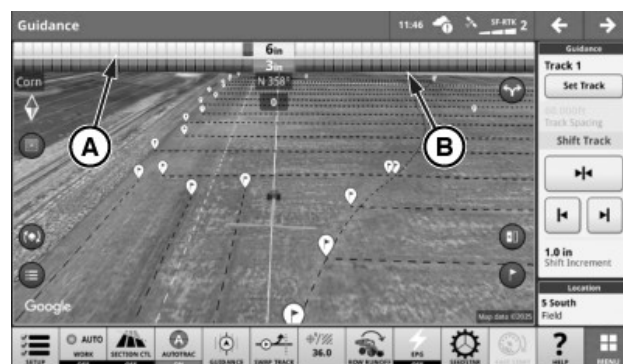
Wielkość przyrostu sygnalizatora świetlnego

Wielkość przyrostu — używana do ustawienia wartości odległości odchylenia, jaką reprezentuje każde pole na sygnalizatorze świetlnym.

Kierunek do przyjęcia — kiedy ta opcja jest wybrana, lampki zapalone po lewej stronie sygnalizatora świetlnego oznaczają, że maszyna musi być skierowana w lewo, aby wyrównać się z linią prowadzenia.

Kierunek zejścia z linii prowadzenia — kiedy ta opcja jest wybrana, lampki zapalone po lewej stronie sygnalizatora świetlnego oznaczają, że maszyna musi być skierowana w prawo, aby wyrównać się z linią prowadzenia.

Pasywny sygnalizator świetlny naprowadzania sprzętu



PC671879—UN—24JUN25

A—Lightbar maszyny
B—Lightbar sprzętu

W przypadku używania pasywnego prowadzenia sprzętu wyświetlacz dodaje drugi sygnalizator świetlny.

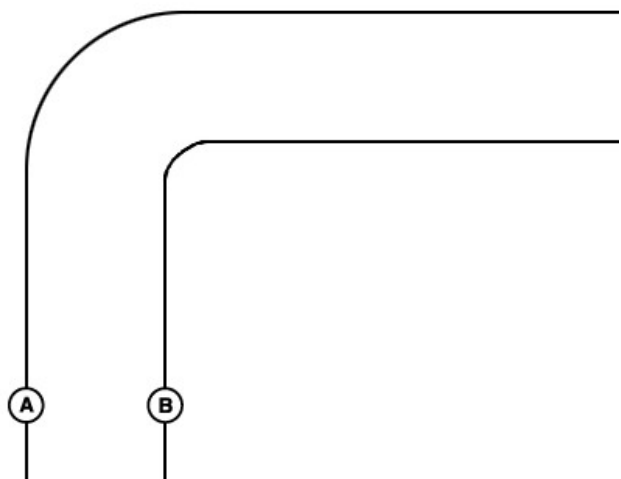
Sygnalizator świetlny maszyny (A) — wyświetla

odległość, na jaką maszyna jest przesunięta w lewo lub prawo od linii prowadzenia.

Lightbar osprzętu (B) — wyświetla odległość, na jaką środek obrotu osprzętu jest przesunięty w lewo lub prawo od linii prowadzenia.

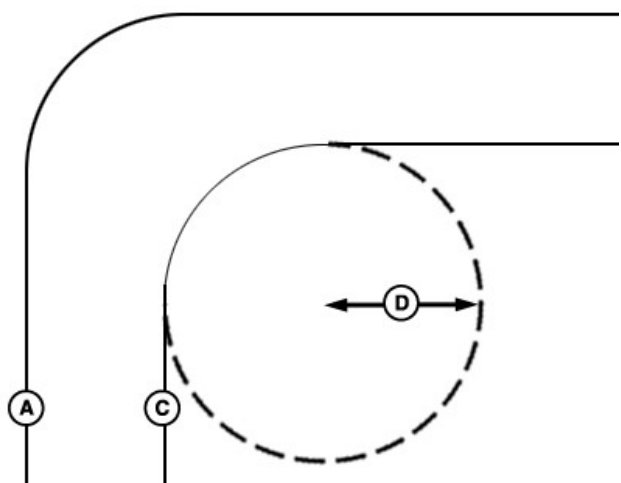
ZIDXK1X,1750231750064-53-18JUN25

Ustawienia krzywej linii prowadzenia



PC9529—UN—27OCT06

Wyrównywanie ostrych zakrętów WYŁ



PC9530—UN—27OCT06

Wyrównywanie ostrych zakrętów WŁ

A—Poprzedni przejazd

B—Następny przejazd — wyrównywanie ostrych zakrętów wyłączone

C—Następny przejazd — wyrównywanie ostrych zakrętów włączone

D—Promień skreśu ze sprzętem zagłębionym w glebie

Wyrównywanie ostrych zakrętów — gdy jest włączone, system automatycznie łagodzi ścieżkę, jeśli okaże się ona zbyt ostra.

Wyzwalacz zapisu krzywej — rejestrowanie ścieżki

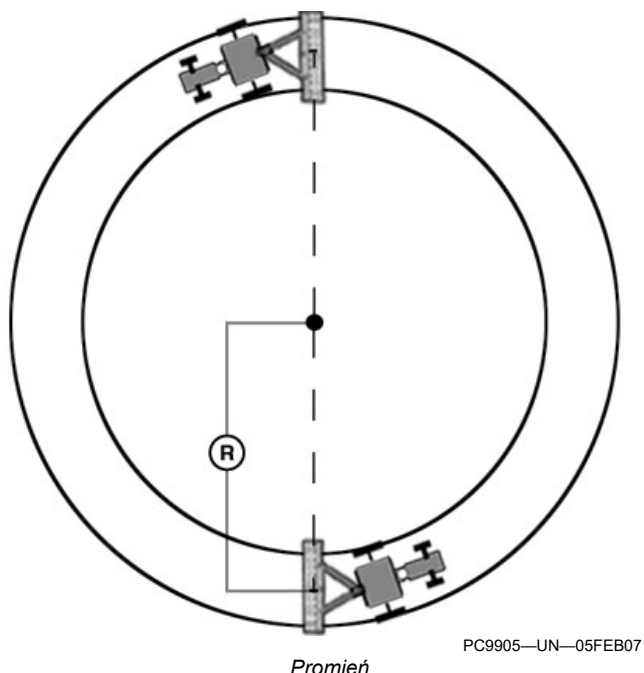
krzywej adaptacyjnej można uruchomić na trzy sposoby: ręczny zapis, tryb AutoTrac i tryb stanu roboczego.

WSKAZÓWKA: Zaleca się zatrzymanie zapisu, jeśli konieczna jest zmiana kierunku. Zapis podczas cofania może prowadzić do nieefektywnego tworzenia linii naprowadzania.

- 1. Zapis ręczny:** Zapis rozpoczyna się dopiero po naciśnięciu przez operatora przycisku zapisu. W tym trybie nie są używane żadne wyzwalacze automatyczne.
- 2. Tryb AutoTrac:** Zapis rozpoczyna się automatycznie, gdy system AutoTrac zostanie włączony na rzutowanej linii, a jego przerwanie następuje po wyłączeniu systemu AutoTrac. Przycisk zapisu może być nadal używany do ręcznego rozpoczęcia lub zatrzymania zapisu w tym trybie.
- 3. Tryb stanu roboczego:** Zapis jest powiązany ze statusem "Zapis pracy". Gdy "Zapis pracy" jest włączony i praca jest aktywnie wykonywana, rozpoczyna się zapis krzywej adaptacyjnej. Zapis jest automatycznie przerywany po wyłączeniu opcji "Zapis pracy".

Zapisane przedłużenia krzywej AB — przedłużenia prostoliniowe, które można dodawać na początku i końcu krzywej ścieżki AB. Generowane przedłużenia mają długość 90 m (300 ft). Włączenie tego ustawienia powoduje, że przedłużenia nie są dodawane do wcześniej zapisanych krzywych AB.

WSKAZÓWKA: Konieczne może być wyłączenie przedłużeń, aby zapobiec przecinaniu się linii. Jeśli linie będą się przecinać, pozostałe krzywe mogą nie zostać wygenerowane.



R—Promień skrótu sprzętu

Promień skrótu ze sprzętem zagłębionym w glebie — wartość najmniejszego promienia skrótu dla sprzętu znajdującego się w glebie.

Większy promień skrótu ze sprzętem zagłębionym w glebie powoduje, że zakręty są łagodniejsze. Mniejszy promień skrótu ze sprzętem zagłębionym w glebie powoduje, że zakręty są ostrzejsze. Ta wartość jest również używana w przypadku maszyn bez sprzętów przyczepianych.

WSKAZÓWKA: Promień skrótu ze sprzętem zagłębionym w glebie musi być ustawiony na realną wartość dostosowaną do wielkości stosowanego sprzętu.

ZIDXK1X,1750229032945-53-26JUN25

Ustawienia ścieżki okrężnej



PC20395—UN—08DEC14

Odległość do punktu środkowego

Odległość do środka obrotu — odległość od środka okręgu do bieżącej lokalizacji. Odległość jest pokazywana do 1609 m (5280 ft.). Należy włączyć tę funkcję w celu wyświetlenia przycisku na mapie naprowadzania.

CZ76372,0000739-53-08DEC14

Rozstaw linii prowadzenia

WSKAZÓWKA: Gdy maszyna znajduje się powyżej 16 km (10 mi) od linii prowadzenia 0, dokładność linii prowadzenia zostaje zredukowana.

Rozstaw linii prowadzenia jest używany w aplikacji Naprowadzanie w celu określenia odstępów pomiędzy kolejnymi przejazdami. Rozstaw ścieżek jest podobny do szerokości roboczej, ale używa się go wyłącznie do naprowadzania. Obie wartości są od siebie niezależne.

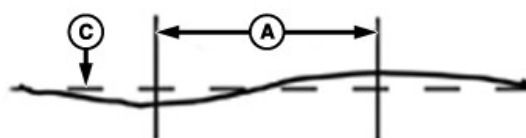
Aby utrzymać szerokość rzędu między przejazdami, ustaw taką samą wartość dla rozstawu ścieżek i szerokości roboczej. Aby zapewnić zakładkę dla uprawy roli lub opryskiwania albo uwzględnić dryf GPS, ustaw rozstaw linii prowadzenia na wartość mniejszą niż wartość szerokości roboczej.

AL70325,00005DC-53-23JUL20

Czułość kierowania

Czułość kierowania określa agresywność systemu kierowania AutoTrac. Wysoka czułość kierowania jest bardziej agresywna. To ustawienie pozwala systemowi na poradzenie sobie z trudnymi warunkami kierowania ręcznego, występującymi przykładowo ze sprzętem wbudowanym powodującym duże opory ruchu. Niskie ustawienie czułości jest mniej agresywne i pozwala systemowi na poradzenie sobie z mniejszymi oporami ruchu przy większych prędkościach.

Wprowadzić wartość z zakresu od 50 do 200. Wartość domyślna to 70. Wartość może się zmieniać zależnie od sterownika kierowania.



PC17128—UN—18JUN13



PC17129—UN—18JUN13

A—Odstęp 10 sekund
B—Odstęp 1 sekunda
C—Charakterystyka odchylen od ścieżki

- Za niska: Jeśli czułość kierowania jest zbyt niska, na wyświetlaczu można zaobserwować powolne odchylenie od ścieżki. Ta charakterystyka odchylen od ścieżki (C) przechodzi z jednej strony na drugą w

ciągu około 10 sekund (A). Jeśli obserwuje się nadmierne odchylenie od ścieżki, należy stopniowo zwiększać czułość kierowania, aż do uzyskania żądanej dokładności.

- Za wysoka: Ustawienie najwyższego poziomu czułości kierowania nie spowoduje osiągnięcia maksymalnej dokładności śledzenia. Jeśli czułość kierowania jest zbyt wysoka, można zauważyć nadmierną ruchliwość kół przednich, co zmniejsza dokładność prowadzenia oraz zwiększa zużycie elementów przedniej osi. Przy skrajnie wysokich wartościach ruchu maszyny staną się tak znaczne, że spowodują chwilowe przestawienie czułości kierowania na wartość domyślną. O zbyt wysokiej agresywności świadczy ruch kół, w przypadku którego przejście z jednego skrajnego położenia do drugiego wymaga około 1 sekundy (B). Jeśli obserwuje się nadmierny ruch kół, należy stopniowo obniżyć czułość kierowania, aż do uzyskania żadanego działania.

WSKAZÓWKA: Wystąpienie chwilowych odchyień od ścieżki jest normalne w przypadku napotkania głębokiej koleiny lub zmiany obciążenia sprzętu. Prawidłowe wyregulowanie czułości kierowania pomoże w zmniejszeniu błędu ścieżki.

Aby uzyskać więcej informacji na temat czułości kierowania, należy skorzystać z pomocy ekranowej Centrum Pomocy.

HC94949,0000377-53-26SEP13

Ustawianie linii prowadzenia



PC28720—UN—25AUG22

- A—Przycisk Ustaw linię prowadzenia**
B—Dodaj linię prowadzenia
C—Filtruj/sortuj linię prowadzenia

1. Nacisnąć przycisk Ustaw linię prowadzenia na stronie głównej naprowadzania.
2. Na liście ścieżek naprowadzania wybrać istniejącą linię naprowadzania lub utworzyć ją.

Aby uzyskać więcej informacji na temat tworzenia różnych ścieżek naprowadzania, należy skorzystać z pomocy ekranowej Centrum Pomocy.

HC94949,0000380-53-24MAY24

Prowadzone namierzanie linii

WSKAZÓWKA: Prowadzone namierzanie linii wymaga zespołu sterującego AutoTrac 2.0. Sprawdzić typ sterownika na stronie stanu AutoTrac w zakładce Diagnostyka systemu aplikacji Centrum diagnostyczne.

WSKAZÓWKA: Prowadzone namierzanie linii nie jest dostępne dla wszystkich maszyn.

Prowadzone namierzanie linii wyświetla białą kropkowaną linię pokazującą najbardziej efektywny sposób doprowadzenia maszyny do linii naprowadzania. Ścieżka do linii prowadzenia jest określana na podstawie prędkości, położenia maszyny, kąta skrętu kół i kursu w momencie naciśnięcia przełącznika przywracania. Kropkowana linia stale aktualizuje się, gdy maszyna przemieszcza się z AutoTrac w stanie Skonfigurowany (2/4 wykresu kołowego) lub Włączony (3/4 wykresu kołowego). Po namierzeniu przez maszynę linii prowadzenia kropkowana linia znika.

WSKAZÓWKA: Prowadzone namierzanie linii nie działa podczas jazdy do tyłu.

ch177nn,1685616932700-53-01JUN23

Prosta linia prowadzenia



Prosta linia prowadzenia

PC28721—UN—25AUG22

Tryb prostej ścieżki pomaga operatorowi jechać wzdłuż prostych równoległych ścieżek z wykorzystaniem wyświetlacza oraz sygnałów dźwiękowych sygnalizujących operatorowi zejście maszyny ze ścieżki.

Prosta ścieżka umożliwia operatorowi utworzenie wstępnej prostej ścieżki dla pola z wykorzystaniem różnych opcji ścieżki 0. Po określeniu ścieżki 0 (ścieżki odniesienia) wygenerowane zostaną wszystkie przejazdy przez pole. Każdy przejazd jest tworzony na podstawie oryginalnego przejazdu, aby zapewnić, że błędy kierowania nie będą powielone na całym polu. Wygenerowane przejazdy mogą być wykorzystane do pracy z prowadzeniem równoległym lub systemem AutoTrac.

Metody określania ścieżki 0:

- A + B — określenie ścieżki 0 przez przejechanie jej maszyną.

- A + Auto B — określenie ścieżki 0 przez przejechanie jej maszyną.
- A + kurs — określenie ścieżki 0 przez przejechanie maszyną do punktu A i wprowadzenie określonej wcześniej wartości kursu.
- Szer./dług. geogr. — określenie ścieżki 0 przez wprowadzenie określonych wcześniej wartości szerokości i długości geograficznej dla punktów A i B.
- Szer./dług. geogr. + kurs — określenie ścieżki 0 przez wprowadzenie określonych wcześniej wartości szerokości i długości geograficznej dla punktu A i określonej wcześniej wartości kursu.
- Dostęp maszyny A + B — określenie ścieżki 0 przez przejechanie jej maszyną.
- Dostęp maszyny A + kurs — określenie ścieżki 0 przez przejechanie maszyną do punktu A i wprowadzenie określonej wcześniej wartości kursu.
- Dostęp maszyny szer./dług. geogr. + kurs — określenie ścieżki 0 przez wprowadzenie określonych wcześniej wartości szerokości i długości geograficznej dla punktu A i określonej wcześniej wartości kursu.

WSKAZÓWKA: Ścieżka 0 może być określana podczas pracy (np. sadzenia), ale niektóre przyciski nie są dostępne podczas tworzenia linii naprowadzania.

Dostęp maszyny

Dostęp maszyny to metoda prostej ścieżki używana do wprowadzania dróg w polu pomiędzy przejazdami przez uprawę.

Kurs

WSKAZÓWKA: Edycja kursu linii prowadzenia jest możliwa wyłącznie w przypadku używania prostych linii prowadzenia utworzonych z użyciem metody A + kurs lub Szer./dług. geograficzna + kurs.

Informacja o nowym kursie jest zapisywana do istniejącej linii prowadzenia przy każdej zmianie tej wartości. Jeśli dane są eksportowane do John Deere Operations Center po zmianie kursu, zmodyfikowana linia prowadzenia zastępuje dotychczasową linię prowadzenia zapisaną w Operations Center.

Metoda obliczania linii naprowadzania

Obliczenie linii naprowadzania jest ustawione domyślnie na metodę John Deere. Inne metody obliczania linii naprowadzania to:

- Inna niż John Deere 1 — wykorzystuje metodę obliczania BeeLine.
- Inna niż John Deere 2 — wykorzystuje metodę obliczenia Trimble.

WSKAZÓWKA: Linie naprowadzania można przysyłać do innego użytkownika za pośrednictwem funkcji In-Field Data Sharing lub w plikach ustawień przy użyciu pamięci USB lub bezprzewodowej transmisji danych.

Ta funkcja jest obsługiwana tylko w przypadku tworzenia nowych linii prowadzenia po prostej ścieżce. Obsługiwane są wszystkie metody tworzenia prostej linii prowadzenia, ale metoda A+B jest zalecana podczas tworzenia linii prowadzenia opartej na rzędach upraw lub grządkach, które wykonano uprzednio za pomocą systemu konkurencyjnego. Zastosowanie takiego samego kursu w metodzie A + kurs, jak w systemie innego producenta, nie dażądanego efektu.

Aby uzyskać szczegółowe informacje na temat tworzenia prostych ścieżek, należy skorzystać z pomocy ekranowej Centrum pomocy.

Powiel ścieżkę

Funkcja Powiel ścieżkę tworzy kopię aktywnej linii prowadzenia.

Nowa nazwa powielonej linii prowadzenia jest ustawiana domyślnie na nazwę oryginalnej linii prowadzenia plus (1). Wybrać pole wprowadzania nazwy ścieżki, aby zmodyfikować nazwę ścieżki. Nowa linia prowadzenia może być wyśrodkowana na maszynie albo przesunięta w lewo lub w prawo.

Jeśli pierwotna ścieżka została utworzona przy użyciu metody A + kurs lub Szer./dług. geogr. + kurs, kurs nowej ścieżki można zmienić poprzez wybranie pola wprowadzania Kurs.

ch177nn,1740731168324-53-28FEB25

Quick Line



PC28722—UN—25AUG22

Przycisk programowy Quick Line

Użyć funkcji Quick Line w celu utworzenia ścieżki naprowadzania na stronie pracy przy minimalnej liczbie naciśnięć przycisków. Ścieżka jest nazywana automatycznie i nie trzeba wprowadzać ustawień.

Aby zapisać Quick Line, otworzyć listę ścieżek naprowadzania, wybrać przycisk Edytuj i zmienić nazwę ścieżki.

Metody Quick Line:

- Quick Line — Auto B — automatycznie tworzy punkt B po przejechaniu 15 m (49.2 ft).

- Quick Line — A+B — ręczne tworzenie ścieżki naprowadzania A+B.

Użyć aplikacji Layout Manager, aby dodać klawisz skrótu Quick Line — Auto B lub Quick Line — A+B do paska skrótów.

AL70325,000050D-53-27SEP22

Naprowadzanie po ścieżce prostej

Podczas pracy na ścieżce prostej nie jest konieczna jazda po ścieżkach w określonej kolejności. Najbliższa ścieżka jest podkreślona grubszą białą linią.

Numer ścieżki jest wyświetlany poniżej wskaźnika dokładności ścieżki i jest on automatycznie uaktualniany przez system w miarę zbliżania się do nowej ścieżki. Numer ścieżki wskazuje liczbę linii i kierunek od ścieżki 0. Kierunek ścieżki jest pokazywany względem ścieżki 0 (północ, południe, wschód i zachód). Numer ścieżki zmienia się, kiedy maszyna znajdzie się w połowie drogi między ścieżkami.

Wskaźnik dokładności ścieżki pokazuje odległość odchylenia od ścieżki. Odchylenie od ścieżki jest odległością między maszyną a najbliższą ścieżką. Odchylenie będzie rosło, aż do przebycia przez maszynę połowy drogi między dwiema ścieżkami. Po przebyciu połowy drogi odchylenie zacznie maleć w miarę zbliżania się do następnej ścieżki.

W prawej górnej części strony Widok naprowadzania wyświetlana jest odległość do końca przejazdu określana przez urządzenie prognozujące zakręty. Odległość do przewidzianego zakrętu będzie odliczana w dół, a kiedy maszyna znajdzie się na 10 sekund przed punktem zakrętu i ponownie kiedy dojdzie do punktu zakrętu, rozlegną się dźwięki ostrzegawcze.

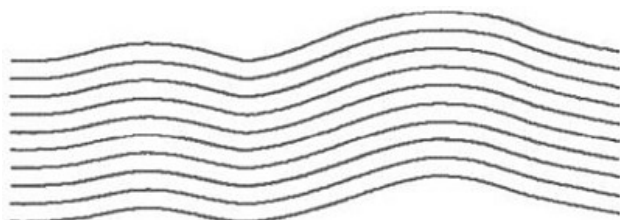
CZ76372,0000737-53-08DEC14

Krzywe AB



Krzywe AB

PC28723—UN—25AUG22



PC9028—UN—16APR06

Krzywa AB pozwala operatorowi na jazdę w polu po zakrzywionej linii z dwoma punktami końcowymi (początkowym i końcowym). Przejazdy równoległe w dowolnym kierunku są generowane na podstawie oryginalnego przejazdu. Każdy przejazd jest tworzony na podstawie oryginalnego przejazdu, tak aby błędy kierowania nie były powielane na całym polu. Kolejne przejazdy nie są identycznymi kopiami oryginalnego przejazdu. Zakrzywienie przejazdu zmienia się, aby zminimalizować błąd pomiędzy przejazdami.

WSKAZÓWKA: Informacje na temat ustawiania systemu w celu uzyskania optymalnych wyników można znaleźć w punkcie Ustawienia krzywej ścieżki.

Wstępnie zapisana krzywa AB musi mieć co najmniej 3 m (10 ft) długości, aby była prawidłową krzywą AB.

Po zapisaniu krzywej AB (ścieżka 0) tworzonych jest dziesięć dodatkowych ścieżek (po pięć przejazdów po obu stronach ścieżki 0). Gdy maszyna przejedzie piątą ścieżkę od ścieżki 0, zostanie utworzonych dziesięć dodatkowych ścieżek w tym kierunku. System kontynuuje tworzenie dodatkowych przejazdów, gdy maszyna przejedzie ostatnią ścieżkę wyświetloną na ekranie. Maszyna musi znajdować się w odległości do 400 metrów (0.25 mi) od ostatniej utworzonej linii, aby system mógł nadal tworzyć krzywe ścieżki. Jeśli maszyna nie znajduje się w tym zakresie, tworzenie ścieżki, która ukaże się na ekranie w pobliżu maszyny, może potrwać kilka minut. W tym czasie na ekranie wyświetlony będzie tekst "Obliczanie krzywych".

WSKAZÓWKA: W trybie krzywych AB dostępne jest pominięcie przejazdu.

Kolejne przejazdy nie są identycznymi kopiami oryginalnego przejazdu. Zakrzywienie przejazdu zmienia się, aby utrzymać błąd pomiędzy przejazdami. Z każdym kolejnym przejazdem zakrzywienie przejazdu staje się bardziej wypukłe lub wklęsłe.

WSKAZÓWKA: W trybie ścieżki krzywej AB mogą pojawiać się komunikaty Ostry zakręt i Koniec ścieżki.

Ścieżki krzywe AB tworzone są z prostoliniowymi przedłużeniami o długości 91 m (300 ft), przyłączonymi do końca aktualnie zapisywanych ścieżek. Przedłużenia linii będą rozciągać się przed i za zapisaną linią, co pozwoli wyrównać maszynę lub kontynuować ścieżkę.

Po wybraniu opcji przesunięcia ścieżki bieżąca ścieżka zostanie dostosowana i ponownie zostanie wygenerowanych pięć przejazdów po obu stronach ścieżki. Krzywej AB można użyć po wygenerowaniu ścieżek początkowych. Dodatkowe ścieżki są generowane podczas pracy. W celu przemieszczenia i ponownego tworzenia ścieżek krzywych AB należy używać przycisków przesunięcia w lewo i w prawo.

Aby uzyskać szczegółowe informacje na temat tworzenia ścieżek krzywych AB, należy skorzystać z pomocy ekranowej.

Powiel ścieżkę

Funkcja Powiel ścieżkę tworzy kopię aktywnej linii prowadzenia.

Nowa nazwa powielonej linii prowadzenia jest ustawiana domyślnie na nazwę oryginalnej linii prowadzenia plus (1). Wybrać pole wprowadzania nazwy ścieżki, aby zmodyfikować nazwę ścieżki. Nowa linia prowadzenia może być wyśrodkowana na maszynie albo przesunięta w lewo lub w prawo.

ch177nn,1740731212961-53-28FEB25

Naprowadzanie po krzywej AB

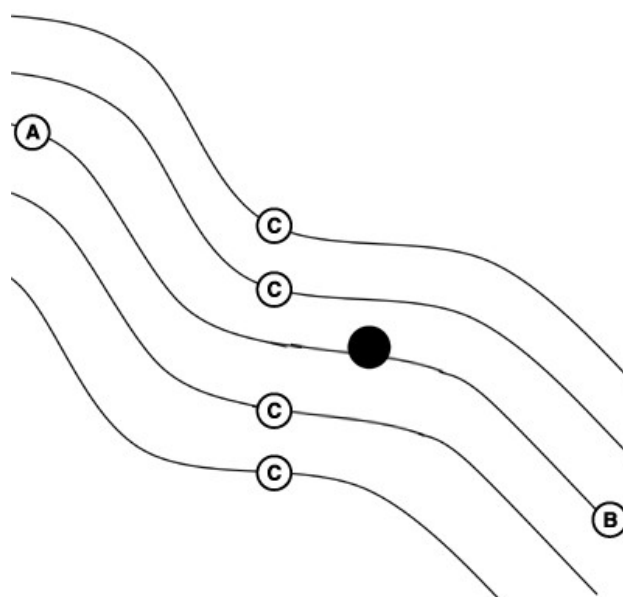
Najbliższa ścieżka jest podkreślona grubszą białą linią.

Numer ścieżki jest wyświetlany poniżej wskaźnika dokładności ścieżki i jest on automatycznie uaktualniany przez system w miarę zbliżania się do nowej ścieżki. Numer ścieżki wskazuje liczbę linii i kierunek od ścieżki 0. Kierunek ścieżki jest pokazywany względem ścieżki 0 (północ, południe, wschód i zachód). Numer ścieżki zmienia się, kiedy maszyna znajdzie się w połowie drogi między ścieżkami.

Wskaźnik dokładności ścieżki pokazuje odległość odchylenia od ścieżki. Odchylenie od ścieżki jest odległością między maszyną a najbliższą ścieżką. Odchylenie będzie rosło, aż do przebycia przez maszynę połowy drogi między dwiema ścieżkami. Po przebyciu połowy drogi odchylenie zacznie maleć w miarę zbliżania się do następnej ścieżki.

CZ76372,0000736-53-08DEC14

Zapis prostej ścieżki lub omijanie przeszkód



PC9030C—UN—27OCT06

Omijanie przeszkód



PC15310—UN—09APR13

Przyciski Krzywa linia i Prosta linia

- A—Punkt A
- B—Punkt B
- C—Przejazdy wygenerowane ze ścieżki 0
- D—Krzywy odcinek
- E—Prosty odcinek

1. Rozpoczęcie zapisu krzywych AB
2. Kiedy trzeba zacząć zapis prostej ścieżki, należy nacisnąć przycisk Prosty odcinek.

WSKAZÓWKA: Prosty odcinek będzie zapisywany od momentu naciśnięcia przycisku Prosty odcinek do momentu naciśnięcia przycisku Krzywy odcinek lub przycisku Gotowe (w celu zakończenia ścieżki).

3. Aby zakończyć zapis prostej linii i wznowić zapis krzywej ścieżki, należy nacisnąć przycisk Krzywa linia.

Ta procedura może być pomocna podczas długich prostych odcinków ścieżki lub omijania przeszkód.

Podczas zapisywania przyciski prostych i krzywych odcinków mogą być naciskane stosownie do potrzeb.

HC94949,00003C3-53-13SEP13

Krzywe adaptacyjne



Krzywe adaptacyjne

PC28725—UN—30AUG22

WSKAZÓWKA: Zapoznać się z dodatkowymi informacjami dotyczącymi optymalizacji wydajności systemu. (Patrz Ustawienia krzywej ścieżki w tej sekcji).

Ścieżka krzywej adaptacyjnej pozwala operatorowi zapisać przejechaną ręcznie krzywą ścieżkę. Po zapisaniu pierwszej krzywej przejazdu i zawróceniu maszyną pojawia się powielona linia prowadzenia i operator może użyć śledzenia równoległego albo włączyć AutoTrac.

Po zapisaniu początkowego przejazdu każdy dodatkowy przejazd jest tworzony z poprzedniego przejazdu, aby zapewnić, że błędy kierowania nie będą powielane na całym polu.

WSKAZÓWKA: Pominięcie przejazdu umożliwia operatorowi przejechanie (pominięcie) ścieżki obok bieżącej ścieżki. Pominięcie przejazdu nie jest dostępne w sesji zapisu krzywych adaptacyjnych.

Generowane przejazdy nie są identycznymi kopiami oryginalnego przejazdu. Zakrzywienie ścieżek zmienia się, aby utrzymać dokładność pomiędzy ścieżkami. W razie potrzeby operator może zmienić krzywą ścieżki w każdym punkcie pola przez zjechanie maszyną z wyznaczonej ścieżki.

WSKAZÓWKA: W trybie ścieżki krzywej adaptacyjnej mogą pojawiać się komunikaty "Ostry zakręt" i "Koniec ścieżki".

Operator może albo jechać po wygenerowanych liniach prowadzenia ręcznie przy użyciu funkcji śledzenia równoległego albo włączyć system AutoTrac po zapisaniu początkowego przejazdu i wyświetleniu powielonej ścieżki.

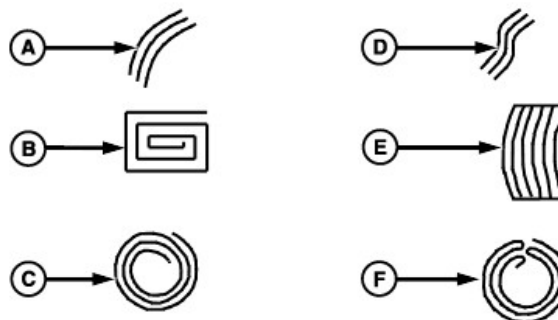
W razie zatrzymania sesji zapisu krzywej linia nie jest rzutowana przed maszyną. Operator może używać AutoTrac tylko na liniach dostępnych z poprzednich sesji zapisu. Zakończenie sesji zapisu powoduje

zachowanie wszystkich segmentów krzywej zapisanych w ramach sesji jako pojedynczej linii prowadzenia.

WSKAZÓWKA: Nie zaleca się korzystania z przesunięcia ścieżek, gdy są używane krzywe adaptacyjne. Przesunięcie ścieżki nie skompensuje dryfu GPS w trybie krzywej adaptacyjnej.

Dodatkowe segmenty krzywej można dodać do istniejącej ścieżki krzywej adaptacyjnej podczas edycji ścieżki naprowadzania.

Aby uzyskać więcej informacji na temat tworzenia ścieżek krzywej adaptacyjnej, należy skorzystać z pomocy ekranowej Centrum pomocy.



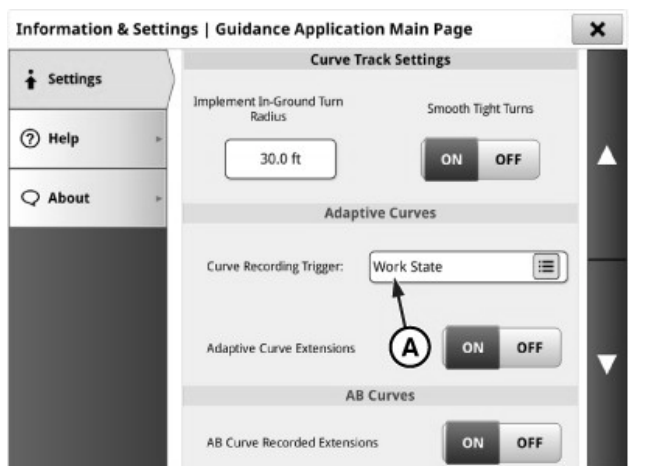
PC9032—UN—17APR06

A—Zwykły zakręt
B—Prostokątny
C—Spiralny
D—Typu S
E—Typu tor wyścigowy
F—Kołowy

Tryb ścieżki krzywej adaptacyjnej pozwala operatorowi na kierowanie i uzyskanie naprowadzania według różnych wzorów pola.

- Zwykły zakręt
- Typu S
- Prostokątny
- Typu tor wyścigowy
- Spiralny
- Kołowy

Do istniejącej ścieżki krzywej adaptacyjnej można dodać przedłużenia linii. Są to tymczasowe przedłużenia (90 m), które pojawiają się w pobliżu linii. Nie trzeba ich zapisywać.

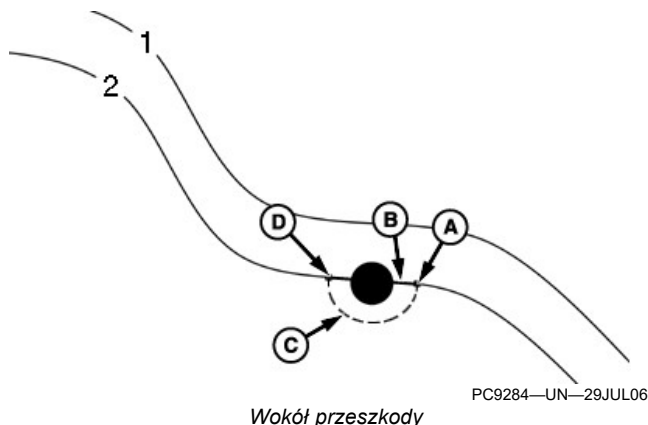


PC676265—UN—26JUN25

Przedłużenia krzywej adaptacyjnej

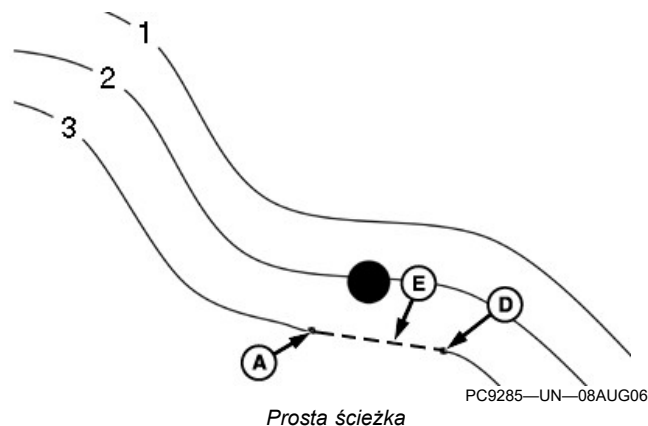
ZIDXK1X,1750231125361-53-25JUN25

Zapis prostej ścieżki w krzywej adaptacyjnej



PC9284—UN—29JUL06

Wokół przeszkody



PC9285—UN—08AUG06

Prosta ścieżka

Prowadzenie po krzywej adaptacyjnej

WAŻNE: Jeżeli jest potrzebna powtarzalność danych zapisanej adaptacyjnej krzywej ścieżki, wymagane jest, by początkowe dane ścieżki i następne przejazdy przez pole były utworzone z dokładnością StarFire RTK. Stacja bazowa RTK powinna pracować w trybie bazy bezwzględnej.

WSKAZÓWKA: Rozstaw ścieżek dla danych ścieżki krzywej adaptacyjnej jest stały. Jeżeli po powrocie na pole będzie używany sprzęt o innej szerokości, należy zapisać nowe dane.

Najbliższa ścieżka jest podkreślona grubszą białą linią. Wskaźnik dokładności ścieżki pokazuje odległość odchylenia od ścieżki. Odchylenie od ścieżki jest odległością między maszyną a najbliższą ścieżką. Odchylenie będzie rosło, aż do przebycia przez maszynę połowy drogi między dwiema ścieżkami. Po przebyciu połowy drogi odchylenie zacznie maleć w miarę zbliżania się do następnej ścieżki.

Jeśli krzywa nie jest zapisywana, linie nie są planowane i operator może wyłącznie korzystać z AutoTrac na dostępnych liniach. Podczas zapisywania linie są planowane na podstawie poprzedniej linii. Ta sesja może być wykorzystana do ręcznego zapisu innej linii; operator może też wybrać AutoTrac w wyzwaczach zapisu krzywej i używać AutoTrac na zaplanowanej linii.

ch177nn,1685616988383-53-01JUN23



PC15311—UN—09APR13

Przyciski Krzywa linia i Prosta linia

- A—Wybrana Prosta linia
- B—Generowany jest prosty odcinek dla połączenia dwóch punktów
- C—Ścieżka ciągnika nie jest zapisana
- D—Wybrana krzywa linia
- E—Ścieżka zapisana jako prosta linia między punktami A i D
- F—Przycisk Krzywa linia
- G—Przycisk Prosta linia

1. Rozpocząć zapis krzywej adaptacyjnej.
2. Kiedy trzeba zacząć zapis prostej ścieżki, należy nacisnąć przycisk Prosta linia.

WSKAZÓWKA: Prostą odcinek będzie zapisywany od momentu naciśnięcia przycisku Prostą odcinek do momentu naciśnięcia przycisku Krzywy odcinek lub przycisku Gotowe (w celu zakończenia ścieżki).

3. Aby zakończyć zapis prostej linii i wznowić zapis krzywej ścieżki, należy nacisnąć przycisk Krzywa linia.

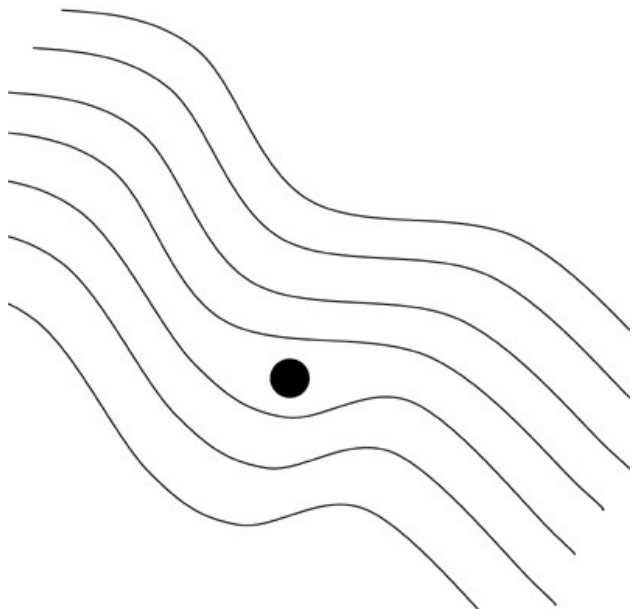
Ta procedura może być pomocna podczas długich prostych odcinków ścieżki lub omijania przeszkód.

Podczas zapisywania przyciski prostych i krzywych odcinków mogą być naciskane stosownie do potrzeb.

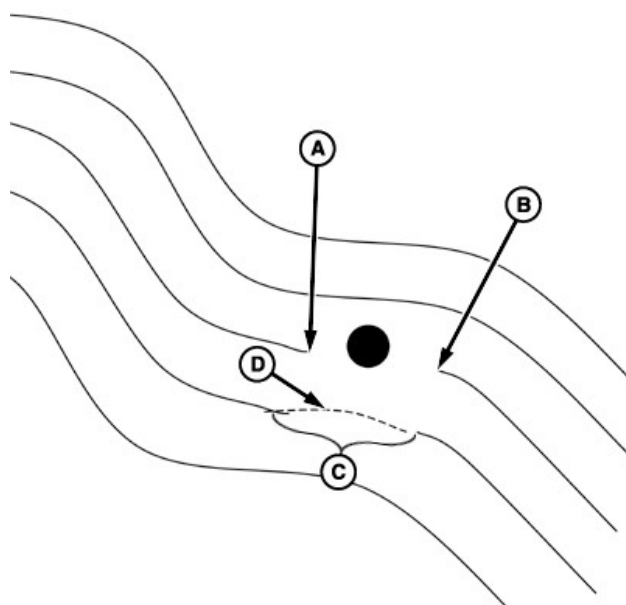
WSKAZÓWKA: Najdłuższy prosty odcinek, jaki może być utworzony, to odległość 0,8 km (0.5 mi. / 2640 ft.). Dla większych odległości odcinek linii nie połączy się, tworząc przerwę w ścieżce.

HC94949,0000395-53-13SEP13

Omijanie przeszkód



PC9029—UN—17APR06



PC9030—UN—17APR06

- A—Zapis wyłączony
- B—Zapis włączony
- C—W następnym przejeździe widoczne są przerwy
- D—Przejechane ręcznie w celu przywrócenia ścieżki

Podczas pracy w polu na krzywych adaptacyjnych i napotkania przeszkody, takiej jak studnia, słup telefoniczny lub słup wysokiego napięcia, operator musi objechać takie przeszkody.

WSKAZÓWKA: Należy nacisnąć przycisk Prosta linia, aby zapisać prostą linię omijającą przeszkodę i uniknąć przerwy w ścieżce.

Zapis włączony: Jeżeli w czasie jazdy wokół przeszkody zapis pozostaje włączony, to zboczenie z zamierzonej ścieżki zostanie zapisane i stanie się częścią ścieżki. Przy następnym przejeździe, podczas zbliżania się do rejonu przeszkody, wygenerowana ścieżka przejazdu, na której znajduje się maszyna, będzie zawierała to zboczenie. Maszyna będzie kierowana wzdłuż tego objazdu. Aby wyprostować ten objazd, operator musi przejąć kierowanie maszyną i ręcznie go wyprostować. Po przejechaniu odchylenia w polu i po powtórным pozyskaniu zamierzonej ścieżki, przełącznik przywracania może zostać włączony i AutoTrac przejmie kierowanie maszyną.

Zapis wyłączony: Jeżeli zapisywanie zostanie wyłączone podczas gdy pojazd zbliża się do przeszkody i objeżdża ją, a następnie włączone ponownie po przejechaniu za przeszkodę i AutoTrac zostanie włączony w celu dokończenia przejazdu, to w zapisie ścieżki będzie przerwa w miejscu, gdzie jest przeszkoda. Przy następnym przejeździe, kiedy maszyna zbliży się do przerwy, operator musi przejąć kierowanie maszyną i przeprowadzić ją przez przerwę. Po przejechaniu przez przerwę i po powtórным pozyskaniu zamierzonej ścieżki można włączyć AutoTrac. Przerwa nie pojawi się w kolejnych

przejazdach, jeśli zapis będzie włączony podczas następnego przejazdu.

ch177nn,1685617008861-53-01JUN23

AutoPath

AutoPath wykorzystuje informacje o rzędach lub granicach do tworzenia linii prowadzenia dla kolejnych operacji na polu. AutoPath ogranicza przypadkowe czynności oraz konieczność interwencji operatora wymaganych do dokładnego poruszania się po polu. Linie AutoPath ograniczają czas ustawiania, nieprawidłowe pasy między obrabianymi rzędami oraz uszkodzenia uprawy wynikające z niedokładnych ustawień naprowadzania.

Przed użyciem linii prowadzenia AutoPath zaimportuj dane linii AutoPath z John Deere Operations Center. Dane linii AutoPath są zawarte w pliku ustawień. Jeśli nie są dostępne żadne dane źródłowe, linie prowadzenia AutoPath można generować za pomocą granicy. Patrz "Edycja AutoPath" w pomocy, aby uzyskać więcej informacji.

Wymagania dotyczące maszyny:

AutoPath jest kompatybilny z następującymi maszynami wyposażonymi w systemy automatycznego naprowadzania John Deere lub Reichardt Green Fit:

WSKAZÓWKA: W celu uzyskania optymalnej wydajności należy używać RowSense z AutoPath.

- Ciągnik
- Opryskiwacz
- Kombajn
- Kosiarka John Deere [kompatybilny jest tylko AutoPath (granice)]

WSKAZÓWKA: Dokumentacja AutoPath nie jest dostępna, gdy tryb dokumentacji ISOBUS jest włączony w ustawieniach Konfiguracji pracy.

AutoPath (rzędy)

AutoPath (rzędy) używa zapisanych danych operacji źródłowej, przesunąć maszyny i rozstawu linii prowadzenia w celu utworzenia linii prowadzenia dla następnych czynności na tym polu. AutoPath (rzędy) ogranicza przypadkowe czynności oraz konieczność interwencji operatora wymaganych do dokładnego poruszania się w stojącej uprawie. Linie AutoPath ograniczają czas ustawiania, nieprawidłowe pasy między obrabianymi rzędami oraz uszkodzenia uprawy wynikające z niedokładnych ustawień naprowadzania.

Wymagania dotyczące operacji źródłowych AutoPath (rzędy):

WSKAZÓWKA: Dokładność linii AutoPath zależy od dokładności danych operacji źródłowych. Podczas rejestrowania operacji źródłowej zaleca się używanie funkcji John Deere Active Implement Guidance™ lub naprowadzania sprzętu AutoTrac.

Operacja źródłowa to zarejestrowana operacja, która służy do generowania linii AutoPath. Zgodne operacje źródłowe to uprawa roli, sadzenie i aplikowanie produktu.

WSKAZÓWKA: Operacja źródłowa musi zostać zarejestrowana przy użyciu odbiornika sprzętu.

Jeśli operacja źródłowa nie zawiera danych rzędu, wszystkie kolejne czynności na tym polu, takie jak sadzenie, stosowanie produktu lub zbiór, muszą zawierać określone rzędy w kolejności do wygenerowania linii prowadzenia przez AutoPath.

Dane dotyczące operacji źródłowej wysłane do John Deere Operations Center muszą być zarejestrowane przy użyciu następujących elementów:

- Odbiorniki StarFire z poziomem sygnału SF3 lub wyższym na maszynie i sprzęcie.

WSKAZÓWKA: Sprawdzić, czy TCM jest skalibrowany na wszystkich odbiornikach (maszyna i sprzęt).

WSKAZÓWKA: Sygnał udostępniony może być używany do zapisu danych.

- CommandCenter 4. generacji lub wyświetlacz uniwersalny 4640, CommandCenter G5 lub wyświetlacz uniwersalny G5^{Plus}.

Kompatybilne sprzęty dla AutoPath (rzędy):

- Siewnik John Deere z zespołem sterującym SeedStar 2 lub nowszym
- Siewnik ISOBUS producenta innego niż John Deere
 - Szerokość robocza musi być ustawiona jako rzędy.
 - Jeśli szerokość rzędu jest większa niż 254 cm (100 in), kolejne operacje wymagają określonych rzędów.
- Wirtualna sadzarka (sprzęt bez sterownika)
 - Szerokość robocza musi być ustawiona jako rzędy.
- Narzędzie do uprawy roli John Deere ze sterownikiem
 - Kolejne operacje wymagają określonych rzędów.
- Wirtualne narzędzie do uprawy roli (sprzęt bez sterownika)
 - Zaleca się ustawienie szerokości roboczej jako rzędów.
 - W przeciwnym razie, jeśli szerokość rzędu jest

większa niż 254 cm (100 in), kolejne operacje wymagają określonych rzędów.

Wymagania dotyczące użycia AutoPath (rzędy)

- Plik ustawień z John Deere Operations Center zawiera dane AutoPath.
- Wyświetlacz musi mieć ważną licencję na AutoPath.
- Maszyna jest wyposażona w odbiornik StarFire z poziomem sygnału SF3 lub większym.

WSKAZÓWKA: W celu uzyskania optymalnego działania należy użyć tego samego poziomu sygnału, który był używany do rejestrowania operacji źródłowej.

- Maszyna jest wyposażona w system automatycznego naprowadzania John Deere lub Reichardt Green Fit.
- Rodzaj roślin musi należeć do jednorocznych upraw rzędowych.

WSKAZÓWKA: AutoPath nie obsługuje upraw roślin wieloletnich.

Generowanie AutoPath (rzędy):

WSKAZÓWKA: Dla każdego pola można zaimportować tylko jeden plik AutoPath. Jeśli zostanie zaimportowany drugi plik AutoPath, dotychczasowy plik zostanie zastąpiony.

WSKAZÓWKA: Plików AutoPath nie można eksportować z wyświetlacza.

WSKAZÓWKA: Pliki AutoPath zaimportowane do wyświetlacza można modyfikować, ale zmiany nie będą synchronizowane z John Deere Operations Center.

Gdy maszyna zostanie wciągnięta na pole, z którym skojarzony jest plik operacji źródłowej, linie AutoPath zoptymalizowane pod kątem najmniejszej liczby ścieżek będą generowane automatycznie. Bieżącą linię AutoPath można następnie edytować na stronie Wybór linii prowadzenia. Wybrać przycisk Metoda, aby wybrać metodę używaną do generowania przejazdów. AutoPath (rzędy) ma następujące opcje generowania linii:

- Wybrać opcję Optymalizacja pod kątem najmniejszej liczby przejazdów, aby całkowicie pokryć pole, stosując jak najmniej przejazdów.

WSKAZÓWKA: Jeśli szerokość robocza bieżącej operacji jest węższa niż szerokość robocza operacji źródłowej, opcja Naśladuj przejazdy operacji źródłowej jest automatycznie wyszarzona.

- Wybrać opcję Naśladuj przejazdy operacji źródłowej, aby używać wyłącznie przejazdów zgodnych z

przejazdami operacji źródłowej. Śledzenie przejazdów operacji źródłowej zmniejsza ubijanie gleby, ale może powodować nakładanie się obszarów pokrycia.



Default to this Method

PC613046—UN—20FEB24

Pole wyboru Domyślna metoda

Opcją domyślną jest Optymalizacja pod kątem najmniejszej liczby przejazdów. Aby zmienić ustawienie domyślne na Naśladuj przejazdy operacji źródłowej, wybrać przycisk wyboru, a następnie zaznaczyć pole wyboru Domyślna metoda. Ten krok zapewnia, że metoda generowania pozostaje taka sama pomiędzy polami.

Linie AutoPath (rzędy) znajdują się domyślnie 20 m (66 ft) za końcem rzędu. Przedłużenia linii można zmienić w ustawieniach zaawansowanych. AutoPath (rzędy) może łączyć linie w przerwie o długości do 50 m (164 ft), np. w poprzek drogi wodnej.

WSKAZÓWKA: Przedłużenia linii będą domyślnie ustawione na "Wyl.", jeśli wykryta platforma to maszyna do zbioru trzciny cukrowej.

WSKAZÓWKA: Aby uzyskać więcej informacji na temat ustawień zaawansowanych, patrz Pomoc ekranowa.

AutoPath (granice)

WSKAZÓWKA: Plików AutoPath nie można eksportować z wyświetlacza.

AutoPath (granice) wykorzystuje informacje o granicach pola do tworzenia linii prowadzenia. AutoPath (granice) wymaga dokładnych informacji o granicach pola do generowania przejazdów. Ta metoda jest odpowiednia dla maszyn pracujących w rzędach bez uprawy i sadzących nowe uprawy rzędowe.

Generowanie AutoPath (granice):

Gdy maszyna zostanie wciągnięta na pole, z którym nie jest skojarzony żaden plik operacji źródłowej, ale które ma zdefiniowaną granicę, AutoPath (granice) generuje przejazdy w oparciu o następujące warunki:

- Jeśli zewnętrzny plan naprowadzania z granicy został udostępniony, AutoPath (granice) wygeneruje dane bezpośrednio.
- Jeśli żaden zewnętrzny plan nie został udostępniony, ale granica jest zdefiniowana dla bieżącego pola, operator może wybrać istniejący plan granicy dla pola lub utworzyć nowy plan granicy z menu Dane.
- Jeśli dane o granicy pola nie są kompletne, użytkownik może wybrać skrót do aplikacji Pola i

Granica, aby zakończyć konfigurowanie informacji o granicy. Nie można wygenerować przejazdów z użyciem AutoPath (granice), dopóki granica nie zostanie zdefiniowana.

WSKAZÓWKA: Jeśli plik operacji źródłowej istnieje, AutoPath (rzędy) wygeneruje przejazdy z danych operacji źródłowej.

Jeśli początkowy monit o wyrównanie do granicy został pominięty, można wygenerować przejazd z użyciem AutoPath (granice) w dowolnym momencie za pomocą opcji Ustaw ścieżkę, wybierając linię AutoPath oraz istniejący plan granicy lub tworząc nowy podczas edycji linii AutoPath.

AutoPath (granice) ma następujące opcje generowania linii:

- Wybrać Kąt kursu, aby wygenerować linie prowadzenia pod żądanym kątem.
- Wybrać Wyrównaj do granicy, aby wygenerować linie prowadzenia równoległe do krawędzi granicy.
- Wybrać Z istniejącej linii, aby wygenerować proste linie prowadzenia równoległe do istniejącej linii prowadzenia.

Funkcja Wyrównaj do granicy umożliwia operatorowi łatwe tworzenie zestawu prostych linii prowadzenia, które są wyrównane ze zdefiniowaną sekcją granicy pola. Wyświetlacz domyślnie wybiera najdłuższą prostą krawędź granicy, ale można wybrać dowolną krawędź.

Linie AutoPath (granice) znajdują się domyślnie w odległości 20 m (66 ft) za końcem rzędu.

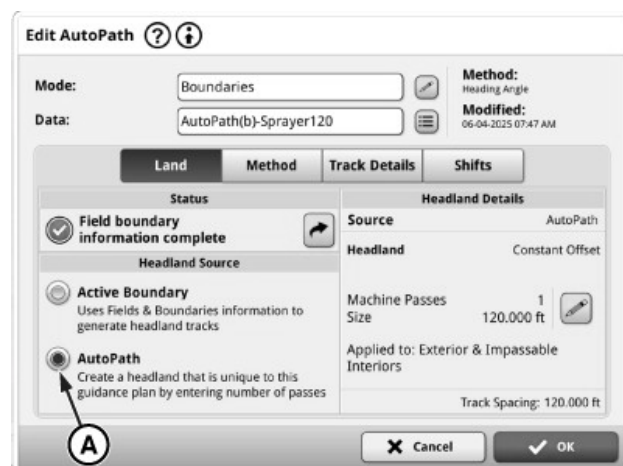
WSKAZÓWKA: Aby uzyskać więcej informacji na temat ustawień zaawansowanych, patrz Pomoc ekranowa.

Tworzenie obrzeży:

Gdy obrzeże jest zdefiniowane w AutoPath (granice), dane w sekcji Pola i Granice powinny wskazywać, że obrzeże jest zdefiniowane gdzie indziej i kierować użytkowników do definicji obrzeża AutoPath.

Aby utworzyć obrzeże, należy postępować zgodnie z instrukcjami:

1. Przejdź do sekcji Edycja AutoPath.
2. Wybrać opcję Źródło obrzeża AutoPath.



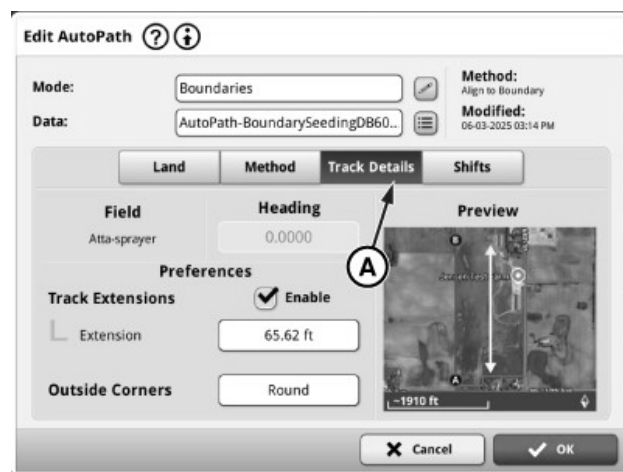
PC676263—UN—17JUN25

Źródło obrzeża

A—AutoPath

3. Kliknąć Przejazdy maszyny, aby ustawić liczbę przejazdów.
4. Kliknąć OK, aby zakończyć procedurę.

Szczegóły linii:



PC676267—UN—24JUN25

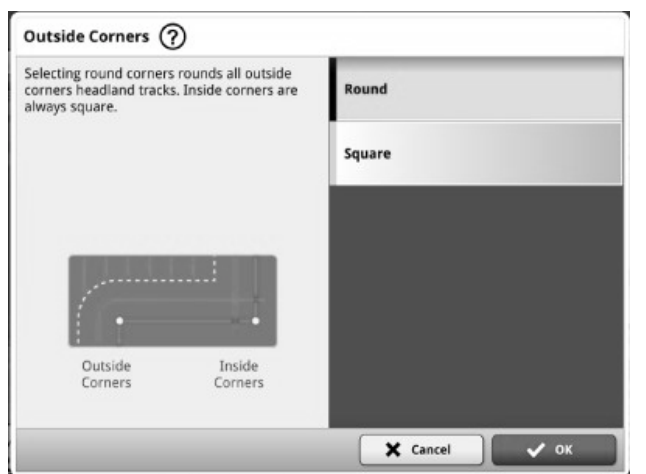
Strona Szczegóły linii

A—Zakładka Szczegóły ścieżki

Zakładka Szczegóły linii wyświetla informacje o polu, kursie oraz granicy i obrzeżu dla wybranej linii.

WSKAZÓWKA: Informacje o granicy i obrzeżu nie są wymagane w przypadku generowania linii AutoPath z rzędów.

Preferencja typu narożnika zewnętrznego umożliwia wybranie kwadratowego lub zaokrąglonego narożnika zewnętrznego.



PC676266—UN—24JUN25

Narożniki zewnętrzne

Okno Podgląd wyświetla podgląd wygenerowanych linii AutoPath. Kurs linii można modyfikować, wybierając pole wprowadzania i dostosowując go do wymaganych wartości.

Metodę generowania AutoPath można zmienić na karcie Szczegóły linii, wybierając przycisk Edytuj obok nazwy metody.

WSKAZÓWKA: Więcej informacji można znaleźć w Pomocy.

Ustawienia widoczności linii prowadzenia mogą być używane do wyboru linii pokazanych w widoku mapy. Widok mapy można przełączać między wszystkimi liniami, liniami pola i liniami obrzeża. Widok domyślny to Pokaż wszystkie linie prowadzenia.

WSKAZÓWKA: Ustawienia widoczności linii prowadzenia nie są dostępne w przypadku używania AutoPath (rzędy).

ZIDXK1X,1751350378549-53-08JUL25

Konfiguracja AutoPath

W celu zapewnienia większej dokładności podczas korzystania z AutoPath zaleca się konfigurację maszyny, sprzętu i wyświetlacza aplikacji.

Tworzenie operacji źródłowej

Sadzenie jako operacja źródłowa

- Należy zmierzyć wymiary sprzętu i wprowadzić je w aplikacji Menedżer sprzętu.

WSKAZÓWKA: W przypadku sprzętu nieobsługującego SeedStar 2 i starszych narzędzi użyj sprzętu wirtualnego.

- W razie potrzeby należy skonfigurować profil sprzętu wirtualnego.

- Wprowadzić szerokość sprzętu w rzędach.
- Zamontować odbiornik sprzętu i wprowadzić wymiary odbiornika w aplikacji Menedżer sprzętu.
- Uzyskać sygnał korekcji narzędzia na poziomie SF3 lub RTK (zgodny z sygnałem udostępnionym).
- Serwer CommandCenter 4600 v2 lub wyświetlacz uniwersalny 4640 z aktywacją/subskrypcją Automation 4.0.

WSKAZÓWKA: Dokładna kalibracja modułu kompensacji terenu (TCM) jest niezwykle ważna pod kątem wydajności AutoPath. Jeśli to możliwe, użyj zaawansowanej metody kalibracji modułu TCM.

- Skalibrować TCM maszyny i sprzętu.
- Zoptymalizować dokładność naprowadzania sprzętu między przejściami. (zalecane)
- Zdefiniować organizację, klienta, gospodarstwo i pole.
- Ustaw sadzenie jako typ operacji.
- Ustaw jednoroczną uprawę rzędową, np. kukurydzę w opcji rodzaju roślin.
- Utwórz linie prowadzenia AutoTrac. Można używać ręcznych linii prowadzenia, ale nie jest to zalecane.

Uprawa roli jako operacja źródłowa

- Należy zmierzyć wymiary sprzętu i wprowadzić je w aplikacji Menedżer sprzętu.

WSKAZÓWKA: W przypadku sprzętu nieobsługującego SeedStar 2 i starszych narzędzi użyj sprzętu wirtualnego.

- W razie potrzeby należy skonfigurować profil sprzętu wirtualnego.
- Wprowadzić szerokość sprzętu w rzędach.
- Zamontuj odbiornik sprzętu i wprowadź wymiary odbiornika w aplikacji Menedżer sprzętu.
- Uzyskać sygnał korekcji na poziomie SF3 lub RTK.
- Uzyskać sygnał korekcji sprzętu na poziomie SF3 lub RTK (zgodny z sygnałem udostępnionym).
- Serwer CommandCenter 4600 v2 lub wyświetlacz uniwersalny 4640 z aktywacją/subskrypcją Automation 4.0.

WSKAZÓWKA: Dokładna kalibracja modułu TCM jest niezwykle ważna dla działania AutoPath. Jeśli to możliwe, użyj zaawansowanej metody kalibracji modułu TCM.

- Skalibrować TCM maszyny i sprzętu.
- Zoptymalizować dokładność naprowadzania sprzętu między przejściami. (zalecane)
- Zdefiniować organizację, klienta, gospodarstwo i pole.

WSKAZÓWKA: *Uprawa roli powinna być używana jako operacja pomocnicza w celu określenia liczby rzędów i ich rozstawu. Sprzęt ze sterownikiem dawki i starsze siewniki pneumatyczne nie obsługują liczby ani rozstawu rzędów.*

- Ustawić aplikowanie i uprawę roli jako typ operacji.
- Utwórz linie prowadzenia AutoTrac. Można używać ręcznych linii prowadzenia, ale nie jest to zalecane.

Wykorzystanie operacji źródłowej

Sadzenie na podstawie uprawy roli jako operacji źródłowej

- Należy zmierzyć wymiary sprzętu i wprowadzić je w aplikacji Menedżer sprzętu.

WSKAZÓWKA: *W przypadku sprzętu nieobsługującego SeedStar 2 i starszych narzędzi użyj sprzętu wirtualnego.*

- W razie potrzeby należy skonfigurować profil sprzętu wirtualnego.
- Wprowadzić szerokość sprzętu w rzędach.
- Zamontuj odbiornik sprzętu i wprowadź wymiary odbiornika w aplikacji Menedżer sprzętu.
- Uzyskać sygnał korekcji na poziomie SF3 lub RTK.
- Uzyskać sygnał korekcji sprzętu na poziomie SF3 lub RTK (zgodny z sygnałem udostępnionym).
- Serwer CommandCenter 4600 v2 lub wyświetlacz uniwersalny 4640 z aktywacją/subskrypcją Automation 4.0.

WSKAZÓWKA: *Dokładna kalibracja modułu TCM jest niezwykle ważna dla działania AutoPath. Jeśli to możliwe, użyj zaawansowanej metody kalibracji modułu TCM.*

- Skalibrować TCM maszyny i sprzętu.
- Zoptymalizować dokładność naprowadzania sprzętu między przejściami. (zalecane)
- Zdefiniować organizację, klienta, gospodarstwo i pole.
- Ustaw sadzenie jako typ operacji.
- Dane AutoPath są zawarte w pliku ustawień.
- Tworzenie linii prowadzenia przy użyciu danych AutoPath.

Aplikowanie po sadzeniu (aplikacja maszyną samojedzną)

- Uzyskać sygnał korekcji na poziomie SF3 lub RTK.

WSKAZÓWKA: *Dokładna kalibracja modułu TCM jest niezwykle ważna dla działania AutoPath. Jeśli to możliwe, użyj zaawansowanej metody kalibracji modułu TCM.*

- Skalibrować moduł TCM maszyny.

- Zdefiniuj szerokość maszyny lub rozstaw ścieżek.
- Serwer CommandCenter 4600 v2 lub wyświetlacz uniwersalny 4640 z aktywacją/subskrypcją Automation 4.0.
- Maszyna jest wyposażona w system AutoTrac RowSense i/lub Vision. (zalecane)
- Zdefiniować organizację, klienta, gospodarstwo i pole.
- Ustawić aplikowanie jako typ operacji.
- Ustaw jednoroczną uprawę rzędową, np. kukurydzę w opcji rodzaju roślin.
- Dane AutoPath są zawarte w pliku ustawień.
- Tworzenie linii prowadzenia przy użyciu danych AutoPath.

Aplikowanie po sadzeniu (aplikacja maszyną przyczepianą)

- Należy zmierzyć wymiary sprzętu i wprowadzić je w aplikacji Menedżer sprzętu.

WSKAZÓWKA: *W przypadku sprzętu nieobsługującego SeedStar 2 i starszych narzędzi użyj sprzętu wirtualnego.*

- W razie potrzeby należy skonfigurować profil sprzętu wirtualnego.
- Uzyskać sygnał korekcji na poziomie SF3 lub RTK.

WSKAZÓWKA: *Dokładna kalibracja modułu TCM jest niezwykle ważna dla działania AutoPath. Jeśli to możliwe, użyj zaawansowanej metody kalibracji modułu TCM.*

- Skalibrować moduł TCM maszyny.
- Zdefiniuj szerokość maszyny, rozstaw ścieżek lub zamontować heder.
- Serwer CommandCenter 4600 v2 lub wyświetlacz uniwersalny 4640 z aktywacją/subskrypcją Automation 4.0.
- Maszyna jest wyposażona w system AutoTrac RowSense i/lub Vision. (zalecane)
- Zdefiniować organizację, klienta, gospodarstwo i pole.
- Ustawić aplikowanie jako typ operacji.
- Ustaw jednoroczną uprawę rzędową, np. kukurydzę w opcji rodzaju roślin.
- Dane AutoPath są zawarte w pliku ustawień.
- Tworzenie linii prowadzenia przy użyciu danych AutoPath.

Zbiór (samojezdna sieczkarnia polowa)

- Należy zmierzyć wymiary sprzętu i wprowadzić je w aplikacji Menedżer sprzętu.
- Uzyskać sygnał korekcji na poziomie SF3 lub RTK.

WSKAZÓWKA: Dokładna kalibracja modułu TCM jest niezwykle ważna dla działania AutoPath. Jeśli to możliwe, użyj zaawansowanej metody kalibracji modułu TCM.

- Skalibrować moduł TCM maszyny.
- Zdefiniuj szerokość maszyny, rozstaw ścieżek lub zamontować heder.
- Serwer CommandCenter 4600 v2 lub wyświetlacz uniwersalny 4640 z aktywacją/subskrypcją Automation 4.0.
- Maszyna jest wyposażona w system AutoTrac RowSense i/lub Vision. (zalecane)
- Zdefiniować organizację, klienta, gospodarstwo i pole.
- Ustawić zbiór jako typ operacji.
- Ustaw jednoroczną uprawę rzędowną, np. kukurydzę w opcji rodzaju roślin.
- Dane AutoPath są zawarte w pliku ustawień.
- Tworzenie linii prowadzenia przy użyciu danych AutoPath.

Zbiór (sieczkarnia przyczepiana)

- Należy zmierzyć wymiary sprzętu i wprowadzić je w aplikacji Menedżer sprzętu.

WSKAZÓWKA: W przypadku sprzętu nieobsługującego SeedStar 2 i starszych narzędzi użyj sprzętu wirtualnego.

- W razie potrzeby należy skonfigurować profil sprzętu wirtualnego.
- Zamontować odbiornik sprzętu i wprowadzić wymiary odbiornika w aplikacji Menedżer sprzętu.
- Uzyskać sygnał korekcji na poziomie SF3 lub RTK.
- Uzyskać sygnał korekcji sprzętu na poziomie SF3 lub RTK (zgodny z sygnałem udostępnionym).
- Serwer CommandCenter 4600 v2 lub wyświetlacz uniwersalny 4640 z aktywacją/subskrypcją Automation 4.0.

WSKAZÓWKA: Dokładna kalibracja modułu TCM jest niezwykle ważna dla działania AutoPath. Jeśli to możliwe, użyj zaawansowanej metody kalibracji modułu TCM.

- Skalibrować moduł TCM maszyny.
- Maszyna jest wyposażona w system AutoTrac RowSense i/lub Vision. (zalecane)
- Zdefiniować organizację, klienta, gospodarstwo i pole.
- Ustawić zbiór jako typ operacji.
- Ustaw jednoroczną uprawę rzędowną, np. kukurydzę w opcji rodzaju roślin.
- Dane AutoPath są zawarte w pliku ustawień.

- Tworzenie linii prowadzenia przy użyciu danych AutoPath.

ch177nn,1685617047758-53-01JUN23

Szczegóły mapy AutoPath

Wybrać przycisk Szczegóły mapy AutoPath, aby wyświetlić informacje dotyczące rzędów i przejazdów na podstawie operacji źródłowej. Szczegóły mapy AutoPath pozwalają operatorowi na wyświetlenie planowanych linii prowadzenia AutoPath na określonym polu.

Przycisk Rzędy pozwala ukryć lub wyświetlić dane rzędów.

Wybranie opcji "Przejazdu operacji źródłowej" spowoduje ukrycie lub wyświetlenie przejazdów wygenerowanych na podstawie operacji źródłowej.

Zaznaczyć pole wyboru Kierunki źródłowe, aby ukryć lub wyświetlić strzałki kierunkowe. Po włączeniu strzałki kierunkowe pokazują kierunek jazdy przejazdu źródłowego.

ch177nn,1685617047678-53-01JUN23

Ścieżka okrężna



Okrężna ścieżka

PC28726—UN—30AUG22

Ścieżka okrężna pozwala operatorowi tworzyć koncentryczne, okrężne linie naprowadzania. Została ona stworzona z myślą o używaniu na polach ze środkiem obrotu.

Ścieżka okrężna jest oparta na współrzędnych szerokości i długości geograficznej środka obrotu. Koncentryczne linie naprowadzania są tworzone w oparciu o rozstaw ścieżek na odległość do 1,6 km (1 mi.) od środka obrotu.

Ścieżka okrężna jest przeznaczona do pracy ze środkiem obrotu w terenie o nachyleniu mniejszym niż 2%. Ponieważ ścieżka okrężna tworzy okrężne odstępy w płaskim terenie, odstęp między liniami naprowadzania i ścieżka poprowadzona od środka obrotu przestają się ze sobą pokrywać w miarę oddalania się ścieżki od środka obrotu w nachylonym terenie. Ten odstęp wynika z różnic między odległościami, jakie są przejeżdżane po wzniesieniach i w płaskim terenie. Różnice w odległościach rosną wraz ze wzrostem nachylenia terenu.

Przesunięcie ścieżki jest używane do promieniowego przesunięcia ścieżek bliżej lub dalej od punktu

środkowego. Przesunięcie ścieżki nie powoduje przesunięcia punktu środkowego. Ta metoda umożliwia operatorowi używanie sprzętu o różnych szerokościach, uwzględnienie różnych długości środkowych wież obrotowych lub uwzględnienie rozszerzania/kurczenia się środkowych sekcji nawadniających. W przypadku dodania, zmodyfikowania lub usunięcia krawędzi ścieżki okrężnej istniejące przesunięcia dla tej ścieżki są usuwane. Używanie przesunięcia ścieżki z krawędzią spowoduje, że narzędzie nie pokryje się z krawędzią.



PC20395—UN—08DEC14

Odległość do punktu środkowego

Odległość do punktu środkowego pokazuje odległość od środka okręgu do bieżącej lokalizacji. Odległość jest pokazywana do 1609 m (5280 ft.). Ta funkcja musi być włączona w ustawieniach ścieżki okrężnej w celu wyświetlenia przycisku na mapie naprowadzania. Gdy przycisk jest wyświetlany na mapie naprowadzania, należy nacisnąć go w celu pokazania lub ukrycia odległości.

Istnieją dwie metody tworzenia ścieżki okrężnej:

Szer./dług. geogr. okręgu



PC28727—UN—25AUG22

Szer./dług. geogr. okręgu

- Jeśli znane są współrzędne szerokości i długości geograficznej środka obrotu, można wprowadzić te współrzędne w celu utworzenia ścieżki okrężnej.

Jazda po okręgu



PC28726—UN—30AUG22

Jazda po okręgu

- Współrzędne szerokości i długości geograficznej środka obrotu są obliczane na podstawie przejechanej trasy. Koncentryczne, okrężne linie naprowadzania są tworzone w oparciu o współrzędne.
- Zaleca się przejechanie całego okręgu dla uzyskania optymalnego wyliczenia środka okręgu.

Przejechanie więcej niż całego okręgu nie zwiększa dokładności wyliczenia.

Więcej informacji na temat tworzenia okrężnych ścieżek można znaleźć w Centrum pomocy na ekranie.

AL70325,000041F-53-27SEP22

Krawędź ścieżki okrężnej



PC17399—UN—08DEC14

WSKAZÓWKA: Krawędzi ścieżki okrężnej można używać wyłącznie w wyświetlaczach 4. generacji. Informacji o krawędzi nie można używać w wyświetlaczach GreenStar 3.

Krawędź ścieżki okrężnej oznacza zewnętrzną granicę środka obrotu. Jest ona wyświetlana na mapie naprowadzania jako pomarańczowa linia.

Utworzenie krawędzi ścieżki okrężnej umożliwia tworzenie linii naprowadzania począwszy od krawędzi. W innym przypadku linie naprowadzania są tworzone począwszy od środka obrotu.

WSKAZÓWKA: Rozstaw ścieżek i szerokość robocza muszą być równe dla końca narzędzia, tak aby nastąpiło pokrycie z krawędzią.

Podczas tworzenia linii naprowadzania punktem odniesienia jest krawędź, a nie środek okręgu. Ta funkcja może być użyteczna w przypadku używania sprzętów o różnym rozstawie ścieżek na tym samym polu. Wystarczy wprowadzić nowy rozstaw ścieżek, a linie naprowadzania zostaną dostosowane począwszy od krawędzi. Linie naprowadzania są tworzone począwszy od krawędzi, w oparciu o rozstaw ścieżek i przesunięcia. W razie usunięcia krawędzi linie naprowadzania są tworzone od środka na zewnątrz.

ch177nn,1685617082154-53-01JUN23

Naprowadzanie po ścieżce okrężnej

Podczas pracy na ścieżce okrężnej nie jest konieczna jazda po ścieżkach w określonej kolejności. Najbliższa ścieżka jest podkreślona grubszą białą linią.

Numer ścieżki jest wyświetlany poniżej wskaźnika dokładności ścieżki i jest on automatycznie uaktualniany przez system w miarę zbliżania się do nowej ścieżki. Numer ścieżki wskazuje liczbę linii i kierunek od ścieżki 0. Kierunek ścieżki jest pokazywany względem ścieżki 0 (północ, południe, wschód i

zachód). Numer ścieżki zmienia się, kiedy maszyna znajdzie się w połowie drogi między ścieżkami.

Wskaźnik dokładności ścieżki pokazuje odległość odchylenia od ścieżki. Odchylenie od ścieżki jest odległością między maszyną a najbliższą ścieżką. Odchylenie będzie rosnać, aż do przebycia przez maszynę połowy drogi między dwiema ścieżkami. Po przebyciu połowy drogi odchylenie zacznie maleć w miarę zbliżania się do następnej ścieżki.

CZ76372,0000734-53-08DEC14

Ścieżka wypełnienia granicy



PC28728—UN—25AUG22

Ścieżka wypełnienia granicy

Ścieżka wypełnienia granicy tworzy linie naprowadzania na podstawie wymiarów granicy zewnętrznej oraz rozstawu ścieżek maszyny.

WSKAZÓWKA: *Ścieżka wypełnienia granicy nie wykorzystuje kompensacji nachylenia. W przypadku pracy na nachylonym polu zalecane jest używanie krzywych adaptacyjnych.*

Wyświetlacz tworzy trzy linie naprowadzania na podstawie kształtu granicy i rozstawu ścieżek — jedną od zewnątrz oraz dwie od wewnątrz granicy. Dodatkowe ścieżki granicy są tworzone podczas wjazdu maszyny na pole.

WSKAZÓWKA: *W przypadku wybrania przesunięcia ścieżki wszystkie ścieżki są dostosowywane i ponownie generowane.*

Ścieżka wypełnienia prostej

Nacisnąć przycisk Rejestruj wypełnienie, aby utworzyć linie naprowadzania za pomocą Wypełnienia prostej w obrębie granicy całego pola. Ścieżka wypełnienia prostej wykorzystuje metodę A + B prostej ścieżki do tworzenia linii naprowadzania. W przypadku używania regulatora sekcji zalecane jest wykonanie przejazdów ścieżki wypełnienia granicy przed użyciem przycisku Rejestruj wypełnienie.

Ścieżki wypełnienia granicy nie można wyeksportować do innego wyświetlacza. Jeśli ścieżka wypełnienia granicy jest potrzebna w innym wyświetlaczu, można wygenerować taką samą ścieżkę z użyciem tej samej granicy zewnętrznej.

AL70325,0000454-53-27SEP22

Naprowadzanie na ścieżce wypełnienia granicy

Najbliższa ścieżka jest podkreślona grubszą białą linią.

Numer ścieżki jest wyświetlany poniżej wskaźnika dokładności ścieżki i jest on automatycznie uaktualniany przez system w miarę zbliżania się do nowej ścieżki. Numer ścieżki wskazuje liczbę linii i kierunek od ścieżki 0. Kierunek ścieżki jest pokazywany względem ścieżki 0 (północ, południe, wschód i zachód). Numer ścieżki zmienia się, kiedy maszyna znajdzie się w połowie drogi między ścieżkami.

Wskaźnik dokładności ścieżki pokazuje odległość odchylenia od ścieżki. Odchylenie od ścieżki jest odległością między maszyną a najbliższą ścieżką. Odchylenie będzie rosnać, aż do przebycia przez maszynę połowy drogi między dwiema ścieżkami. Po przebyciu połowy drogi odchylenie zacznie maleć w miarę zbliżania się do następnej ścieżki.

AL70325,0000455-53-06NOV17

Zestaw linii prowadzenia

Zestaw linii prowadzenia to grupa linii prowadzenia utworzone przez operatora. Ustawienie linii prowadzenia umożliwia operatorowi przełączanie pomiędzy różnymi liniami prowadzenia.

Tworzenie ustawienia linii prowadzenia

1. Nacisnąć przycisk Ustaw linię prowadzenia lub wybrać moduł strony pracy Następna linia prowadzenia.
2. Wybrać przycisk Ustaw nową linię prowadzenia.
3. Wybrać przycisk Dodaj ścieżkę i wybrać z listy żadaną linię prowadzenia.
4. Powtórzyć krok 3, aż wszystkie wymagane linie prowadzenia zostaną dodane do zestawu linii prowadzenia.

Wybór zestawu linii prowadzenia

1. Nacisnąć przycisk Ustaw linię prowadzenia lub wybrać moduł strony pracy Następna linia prowadzenia.
2. Wybrać ustawienie linii prowadzenia na stronie Lista linii prowadzenia.

WSKAZÓWKA: *Usunięcie linii z zestawu linii prowadzenia nie powoduje usunięcia jej z wyświetlacza. Usunięcie zestawu ścieżek nie powoduje usunięcia linii w zestawie ścieżek z wyświetlacza.*

Więcej informacji można znaleźć w plikach pomocy ekranowej.

AL70325,00005EE-53-21JUL20

Zamiana torów jazdy



PC17412—UN—15JUL13

Zamiana ścieżki pozwala operatorowi na łatwe przełączenie między liniami naprowadzania. Zamiany ścieżki można użyć, tworząc zestaw ścieżek (grupę linii naprowadzania) lub używając globalnego zestawu ścieżek (wszystkich linii naprowadzania dostępnych na wyświetlaczu). Wybranie zamiany linii prowadzenia powoduje zmianę linii prowadzenia w oparciu o kolejność linii prowadzenia w ustawieniu linii prowadzenia.

Zamiana na następną linię prowadzenia

WSKAZÓWKA: Jeśli nie będzie wybrana linia prowadzenia, przycisk Zamień linię prowadzenia będzie w kolorze szarym (nieaktywny).

Aby wybrać następną ścieżkę naprowadzania, należy użyć jednej z poniższych metod:

- Nacisnąć przycisk Zamień w module Następna ścieżka.
- Nacisnąć przycisk Zamień ścieżkę na pasku skrótów.

AL70325,00005E0-53-08JUL20

Wykres kołowy statusu systemu AutoTrac

Ikona AutoTrac ma cztery etapy, pokazywane na wykresie kołowym statusu AutoTrac:

1. Zainstalowano



Zainstalowano

PC28729—UN—25AUG22

Zespół sterujący układem kierowniczym i cały osprzęt niezbędny do działania został zainstalowany.

- Wykryto zespół sterujący układem kierowniczym.
- Wykryto licencję AutoTrac.

WSKAZÓWKA: W stosownych przypadkach należy wykonać procedurę bezpieczeństwa sterownika układu kierowniczego.

2. Skonfigurowany



Skonfigurowany

PC28730—UN—29AUG22

Tryb śledzenia został ustalony i ustanowiona została prawidłowa ścieżka 0. Wybrany został prawidłowy poziom sygnału StarFire dla AutoTrac. Muszą być spełnione następujące warunki:

- System naprowadzania jest włączony.
- Ścieżka 0 jest określona.
- Sygnał StarFire jest odbierany.
- W zespole sterującym układem kierowniczym nie występują aktywne błędy.
- Prędkość maszyny jest w zakresie.
- Komunikat TCM jest dostępny i prawidłowy.
- Maszyna ma ustawiony właściwy bieg.

3. Włączono



Włączono

PC28731—UN—25AUG22

Przycisk AutoTrac Wł./Wył. został naciśnięty. Zostały spełnione wszystkie warunki pracy AutoTrac i system jest gotowy, aby go aktywować.

- Wybrać przycisk KIEROWANIE WŁ./WYŁ., aby włączyć opcję "Kierowanie wł.".

4. Załączono



Załączono

PC28732—UN—25AUG22

Przełącznik przywracania został naciśnięty i AutoTrac kieruje maszyną.

- Nacisnąć przełącznik przywracania w maszynie, aby aktywować AutoTrac.

Ostatni kod wyjściowy: Wskazuje, dlaczego AutoTrac został wyłączony lub nie łączy się. Kody wyjściowe pojawiają się w nowym oknie u góry strony.

ZIDXK1X,1750251383846-53-18JUN25

Włączenie AutoTrac



PC28733—UN—30AUG22

Przełączanie Kierowanie Wł/Wył

A—Kierowanie Wł.
B—Kierowanie Wył.

Następujące kryteria muszą być spełnione, aby AutoTrac został włączony:

- Maszyna musi być wyposażona w zespół sterujący układu kierowniczego obsługujący system AutoTrac.
- Prawidłowa aktywacja AutoTrac.
- Linia prowadzenia została utworzona. Patrz punkt Tworzenie linii prowadzenia w dalszej części tej sekcji.
- Wybrany został prawidłowy poziom sygnału StarFire dla aktywacji AutoTrac (SF1, SF2, SF3 lub RTK) oraz uzyskano poprawny sygnał GPS.
- AutoTrac z prawidłowymi sygnałami GPS, w tym SF1, SF2, SF3 lub RTK.
- W zespole sterującym układu kierowniczego nie występują aktywne błędy.

WSKAZÓWKA: Minimalna i maksymalna dozwolona prędkość zależą od typu maszyny i wersji oprogramowania zespołu sterującego układu kierowniczego.

Aby włączyć AutoTrac, należy nacisnąć przycisk Kierowanie Wł/Wył. Ponowne naciśnięcie tego przycisku powoduje wyłączenie AutoTrac.

ch177nn,1685617259334-53-01JUN23

WAŻNE: Unikać usterek systemu. Przed wyłączeniem wzorca naprowadzania należy anulować wybór dowolnej aktywnej linii prowadzenia na liście linii prowadzenia.

Przycisk WŁ./WYŁ. w module strony pracy tylko włącza i wyłącza AutoTrac i nie wyłącza aplikacji Naprowadzanie.

WSKAZÓWKA: Aplikacja Naprowadzanie jest wyłączona, gdy główny przełącznik naprowadzania jest wyłączony. Dotyczy to wszystkich funkcji wyświetlacza dotyczących naprowadzania.

Główny przełącznik naprowadzania znajduje się w ustawieniach naprowadzania. Wybrać ikonę Ustawienia u góry aplikacji Naprowadzanie.

ch177nn,1685617259241-53-08JUL25

Włączanie funkcji AutoTrac

UWAGA: Unikać ryzyka odniesienia obrażeń. Gdy system AutoTrac jest załączony, operator odpowiada za kierowanie na końcu ścieżki i unikanie kolizji.

Nie wolno podejmować prób włączenia (aktywacji) systemu AutoTrac podczas transportu po drodze publicznej.

1. Wybrać przycisk Kierowanie WŁ./WYŁ., aby włączyć lub wyłączyć kierowanie.
2. Najechać maszyną na linię prowadzenia, aż z przodu maszyny pojawi się podświetlona linia nawigacyjna.
3. Gdy potrzebne jest wspomaganie kierowania, można ręcznie włączyć AutoTrac, naciskając przełącznik przywracania.

ch177nn,1685617259095-53-28JUN23

Wyłączanie systemu AutoTrac, gdy nie jest używany



PC15305—UN—19MAR13

Ikona Ustawienia

UWAGA: Przed wjazdem na drogę publiczną wyłącz system naprowadzania, aby uniknąć śmiertelnych wypadków lub poważnych obrażeń.

Główny przełącznik naprowadzania WŁ./WYŁ. steruje aplikacją Naprowadzanie.

Przełącznik przywracania



Ikona AutoTrac

PC20427—UN—28JUL16

A—Przełącznik przywracania

WSKAZÓWKA: Lokalizacja przełącznika przywracania różni się w zależności od typu i modelu maszyny. Aby uzyskać informacje na temat lokalizacji przełącznika przywracania, patrz instrukcja obsługi maszyny.

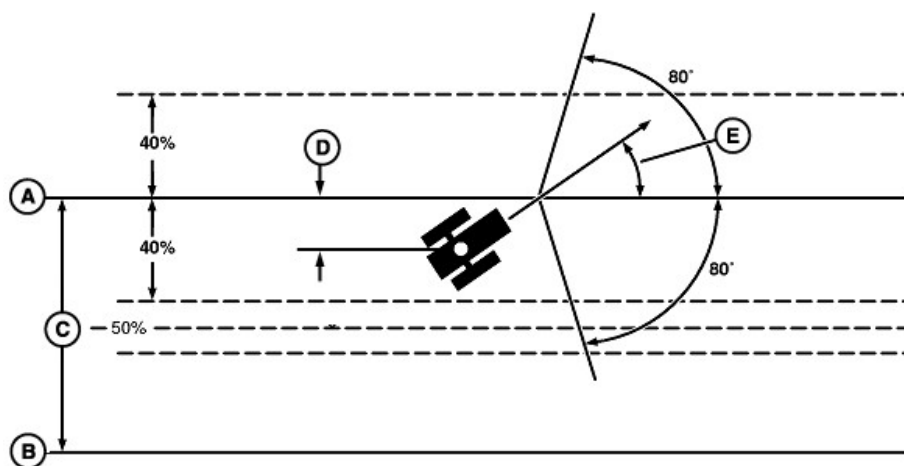
Aby przełączyć AutoTrac z trybu włączenia do trybu aktywacji, należy nacisnąć przełącznik przywracania.

ch177nn,1685617258989-53-01JUN23

PC28734—UN—29AUG22

Przykładowy przełącznik przywracania

Ponowne włączanie systemu AutoTrac przy następnym przejeździe



Śledzenie

PC8866—UN—02NOV05

A—Ścieżka 0
B—Ścieżka 1 na południe
C—Rozstaw ścieżek

D—Błąd odchyłki poprzecznej
E—Błąd kursu ścieżki

Po dojechaniu do końca rzędu operator musi zawrócić maszyną, aby wykonać następny przejazd. Obrócenie kierownicy powoduje odłączenie AutoTrac.

System AutoTrac można załączyć ponownie przez naciśnięcie przełącznika przywracania wyłącznie po spełnieniu następujących warunków:

WSKAZÓWKA: Zespół sterujący układu kierowniczego określa maksymalną prędkość, gdy maszyna korzysta z systemu AutoTrac.

Na biegu wstecznym system AutoTrac pozostaje włączony przez 45 sekund. Po 45 sekundach należy ustawić maszynę na biegu do jazdy w przód przed ponownym uaktywnieniem jazdy do tyłu.

- Prędkość jazdy do przodu jest poniżej 30 km/h (18.6 mph).
- Prędkość jazdy do tyłu jest poniżej 10 km/h (6 mph).
- Kurs maszyny odbiega o nie więcej niż 80° od żądanej ścieżki.
- Maszyna jest w zakresie 40% odstępu między ścieżkami.
- Operator siedzi na siedzisku.
- Moduł TCM jest włączony.

WSKAZÓWKA: Numer ścieżki, który jest wyświetlany na mapie, zmienia się w połowie odległości między dwoma ścieżkami naprowadzania.

ch177nn,1685617258751-53-01JUN23

Odlączanie i wyłączanie systemu

UWAGA: Przed wjazdem na drogę publiczną **wyłącz system naprowadzania, aby uniknąć śmiertelnych wypadków lub poważnych obrażeń.**

Odlączanie systemu AutoTrac

Odlączenie systemu AutoTrac następuje przez:

- Obrót kierownicą.
- Zmniejszenie prędkości poniżej 0,5 km/h (0.3 mph).

WSKAZÓWKA: W przypadku niektórych maszyn AutoTrac może działać przy prędkościach nawet tak niskich, jak 0,1 km/h (0.06 mph). Więcej informacji można znaleźć w instrukcji obsługi maszyny.

- Przelączanie przycisku Kierowanie Wł.-Wył. do momentu wyświetlenia Kierowanie Wył. w zakładce Widok naprowadzania lub w aplikacji Naprowadzanie i przejścia AutoTrac na 2/4 wykresu kołowego stanu.
- Opuszczenie przez operatora siedziska na dłużej niż 7 sekund, jeśli używany jest przełącznik siedziska, lub niewykrycie przez monitor aktywności operatora żadnych czynności przez 7 minut.

Gdy system AutoTrac jest włączony, operator może obrócić kierownicą, aby wyłączyć system AutoTrac i kierować ręcznie. Operator może również przełączyć przełącznik trybu drogowego i przywracania do położenia WYŁ., aby odłączyć AutoTrac. Spowoduje to przestawienie AutoTrac do 1/4 wykresu kołowego stanu i uruchomienie 30-sekundowego czasomierza:

- Jeżeli przełącznik zostanie włączony przed upływem 30 sekund, system AutoTrac zostanie włączony z 3/4 wykresu kołowego stanu. Naciśnij przełącznik przywracania, aby ponownie załączyć system AutoTrac.

- Jeżeli przełącznik zostanie włączony po upływie 30 sekund, system AutoTrac zostanie skonfigurowany z 2/4 wykresu kołowego stanu. Przed ponownym załączeniem systemu AutoTrac poprzez naciśnięcie przełącznika przywracania konieczne jest ponowne udostępnienie systemu AutoTrac, aby wyświetlona została ikona 3/4 wykresu kołowego.

WSKAZÓWKA: Przełącznik trybu drogowego i przywracania jest niedostępny w zintegrowanym układzie kierowniczym AutoTrac.

WSKAZÓWKA: Maszyna Gator XUV z roku modelowego 2026 (AT2) jest wyposażona w system obecności operatora monitorujący zapięcie pasów bezpieczeństwa. Obecność operatora jest monitorowana przez status pasa bezpieczeństwa; jeśli pas bezpieczeństwa jest odpięty, naprowadzanie AutoTrac zostanie wyłączone.

Wyłączanie systemu AutoTrac

Przełącz przełącznik trybu drogowego i przywracania do położenia WYŁ. w celu przejścia systemu AutoTrac na 1/4 wykresu kołowego stanu.

Aby wyłączyć AutoTrac poprzez wyświetlacz GreenStar:

1. Wybrać przycisk programowy Naprowadzanie.
2. Wybrać kartę Ustawienia naprowadzania.
3. Wybrać menu rozwijane Tryb prowadzenia.
4. Wybrać Kierowanie wyłączone.

Na wyświetlaczu wybrać ikonę Ustawienia na górze aplikacji Naprowadzanie, a następnie przełączyć Naprowadzanie główne na WYŁ.

ZID XK1X,1749792007505-53-08JUL25

Prędkość minimalna i maksymalna

Prędkość minimalna i maksymalna zależy od maszyny i wersji oprogramowania zespołu sterującego układu kierowniczego.

WSKAZÓWKA: W przypadku niektórych maszyn AutoTrac może działać przy prędkościach nawet tak niskich, jak 0,1 km/h (0.06 mph). Więcej informacji można znaleźć w instrukcji obsługi maszyny.

Limity jazdy do przodu

Zintegrowany system AutoTrac		
Maszyna	Limit wysokiej prędkości jazdy do przodu	Limit niskiej prędkości jazdy do przodu
Ciągniki do upraw rzędowych i gąsienicowe 6R, 7R i 8R	Ciągniki kołowe: 36 km/h (22.4 mph) Ciągniki gąsienicowe: 31 km/h (19.3 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Ciągniki przegubowe	31 km/h (19.3 mph)	1 km/h (0.6 mph) MST: 1.5 km/h (0.9 mph)
Opryskiwacze	40 km/h (24.8 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Kombajny	22 km/h (13.7 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Samojezdne siewczarnie polowe	22 km/h (13.7 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Kosiarki samojezdne	28 km/h (17.4 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Maszyny do zbioru bawełny	15 km/h (9.3 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)

Limity prędkości jazdy do tyłu

Zintegrowany system AutoTrac		
Maszyna	Jazda do tyłu i dopuszczalny czas	Limit wysokiej prędkości jazdy do tyłu
Ciągniki do upraw rzędowych i gąsienicowe 7R i 8R 7R (nr ser. 110101—) 8R (nr ser. 160001—) 8RT (nr ser. 923001—) 8RX (nr ser. 801001—)	Tak, bez ograniczeń	10 km/h (6.2 mph)
Ciągniki do upraw rzędowych i gąsienicowe 6R, 7R i 8R 7R (nr ser. —110100) 8R (nr ser. —160000) 8RT (nr ser. —923000)	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)
Ciągniki przegubowe	Nie	—
Opryskiwacze	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)
Kombajny	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)
Samojezdne siewczarnie polowe	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)
Kosiarki samojezdne	Nie	—
Maszyny do zbioru bawełny	Tak, 45 s	5 km/h (3.1 mph)

ch177nn,1685617258482-53-01JUN23

odłączenia są wyświetlane przez 7 sekund, a następnie znikają.

Komunikaty odłączenia AutoTrac	
Kod	Komunikat
702752.00	Nic jeszcze nie sprawdzono
702752.01	Poruszono kierownicą
702752.02	Zbyt niska prędkość kół
702752.03	Zbyt duża prędkość kół
702752.04	Nieprawidłowy bieg
702752.05	Numer ścieżki zmieniony
702752.06	GPS nie ma podwójnej częstotliwości
702752.07	SSU ma aktywne kody diagnostyczne
702752.08	Ostatni stan przejściowy w porządku
702752.09	Nieprawidłowe komunikaty GSD
702752.10	Brak prowadzenia równoległego
702752.11	Karta dostępu nieobecna
702752.12	Za duży błąd kursu
702752.13	Za duży błąd odchyłki poprzecznej
702752.14	Przełącznik siedziska rozwarły
702752.15	Za niska temperatura oleju
702752.16	TCM nieobecny
702752.17	Niewłaściwy kod aktywacji
702752.18	Tryb diagnostyczny steruje zaworem
702752.19	Przełącznik hedera kombajnu wyłączony
702752.20	Przełącznik droga / pole kombajnu włączony
702752.21	Napięcie niestabilne
702752.22	AutoTrac zbyt długo włączony na biegu wstecznym
702752.23	AutoTrac zbyt długo włączony poniżej progu niskiej prędkości
702752.24	Za wysoka krzywizna
702752.25	Maszyna nie porusza się w kierunku do przodu
702752.26	Niska linia ELX (wyłączenie)
702752.27	Nieprawidłowe dane biegu
702752.28	Nieprawidłowe dane przełącznika przywracania
702752.29	Nieprawidłowy komunikat stacyjki
702752.30	Przełącznik AutoTrac / naprowadzania na rząd SPFH wyłączony
702752.31	Przełącznik szybkiego zatrzymania samojezdnej siewczarni polowej włączony
702752.32	AutoTrac nie włączony
702752.33	Namierzanie linii
702752.34	Śledzenie po linii
702752.35	Nieznany kierunek
702752.36	Przejście do GPS zbyt odległe
702752.37	Poza rzędem
702752.38	Przekroczenie czasu sterowania przez czujnik
702752.39	Nieprawidłowa sekwencja komunikatu
702752.40	Maszyna nie może osiągnąć zadanej krzywizny ścieżki
702752.41	Prędkość maszyny na podstawie GPS jest inna niż prędkość maszyny na podstawie kół
702752.42	Niedopasowanie bieżącej krzywizny
702752.43	Maszyna jest ustawiona na biegu parkowania

Komunikaty odłączenia AutoTrac

Po każdym wyłączeniu systemu AutoTrac emitowane są dwa dźwięki, po których zostanie wyświetlone ostrzeżenie z informacją o przyczynie wyłączenia. Wyświetlane są również komunikaty informujące, dlaczego AutoTrac nie włączył się. Komunikaty

702752.44	Przekroczenie czasu komunikatu poleceń dodatkowego kierowania
702752.45	Przekroczenie czasu komunikatu stanu dodatkowego kierowania
702752.46	Nieprawidłowe dane przełącznika siedziska
702752.47	Nieprawidłowe dane VIN
702752.48	Nieprawidłowe dane rozstawu osi
702752.49	Przekroczenie czasu komunikatu info TCM
702752.50	Przekroczenie czasu komunikatu automatyki maszyny
702752.51	Przekroczenie czasu komunikatu zbaczania z trasy i szybkości skrętu maszyny
702752.52	Przekroczenie czasu komunikatu kierunku i prędkości na podstawie kół
702752.53	Przekroczenie czasu danych ścieżki
702752.54	Nieznana awaria zespołu sterującego układu kierowniczego
702752.55	Temperatura AutoTrac Universal poza zakresem
702752.56	AutoTrac jest za długo aktywny w trybie kierowania czterema kołami
702752.57	Maszyna w trybie jazdy bokiem
702752.58	Odmówiono autoryzacji
702752.62	Zarezerwowany
702752.63	Brak działania

ch177nn,1685617258342-53-01JUN23

AutoTrac Implement Guidance (pasywne)

Naprowadzanie osprzętu AutoTrac (pasywne) służy do poprawy dokładności w zmieniających się warunkach terenowych, podczas przejazdów po krzywych i w pagórkowatym terenie. Naprowadzanie osprzętu AutoTrac (pasywne) kieruje maszyną w taki sposób, że osprzęt utrzymuje się na linii naprowadzania.

Układ prowadzenia sprzętu AutoTrac wykorzystuje pomiary profilu sprzętu wprowadzone w aplikacji Menedżer sprzętu oraz sygnały GPS z odbiorników maszyny i sprzętu. Te informacje służą do określania położenia odbiornika sprzętu w stosunku do odbiornika maszyny. W oparciu o linię naprowadzania układ prowadzenia sprzętu AutoTrac kieruje maszyną w taki sposób, że sprzęt porusza się po linii naprowadzania. Na skutek tego maszyna może poruszać się poza linią prowadzenia.

Nawigacja do naprowadzania AutoTrac

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Naprowadzanie AutoTrac.



Ikona Ustawienia

PC15305—UN—19MAR13

Wybrać ikonę Ustawienia, aby włączyć naprowadzanie osprzętu AutoTrac (pasywne).

WSKAZÓWKA: Na naprowadzanie sprzętu mogą mieć wpływ zmiany w warunkach terenowych i środowiskowych, a także nieprawidłowa konfiguracja maszyny lub sprzętu.

Wymagania:

WSKAZÓWKA: Rozsiewacze pneumatyczne serii C i rozsiewacze pneumatyczne holowane 1910 z napędem hydraulicznym są kompatybilne z systemem AutoTrac Implement Guidance (pasywnym) i obsługują granice proste oraz zakrzywione i typ linii prowadzenia AutoPath.

- CommandCenter 4. generacji lub wyświetlacz uniwersalny 4640
- Ważna licencja na naprowadzanie osprzętu
- Odbiornik StarFire zamontowany na maszynie
 - Odbiornik StarFire 3000 z sygnałem SF2 lub RTK
 - Odbiornik StarFire 6000 z sygnałem SF3 lub RTK
 - Odbiornik StarFire 7000/7500 z sygnałem SF-RTK lub RTK
- Odbiornik StarFire zamontowany na osprzęcie
 - Odbiornik StarFire 3000 z sygnałem SF1, SF2 lub RTK
 - Odbiornik StarFire 6000 z sygnałem SF1, SF3 lub RTK
 - Odbiornik StarFire 7000/7500 z sygnałem SF1, SF-RTK lub RTK
- Włączony sygnał udostępniony

WSKAZÓWKA: W przypadku używania odbiorników z różniącymi się siłami sygnału odbiornik maszyny musi mieć silniejszy sygnał.

Wspólny sygnał dla odbiornika sprzętu jest ustawiany automatycznie na włączony.

AutoTrac Implement Guidance w trybie wstecznym

AutoTrac Implement Guidance w trybie wstecznym jest obsługiwany w następujących maszynach:

- Wszystkie maszyny z konfiguracją AT2
- Ciągniki serii 7, 8 i 9 z pojedynczym ciągnionym sprzętem

Zalecana prędkość podczas pracy z AutoTrac Implement Guidance w trybie wstecznym wynosi 3–6 km/h (2–4 mph). W celu uzyskania optymalnej wydajności należy przełączyć z powrotem na tryb do przodu, gdy błędy maszyny i sprzętu wynoszą 13 cm (5 in) lub mniej.

Aby sprawdzić, w której konfiguracji maszyna pracuje, należy przejść do Diagnostyki AutoTrac:

1. Wybrać wykres kołowy AutoTrac.
2. Wybrać opcję Kondycja.
3. Wybrać opcję System AutoTrac.
4. Sprawdzić, czy tryb AutoTrac to AT 2.0.

Zamontowany system AutoTrac Implement Guidance

WSKAZÓWKA: System AutoTrac™ Implement Guidance nie jest kompatybilny z 3-punktowym sprzętem montowanym z tyłu, z wyjątkiem siewnika TT 8022 wykorzystującego nieobrotowy tylny zaczep 3-punktowy.

System automatycznie włącza lub wyłącza się w zależności od położenia podnośnika (podnośnik całkowicie opuszczony to 0%, a całkowicie podniesiony — 100%):

Warunek włączenia: Włącza się, gdy sprzęt jest opuszczony i osiągnie 70% ruchu podnośnika (domyślnie).

Warunek wyłączenia: Wyłącza się, gdy sprzęt jest podniesiony powyżej 85% ruchu podnośnika (domyślnie).

Zasady konfiguracji:

1. Próg włączenia i wyłączenia muszą się różnić o co najmniej 10%.
2. Próg wyłączenia nie może przekraczać 95%.
3. Wartość włączenia (dolny limit) nie może być wyższa niż wartość wyłączenia (górny limit).
4. Wartość wyłączenia (górny limit) nie może być niższa niż wartość włączenia (dolny limit).

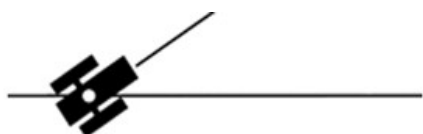
ZIDXXK1X,1750228151574-53-08JUL25

Optymalizacja kierowania

Monitor działania

Monitor działania pokazuje odchylenie od kursu i odchylenie od ścieżki. Ułatwia dostrajanie ustawień zaawansowanych systemu AutoTrac. Błąd odchylenia od kursu wskazuje relację kierunku ruchu maszyny względem bieżącej ścieżki. Błąd odchylenia od ścieżki pozwala wyświetlić błąd odchyłki poprzecznej lub przesunięcie względem bieżącej ścieżki.

Miernik błędu kursu

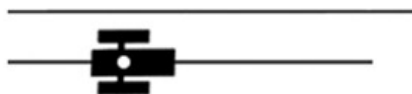


PC16972—UN—22MAY13

Błąd odchylenia od kursu wskazuje relację kierunku ruchu maszyny względem bieżącej ścieżki. Odchylenie od kursu powinno mieścić się w granicach $\pm 1^\circ$.

Jeśli jest poza tym zakresem, trzeba przeprowadzić regulację.

Miernik odchylenia od ścieżki

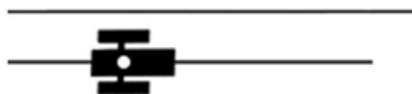


PC16969—UN—22MAY13

Błąd odchylenia od ścieżki pozwala wyświetlić błąd odchyłki poprzecznej lub przesunięcie względem bieżącej ścieżki. Wartość na półkolistym wskaźniku na bieżąco aktualizuje minimalne i maksymalne zmiany odchylenia od kursu w okresie ostatnich 10 sekund.

WSKAZÓWKA: Wartości zespołu sterującego układu kierowniczego są oparte na ustawieniach elementów kierowania maszyną.

Korekty kierowania do przodu



PC16969—UN—22MAY13

Odchylenie od ścieżki



PC28738—UN—25AUG22

Ikona wysokiego ustawienia do przodu



PC28739—UN—25AUG22

Ikona niskiego ustawienia do przodu

Czułość linii — śledzenie

Określa, jak agresywnie system AutoTrac reaguje na błąd zboczenia pojazdu w stosunku do ścieżki.

- Wyższe ustawienia: Powodują bardziej agresywną reakcję na błąd zboczenia maszyny ze ścieżki.
- Niższe ustawienia: Powodują mniej agresywną reakcję na błąd zboczenia maszyny ze ścieżki.

Trasa kursu



PC28740—UN—25AUG22

Wysoka trasa kursu



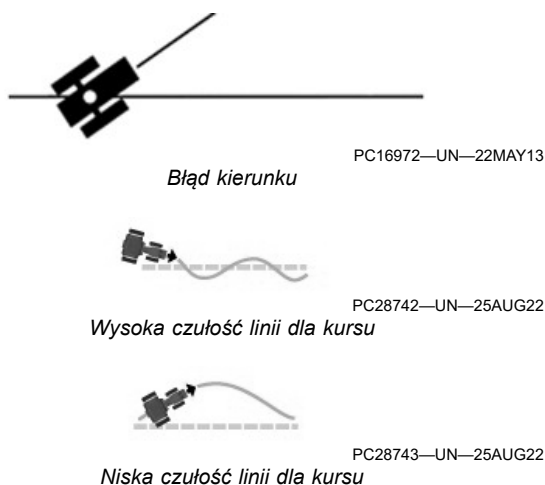
PC28741—UN—25AUG22

Niska trasa kursu

Określa wpływ szybkości skrętu na efektywność prowadzenia. Trasa kursu działa jak parametr prognostyczny, który może być użyty do zminimalizowania nadsterowności. Duże zmiany jego wartości mogą pogorszyć działanie.

- Wyższe ustawienia: Powodują bardziej agresywną reakcję na prędkość zbaczania.
- Niższe ustawienia: Powodują mniej agresywną reakcję na prędkość zbaczania.

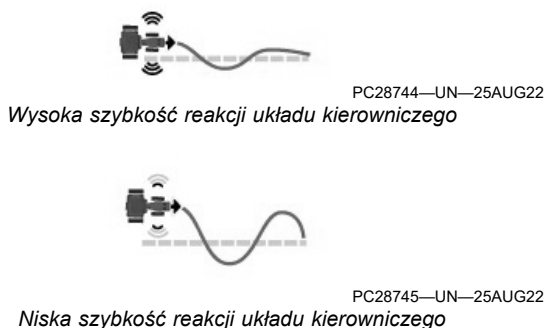
Czułość linii — kurs



Określa, jak agresywnie system AutoTrac reaguje na błędy odchylenia kursu.

- Wyższe ustawienia: Powodują bardziej agresywną reakcję na odchylenie maszyny od kursu.
- Niższe ustawienia: Powodują mniej agresywną reakcję na odchylenie maszyny od kursu.

Szybkość reakcji układu kierowniczego



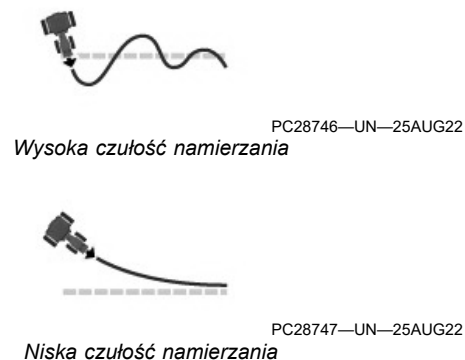
Reguluje stopień kierowania maszyną w celu utrzymania odpowiedniej wydajności prowadzenia. Zwiększenie szybkości reakcji układu kierowniczego generalnie powoduje poprawę dokładności śledzenia.

- Wyższe ustawienia: Powodują lepsze śledzenie

ścieżki, lecz również mogą powodować zwiększone ruchy kierownicy lub jej drżenie.

- Niższe ustawienia: Powodują zmniejszenie ruchów kierownicy, lecz również mogą pogorszyć śledzenie ścieżki.

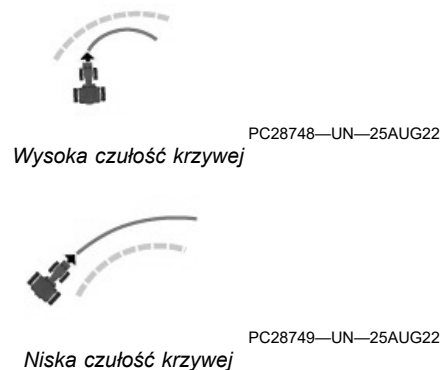
Czułość namierzania



Określa agresywność namierzania ścieżki przez maszynę. To ustawienie wpływa na wydajność wyłącznie przy namierzaniu ścieżki.

- Wyższe ustawienia: Powodują bardziej agresywne namierzanie linii.
- Niższe ustawienia: Powodują łagodniejsze namierzanie linii.

Czułość zakrzywienia



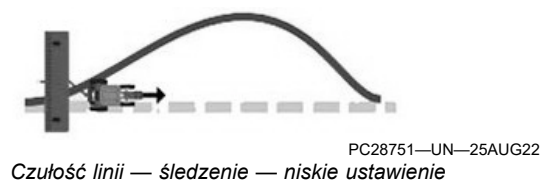
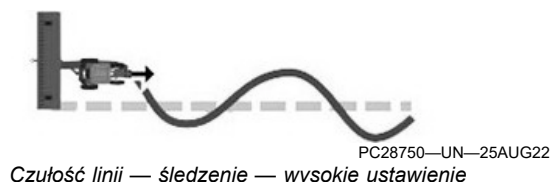
Określa, jak agresywnie system AutoTrac reaguje na zakrzywienie w ścieżce. To ustawienie wpływa na wydajność wyłącznie przy naprowadzaniu po krzywej ścieżce.

- Wyższe ustawienia: Powodują skręcanie maszyny po mniejszym promieniu (ciaśniej) na krzywej.
- Niższe ustawienia: Powodują skręcanie maszyny po większym (szerszym) promieniu na krzywej.

Kierowanie sprzętem

WAŻNE: W celu zapewnienia prawidłowego działania funkcji naprowadzania sprzętu wymagany jest pomiar środka obrotu sprzętu. Patrz Pomiar środka obrotu w pomocy ekranowej w celu uzyskania instrukcji dokładnego wykonywania pomiaru środka obrotu. Niedokładny pomiar środka obrotu może skutkować słabą wydajnością działania albo uszkodzeniem sprzętu.

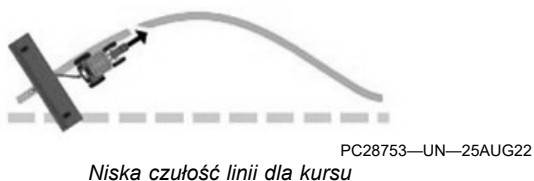
Czułość linii — śledzenie



Określa, jak agresywnie system AutoTrac reaguje na błąd zboczenia pojazdu w stosunku do ścieżki.

- Wyższe ustawienia: Powodują bardziej agresywną reakcję na błąd zboczenia sprzętu ze ścieżki.
- Niższe ustawienia: Powodują mniej agresywną reakcję na błąd zboczenia sprzętu ze ścieżki.

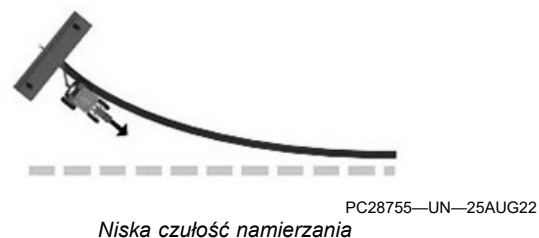
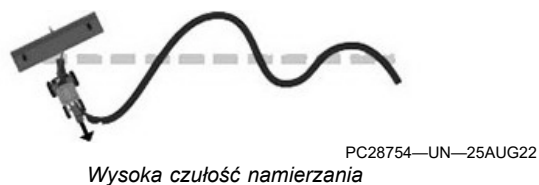
Czułość linii — kurs



Określa, jak agresywnie system AutoTrac reaguje na błąd kursu sprzętu.

- Wyższe ustawienia: Powodują bardziej agresywną reakcję na błąd odchylenia sprzętu od kursu.
- Niższe ustawienia: Powodują mniej agresywną reakcję na błąd odchylenia sprzętu od kursu.

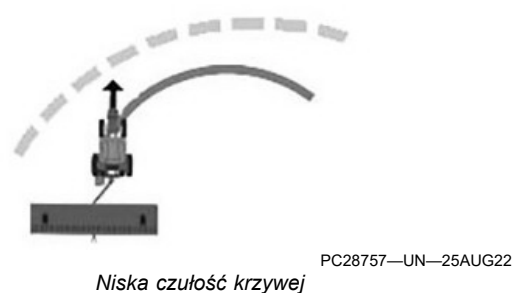
Czułość namierzania



Określa agresywność namierzania ścieżki przez maszynę. To ustawienie wpływa na wydajność wyłącznie przy namierzaniu ścieżki.

- Wyższe ustawienia: Powodują bardziej agresywne namierzanie linii.
- Niższe ustawienia: Powodują łagodniejsze namierzanie linii.

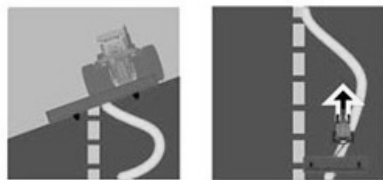
Czułość zakrzywienia



Określa, jak agresywnie system AutoTrac reaguje na zakrzywienie w ścieżce. To ustawienie wpływa na wydajność wyłącznie przy naprowadzaniu po krzywej ścieżce.

- Wyższe ustawienia: Powodują skręcanie maszyny po mniejszym promieniu (ciaśniej) na krzywej.
- Niższe ustawienia: Powodują skręcanie maszyny po większym (szerszym) promieniu na krzywej.

Czułość nachylenia



PC28758—UN—25AUG22

Wysoka czułość nachylenia



PC28759—UN—25AUG22

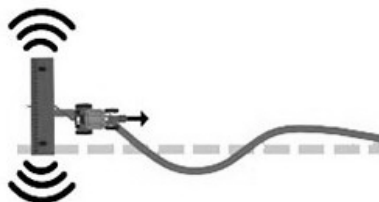
Niska czułość nachylenia

WSKAZÓWKA: To ustawienie może wymagać regulacji w razie zmiany warunków glebowych.

Określa, jak agresywnie system AutoTrac reaguje na zmiany nachylenia. Zbyt wysoka wartość powoduje, że ciągnik ustawia sprzęt w górę zbocza. Zbyt niska wartość powoduje, że ciągnik ustawia sprzęt w dół zbocza.

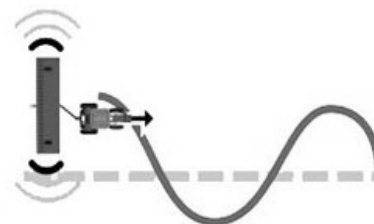
- Wyższe ustawienia: Maszyna podjeżdża wyżej na nachyleniu w celu skompensowania zachowania sprzętu, który jest mniej odporny na zsuwanie się w dół.
- Niższe ustawienia: Maszyna podjeżdża niżej na nachyleniu w celu skompensowania zachowania sprzętu, który jest bardziej odporny na zsuwanie się w dół.

Wielkość reakcji nachylenia



PC28760—UN—25AUG22

Wysoka wielkość reakcji nachylenia



PC28761—UN—25AUG22

Niska wielkość reakcji nachylenia

Określa, jak szybko system AutoTrac reaguje na zmiany nachylenia.

- Wyższe ustawienia: Powodują bardziej agresywną reakcję na zmiany nachylenia.
- Niższe ustawienia: Powodują mniej agresywną reakcję na zmiany nachylenia.

ch177nn,1685617257742-53-01JUN23

AutoTrac RowSense

AutoTrac RowSense to rozszerzenie zintegrowanej funkcji AutoTrac używane w przypadku zbioru kukurydzy lub stosowania produktu. Sygnały wysyłane przez czujniki rzędu są zintegrowane z istniejącymi sygnałami AutoTrac, pomagając utrzymać posuwanie się maszyny wzdłuż rzędów. Gdy sygnał z czujników rzędu nie jest wykrywany (np. maszyna przejeżdża przez drogę wodną), stosowane będzie normalne naprowadzanie GPS.

AutoTrac RowSense współpracuje ze wszystkimi istniejącymi metodami śledzenia i większością standardowych systemów do zbioru i stosowania produktów. Wszystkie tryby śledzenia można konfigurować w taki sam sposób, jak ma to miejsce w przypadku AutoTrac korzystającego z sygnału GPS.

Aby zakupić AutoTrac RowSense, należy skontaktować się z dealerem firmy John Deere.

Więcej informacji można znaleźć w instrukcji obsługi AutoTrac RowSense.

Przesuwanie linii prowadzenia

Gdy AutoTrac RowSense jest włączony, linia prowadzenia jest przesuwana automatycznie w taki sposób, aby utrzymać jej wyśrodkowane położenie względem czujników rzędu. Po wybraniu nowego pola lub wyłączeniu AutoTrac RowSense system usuwa wszystkie przesunięcia dla wszystkich ścieżek naprowadzania ustawionych przez AutoTrac RowSense.

Ikony stanu AutoTrac RowSense



PC24011—UN—31MAR17

Uśpienie (biała ikona)

System jest odłączony.



PC28735—UN—25AUG22

System włączony (zielona ikona)

System jest włączony i działa z użyciem czujników rzędu i GPS.



PC28736—UN—25AUG22

Brak sygnału GPS (żółta ikona)

System jest włączony i działa wyłącznie z użyciem danych czujnika rzędu.



PC28737—UN—25AUG22

Brak sygnału czujnika rzędu (pomarańczowa ikona)

System jest włączony i działa wyłącznie z użyciem GPS.

Włączanie czujników rzędu

Po ustaleniu ścieżki początkowej można nacisnąć przełącznik przywracania AutoTrac, gdy maszyna znajdzie się w połowie rozstawu ścieżek i będzie ustawiona pod dopuszczalnym kątem względem rzędów. RowSense naprowadzi maszynę natychmiast, gdy czujniki rzędu będą w stanie określić położenie rzędu.

Zawracanie na obrzeżach przebiega tak samo, jak w przypadku systemu AutoTrac opartego na GPS.

1. Operator zrównuje się ze ścieżką.
2. Nacisnąć przełącznik przywracania, aby ponownie załączyć system AutoTrac.
3. Czujniki rzędu wykrywają położenie rzędu i kierują wzdłuż niego.

Funkcja rozszerzania linii trybów "Krzywe adaptacyjne", "Ścieżka okrężna" i "Krzywe AB" może posłużyć do rozszerzania przedłużenia sąsiedniej ścieżki na obrzeża.

Opuszczanie rzędu

Opuszczanie rzędu występuje w przypadku utraty danych z czujników rzędu. AutoTrac pracuje w oparciu o GPS do momentu ponownego pojawienia się danych

rzędu. Takie opuszczenie może wystąpić w przypadku wjeżdżania w drogi wodne.

W przypadku opuszczenia rzędu w trybie prostej ścieżki lub ścieżki krzywej AB ścieżka naprowadzania zostaje ponownie wyśrodkowana. Dzięki tej metodzie istnieje większa szansa, że AutoTrac RowSense odnajdzie właściwą linię prowadzenia po drugiej stronie drogi wodnej.

Ręczny RowSense

Wybrać tryb ręczny RowSense, aby użyć czujnika rzędu tylko na hederze. Ręczny RowSense nie wymaga aktywacji naprowadzania AutoTrac.

Ręczny RowSense jest dostępny w ustawieniach zaawansowanych naprowadzania, jeśli spełnione są następujące warunki:

- W maszynie zainstalowano wyświetlacz CommandCenter 4600 lub wyświetlacz uniwersalny 4640.
- Wyświetlacz wykrywa maszynę jako samojedną sieczkarnię polową, maszynę do zbioru bawełny lub zespół żniwny do bawełny.
- Wyświetlacz wykrywa czujniki wykrywacza rzędów na magistrali CAN.

ch177nn,1685617257495-53-01JUN23

Wykrywanie i usuwanie usterek

WSKAZÓWKA: System AutoTrac został wyregulowany tak, by dobrze działał w większości warunków polowych przy użyciu różnych rodzajów sprzętu. Jednakże dla nietypowych warunków zapewnione są ustawienia zaawansowane, pozwalające operatorowi na dokładne wyregulowanie systemów do specyficznych warunków polowych i sprzętowych. Przed wykonaniem czynności wymienionych w poniższych przypadkach należy spróbować wyregulować czułość kierowania.

Przed regulacją przeprowadź kontrolę i usuń pozostałe usterki. Wykonać konieczne sprawdzenia pod kątem usterek mechanicznych poprzez współpracującą maszynę. Jeśli nie zostaną wykonane te czynności, mogą wystąpić usterki maszyny lub operator może stracić czas na dokładną regulację systemu, którego nie da się wyregulować.

Nadmierny ruch kół: Ogólne działanie AutoTrac jest do zaakceptowania, ale koła szybko szarpią w obie strony.

Agresywny ruch wężykowaty: Operator dostrzega ciągły ruch w obie strony, patrząc ponad maską maszyny. Dostrzegalne są ruchy, ale błąd zbaczania ze ścieżki pokazywany na wyświetlaczu (oddalenie od linii A-B) jest często względnie mały.

Powolny ruch wężykowaty: Działanie systemu

AutoTrac wydaje się bardzo powolne przy próbie pozostawania na linii i maszyna powoli zbacza z boku na bok.

Powolne namierzanie linii: AutoTrac zdaje się działać wolno w trakcie namierzania linii. Ciągnik pozostaje przez długi czas poza linią z jednej strony, zanim wróci na linię.

Agresywne namierzanie linii: AutoTrac wychodzi poza linię, a następnie nadmiernie kompensuje to w trakcie namierzania, co skutkuje intensywnym, ciasnym ruchem wężykowatym podczas namierzania.

Śledzenie na zewnątrz krzywej: AutoTrac działa powoli na krzywej linii prowadzenia, co powoduje powolny ruch wężykowaty po żądanej linii. Ta linia często oddala się na zewnątrz od żądanej ścieżki.

Śledzenie wewnątrz krzywej: AutoTrac wykazuje szybkie i częste korekcie w trybie krzywej ścieżki, co powoduje ciasny wzór wężykowaty lub poruszanie się po wewnętrznej stronie żądanej ścieżki.

WSKAZÓWKA: Metody wykrywania i usuwania usterek można znaleźć w plikach pomocy ekranowej.

Ogólne regulacje dokładne

Zalecenia dotyczące regulacji:

- Czulość kierowania: Przed wykonaniem jakichkolwiek innych regulacji ustawić na wartość 100. Regulować w przyrostach co 10.
- Czulość prowadzenia po linii: Regulować w przyrostach co 20.
- Czulość linii dla kursu: Regulować w przyrostach co 10.
- Trasa kursu: Regulować w przyrostach co 10.
- Szybkość reakcji systemu kierowania: Regulować w przyrostach co 10.
- Czulość namierzania: Regulować w przyrostach co 20.
- Czulość na zakrzywienie: Regulować w przyrostach co 20.

Po jednej wartości naraz: Regulację ustawień należy wykonywać w połowych warunkach problemu, gdy AutoTrac jest aktywny; wykonać następujące czynności:

1. Rozpocząć od standardowych ustawień fabrycznych. Wartość parametru Czulość kierowania jest skorelowana z wartością na karcie Widok naprowadzania. Należy próbować użyć dla tego ustawienia wartości, która jest podobna do warunków, w jakich wykonywana jest praca (70 dla betonu, 100 dla większości warunków, 120 dla miękkiego gruntu). Liczba ta może nadal wymagać modyfikacji poza sugerowane ustawienia.
2. Gdy AutoTrac jest aktywny w problematycznych warunkach (prędkość, grunt, ustawienie opon itd.),

należy zwiększać/zmniejszać Czulości linii dla kursu o współczynnik 10.

3. Jeżeli zmiana czulości linii dla kursu nie rozwiązuje problemu, należy zresetować parametr Czulość linii — kurs. Zwiększać lub zmniejszać trasę kursu w taki sam sposób, jak w poprzednim kroku.
4. Jeżeli żadna z poprzednich czynności nie rozwiązuje problemu, należy zresetować parametr "Trasa kursu" i zwiększać lub zmniejszać szybkość reakcji układu kierowniczego w podobny sposób, jak w poprzednich krokach.

Łączenie ustawień: Jeżeli powyższa procedura nie przyniesie zadowalającego działania i po nabraniu większego rozeznania, jak parametry zmieniają działanie systemu AutoTrac, można wypróbować różne kombinacje parametrów z aktywnym systemem AutoTrac.

ch177nn,1685617257238-53-01JUN23

AutoTrac Turn Automation

AutoTrac Turn Automation



PC28762—UN—25AUG22

AutoTrac Turn Automation

AutoTrac Turn Automation automatyzuje nawroty końcowe w odpowiednio wyposażonych maszynach. Ta automatyzacja pozwala operatorowi skupić się na innych zadaniach zamiast koordynować nawroty końcowe.

Podczas początkowego ustawiania AutoTrac Turn Automation zalecane jest korzystanie z ustawień domyślnych. Ustawienia domyślne zapewniają dobry punkt wyjścia, sprawdzający się w przypadku wielu konfiguracji maszyn i sprzętów. W przypadku niektórych konfiguracji może zachodzić potrzeba wyregulowania ustawień zaawansowanych AutoTrac Turn Automation w celu uzyskania optymalnej wydajności. Na przykład wartości maksymalnego promienia skrętu i maksymalnego kąta skrętu mogą wymagać regulacji, jeśli szerokość ciągnika wzrosła na skutek zastosowania potrójnych opon albo jeśli promień skrętu zmienił się na skutek wyregulowania ograniczników skrętu.

Nawigacja do AutoTrac Turn Automation

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację AutoTrac Turn Automation.

Mapowanie

Moduł mapy AutoTrac Turn Automation wyświetla informacje na temat zbliżających się skrętów, takie jak odległość do skrętu oraz kierunek skrętu. Skorzystać z pomocy ekranowej, aby uzyskać więcej informacji na temat aplikacji Mapowanie.

Zgodność AutoTrac Turn Automation

AutoTrac Turn Automation jest zgodna z następującymi wyświetlaczami i odbiornikami:

WSKAZÓWKA: Zaktualizować oprogramowanie do najnowszej wersji.

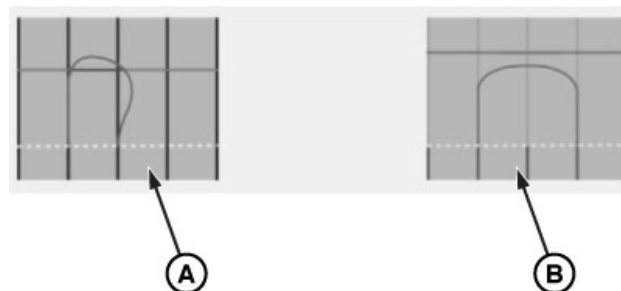
- Wyświetlacz 4600 CommandCenter
- Wyświetlacz uniwersalny 4640
- Wyświetlacz uniwersalny G5
- Wyświetlacz CommandCenter G5
- Odbiornik StarFire 3000
- Odbiornik StarFire 6000
- Odbiornik StarFire 7000

- Odbiornik StarFire 7500

AutoTrac Turn Automation jest niezgodna z następującymi wyświetlaczami:

- CommandCenter 4200
- CommandCenter 4600 z procesorem w wersji 1
- Wyświetlacz uniwersalny 4240
- Oryginalny wyświetlacz GreenStar
- Wyświetlacz GreenStar 2 1800
- Wyświetlacz GreenStar 2 2600
- Wyświetlacz GreenStar 3 2630 w przypadku używania z CommandCenter 4600 lub wyświetlaczem uniwersalnym 4640

Zalecenia dotyczące pominięcia skrętu



PC613045—UN—20FEB24

Zalecenia dotyczące pominięcia skrętu

- A**—Bez pominięcia
B—Pomiń skręt

AutoTrac Turn Automation sugeruje pominięcie skrętu w razie potrzeby, gdy rozstaw ścieżek jest mniejszy niż minimalna średnica skrętu maszyny. Ta funkcja jest stosowana tylko wtedy, gdy wybrane są skręty typu U.

Wybrać OK w komunikacie Zalecenie pominięcia skrętu, aby zaakceptować pominięcie skrętu. Zamknąć komunikat lub wybrać Anuluj, aby odrzucić zalecenie i kontynuować bez pominięcia skrętu.

WSKAZÓWKA: Wybory są zachowywane podczas zimnych rozruchów i restartów programowych.

WSKAZÓWKA: Zalecenie powinno pojawić się ponownie w przypadku zmiany pól i gdy rozstaw ścieżek jest mniejszy niż średnica skrętu.

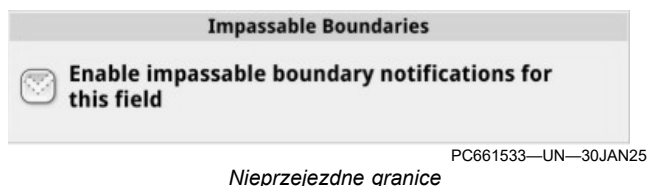
Inteligentne ustawianie rozmiaru skrętu:

Gdy rozstaw ścieżek jest równy lub większy niż minimalna średnica skrętu maszyny, aplikacja zaplanuje wydajny skręt typu U.

Gdy rozstaw ścieżek jest mniejszy niż minimalna średnica skrętu maszyny, kształt skrętu będzie kształtem żarówki, który zajmuje więcej miejsca.

WSKAZÓWKA: W przypadku zaakceptowania pominięcia skrętu aplikacja ignoruje funkcję inteligentnego ustawiania rozmiaru skrętu.

Nieprzejezdne granice



Ostrzeżenie o nieprzejezdnych granicach można wyłączyć przez zaznaczenie pola wyboru w ustawieniach zaawansowanych systemu AutoTrac Turn Automation. To pole wyboru umożliwia ustawienie domyślnego stanu (ostrzeżenie włączone) w następujących warunkach:

- Zmiana pola
- Operator poza siedziskiem
- Wyłączenie i włączenie stacyjki

ch177nn,1740727678852-53-28FEB25

AutoTrac Turn Automation ciągnika

Należy używać AutoTrac Turn Automation z iTEC w celu zautomatyzowania wielu zadań w kabinie. Ta automatyka pozwala operatorom na poświęcenie więcej uwagi sprzętowi i wykonywanym zadaniom, a mniej mechanicznej stronie obsługi sprzętu.

Wymagania dotyczące obsługi

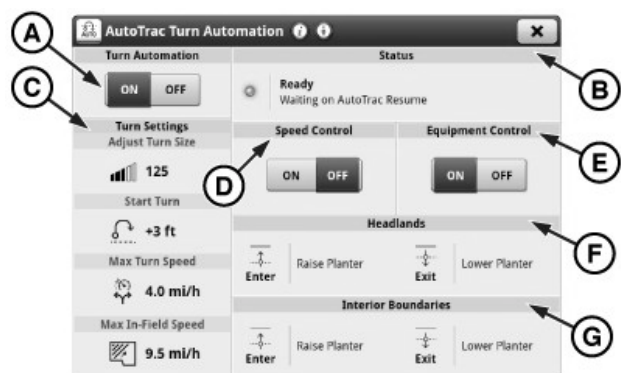
- Funkcja AutoTrac Turn Automation musi być aktywowana.
- Automatyka skrętu musi być włączona.
- Przełącznik główny iTEC musi być włączony.

WSKAZÓWKA: Aplikacja AutoTrac Turn Automation jest niezgodna ze ścieżkami dostępu maszyny.

WSKAZÓWKA: Aby używać aplikacji AutoTrac Turn Automation z krzywymi AB, krzywe te muszą zostać zarejestrowane od jednego końca pola do przeciwnego (pomiędzy obrzeżami). Nawroty końcowe nie zostaną wygenerowane, jeśli krzywe AB nie zostaną prawidłowo zarejestrowane.

- Muszą być wybrane proste linie prowadzenia, krzywe AB lub AutoPath.
- Sekwencje obrzeża muszą być zdefiniowane.
- Informacje o granicy pola muszą być kompletne.
- Wymagania profilu sprzętu muszą być spełnione.
- Wymagania profilu maszyny muszą być spełnione.
- Skręt typu ósemka może być włączony (opcjonalnie).

Ustawienia AutoTrac Turn Automation ciągnika



PC620660—UN—24MAY24

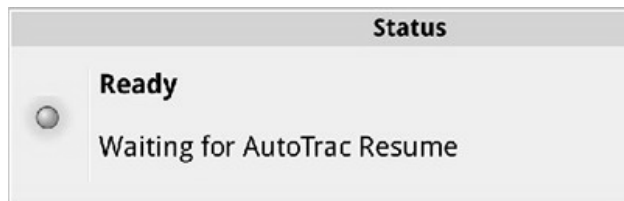
Strona ustawień AutoTrac Turn Automation ciągnika

- A—Turn Automation
- B—Stan
- C—Ustawienia skrętu
- D—Sterowanie prędkością
- E—Sterowanie sprzętem
- F—Obrzeża
- G—Granice wewnętrzne

Turn Automation (A) — ustawić w pozycji WŁ., aby włączyć aplikację AutoTrac Turn Automation.

WSKAZÓWKA: W przypadku maszyn z iTEC włączenie AutoTrac Turn Automation włącza również funkcję iTEC. Jeżeli operator wyłączy iTEC, spowoduje to również wyłączenie AutoTrac Turn Automation

Status (B) — zapewnia operatorowi wizualny wgląd w status automatyki.



PC28997—UN—24APR23

Status — Gotowy — Oczekiwanie na przywrócenie AutoTrac

- Szara kontrolka LED (automatyka WYŁ.) — główny przełącznik automatyki skrętu jest WYŁĄCZONY.
- Pomarańczowa kontrolka LED (niegotowy) — jedno lub większa liczba wymagań automatyki skrętu nie zostało spełnionych.
- Czerwona kontrolka LED (wykryto błąd) — wykryto błąd w systemie.
- Zielona kontrolka LED (gotowy) — automatyka skrętu jest gotowa. Naciśnięcie przełącznika przywracania w celu włączenia.
- Niebieska kontrolka LED (aktywny) — system działa.

Ustawienia skrętu (C) — umożliwiają szybki podgląd wartości różnych ustawień związanych z Turn Automation.

Sterowanie prędkością (D) — wyłączyć sterowanie prędkością, aby ręcznie sterować prędkością maszyny.

WSKAZÓWKA: Wyświetlacz pokazuje komunikat ostrzegawczy przed wykonaniem skrętu, nakazujący operatorowi zmniejszenie prędkości w celu uzyskania bezpiecznego i dokładnego skrętu.

Sterowanie sprzętem (E) — wyłączyć sterowanie sprzętem, aby umożliwić działanie funkcji AutoTrac Turn Automation bez konfiguracji systemu iTEC.

Obrzeża (F) — wybrać obszar tekstowy, aby zmodyfikować sekwencje wyzwalane dla obrzeży.

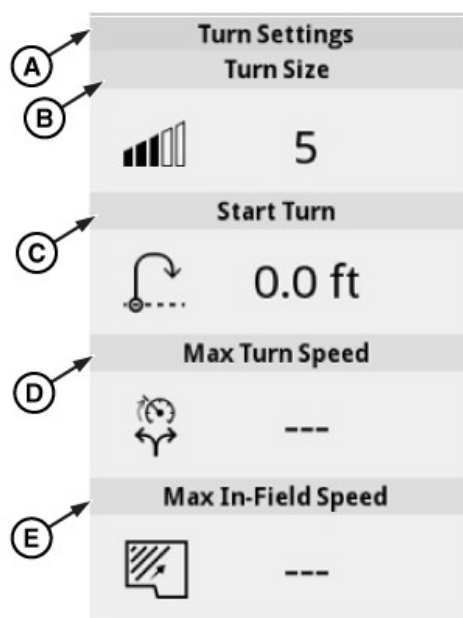
WSKAZÓWKA: Jeśli granice wewnętrzne są wyszarzone, oznacza to, że na polu nie ma granic wewnętrznych. Aby uzyskać dostęp do ustawień, należy przejechać przez granicę wewnętrzną.

Granice wewnętrzne (G) — wybrać obszar tekstowy, aby zmodyfikować sekwencje wyzwalane dla granic wewnętrznych.

WSKAZÓWKA: Jeśli granice wewnętrzne są wyszarzone, oznacza to, że na polu nie ma granic wewnętrznych. Aby uzyskać dostęp do ustawień, należy przejechać przez granicę wewnętrzną.

WSKAZÓWKA: Aby uzyskać szczegółowe informacje na temat Turn Automation, patrz pomoc ekranowa AutoTrac Turn Automation.

Ustawienia skrętu



PC613043—UN—12FEB24

Ustawienia skrętu

A—Ustawienia skrętu
B—Rozmiar skrętu

C—Rozpoczęcie skrętu
D—Maks. prędkość skrętu
E—Maks. prędkość w polu

Ustawienia skrętu (A) — umożliwiają szybki podgląd wartości różnych ustawień związanych z Turn Automation.

Rozmiar skrętu (B) — umożliwia regulację kształtu ścieżki skrętu. Mniejsza liczba spowoduje mniejszy skręt i odwrotnie.

Rozpoczęcie skrętu (C) — reguluje ścieżkę skrętu, tak aby zaczynała się przed minięciem albo po minięciu granicy obrzeża.

WSKAZÓWKA: Jeśli prędkość maszyny zostanie zmieniona ręcznie podczas aktywnego działania AutoTrac Turn Automation, ustawienia automatyki prędkości dla maksymalnej prędkości skrętu i maksymalnej prędkości w polu nie będą używane do funkcji sterowania prędkością. Jednak AutoTrac Turn Automation pozostanie aktywna i będzie kontynuować wykonywanie zaawansowanych funkcji naprowadzania w skrajach, systemu zarządzania osprzętem (IMS) oraz iTEC™.

WSKAZÓWKA: Maksymalna prędkość skrętu nie powoduje zastąpienia ustawionej prędkości ciągnika. Maksymalna prędkość, z jaką maszyna może pracować przy użyciu AutoTrac Turn Automation, stanowi niższą z dwóch wartości.

Maks. prędkość skrętu (D) — reguluje maksymalną prędkość, z jaką maszyna może jechać podczas skrętu.

WSKAZÓWKA: Maksymalna prędkość w polu nie powoduje zastąpienia ustawionej prędkości ciągnika. Maksymalna prędkość, z jaką maszyna może pracować przy użyciu AutoTrac Turn Automation, stanowi niższą z dwóch wartości.

Maks. prędkość w polu (E) — reguluje maksymalną prędkość maszyny, gdy nie znajduje się ona na obrzeżu.

Zgodność z ciągnikami John Deere:

AutoTrac Turn Automation ciągnika jest zgodna z następującymi ciągnikami John Deere:

WSKAZÓWKA: Modele 8x30T i 9x30T są niezgodne z AutoTrac Turn Automation.

- 6R FT4 (IVT i iTEC)
- 7R FT4 (IVT, CQT i e23)
- 8R, 8RT FT4 (EVT, IVT, PST 16 i e23)
- 8RX (EVT, IVT i e23)
- 9R, 9RX, 9RT FT4 (e18)
- 6R IT4 (IVT i iTEC)
- 7R IT4 (IVT i CQT)

- 8R, 8RT IT4 (IVT i PST 16)
- 9R, 9RT IT4 (PST 18)
- 8x30 (IVT i PST 16)
- 9x30 (PST 18)

IVT (przekładnia bezstopniowa)

CQT (przekładnia CommandQuad II)

PST (przekładnia PowerShift)

e18 (18-biegowa przekładnia PowerShift z Efficiency Manager)

e23 (23-biegowa przekładnia PowerShift z Efficiency Manager)

Zgodność z siewnikami pneumatycznymi holowanymi

Funkcja AutoTrac Turn Automation ciągnika jest zgodna z następującymi siewnikami pneumatycznymi:

- Seria C
- 1910 z napędem hydraulicznym

Kompatybilność ze sprzętem

AutoTrac Turn Automation ciągnika nie jest zgodna z następującymi sprzętami:

- Sprzęty zawieszane z przodu
- Holowane pomiędzy siewniki pneumatyczne
- Wiele sprzętów holowanych szeregowo, gdy element roboczy nie jest podłączony bezpośrednio do ciągnika

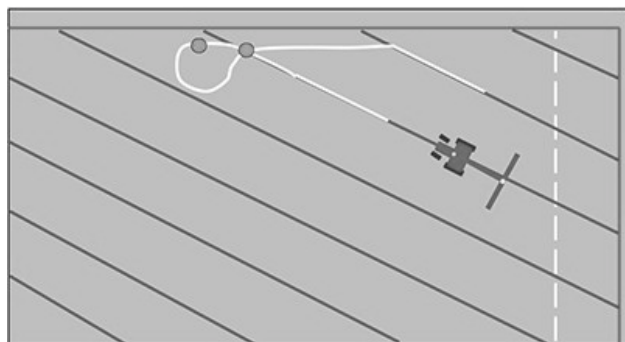
Skret typu ósemka

WSKAZÓWKA: Zakręt typu ósemka jest włączony w legendzie mapy AutoTrac Turn Automation w aplikacji Mapowanie.

Zakręt typu ósemka jest używany, gdy pole posiada górną/dolną granicę i ścieżki ustawione pod kątem. Zakręt jest ustawiony wewnątrz granicy na połowę szerokości sprzętu, tak aby utrzymać sprzęt wewnątrz granicy. Maszyna automatycznie przełącza się na zakręt typu U, jeśli kąt linii naprowadzania w stosunku do obrzeża przekracza 45° i przełącza się z powrotem na zakręt typu ósemka, gdy kąt wynosi 45° lub mniej.

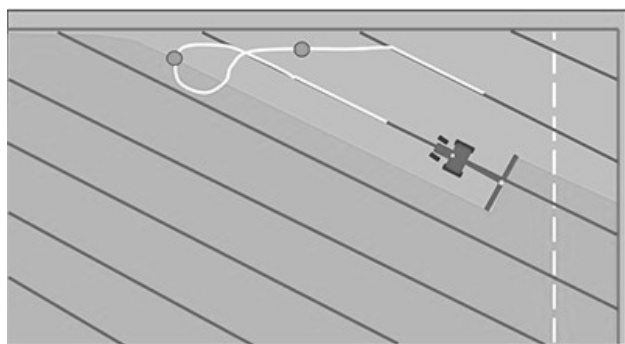
Zakręt typu ósemka jest zgodny z prostą ścieżką.

W razie wybrania opcji Maksymalne pokrycie na zakrętach synchronizuje ona ustawienia iTEC z pokryciem. Sekwencje iTEC są ustawiane w miejscach rozpoczęcia i zakończenia pokrycia. To ustawienie włącza się na stronie Informacje i ustawienia.



PC28850—UN—08MAY23

Maksymalne pokrycie na zakrętach — WYŁĄCZONE



PC28851—UN—08MAY23

Maksymalne pokrycie na zakrętach — WŁĄCZONE

A—Pokrycie jest WYŁ.
B—Pokrycie jest WŁ.

Aby uzyskać szczegółowe informacje na temat skreту typu ósemka, patrz pomoc ekranowa AutoTrac Turn Automation.

ch177nn,1709205337514-53-24MAY24

AutoTrac Turn Automation kombajnu

AutoTrac Turn Automation kombajnu automatyzuje tylko nawroty końcowe. AutoTrac Turn Automation kombajnu nie steruje prędkością ani innymi funkcjami maszyny.

System AutoTrac Turn Automation jest zgodny ze zintegrowanym AutoTrac i RowSense.

Wymagania do działania

- Funkcja AutoTrac Turn Automation musi być aktywowana.
- Automatyka skreту musi być włączona.
- Musi być wybrana prosta linie prowadzenia lub AutoPath.
- Informacje o granicy pola muszą być kompletne.
- Wymagania profilu maszyny muszą być spełnione.
- Spiralne skreты mogą być włączone (opcjonalnie).

Po zakończeniu przejazdu system AutoTrac Turn

Automation jest wyłączany przed skrętem, jeśli ślimak wyładowczy jest aktywny lub wysunięty.

WSKAZÓWKA: UWAGA: Ślimak wyładowczy można wysunąć, jeśli ta funkcja jest włączona w ustawieniach zaawansowanych.

Ustawienia AutoTrac Turn Automation kombajnu



PC29160—UN—01JUN23

Ustawienia AutoTrac Turn Automation kombajnu

- 1. Rozmiar skrętu (A)** — umożliwia regulację kształtu ścieżki skrętu. Mniejsza liczba spowoduje mniejszy skręt i odwrotnie.
- 2. Rozpoczęcie skrętu (B)** — reguluje ścieżkę skrętu, tak aby zaczynała się przed minięciem albo po minięciu granicy obrzeża.

Zgodność AutoTrac Turn Automation kombajnu

AutoTrac Turn Automation kombajnu jest zgodna z następującymi kombajnami:

Kombajny John Deere	Rok modelowy
Seria X	2021 i nowsze
Seria S700	2018 i nowsze
Seria S430 i S440	2017 i nowsze

Wzorce nawrotów

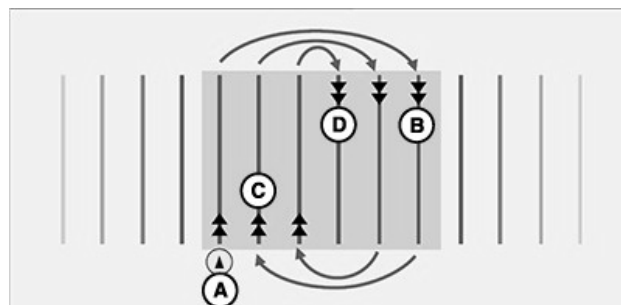
WSKAZÓWKA: Wzorce nawrotów określają, który przejazd należy przejechać w zależności od pokrycia. Jeśli przejazd jest w większości pokryty, kombajn pominie przejazd i przejdzie do następnego przejazdu.

WSKAZÓWKA: Gdy wiele maszyn pracuje na tym samym terenie, można użyć współdzielonego pokrycia do określenia następnego przejazdu, aby uniknąć nakładania się.

AutoTrac Turn Automation kombajnu może wykonywać dwa skręty spiralne:

- 1. Spiralnie do wewnątrz** — podczas skrętu spiralnego do wewnątrz kombajn zawsze skręca w prawo. Liczba pominieć jest rozmiarem terenu minus 2. Po zakończeniu pracy liczba pominieć stopniowo spada do zera. W tym przykładzie rozmiar terenu jest ustawiony na 6, co skutkuje maksymalnie 4 pominęciami. Od punktu początkowego (A) kombajn ukończy początkowy przejazd, pominie 4 przejazdy i

ukończy przejazd piąty (B). Kombajn pomija 3 przejazdy i kończy następny przejazd (C) we wzorcu. Kombajn nadal wykonuje skręty do wewnątrz, aż do zakończenia każdego przejazdu. Po wykonaniu końcowego nawrotu (D) maszyna domyślnie ustawia się na przejazd prosty. Operator przechodzi do następnego pola i kontynuuje wybrany wzorec.

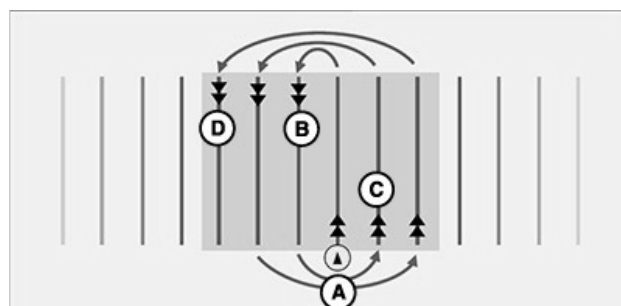


PC29159—UN—01JUN23

Skręt spiralny do wewnątrz w terenie o rozmiarze 6

A—Punkt początkowy
B—Przejazd piąty
C—Następny przejazd
D—Końcowy nawrót

- 2. Spiralnie na zewnątrz** — kombajn rozpocznie pracę na środku terenu i będzie nawracać po spirali, zawsze skręcając w lewo. Rozmiar terenu określa maksymalną liczbę pominieć. Podczas nawracania spiralnego na zewnątrz liczba pominieć zaczyna się od zera. Podczas przejazdów liczba pominieć zwiększa się stopniowo, aż do osiągnięcia maksymalnej liczby pominieć. W tym przykładzie rozmiar terenu wynosi 6 i zaczyna się od 0 pominieć. Kombajn przechodzi od punktu początkowego (A) w górę rzędu i przejeżdża w dół sąsiedniego przejazdu w lewo (B). Gdy kombajn osiągnie koniec drugiego przejazdu (B), liczba pominieć wzrasta o jeden, umożliwiając kombajnowi pominiecie ukończonego rzędu i przemieszczenie się w górę najbliższego nieobrobionego przejazdu (C). Kombajn będzie nadal skręcać na zewnątrz, aż do zakończenia żądanej liczby przejazdów. Po wykonaniu końcowego nawrotu (D) maszyna domyślnie ustawia się na przejazd prosty. Operator przechodzi do następnego pola i kontynuuje wybrany wzorec.



PC29158—UN—01JUN23

Przykład spirali na zewnątrz

A—Punkt początkowy
B—Drugi rząd

C—Trzeci rząd
D—Końcowy nawrót

ch177nn,1740727866353-53-28FEB25

System AutoTrac Turn Automation opryskiwacza

Wymagania do działania

Funkcja AutoTrac Turn Automation opryskiwacza jest dostępna na następujących typach wyświetlaczy z licencją Automation 4.0 lub G5 Advanced:

- Wyświetlacz uniwersalny 4640
- Wyświetlacz 4600 CommandCenter
- Wyświetlacz uniwersalny G5/G5^{Plus}
- Wyświetlacz CommandCenter G5/G5^{Plus}

Następujące typy linii prowadzenia są obsługiwane w przypadku systemu AutoTrac Turn Automation opryskiwacza:

- Prosta linia prowadzenia
- AutoPath (rzędy)
- AutoPath (granice)

WSKAZÓWKA: Podczas wjazdu na obrzeże i wyjazdu z pola system ustawia wartość Prawda dla znacznika Poza uprawą na przecięciu obrzeża ze środkiem osi przedniej maszyny.

Podczas wyjazdu z obrzeża i wjazdu na pole system ustawia wartość Fałsz dla znacznika Poza uprawą na przecięciu obrzeża ze środkiem osi przedniej maszyny.

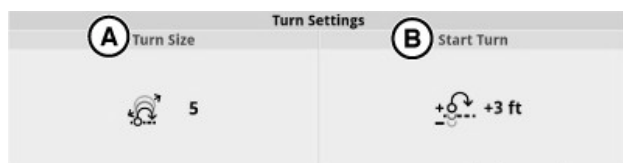
Następujące funkcje nie są dostępne w przypadku systemu AutoTrac Turn Automation opryskiwacza:

- Sterowanie prędkością
- Konfiguracja sekwencji
- Ustawienia prędkości jazdy w polu i prędkości skrętu
- Krzywe AB, krzywe adaptacyjne i okręgi

Ustawienia systemu AutoTrac Turn Automation opryskiwacza

WSKAZÓWKA: Po włączeniu system AutoTrac Turn Automation opryskiwacza przechodzi w stan gotowości bez ustawień regulacji szybkości lub konfiguracji sekwencji.

Ustawienia skrętu — prosta linia prowadzenia



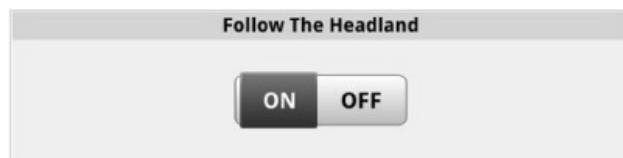
PC661530—UN—29JAN25

Ustawienia skrętu — prosta linia prowadzenia

Rozmiar skrętu (A): Reguluje kształt ścieżki skrętu. Mniejsza liczba spowoduje mniejszy skręt i odwrotnie.

Rozpoczęcie skrętu (B): Reguluje ścieżkę skrętu, tak aby zaczynała się przed minięciem albo po minięciu granicy obrzeża.

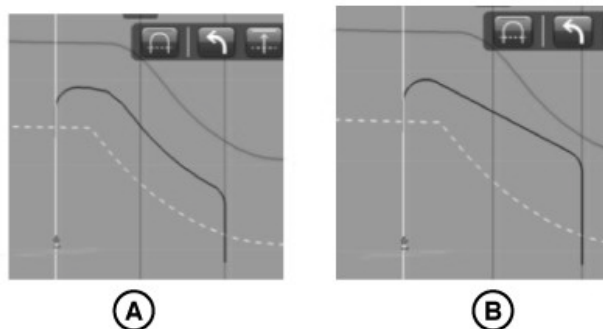
Podążanie za obrzeżem



PC662153—UN—17FEB25

Podążanie za obrzeżem

Funkcja podążania za obrzeżem jest to ustawienie zaawansowane dostępne tylko wtedy, gdy stosuje się tryb naprowadzania Prosta linia prowadzenia.



PC661535—UN—02FEB25

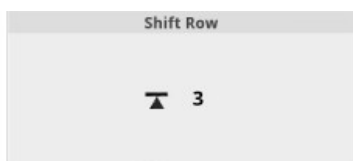
Podążanie za obrzeżem

A—Podążanie za obrzeżem WŁĄCZONE
B—Podążanie za obrzeżem WYŁĄCZONE

Gdy ta opcja jest włączona, maszyna podąża za krzywizną obrzeża, na którym występują krzywe. Gdy ta opcja jest wyłączona, maszyna porusza się po najkrótszej (prostej) ścieżce na obrzeżu, a nie za krzywizną (jeśli taka występuje). Funkcja podążania za obrzeżem jest domyślnie Włączona. Wybór przełącznika jest zapamiętywany nawet po wyłączeniu stacji.

WSKAZÓWKA: Funkcja podążania za obrzeżem jest dostępna tylko wtedy, gdy stosuje się tryb naprowadzania Ścieżka prosta.

Ustawienia skrętu — AutoPath (rzędy)



PC659264—UN—29JAN25

Przesunięcie rzędu

W przypadku używania funkcji AutoPath (rzędy) ustawienie Przesunięcie rzędu powoduje przesunięcie określonych rzędów z bieżącego przejazdu AutoPath na obrzeżu. Przesunięcie rzędu umożliwia wybór kierunku przesunięcia (do wewnątrz lub na zewnątrz) oraz liczby rzędów do przesunięcia.

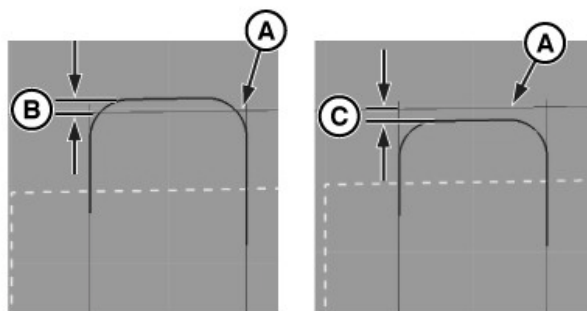
Ustawienia skrótu — AutoPath (granice)



PC661529—UN—29JAN25

Przesunięcie rozpoczęcia skrętu

Przesunięcie rozpoczęcia skrętu to miejsce, w którym maszyna rozpoczyna automatyczny skręt w odniesieniu do śledzenia według granicy AutoPath.



PC662154—UN—20FEB25

Przesunięcie rozpoczęcia skrętu

A—Śledzenie według granicy AutoPath
B—Przesunięcie dodatnie
C—Przesunięcie ujemne

Przesunięcie dodatnie (B) oznacza, że maszyna wykonuje skręt po śledzeniu według granicy AutoPath (A). Przesunięcie ujemne (C) oznacza, że maszyna wykonuje skręt przed śledzeniem według granicy AutoPath (A).

Zakres wartości przesunięcia rozpoczęcia skrętu wynosi od +100 do -100 i reguluje się go w krokach co 0,3 m (1 ft).

Zgodność systemu AutoTrac Turn Automation opryskiwacza

Opryskiwacz samojezdny John Deere	Model
400R	408R, 410R i 412R
600R	612R i 616R
Hagie	ST12S, ST16S i ST20S (rok modelowy 2022 i nowsze)

Opryskiwacz zaczepiany John Deere	Model
800R	800R

Wzorce nawrotów

System AutoTrac Turn Automation opryskiwacza obsługuje tylko manewry zawracania.

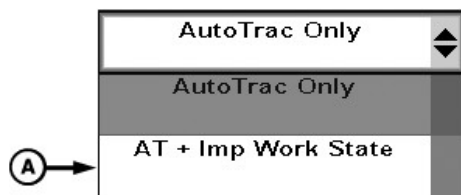
ch177nn,1740727609880-53-28FEB25

Wykrywanie i usuwanie usterek

Active Implement Guidance

Aby zapobiec kierowaniu przez sprzęt podczas nawrotów końcowych przy działających funkcjach Active Implement Guidance i automatyka skrętu AutoTrac, wyregulować następujące ustawienia:

Kontroler aplikacji 1100 (UCC1)



PC27869—UN—28FEB20

A—AT + stan roboczy sprzętu

- Wybrać Kontroler aplikacji 1100 jako aplikację ISOBUS VT.
- Wybrać przycisk Ustawienia kierowania sprzętem lub przycisk Ustawienia przesunięcia sprzętu.
- Wybrać pozycję "AT + stan roboczy sprzętu" (A) z menu rozwijanego w ustawieniu Wymóg do włączenia.

Kontroler aplikacji 1100 (UCC2 nr ser. PCXL01C201000—)

Automation Options

Row Entry

Resume Switch Behavior

Engage All

Engages both machine guidance and implement automation with one press.

Row Entry Mode

RowSense

Initial operating mode when first engaged

☒

Auto switch to RowSense

Use performance tuning to adjust transition threshold.

A
☒

Disengage steering when work recording off

Use to prevent steering while implement is raised.

Coverage

Signal State
CAN 0

Row Exit

☐

Stay On

Active Implement Guidance will stay on and track the current guidance line even if AutoTrac disengages, until the selected track number changes.

Return

PC28809—UN—20SEP22

A—Pole wyboru Wyłącz kierowanie

1. Wybrać Kontroler aplikacji 1100 jako aplikację ISOBUS VT.
2. Wybrać przycisk programowy Aktywne naprowadzanie sprzętu.
3. Wybrać Opcje automatyki w zakładce Ustawienia.
4. Zaznaczyć pole wyboru "Wyłącz kierowanie przy wyłączonym zapisie pracy" (A).

ch177nn,1685617395656-53-01JUN23

John Deere Machine Sync

John Deere Machine Sync



PC28763—UN—25AUG22

John Deere Machine Sync

John Deere Machine Sync umożliwia zsynchronizowane ruchy zgodnych maszyn. Machine Sync wykorzystuje AutoTrac w celu prowadzenia pojazdu podążającego do położenia początkowego określonego w odniesieniu do pojazdu prowadzącego. Pojazd podążający zachowuje to położenie podczas pracy. Machine Sync utrzymuje przesunięcie liniowe i boczne pomiędzy pojazdami prowadzącym i podążającym za pomocą informacji uzyskanych z odbiorników StarFire. Informacje są przekazywane bezprzewodowo pomiędzy maszynami za pomocą modularnej bramki telematycznej (MTG) 4G LTE zamontowanej w każdej maszynie.

Machine Sync nie wykorzystuje komunikacji komórkowej.

Nawigacja do Machine Sync

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Machine Sync.

Wymagania

Aby możliwe było działanie Machine Sync, muszą być spełnione następujące wymagania:

Wymagania sieciowe

Machine Sync wymaga przekazywania informacji pomiędzy pojazdem prowadzącym i podążającym. Zarówno pojazd prowadzący, jak i podążający muszą być podłączone do tej samej sieci bezprzewodowej. W pojeździe prowadzącym można utworzyć sieć w aplikacji Machine Sync albo aplikacji Ustawienia bezprzewodowe. Pojazd podążający dołącza do sieci pojazdu prowadzącego za pomocą aplikacji Machine Sync.

Aby uzyskać szczegółowe informacje na temat ustawień sieci i łączenia z siecią bezprzewodową, patrz aplikacja Ustawienia bezprzewodowe.

Wymagania dotyczące pojazdu prowadzącego

WSKAZÓWKA: Zaktualizować oprogramowanie do najnowszej wersji.

- Maszyna musi być wyposażona w CommandCenter 4600 lub wyświetlacz uniwersalny 4640.
- Maszyna musi być wyposażona w odbiornik StarFire 6000 lub StarFire 7000 ze wspólnym sygnałem.

- Maszyna musi posiadać modem JDLINK.
 - Połączenie JDLINK Boost jest obsługiwane.
- Maszyna musi posiadać zainstalowany dodatkowy zestaw anteny.
- Maszyna musi posiadać aktywację Machine Sync.

Wymagania dotyczące pojazdu podążającego

WSKAZÓWKA: Zaktualizować oprogramowanie do najnowszej wersji.

- Maszyna musi być ciągnikiem.
- Maszyna musi być wyposażona w CommandCenter 4600 lub wyświetlacz uniwersalny 4640.
- Maszyna musi być wyposażona w odbiornik StarFire 6000 lub StarFire 7000 ze wspólnym sygnałem.
- Maszyna musi być wyposażona w MTG 4G LTE.
- Maszyna musi posiadać zainstalowany dodatkowy zestaw anteny.
- Maszyna musi posiadać aktywację Machine Sync.
- Maszyna musi mieć aktywację Tractor Implement Automation.

WSKAZÓWKA: Należy skontaktować się z dealerem John Deere w celu aktywacji Tractor Implement Automation.

- Jeśli maszyna prowadząca to ciągnik lub samojezdna siewczarnia polowa, w maszynie musi być zamontowany dodatkowy zestaw anteny MTG 4G LTE.

Przed przystąpieniem do użytkowania Machine Sync

Aplikacja Menedżer sprzętu

Sprawdzić, czy informacje o maszynie, w tym pomiary i przesunięcia, są prawidłowe i wprowadzone w wyświetlacz.

Prowadzący

- Sprawdzić, czy ustawienia maszyny i sprzętu są prawidłowe.

Podążający

- Sprawdzić, czy typ maszyny to ciągnik.
- Sprawdzić, czy przesunięcia maszyny są prawidłowe.

Aplikacja AutoTrac

WAŻNE: Aby uniknąć kolizji z maszyną, John Deere Machine Sync nie obsługuje krzywych odchylonych od prostej o ponad 0,5° na metr.

Jeśli pojazd prowadzący jedzie po ostrym zakręcie lub zmienia kierunek, pojazd podążający nie ma możliwości śledzenia, a Machine Sync wyłącza się. Gdy Machine Sync zostaje wyłączona, rozlega się sygnał dźwiękowy, a następnie jest wyświetlany komunikat z informacją o przyczynie dezaktywacji.

WSKAZÓWKA: Przed zmianą jakichkolwiek ustawień AutoTrac lub Machine Sync zapisz bieżące wartości.

Prowadzący

WSKAZÓWKA: System utrzymuje stan maszyny prowadzącej w systemie John Deere Machine Sync po przełączeniu stacyjki bez wysyłania monitu do maszyny prowadzącej z żądaniem pozostawienia funkcji John Deere Machine Sync w stanie włączonym.

- John Deere Machine Sync może działać z dowolną dostępną metodą naprowadzania AutoTrac.
- AutoTrac nie jest wymagany dla pojazdu prowadzącego.

Podążający

WSKAZÓWKA: System wysyła monit do maszyny podążającej z żądaniem pozostawienia funkcji John Deere Machine Sync w stanie włączonym tylko wtedy, gdy była ona włączona po ostatnim wyłączeniu i ponownym włączeniu stacyjki.

WSKAZÓWKA: Przełącznik wykorzystania systemu John Deere Machine Sync jest ustawiony domyślnie w pozycji **WŁĄCZONEJ** przy monicie.

- Przed użyciem John Deere Machine Sync należy wykonać regulację precyzyjną ustawień kierowania do przodu AutoTrac dla każdej maszyny z osobna.

Aplikacja Udostępnianie

Aplikacja Udostępnianie zapewnia dodatkowe przenoszenie danych pomiędzy prowadzącym i podążającym.

WSKAZÓWKA: Udostępnianie musi być włączone zarówno dla wyświetlacza pojazdu prowadzącego, jak i podążającego. Skrót do aplikacji Udostępnianie jest dostępny na stronie Informacje i ustawienia Machine Sync.

Prowadzący

- Sprawdzić, czy udostępnianie jest włączone w celu użycia funkcji udostępniania danych w polu.

- Sprawdzić, czy wszystkie wyświetlacze 4. generacji w grupie roboczej są powiązane z tym samym ID pracy.

Podążający

- Sprawdzić, czy udostępnianie jest włączone w celu użycia funkcji udostępniania danych w polu.
- Sprawdzić, czy wszystkie wyświetlacze 4. generacji w grupie roboczej są powiązane z tym samym ID pracy.
- Sprawdzić, czy profil sprzętu jest określony w Menedżerze sprzętu wraz z rodzajem operacji dopasowanym do pojazdu prowadzącego.

Poniższe informacje są przekazywane pomiędzy pojazdem prowadzącym i podążającym w przypadku korzystania z funkcji udostępniania:

- Nazwa operatora na mapie
- Automatyczny wybór prowadzącego
- Poziom wypełnienia zbiornika ziarna
- Stan ślimaka wyładowczego
- Udostępnianie hasła sieci
- Udostępnianie mapy pokrycia

Poziom wypełnienia zbiornika ziarna i stan ślimaka wyładowczego są wyświetlane w polu Wybrany prowadzący na stronie głównej aplikacji Machine Sync. Te ikony stanu mogą również być wyświetlane na stronie głównej poprzez wybranie jednego z modułów strony pracy Listy prowadzących Machine Sync w aplikacji Layout Manager.

Udostępnianie danych za pomocą JDLink Boost

Gdy pojazd prowadzący i pojazd podążający znajdują się w odległości 50 m (165 ft) od siebie, funkcja połączenia przez Wi-Fi zostanie wyłączona. Funkcje łączności, takie jak monitorowanie danych na żywo, Remote Display Access, In-Field Data Sharing itp., nie będą dostępne w tym czasie.

WSKAZÓWKA: Dane pozostaną niezmienione w tym czasie i zostaną udostępnione hostowi po przywróceniu łączności.

Najlepsze praktyki podczas wyłączania

W momencie obrócenia kierownicą w celu wyłączenia Machine Sync ustawiona prędkość pojazdu podążającego jest zmieniana tak, aby odpowiadała ostatniej znanej prędkości pojazdu prowadzącego. Aby uniknąć konieczności resetowania ustawionej prędkości pojazdu podążającego przy każdym wyłączeniu funkcji John Deere Machine Sync albo ograniczyć opóźnienie związane z resetowaniem, zalecane jest stosowanie następujących metod wyłączania:

- W ciągniku wyposażonym w przekładnię PST należy

przestawić dźwignię przełączania w górę, wybrać przycisk Ustawiona prędkość 1 lub Ustawiona prędkość 2, który ma zdefiniowaną prędkość wyższą niż aktualna prędkość albo obrócić pokrętkę regulacji prędkości w górę.

- W ciągniku wyposażonym w przekładnię IVT lub EVT z dźwignią liniową należy ręcznie przestawić dźwignię sterowania prędkością z położenia F1 do położenia F2 albo użyć pokrętki regulacji prędkości w celu zwiększenia ustawionej prędkości.
- W ciągniku z przekładnią IVT lub EVT z dźwignią CommandPro każdy ruch dźwigni, w tym do tyłu, spowoduje wyłączenie automatyki prędkości.

ch177nn,1740666629982-53-27FEB25

Zgodność Machine Sync

Zgodność z ciągnikami John Deere:

WSKAZÓWKA: Ciągniki serii 6R z CommandPro są zgodne z Machine Sync 4. generacji wyłącznie z instalacją pakietu MFTCU AL229483A.

WSKAZÓWKA: Maszyny 8x30T i 9x30T są niezgodne z John Deere Machine Sync.

- 6R (IVT)
- 7M (CQT) od roku modelowego 2024
- 7R (IVT, CQT i e23)
- 8R (EVT, IVT, PST i e23)
- 8RT (EVT, IVT, PST i e23)
- 8RX (EVT, IVT i e23)
- 8x30 (IVT i PST)
- 9R (PST)
- 9RT (PST)
- 9RX (PST)
- 9x30 (PST)

EVT (elektryczna przekładnia bezstopniowa)

IVT (przekładnia bezstopniowa)

CQT (przekładnia CommandQuad II)

PST (przekładnia PowerShift)

e23 (23-biegowa przekładnia PowerShift z Efficiency Manager)

Zgodność z kombajnami John Deere:

- Seria S
- Seria T
- Seria W
- Seria X
- Seria 50, 60 i 70

WSKAZÓWKA: W przypadku serii 70 wymagany jest dodatkowy zestaw, aby móc zapoznać się z informacją o napełnieniu zbiornika ziarna.

Zgodność samojezdnej sieczkarni polowej John Deere:

- 8000
- 9000

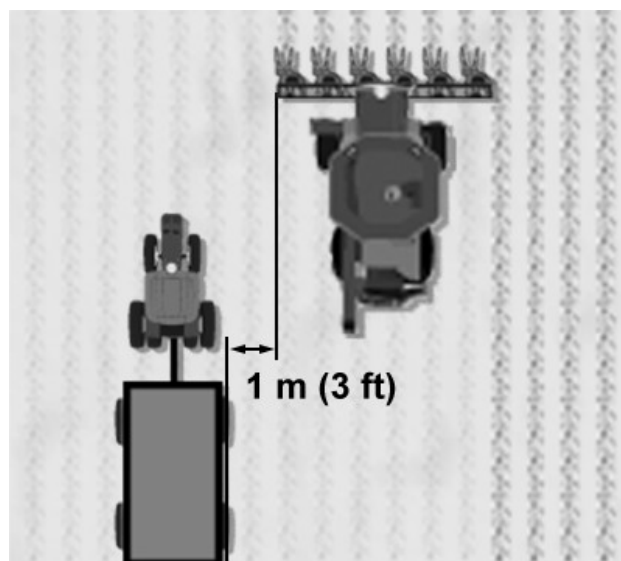
Funkcja Machine Sync jest niezgodna z następującymi elementami:

- CommandCenter 4600 z procesorem w wersji 1
- Oryginalne GreenStar, GreenStar 2 1800 i GreenStar 2 2600
- Wyświetlacz GreenStar 3 2630 używany z CommandCenter 4600
- MTG 2G i MTG 3G
- System komunikacji radiowej maszyny (MCR)
- Oryginalne odbiorniki StarFire 300 i StarFire iTC

Zastrzeżenia:

UWAGA: Unikać ryzyka odniesienia obrażeń lub wypadku. Zachować czujność i w razie potrzeby przejąć kontrolę nad kierownicą. System Machine Sync nie umożliwia wykrywania ani unikania przeszkód i osób postronnych.

UWAGA: Unikać ryzyka odniesienia obrażeń lub wypadku. Podążając za pojazdem prowadzącym, należy zachować ostrożność i przejąć kontrolę w przypadku nagłego zatrzymania pojazdu prowadzącego. Machine Sync nie zatrzymuje całkowicie pojazdu podążającego.



PC25909—UN—05JUL18

- Machine Sync nie obsługuje pracy z żadną częścią maszyny lub urządzenia w odległości mniejszej niż 1 m (3 ft) od innej maszyny lub urządzenia.
- Machine Sync nie obsługuje nawrotów.
- Machine Sync nie dokonuje kompensacji różnic nachylenia pomiędzy maszynami.
- Machine Sync nie działa, gdy prędkość pojazdu prowadzącego przekracza 16,0 km/h (10 mph).
- Machine Sync nie działa przy prędkości 0 km/h (0 mph).

WSKAZÓWKA: Minimalna wymagana prędkość dla ciągników przegubowych serii 9 wynosi 2 km/h (1.2 mph) podczas namierzania i śledzenia.

Aby zapewnić najlepsze działanie Machine Sync:

- Ścieżka prosta jest dokładniejsza niż ścieżka krzywa.
- Gdy nie jest używana ścieżka prosta, większą dokładność uzyskuje się przy niższych prędkościach.
- Łagodne zakręty są dokładniejsze niż ostre zakręty o małym promieniu.
- Ciągniki przegubowe charakteryzują się większą przedstawioną powyżej zmiennością działania niż inne maszyny.
- W celu uzyskania optymalnego działania John Deere Machine Sync wymaga regulacji zaawansowanych ustawień AutoTrac.

Sygnal udostępniony umożliwia odbiornikom StarFire udostępnianie informacji w przypadku sparowania za pomocą automatyki zbioru John Deere Machine Sync. Umożliwia to maksymalizację wydajności systemu podczas zbioru przez dwa odbiorniki maszyny. W poniższej tabeli przedstawiono oczekiwaną dokładność tego systemu:

Poziom aktywacji odbiornika kombajnu	Poziom aktywacji odbiornika ciągnika z przyczepą do ziarna	Ogólny poziom dokładności systemu	Zależność pomiędzy dwoma odbiornikami
SF1	SF1	SF1	RTK
SF3 / SF2	SF1	SF3 / SF2	RTK
SF3 / SF2	SF3 / SF2	SF3 / SF2	RTK
RTK	SF1	RTK	RTK
RTK	SF3 / SF2	RTK	RTK

Sygnal udostępniony jest zgodny z takimi samymi lub różnymi modelami odbiorników. Wymagana jest obsługa Machine Sync, chyba że spełnione są następujące warunki zarówno dla pojazdu prowadzącego, jak i podążającego:

- Odbiornik StarFire 7000 lub nowszy

- Korekcja StarFire SF-RTK na obu odbiornikach

ch177nn,1740635186056-53-27JUN25

Regulatory Machine Sync

WSKAZÓWKA: Wszystkie ustawienia związane z ruchem zostaną zablokowane do czasu zakończenia sesji RDC.

Punkt wyjściowy

WAŻNE: Domyślny punkt wyjściowy jest generowany w oparciu o na ustawienia w aplikacji Menedżer sprzętu i kształt strefy roboczej. Przed przystąpieniem do pracy z Machine Sync sprawdzić, czy wszystkie ustawienia maszyny i sprzętu oraz przesunięcia są prawidłowe.

WSKAZÓWKA: Przycisk Ustaw punkt wyjściowy jest dostępny jedynie wówczas, gdy pojazd podążający znajduje się w strefie roboczej. Strefa robocza jest zaznaczona na mapie granicą.



PC28764—UN—25AUG22

Punkt wyjściowy to punkt, do którego system doprowadzi pojazd podążający w celu umożliwienia rozładowania produktu. Punkt wyjściowy jest generowany automatycznie w oparciu o ustawienia w aplikacji Menedżer sprzętu oraz kształt strefy roboczej.

Domyślny punkt wyjściowy jest unikalny dla ustawień pojazdu prowadzącego i podążającego.

W celu zapisania innego punktu wyjściowego niż domyślny naciśnij przycisk Ustaw punkt wyjściowy.

WSKAZÓWKA: Zdefiniowany przez użytkownika punkt wyjściowy może zostać utracony w razie podłączenia wyświetlacza do innej maszyny, wybrania innego profilu maszyny albo usunięcia lub wymiany innego elementu. Przed rozpoczęciem pracy należy sprawdzić, czy został ustawiony zdefiniowany przez użytkownika punkt wyjściowy.

Wiele punktów wyjściowych



PC28765—UN—25AUG22
Przełącznik Ustaw/Włącz

Pojazd podążający może utworzyć wiele punktów wyjściowych na stronie Informacje i ustawienia. Każdy punkt wyjściowy jest automatycznie przypisywany do numeru.

Aby ustawić punkt wyjściowy, wybrać opcję Ustaw na przełączniku Ustaw/Włącz, a następnie wybrać numer punktu wyjściowego. Punkt wyjściowy jest ustawiany w lokalizacji pojazdu podążającego.

Aby zmienić aktywny punkt wyjściowy, wybrać opcję Włącz na przełączniku Ustaw/Włącz, a następnie wybrać numer punktu wyjściowego. Po włączeniu systemu AutoTrac pojazd podążający zostanie poprowadzony do wybranego punktu wyjściowego.

Odbicie lustrzane

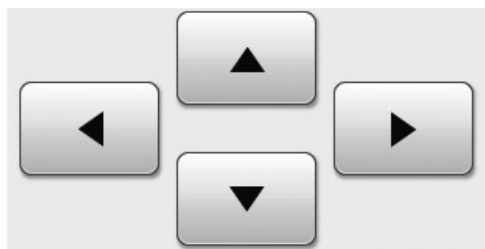
Punkt wyjściowy/punkty wyjściowe ustawione po jednej stronie strefy w kształcie litery U zostaną automatycznie odbite po drugiej stronie, gdy pojazd podążający przemieści się na drugą stronę. Ta funkcja jest uaktywniana, gdy w ustawieniach Machine Sync są włączone następujące funkcje:

1. Pominięcie strefy roboczej w kształcie litery U jest włączone.
2. Tryb kontrolowanego ruchu jest włączony.
3. Wiele punktów początkowych jest włączonych.

Czułość prędkości

Wprowadzić czułość prędkości w ustawieniach zaawansowanych Machine Sync. W pojeździe podążającym można regulować czułość prędkości w celu uzyskania łagodniejszych lub bardziej agresywnych zmian prędkości.

Mała poprawka



PC28082—UN—28JUL20

Przyciski małych poprawek

Machine Sync umożliwia operatorom pojazdu prowadzącego i podążającego wprowadzanie małych poprawek pozycji pojazdu podążającego w celu równomiernego rozprowadzenia produktu w wózku rozładunkowym.

Mała poprawka jest odległością, na jaką przesunie się pojazd podążający po każdym naciśnięciu przycisku małej poprawki. Przyrosty małych poprawek liniowej i bocznej można dostosować na stronie Informacje i ustawienia.

WSKAZÓWKA: Regulacje wprowadzone za pomocą przycisków małych poprawek nie są zapisywane, chyba że na stronie Informacje i ustawienia zostanie włączona opcja Zapisz małe poprawki do następnego połączenia.

Automatyczny wyładunek

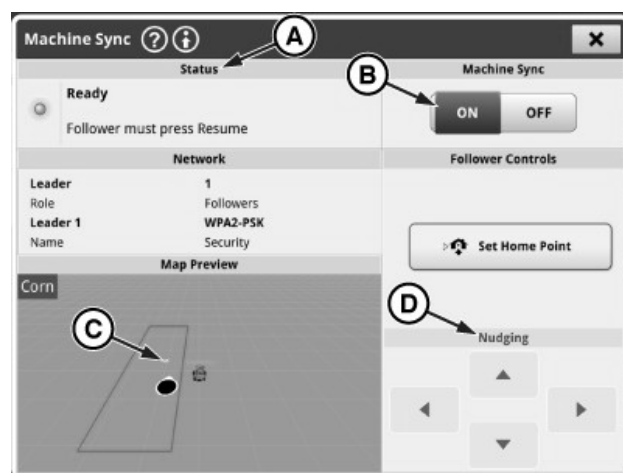


PC662149—UN—11FEB25

Automatyczny wyładunek można WŁĄCZAĆ/WYŁĄCZAĆ, przechodząc do ustawień zaawansowanych John Deere Machine Sync. Funkcja ta wykorzystuje kamerę stereowizyjną do automatycznego przesuwania przyczepy do ziarna do przodu lub do tyłu, aż do napełnienia.

ZID XK1X, 1750250576279-53-26JUN25

Obsługa Machine Sync — pojazd prowadzący



PC671878—UN—25JUN25

A—Stan Machine Sync

B—Główny przycisk przełączania

C—Punkt wyjściowy

D—Przyciski małych poprawek

Prowadzący — niegotowy

Stan Machine Sync (A) pozostaje Niegotowy do momentu, aż pojazd podążający znajdzie się w strefie roboczej. Kolor wskaźnika stanu jest pomarańczowy.

WSKAZÓWKA: Strefa robocza jest wyświetlana, gdy pojazdy podążający i prowadzący komunikują się ze sobą.

Przełącznik główny (B) musi być włączony, aby Machine Sync mogła działać.

WSKAZÓWKA: Machine Sync musi zostać włączona po każdym wyłączeniu i włączeniu zasilania.

WSKAZÓWKA: Zakłócenia pochodzące z urządzeń routerów bezprzewodowych, radia CB, dodatkowych silników elektrycznych, zdalnych sterowników, urządzeń Bluetooth lub anten znajdujących się w polu widzenia mogą powodować problemy z sygnałem. Problemy z sygnałem mogą uniemożliwiać początkowe podłączenie lub wywoływać opóźnienia w komunikacji. Jeśli pojazd podążający znajduje się w strefie roboczej, a nie jest wykrywany przez pojazd prowadzący, należy skontaktować się z dealerem John Deere w celu uzyskania pomocy.

Prowadzący — gotowy

Gdy pojazdy podążający i prowadzący znajdują się w odpowiednich pozycjach i są gotowe do śledzenia, stan Machine Sync zmienia się na Gotowy. Kolor wskaźnika stanu zmienia się na zielony.

Prowadzący — namierzanie

Stan John Deere Machine Sync zmienia się na Namierzanie, gdy pojazd podążający znajduje się w strefie roboczej i został naciśnięty przełącznik przywracania AutoTrac w ciągniku. Kolor wskaźnika stanu zmienia się na niebieski.

WSKAZÓWKA: Gdy funkcja John Deere Machine Sync pracuje w trybie namierzania/prowadzenia, następujące funkcje są wyłączone:

- Przesunięcie ścieżki (naprowadzanie AutoTrac)
- Przesunięcia (wszystkie typy linii prowadzenia)
- Przesunięcia poprzeczne (naciśnięcie przycisków konfiguracji na dźwigni hydrostatycznej)

WSKAZÓWKA: Stan funkcji John Deere Machine Sync nie ma wpływu na przesunięcia RowSense.

Prowadzący — śledzenie

Stan Machine Sync zmienia się na Śledzenie, gdy pojazd podążający osiągnie punkt wyjściowy (C).

Pojazd podążający śledzi teraz pojazd prowadzący. Gdy zmieni się kierunek jazdy lub prędkość pojazdu prowadzącego, pojazd podążający dostosuje się do tych zmian.

Pojazd prowadzący może teraz wykonać wyładunek do wózka pojazdu podążającego.

W razie potrzeby można nacisnąć przyciski małych poprawek (D), aby dostosować pozycję pojazdu podążającego.

Ustawienia strefy roboczej pojazdu prowadzącego

WSKAZÓWKA: Pominięcie strefy roboczej w kształcie litery U można włączyć na stronie Informacje i ustawienia.

WSKAZÓWKA: Opcja pominięcia strefy roboczej w kształcie litery U nie ma zastosowania do kombajnu prowadzącego.

Jeśli jako typ maszyny wybrano Kombajn lub Inna w Menedżerze sprzętu, funkcja Machine Sync ustawia domyślnie lewostronną strefę roboczą. Domyślnie pozostałe typy maszyny są ustawione domyślnie jako strefa robocza w kształcie litery U.

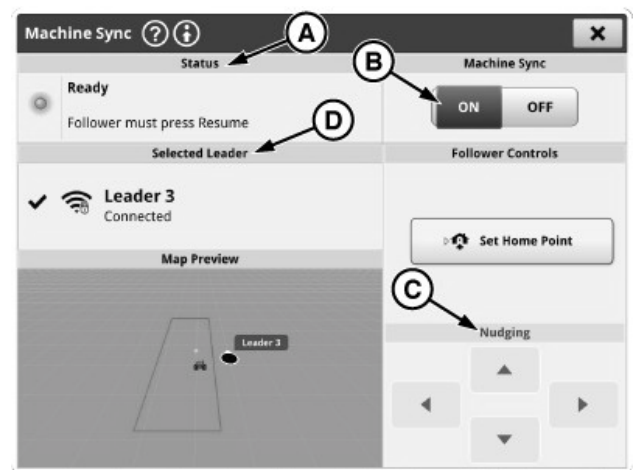
Gdy pominięcie strefy roboczej w kształcie litery U jest włączone, strefa robocza jest w kształcie U. Kiedy pominięcie strefy roboczej w kształcie litery U jest wyłączone, strefa robocza znajduje się wyłącznie po lewej stronie maszyny. Strefa robocza w kształcie U pozwala na regulację szerokości wewnętrznej i wewnętrznej na stronie Informacje i ustawienia pojazdu prowadzącego.

Długość całkowitą strefy roboczej można regulować, zmieniając wartości przedniej i tylnej krawędzi strefy roboczej. Wartości domyślne to:

- Przednia krawędź 25 m (82 ft)
- Tylne krawędź 20 m (65.6 ft)

ZIDXX1X,1750250709090-53-18JUN25

Obsługa Machine Sync — pojazd podążający



PC671877—UN—09JUN25

- A—Stan Machine Sync
- B—Główny przycisk przełączania
- C—Przyciski małych poprawek
- D—Pole Wybrany prowadzący

Podążający — niegotowy

Stan Machine Sync (A) pozostaje Niegotowy do momentu, aż pojazd podążający znajdzie się w strefie roboczej i będzie gotowy do śledzenia. Kolor wskaźnika stanu jest pomarańczowy.

WSKAZÓWKA: *Strefa robocza jest wyświetlana, gdy pojazdy podążający i prowadzący komunikują się ze sobą.*

Przełącznik główny (B) musi być włączony, aby Machine Sync mogła działać.

WSKAZÓWKA: *Machine Sync musi zostać włączona po każdym wyłączeniu i włączeniu zasilania.*

Podążający — gotowy

Gdy pojazdy podążający i prowadzący znajdują się w odpowiednich pozycjach i są gotowe do śledzenia, stan Machine Sync zmienia się na Gotowy. Kolor wskaźnika stanu zmienia się na zielony.

Podążający — namierzanie

Stan John Deere Machine Sync zmienia się na Namierzanie, gdy pojazd podążający znajduje się w strefie roboczej i został naciśnięty przełącznik przywracania AutoTrac w ciągniku. Kolor wskaźnika stanu zmienia się na niebieski.

Podążający — śledzenie

Stan Machine Sync zmienia się na Śledzenie, gdy pojazd podążający osiągnie punkt wyjściowy.

Pojazd podążający śledzi teraz pojazd prowadzący. Gdy zmieni się kierunek jazdy lub prędkość pojazdu prowadzącego, pojazd podążający dostosuje się do tych zmian.

Pojazd prowadzący może teraz wykonać wyładunek do wózka pojazdu podążającego.

W razie potrzeby można nacisnąć przyciski małych poprawek (C), aby dostosować pozycję pojazdu podążającego.

Poziom wypełnienia zbiornika ziarna i stan ślimaka wyładowczego są wyświetlane w polu Wybrany prowadzący (D).

Podczas pracy operator powinien regulować prędkość tylko za pomocą regulacji obrotów silnika. Przełączenie przekładni podczas pracy spowoduje wyłączenie Machine Sync.

Ze względu na właściwości automatycznej regulacji prędkości ciągników 9R i 6R zalecane jest pełne otwarcie przepustnicy podczas używania Machine Sync.

W celu wyłączenia funkcji operator ciągnika może wykonać skręt kierownicą, zwiększyć ustawienie prędkości przekładni lub zatrzymać maszynę.

WSKAZÓWKA: *Należy się upewnić, że w pojeździe podążającym została ustawiona prędkość, która umożliwia dostosowanie się do prędkości pojazdu prowadzącego i jej utrzymanie.*

WSKAZÓWKA: *Gdy udostępniony jest tryb kontrolowanego ruchu, małe poprawki w lewo i w prawo są niedostępne.*

Tryb kontrolowanego ruchu włącza się na stronie Informacje i ustawienia.

Po włączeniu trybu kontrolowanego ruchu pojazd podążający porusza się po linii prowadzenia, podczas gdy prędkość jest kontrolowana przez pojazd prowadzący. Jeśli punkt wyjściowy nie znajduje się na linii prowadzenia, pojazd podążający porusza się równolegle względem punktu wyjściowego, pozostając na linii prowadzenia.

Podczas korzystania z trybu kontrolowanego ruchu naciśnij przełącznik przywracania AutoTrac jeden raz na aktywnej linii prowadzenia. Gdy pojazd podążający znajduje się w strefie roboczej, ponownie naciśnij przełącznik przywracania AutoTrac w celu zsynchronizowania prędkości z pojazdem prowadzącym.

WSKAZÓWKA: *Jeśli pojazdy prowadzący i podążający są prowadzone na różnych liniach prowadzenia, pojazd podążający może nie być ustawiony równolegle względem pojazdu prowadzącego.*

ZID XK1X, 1750250732713-53-18JUN25

Tryb kontrolowanego ruchu

Zestawy pól i granic



PC28766—UN—25AUG22

Aplikacja Zestawy pól i granic

Nazwy pól służą do zorganizowania informacji tak, aby łatwiej można było znaleźć i wykorzystać dane, takie jak np. linie naprowadzania. Używanie nazw pól jest opcjonalne, dla niezdefiniowanych nazw pojawi się "---".

Używać aplikacji Zestawy pól i granic do:

- Wybieranie nazwy lokalizacji pola używanej dla wszystkich pozostałych aplikacji.
- Tworzenie nazwy klienta, gospodarstwa lub pola.
- Zmiana nazwy klienta, gospodarstwa lub pola.
- Powiązanie pola z innym gospodarstwem lub klientem.
- Usuwanie klienta, gospodarstwa lub pola.
- Tworzenie granic i zestawów granic.

Zaznaczenie pól Klient, Gospodarstwo i Pole powoduje ustawienie bieżącej lokalizacji i wybór nazwy pola używanej we wszystkich pozostałych aplikacjach.

WSKAZÓWKA: Zapisanie danych dla właściwego klienta, gospodarstwa i pola jest wymagane w przypadku zarządzania danymi za pomocą Centrum operacji John Deere.

Integracja z naprowadzaniem

- Pole może zostać powiązane z linią prowadzenia podczas tworzenia albo edytowania tej linii.
- Listę ścieżek naprowadzania można filtrować według nazwy pola.

Moduł strony pracy

Moduł Lokalizacja dla aplikacji Pola jest dostępny w aplikacji Layout Manager. Jest dostępny również na domyślnej stronie pracy naprowadzania i można go dodać do dowolnej strony pracy.

Wybrać pole w module lokalizacji, aby:

- Filtrować listę ścieżek naprowadzania.
- Powiązać nowe ścieżki z polem podczas ich tworzenia.
- Rozpocząć nowe albo kontynuować poprzednie dane robocze.

Nawigacja do aplikacji Zestawy pól i granic

1. Wybrać Menu.

2. Wybrać zakładkę Aplikacje.

3. Wybrać aplikację Pola.

AL70325,0000602-53-08JUL25

Zarządzanie klientami, gospodarstwami i polami

Organizacja pól



PC28767—UN—25AUG22

A—Klient
B—Gospodarstwo
C—Pole

W celu ułatwienia organizacji danych zastosować następującą hierarchię:

- Klienci (A) stanowią najwyższy poziom organizacji.
- Gospodarstwa (B) stanowią środkowy poziom organizacji. Gospodarstwo można powiązać z klientem.
- Pola (C) są podstawowym poziomem organizacji. Pole można powiązać z gospodarstwem i z klientem.

Ścisła hierarchia nie jest konieczna, jednak można używać tylko nazw pól, a pola gospodarstwa i klienta pozostawić puste. Można nawet w ogóle nie używać nazw pól.

Te decyzje zależą od ilości danych. Im więcej danych, tym bardziej pomaga ich porządkowanie.

WSKAZÓWKA: W starszych wyświetlaczach John Deere mapy i linie prowadzenia były zapisywane w oparciu o nazwy pól. W przypadku wyświetlacza 4. generacji dane są zapisywane w postaci punktów współrzędnych geograficznych. Nazwa pola jest potrzebna tylko do filtrowania danych.

Wybór i filtrowanie nazw

W hierarchii Klient, Gospodarstwo, Pole wybrać klientów i gospodarstwa, aby wyszukać pola.

1. Wybierz kartę Klient.
2. Wybrać klienta z listy. Nazwa klienta jest wyświetlana na zakładce Klient.
3. Automatycznie zostanie wyświetlona zakładka Gospodarstwo. Wyświetlone będą tylko gospodarstwa powiązane z danym klientem.
4. Wybrać gospodarstwo z listy. Nazwa gospodarstwa jest wyświetlana na zakładce Gospodarstwo.
5. Automatycznie zostanie wyświetlona zakładka Pole.

Wyświetlone będą tylko pola powiązane z danym klientem i gospodarstwem. Wybrać pole.

Usuń filtr

Usunąć filtr, wybierając przycisk Skasuj wybory.

Tworzenie i edytowanie nazw

WSKAZÓWKA: Po zapisaniu danych nie należy zmieniać nazw klientów, gospodarstw ani pól. W przypadku zmiany nazwy należy zmienić nazwę w pozostałych lokalizacjach, takich jak Centrum Operacji John Deere.

Nazwy klienta, gospodarstwa i pola nie mogą się powtarzać. Nazwy związane z innymi klientami i gospodarstwami muszą być unikatowe.

Zakładki Klient i Gospodarstwo

Po wybraniu zakładki Klient lub Gospodarstwo nacisnąć przycisk Edytuj u dołu strony, aby wyświetlić listę Edytuj klienta lub Edytuj gospodarstwo.

Na liście wybrać jedną z nazw klienta lub gospodarstwa, aby ją edytować lub wybrać przycisk New (Nowy) u dołu strony, aby utworzyć nazwę.

Zakładka Pole

Po wybraniu karty Pole podświetlić nazwę pola i wybrać przycisk Edytuj, aby edytować pole. Wybrać przycisk New (Nowy) u dołu strony, aby utworzyć nazwę.

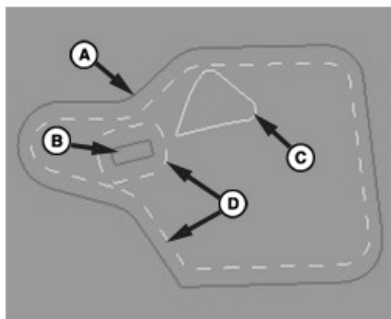
Kasowanie nazw

Aby skasować nazwę, należy wprowadzić klienta, gospodarstwo lub pole w tryb edycji, a następnie wybrać przycisk kasowania na stronie edycji.

- Skasowanie klienta powoduje również skasowanie wszystkich gospodarstw i pól związanych z klientem.
- Skasowanie gospodarstwa powoduje również skasowanie wszystkich pól związanych z gospodarstwem.

AL70325,00005E4-53-08JUL25

Granice pola



A—Granica zewnętrzna (różowa)

PC28768—UN—25AUG22

B—Nieprzejezdna granica wewnętrzna (różowa)
C—Przejezdna granica wewnętrzna (żółta)
D—Granica obrzeża (żółta)

Granica zewnętrzna (A) określa obwód pola.

WSKAZÓWKA: Tworzenie i używanie granic wewnętrznych wymaga granicy zewnętrznej.

Granice wewnętrzne określają ważne obszary pola. Te granice mogą być nieprzejezdne (różowe) (B) lub przejezdne (żółte) (C). Przykładem nieprzejezdnej granicy jest studnia, a przejezdnej granicy ciek wodny.

Granice obrzeża (żółte linie przerywane) (D) określają obszary pola, na których znajdują się rzędy kończące i rzędy skreślenia. Są one tworzone wewnątrz granicy zewnętrznej i wokół nieprzejezdnych granic wewnętrznych.

W przypadku użycia w połączeniu z aplikacją Regulator sekcji granice zapobiegają nakładaniu produktu wewnątrz zaznaczonych obszarów pola i poza polem.

Obliczanie powierzchni

Szacowany obszar określony granicami jest obliczany na płaskiej, dwuwymiarowej powierzchni. Wszystkie aktywne obszary określone granicami wewnętrznymi są odejmowane od obszaru określonego granicą zewnętrzną. Do obliczania obszaru określonego granicami nie używa się zmian wysokości.

Sumy pracy uwzględniają zmiany wysokości w sumach obszarów pracy. Ze względu na różnice w obliczeniach wartości obszaru określonego granicami i sum pracy są różne.

Do utworzenia granicy za pomocą mapy pokrycia potrzebne są:

- Nazwa pola
- Mapa pokrycia bez przerw w pokryciu na zewnątrz pola

Do utworzenia objechanej granicy konieczne są:

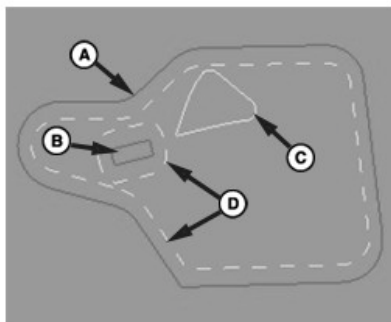
- Nazwa pola
- Odbiornik StarFire z sygnałem SF1 lub lepszym

Zestawy granic

Zestawy granic umożliwiają operatorowi tworzenie różnych granic roboczych do zastosowania z różnymi operacjami. Zestawy granic zawierają granicę zewnętrzną i dowolną liczbę granic wewnętrznych powiązanych z granicą zewnętrzną. Można tworzyć, importować i eksportować wiele zestawów granic dla powiązanego klienta, gospodarstwa i pola.

ch177nn,1685617524449-53-01JUN23

Granice pola



PC28768—UN—25AUG22

- A—Granica zewnętrzna (różowa)
 B—Nieprzejezdna granica wewnętrzna (różowa)
 C—Przejezdna granica wewnętrzna (żółta)
 D—Granica obrzeża (żółta)

Granica zewnętrzna (A) określa obwód pola.

WSKAZÓWKA: Tworzenie i używanie granic wewnętrznych wymaga granicy zewnętrznej.

Granice wewnętrzne określają ważne obszary pola. Te granice mogą być nieprzejezdne (różowe) (B) lub przejezdne (żółte) (C). Przykładem nieprzejezdnej granicy jest studnia, a przejezdnej granicy ciek wodny.

Granice obrzeża (żółte linie przerywane) (D) określają obszary pola, na których znajdują się rzędy kończące i rzędy skrętu. Są one tworzone wewnątrz granicy zewnętrznej i wokół nieprzejezdnych granic wewnętrznych.

W przypadku użycia w połączeniu z aplikacją Regulator sekcji granice zapobiegają nakładaniu produktu wewnątrz zaznaczonych obszarów pola i poza polem.

Obliczanie powierzchni

Szacowany obszar określony granicami jest obliczany na płaskiej, dwuwymiarowej powierzchni. Wszystkie aktywne obszary określone granicami wewnętrznymi są odejmowane od obszaru określonego granicą zewnętrzną. Do obliczania obszaru określonego granicami nie używa się zmian wysokości.

Sumy pracy uwzględniają zmiany wysokości w sumach obszarów pracy. Ze względu na różnice w obliczeniach wartości obszaru określonego granicami i sum pracy są różne.

Do utworzenia granicy za pomocą mapy pokrycia potrzebne są:

- Nazwa pola
- Mapa pokrycia bez przerw w pokryciu na zewnątrz pola

Do utworzenia granicy autonomii konieczne są:

- Nazwa pola
- Przejechana granica

- Odbiornik StarFire 7000/7500 z sygnałem SF-RTK/RTK

Zestawy granic

Zestawy granic umożliwiają operatorowi tworzenie różnych granic roboczych do zastosowania z różnymi operacjami. Zestawy granic zawierają granicę zewnętrzną i dowolną liczbę granic wewnętrznych powiązanych z granicą zewnętrzną. Można tworzyć, importować i eksportować wiele zestawów granic dla powiązanego klienta, gospodarstwa i pola.

Granice funkcji autonomii

Granica funkcji autonomii jest to granica wysokiej jakości, która zawiera atrybuty powtarzalności i jest rejestrowana w celu zapewnienia zgodności ze standardami bezpieczeństwa wyznaczonymi dla operacji autonomicznych.

Granice autonomii są granicami przejechanymi zapisanymi za pomocą odbiornika StarFire 7000/7500 i wyświetlacza 4. generacji / G5 w celu zapewnienia dokładności i powtarzalności na potrzeby funkcji automatyzacji dla całego pola i autonomii. Informacje są przechwytywane i zapisywane razem z danymi w momencie rejestrowania przejechanej granicy.

Granice funkcji autonomii są oznaczone niebieskim kolorem, a obok nazwy lub typu granicy wyświetla się niebieska ikona funkcji Autonomia.

Granice, które nie spełniają wymagań funkcji Autonomia, są oznaczone pomarańczowym kolorem, a obok nazwy lub typu granicy wyświetla się czarna ikona funkcji Autonomia.

Jeśli operator ma wykonać kolejną dostępną czynność, taką jak wybranie opcji Zapisz, prognozowana jakość danego segmentu granicy będzie wyświetlana linią przerywaną.

Na przykład podczas zapisu linia przerywana łączy bieżący punkt z punktem początkowym zapisu. Linia przerywana zmienia kolor na niebieski lub pomarańczowy, w zależności od tego, czy dany segment będzie autonomiczny (niebieski), czy nieautonomiczny (pomarańczowy), jeśli granica zostanie zapisana w tym momencie.

WSKAZÓWKA: Bieżący punkt musi znajdować się w odległości maksymalnie 100 m (329 ft) od punktu początkowego zapisu, a wszystkie wymagania muszą zostać spełnione, aby segment został uznany za autonomiczny (niebieski).

W przypadku wstrzymania zapisu linia przerywana łączy bieżący punkt z punktem, w którym zapis został wstrzymany. Linia przerywana zmienia kolor na niebieski lub pomarańczowy, w zależności od tego, czy dany segment będzie autonomiczny (niebieski), czy nieautonomiczny (pomarańczowy), jeśli zapis zostanie wznowiony w tym momencie.

Granice funkcji autonomii — omówienie

WSKAZÓWKA: Granice wykorzystywane na potrzeby układu autonomicznego muszą spełniać wymagania przewidziane dla funkcji autonomii. Patrz punkt Wymagania dotyczące mapowania granic pól na potrzeby funkcji Autonomia w tej sekcji.

Dokładne granice funkcji autonomii umożliwiają bezpieczną i precyzyjną pracę układu autonomicznego. Granica pola służy jako punkt odniesienia dla tych produktów. Dokładność jest fundamentem skutecznej pracy i precyzyjnego sterowania maszyną.

Układ autonomiczny wykorzystuje przejechane granice funkcji autonomii jako zewnętrzne i nieprzekraczalne granice w celu bezpiecznego poruszania się po polu bez wykraczania poza wyznaczony obszar.

! UWAGA: Należy zapobiegać obrażeniom ciała lub szkodom materialnym. Zewnętrzne granice autonomii oraz wewnętrzne nieprzekraczalne granice należy umieścić w odległości co najmniej 1,5 m (5 ft) od takich obiektów, jak:

- Budynki mieszkalne, własność prywatna, budowle i drogi publiczne
- Zbocza o nachyleniu powyżej 11 stopni (20 procent)
- Otwory, rowy, wpusty, strome nasypy, zbiorniki wodne i inne ubytki terenu
- Turbiny wiatrowe, słupy trakcyjne i sprzęt do nawadniania wokół osi obrotu
- Nisko zawieszone obiekty, takie jak przewody elektryczne, gałęzie i odciągi
- Przyłącza lub zbiorniki magazynowe propanu i gazu ziemnego

WAŻNE: Nie należy łączyć wielu pól przez tworzenie wąskich dróg przejazdowych za pomocą granic zewnętrznych.

WSKAZÓWKA: Lista warunków, które mogą stwarzać zagrożenie nie jest wyczerpująca. Należy uważać na wszystkie sytuacje, które mogą obniżyć stabilność maszyny, słabo widoczne zagrożenia lub miejsca, gdzie przebywa więcej ludzi.

WAŻNE: Topografia pola może ulegać zmianom w kolejnych latach i porach roku. Jeśli tak się stanie, należy przeprowadzić ponowne mapowanie pola. Przykłady: erozja, rowy, osuwiska, zapadliska.

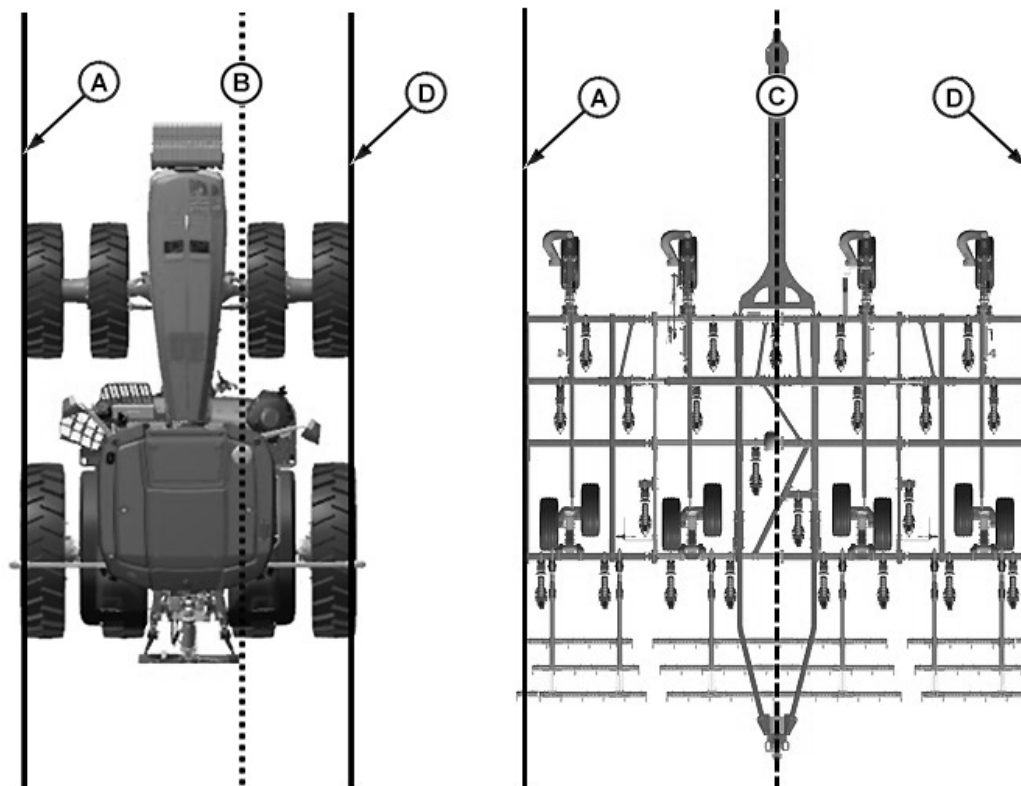
Przesunięcia zapisu granic autonomii

! UWAGA: Należy zapobiegać obrażeniom ciała lub szkodom materialnym. Nieprawidłowe przesunięcia granic i błędne wymiary sprzętu mogą spowodować, że maszyna przejedzie przez niebezpieczne obszary. Przed przystąpieniem do mapowania należy sprawdzić przesunięcia granic i wymiary sprzętu.

Przesunięcie zapisu granic autonomii może być generowane na podstawie sygnału GPS maszyny lub punktu roboczego sprzętu, w zależności od sprzętu używanego do mapowania. Jeśli granica jest rejestrowana przy użyciu maszyny bez sprzętu, należy użyć danych GPS. W przypadku używania sprzętu z odbiornikiem należy użyć punktu roboczego sprzętu.

- GPS maszyny
 - Uniwersalny odbiornik StarFire — przesunięcie zapisu granic jest mierzone na podstawie odległości od krawędzi maszyny do środka odbiornika.
 - Zintegrowany odbiornik StarFire — zapis granic jest mierzony na podstawie odległości od krawędzi maszyny do środka maszyny. W przypadku wszystkich zintegrowanych odbiorników jako punkt odniesienia należy przyjąć środek maszyny, niezależnie od lokalizacji odbiornika.
- Punkt roboczy sprzętu — przesunięcie zapisu granic jest mierzone na podstawie odległości od krawędzi sprzętu do środka sprzętu.

WSKAZÓWKA: W przypadku dowolnego odbiornika uniwersalnego, maszyny czy sprzętu należy pamiętać o ustaleniu prawidłowych przesunięć bocznych GPS w profilu maszyny lub sprzętu, aby zapewnić dokładne umiejscowienie granic.



APY80353—UN—23FEB23

Pomiar przesunięcia zapisu granic autonomii

A—Lewa krawędź ramy

B—Środek odbiornika uniwersalnego maszyny

WSKAZÓWKA: Jeśli odbiornik uniwersalny maszyny nie jest zamontowany w linii środkowej maszyny, należy ustalić przesunięcie boczne w profilu maszyny, aby uwzględnić dokładne miejsce montażu. Następnie wykorzystać środek odbiornika, aby ustalić przesunięcie zapisu granic w lewo lub w prawo.

WSKAZÓWKA: Jeśli odbiornik sprzętu nie jest zamontowany w linii środkowej sprzętu, należy ustalić przesunięcie boczne w profilu sprzętu, aby uwzględnić dokładne miejsce montażu. Następnie wykorzystać linię środkową sprzętu, aby wymierzyć przesunięcie zapisu granic w lewo lub w prawo. Wartości przesunięcia w lewo i w prawo względem linii środkowej sprzętu będą równe, a lokalizacja odbiornika sprzętu nie ma wpływu na wartości przesunięcia zapisu granic.

Zwis sprzętu:

Sprzęt autonomiczny zaprojektowano w taki sposób, aby podczas pracy umożliwiał fizyczny zwis (sprzętu, migaczy, podnośnika sprzętu, obciążników maszyny itp.) w obszarze buforowym w czasie wykonywania prac

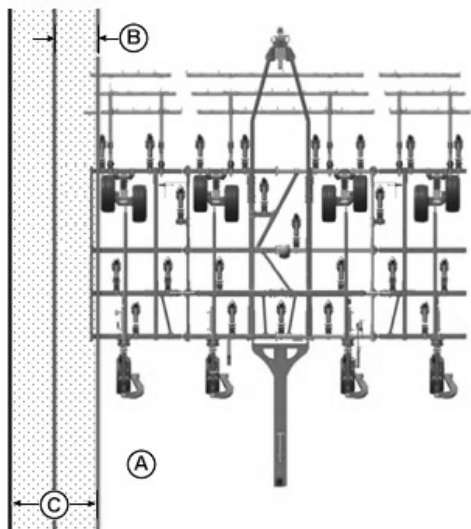
C—Środek sprzętu

D—Prawa krawędź ramy

polowych. Tolerancja robocza wymusza dopuszczalną wielkość zwisu na obszarze buforowym. Odległość między tolerancją roboczą a maksymalnym obszarem buforowym może się różnić w zależności od typu sprzętu i jakości sygnału GPS, ale tolerancja robocza nigdy nie przekroczy obszaru buforowego. Jeśli sprzęt zatrzymuje się w obszarze buforowym, należy odpowiednio zmienić położenie sprzętu.

WAŻNE: Unikać usterek pracy autonomicznej.

Szczegółowe mapowanie granic pola w funkcji Autonomia jest kluczowym elementem zapewnienia poprawnego działania układu autonomicznego. Więcej informacji zawiera punkt Wymagania dotyczące mapowania granic pól na potrzeby funkcji Autonomia w tej sekcji.



APY80321—UN—21FEB23

Minimalna odległość od zagrożeń

- A—Autonomia lub nieprzekraczalna granica
B—Tolerancja robocza
C—Obszar buforowy, 1,5 m (5 ft)

Wymagania dotyczące mapowania granic pól na potrzeby funkcji Autonomia

- **Wyświetlanie przejechanych:** Najdokładniejszym sposobem wygenerowania cyfrowej wersji granic pola jest fizyczna jazda po tych granicach, podczas której system GPS rejestruje lokalizację maszyny. Należy przejechać wzdłuż granic i utworzyć je na wyświetlaczu. Granice utworzone lub zmodyfikowane poza wyświetlaczem nie będą działać w funkcji autonomii.
- **Dokładność GPS:** Jeśli podczas zapisu granic zewnętrznych dokładność sygnału GPS spadnie

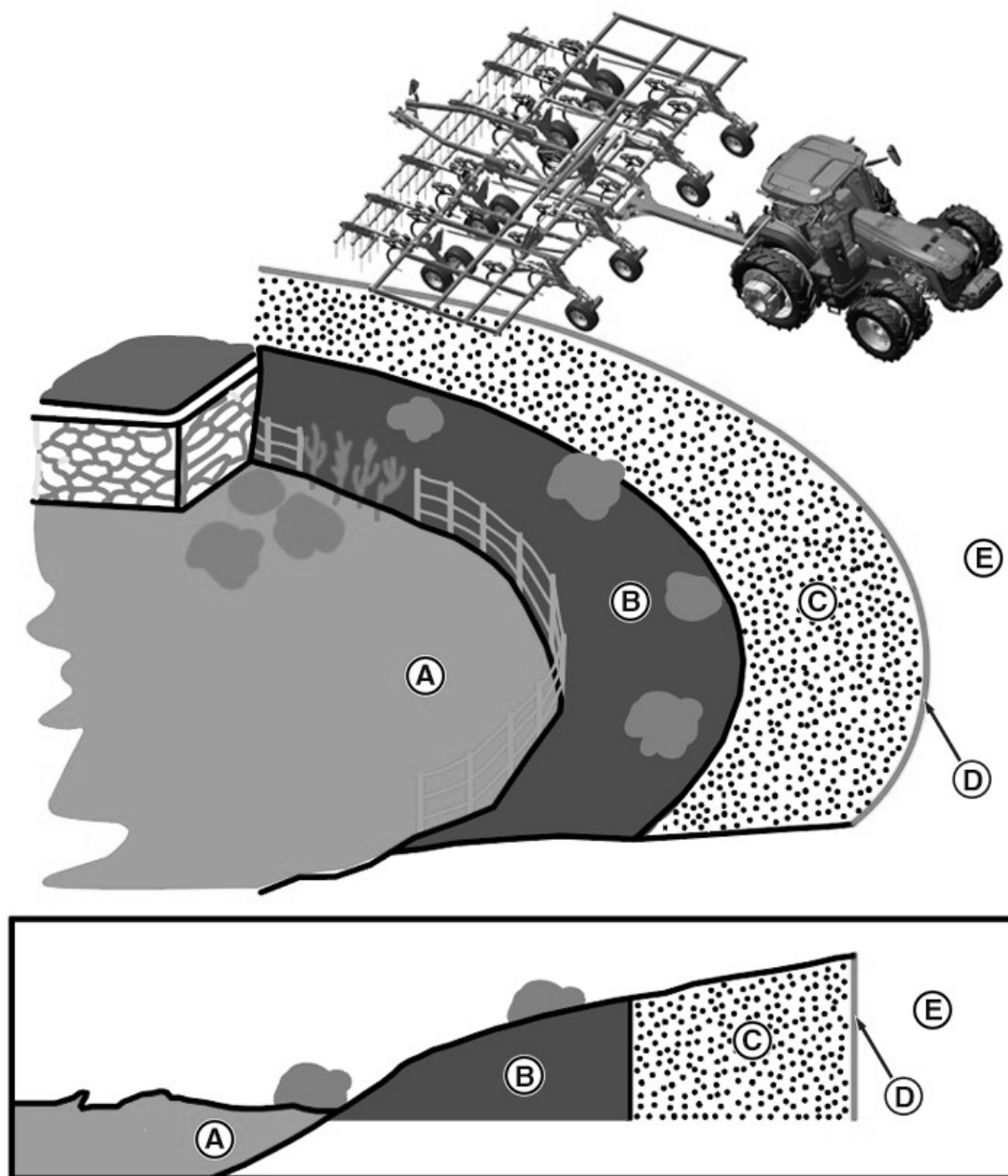
poniżej 80%, granica nie spełni wymagań autonomii. Począć wówczas na poprawę sygnału i ponownie zmapować obszar.

- **Wymiary:** Wszystkie wymiary sprzętu i odbiornika muszą być dokładne podczas rejestrowania przejechanej granicy. Przesunięcie boczne GPS ma krytyczne znaczenie dla zapewnienia prawidłowego stosowania przesunięć zapisu granic.

UWAGA: Należy zapobiegać obrażeniom ciała lub szkodom materialnym. Nieprawidłowe przesunięcia granic i błędne wymiary sprzętu mogą spowodować, że maszyna przejedzie przez niebezpieczne obszary. Przed przystąpieniem do mapowania należy sprawdzić przesunięcia granic i wymiary sprzętu.

- **Wstrzymaj i wznow:** W razie konieczności należy użyć przycisków wstrzymania i wznowienia, aby zatrzymać i uruchomić rejestrowanie granic po dojeździe do narożników. Ta praktyka pozwala zapobiec niedokładnym zapisom kształtu granic. Maszyna musi znajdować się w promieniu 5 m (17 ft) od miejsca wstrzymania, aby utrzymać jakość autonomii dla danego segmentu. Jeśli opcja wznowiania zostanie wybrana w odległości większej niż 5 m (17 ft) od miejsca wstrzymania, segment zostanie sklasyfikowany jako niezgodny z autonomią.

WSKAZÓWKA: Normalna praca może uwzględniać zwis sprzętu w obszarze buforowym. Jest to dopuszczalne. Nadmierny zwis (przed przekroczeniem obszaru buforowego) może doprowadzić do zatrzymania układu autonomicznego.



Zagrozenia i nachylenia terenu

APY80302—UN—02FEB23

A—Zagrozenie
B—Zagrozenie
C—Obszar buforowy, 1,5 m (5 ft)

D—Granica robocza funkcji Autonomia
E—Wewnętrzna strona pola

ch177nn,1740733738471-53-01JUL25

Ustawienia robocze, mapowanie i znaczniki

Ustawienia pracy



PC28769—UN—25AUG22

Ustawienia pracy

Aplikacji Ustawienia pracy używa się w przypadku zmiany sprzętu lub pól albo stosowania innego produktu. Ustawienia dostępne w aplikacji Ustawienia pracy zależą od operacji.

Za pomocą aplikacji Menedżer układu strony można dodać przycisk programowy Ustawienia pracy do paska skrótów.

Nawigacja do Ustawień roboczych

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Ustawienia pracy.

Podsumowanie pracy

Opcja Podsumowanie pracy służy do wybierania szczegółów czynności, takich jak produkt, typ uprawy i tempo docelowe / receptura.

Lista prac

Po wybraniu Listy prac można wyświetlić i wybrać prace planowane, udostępnione lub historyczne.

- Planowane — pozwala wybrać zaimportowany plan pracy i automatycznie ustawić wyświetlacz, aby rozpocząć wykonywanie pracy.
 - Włącz automatyczne zakończenie — jeśli ta opcja jest włączona, zaplanowane prace z ponad 90% pokryciem lub niezakończone prace starsze niż 2 tygodnie będą automatycznie usuwane.
- Udostępnione — pozwala wybrać i dołączyć grupę roboczą do udostępniania map pokrycia, położenia maszyny i linii prowadzenia (tylko 4600 i 4640).
- Historyczne — pozwala wybrać i wznowić poprzednie zdarzenia pracy.

Nowa praca



PC28710—UN—25AUG22

Przycisk Nowa praca

Nacisnąć przycisk Nowa praca, aby usunąć dane robocze z mapy wybranego pola. Jeśli nazwa pola nie jest wybrana, wszystkie dane robocze zarejestrowane bez nazwy pola są zapisywane na liście pracy, a następnie usuwane z mapy.

Inne warunki, które powodują rozpoczęcie nowej pracy:

- Operator zmienia klienta, gospodarstwo lub pole i nie wznowia pracy.
- Operator zmienia uprawę podczas sadzenia lub zbioru. Jeśli występuje więcej niż jedna operacja, nowa praca zostanie rozpoczęta dla operacji, która została zmodyfikowana.
- Operator zmienia produkt lub suchą mieszankę podczas stosowania produktu suchego lub gazowego. Jeśli występuje więcej niż jedna operacja, nowa praca zostanie rozpoczęta dla operacji, która została zmodyfikowana.
- Operator zmienia produkt lub mieszankę w zbiorniku, gdy wykonywana jest aktywnie więcej niż jedna operacja stosowania cieczy. Nowa praca zostanie rozpoczęta dla operacji, która została zmodyfikowana.

WSKAZÓWKA: Zmiana produktu lub mieszanki w zbiorniku, gdy wykonywana jest jedna operacja stosowania cieczy, nie powoduje automatycznego wygenerowania nowej pracy. Przycisk Nowa praca musi być wybrany, jeżeli wymagana jest nowa praca.

- Wykryto nowy sprzęt lub platformę, które tworzą zestaw operacji niepasujący do poprzedniego zestawu operacji.
- Poprzednio wykryte sprzęt lub platforma zostały odłączone i utworzono wirtualne sprzęt lub platformę.
- Operator dołącza do udostępnionej grupy roboczej i występuje dowolny z pozostałych wymienionych warunków.

Tempo docelowe / receptura



Receptura

PC28806—UN—29AUG22

Wyświetlacz obsługuje wyłącznie format pliku shape ArcGIS.

Można zaimportować nieograniczoną liczbę receptur.

Każda receptura ma nieograniczoną liczbę stref tempa.

Nie ma żadnego określonego minimalnego rozmiaru strefy tempa.

Wybór tempa dla wielu stref

Zaznaczyć pole wyboru Wybór tempa dla wielu stref, aby wybrać metodę, jakiej wyświetlacz będzie używać w celu określenia tempa docelowego dla podzielonej sekcji lub wielu sekcji:

- Najwyższe — używa najwyższego tempa receptury spośród wszystkich temp mieszczących się w danym obszarze pokrycia miernika.

- **Najniższe** — używa najniższego niezerowego tempa receptury spośród wszystkich temp mieszczących się w danym obszarze pokrycia miernika.
- **Średnie** — używa średniego ważonego, niezerowego tempa receptury uzyskanego ze wszystkich temp mieszczących się w danym obszarze pokrycia miernika.
- **Najbardziej typowe** — używa niezerowego tempa receptury, które obejmuje największy zakres danego obszaru pokrycia miernika.

Domyślnie tempo dla wielu stref jest ustawione na Najwyższe. Tempo dla wielu stref można skonfigurować dla każdej operacji. Wybór dla danej operacji utrzymuje się aż do wykonania resetu fabrycznego. Po ресecie fabrycznym wyświetlacz ustawia wszystkie operacje na Najwyższe.

Zadania ISOBUS

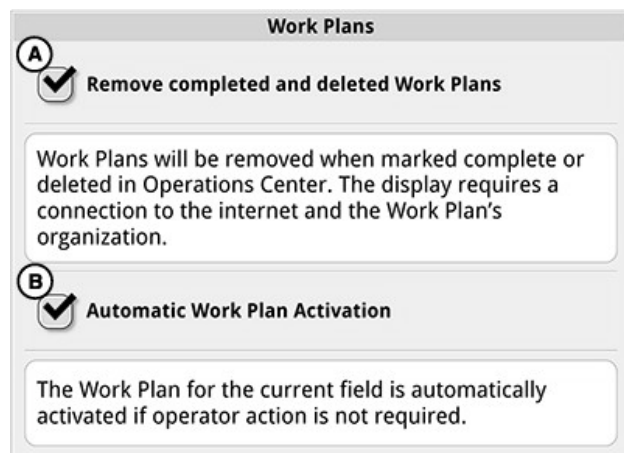
Wyświetlacz 4. generacji John Deere może zapisywać wartości łączne ISOBUS dostarczane przez sprzęt z certyfikatem TC-GEO (sterownik zadań oparty na lokalizacji geograficznej) AEF (Agricultural Industry Electronics Foundation) i opryskiwacze przyczepiane John Deere. W zadaniu zapisywane są wszystkie podsumowania dostarczane przez sprzęt ISOBUS, takie jak czas, powierzchnia, masa i objętość.

Warunki

Użyć funkcji Warunki w celu ręcznego dokumentowania warunków pogodowych i polowych, a także sporządzania uwag dotyczących pracy podczas wykonywania pracy w polu.

WSKAZÓWKA: Jeśli aktywna jest stacja Mobile Weather, ręczne dokumentowanie warunków pogodowych jest wyłączone.

Ustawienia planu pracy



PC29324—UN—28NOV23

Ustawienia planu pracy

A—Usunąć zakończone i usunięte plany robocze
B—Automatyczna aktywacja planu pracy

Usunąć zakończone i usunięte plany pracy (A) — gdy to ustawienie jest włączone, a plan pracy osiągnie 90% ukończenia lub nie był używany przez co najmniej 2 tygodnie, jest oznaczany jako zakończony i usuwany z listy prac.

Automatyczna aktywacja planu pracy (B) — gdy to ustawienie jest włączone, natychmiast po wprowadzeniu pola, dla którego istnieje plan pracy, jest on automatycznie aktywowany. Jeśli jednak występują jakiegokolwiek konflikty, należy je rozwiązać, aby to ustawienie działało prawidłowo.

ch177nn,1701679375548-53-04DEC23

Sumy pracy



Sumy pracy

PC28770—UN—25AUG22

Dane zbiorcze są wyświetlane dla aktywnego pola i czynności roboczej. Aby zmienić pola, przejść do aplikacji Pola i granice i ustawić bieżącą lokalizację. Aby dodać moduły sum pracy do strony pracy, należy użyć aplikacji Layout Manager.

Otwieranie danych zbiorczych pracy

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Sumy pracy.

Operacja robocza

Jeśli zapisanych jest wiele czynności roboczych, wybrać rodzaj czynności za pomocą przełącznika.

Jeśli dla czynności zapisanych jest wiele odmian lub produktów, po danych zbiorczych pola wyświetlone są osobne dane zbiorcze dla każdej z tych pozycji.

WSKAZÓWKA: Różne inne specyficzne sumy pracy są dostępne dla określonych maszyn i sprzętów. Dodatkowe informacje można znaleźć w pomocy ekranowej.

WSKAZÓWKA: Niektóre sumy pracy mogą nie być widoczne z powodu konfiguracji maszyny lub sprzętu albo nieprawidłowej kalibracji.

Obszar

Obszar to całkowita powierzchnia, jaka została obrobiona, gdy rejestrowanie pracy było włączone. Obliczenie jest oparte na szerokości roboczej sprzętu, prędkości postępowej i przepracowanym czasie.

Pozostały obszar to powierzchnia na polu, która nie

została jeszcze obrobiona. Obliczenie wymaga granicy zewnętrznej i bierze pod uwagę granice wewnętrzne.

Czas

Czas to czas, przez jaki zapis pracy był włączony dla bieżącej operacji, zmierzony z dokładnością do dziesiątej części godziny.

Pozostały czas to szacunkowy czas potrzebny do zakończenia pracy na polu obliczony w oparciu o pozostały obszar oraz czas, jaki zajęło obrobienie gotowej części pola.

Tempo

Tempo to łączna liczba nasion lub ilość zastosowanego produktu podzielona przez obrobiony obszar.

Całkowita zastosowana ilość

Całkowita zastosowana ilość to łączna liczba nasion lub ilość zastosowanego produktu.

Produkt

Pozostały produkt to ilość produktu potrzebna do zakończenia pracy. Jest on obliczany poprzez pomnożenie pozostałego obszaru przez tempo.

WSKAZÓWKA: W przypadku używania suchej mieszanki lub mieszanki w zbiorniku podana ilość to cała mieszanka w zbiorniku, a nie poszczególne składniki.

Paliwo

Paliwo to ilość paliwa zużyta podczas rejestrowania pracy.

Sumy ładunku

Ładunek łącznie wskazuje wybrane dane zbioru według ładunku zebranej uprawy. Gdy dostępne są więcej niż trzy wartości łączne ładunku, operator może wybrać, które wartości łączne mają być wyświetlane. Należy wybrać dokładnie trzy wartości.

Wartości łączne modułu

W części Wartości łączne modułu wyświetlane są wybrane dane modułu do zbioru bawełny. Gdy dostępne są więcej niż cztery wartości modułu, operator może wybrać, które z nich mają być wyświetlane.

Udostępnione sumy

Sumy pracy mogą być udostępniane za pomocą udostępniania danych w polu. Udostępnione sumy są aktualizowane zarówno stopniowo przez wyświetlacz, jak również wtedy, gdy informacje są odbierane od innych członków grupy. Aby uzyskać szczegółowe informacje na temat dołączania do grupy roboczej, patrz pomoc ekranowa aplikacji Ustawienia pracy.

Niestandardowe sumy

Wyświetlanie historii pracy dla pola lub grupy pól w wybranym zakresie dat. Niestandardowe sumy można

filtrować według klienta/gospodarstwa/pola, uprawy, operacji, mieszanki w zbiorniku lub produktu.

ch177nn,1701679375500-53-04DEC23

Sumy pracy



PC28770—UN—25AUG22

Dane zbiorcze pracy

Sumy są wyświetlane dla aktywnego pola i czynności roboczej. Aby zmienić pola, przejść do aplikacji Pola i granice i ustawić bieżącą lokalizację. Aby dodać moduły danych zbiorczych pracy do strony pracy, należy użyć aplikacji Layout Manager.

Otwieranie danych zbiorczych pracy

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Sumy pracy.

Czynność robocza

Jeśli zapisanych jest wiele czynności roboczych, wybrać rodzaj czynności za pomocą przełącznika.

Jeśli dla czynności zapisanych jest wiele odmian lub produktów, po danych zbiorczych pola wyświetlone są osobne dane zbiorcze dla każdej z tych pozycji.

WSKAZÓWKA: Różne inne specyficzne sumy pracy są dostępne dla określonych maszyn i sprzętów. Dodatkowe informacje można znaleźć w pomocy ekranowej.

Obszar

Obszar to całkowita powierzchnia, jaka została obrobiona, gdy rejestrowanie pracy było włączone. Obliczenie jest oparte na szerokości roboczej sprzętu, prędkości postępowej i przepracowanym czasie.

Pozostały obszar to powierzchnia na polu, która nie została jeszcze obrobiona. Obliczenie wymaga granicy zewnętrznej i bierze pod uwagę granice wewnętrzne.

Czas

Czas to czas, przez jaki zapis pracy był włączony dla bieżącej operacji, zmierzony z dokładnością do dziesiątej części godziny.

Pozostały czas to szacunkowy czas potrzebny do zakończenia pracy na polu obliczony w oparciu o pozostały obszar oraz czas, jaki zajęło obrobienie gotowej części pola.

Tempo

Tempo to łączna liczba nasion lub ilość zastosowanego produktu podzielona przez obrobiony obszar.

Całkowita zastosowana ilość

Całkowita zastosowana ilość to łączna liczba nasion lub ilość zastosowanego produktu.

Produkt

Pozostały produkt to ilość produktu potrzebna do zakończenia pracy. Jest on obliczany poprzez pomnożenie pozostałego obszaru przez tempo.

WSKAZÓWKA: W przypadku używania mieszanki w zbiorniku podana ilość to cała mieszanka w zbiorniku, a nie poszczególne składniki.

Paliwo

Paliwo to ilość paliwa zużyta podczas rejestrowania pracy.

Dane zbiorcze ładunku

Ładunek łącznie wskazuje wybrane dane zbioru według ładunku zebranej uprawy. Gdy dostępne są więcej niż trzy wartości łączne ładunku, operator może wybrać, które wartości łączne mają być wyświetlane. Należy wybrać dokładnie trzy wartości.

Wartości łączne modułu

W części Wartości łączne modułu wyświetlane są wybrane dane modułu do zbioru bawełny. Gdy dostępne są więcej niż cztery wartości modułu, operator może wybrać, które z nich mają być wyświetlane.

Udostępnione sumy

Sumy pracy mogą być udostępniane za pomocą udostępniania danych w polu. Udostępnione sumy są aktualizowane zarówno stopniowo przez wyświetlacz, jak również wtedy, gdy informacje są odbierane od innych członków grupy. Aby uzyskać szczegółowe informacje na temat dołączania do grupy roboczej, patrz pomoc ekranowa aplikacji Ustawienia pracy.

Niestandardowe sumy

Wyświetlanie historii pracy dla pola lub grupy pól w wybranym zakresie dat. Niestandardowe sumy można filtrować według klienta/gospodarstwa/pola, uprawy, operacji, mieszanki w zbiorniku lub produktu.

Aplikacja Mapowanie służy do wyświetlania cech przestrzennych, takich jak:

- Naprowadzanie
- Pokrycie i dane robocze
- Receptury na bazie mapy

Widok mapy można dodać do stron pracy za pomocą kilku różnych rozmiarów modułów w Menedżerze układu strony.

Nawigacja do Mapowania

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Mapowanie.

Mapy danych roboczych

WSKAZÓWKA: Mapy danych roboczych są usuwane w momencie rozpoczęcia nowej pracy. Aby uzyskać informacje na temat rozpoczynania nowej pracy, należy zapoznać się z punktem Ustawienia pracy w tej sekcji albo z pomocą ekranową aplikacji Ustawienia pracy.

Dane robocze obejmują informacje na temat tempa, produktu i pokrycia (stanu pracy). Są one zapisywane na podstawie lokalizacji GPS i czasu.

Pliki danych roboczych zawierają następujące informacje:

- Czas
- szerokość i długość geograficzna,
- wysokość,
- nazwa pola (jeśli została wprowadzona przez operatora),
- Pokrycie
- Dokumentacja

Nie ma ograniczeń co do rozmiaru zapisywanych danych roboczych dla każdej nazwy pola. Jedyne ograniczenie stanowi pojemność pamięci wyświetlacza. Informacja o dostępnej pamięci wyświetlacza znajduje się w Centrum stanu na stronie głównej.

AL70325,0000690-53-27SEP22

Mapowanie

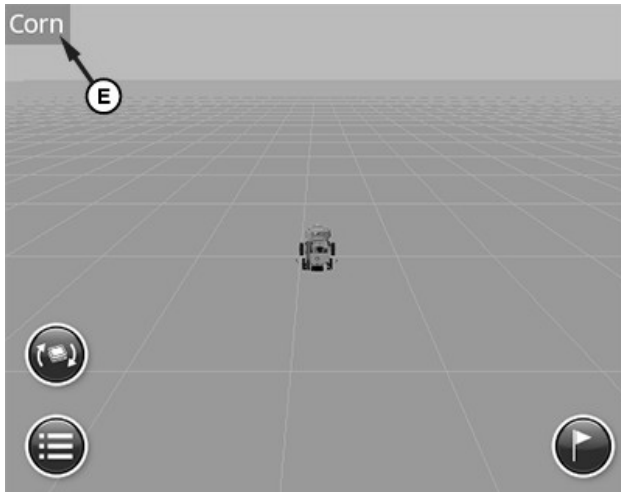


Mapowanie

PC28771—UN—25AUG22



PC28772—UN—25AUG22



- A—Przycisk Przełącz układ mapy
- B—Przycisk Legenda
- C—Przycisk Warstwa
- D—Przycisk Znaczniki
- E—Przycisk Przełącz operację

Wybrać przycisk Przełącz układ mapy (A), aby przełączać między typami map. Informacje wyświetlane w legendzie zmieniają się w zależności od wybranego typu mapy. Wybrać przycisk Legenda (B), aby wyświetlić legendę mapy. Przycisk Warstwa (C) znajduje się w menu Legenda. Wybrać przycisk Warstwa, aby przełączać między warstwami roboczymi map. Wykonać edycję legendy mapy, aby ustawić minimalne i maksymalne wartości dla zakresu legendy.

Wybrać przycisk Znaczniki (D), aby wybrać typ znacznika do dodania do mapy. Wybrany typ znacznika jest dodawany do mapy lub, w przypadku znaczników obszaru i linii, rozpoczyna się zapis. Typy znaczników są tworzone w aplikacji Znaczniki.

Wybrać przycisk przełączania operacji (E), aby przełączać pomiędzy mapami danych roboczych, gdy występuje wiele operacji.

Mapa pokrycia

Dane pokrycia pokazują, gdzie praca została wykonana. Obszar na mapie, na którym praca została wykonana jednokrotnie, jest zaznaczony kolorem jasnoniebieskim, a obszar, na którym praca została wykonana więcej niż jednokrotnie — kolorem ciemnoniebieskim. Mapa pokrycia jest wyrównywana względem całkowitego obrobionego obszaru w aplikacji Monitor pracy.

Dane robocze są wyświetlane na mapie dla odległości 3,21 km (2 mi) we wszystkich kierunkach od bieżącej lokalizacji GPS.

Mapa pokrycia jest dostępna dla wszystkich wyświetlaczy 4. generacji. Do zapisywania danych pokrycia wymagany jest odbiornik StarFire.

Mapa receptur

Mapy receptur zawierają informacje o tempie

docelowym służące do zarządzania strefami pola. Są one używane przez wyświetlacz do automatycznej zmiany tempa docelowego podczas pracy w poszczególnych zarządzanych strefach.

Receptury można zaimportować do wyświetlacza jako pliki shape za pomocą menedżera plików i wyświetlać je na mapie po wybraniu w aplikacji Ustawienia pracy. Na mapy receptur nakładane są mapy danych roboczych.

Zerowe tempo w recepturze jest oznaczane czarnym kolorem na mapie. Zerowe tempa w recepturze powodują wyłączenie sekcji w regulatorze sekcji.

Dodatkowe rodzaje map

Mapa tempa

Mapa tempa przedstawia dane dotyczące tempa odebrane ze sterownika maszyny lub sprzętu. Jeśli obszar został pokryty więcej niż jeden raz, wyświetlane jest tempo ostatniego przejazdu.

Mapa plonu

Mapa plonu wyświetla średni plon odebrany z czujnika przepływu masy.

Mapa wilgotności

Mapa wilgotności przedstawia średnią wilgotność zebranej uprawy odebraną z czujnika wilgotności.

Mapa odpadów

Mapa odpadów wyświetla pomiar materiału innego niż uprawa z układu odczytu.

Mapa odmian

Mapa odmian wyświetla odmiany uprawy na polu. Do rozróżnienia odmian używanych jest maksymalnie dziesięć kolorów. Jeśli zapisanych jest więcej niż dziesięć odmian, kolory powtarzają się.

Wyświetlacz 4. generacji dokumentuje i wyświetla odmianę zbieraną w punkcie środkowym szerokości roboczej hedera. Jeśli środkowy punkt hedera znajduje się w lokalizacji, dla której na mapie lokalizatora odmiany nie zdefiniowano żadnej odmiany, wówczas w miejscu odmiany wyświetlacz udokumentuje i wyświetli "___".

Mapa produktu

WSKAZÓWKA: Mapa produktu jest wyświetlana tylko w razie operacji stosowania pojedynczej cieczy.

Mapa produktu wyświetla produkty lub mieszanki w zbiorniku zastosowane na polu. Do rozróżnienia produktów i mieszanek w zbiorniku używanych jest maksymalnie dziesięć kolorów. Jeśli zapisanych jest więcej niż dziesięć produktów i mieszanek w zbiorniku, kolory powtarzają się.

Znaczniki



Znaczniki

PC28773—UN—25AUG22

WSKAZÓWKA: Jeśli zdefiniowano punkt roboczy, znacznik jest zapisywany w punkcie roboczym. Jeśli nie zdefiniowano żadnego punktu roboczego, znacznik jest zapisywany bezpośrednio pod odbiornikiem GPS.

ch177nn,1740717836387-53-27FEB25

Znaczniki służą do oznaczania punktów orientacyjnych w obrębie pola. Te punkty można wykorzystać do naprowadzania lub dokumentacji.

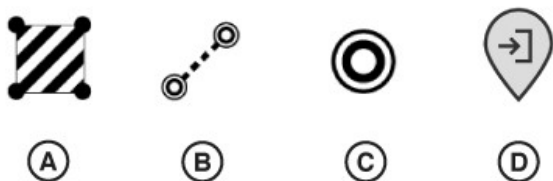
Znaczniki informują operatorów w kabinie o tym, czy aktualna ścieżka przejazdu maszyny przecina się z oznaczonym obszarem, punktem lub linią, co umożliwia im natychmiastowe skorygowanie trasy w razie konieczności.

WSKAZÓWKA: Alert związany ze znacznikiem umieszczonym w autonomicznym polu nie ma wpływu na pracę maszyny w trybie autonomicznym. Należy użyć granic, aby maszyna pracująca w trybie autonomicznym mogła omijać określony obszar lub obiekt.

Nawigacja do znaczników

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać Znaczniki.

Typy kształtu znacznika



PC620658—UN—17MAY24

A—Znacznik obszaru
B—Znacznik linii
C—Znacznik punktu
D—Znacznik wjazdu

- Obszar (A) — służy do oznaczania ważnych obszarów, takich jak kępa chwastów lub dół w polu.
- Linia (B) — służy do oznaczania na polu linii, takich jak linie drenażowe czy ogrodzenia.
- Punkt (C) — służy do oznaczania na polu punktów, takich jak skała albo gdzie w aplikatorze skończył się produkt.
- Znacznik wjazdu (D) — służy do oznaczania miejsca wjazdu maszyny na pole.

Udostępnianie

Udostępnianie



Udostępnianie

PC28774—UN—25AUG22

WSKAZÓWKA: W celu zapewnienia optymalnego działania we wszystkich wyświetlaczach i modularnych bramkach telematycznych (MTG) musi być zainstalowana ta sama wersja oprogramowania.

WSKAZÓWKA: Aplikacja Udostępnianie działa między wyświetlaczami 4. generacji i G5.

Należy użyć aplikacji Udostępnianie do wyświetlania wymogów udostępniania danych pomiędzy maszynami. Udostępnianie danych umożliwia udostępnianie linii naprowadzania i danych pomiędzy maksymalnie sześcioma operatorami pracującymi na tym samym polu. Aby dołączyć do zespołu, operatorzy muszą przejść do zakładki listy prac w aplikacji Ustawienia pracy. Aby udostępnić linie prowadzenia, operator musi przejść do aplikacji Naprowadzanie AutoTrac.

Udostępnione dane robocze są przesyłane i odbierane w 30-sekundowych segmentach. Wraz z transferem danych wyświetlacz zwykle odbiera aktualizacje do pokrycia od członków grupy co około 30 sekund. Pozycja członków grupy jest aktualizowana co 6 sekund.

WSKAZÓWKA: Czasy transferu danych mogą się różnić w zależności od siły sygnału połączenia bezprzewodowego.

Gdy aplikacja Udostępnianie jest włączona, następujące informacje są udostępniane między wyświetlaczami:

- Linie naprowadzania (tylko linii prowadzenia proste i okrężne)

WSKAZÓWKA: linii prowadzenia prostych utworzonych za pomocą metod Dostęp maszyny A + B, Dostęp maszyny A + kurs lub Dostęp maszyny szer./długo. geogr. + kurs nie można udostępnić.

- Mapy pokrycia
- Mapy zastosowania

Pokrycie, zakładka, udostępnione pokrycie i udostępniona zakładka są wyświetlane za pomocą różnych kolorów. Udostępnione mapy pokrycia są widoczne w niektórych modułach stron pracy oraz w aplikacjach naprowadzania i mapowania AutoTrac.

Wymagania do udostępniania pozycji maszyny i linii naprowadzania:

WSKAZÓWKA: Aby uzyskać najlepsze wyniki, należy używać poziomu korekty SF2 lub wyższego. Użycie SF1 może powodować niepożądane przesunięcia udostępnionych linii naprowadzania i udostępnionego pokrycia, co może mieć negatywny wpływ na wydajność działania AutoTrac i regulatora sekcji.

- Opcje Automatycznie synchronizuj dane i Odbieraj dane grupy roboczej są włączone w aplikacjach Udostępnianie lub Menedżer plików.
- Wymagana jest MTG z aktywną subskrypcją JDLink Connect.
- Wymagany jest CommandCenter 4600 lub wyświetlacz uniwersalny 4640 z aktywacją In-Field Data Sharing.
- Wymagany jest wyświetlacz G5 CommandCenter lub wyświetlacz uniwersalny G5 z ważną licencją na udostępnianie danych w polu.
- Wszystkie wyświetlacze 4. generacji i G5 w grupie roboczej są powiązane z tą samą organizacją John Deere Operations Center.
- Grupy robocze muszą posiadać taki sam ID pracy.
- Operatorzy muszą mieć takie same ustawienia klienta, gospodarstwa i pola.

Dodatkowe wymagania do udostępniania map pokrycia i danych roboczych:

- Operatorzy muszą mieć takie same ustawienia operacji oraz uprawy, produktu lub mieszanki w zbiorniku.

WSKAZÓWKA: W przypadku używania receptury operatorzy muszą używać takiej samej receptury. W przypadku wielopojemnikowych siewników pneumatycznych konfiguracja zbiornika musi być zdefiniowana tak samo dla każdego siewnika w grupie roboczej.

WSKAZÓWKA: Mapy pokrycia mogą być udostępniane pomiędzy maszynami z pojedynczą operacją stosowania cieczy zgodną z regulatorem sekcji podczas stosowania różnych produktów i mieszanek w zbiorniku. System nie łączy się automatycznie z grupą. Operator musi ręcznie dołączyć inne maszyny poprzez wybranie odpowiedniej grupy roboczej z listy udostępnionych prac.

WSKAZÓWKA: Operatorzy we wszystkich maszynach muszą wybrać opcję Nowa praca w celu usunięcia pokrycia dla pola z lokalnego wyświetlacza przed rozpoczęciem nowej pracy. Dodatkowo, jeden wyznaczony operator wyświetlacza musi wybrać opcję Nowa grupa w celu usunięcia wspólnego pokrycia grupy. Po wykonaniu tej czynności pozostałe wyświetlacze mogą dołączyć do nowo utworzonej grupy. Po wykonaniu tych kroków funkcja In-Field Data Sharing będzie działać zgodnie z oczekiwaniami podczas nowej sesji roboczej.

ZIDXK1X,1749804241746-53-13JUN25

Monitor pracy

Monitor pracy



Monitor pracy

PC28775—UN—25AUG22

WSKAZÓWKA: Niektóre wartości specyficzne dla maszyny i operacji mogą nie być widoczne z powodu konfiguracji maszyny lub sprzętu albo braku prawidłowej kalibracji.

Monitor pracy wyświetla wartości uśrednione i zbiorcze dla maszyny oraz operacji. Wybrać wartość na stronie, aby wyświetlić okno wyskakujące tej wartości. Każda z tych wartości może zostać umieszczona na głównej stronie pracy.

Skorzystać z przycisku Reset na dole strony, aby skasować wszystkie wartości, z wyjątkiem wartości chwilowych. Obok przycisku pojawi się data i czas ostatniego resetu.

Znajdujący się po prawej stronie przycisku Reset zapis pracy wskazuje, czy monitor pracy jest aktualnie aktywny i wykonuje zliczanie. Pulsujące światło oznacza, że monitor jest aktywny.

Nawigacja do Monitora pracy

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Monitor pracy.

WSKAZÓWKA: Wyświetlacze uniwersalne 4. generacji nie pokazują chwilowych wartości plonu. W celu uzyskania chwilowej wartości plonu użyć głównego wyświetlacza maszyny (na podłokietniku).

ZIDXK1X,1749804664015-53-13JUN25

Zapis pracy

Gdy Zapis pracy jest WŁĄCZONY, gromadzone są dane funkcji zapisu map i liczników wymagających wyzwalaczy zapisu. Liczniki wymagające funkcji Zapis pracy obejmują:

- Obrobiona powierzchnia
- Czas pracy
- Wydajność
- Średnie zużycie paliwa na powierzchnię
- Średnia prędkość robocza

Wybrać Work Recording (Zapis pracy) w dolnym

prawym rogu, aby wyświetlić okno wyskakujące z ustawieniami zapisu.

Stan zapisu jest określany na podstawie bieżącego wyzwalacza zapisu, ustawionego w profilu sprzętu. Jeśli wyzwalacz zapisu nie pasuje do aktualnych czynności, nacisnąć przycisk Edit (Edytuj), aby zmienić wybrany wyzwalacz zapisu. Aby uzyskać więcej informacji, patrz sekcja Implement Profile (Profil sprzętu).

WSKAZÓWKA: Jeśli wyzwalacz zapisu ustawiono na tryb ręczny, zapis pracy włączany lub wyłączany jest przy pomocy przycisku zapisu.

DX,PC,WORKMON,REC-53-23DEC15

Maszyna w stanie beczynności

Teoria działania maszyny na biegu jałowym



PC620652—UN—15MAY24

Teoria działania maszyny na biegu jałowym

Aplikacja Maszyna w stanie beczynności dokumentuje przyczynę stanu beczynności maszyny. Gdy maszyna jest całkowicie zatrzymana do prędkości 0 km/h (0 mph) przez określony czas, na wyświetlaczu pojawi się okno wyskakujące, które zawiera monit z prośbą o podanie przyczyny stanu beczynności maszyny.

Okno wyskakujące zawiera listę, z której należy wybrać przyczynę stanu beczynności. Przyczyny różnią się w zależności od typu maszyny i operacji wykrytej przez wyświetlacz. Wybrana przyczyna stanu beczynności jest wysyłana do powiązanej organizacji w John Deere Operations Center™.

Zebrane dane mogą być analizowane w Operations Center w celu podejmowania świadomych decyzji dotyczących poprawy wydajności.

Przejście do aplikacji Maszyna w stanie beczynności

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Maszyna w stanie beczynności.

WSKAZÓWKA: Więcej informacji na temat przyczyn stanu beczynności można znaleźć w Pomocy.

bvmsit,1715251816294-53-14MAY25

Sterowanie trasami

Sterowanie trasami



PC620653—UN—10MAY24

Sterowanie trasami

Trasy są to wyznaczone tory ruchu lub drogi w obrębie pola, po których maszyny, takie jak ciągniki lub opryskiwacze, poruszają się podczas operacji sadzenia, opryskiwania lub zbioru. Trasy są zwykle tworzone i rejestrowane podczas operacji sadzenia.

Aplikacja Sterowanie trasami umożliwia tworzenie i zarządzanie wykorzystaniem tras w polu. Sterowanie trasami współpracuje z funkcją Sterowanie sekcjami.

Funkcja Sterowanie trasami umożliwia optymalizację prac polowych dzięki schematowi precyzyjnie wyznaczonych tras oraz zarządzanie ruchem sprzętu. Funkcję Sterowanie trasami można wykorzystać do minimalizacji ugniatania gleby, niszczenia upraw oraz do zwiększania wydajności operacyjnej.

WSKAZÓWKA: Funkcje, takie jak krzywe AB i AutoPath, nie są zgodne z funkcją sterowania trasą.

trasy 1, system umożliwi wybór trybu automatycznego. W trybie automatycznym sprzęt oblicza trasę na podstawie sygnału wejściowego GNSS (globalnego systemu nawigacji satelitarnej). Na tym etapie sprzęt ISOBUS steruje i zarządza układem sterowania trasą. Sterownik zadań John Deere dostarcza wyłącznie dane GNSS i dane linii prowadzenia.

WSKAZÓWKA: Więcej informacji na temat sterowania trasami zawiera pomoc.

ch177nn,1740663913543-53-27FEB25

Przejdźcie do aplikacji Sterowanie trasami

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Sterowanie trasami.

Poziomy trasy

Zgodnie ze standardem ISOBUS układ sterowania trasą ma trzy poziomy:

- **Poziom 1** — zapewnia podstawowe zarządzanie trasą podczas korzystania z prostych linii prowadzenia. Sprzęt działa jako nadrzędny, co umożliwia operatorowi bezpośrednie sterowanie ustawieniami tras za pomocą modułu GPS (globalnego systemu pozycjonowania) maszyny.
- **Poziom 2** — umożliwia pracę w asymetrycznym rytmie. Umożliwia również zapisanie ustawień trasy na wyświetlaczu. Jednak sprzęt pozostaje jednostką nadrzędną, co gwarantuje stałą pracę.
- **Poziom 3** — wstępnie zdefiniowane trasy mogą nakazać sprzętowi automatyczne WŁĄCZANIE/WYŁĄCZANIE tras. Ten poziom integruje zaawansowane funkcje automatyki.

Aktualnie sterowanie trasą jest zgodne z funkcjonalnością trasy ISOBUS poziomu 1. Gdy sprzęt ISOBUS zostanie wykryty jako zgodny z poziomem

Monitor maszyny

Monitor maszyny



Monitor maszyny

PC28820—UN—20SEP22

Monitor maszyny wyświetla specyficzne dla maszyny wartości parametrów. Wartości są pogrupowane w następujący sposób:

- Prędkość i moc
- Paliwo i ciśnienie
- Temperatura
- Elektryczne
- Godziny

WSKAZÓWKA: Wartości dostępne w każdej grupie zależą od modelu maszyny.

Zakładki z lewej strony służą do przełączania pomiędzy grupami. Wybrać wartość, aby wyświetlić okno wyskakujące tej wartości.

Jeśli wartość nie jest dostępna, wyświetlone zostaną kreski.

Nawigacja do Monitor maszyny

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Monitor maszyny.

ct47125,1664222427306-53-27SEP22

Regulator nakładki

Regulator zakładki

Regulator zakładki automatycznie reguluje szerokość hедера, gdy kombajn przejeżdża przez obszary, na których już wykonano zbiór. Funkcja ta zwiększa dokładność danych powierzchni i plonu.

Nawigacja do regulatora zakładki

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać kartę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Regulator zakładki.

W przypadku używania hederów o szerokości 15,2 m (50 ft) lub mniejszej sekcje hедера są automatycznie dzielone na sekcje 15,2 cm (6 in). W przypadku hederów o szerokości większej niż 15,2 m (50 ft) występuje 100 sekcji rozmieszczonych równomiernie na całej szerokości hедера.

Regulator zakładki zapewnia, że obszar zbioru nie rozciąga się poza granice pola ani nie wchodzi w granicę wewnętrzną.

- Granica zewnętrzna — dla danego pola może być określona tylko jedna granica zewnętrzna.
- Granice wewnętrzne — dla danego pola może być określonych i nazwanych wiele granic wewnętrznych.

Granice, mimo że opcjonalne, mogą być pomocne podczas używania regulatora zakładki. Na przykład, zewnętrzna granica może pomóc zapewnić, że żaden obszar poza polem nie jest włączony do obliczania plonów, jeżeli sekcja hедера lub zespołu żniwnego wystaje poza granicę. Analogicznie, wewnętrzna granica umożliwia przejazd przez rzekę i pomaga zapewnić wyłączenie wszystkich sekcji na czas przejazdu.

AL70325,000055B-53-12SEP19

Ręczny regulator zakładki

Ręczny regulator zakładki dzieli heder na segmenty nazywane grupami. W przypadku hederów do upraw rzędowych standardowo jedna grupa odpowiada jednemu rzędowni i nie można tego zmienić. Hedery żniwne można skonfigurować z 2–24 grupami.

Operator może ręcznie włączać i wyłączać poszczególne grupy, tak aby dostosować heder do napływu uprawy. Ręczny regulator zakładki jest zgodny z automatycznym regulatorem zakładki. Ręczne wyłączenie grupy zastępuje jakikolwiek inny stan takiej grupy. Ręczny regulator zakładki pomaga poprawić dokładność dokumentacji w warunkach innych niż sytuacja, w której poprzednie pokrycie lub granica uniemożliwia napływ uprawy do danej części hедера.



PC28776—UN—25AUG22

A—Wł. wszystko
B—Wył. wszystko

Wybrać przycisk Wł. wszystko (A), aby włączyć wszystkie grupy.

Wybrać przycisk Wył. wszystko (B), aby wyłączyć wszystkie grupy.



PC28777—UN—25AUG22

Przełącznik lewa/prawa strona

WSKAZÓWKA: Przełącznik lewa/prawa strona pojawia się tylko wtedy, gdy istnieje 13 lub więcej grup.

Wyświetlacz pokazuje jednorazowo tylko do 12 przycisków grupy. Wybrać przełącznik lewa/prawa strona, aby wyświetlić grupy po lewej lub prawej stronie hедера. Wybrać przycisk grupy, aby włączyć lub wyłączyć poszczególne grupy.

Włączone grupy są zielone. Grupy wyłączone ręcznie są czarne. Grupy wyłączone automatycznie za pomocą regulatora zakładki są w zielono-białą kratkę.

AL70325,000059B-53-27SEP22

Regulator sekcji

Regulator sekcji



Regulator sekcji

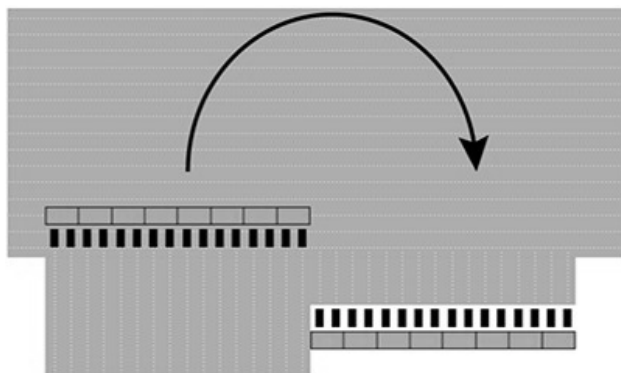
PC28778—UN—25AUG22

Regulator sekcji John Deere automatycznie włącza i wyłącza sekcje maszyny lub sprzętu, aby zmniejszyć zakładki i poprawić zarządzanie danymi wejściowymi. Regulator sekcji wymaga następujących elementów:

- Odbiornik Globalnego Systemu Nawigacji Satelitarnej (GNSS) (do korzystania z odbiornika StarFire wymagany jest sygnał o dokładności co najmniej SF2)
- Aktywacja regulatora sekcji
- Maszyna lub sprzęt z zespołem współpracującym z regulatorem sekcji (zgodność można sprawdzić u producenta zespołu sterującego)

Nawigacja do Regulatora sekcji

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Regulator sekcji.



Sekcje sadzarki

PC28779—UN—25AUG22

Regulator sekcji automatycznie steruje sekcjami maszyny lub sprzętu podczas wjazdu na wcześniej pokryte obszary lub ich opuszczania. Sekcje są wyłączane przy wjeździe na pokryte obszary i włączane z powrotem przy wjeździe na niepokryte obszary. Mapa pokrycia pokazuje wcześniej pokryte obszary poprzez zapisanie, gdzie maszyna lub sprzęt znajdowały się na polu. Kolor jasnoniebieski oznacza jednokrotny przejazd przez pole. Wszelkie nałożenia są zaznaczone kolorem ciemnoniebieskim.

Regulator sekcji decyduje, kiedy sekcja ma zostać włączona lub wyłączona na podstawie następujących czynników:

- Pozycja GPS
- Mapa pokrycia
- Przesunięcia maszyny i sprzętu
- Stan sekcji
- Ustawienia zakładek
- Opóźnienie mechaniczne
- Granice pola
- Granice obrzeża

Regulator sekcji wysyła komunikat CAN do sterownika maszyny lub sprzętu w celu zmiany stanu sekcji. Sekcja jest włączana, aby nanieść produkt na obszar. Jest ona wyłączana, aby zapobiec ponownemu naniesieniu produktu na ten sam obszar. Nie ma żadnego ograniczenia odległości od miejsca rozpoczęcia pracy na polu.

WSKAZÓWKA: Niektórzy operatorzy łączą dwa oddzielne pola w jedno przy użyciu "mostu lądowego" między nimi. Jeżeli regulator sekcji jest pozostawiony włączony, na tym pasie ziemi obszar może być nadal nanoszony produkt. Aby zapobiec niespodziewanemu pokryciu, należy zawsze wyłączyć regulator sekcji lub główny przełącznik podczas transportu między polami.

Dokładność regulatora sekcji

Na wydajność regulatora sekcji wpływają następujące czynniki:

- Dokładność GPS poprzedniej mapy pokrycia
- Bieżąca dokładność GPS
- Ustawienia profilu maszyny i profilu sprzętu
- Stała prędkość i kurs podczas wjazdu na obszar pokrycia i jego opuszczania

Zgodność

Regulator sekcji jest zgodny ze sprzętem ISOBUS z certyfikatem AEF (Agricultural Industry Electronics Foundation) z funkcją TC-SC (sterownik zadań i regulator sekcji). Patrz Informacje dotyczące wyświetlacza 4. generacji w celu uzyskania szczegółowych informacji na temat zgodności określonej maszyny i sprzętu John Deere.

Wiele wyświetlaczy

Regulator sekcji wymaga komunikacji sterownika zadań ze sterownikiem sprzętu i sterownik zadań nie może pracować na dwóch połączonych wyświetlaczach. Stan sterownika zadań można zobaczyć w ustawieniach wielu wyświetlaczy.

Główny przełącznik regulatora sekcji

PC28780—UN—25AUG22

Główny przełącznik regulatora sekcji

Naciśnij główny przełącznik w celu włączenia regulatora sekcji. Przełącznik można również umieścić na pasku skrótów za pomocą aplikacji Layout Manager.

Granice

PC28812—UN—20SEP22

Granice

Granice zewnętrzne

Zaznacz pole wyboru Zewnętrzna, aby użyć granic zewnętrznych. Regulator sekcji nakazuje wyłączenie sekcji znajdujących się poza granicą zewnętrzną.

Granice wewnętrzne

Zaznacz pole wyboru Wewnętrzna, aby użyć granic wewnętrznych. Regulator sekcji nakazuje wyłączenie sekcji znajdujących się wewnątrz granicy wewnętrznej.

WSKAZÓWKA: Po wyłączeniu obu typów granic regulator sekcji ignoruje granice i wykorzystuje tylko poprzednie pokrycie do włączania i wyłączania sekcji.

Przełącznik Sterowanie w oparciu o obrzeża

PC28781—UN—25AUG22

Przełącznik Sterowanie w oparciu o obrzeża i Przesunięcie obrzeża

Nacisnąć przełącznik Sterowanie w oparciu o obrzeża w celu włączenia sterowania w oparciu o obrzeża.

Wybrać Przesunięcie w celu zmiany rozmiarów obrzeża. Zmiany przesunięcia obrzeża są zapisywane dla bieżącego pola.

WSKAZÓWKA: Sterowanie w oparciu o obrzeża wymaga wybrania jednej lub obu granic. Jeśli wybór zarówno granicy zewnętrznej, jak i wewnętrznej, jest anulowany, sterowanie w oparciu o obrzeża automatycznie wyłącza się.

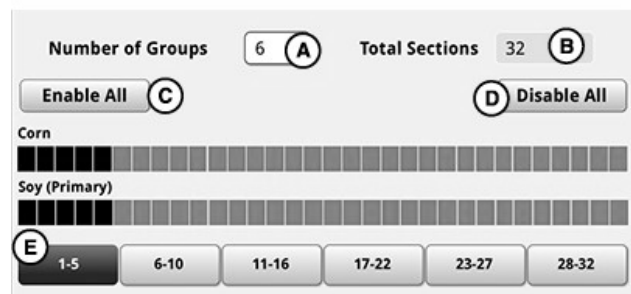
Jeśli wybór tylko jednego typu granicy jest anulowany, sterowanie w oparciu o obrzeża ignoruje wszelkie obrzeża powiązane z taką granicą.

Ręczny regulator sekcji

PC28653—UN—29SEP22

Ręczny regulator sekcji

Za pomocą ręcznego regulatora sekcji można włączać i wyłączać grupy sekcji. Wybrać ręczny regulator sekcji, aby aktywować stronę ręcznego regulatora sekcji.



PC28654—UN—29SEP22

Strona Ręczny regulator sekcji

A—Liczba grup
B—Seksja łącznie
C—Włącz wszystkie

D—Wyłącz wszystkie
E—Grupy sekcji

- Liczba grup (A) — liczba grup, na które sekcje są podzielone. Operator określi tę wartość.
- Łączna liczba sekcji (B) — liczba sekcji, z których sprzęt może korzystać. Maszyna lub sprzęt określi tę wartość i nie można jej zmienić.
- Włącz wszystkie (C) — włącza wszystkie sekcje.
- Wyłącz wszystkie (D) — wyłącza wszystkie sekcje.
- Grupy sekcji (E) — włącza lub wyłącza sekcje w grupie.

ch177nn,1740633831844-53-26FEB25

Ustawienia zaawansowane



Ikona Ustawienia

PC15305—UN—19MAR13

Wybrać ikonę ustawień u góry aplikacji Regulator sekcji, aby skonfigurować ustawienia zaawansowane.

Ciągła uprawa

Funkcji ciągłej uprawy należy używać w celu utrzymania narzędzia do uprawy w glebie podczas przejeżdżania przez poprzednie pokrycie. Celem tego jest uniknięcie pozostawiania śladów opon na poprzednim pokryciu. Ta funkcja jest dostępna wyłącznie w przypadku używania sprzętu do uprawy roli współpracującego z regulatorem sekcji.

Diagnostyka mapy

Diagnostyka mapy wyświetla funkcję wyprzedzenia regulatora sekcji. Wyprzedzenie jest białe, gdy sekcje zostały wyłączone i pomarańczowe, gdy sekcje zostały włączone.

Aby uzyskać najlepszą dokładność, należy zachować stałą prędkość i kierunek podczas wjeżdżania w obszar przejścia i wyjeżdżania z niego, gdy regulator sekcji włącza lub wyłącza sekcje. Zmiana prędkości lub kierunku pomiędzy miejscem, w którym wyprzedzenie przecina się z obszarem przejścia oraz miejscem, w którym punkt roboczy przecina się z obszarem przejścia, może spowodować pominięcia lub zakładki w pokryciu. Diagnostyka mapy służy do sprawdzania, czy okno wyprzedzenia jest stabilne, gdy maszyna jedzie ze stałą prędkością i kierunkiem.

WSKAZÓWKA: Przy niskich prędkościach i przy bardzo niskiej wartości opóźnienia mechanicznego wyprzedzenie może być bardzo zbliżone do zielonego paska punktu roboczego lub pokrywać się z nim.

AL70325,000059D-53-07NOV19

Moduł stanu sekcji

Moduł stanu sekcji służy do ustalania, czy regulator sekcji wydał polecenie włączenia lub wyłączenia poszczególnych sekcji. Moduł można dodać do strony pracy za pomocą aplikacji Menedżer układu strony. Możliwe są następujące stany sekcji:

WSKAZÓWKA: Stan sekcji nie zmienia się w zależności od tempa siewu. Jeśli w rzędach sekcji skończyły się nasiona, wyświetlany jest zielony znacznik, chyba że tempo we wszystkich sekcjach silnika napędowego wynosi zero. Sprawdzić populację nasion za pomocą SeedStar.

Sekcja włączona (nie nanosi)



Sekcja włączona — szary z zielonym obrysem

PC28782—UN—29AUG22

- Sадzarka lub siewnik pneumatyczny są podniesione.
- Sprzęt sадzarki lub siewnika pneumatycznego są wyłączone.
- Wszystkie sekcje silnika napędowego zgłaszają zerowe tempo.
- Polecenie wyłączenia sekcji nie zostało wysłane przez regulator sekcji, system See & Spray jest włączony, a zielone liście nie są wykrywane przez system See & Spray.

Sekcja nanosi



Sekcja nanosi — pełny zielony

PC28783—UN—29AUG22

- Sekcji wydano polecenie włączenia.
- Sekcja nanosi produkt lub nasiona.
- Polecenie wyłączenia sekcji nie zostało wysłane przez regulator sekcji, system See & Spray jest włączony, a zielone liście są wykrywane przez system See & Spray.

Polecenie wyłączenia sekcji zostało wysłane (nie nanosi)



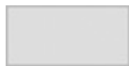
PC28784—UN—29AUG22

Sekcji wydano polecenie wyłączenia — zielone i białe paski

WSKAZÓWKA: Minimalna prędkość postępową wynosi 0,8 km/h (0.5 mph).

- Prędkość poniżej minimalnego progu prędkości postępowej.
- Maszyna lub sprzęt znajduje się wewnątrz wewnętrznej granicy obrzeża.
- Maszyna lub osprzęt znajduje się na zewnątrz zewnętrznej granicy obrzeża
- Maszyna lub osprzęt znajduje się wewnątrz wewnętrznej granicy
- Maszyna lub osprzęt znajduje się na zewnątrz zewnętrznej granicy
- Zerowe tempo receptury.
- Maszyna lub osprzęt znajduje się nad istniejącym obszarem pokrycia.

Sekcja wyłączona (nie nanosi) (tylko opryskiwacz)



PC24037—UN—05APR17

Sekcja wyłączona — pełny szary

- Regulator sekcji jest wyłączony.
- Sekcja jest sterowana ręcznie.

Zaindeksowano wyłączenie sekcji (nie nanosi) (tylko opryskiwacz)



PC24038—UN—05APR17

Zaindeksowano wyłączenie sekcji — pełny czarny

- Zaindeksowano wyłączenie sekcji przez sterownik.

ch177nn,1685617779631-53-01JUN23

Ustawienia zakładki

Zakładka ma miejsce podczas przekraczania poprzedniego pokrycia lub granicy. Wielkość zakładki zależy od preferencji operatora.

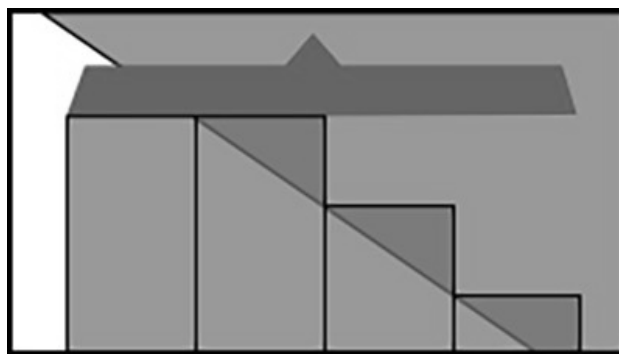
Skonfigurować ustawienia nałożenia dla celowych nałożeń. Użyć regulacji wydajności w celu skompensowania niezamierzonych pominięć i nałożeń.

Aby uzyskać szczegółowe informacje, należy skorzystać z pomocy ekranowej regulatora sekcji.

Zakładka 100% + dodatkowa

Dodatkowa zakładka zapewnia pokrycie produktem poprzednio naniesionego obszaru, co pozwala wyeliminować pominięcia. Dodatkowa zakładka powoduje nadmierne zastosowanie.

Zakładka 100% — minimalizacja pominięć

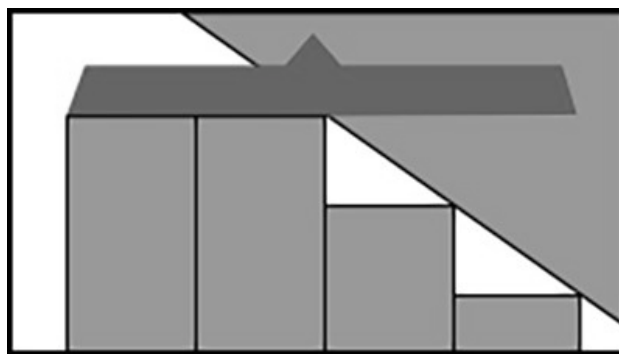


PC28836—UN—11OCT22

Nałożenie 100% — minimalizacja pominięć

Minimalizacja pominięć zapewnia pokrycie produktem do poprzednio naniesionego obszaru, bez pominięć. Minimalizacja pominięć może powodować nadmierne nanoszenie.

Zakładka 0% — minimalizacja zakładki



PC28835—UN—11OCT22

Nałożenie 0% — minimalizacja zakładki

Minimalizacja zakładki zapewnia, że pokrycie produktem nie przekroczy poprzednio naniesionego obszaru. Minimalizacja zakładki może powodować niewystarczające zastosowanie.

Wartości procentowe z zakresu od 0 do 100% zapewniają pokrycie produktem w poprzednio pokrywanych obszarach na podstawie szerokości poszczególnych sekcji.

AL70325,000055D-53-13OCT22

Dostrajanie wydajności

Dostrajanie wydajności służy do korygowania pominięć i

zakładkę produktu rozprowadzanego na podłoże. Ta funkcja używa odległości i prędkości do regulacji ustawień opóźnienia mechanicznego.

Przed użyciem funkcji dostrajania wydajności upewnić się, że następujące elementy są prawidłowe:

- Dokładność GPS.
- Ustawienia profilu maszyny i profilu sprzętu.
- Operator musi jechać ze stałą prędkością podczas wjazdu do obszaru pokrycia lub jego opuszczania.

Upewnić się, że podczas używania funkcji dostrajania wydajności następujące warunki są spełnione:

- Jedź z taką samą prędkością podczas zakręcania i przejazdów przez pole.
- Jedź prostopadle do obrzeża albo pod kątem możliwie zbliżonym do 90 stopni.
- Jeśli wymagana jest dodatkowa zakładka, wyreguluj ustawienie po zakończeniu dostrajania wydajności.

Instrukcje dotyczące dostrajania wydajności można znaleźć w pomocy ekranowej regulatora sekcji.

AL70325,0000452-53-21DEC17

Przykład konfiguracji pracy przed przystąpieniem do siewu

WSKAZÓWKA: Sprawdzić, czy wózek jest skonfigurowany w zamierzony sposób na potrzeby siewu.

1. Określić sposób konfiguracji narzędzia pneumatycznego.
2. Zmierzyć i wprowadzić wartość punktu roboczego w profilu sprzętu w aplikacji Ustawienia pracy na wyświetlaczu 4. generacji:
 - a. Przykład 1: Siewnik pneumatyczny z jednym zbiornikiem poprowadzonym do wielu szeregów. Użyć lokalizacji punktu roboczego znajdującej się pośrodku szeregów, do których jest poprowadzony zbiornik 1.
 - b. Przykład 2: Siewnik pneumatyczny z jednym zbiornikiem poprowadzonym do jednego szeregu. Użyć lokalizacji punktu roboczego, która jest przypisana do tego szeregu.
3. Zmierzyć i wprowadzić wartość środka obrotu w profilu sprzętu w aplikacji Ustawienia pracy na wyświetlaczu 4. generacji.

ZIDXK1X,1749804883058-53-13JUN25

Menedżer plików

Menedżer plików



Menedżer plików

PC28785—UN—29AUG22

Aplikacja Menedżer plików służy do przesyłania danych do i z wyświetlacza. Dane można przysyłać bezprzewodowo za pomocą Centrum operacji John Deere albo przenosić je między wyświetlaczami i zgodnym oprogramowaniem komputerowym przy użyciu pamięci USB.

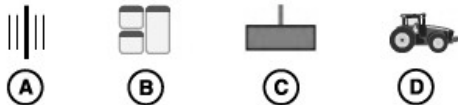
Ważne jest okresowe kopiowanie danych do pamięci USB.

Pamięć wewnętrzna wyświetlacza ma wystarczającą pojemność, aby przechowywać wszystkie dane maszyny z jednego sezonu. Gdy pamięć zostanie wypełniona w 95%, pojawi się komunikat. Dane należy wyeksportować i skasować, zanim wykorzystanie pamięci przekroczy 95%.

Przejdźcie do aplikacji Menedżer plików

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę System.
3. Wybrać aplikację Menedżer plików.

Rodzaje danych



Ikony rodzaju danych

PC28786—UN—29AUG22

- A—Linie prowadzenia
- B—Pliki Layout Manager
- C—Profile sprzętu
- D—Profile maszyny

- Ścieżki naprowadzania (A) obejmują linie naprowadzania oraz powiązane nazwy klienta, gospodarstwa i pola.

WSKAZÓWKA: Zaimportowane linii prowadzenia krzywej adaptacyjnej wymagają przynajmniej jednego kompletnego segmentu.

WSKAZÓWKA: W przypadku ścieżek prostych utworzonych za pomocą metod Dostęp maszyny A + B, Dostęp maszyny A + kurs lub Dostęp maszyny szer./dług. geogr. + kurs nie ma możliwości eksportowania ani importowania wzoru dostępu; Linie prowadzenia bez wzorów można natomiast zaimportować i wyeksportować jako linię 0.

WSKAZÓWKA: Podczas eksportowania danych eksportowane są również udostępnione ścieżki naprowadzania z udostępniania danych w polu.

- Pliki Layout Manager (B) można przysyłać pomiędzy wyświetlaczami 4. generacji tych samych rozmiarów. Można je również wyeksportować do wyświetlacza G5. Pliki te obejmują niestandardowe strony pracy, zestawy stron pracy i paski skrótów.

WSKAZÓWKA: Plików Layout Manager nie można przysyłać z wyświetlacza G5 do wyświetlacza 4. generacji, ale na odwrót są one obsługiwane.

WSKAZÓWKA: Zaimportowane strony pracy są dostępne w zakładce Wszystkie strony pracy w aplikacji Layout Manager.

Niektóre moduły stron pracy powracają po zaimportowaniu do ustawień domyślnych.

Moduły stron pracy utworzone dla zespołów sterujących sprzętu ISOBUS VT są pokazywane jako niedostępne, jeśli sterownik nie jest podłączony do maszyny.

- Profile sprzętu (C) można przysyłać między wyświetlaczami 4. generacji. Obejmuje to profile zapisane w wyświetlaczu dla sprzętów bez zespołu sterującego.

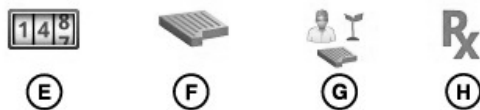
WSKAZÓWKA: Rodzaj połączenia, rejestrowanie pracy, działanie i sterownik tempa nie są importowane z profilami sprzętu.

- Profile maszyny (D) konfiguruje się za pomocą aplikacji Menedżer sprzętu.

WSKAZÓWKA: Profile maszyny można importować i eksportować wyłącznie przy użyciu wyświetlacza 4240 lub wyświetlacza uniwersalnego 4640.

WSKAZÓWKA: Wyświetlacz 4. generacji automatycznie generuje ustawienia profilu maszyny po wykryciu zgodnej maszyny John Deere.

WSKAZÓWKA: Zaimportowane profile maszyny zawierające numer PIN maszyny nie są widoczne w aplikacji Menedżer sprzętu. Profil maszyny jest generowany automatycznie, gdy wyświetlacz wykryje kompatybilną maszynę John Deere. Automatycznie wygenerowany profil maszyny zastępuje wszelkie zaimportowane profile zawierające numer PIN maszyny. Zaimportowane profile maszyny niezawierające numeru PIN maszyny są nadal widoczne w aplikacji Menedżer sprzętu.



PC28787—UN—29AUG22

Ikony rodzaju danych

E—Dane robocze
F—Granice
G—Dane ustawień
H—Receptury

- Dane robocze (E) obejmują dane mapowania i wartości sumaryczne. Można je wczytywać do Centrum operacji John Deere albo do kompatybilnego oprogramowania komputerowego. Podczas importowania danych roboczych przesyłane są tylko dane mapowania. Wartości sumarycznych nie można importować.

WSKAZÓWKA: Nie można wyeksportować z wyświetlacza udostępnionego pokrycia z udostępniania danych w polu. W celu wyeksportowania pokrycia ze zdarzenia udostępniania danych w polu dane muszą zostać wyeksportowane z wyświetlacza każdego biorącego udział członka zespołu (tylko 4600 i 4640).

WSKAZÓWKA: Dane niedokończonej pracy można wyeksportować z jednego wyświetlacza i zaimportować do innego, aby wznowić pracę za pomocą funkcji Historia pracy w aplikacji Ustawienia pracy. Powiązane wartości sumaryczne pracy nie są importowane.

- Granice (F) konfiguruje się za pomocą aplikacji Pola i granice.
- Dane ustawień (G) zawierają nazwy klienta, gospodarstwa i pola, odmiany upraw i produkty.

WSKAZÓWKA: Plików danych ustawień nie można importować z pamięci USB, gdy system AutoTrac jest włączony.

- Receptury (H) konfiguruje się za pomocą aplikacji Ustawienia pracy.

WSKAZÓWKA: Receptury utworzone w APEX trzeba eksportować w formacie pliku shape.



PC28788—UN—29AUG22

Ikony rodzaju danych

I—Zadania ISOBUS
J—Zrzuty ekranów
K—Dzienniki błędów
L—Lokalizator odmiany

- Zadania ISOBUS (I) konfiguruje się za pomocą aplikacji Zadania ISOBUS.

WSKAZÓWKA: Ograniczenie rozmiaru pliku zadań ISOBUS wynosi 10 MB.

Zadań ISOBUS nie można importować ani eksportować za pomocą funkcji bezprzewodowego transferu danych (WDT).

- Zrzuty ekranu (J) to kopie obrazów wyświetlanych na ekranie.
- Dzienniki błędów (K) są generowane automatycznie przez wyświetlacz i mogą być wykorzystywane przez John Deere w celu rozwiązywania problemów.
- Pliki Lokalizatora odmiany (L) konfiguruje się za pomocą John Deere Operations Center.



PC28789—UN—29AUG22

Ikony rodzaju danych

M—Dane w kwarantannie
N—Dane identyfikatora zbioru
O—Konfiguracje ustawień

- Dane w kwarantannie (M) to plik utworzony, gdy operator umieszcza dane w kwarantannie po wystąpieniu nieoczekiwanego błędu.

WSKAZÓWKA: Odzyskanie danych umieszczonych w kwarantannie wymaga pomocy technicznej. Skontaktować się z dealerem John Deere w celu próby odzyskania danych.

- Pliki danych ID zbioru (N) są konfigurowane w aplikacji Ustawienia pracy i zawierają one zapisane informacje na temat zbioru bawelny.
- Konfiguracje ustawień (O) można przysyłać między wyświetlaczami 4. generacji. Dostępne ustawienia różnią się w zależności od rodzaju maszyny, sprzętu i sterownika. Ustawienia są konfigurowane za pomocą aplikacji Menedżer ustawień.

WSKAZÓWKA: Między wyświetlaczami 4. generacji można przysyłać tylko nazwę profilu, strony pracy, ustawienia iTEC i ustawienia opryskiwacza przyczepianego John Deere.



PC28790—UN—29AUG22

Ikony rodzaju danych

P—Ustawienia Menedżera dostępu
Q—Dane linii AutoPath
R—Przechwytywanie danych StarFire

S—Pliki urządzenia Ethernet

- Ustawienia Menedżera dostępu (P) konfiguruje się za pomocą aplikacji Użytkownicy i dostęp.

WSKAZÓWKA: Skonfigurować aplikację Użytkownicy i dostęp, aby zapobiec wprowadzaniu niepożądanych zmian przez operatorów.

- Pliki danych linii AutoPath (Q) konfiguruje się w John Deere Operations Center i są one używane do tworzenia linii prowadzenia AutoPath.

WSKAZÓWKA: Plików AutoPath nie można eksportować z wyświetlacza.

- Przechwytywanie danych StarFire (R) zawiera dane zarejestrowane z odbiornika StarFire i używane przez John Deere do rozwiązywania problemów. Aby włączyć przechwytywanie danych StarFire, wybierz opcję Przechwytywanie danych na stronie VT odbiornika.

WSKAZÓWKA: Przechwytywanie danych StarFire jest dostępne wyłącznie w zintegrowanych odbiornikach StarFire 6000.

- Pliki urządzenia Ethernet (S) są gromadzone z urządzeń John Deere, które obsługują protokół przekazywania plików i posiadają połączenie Ethernet do wyświetlacza. Pomagają one firmie John Deere w rozwiązywaniu problemów. Wybierz pliki urządzenia do wyeksportowania i określ rozmiar plików dziennika. Istnieją trzy konfiguracje rozmiaru pliku dziennika:
 - Dzienniki czasu pracy (najmniejszy rozmiar pliku dziennika) służą do identyfikacji szczegółów konfiguracji systemu.
 - Dzienniki najnowszych danych i ustawień (średni rozmiar pliku dziennika) obejmują dzienniki czasu pracy, a także dane kalibracji urządzeń i dzienniki wydajności. Są one używane do diagnozowania problemów z wydajnością lub konfiguracją.
 - Wszystkie dzienniki (największy rozmiar pliku dziennika) obejmują wszystkie dostępne dzienniki sterownika, w tym dzienniki czasu pracy oraz najnowszych danych i ustawień. Te dzienniki służą do diagnozowania przyczyn nieoczekiwanych przypadków wyłączenia aplikacji lub sprzętu sterownika.

Operations Center



PC21844—UN—16NOV15

Operations Center

Centrum operacji służy do automatycznego przesyłania danych pomiędzy wyświetlaczami i John Deere Operations Center. Dane są przesyłane przez sieć telefonii komórkowej za pomocą modularnej bramki telematycznej (MTG) albo bezprzewodowo za pomocą bezprzewodowego połączenia internetowego.

WSKAZÓWKA: Operations Center wymaga aktywnej MTG, wbudowanego modułu Wi-Fi z dostępem do Internetu (tylko 4640) albo bezprzewodowego adaptera USB z dostępem do Internetu.

Automatyczny import

Funkcja automatycznego importu nie pobiera danych automatycznie, gdy aktywny jest proces importowania, eksportowania lub usuwania.

W przypadku zatrzymania automatycznego importu przez wyłączenie i ponowne włączenie zasilania zostanie on wznowiony automatycznie po ponownym uruchomieniu wyświetlacza.

Ustawienia synchronizacji danych

Dane są przesyłane do i odbierane z John Deere Operations Center, gdy MTG jest w zasięgu sieci komórkowej lub posiada dostęp do Internetu, wbudowany moduł Wi-Fi posiada dostęp do Internetu (tylko 4640) albo bezprzewodowy adapter USB posiada dostęp do Internetu.

Gdy Centrum operacji John Deere lub połączony wyświetlacz są używane do tworzenia i usuwania aktywnego typu danych ustawień, zmiany są synchronizowane z Centrum operacji John Deere i wszystkimi połączonymi wyświetlaczami w organizacji. Elementy usunięte z wyświetlacza są archiwizowane w John Deere Operations Center, a elementy zarchiwizowane w John Deere Operations Center są usuwane z wyświetlaczy.

WSKAZÓWKA: Jeśli Konfiguracja synchronizacji danych jest włączona, następujących elementów danych nie można usunąć z wyświetlacza:

- Informacje o kliencie, gospodarstwie i polu
- Granice
- Linie prowadzenia
- Znaczniki
- Produkty
- Mieszanki w zbiorniku

- *Operatorzy*
- *Osprzęt*

Aby usunąć element z wyświetlacza, należy wyłączyć opcję Konfiguracja danych synchronizacji w John Deere Operations Center.

Gdy nie jest dostępne połączenie z Internetem, zmiany wprowadzone lokalnie są przechowywane na wyświetlaczu i są synchronizowane po nawiązaniu połączenia z Internetem.

Synchronizacja danych — dane robocze

WSKAZÓWKA: Na stronie Operations Center zaznaczenie pola wyboru Włącz synchronizację z Operations Center spowoduje przesyłanie danych do John Deere Operations Center co 30 sekund.

Dane są przesyłane do John Deere Operations Center, gdy MTG jest w zasięgu sieci komórkowej lub posiada dostęp do Internetu, wbudowany moduł Wi-Fi posiada dostęp do Internetu (tylko 4640) albo bezprzewodowy adapter USB posiada dostęp do Internetu. W przypadku braku połączenia dane robocze są zapisywane w wyświetlaczu. Dane zostają wysłane po przywróceniu połączenia.

Dane robocze są przesyłane do analizatora pola i plików w John Deere Operations Center.

Wyzwalacze danych roboczych

Mimo że dane robocze są przesyłane automatycznie z wyświetlacza do John Deere Operations Center co 30 sekund, plików nie można przeglądać w Operations Center, dopóki nie nastąpi jedno z tych zdarzeń wyzwalających dane:

- Nowa praca została rozpoczęta albo zmieniono klienta, gospodarstwo lub pole.
- Utrata komunikacji komórkowej lub dostępu do Internetu między wyświetlaczem a Centrum operacji John Deere na dłużej niż 30 minut.
- Stacyjka wyłączona, a następnie włączona w ciągu 30 minut.
- Stacyjka wyłączona na dłużej niż 30 minut.

Import danych



Import danych

PC20405—UN—30APR15

Wybierz metodę importowania:

- Import z pamięci USB — wybrać foldery w pamięci USB, które zawierają dane do zaimportowania.
- Importuj odebrane pliki — importuj pliki ustawień i receptur z Centrum operacji John Deere.

W celu zaimportowania plików z John Deere Operations Center wymagana jest modułowa bramka telematyczna (MTG).

WSKAZÓWKA: Pliki ustawień zawierające pliki planowanej pracy są importowane automatycznie po otrzymaniu ich z John Deere Operations Center™, jeśli automatyczny import jest włączony.

Po zaimportowaniu plików ustawień i receptur do wyświetlacza użyć opcji Ustawienia robocze, aby zastosować pliki. Informacje na temat tworzenia i wysyłania plików ustawień do wyświetlacza 4. generacji zawierają pliki pomocy dostępne w John Deere Operations Center.

Zgodność

Dane można przysyłać z innego wyświetlacza G5, wyświetlacza 4. generacji, zgodnego oprogramowania komputerowego lub John Deere Operations Center w formacie bieżących systemów. Korzystając z oprogramowania w wersji 25.3 i nowszej nie można importować ani eksportować plików w formacie starszych systemów.

- Wyświetlacze bieżących systemów (G5, G5e, G5Plus, 4600 V2, 4200 V2, 4640, 4240)
- Wyświetlacze starszych systemów (4600 V1, 4200 V1, 4100, 2630)

John Deere Operations Center nie obsługuje możliwości przeglądania, wysyłania ani odbierania stron pracy. Jeśli plik ustawień zawiera tylko strony pracy, jest on wyświetlany jako nieprawidłowy w Centrum operacji John Deere. Jeśli plik ustawień zawiera linie naprowadzania lub granice oraz strony pracy, jest on wczytywany prawidłowo, ale strony pracy są niewidoczne.

Pliki ustawień z Apex lub wyświetlacza GreenStar 3 2630 nie mogą być importowane bezpośrednio do wyświetlacza 4. generacji lub G5 po aktualizacji oprogramowania do wersji 25.3. Aby zaimportować pliki z tych urządzeń, należy je najpierw przesłać do Operations Center, a następnie utworzyć plik ustawień w formacie wyświetlacza 4. generacji/G5.

Importowane pola muszą zawierać granicę zewnętrzną, jeśli importowana jest granica wewnętrzna. Nie można utworzyć ani zaimportować granicy wewnętrznej za pomocą wyświetlacza, jeśli wcześniej nie została utworzona lub zaimportowana granica zewnętrzna.

WSKAZÓWKA: Aby pomyślnie zaimportować kompletne profile sprzętu z innego wyświetlacza, należy sprawdzić, czy wyświetlacz źródłowy działa z oprogramowaniem w wersji 25.3 lub nowszej.

Konflikty danych

W razie potrzeby zaimportowane nazwy klienta,

gospodarstwa i pola są zmieniane. Na przykład nazwa "Field1" zostanie zmieniona na "Field1(1)", jeśli istnieje już pole o tej samej nazwie.

W przypadku eksportowania do Centrum operacji John Deere danych roboczych z pól, których nazwy przekraczają długość 20 znaków, nazwy są wyświetlane poprawnie. W przypadku importowania danych z powrotem do wyświetlacza nazwy pól są skracane. Dane są rozpoznawane jako dane należące do pola, z którego zostały wyjściowo wyeksportowane z wyświetlacza.

Jeśli linie naprowadzania dotyczą tego samego pola i zostały utworzone przy użyciu tej samej metody śledzenia, wyświetlacz stwierdzi następujące konflikty.

Różne nazwy, takie same linie

- Jeśli linie są takie same, nazwa linii prowadzenia na wyświetlaczu zostanie zastąpiona przez nazwę na pamięci USB.

Takie same nazwy, różne linie

- Jeśli występują dwie różne linie o takich samych nazwach, nazwa linii na pamięci USB zostanie zmieniona po zaimportowaniu. Np. nazwa "Track1" zostaje zmieniona na "Track1(1)".

WSKAZÓWKA: Import plików może się nie powieść z wielu powodów. Odniesić się do pomocy ekranowej w celu uzyskania pomocy w zakresie nieudanego importu.

Usunąć zgłoszone przez wyświetlacz przyczyny powodujące błąd w przypadku wszystkich plików, których import się nie powiódł.

Receptury

W celu zaimportowania receptur pliki shape muszą się znajdować w folderze o nazwie Rx w katalogu głównym pamięci USB.

Eksport danych



Eksport danych

PC20406—UN—30APR15

WSKAZÓWKA: W przypadku eksportowania danych roboczych za pomocą pamięci USB trzeba użyć osobnego urządzenia dla każdego wyświetlacza. Wyeksportowane dane robocze nie są umieszczane w żadnym indywidualnym folderze profilu.

Dane ustawień są umieszczane w folderze JD4600, a dane robocze są umieszczane w folderze JD-Data w katalogu głównym pamięci USB.

Wybrać metodę eksportu umożliwiającą transfer żądanych rodzajów danych.

- Aby szybko przetransferować wszystkie dane robocze, linie naprowadzania i strony pracy z użyciem ustawień domyślnych, wybrać opcję eksportu wszystkich danych.
- Aby przetransferować zrzuty ekranów i pliki dziennika błędów, wybrać opcję eksportu danych diagnostycznych.

Eksportowanie danych do użycia z wyświetlaczami starszych systemów (4600V1, 4200V1, 4100, GreenStar 3 2630)

Dane ustawień wyeksportowane z wyświetlaczy 4. generacji nie są automatycznie przygotowywane do użycia przez wyświetlacze starszych systemów. Przed przystąpieniem do eksportowania danych wyświetlacza 4. generacji:

1. Wyeksportować dane do pamięci USB lub bezprzewodowo do John Deere Operations Center.
2. Korzystając z kreatora pliku ustawień w John Deere Operations Center, utworzyć plik ustawień w formacie plików starszych systemów i wyeksportować plik do pamięci USB.
3. Zaimportować nowo utworzony plik ustawień w formacie starszych systemów z pamięci USB do żadanego wyświetlacza starszych systemów.

Kasowanie danych



Kasowanie danych

PC20407—UN—30APR15

Polecenie usuwania danych służy do usuwania wybranych rodzajów danych z wyświetlacza.

- Aby skasować dane robocze, linie naprowadzania i strony pracy, wybrać opcję kasowania niestandardowego.
- Aby usunąć zrzuty ekranów i pliki rejestru błędów, należy wybrać opcję Usuwanie danych diagnostycznych.

ZID XK1X,1749805202543-53-02JUL25

Pamięć USB

Wymagania dla wyświetlaczy John Deere

- Format USB — wymagany jest format FAT32 lub NTFS.

WSKAZÓWKA: Format NTFS nie może być używany do przywracania systemu.

- Pojemność — zalecana pojemność wynosi od 32 do 64 GB. Maksymalna obsługiwana pojemność wynosi 512 GB.
- Łączność — USB 2.0 lub USB 3.0
- Maksymalne wymiary — 9,2 mm (3/8 in) grubości na 21,7 mm (7/8 in) szerokości

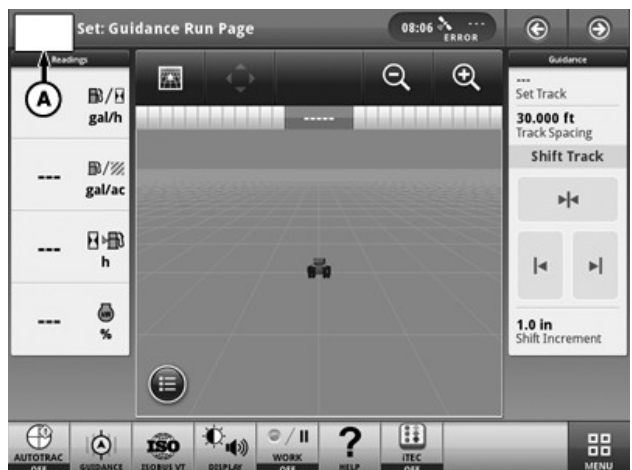
Najlepsze praktyki

- Po włożeniu pamięci USB odczekać 10 sekund. Rozpoznanie dużego dysku USB może zająć nieco czasu.
- Należy używać pamięci USB o pojemności 16 GB lub większej, tak aby mogły być zapisane wielokrotne kopie zapasowe.
- Należy usunąć z pamięci USB wszystkie pliki nie związane z wyświetlaczami John Deere.

Sprawdzić zakładkę Sprzęt wyświetlacza w aplikacji Centrum diagnostyczne, aby określić, czy wyświetlacz rozpoznaje pamięć USB.

ch177nn,1728987473948-53-15OCT24

Wykonywanie zrzutów ekranu



PC17263—UN—15JUL13

A—Obszar zrzutu ekranu

Wybrać podświetlony obszar w górnym lewym rogu ekranu. Nacisnąć i przytrzymać, aż ekran zacznie migać i wyświetlacz wyemituje dźwięk migawki aparatu fotograficznego.

Włożyć pamięć USB i wybrać Export Data (Eksportuj dane), aby przenieść zrzuty ekranu do pamięci.

DX,PC,FILE,SCREENSHOT-53-22DEC15

Centrum diagnostyczne

Centrum diagnostyki



Centrum diagnostyczne

PC28791—UN—29AUG22

Centrum diagnostyczne zapewnia zaawansowane narzędzia diagnostyczne dla systemów podłączonych do wyświetlacza. Wybrać jedną z zakładek, aby uzyskać więcej informacji.

Diagnostyka układu

- Przeglądanie informacji diagnostycznych dla maszyny, sprzętu i aplikacji wyświetlacza.

Komunikaty maszyny

- Przeglądanie komunikatów maszyny i informacji o maszynie.

Diagnostyka sterownika

- Dostęp do adresów diagnostycznych, kodów diagnostycznych i specyficznych informacji o każdym podłączonym urządzeniu.

Kody diagnostyczne

- Przeglądanie wszystkich aktywnych lub zapisanych kodów diagnostycznych.

Informacje o magistrali CAN

- Przeglądanie informacji diagnostycznych dla każdej magistrali CAN.

Informacje o magistrali CCD

- Przeglądanie informacji diagnostycznych dla każdej magistrali CCD.

Sieć

- Przeczytać odczyty diagnostyczne JDLINK.

Udostępnianie

- Przeglądanie informacji diagnostycznych dotyczących aplikacji Udostępnianie i transferu danych.

Informacje o magistrali Ethernet

- Wyświetlanie problemów z połączeniem za pomocą sieci Ethernet ze wszystkimi urządzeniami.

Nawigacja do Centrum diagnostycznego

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę System.
3. Wybrać aplikację Centrum diagnostyki.

ch177nn,1685617878029-53-01JUN23

Diagnostyka systemu

Przeglądanie informacji diagnostycznych dla maszyny, sprzętu i aplikacji wyświetlacza.

W funkcji Diagnostyka systemu dostępne są następujące informacje:

Sprzęt wyświetlacza

Przeglądanie odczytów diagnostycznych dla procesora, monitora i wyświetlacza.

Stan AutoTrac

Przeglądanie odczytów diagnostycznych wpływających na wydajność AutoTrac.

Kreator diagnostyki naprowadzania

Wykrywanie i usuwanie powszechnych usterek systemu AutoTrac w maszynach zgodnych z AT2.

Wybrane systemy maszyny

Wybierz system maszyny, aby wyświetlić szczegóły dotyczące tego systemu. W przypadku większości systemów dostępne są następujące informacje:

Zakładka Ogólne

Zakładka Ogólne wskazuje, czy system posiada prawidłowe dane kalibracyjne i służy również do przekazywania innych informacji na temat stanu systemu.

Zakładka Odczyty przełącznika

Zakładka Odczyty przełącznika wskazuje stan wykrytych przełączników używanych w systemie do sterowania funkcjami maszyny.

Zakładka Odczyty czujnika

Zakładka Odczyty czujnika wskazuje wartości zgłaszane przez wykryte czujniki używane w systemie jako informacje wejściowe.

Zakładka Odczyty wyjściowe

Zakładka Odczyty wyjściowe wskazuje zadane i rzeczywiste wartości wyjściowe dla wybranych wyjść systemu.

ch177nn,1740728373324-53-28FEB25

Diagnostyka sterownika

Diagnostyka sterownika wyświetla następujące informacje dla sterowników podłączonych do magistrali CAN.

Urządzenie

- Każde urządzenie z listy jest zidentyfikowane za pomocą ID (identyfikatora) urządzenia, adresu CAN i lokalizacji sieci CAN.

Kody

- Kody wskazują, czy w urządzeniu występują diagnostyczne kody błędów.

Licznik komunikatów

- Licznik komunikatów wyświetla liczbę komunikatów CAN odebranych ze sterownika. Za pomocą przycisku zero na dole strony wyzerować licznik komunikatów dla wszystkich urządzeń.

Przeglądanie i sortowanie

Wybierz przycisk obok **Widok według**, aby zmienić sposób wyświetlania sterowników. Dostępne widoki to:

Wszystkie urządzenia

- Wyświetlone zostaną wszystkie sterowniki podłączone do wyświetlacza.

Urządzenia na magistrali Ethernet

- Wyświetlane są wyłącznie zespoły sterujące z powiązanym połączeniem Ethernet.

Urządzenia na magistrali sprzętu

- Wyświetlone zostaną tylko sterowniki podłączone do magistrali CAN sprzętu.

Urządzenia magistrali maszyny

- Wyświetlone zostaną tylko sterowniki podłączone do magistrali CAN maszyny.

Wybrać przycisk obok **Sortuj według**, aby uporządkować listę zgodnie z tymi filtrami:

Urządzenie

- Lista posortowana wg ID urządzenia.

Kody obecne

- Lista posortowana według urządzeń z diagnostycznymi kodami błędów.

AL70325,0000605-53-12NOV20

Informacje diagnostyczne

Aby uzyskać dokładniejsze informacje, wybierz sterownik z listy.

WSKAZÓWKA: Wyświetlacz jest ustawiany na tryb diagnostyczny, gdy wybrany zostanie sterownik. Po zamknięciu strony sterownika tryb diagnostyczny jest wyłączany.

W zależności od rodzaju sterownika informacje diagnostyczne są wyświetlane na karcie Adresy diagnostyczne albo karcie Odczyty.

Adresy diagnostyczne

WAŻNE: Zmiana ustawień w adresach diagnostycznych może spowodować uszkodzenie sterowników maszyny lub sprzętu. Przestrzegaj instrukcji i zachowaj ostrożność przy zmianie wartości w adresie.

Sterowniki mają adresy, które przechowują wartości dla różnych ustawień. Każdy adres jest identyfikowany przez numer i typ adresu. Adresy danych można tylko przeglądać (np. informacja o wersji oprogramowania), podczas gdy adresy wejściowe można edytować (np. kalibracja, ustawienia).

Odczyty

WAŻNE: Zmiana ustawień na karcie Odczyty może spowodować uszkodzenie sterowników maszyny lub sprzętu. Przestrzegaj instrukcji i zachowaj ostrożność przy zmianie wartości w adresie.

Sterowniki mają odczyty, które przechowują wartości dla różnych ustawień. Każdy odczyt jest identyfikowany przez numer i nazwę. Wybierz odczyt, aby wyświetlić wyskakujące okno ze szczegółowymi informacjami dotyczącymi odczytu. Jeśli wartość może być edytowana, wówczas pole wartości ma kolor biały. Jeśli wartość jest przeznaczona tylko do odczytu, wówczas pole wartości ma kolor szary.

Diagnostyczne kody błędów

Wyświetlane są bieżące i zapisane kody dla wybranego sterownika. Wybierz kod z listy, aby wyświetlić szczegóły kodu.

Informacje o sterowniku

Informacje o sterowniku wyświetlają szczegółowe specyfikacje i informacje dotyczące identyfikacji ze sterownika. Informacje te są przydatne podczas diagnostyki ISOBUS.

AL70325,0000505-53-26OCT18

Ukrycie Centrum diagnostyki



PC15331—UN—08JUL13

Ukrywanie Centrum diagnostyki

Wyświetlacz jest ustawiany w trybie diagnostycznym, gdy wybrany zostanie sterownik. Wybrać Ukrywanie Centrum diagnostyki, aby zminimalizować aplikację i powrócić do strony głównej.

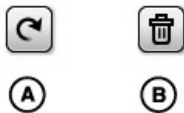
Przycisk ukrywania jest przydatny w celu uzyskania dostępu do innej części wyświetlacza podczas procedury kalibracji. Aby powrócić do tej samej strony diagnostyki, wybrać aplikację Centrum diagnostyki z menu.

WSKAZÓWKA: Pozostawianie wyświetlacza w trybie diagnostycznym nie jest zalecane, ponieważ może to negatyw nie wpłynąć na osiągi.

Zakończyć tryb diagnostyczny, zamykając stronę sterownika.

DX,PC,DIAG,HIDE-53-22DEC15

Kody diagnostyczne



A—Przycisk odświeżania
B—Przycisk kasowania kodów

PC28792—UN—29AUG22

Zakładka Trouble Codes (Kody diagnostyczne) wyświetla wszystkie aktualne i przechowywane kody, które wystąpiły w systemie.

Wybrać przycisk Odśwież (A), aby usunąć, a następnie odzyskać wszystkie kody.

Wybrać przycisk Usuń kody (B), aby usunąć wszystkie kody z wyświetlacza.

Przeglądanie i sortowanie



Typy kodów

PC28793—UN—29AUG22

A—Zatrzymaj operację
B—Ostrzeżenie dla operatora
C—Alarm informacyjny

Wybrać przycisk obok **Widok według**, aby zmienić sposób wyświetlania kodów. Dostępne widoki to:

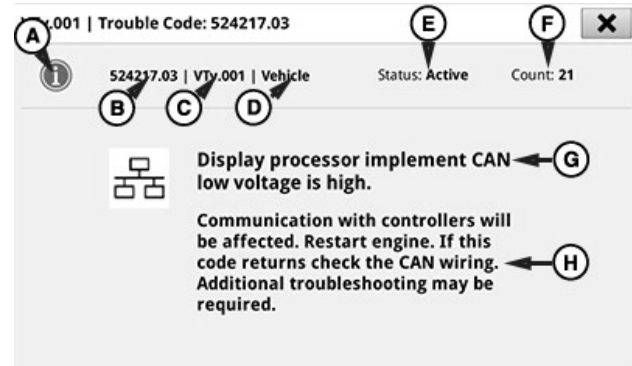
Kod

- W widoku według "Kod" na wyświetlaczu pokazywana jest lista wszystkich kodów. Wyświetlane są: typ (A – C), szczegóły, status i licznik kodu. Wybrać kod z listy, aby zobaczyć szczegóły kodu.

Urządzenie

- Widok według "Urządzenie" pokazuje listę wszystkich sterowników na CAN Bus. Wyświetlone zostaną: ID urządzenia, sieć CAN i wszystkie kody urządzenia, jeśli takowe występują. Wybrać sterownik z listy, aby przejrzeć Kody urządzenia.

Szczegóły kodu



PC28827—UN—29SEP22

Szczegóły kodu

A—Typ diagnostycznego kodu błędu
B—Numer diagnostycznego kodu błędu
C—Identyfikator urządzenia
D—Sieć magistrali CAN
E—Stan kodu
F—Licznik
G—Diagnostyczny kod błędu
H—Opis diagnostycznego kodu błędu

Wybrać diagnostyczny kod błędu, aby zobaczyć jego szczegóły.

ct47125,1664233025259-53-09MAY23

Informacje o magistrali CAN

Zakładka Informacje o CAN Bus wyświetla status komunikacji pomiędzy sterownikami na CAN Bus. CAN Bus pojazdu łączy sterowniki takie jak silnik, hydraulika i przekładnia. Magistrala CAN osprzętu łączy sterowniki takich urządzeń jak odbiornik StarFire, drugi wyświetlacz ISOBUS i osprzęt ISOBUS.



PC28794—UN—29AUG22

A—Zielony wskaźnik, zakres normalny
B—Żółty wskaźnik, poza zakresem

Obok niektórych wartości wyświetlana jest zielona kropka lub żółta kropka z wykrzyknikiem. Niektóre rodzaje konfiguracji maszyny i sprzętu mogą powodować wystąpienie żółtego wskaźnika.

- Zielony wskaźnik (A) — wartość w zakresie normalnym

- Żółty wskaźnik (B) — wartość poza zakresem normalnym.

ch177nn,1685617902538-53-01JUN23

Informacje o magistrali CCD

Zakładka Informacje o magistrali CCD wyświetla stan komunikacji pomiędzy sterownikami na magistrali CCD. Magistrala CCD maszyny łączy sterowniki, takie jak silnik, hydraulika i przekładnia.



PC28794—UN—29AUG22

A—Zielony wskaźnik, zakres normalny
B—Żółty wskaźnik, poza zakresem

Obok niektórych wartości wyświetlana jest zielona kropka lub żółta kropka z wykrzyknikiem. Niektóre rodzaje konfiguracji maszyny i sprzętu mogą powodować wystąpienie żółtego wskaźnika.

- Zielony wskaźnik (A) — wartość w zakresie normalnym
- Żółty wskaźnik (B) — wartość poza zakresem normalnym.

AL70325,0000575-53-27SEP22

Wartości magistrali CAN

Stan sieci

Aktywny

- System działa zgodnie z oczekiwaniami. Oprócz wyświetlacza, podłączony jest przynajmniej jeden sterownik i komunikuje się na CAN Bus.

Nieaktywna

- Wyświetlacz nie komunikuje się z żadnymi innymi sterownikami na CAN Bus. Jeśli wyświetlacz jest jedynym sterownikiem na CAN Bus, całkowita wartość licznika komunikatów wzrasta, ale status sieci to "nieaktywna".

Całkowita liczba komunikatów

Całkowita wartość licznika komunikatów jest liczbą komunikatów przesyłanych poprzez CAN Bus. Podczas pracy maszyny ta wartość stale rośnie, ponieważ zawsze są przesyłane komunikaty na CAN Bus.

Wysokie napięcie CAN i niskie napięcie CAN

Napięcie szczytowe jest najwyższym napięciem średnim, jakie wystąpiło od ostatniej zimnej inicjacji. Pomiary napięcia są uśredniane co sekundę. Normalnie

napięcia szczytowe CAN Hi i CAN Lo mieszczą się w zakresie pomiędzy 1,8 i 3,3 V.

WSKAZÓWKA: Zimna inicjacja ma miejsce, jeśli wyświetlacz był wyłączony przez 24 godziny lub w razie odłączenia zasilania bezpośredniego od wyświetlacza.

Wykorzystanie magistrali

Informacje na CAN Bus są przesyłane pomiędzy sterownikami w formie komunikatów. Magistrala CAN sprzętu John Deere pracuje z szybkością 250 kbd, co oznacza, że jej włączenie w celu przekazania komunikatów może następować do 256 000 razy na sekundę. Wykorzystanie magistrali wynosi wtedy 100%.

Jeśli na przykład sterownik sprzętu nie działa, tak jak powinien, przyczyną problemu może być 45% lub wyższe wykorzystanie magistrali. Ze względu na wysokie obciążenie magistrali, niektóre urządzenia nie mogą wtedy wysłać i odbierać wszystkich niezbędnych komunikatów.

WSKAZÓWKA: Niektóre rodzaje sprzętu ISOBUS nie działają, jeżeli obciążenie magistrali przekracza 25%.

Działający odbiornik StarFire powoduje obciążenie magistrali na poziomie ok. 5–7%.

Wykorzystanie magistrali można zmniejszyć, odłączając sprzęt lub odbiorniki GPS.

Szybkość transmisji

Prędkość transmisji wskazuje, jak szybko magistrala działa. ISOBUS i magistrala narzędzia John Deere działają z prędkością 250 kbd. Każdy sterownik podłączony do tego systemu musi pracować przy prędkości 250 kbd, w przeciwnym razie nie będzie funkcjonować prawidłowo.

Stan CAN Bus i liczniki błędów

Możliwe są cztery stany CAN Bus:

- Aktywna - CAN Bus działa bez żadnych problemów.
- Pasywna - pojawiły się błędy pasywne.
- Ostrzeżenie - pojawiły się błędy ostrzegawcze magistrali.
- Wyłączenie - pojawiły się błędy wyłączenia magistrali.

Jeśli pojawił się jeden z tych błędów, wyświetlacz zapisze liczbę jego wystąpień.

Licznik błędów biernych

- Jeśli wartość licznika jest powyżej zera, sterownik na CAN Bus nie otrzymał wszystkich komunikatów. Ważne informacje mogły zostać utracone. Jest to najprawdopodobniej spowodowane wysokim wykorzystaniem magistrali.

Licznik ostrzeżeń magistrali

- Jeśli wartość licznika jest powyżej zera, sterownik na CAN Bus ma problemy.

Licznik wyłączeń magistrali

- Jeśli wartość licznika jest powyżej zera, sterownik na CAN Bus ma problemy. Brakuje mu pewnej liczby komunikatów i nie otrzymuje kolejnych. Ważne informacje zostały utracone. Prawdopodobnie towarzyszy temu wysokie wykorzystanie magistrali CAN.

Liczba błędów przekroczenia

- Licznik błędów przekroczenia wskazuje, że aplikacje lub sterowniki na CAN Bus otrzymują komunikaty szybciej, niż mogą je przetworzyć. Powoduje to utratę komunikatów i nieprawidłowe działanie systemu. Prawdopodobnie towarzyszy temu wysokie wykorzystanie magistrali CAN.

ch177nn,1685617918357-53-01JUN23

- *Przekazane pakiety* — liczba pakietów przekazanych od momentu włączenia wyświetlacza.
- *Odebrane pakiety* — liczba pakietów odebranych od momentu włączenia wyświetlacza.
- *Błąd pakietu* — liczba pakietów uszkodzonych lub nieprawidłowo sformatowanych od momentu włączenia wyświetlacza.
- *Utrata pakietu* — liczba pakietów utraconych przed dostarczeniem.
- *Prędkość* — prędkość podłączonej sieci Ethernet.
- *Licznik podłączonych urządzeń* — liczba urządzeń z adresami IP, które wyświetlacz rozpoznaje w sieci.
- *Odlączenia* — liczba odląceń od momentu włączenia wyświetlacza.

AL70325,0000603-53-12NOV20

Sieć

W zakładce Sieć wyświetlane są odczyty diagnostyczne modemu JDLINK, połączenia sieciowego i karty SIM należącej do klienta.

Modem JDLINK jest jednym z głównych składników rozwiązań telematycznych John Deere, takich jak JDLINK, zdalny Service ADVISOR oraz John Deere Remote Display Access (RDA).

Modem JDLINK obejmuje oprogramowanie układowe, modem komórkowy i urządzenie SIM. Wysyła i odbiera dane oraz komunikaty przez sieci komórkowe.

RDA wymaga do działania nieprzerwanego połączenia komórkowego. JDLINK nie wymaga nieprzerwanego połączenia z siecią komórkową, ponieważ modem JDLINK może przechowywać dane obejmujące aż 1000 godzin.

ch177nn,1685617932516-53-01JUN23

Informacje o magistrali Ethernet

Informacje o magistrali Ethernet wyświetlają problemy z połączeniem za pomocą sieci Ethernet ze wszystkimi urządzeniami.

Pozycje wyświetlane na stronie Informacje o magistrali Ethernet:

- *Stan łącza Ethernet* — wyświetla, czy sieć działa czy nie.
- *Adres internetowy* — wyświetla przypisany lub statyczny adres IP używany przez wyświetlacz.

Konserwacja i kalibracja

Konserwacja i kalibracje



PC28795—UN—29AUG22

Konserwacja i kalibracje

Aplikacja Maintenance and Calibrations (Konserwacja i kalibracje) umożliwia operatorowi ustawianie okresów międzyobsługowych i wykonywanie kalibracji podzespołów maszyny.

Nawigacja do aplikacji Maintenance and Calibrations (Konserwacja i kalibracje)

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Tractor Settings (Ustawienia ciągnika).
3. Wybrać aplikację Konserwacja i kalibracje.

cl47125,1664234209291-53-27SEP22

Kontrole serwisowe

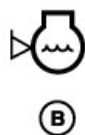
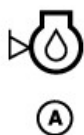
WSKAZÓWKA: Dostępność funkcji kontroli serwisowej zależy od opcji zakupu.

Przeprowadzać kontrole serwisowe przy maszynie ustawionej na poziomym terenie i wyłączonym silniku. W celu uzyskania dokładnych odczytów, przed sprawdzaniem poziomu płynów odczekać minimum 40 minut od wyłączenia silnika.

Kontrolka wskazuje status punktu kontroli serwisowej maszyny.

- Zielona kontrolka – poziom normalny
- Czerwona kontrolka – poziom wysoki lub niski

Dostępne są następujące punkty kontrolne:



PC17385—UN—15MAY14

A—Poziom oleju silnikowego
B—Poziom płynu chłodzącego silnik

- Silnik — poziom oleju (A)
- Poziom płynu chłodzącego (B)

DX,PC,MAINT,SERVCHECK-53-07APR17

Okresy międzyobsługowe

Okresy międzyobsługowe przypominają o konieczności wykonania obsługi okresowej.

Wybrać przycisk Dodaj okres międzyobsługowy, aby utworzyć nowy okres międzyobsługowy. Można dodać nieograniczoną ilość okresów międzyobsługowych.

Po utworzeniu, okres międzyobsługowy zostaje dodany do listy i jest wyświetlany z nazwą, upływem czasu i odstępem czasu.

- Operator wybiera nazwę, aby zidentyfikować określony okres międzyobsługowy.
- Upływ czasu wskazuje liczbę godzin od ostatniego wyzerowania okresu międzyobsługowego.
- Odstęp czasu to liczba godzin pomiędzy przeglądami obsługowymi.

Okresy międzyobsługowe są posortowane od najkrótszego do najdłuższego. Następnie są posortowane wg nazwy, w porządku alfanumerycznym, gdzie pierwszeństwo mają liczby.

Dwadzieścia godzin przed upływem terminu czasu między przeglądami system poinformuje operatora, że maszyna wkrótce będzie musiała przejść przegląd. Po potwierdzeniu komunikatu system będzie informować operatora o zbliżającym się przeglądzie przy każdym uruchomieniu, aż do wyzerowania okresu międzyobsługowego.

DX,PC,MAINT,SERVINTERVAL-53-23DEC15

Kalibracje

Ta aplikacja służy do przeprowadzania kalibracji poślizgu kół i kalibracji radaru.

Kalibracja radaru



Kalibracja radaru

PC23946—UN—22MAR17

Radar wymaga kalibracji, gdy jest po raz pierwszy montowany na maszynie lub występuje różnica pomiędzy prędkością radaru i rzeczywistą prędkością jazdy podczas pracy bez obciążenia lub na utwardzonej nawierzchni.

WSKAZÓWKA: Obiekty poruszające się przy wietrznej pogodzie, takie jak liście, kurz lub żwir, mogą powodować niedokładne wskazywanie prędkości przez radar.

Kalibracja poślizgu kół



PC23947—UN—22MAR17

Kalibracja poślizgu kół

Skalibrować poślizg kół, jeśli podczas pracy bez obciążenia, na utwardzonej powierzchni wystąpią rozbieżności pomiędzy prędkością wskazywaną przez radar a prędkością kół. Aby uzyskać więcej informacji, patrz Monitor Maszyny.

Wykonaj kalibrację podczas jazdy nieobciążoną maszyną po twardym, suchym, czystym i równym podłożu.

WSKAZÓWKA: Kalibracja poślizgu kół jest dostępna tylko przy podłączonym i skalibrowanym radarze.

Przed przystąpieniem do kalibracji poślizgu kół upewnić się, że prędkość radaru jest dokładna.

DX,PC,MAINT,CAL-53-07APR17

ISOBUS VT



ISOBUS VT

PC28796—UN—29AUG22

Ten wyświetlacz John Deere obsługuje sterowniki zgodne z magistralą ISOBUS organizacji Agricultural Industry Electronics Foundation (AEF) zgodnie z normą ISO 11783. Takie zespoły sterujące można przeglądać i obsługiwać za pomocą terminala wirtualnego (VT) ISOBUS. Jeśli podłączony jest rozszerzony monitor, można wyświetlić i obsługiwać drugi VT.

Gdy podłączony jest zespół sterujący ISOBUS, pliki graficzne interfejsu użytkownika zostają załadowane do terminala ISOBUS VT. Następnie ISOBUS VT umożliwia operatorowi przechodzenie do wszystkich dostępnych funkcji zespołu sterującego ISOBUS oraz ich obsługę.

Nawigacja do ISOBUS VT

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację ISOBUS VT.

Podłączony sprzęt i zespoły sterujące ISOBUS

Wyświetlacz 4. generacji wprowadza dane i komunikuje się z różnymi zespołami sterującymi ISOBUS w tym samym czasie. Po wybraniu przycisku menu wyświetlona zostaje lista wszystkich podłączonych zespołów sterujących ISOBUS.

Wybrać żądany zespół sterujący ISOBUS i nacisnąć przycisk OK, aby przejrzeć interfejs użytkownika.

Wykrywanie i usuwanie usterek

Jeśli interfejs zespołu sterującego ISOBUS nie jest wyświetlany prawidłowo:

- Wyświetlić sterownik ISOBUS w Centrum stanu i wykonać procedurę wykrywania i usuwania usterek dla wskazanego stanu. Aby uzyskać więcej informacji, obejrzyć zespoły sterujące ISOBUS w aplikacji Centrum diagnostyki.

Jeśli interfejs nadal nie jest wyświetlany prawidłowo:

1. Wybrać ustawienia na górze aplikacji ISOBUS VT.
2. Wybrać Oczyszczyć ISOBUS VT w ustawieniach zaawansowanych, aby skasować przechowywane pliki interfejsu użytkownika zespołu sterującego ISOBUS.

Interfejs użytkownika zostanie załadowany ponownie przy następnym podłączaniu zespołu sterującego.

Moduł strony pracy

Moduły ISOBUS VT mogą być dodawane do strony pracy za pomocą aplikacji Menedżer układu strony.

Moduły są ładowane z zespołu sterującego sprzętu i dostępne tylko wtedy, gdy zespół sterujący jest podłączony. Typy dostępnych modułów są uzależnione od producenta zespołu sterującego. Ten wyświetlacz jest przystosowany do wyświetlania terminalu wirtualnego ISOBUS w wersji 4.

AL70325,0000634-53-26SEP22

Odbiornik StarFire

Odbiornik GPS StarFire



PC28798—UN—29AUG22

Odbiornik GPS StarFire

Odbiornik GPS StarFire odbiera współrzędne globalnego pozycjonowania i korekcyjne sygnały różnicowe poprzez pojedynczy odbiornik.

WSKAZÓWKA: Moduł TCM zintegrowanego odbiornika StarFire 7000/7500 jest skalibrowany fabrycznie. Jeśli zachodzi potrzeba wykonania kalibracji w terenie, patrz sekcja Wykrywanie i usuwanie usterek w instrukcji obsługi zintegrowanego odbiornika StarFire 7000/7500.

Moduł kompensacji terenu (TCM) jest zintegrowany z odbiornikiem i wprowadza korekty pod kątem dynamiki maszyny, jak np. przechyty boczne i wzdłużne na zboczach, nierówności terenu lub zmienne warunki glebowe. Do prawidłowego działania konieczna jest dokładna kalibracja TCM.

Patrz instrukcja obsługi odbiornika StarFire, aby uzyskać wskazówki dotyczące ustawień i kalibracji.

Zaawansowana kalibracja TCM

Moduł TCM musi być skalibrowany po pierwszym zainstalowaniu odbiornika w maszynie lub przeniesiony do innej maszyny. Zaawansowana kalibracja modułu TCM generuje tymczasową linię prowadzenia AutoTrac, po której maszyna będzie jeździć podczas kalibrowania odbiornika TCM. Zaawansowana kalibracja modułu TCM może kalibrować jednocześnie moduły TCM wielu odbiorników. Jest ona dokładniejsza niż poprzedni proces kalibracji i nie jest wymagane, aby maszyna znajdowała się na równym podłożu.

Instrukcje dotyczące wykonywania procedury zaawansowanej kalibracji modułu TCM można znaleźć w części Pomoc.

Wymagania

- Odbiornik StarFire 6000 lub nowszy.
- Wersja oprogramowania odbiornika to 4.40N (pakiet oprogramowania 20-2) lub nowsza.
- Wyświetlacz jest wyświetlaczem 4. generacji.
- W wyświetlaczu zainstalowana jest najnowsza wersja oprogramowania.
- Wyświetlacz posiada ważną aktywację AutoTrac.

Nawigacja do odbiornika GPS StarFire

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.

3. Wybrać aplikację StarFire.

ch177nn,1728893229756-53-14OCT24

Zdalne aktualizacje oprogramowania odbiornika StarFire

Zdalne aktualizacje oprogramowania umożliwiają firmie John Deere dostarczanie zaktualizowanego oprogramowania za pomocą modemu JDLink znajdującej się w maszynie metodą bezprzewodową. Po zakończeniu pobierania oprogramowania do maszyny operator musi rozpocząć jego instalację.

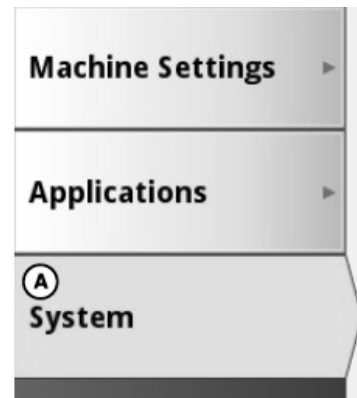
1. Wybrać Menu.



Menu

PC28688—UN—25AUG22

2. Wybrać zakładkę System (A).



Zakładka System

PC28821—UN—21SEP22

A—Zakładka System

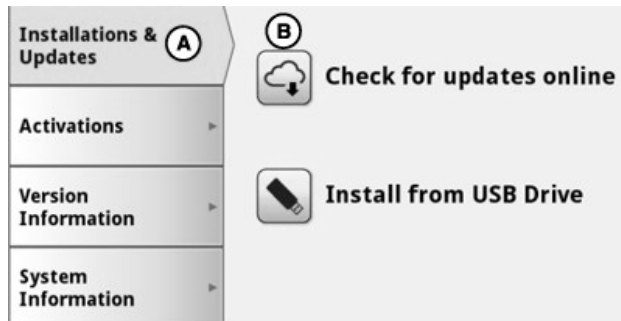
3. Wybrać Menedżera oprogramowania.



Menedżer oprogramowania

PC28693—UN—25AUG22

4. W zakładce Instalacje i aktualizacje (A) wybrać opcję "Sprawdź dostępność aktualizacji online" (B).



PC28822—UN—21SEP22

Przycisk Sprawdź dostępność aktualizacji online

A—Zakładka Instalacja i aktualizacje

B—Przycisk Sprawdź dostępność aktualizacji online

5. Wybrać opcję Pokaż aktualizacje innych urządzeń (A), a następnie nacisnąć Dalej (B).



PC28823—UN—08MAY23

Przycisk Pokaż aktualizacje innych urządzeń

A—Przycisk Pokaż aktualizacje innych urządzeń

B—Przycisk Dalej

6. Wybrać oprogramowanie do pobrania i nacisnąć Zainstaluj.



PC28824—UN—08MAY23

Przycisk programowy Zainstaluj

ch177nn,1663767382508-53-27SEP22

Wideo

Wideo



Wideo

PC28800—UN—29AUG22

UWAGA: Unikać ryzyka odniesienia obrażeń lub śmierci. Nie należy polegać na kamerze, jeśli chodzi o unikanie kolizji lub dostrzeganie osób postronnych. Podczas obsługi maszyny należy zawsze zachowywać czujność i zwracać uwagę na otoczenie. Należy zapoznać się z tematem Unikanie wypadków przy cofaniu w sekcji dotyczącej bezpieczeństwa.

WAŻNE: Unikać uszkodzeń maszyny i kolizji. Przed skorzystaniem z aplikacji Wideo sprawdzić, czy obraz kamery lub aplikacja wideo przedstawiają odbicie lustrzane.

WSKAZÓWKA: Podczas przetwarzania dużych ilości danych obrazy mogą być zapikselowane.

Aplikacja Wideo służy do obserwowania obszarów wokół maszyny.

Procesor 4200 może obsługiwać tylko jedno wejście wideo. Procesor 4600 może wyświetlać maksymalnie dwa kanały wideo i obsługiwać do czterech wejść kamery.

Aby uzyskać więcej informacji o różnych typach wyświetlaczy, patrz sekcja wstępna wyświetlacza.

Nawigacja do Wideo

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Wideo.

Przełączanie kamer



Ikona kamery

PC23948—UN—22MAR17

Jeśli podłączona jest więcej niż jedna kamera, wybrać pomiędzy wejściami wideo, kierując się numerem kamery.

Lusterko wideo



Przycisk lusterka wideo

PC23949—UN—22MAR17

Wybierz przycisk Lusterko wideo, aby zasymulować lusterko wsteczne. Lewa i prawa strona obrazu wideo zostają wtedy odwrócone.

Kontrast



Ikona kontrastu wideo

PC23950—UN—22MAR17

WSKAZÓWKA: W przypadku kamer cyfrowych funkcje regulacji kontrastu są niedostępne.

Wyregulować kontrast wideo przy użyciu przycisków plus (+) i minus (-). Obraz można rozjaśnić, wybierając przycisk plus i przyciemnić, wybierając przycisk minus.

ZID XK1X, 1749805629207-53-13JUN25

Wyzwalacze wideo

Obraz wideo może być wyświetlany podczas wykonywania określonych funkcji maszyny (np. cofanie, włączanie WOM). Wyzwalacze wideo są dostępne po wykryciu odpowiednich funkcji maszyny.

1. Wybrać ustawienia zaawansowane, aby skonfigurować ustawienia.
2. Wybrać sygnał wyzwalający.
3. Wybrać wejście kamery dla aktualnego sygnału wyzwalającego. Ta kamera jest wyświetlana przy uaktywnionym sygnale wyzwalającym.

WSKAZÓWKA: Aby zapobiec wyświetlaniu wideo dla danego sygnału wyzwalającego, wybrać No Camera (Bez kamery).

4. Wprowadzić limit czasu wideo. Czas od dezaktywacji sygnału wyzwalającego, przez który pokazywane jest wideo.

AL70325,00005AF-53-08NOV19

Ustawienia bezprzewodowe

Ustawienia bezprzewodowe



PC28801—UN—29AUG22

Ustawienia bezprzewodowe

Należy użyć aplikacji Ustawienia bezprzewodowe, aby połączyć się z siecią bezprzewodową lub utworzyć sieć bezprzewodową w celu podłączenia urządzenia przenośnego do maszyny. Aplikacja Ustawienia bezprzewodowe korzysta z modemu JDLINK lub zewnętrznego bezprzewodowego adaptera internetowego.

WSKAZÓWKA: Aplikacja Ustawienia bezprzewodowe jest dostępna dla modemu JDLINK tylko wtedy, gdy modem lub MTG są "aktywne" w magistrali CAN maszyny.

Nawigacja do Ustawień bezprzewodowych

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę System.
3. Wybrać aplikację Ustawienia bezprzewodowe.

Patrz pomoc ekranowa, aby uzyskać instrukcje dotyczące ustanawiania połączenia maszyny do sieci bezprzewodowej lub sieci mobilnej do maszyny.

Maszyna do sieci bezprzewodowej



PC24041—UN—05APR17

Maszyna do sieci bezprzewodowej

WSKAZÓWKA: Zewnętrzna bezprzewodowa karta internetowa może być używana do ustanawiania połączenia maszyny z siecią bezprzewodową. Aby uzyskać wykaz kompatybilnych urządzeń, należy skontaktować się z dealerem John Deere.

Opcja Maszyna do sieci bezprzewodowej służy do łączenia maszyny z siecią bezprzewodową za pomocą modemu JDLINK.

Opcji Maszyna do sieci bezprzewodowej należy używać w następujących przypadkach:

- Aktualizacje oprogramowania drogą radiową (Over-the-Air)
- Zdalna diagnostyka
- Remote Display Access (RDA)
- Licencje online

- Synchronizacja danych za pomocą osobistego punktu dostępu

Sieć mobilna do maszyny



PC24042—UN—05APR17

Sieć mobilna do maszyny

Opcja Sieć mobilna do maszyny tworzy sieć bezprzewodową za pomocą modemu JDLINK w celu połączenia urządzeń bezprzewodowych z maszyną.

W przypadku John Deere Connect Mobile należy używać opcji Sieć mobilna do maszyny.

ZIDXK1X, 1751349960381-53-01JUL25

Remote Display Access

Remote Display Access



PC28802—UN—29AUG22

Remote Display Access

Funkcja Remote Display Access (zdalny dostęp do wyświetlacza, RDA) umożliwia podgląd wyświetlacza z oddalonego miejsca.

Przechodzenie do RDA

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację RDA.

Używanie RDA

Zalogować się do JDLINK.com lub MyJohnDeere.com z komputera lub urządzenia mobilnego i wybrać odpowiednią maszynę. Rozpocząć sesję Remote Display Access, aby umożliwić zdalny podgląd wyświetlacza.

Po nawiązaniu połączenia ekran wyświetlacza będzie przekazywany do modemu JDLINK przewodem Ethernet. Przy użyciu łącza sieci komórkowej informacje z modemu JDLINK są wysyłane do sieci komunikacji John Deere, umożliwiając podgląd ekranu wyświetlacza za pomocą witryny JDLINK.com lub MyJohnDeere.com.

Operator w kabinie może uzyskać zdalną pomoc podczas wprowadzania ustawień, optymalizacji i wykrywania usterek wyświetlacza.

AL70325,00005A0-53-26SEP22

Ustawienia portu COM

Ustawienia portu COM



PC28803—UN—29AUG22

Ustawienia portu COM

Aplikacja Ustawienia portu COM służy do konfigurowania sygnału RS232, tak aby wyświetlacz mógł się komunikować z różnymi zespołami sterującymi i urządzeniami.

Nawigacja do Ustawień portu COM

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę System.
3. Wybrać aplikację Ustawienia portu COM.

WSKAZÓWKA: Do podłączenia urządzeń przez porty COM potrzebna jest dodatkowa wiązka przewodów. Skontaktować się z przedstawicielem firmy John Deere.

Wyświetlacz jest wyposażony w dwa porty szeregowy COM służące do podłączania następujących typów urządzeń:

- Field Doc Connect
- Odbiornik globalnego systemu pozycjonowania (GPS)
- Wykrywanie azotu (N) (producenci: Yara i Fritzmeier)
- GreenSeeker
- LH 5000
- Przyczepa do ziarna

Wymagania Field Doc Connect:

- Szybkość transmisji ustawiona na 9600.
- Rejestrowanie danych na zespole sterującym Raven jest włączone.
- Wartość wyzwolenia rejestrowania danych wynosi poniżej 3 sekund (zalecane ustawienie to 1 sekunda lub mniej).

Wymagania szeregowy GPS:

WSKAZÓWKA: Naprowadzanie AutoTrac nie jest zgodne z GPS RS232 innych producentów.

- Szybkość transmisji ustawiona na 19200.
- Szybkość transmisji ustawiona na 1 lub 5 Hz (naprowadzanie, naprowadzanie ręczne i Parallel Tracking™ wymagają ustawienia 5 Hz).
- Odbiornik jest ustawiony na generowanie następujących komunikatów:

- GGA
- GSA
- RMC
- 8 bitów danych
- Parzystość — brak
- 1 bit stopu
- Sterowanie przepływem — brak

Ustawienia wykrywania azotu (N)

1. Zamontować, skalibrować i ustawić układ N-Sensing zgodnie z instrukcją obsługi producenta.
2. Skonfigurować ustawienia portu COM dla typu urządzenia i producenta.
3. Wybierz N-Sensing dla tempa docelowego / receptury na stronie Podsumowanie pracy w aplikacji Ustawienia pracy.

Ustawienia GreenSeeker

1. Zamontuj, skalibruj i ustaw układ GreenSeeker zgodnie z instrukcją obsługi producenta.
2. Skonfiguruj ustawienia portu COM dla typu urządzenia.
3. Wybierz GreenSeeker dla tempa docelowego / receptury na stronie Podsumowanie pracy w aplikacji Ustawienia pracy.

Konfiguracja LH 5000

1. Zamontować, skalibrować i ustawić układ LH 5000 zgodnie z instrukcją obsługi producenta.
2. Skonfigurować ustawienia portu COM dla typu urządzenia Field Doc Connect i producenta LH Technologies.
3. Wybrać LH 5000 w aplikacji Menedżer sprzętu.

Ustawienia wózka zbożowego

1. Zamontować, skalibrować i ustawić układ przyczepy do ziarna zgodnie z instrukcją obsługi producenta.
2. Wybrać opcję Przyczepa do ziarna w polu Typ urządzenia.
3. Wybrać producenta przyczepy do ziarna.

Diagnostyka portu COM

Diagnostyka portu COM służy do określenia, czy spełniono wymagania do działania podłączonego zespołu sterującego lub urządzenia. Wartości wyświetlane w diagnostyce portu COM są określane przez typ urządzenia.

ch177nn,1728641242778-53-11OCT24

Ustawienia elementów sterujących

Ustawienia elementów sterowniczych



PC28805—UN—29AUG22

Ustawienia elementów sterujących

Aplikacja Ustawienia elementów sterowniczych służy do konfigurowania ISOBUS lub innych wejść maszyny używanych do sterowania funkcjami maszyny lub sprzętu w celu zmiany konfiguracji SCV lub innych elementów sterowniczych.

Nawigacja do aplikacji Ustawienia elementów sterujących

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Ustawienia elementów sterowniczych.

Aplikacja Ustawienia elementów sterowniczych i dostępne sygnały wejściowe mogą się różnić w zależności od typu maszyny. Dodatkowe informacje na temat aplikacji Ustawienia elementów sterowniczych można znaleźć w instrukcji obsługi maszyny.

AL70325,00005A1-53-26SEP22

Obsługa i konserwacja

Czyszczenie wyświetlacza

WAŻNE: Należy zawsze czyścić wyświetlacz przy wyłączonym zasilaniu. Czyszczenie ekranu podczas jego pracy może spowodować niezamierzone naciśnięcie przycisku.

W celu oczyszczenia wyświetlacza należy go wyłączyć i przetrzeć miękką ściereczką spryskaną środkiem czyszczącym bez zawartości amoniaku, takim jak środek do mycia szyb lub uniwersalny środek czyszczący firmy John Deere.

DX,PC,CLEAN,DISP-53-21OCT16

Fabryczny reset danych

Wykonać fabryczny reset danych podczas przekazywania wyświetlacza pomiędzy użytkownikami. Ten proces powoduje usunięcie wszystkich danych użytkownika z wyświetlacza i nie można go cofnąć. Dane użytkownika obejmują dane ustawień i dokumentacji, informacje o naprowadzaniu, wartości sumaryczne oraz układy niestandardowych stron pracy. Aktywacje, ustawienia języka i ustawienia regionalne nie są resetowane. Po zresetowaniu wymagane jest ponowne uruchomienie.

Fabryczny reset danych na CommandCenter 4. generacji należy wykonać przed sprzedażą maszyny.

Fabryczny reset danych należy wykonać przed sprzedażą wyświetlacza 4. generacji.

1. Wybrać Menu.



Menu

PC21495—UN—04SEP15

2. Wybrać zakładkę System.



Zakładka System

PC21264—UN—12JUN15

3. Wybrać Menedżera plików.



Menedżer plików

PC24753—UN—31OCT17

4. Wybrać Ustawienia.



Ustawienia

PC20398—UN—09DEC14

5. Wybrać zakładkę Ustawienia.



Zakładka Ustawienia

PC28671—UN—18MAR22

6. Wybrać Rozp. reset do ustawień fabrycznych.



PC28672—UN—18MAR22

7. Postępować zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie.

ch177nn,1685618029193-53-01JUN23

Wykrywanie i usuwanie usterek

Przywracanie systemu



PC620654—UN—14MAY24

A—Kod PIN przywracania

Funkcja przywracania systemu próbuje zabezpieczyć i potencjalnie zapisać dane użytkownika. Przywracanie systemu jest inicjowane, gdy system wykryje konflikt, który mógłby spowodować uszkodzenie planowanych funkcji.

Gdy wyświetlacz przejdzie po raz pierwszy do trybu przywracania systemu, na ekranie wyświetli się czasomierz odliczający 30-sekundowy czas przywracania systemu. Aby rozpocząć przywracanie systemu, należy skontaktować się z dealerem firmy John Deere i podać kod PIN przywracania (A).

Zaczekanie do końca odliczania czasu przez czasomierz spowoduje przywrócenie normalnej pracy wyświetlacza. Jeśli ten ekran nadal się wyświetla, należy się skontaktować z dealerem firmy John Deere i podać kod PIN przywracania (A).

bvmsit,1715698463998-53-23MAY24

Niepowodzenie aktualizacji oprogramowania

Podczas wykonywania aktualizacji oprogramowania sterownika VTV wyświetlacza za pomocą Service ADVISOR aktualizacja nie zostaje zrealizowana z powodu jednego z następujących błędów instalacji: Po wystąpieniu błędu instalacji pakiet payload nie może zostać zaprogramowany i pobieranie kończy się niepowodzeniem.

Mogą wystąpić następujące błędy Service ADVISOR. Wykonać zalecane działania:

WSKAZÓWKA: W trakcie debugowania nie można używać aplikacji maszyny ani rolnictwa precyzyjnego. Przechwycenie danych debugowania trwa 5–10 minut. Po zakończeniu klient może pracować, aż dealer wyeksportuje dane debugowania.

ID komunikatu błędu	Tekst tytułu	Sytuacja	Działanie naprawcze
AM.MO.1	Błąd instalacji	Wystąpił konflikt, który spowodował niepowodzenie pobierania.	ROZWIĄZANIE A: 1. Początkowe kroki - Podjąć próbę zainstalowania. - Odłączyć i ponownie podłączyć zasilanie akumulatorowe do wyświetlacza, a następnie włączyć zapłon maszyny, aby spróbować przywrócić prawidłowy stan. - Ponownie podłączyć zasilanie i rozpocząć aktualizację bez wkładania pamięci USB. Po pojawieniu się monitu włożyć pamięć USB i wybrać OK. 2. Sprawdzenie pamięci USB i portu - Upewnić się, że pamięć USB znajduje się w porcie diagnostycznym USB. - Sprawdzić, czy wyświetlacz wykrył pamięć USB: MENU > SYSTEM > CENTRUM DIAGNOSTYCZNE > SPRZĘT WYŚWIETLACZA > Wskaźnik USB Jeśli nie wykryto problemu, spróbować użyć innej pamięci USB lub sprawdzić, czy nie ma problemów z szyfrowaniem/formatowaniem. - Sprawdzić kabel USB i wymienić w razie potrzeby. 3. Oczyszczanie plików i ponowne ładowanie pakietu payload - Zamknąć Menedżera oprogramowania. - Usunąć zawartość z: C:\sds\DisplayDependencies C:\sds\payloads\n - Pobrać ponownie pakiet payload VTV wyświetlacza z Service ADVISOR. - Ponownie sformatować pamięć USB i potwierdzić, że Menedżer oprogramowania otwiera się automatycznie. - Po pobraniu wybrać pamięć USB i kliknąć "Synchronizuj USB". - Sprawdzić, czy w katalogu głównym pamięci USB występuje folder JD Display Updates-JD 5.
AM.MO.3	Ograniczenie instalacji	John Deere wymaga uwierzytelnienia, którego nie ma w tym pakiecie oprogramowania.	
AM.MO.4	Błąd instalacji	Plik pakietu payload jest uszkodzony lub nieprawidłowy.	
AM.MO.5	Ograniczenie instalacji	Plik pakietu payload jest uszkodzony lub nieprawidłowy.	
AM.MO.6	Błąd instalacji	Procesor nie rozpoznaje pamięci USB.	
AM.MO.19	Instalacje i aktualizacje	System nie był w stanie uzyskać informacji niezbędnych do zainstalowania oprogramowania.	
SA.MO.10	Błąd instalacji	Plik pakietu payload jest uszkodzony lub nieprawidłowy.	
SA.MO.11	Ograniczenie instalacji	Plik pakietu payload jest uszkodzony lub nieprawidłowy.	ROZWIĄZANIE A: • Dodatkowe wskazówki można znaleźć w materiałach dotyczących wykrywania i usuwania usterek.
SA.MO.7	Błąd instalacji	Nie znaleziono oprogramowania w pamięci USB.	
SA.MO.1	Instalacje i aktualizacje	Procesor nie rozpoznaje pamięci USB.	
SA.MO.2	Instalacje i aktualizacje	System nie był w stanie uzyskać informacji niezbędnych do zainstalowania oprogramowania.	
AM.MO.12	Błąd instalacji	System nie był w stanie uzyskać informacji niezbędnych do zainstalowania oprogramowania.	
AM.MO.11	Błąd instalacji	System nie był w stanie uzyskać informacji niezbędnych do zainstalowania oprogramowania.	
SA.MO.6	Błąd instalacji	Na dysku wyświetlacza nie ma wystarczająco dużo miejsca na pobranie pakietu payload.	
			ROZWIĄZANIE B: - Przejdź do: Menu > System > Menedżer plików > Eksport - Wyeksportować lub usunąć wszelkie dostępne dane. - Jeśli problem nadal występuje: - Wyeksportować i zapisać wszystkie dane klienta. - Przejdź do Menu > System > Menedżer plików. - Dotknąć ikony ustawień (okrągły przycisk ze strzałką i kropką na górnym czarnym bannerze).

			- Wybrać fabryczny reset danych.
AM.MO.9	Błąd instalacji	Wyświetlacz nie ma dobrego połączenia komórkowego.	ROZWIĄZANIE C: - Sprawdzić, czy wyświetlacz odebrał pakiet payload oprogramowania przy użyciu ISOBUS VT. - Zapewnić dobre połączenie komórkowe poprzez MTG. - Odczekać 1–3 minuty, a następnie wyłączyć i włączyć zasilanie maszyny. - Dodatkowe wskazówki można znaleźć w materiałach dotyczących wykrywania i usuwania usterek.
SA.MO.4	Błąd instalacji	Zdalna aktualizacja oprogramowania nie została wykonana.	
SA.MO.5	Błąd instalacji (WERSJA ZDALNA SA.MO.1)	Wyświetlacz nie ma dobrego połączenia komórkowego.	
SA.MO.8	Błąd instalacji (NARZĘDZIE FABRYCZNE/WERSJA ZDALNA SA.7)	Wyświetlacz nie ma dobrego połączenia komórkowego.	
SA.MO.9	Błąd instalacji (TYLKO ZDALNA)	Wyświetlacz nie ma dobrego połączenia komórkowego.	
AM.MO.25	Błąd instalacji	Działanie oprogramowania jest ograniczone do czasu wykonania przywracania systemu.	ROZWIĄZANIE D: Dodatkowe wskazówki można znaleźć w materiałach dotyczących wykrywania i usuwania usterek.
AM.MO.7	Błąd instalacji	Napięcie systemu jest zbyt niskie, aby możliwe było wykonanie instalacji.	ROZWIĄZANIE E: Przejsz do instalacji oprogramowania, gdy układ będzie miał prawidłowe zasilanie.
SA.MO.3	Instalacje i aktualizacje	Aktualizacja oprogramowania jest już wykonywana.	ROZWIĄZANIE F: - Poczekać na zakończenie zdarzenia programowania. - Jeśli występuje bez trwającej próby programowania, odłączyć i ponownie podłączyć zasilanie akumulatorowe wyświetlacza, a następnie włączyć maszynę, aby spróbować przywrócić prawidłowy stan. - Dodatkowe wskazówki można znaleźć w materiałach dotyczących wykrywania i usuwania usterek.

ZID XK1X, 1749805706573-53-17JUN25

Niestandardowe konfiguracje wyświetlacza

Niestandardowe konfiguracje wyświetlacza można regulować w obszarze Ustawienia zaawansowane — tryb niestandardowy w konfiguracji wielu wyświetlaczy. Zaleca się regulację wyświetlaczy w następujący sposób:

Ustawienia wyświetlacza > Menu > System > Wyświetlacz i dźwięk > Wiele wyświetlaczy > Edycja > Ustawienia zaawansowane.

Przykład:

W konfiguracji wymienionej poniżej wyświetlacz 4640 będzie wyświetlaczem/monitorem rolnictwa precyzyjnego i będzie obsługiwał siewnik, a wyświetlacz 4600 będzie wyświetlaczem/monitorem ciągnika:

Konfiguracja 4640:

- Precyzyjne zastosowania rolnicze — "WŁ." — "PRIORYTET 1"
- Przeglądarka sprzętu ISOBUS — "WŁ." — "PRIORYTET 1"

- Magistrala pojazdu — "WŁ." — "domyślna"
- Sterownik zadań — "WŁ." — "PRIORYTET 1"
- Serwer plików — "WYŁ." — "Nie dotyczy"

- Na obu wyświetlaczach serwer plików można oznaczyć jako "WYŁ."

Konfiguracja 4600

- Precyzyjne zastosowania rolnicze — "WYŁ." — "PRIORYTET 2"
- Przeglądarka sprzętu ISOBUS — "WYŁ." — "PRIORYTET 2"
- Magistrala pojazdu — "WŁ." — "domyślna"
- Sterownik zadań — "WYŁ." — "PRIORYTET 2"
- Serwer plików — "WYŁ." — "Nie dotyczy"

- Na obu wyświetlaczach serwer plików można oznaczyć jako "WYŁ."

WSKAZÓWKA: **Podwójny wyświetlacz** dotyczy konfiguracji z dwoma procesorami, takich jak CommandCenter + uniwersalny lub uniwersalny + uniwersalny.

Wiele wyświetlaczy dotyczy konfiguracji, które obejmują monitor pomocniczy, takich jak CommandCenter + dualny monitor lub uniwersalny + dualny monitor.

ZIDXK1X,1751029556756-53-27JUN25

Indeks

A

Aktualizacja	
Instalacja	35-1
Oprogramowanie	35-1
Pobieranie	35-1
Przywrócenie	35-1
Aktywacja	35-4
Pokaz	15-4
Aktywacja demo	15-4
Aplikacje	
Centrum diagnostyczne	130-1
Data i czas	25-1
Granice	80-1
Język i jednostki	30-1
Konserwacja i kalibracje	135-1
Layout Manager	50-1
Menedżer oprogramowania	35-1
Menedżer plików	125-1
Menedżer sprzętu	60-1
Menedżer ustawień	55-1
Monitor maszyny	110-1
Monitor pracy	95-1
Odbiornik StarFire	145-1
Pola	80-1
Profil maszyny	60-1
Profil sprzętu	60-1
Prowadzenie	65-1
Terminal wirtualny ISOBUS	140-1
Użytkownicy i dostęp	45-1
Wideo	150-1
Wyświetlacz i dźwięk	20-1
Zdalny Service ADVISOR	40-1
AutoTrac	65-1
Czułość kierowania	65-6
Komunikaty odłączenia	65-26
Monitor aktywności	65-25
Odłączanie, wyłączanie	65-25
Ponowna aktywacja przy następnym przejeździe	65-24
Przełącznik przywracania	65-24
Urządzenie prognozujące zakręty	65-1
Włączono	65-23
Wykres kołowy statusu	65-22
Wyłączanie	65-23
Załączanie	65-23

B

Bezpieczeństwo, schodki i poręcze	
Prawidłowe korzystanie ze schodków i poręczy	05-2
Bezpieczeństwo, unikanie płynów pod wysokim ciśnieniem	
Unikać płynów pod wysokim ciśnieniem	05-6

C

Centrum diagnostyczne	
Diagnostyczne kody błędów	130-3
Diagnostyka sterownika	130-1
Informacje o magistrali CAN	130-3, 130-4
Sieć	130-5
Centrum diagnostyki	
Diagnostyka sterowników	
Adresy diagnostyczne	130-2
Diagnostyczne kody błędów	130-2
Informacje o sterowniku	130-2
Tryb diagnostyczny	130-2
Ukrycie Centrum diagnostyki	130-2
Centrum statusu	15-3
CommandCenter	
Modele procesora	15-1
Modele wyświetlacza	15-1
Czas	25-1
Czujniki rzędu	
Czyszczenie	05-4
Czułość kierowania	65-6
Czynności konserwacyjne	
Czyszczenie czujników rzędu	05-4
Czyszczenie	
Czujniki rzędu	05-4

D

Data	25-1
Dezaktywacja	35-4
Dostęp maszyny	65-7
Drugi wyświetlacz	20-1
Dualny monitor	15-2
Dźwięki śledzenia	65-2

G

Głośność	20-1
----------	------

J

Jasność	20-1
Jednostki miar	30-1
Język	30-1

K

Kalibracja ekranu dotykowego	20-4
Kalibracja poślizgu kół	135-1
Kalibracja radaru	135-1
Kalibracja wyświetlacza	20-4
Kalibracje	
Poślizg kół	135-1
Radar	135-1
Konserwacja i kalibracje	135-1
Kontrole serwisowe	135-1
Krzywe AB	65-9
Praca	65-10
Prosta ścieżka	65-10

Przeszkody	65-10
Ustawienia	65-5
Krzywe adaptacyjne	65-11
Obsługa	65-12
Prosta ścieżka	65-12
Przeszkody	65-13
Ustawienia	65-5

L

Layout Manager	
Strony pracy	50-1, 50-3
Wszystkie strony pracy	50-2
Zestawy stron pracy	50-1

M

Menedżer plików	125-1
Eksport	125-1
Zrzuty ekranu	125-6
Import	125-1
Menedżer sprzętu	60-1
Menedżer ustawień	55-1
Menu	15-4
Monitor aktywności	65-25
Monitor maszyny	110-1
Monitor pracy	95-1
Zapis	95-1

N

Naprowadzanie	
AutoPath	65-14
AutoTrac	
Wykres kołowy statusu	65-22
Wyłączanie	65-23
Czułość kierowania	65-6
Krzywe AB	65-9
Praca	65-10
Prosta ścieżka	65-10
Przeszkody	65-10
Krzywe adaptacyjne	65-11
Prosta ścieżka	65-12
Prosta linia prowadzenia	
Metody	65-7
Ręczne	65-1
Rozstaw linii prowadzenia	65-6
Ścieżka okrężna	
Praca	65-20
Ścieżka prosta	
Praca	65-9
Ścieżka wypełnienia granicy	
Obsługa	65-21
Ustawienia	
Dźwięki śledzenia	65-2
Krzywa linia prowadzenia	65-5
Sygnalizator świetlny	65-4
Ścieżka okrężna	65-6

Wyłącznik główny (Wł./Wył.)	65-1
Utwórz linię	65-7
Zamiana linii prowadzenia	65-22
Zestaw linii prowadzenia	65-22
Znajdź linię	65-7
Nazwy handlowe	2

O

Odbiornik GPS	145-1
Odbiornik StarFire	145-1
Odłączanie, wyłączanie	
AutoTrac	65-25
Okresy międzyobsługowe	135-1
Okrężna ścieżka	
Krawędź	65-20
Metody	65-19
Oprogramowanie	
Aktualizacja	35-1
Aktywacja	35-4
Dezaktywacja	35-4
Instalacja	35-1
Pobieranie	35-1
Przywrócenie	35-1
Wersje	35-1

P

Pamięć USB	
Najlepsze praktyki	125-5
Wymagania	125-5
Pola	
Edytuj	80-1
Filtr	80-1
Granice	80-2, 80-3
Utwórz	80-1
Zarządzanie	80-1
Pomoc na ekranie	15-1
Profil maszyny	60-1
Profil sprzętu	60-1
Prosta linia prowadzenia	
Metody	65-7
Quick Line	65-8
Prowadzenie	
AutoPath	
Szczegóły mapy AutoPath	65-19
AutoTrac	65-1
Komunikaty odłączenia	65-26
Przełącznik przywracania	65-24
Włączono	65-23
Załączanie	65-23
Krawędź ścieżki okrężnej	65-20
Krzywe adaptacyjne	
Obsługa	65-12
Przeszkody	65-13
Okrężna ścieżka	
Metody	65-19

Indeks

Optymalizacja kierowania	65-28
Prędkości maksymalne	65-25
Prędkości minimalne	65-25
Prosta linia prowadzenia	
Quick Line	65-8
Quick Line	65-8
Ścieżka wypełnienia granicy	65-21
Ustawienia	
Przesunięcie ścieżki	65-3
Urządzenie prognozujące zakręty	65-1
Wykrywanie i usuwanie usterek	65-32
Przejdź	
Strony pracy	50-3
Przełącznik przywracania	65-24
Przesunięcia	
Maszyna	60-1
Sprzęt	60-1
Przesunięcie ścieżki	65-3
Przyciski programowe skrótów	15-3

Q

Quick Line	65-8
------------------	------

R

Ręczne naprowadzanie	65-1
ROZSTAW linii prowadzenia	65-6

S

Status maszyny	135-1
Strona pracy	15-3
Zmiana	50-3

Ś

Ścieżka okrężna	
Praca	65-20
Ustawienia	65-6
Ścieżka prosta	
Praca	65-9
Ścieżka wypełnienia granicy	65-21
Obsługa	65-21

T

Terminal wirtualny ISOBUS	140-1
---------------------------------	-------

U

Urządzenie prognozujące zakręty	65-1
AutoTrac	65-1
Ustawienia	
Naprowadzanie	65-1
Naprowadzanie główne	65-1
Ustawienia bezprzewodowe	155-1
Ustawienia krzywej linii prowadzenia	65-5
Ustawienia Lightbar	65-4
Ustawienia portu COM	165-1

Ustawienia pracy	85-1
Ustawienia ścieżki okrężnej	65-6
Utwórz linię prowadzenia	65-7
Użytkownicy i dostęp	
Prawa dostępu	45-1
Profile użytkowników	45-1

W

Wideo	150-1
Wyzwalacze	150-1
Wiele wyświetlaczy	20-1
Wstęp	2
Wykrywanie i usuwanie usterek	
Prowadzenie	65-32
Wymiary	
Maszyna	60-1
Sprzęt	60-1
Wyświetlacz elektroniczny, prawidłowe użytkowanie ..	05-3
Wyświetlacz i dźwięk	
Jasność	20-1
Wyświetlanie i dźwięk	
Dźwięk	20-1
Głośność	20-1

Z

Zadania ISOBUS	85-2
Zdalny Service ADVISOR	40-1
Instalacja aktualizacji	40-2
Pobranie aktualizacji	40-2
Przeprogramowanie	40-1, 40-4
Teoria działania	40-1
Wykrywanie i usuwanie usterek	40-4
Zgodność pojazdu	40-1
Zgodność	75-3
Znaczniki	85-6
Znajdź linię prowadzenia	65-7
Zrzuty ekranu	125-6

