

CommandCenter™ รุ่น 4
ซอฟต์แวร์เวอร์ชัน: 10.32.3817-XXX



JOHN DEERE

คู่มือการใช้งาน

CommandCenter™ รุ่น 4

OMPFP26749 ปัญหา J5 (THAI)

John Deere Ag Management Solutions

บทนำ

คำนำ

ขอขอบคุณที่ไว้วางใจในผลิตภัณฑ์ของ John Deere

กรุณาอ่านคู่มือฉบับนี้โดยละเอียดเพื่อศึกษาวิธีการใช้งานและการซ่อมบำรุงผลิตภัณฑ์ของคุณอย่างถูกต้อง หากไม่ดำเนินการด้วยความระมัดระวัง คุณอาจได้รับบาดเจ็บหรือทำให้อุปกรณ์ชำรุดเสียหาย คู่มือฉบับนี้และป้ายเตือนบนผลิตภัณฑ์ของคุณอาจมีการจัดทำเป็นภาษาอื่นๆ ส่งชื่อได้ที่ www.techpubs.deere.com (Ag&Turf/JDPS), www.johndeere.com (C&F) หรือตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณ

คู่มือฉบับนี้ถือเป็นส่วนที่สำคัญของผลิตภัณฑ์ของคุณ และควรส่งมอบพร้อมกับผลิตภัณฑ์ให้กับเจ้าของคนใหม่เมื่อขายต่อด้วย

ขนาดที่ระบุในคู่มือฉบับนี้จะมีทั้งหน่วยเมตริกและเทียบเป็นหน่วยสหรัฐอเมริกา ใช้เฉพาะอะไหล่ทดแทนและที่ยึดที่ถูกต้องเท่านั้น ที่ยึดเมตริกและที่ยึดนิ้วอาจต้องใช้ประแจเมตริกและประแจนิ้วแยกกันต่างหาก

ด้านขวาและด้านซ้าย หมายถึง ด้านขวาและด้านซ้ายเมื่อหันหน้าตามทิศทางของการเคลื่อนที่ไปยังหน้าของผลิตภัณฑ์หรืออุปกรณ์ต่อพ่วง

บันทึกหมายเลขรหัสผลิตภัณฑ์ (PIN) ที่ระบุในเนื้อหาในส่วนข้อมูลจำเพาะ หรือ หมายเลขผลิตภัณฑ์ การจดบันทึกหมายเลขรหัสทั้งหมดไว้อย่างถูกต้องจะช่วยให้การสืบหาผลิตภัณฑ์ในกรณีที่ถูกลบข้อมูล PIN จะเป็นประโยชน์เมื่อสั่งซื้อชิ้นส่วน จัดเก็บหมายเลขรหัสไว้ในที่ที่ปลอดภัย โดยไม่ควรถูกเก็บไว้กับตัวผลิตภัณฑ์

การรับประกันเป็นส่วนหนึ่งของโปรแกรมสนับสนุนลูกค้าของ John Deere ที่ใช้งานและบำรุงรักษาอุปกรณ์ตามที่ได้อธิบายไว้ในคู่มือฉบับนี้ การรับประกันจะอธิบายไว้ในใบรับประกันหรือเอกสารเงื่อนไขที่คุณควรจะได้รับ ณ เวลาที่ทำการซื้อ

การรับประกันดังกล่าวได้ให้การรับรองว่า John Deere จะรับผิดชอบต่อการผลิตที่มีข้อบกพร่องที่เกิดขึ้นภายในระยะเวลาการรับประกัน ในบางกรณี John Deere จะให้ความช่วยเหลือเพื่อปรับปรุงประสิทธิภาพในการทำงานซึ่งมักไม่คิดค่าบริการให้แก่ลูกค้า แม้ว่าจจะหมดระยะเวลาการรับประกันของผลิตภัณฑ์แล้วก็ตาม ในกรณีที่มีการใช้อุปกรณ์ในลักษณะที่ไม่เหมาะสมหรือมีการดัดแปลงการทำงานของอุปกรณ์จนผิดไปจากข้อกำหนด

จากโรงงาน การรับประกันสินค้าจะถือเป็นโมฆะและบริษัทอาจปฏิเสธการให้ความช่วยเหลือนอกสถานที่

ถ้าคุณไม่ใช่เจ้าของคนแรกของผลิตภัณฑ์นี้ เราขอแนะนำให้คุณติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ในท้องที่เพื่อแจ้งหมายเลขผลิตภัณฑ์ ซึ่งจะเป็นผลดีต่อตัวคุณเอง ข้อมูลดังกล่าวจะช่วยให้ John Deere สามารถติดต่อคุณได้เมื่อมีปัญหาหรือเมื่อมีการปรับปรุงผลิตภัณฑ์

DX,IFC5E-81-08SEP25

John Deere พร้อมให้บริการเสมอ



TS201—UN—15APR13

ความพึงพอใจของลูกค้าเป็นสิ่งสำคัญสำหรับ John Deere

ตัวแทนจำหน่ายของเราพยายามเสมอที่จะให้บริการและชิ้นส่วนอะไหล่อย่างรวดเร็วและมีประสิทธิภาพ:

- อะไหล่สำหรับการบำรุงรักษาและการซ่อมบำรุง เพื่อใช้กับอุปกรณ์ของคุณ
- ข่างเทคนิคผู้ผ่านการฝึกอบรมที่จะซ่อมบำรุงอุปกรณ์ให้คุณตลอดจนทำการวิเคราะห์และใช้งานเครื่องมือซ่อมที่จำเป็น
- มีชิ้นส่วนอะไหล่ของ John Deere บริการซ่อม และข้อมูลสำหรับการบำรุงรักษาหรือการซ่อม หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติม โปรดไปที่ deere.com หรือ deere.ca

DX,IFC,JDS-81-30SEP25

เครื่องหมายการค้า

เครื่องหมายการค้า	
APEX™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
ArcGIS™	เครื่องหมายการค้าของ Esri
AutoPath™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
AutoTrac™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
BeeLine™	เครื่องหมายการค้าของ Relish Technologies Ltd.
Bluetooth®	เครื่องหมายการค้าของ Bluetooth SIG
CommandARM™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
CommandCenter™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
CommandQuad™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
CommandPro™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
e18™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
e23™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
Efficiency Manager™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

Field Doc™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
GreenSeeker®	เครื่องหมายการค้าของ Trimble Navigation Limited Corporation
GreenStar™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
Hagie™	เครื่องหมายการค้าของ Hagie Manufacturing Company
iGrade™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
IMS™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
iTEC™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
IVT™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
JDLINK™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
PowerShift™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
RowSense™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
SeedStar™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
See & Spray	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
Service ADVISOR™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
StarFire™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
StellarSupport™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
Trimble®	เครื่องหมายการค้าของ Trimble
Wi-Fi®	เครื่องหมายการค้าของ Wi-Fi Alliance

ch177nn,1685609353995-81-08JUN23

แหล่งเก็บรวมรวมเอกสารข้อมูลทางเทคนิคของ John Deere

เอกสารนี้อาจไม่ได้แสดงรายละเอียดฟังก์ชันของผลิตภัณฑ์ครบถ้วนเนื่องจากการเปลี่ยนแปลงในขณะตีพิมพ์ โปรดอ่านคู่มือการใช้งานฉบับล่าสุดก่อนเริ่มใช้งาน หากต้องการรับคู่มือการใช้งาน โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่ายหรือไปที่เว็บไซต์ techpubs.deere.com

CZ76372,000071F-81-04AUG25

การดาวน์โหลดการอัปเดตซอฟต์แวร์

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้อัปเดตซอฟต์แวร์ของจอแสดงผลเป็นรุ่นล่าสุดแล้ว คุณสามารถดาวน์โหลดการอัปเดตซอฟต์แวร์ได้จาก:

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

CZ76372,000071E-81-17JUN14

คู่มือการใช้งานบนหน้าจอ

คู่มือผู้ใช้งานหน้าจอแสดงผลเจนเนอเรชัน 4 มีอยู่ในหน้าแสดงผลในแอปพลิเคชันศูนย์ช่วยเหลือ ดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอในส่วนข้อมูลเบื้องต้นเกี่ยวกับจอแสดงผล

AL70325,00005A6-81-07NOV19

ส่วนประกอบของจอแสดงผล CommandCenter รุ่น 4

จอแสดงผล CommandCenter รุ่น 4 ประกอบไปด้วยส่วนประกอบดังต่อไปนี้:

รายชื่ออุปกรณ์

หน่วยประมวลผลรุ่น 4600 - ชุดควบคุมมัลติฟังก์ชัน, เซิร์ฟเวอร์การผลานงานแบบพรีเมียม (IPVS)
หน่วยประมวลผลรุ่น 4200 - ชุดควบคุมมัลติฟังก์ชัน, เซิร์ฟเวอร์การผลานงานสเปคกลาง (IMVS)
หน่วยประมวลผลรุ่น 4100 - ชุดควบคุมมัลติฟังก์ชัน, เซิร์ฟเวอร์การผลานมูลค่า (IAVS)

ch177nn,1685613981788-81-08JUN23

สารบัญ

หน้า

หน้า

ความปลอดภัย

สังเกตข้อมูลด้านความปลอดภัย	05-1
ทำความเข้าใจข้อความเตือน	05-1
ปฏิบัติตามคำแนะนำด้านความปลอดภัย	05-1
ปฏิบัติตามวิธีการบำรุงรักษาอย่างปลอดภัย	05-2
การใช้น้ำมันและที่จับอย่างถูกต้อง	05-2
การทำงานกับอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์และตัวยึด อย่างปลอดภัย	05-2
การใช้จอแสดงผลอิเล็กทรอนิกส์อย่างเหมาะสม	05-2
การใช้งานระบบนําร่องอย่างปลอดภัย	05-3
คาดเข็มขัดนิรภัยอย่างถูกต้อง	05-3
ออกห่างจากรถเกือกเกี่ยวกับกำลังทำงาน	05-4
การทำความสะอาดเซ็นเซอร์แถว	05-4
การใช้งานรถแทรกเตอร์อย่างปลอดภัย	05-4
การใช้งานระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติ อย่างปลอดภัย	05-5
ระวังอันตรายจากของเหลวแรงดันสูง	05-6
อ่านคู่มือการใช้งานชุดควบคุม ISOBUS	05-6
หลีกเลี่ยงอุบัติเหตุการถอยชน	05-6
การป้องกันการถูกไฟฟ้าช็อตและไฟลุกไหม้	05-7
ระวังสายไฟฟ้า	05-7

ป้ายความปลอดภัย

คำเตือนด้านความปลอดภัย — ตรวจพบ AutoTrac	10-1
การเตือนเรื่องความปลอดภัย — ขอบเขตที่ผ่านไม่ได้	10-1
การเตือนด้านความปลอดภัย - ชุดควบคุม ISOBUS	10-1
การเตือนด้านความปลอดภัย — การทำงานใน ลักษณะที่ไม่เหมาะสมของ ISO Aux	10-1
การเตือนด้านความปลอดภัย — รูปแบบของ ISO Aux	10-2
การเตือนเรื่องความปลอดภัย — การเริ่มระบบใหม่	10-2
การเตือนเรื่องความปลอดภัย — การติดตั้ง ซอฟต์แวร์	10-2
ข้อควรระวังเพื่อความปลอดภัย — การเรียกคืน ข้อมูลเดิมของระบบ	10-2

ข้อมูลเกี่ยวกับกฎข้อบังคับ

ระบุรหัสวันที่	11-1
ค่าแรงเตือนของคณะกรรมการกลางกำกับดูแล กิจการสื่อสาร	11-2
สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย—EAC	11-2
สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย—EAC	11-3
สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย — EAC	11-5
สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย — EAC	11-8
สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย — EAC	11-11
เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพ ยุโรป	11-14
เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพ ยุโรป	11-15

เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพ ยุโรป	11-16
เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพ ยุโรป	11-17
เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพ ยุโรป	11-18
เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพ ยุโรป	11-19
เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพ ยุโรป	11-20
เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสห ราชอาณาจักร	11-21
เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสห ราชอาณาจักร	11-22
เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสห ราชอาณาจักร	11-23
เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสห ราชอาณาจักร	11-24
เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสห ราชอาณาจักร	11-25
เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสห ราชอาณาจักร	11-26
เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสห ราชอาณาจักร	11-27

ข้อมูลเบื้องต้นเกี่ยวกับจอแสดงผล

ฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอ	15-1
CommandCenter รุ่น 4	15-1
หน่วยประมวลผล CommandCenter รุ่น 4	15-1
จอแสดงผลเสริม	15-2
โครงสร้างของหน้าจอ "Run"	15-3
ส่วนแสดงสถานะ	15-3
ซอฟต์แวร์ค่าตั้ง	15-3
เมนู	15-4
การเปิดใช้งาน Basics	15-4
การเปิดใช้งานเพิ่มเติม	15-4
การเปิดใช้โหมดสาธิตการทำงาน	15-4

จอแสดงผลและเสียง

จอแสดงผลและเสียง	20-1
ความสว่าง	20-1
Sound (เสียง)	20-1
จอแสดงผลหลายชุด	20-1
การตั้งค่าจอแสดงผลหลายจอ	20-3
การเปรียบเทียบจอแสดงผล	20-3

วันที่และเวลา

Date and Time (วันที่และเวลา)	25-1
การเปลี่ยนวันที่ปัจจุบัน	25-1
การเปลี่ยนเวลาปัจจุบัน	25-1

มีต่อในหน้าถัดไป

คู่มือการใช้งาน ข้อมูล ภาพ และรายละเอียดทั้งหมด ในคู่มือฉบับนี้เป็นข้อมูลล่าสุด ขณะ
จัดพิมพ์ บริษัทขอสงวนสิทธิ์ในการเปลี่ยนแปลง ข้อมูลโดยไม่ต้องแจ้งให้ทราบ

หน้า	หน้า
ภาษาและหน่วย	
Language and Units (ภาษาและหน่วย)	30-1
การตั้งค่าภาษาและหน่วย	30-1
ตัวจัดการซอฟต์แวร์	
ตัวจัดการซอฟต์แวร์	35-1
การอัปเดตซอฟต์แวร์ของจอแสดงผลและชุดควบคุม	35-1
การเปิดใช้งาน	35-3
Service ADVISOR Remote	
Service ADVISOR Remote	40-1
การตั้งโปรแกรมรถใหม่	40-1
การแก้ปัญหา — การตั้งโปรแกรมใหม่	40-3
ผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึง	
ผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึง	45-1
โปรไฟล์ผู้ใช้	45-1
กลุ่มการเข้าใช้งาน	45-1
ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ	
ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ	50-1
ชุดหน้าการทำงาน	50-1
แก้ไขชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน	50-1
แถบคำสั่ง	50-2
หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทั้งหมด	50-2
การเพิ่ม แก้ไข หรือทำสำเนาหน้าจอ "Run"	50-3
การเรียกหน้าการทำงานในหน้าหลัก	50-3
ตัวจัดการการตั้งค่า	
ตัวจัดการการตั้งค่า	55-1
ตัวจัดการเครื่องจักร	
ตัวจัดการอุปกรณ์	60-1
โปรไฟล์เครื่องจักร	60-1
โปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วง	60-1
การนำร่อง AutoTrac	
การนำร่อง AutoTrac	65-1
การนำร่องแบบแมนนวล	65-1
ข้อมูลทั่วไป	65-1
การตั้งค่าการนำร่อง	65-1
ตัวคาดการณ์การเลี้ยว	65-1
เสียงเตือนการกำหนดแทร็ก	65-2
การแจ้งเตือนการแก้ไขความกว้างของการทำงาน	65-2
เส้นแตรม	65-2
Shared Signal (สัญญาณร่วม)	65-2
การเลือกเกียร์นำร่อง	65-2
เลื่อนแทร็ก	65-2
การเลื่อนเส้นโค้ง AB	65-3
การตั้งค่าแถบไฟสถานะ	65-4
การตั้งค่าแทร็กทางโค้ง	65-4
การตั้งค่าแทร็กวงกลม	65-5
ระยะห่างระหว่างแทร็ก	65-5
ความไวในการบังคับเลี้ยว	65-6
การกำหนดแทร็กสำหรับการนำร่อง	65-6
การกลับเข้าเส้นตามการแนะนำ	65-6
แทร็กทางตรง	65-7
Quick Line	65-8
การนำร่องในแทร็กตรง	65-8
ทางโค้ง AB	65-8
การนำร่องในแทร็กโค้ง AB	65-9
การบันทึกเส้นทางตรงหรือการหลบสิ่งกีดขวาง	65-9
เส้นโค้งปรับได้	65-10
การนำร่องในแทร็กโค้งแบบปรับได้	65-11
การบันทึกเส้นทางตรงในแทร็กโค้งแบบปรับได้	65-11
การหลบสิ่งกีดขวาง	65-12
AutoPath	65-12
ตั้งค่า AutoPath	65-15
รายละเอียดแผนที่ AutoPath	65-17
แทร็กวงกลม	65-17
ขอบแทร็กวงกลม	65-18
การนำร่องในแทร็กวงกลม	65-18
แทร็กเต็มขอบเขต	65-19
การนำทางด้วยแทร็กเต็มขอบเขต	65-19
กลุ่มแทร็ก	65-19
สลับแทร็ก	65-19
แผนภูมิวงกลมแสดงสถานะของ AutoTrac	65-19
การเปิดใช้งาน AutoTrac	65-20
การปิด AutoTrac เมื่อไม่ได้ใช้งาน	65-21
ใช้งาน AutoTrac	65-21
สวิตช์ดำเนินการต่อ	65-21
เปิดใช้งาน AutoTrac อีกครั้งในทางผ่านถัดไป	65-22
หยุดการทำงานและปิดใช้งานระบบ	65-22
ความเร็วต่ำสุดและสูงสุด	65-23
ข้อความหยุดทำงาน AutoTrac	65-23
ระบบนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac (พาสซีฟ)	65-24
การปรับการบังคับเลี้ยว	65-25
AutoTrac RowSense	65-28
การแก้ปัญหา	65-29
ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ	
AutoTrac	
ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac	70-1
ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของรถแทรกเตอร์	70-2
ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องเกี่ยว	
นวด	70-4
ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac	
ของเครื่องพ่นสาร	70-5
การแก้ปัญหา	70-7
การซิงค์เครื่องจักร	
การซิงค์เครื่องจักร	75-1
ความเข้ากันได้ของ Machine Sync	75-2
การควบคุม Machine Sync	75-4
การทำงาน Machine Sync — อุปกรณ์นำ	75-5
การทำงาน Machine Sync—อุปกรณ์ตาม	75-6
พื้นที่ปฏิบัติงานและขอบเขต	
ชุดพื้นที่ปฏิบัติงานและขอบเขต	80-1
จัดการข้อมูลลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน	80-1
ขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงาน	80-2
ขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงาน	80-2
การตั้งค่างาน การกำหนดแผนที่ และธง	
การตั้งค่างาน	85-1
ผลรวมของงาน	85-2
ผลรวมงาน	85-3
การกำหนดแผนที่	85-4
ธง	85-5
การแชร์	
การแชร์	90-1
การตรวจสอบงาน	
การตรวจสอบงาน	95-1

หน้า	หน้า
การบันทึกงาน 95-1	การเข้าถึงจอแสดงผลจากกระยะไกล 160-1
รอบเดินเบาเครื่องจักร	
หลักการทำงานของรอบเดินเบาเครื่องจักร 100-1	การตั้งค่าพอร์ต COM
การควบคุมเส้นแนวราง	การตั้งค่าพอร์ต COM 165-1
การควบคุมเส้นแนวราง 105-1	การตั้งค่าส่วนควบคุม
Machine Monitor (การตรวจสอบรถ)	การตั้งค่าส่วนควบคุม 170-1
Machine Monitor (การตรวจสอบรถ) 110-1	การซ่อมบำรุงและการบำรุงรักษา
การจัดการบริเวณพื้นที่ที่ซ้อนกัน	ทำความสะอาดหน้าจอแสดงผล 175-1
ระบบควบคุมการทำงานแบบคาบเกี่ยว 115-1	รีเซ็ตข้อมูลกลับเป็นค่าจากโรงงาน 175-1
ส่วนการทำงานแบบคาบเกี่ยวด้วยมือ 115-1	
การจัดการบริเวณพื้นที่	การแก้ปัญหา
การจัดการบริเวณพื้นที่ 120-1	การกู้คืนระบบ 180-1
การตั้งค่าขั้นสูง 120-3	การอัปเดตซอฟต์แวร์ล้มเหลว 180-1
โมดูลสถานะของส่วน 120-3	การกำหนดค่าจอแสดงผลแบบกำหนดเอง 180-3
การตั้งค่าส่วนคาบเกี่ยว 120-4	
การปรับแต่งประสิทธิภาพ 120-4	
ตัวอย่างการตั้งค่าการทำงานก่อนการหว่านเมล็ด 120-4	
ตัวจัดการไฟล์	
ตัวจัดการไฟล์ 125-1	
ไดรฟ์ USB 125-5	
การจับภาพหน้าจอ 125-5	
โหมตวินิจฉัยข้อบกพร่อง	
โหมตวินิจฉัยข้อบกพร่อง 130-1	
การวิเคราะห์ระบบ 130-1	
การวิเคราะห์ชุดควบคุม 130-1	
ข้อมูลการวิเคราะห์ 130-2	
การซ่อนศูนย์การวิเคราะห์ 130-2	
รหัสการวิเคราะห์ 130-2	
ข้อมูล CAN บัส 130-3	
ข้อมูล CCD Bus 130-3	
ค่าของ CAN บัส 130-3	
เครือข่าย 130-4	
ข้อมูลบัสอีเทอร์เน็ต 130-4	
การบำรุงรักษาและการปรับเทียบ	
Maintenance and Calibrations (การบำรุงรักษา	
และการปรับเทียบ) 135-1	
การตรวจสอบการซ่อมบำรุง 135-1	
กำหนดการซ่อมบำรุง 135-1	
การปรับเทียบ 135-1	
ISOBUS VT	
ISOBUS VT 140-1	
เครื่องรับสัญญาณ StarFire	
เครื่องรับสัญญาณ GPS ของ StarFire 145-1	
การอัปเดตซอฟต์แวร์ StarFire จากกระยะไกล 145-1	
วิดีโอ	
วิดีโอ 150-1	
การกระตุ้นการทำงานของวิดีโอ 150-1	
การตั้งค่าไร้สาย	
การตั้งค่าไร้สาย 155-1	

ความปลอดภัย

สังเกตข้อมูลด้านความปลอดภัย



T81389—UN—28JUN13

นี่คือสัญลักษณ์แจ้งเตือนด้านความปลอดภัย เมื่อคุณเห็นสัญลักษณ์นี้บนเครื่องยนต์หรือคู่มือการใช้งานฉบับนี้ ให้ระมัดระวังอันตรายที่อาจเกิดขึ้นได้

ปฏิบัติตามข้อควรระวังและวิธีการทำงานอย่างปลอดภัยที่แนะนำ

DX,ALERT-81-03OCT22

ทำความเข้าใจข้อความเตือน



คำเตือน

ข้อควรระวัง

TS187—81—24MAY19

DANGER; ข้อความเตือน DANGER (อันตราย) เป็นการเตือนสถานการณ์อันตรายที่หากไม่หลีกเลี่ยงจะทำให้ถึงแก่เสียชีวิตหรือบาดเจ็บสาหัสได้

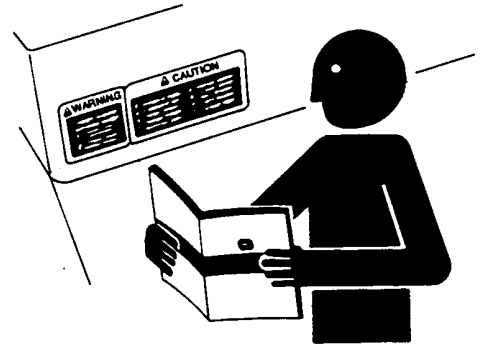
WARNING; ข้อความเตือน WARNING (คำเตือน) เป็นการเตือนสถานการณ์อันตรายที่หากไม่หลีกเลี่ยงอาจทำให้ถึงแก่เสียชีวิตหรือบาดเจ็บสาหัสได้

CAUTION; ข้อความเตือน CAUTION (ข้อควรระวัง) เป็นการเตือนสถานการณ์อันตรายที่หากไม่หลีกเลี่ยงอาจทำให้บาดเจ็บเล็กน้อยหรือปานกลางได้ CAUTION อาจใช้เตือนเรื่องการใช้ปฏิบัติที่ไม่ปลอดภัยในสถานการณ์ต่างๆ ซึ่งอาจทำให้บาดเจ็บได้อีกด้วย

ข้อความเตือน อันได้แก่ "อันตราย" "คำเตือน" หรือ "ข้อควรระวัง" จะแสดงพร้อมกับสัญลักษณ์เตือนด้านความปลอดภัย "อันตราย" หมายถึง อันตรายในระดับร้ายแรงที่สุด ป้ายเตือน "อันตราย" หรือ "คำเตือน" จะติดอยู่ใกล้กับจุดที่อาจเกิดอันตรายนั้นๆ ข้อควรระวังทั่วไปจะอยู่ในรายการบนป้ายเตือน "ระวัง" ในคู่มือฉบับนี้ "ระวัง" ยังใช้เป็นข้อความด้านความปลอดภัยอีกด้วย

DX,SIGNAL-81-05OCT16

ปฏิบัติตามคำแนะนำด้านความปลอดภัย



TS201—UN—15APR13

อ่านข้อความเพื่อความปลอดภัยทั้งหมดในคู่มือฉบับนี้และในป้ายเตือนบนรถอย่างละเอียด รักษาป้ายเตือนให้อยู่ในสภาพดี เปลี่ยนป้ายเตือนที่สูญหายหรือชำรุดเสียหาย ตรวจสอบให้แน่ใจว่าส่วนประกอบอุปกรณ์ชิ้นใหม่และชิ้นส่วนสำหรับซ่อมมีป้ายเตือนรุ่นล่าสุด คุณสามารถส่งชื่อป้ายเตือนสำหรับเปลี่ยนทดแทนได้จากตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณ

ชิ้นส่วนหรือส่วนประกอบจากบริษัทผู้ผลิตรายอื่น อาจมีข้อมูลด้านความปลอดภัยเพิ่มเติม ซึ่งไม่มีอยู่ในคู่มือการใช้งานฉบับนี้

ศึกษาวิธีใช้งานรถรวมถึงการใช้งานส่วนควบคุมต่างๆ อย่างถูกต้อง ห้ามมิให้ผู้ใดใช้งานรถโดยไม่ทราบวิธีการใช้งาน

ดูแลรักษารถให้อยู่ในสภาพพร้อมใช้งานอยู่เสมอ การดัดแปลงอุปกรณ์โดยไม่ได้รับอนุญาตอาจส่งผลต่อประสิทธิภาพการทำงานและ/หรือความปลอดภัยและอายุการใช้งานของเครื่องจักร

หากมีข้อสงสัยเกี่ยวกับเนื้อหาส่วนใดก็ตามในคู่มือฉบับนี้และต้องการความช่วยเหลือ กรุณาติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere

DX,READ-81-01AUG22

ปฏิบัติตามวิธีการบำรุงรักษาอย่างปลอดภัย



TS218—UN—23AUG88

ทำความเข้าใจขั้นตอนการซ่อมบำรุงก่อนลงมือปฏิบัติงาน ดูแลพื้นที่ปฏิบัติงานให้สะอาดและแห้ง

ห้ามเดินสารหล่อลื่น ซ่อมบำรุง หรือปรับการทำงานของรถแทรกเตอร์ในขณะที่รถเคลื่อนที่ ระวังไม่ให้มือ เท้า และเสื้อผ้าเข้าไปใกล้ชิ้นส่วนที่มีการขับเคลื่อน ปิดการทำงานของอุปกรณ์ทั้งหมด และใช้คั่นควมคมเพื่อระบายนแรงดัน ลดอุปกรณ์ลงมาที่พื้น ดับเครื่องยนต์ นำกุญแจออก ปล่อยให้รถเก็บเกี่ยวอ้อยเย็นลง

รองรับส่วนต่างๆ ของรถที่ต้องยกไว้ในระหว่างการทำงานซ่อมบำรุง

ชิ้นส่วนทั้งหมดจะต้องอยู่ในสภาพดีและติดตั้งอย่างถูกต้อง ถ้ามีการชำรุด ให้ซ่อมทันที เปลี่ยนชิ้นส่วนที่สึกหรอหรือชำรุด ขจัดจาระบี น้ำมันหล่อลื่น หรือเศษสิ่งสกปรกที่เกาะอยู่ออก

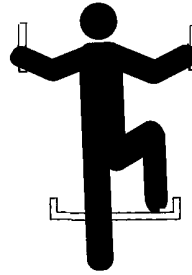
สำหรับอุปกรณ์ที่ขับเคลื่อนด้วยตัวเอง ให้ปลดสายกราวด์ของแบตเตอรี่ (-) ก่อนทำการปรับระบบไฟฟ้าหรือทำการเชื่อมที่รถแทรกเตอร์

สำหรับอุปกรณ์ที่ลากพ่วงอยู่ ให้ถอดชุดสายไฟออกจากรถแทรกเตอร์ก่อนทำการซ่อมบำรุงชิ้นส่วนระบบไฟฟ้าหรือทำการเชื่อมที่รถ

การตกจากที่สูงขณะทำความสะอาดหรือปฏิบัติงานอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บสาหัสได้ ใช้บันไดหรือแท่นยืนเพื่อให้สามารถเข้าถึงตำแหน่งแต่ละจุดได้ง่ายขึ้น ใช้ที่เหยียบและที่จับที่แข็งแรงและมั่นคง

DX,SERV-81-28FEB17

การใช้บันไดและที่จับอย่างถูกต้อง



T133468—UN—15APR13

ขึ้นและลงเครื่องจักรโดยหันหน้าเข้าหาตัวรถ เพื่อป้องกันการตก โดยต้องมีการสัมผัสกับบันได ที่จับ และราวจับ รวม 3 จุด

ใช้ความระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อมีโคลน หิมะ หรือความชื้น ซึ่งทำให้เกิดการลื่น ดูแลรักษาไม่ให้มีบันไดสกปรก มีจาระบี หรือน้ำมันเครื่อง ห้ามกระโดดเมื่อลงจากเครื่องจักร ห้ามประกอบหรือถอดอุปกรณ์เมื่อเครื่องจักรกำลังเคลื่อนที่

DX,WW,MOUNT-81-12OCT11

การทำงานกับอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์และตัวยึดอย่างปลอดภัย



TS249—UN—23AUG88

การตกในขณะที่ทำการติดตั้งหรือการถอดชิ้นส่วนอิเล็กทรอนิกส์ที่ติดตั้งไว้ที่อุปกรณ์ อาจทำให้ได้รับบาดเจ็บร้ายแรงได้ ใช้บันไดหรือแพลตฟอร์มเพื่อให้สามารถเข้าถึงตำแหน่งติดตั้งแต่ละจุดได้ง่ายขึ้น ใช้ที่เหยียบและที่จับที่แข็งแรงและมั่นคง ห้ามติดตั้งหรือถอดส่วนประกอบในสภาพการทำงานที่เปียกหรือเป็นน้ำแข็ง

ถ้าทำการติดตั้งหรือซ่อมบำรุงสถานีฐาน RTK บนหอสูงหรือโครงสร้างสูงอื่นๆ ให้ใช้อุปกรณ์เป็นที่ได้รับการรับรองแล้ว

ถ้าทำการติดตั้งหรือซ่อมบำรุงโครงติดตั้งตัวรับสัญญาณการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลกที่ใช้บนอุปกรณ์ต่อพ่วง ให้ใช้เทคนิคการยกที่เหมาะสมและสวมอุปกรณ์ป้องกันที่เหมาะสม โครงติดตั้งมีน้ำหนักมากและอาจทำให้การทำงานมีความยากลำบากได้ ต้องใช้คนสองคนเมื่อไม่สามารถเข้าถึงตำแหน่งติดตั้งจากพื้นหรือจากแพลตฟอร์มการซ่อมบำรุงได้

DX,WW,RECEIVER-81-24AUG10

การใช้จอแสดงผลอิเล็กทรอนิกส์อย่างเหมาะสม

จอแสดงผลอิเล็กทรอนิกส์เป็นอุปกรณ์เสริมที่มีไว้ช่วยผู้ใช้ใน

ด้านการทำงานในพื้นที่เพาะปลูก เพิ่มความสะดวกสบาย และให้ความบันเทิง จอแสดงผลมาพร้อมฟังก์ชันการทำงานมากมาย ถูกนำมาใช้ในแอปพลิเคชันของระบบรถหลายรุ่น และสามารถใช้ร่วมกับอุปกรณ์เสริมอื่นๆ เช่น อุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์แบบพกพา ได้

อุปกรณ์เสริมหมายถึงอุปกรณ์ใดๆ ที่ไม่จำเป็นต่อการใช้งานรถตามวัตถุประสงค์หลัก ผู้ปฏิบัติงานมีหน้าที่ความคุมการทำงานและความคุมรถให้เป็นไปอย่างปลอดภัย

วิธีป้องกันการบาดเจ็บขณะใช้งานรถ:

- ติดตั้งจอแสดงผลตามคำแนะนำในการติดตั้ง ตรวจสอบให้แน่ใจว่าติดตั้งอุปกรณ์เรียบร้อยแล้วและไม่บดบังทัศนวิสัยของคนขับหรือรบกวนการทำงานของชุดควบคุมการทำงานของรถ
- อย่าให้จอแสดงผลทำให้คุณเสียสมาธิ ดันตัวและมีสติอยู่เสมอ พังความสนใจไปที่รถและสภาพแวดล้อมที่ทำงานอยู่
- ห้ามเปลี่ยนแปลงการตั้งค่าหรือใช้งานฟังก์ชันใดๆ ที่ต้องใช้เวลาที่ระบบควบคุมจอแสดงผลผลานานๆ ขณะที่รถกำลังเคลื่อนที่ ควรหยุดรถในสถานที่ที่ปลอดภัยและเลื่อนเกียร์ไปที่ตำแหน่งจอดก่อนดำเนินการดังกล่าว
- อย่าเปิดเสียงดังเกินไปจนไม่ได้ยินเสียงการจราจรภายนอกและเสียงรถฉุกเฉิน

ควรปิดใช้งานฟังก์ชันบางอย่างของจอแสดงผลเพื่อการทำงานที่ปลอดภัย และเปิดใช้งานอีกครั้งเมื่อรถหยุดนิ่งและ/หรือมีการเลื่อนเกียร์ไปที่ตำแหน่งจอด การไม่ปฏิบัติตามคำแนะนำเพื่อความปลอดภัยนี้ถือเป็นการละเมิดกฎหมายที่ใช้บังคับและอาจทำให้เกิดความเสียหาย ได้รับความบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

ใช้งานจอแสดงผลเมื่อสภาพการณ์เอื้ออำนวยให้ใช้งานได้อย่างปลอดภัยและใช้งานตามคำแนะนำที่ระบุไว้เท่านั้น ปฏิบัติตามกฎหมายการขับขี่อย่างปลอดภัย รวมถึงกฎหมายของรัฐหรือท้องถิ่น และกฎจราจรเมื่อใช้อุปกรณ์เสริม

DX,ELEC,DISPLAY-81-13JAN15

การใช้งานระบบนําร่องอย่างปลอดภัย

ห้ามใช้งานระบบนําร่องบนถนน จะต้องปิดระบบนําร่องก่อนขึ้นสู่ถนนเสมอ ห้ามพยายามเปิด (เปิดใช้งาน) ระบบนําร่องขณะที่กำลังทำการเคลื่อนย้ายบนถนน

ระบบนําร่องได้มีการออกแบบมาเพื่อช่วยเหลือผู้ปฏิบัติงานเพื่อให้สามารถทำงานในแต่ละกรณีที่เกี่ยวข้องได้อย่างมีประสิทธิภาพมากขึ้น ผู้ปฏิบัติงานต้องรับผิดชอบต่อเส้นทางและดูแลเรื่องความปลอดภัยของรถเสมอ ระบบนําร่องจะไม่ตรวจจับหรือป้องกันการชนกับสิ่งกีดขวาง รถ หรือยานพาหนะอื่นๆ โดยอัตโนมัติ

ระบบนําร่องมีโปรแกรมการใช้งานที่ใช้สำหรับควบคุมรถโดยอัตโนมัติ ซึ่งรวมถึงแต่อาจไม่จำกัดเพียง AutoTrac, iTEC, ระบบอัตโนมัติการเลี้ยวอัตโนมัติของ AutoTrac, ระบบการนําร่องอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac (แบบพาสซีฟ), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac RowSense และ Machine Sync

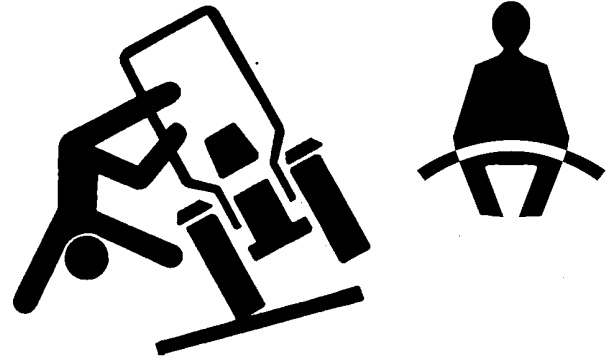
เพื่อป้องกันไม่ให้ผู้ปฏิบัติงานและผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียงได้รับบาดเจ็บ:

- ห้ามขึ้นหรือลงจากรถในขณะที่รถกำลังเคลื่อนที่

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารถ อุปกรณ์ต่อพ่วง และระบบนําร่อง ได้รับการปรับตั้งอย่างถูกต้อง
 - ในกรณีที่ใช้ iTEC หรือการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac หรือ การนําร่องอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac (แบบพาสซีฟ) ให้ตรวจสอบว่าได้กำหนดขอบเขตการทำงานอย่างถูกต้องแล้ว
 - ในกรณีที่ใช้การเชื่อมต่อเครื่องยนต์ ให้ตรวจสอบว่าได้ปรับเทียบตำแหน่งเริ่มต้นของรถเดินตามแล้ว โดยต้องมีระยะห่างระหว่างรถมากพอ
- คอยระมัดระวังสถานการณ์ต่างๆ และสังเกตสภาพแวดล้อมที่ทำงานอยู่ตลอดเวลา
- เข้าควบคุมพวงมาลัยเมื่อจำเป็น เพื่อหลีกเลี่ยงอันตรายต่างๆ ผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียง อุปกรณ์ รวมถึงสิ่งกีดขวางอื่นๆ ในพื้นที่ปฏิบัติงาน
- หยุดการทำงานถ้าทัศนวิสัยไม่เอื้ออำนวยต่อการใช้งานรถหรือมองไม่เห็นบุคคลและสิ่งกีดขวางในเส้นทางของรถ
- ในการเลือกความเร็วรถ จะต้องพิจารณาสภาพพื้นที่ปฏิบัติงาน ทัศนวิสัย และรูปแบบอุปกรณ์ของรถ

ch177nn,1660716404585-81-23MAY24

คาดเข็มขัดนิรภัยอย่างถูกต้อง



TS1729—UN—24MAY13

ระวังการบาดเจ็บหรือการเสียชีวิตจากการถูกทับเมื่อเกิดการพลิกคว่ำ

รถคันนี้ติดตั้งโครงสร้างป้องกันขณะพลิกคว่ำ (ROPS) ให้เข็มขัดนิรภัยเมื่อใช้งาน ROPS

- จับที่หัวเข็มขัดแล้วดึงเข็มขัดนิรภัยพาดผ่านลำตัว
- สอดตัวล็อกเข้าไปในหัวเข็มขัด เมื่อล็อกจะได้ยินเสียงดังคลิก
- ลองกระตุกตัวล็อกเข็มขัดนิรภัยเพื่อในแน่ใจว่าเข็มขัดนิรภัยยึดอย่างมั่นคง
- ปรับเข็มขัดนิรภัยให้พาดผ่านบริเวณสะโพก

เปลี่ยนเข็มขัดนิรภัยทั้งชุด ถ้าอุปกรณ์ติดตั้ง หัวเข็มขัด เข็มขัดนิรภัย หรือตัวม้วนกลับ มีร่องรอยของการชำรุดเสียหาย

ตรวจเช็คเข็มขัดนิรภัยและอุปกรณ์ยึดอย่างน้อยปีละหนึ่งครั้ง มองหาสัญญาณที่แสดงอาการหลวมของฮาร์ดแวร์ หรือความเสียหายบนตัวเข็มขัด เช่น รอยขาด การหลุดลุ่ย อาการสึกหรอที่รุนแรงหรือผิดปกติ การเปลี่ยนสี หรือรอยขีดข่วน

เปลี่ยนเฉพาะชิ้นส่วนอะไหล่ที่ตรงตามคุณลักษณะเฉพาะสำหรับรถของคุณเท่านั้น

DX,ROPS1-81-22AUG13

ออกห่างจากรถเกี่ยวเกี่ยวที่กำลังทำงาน



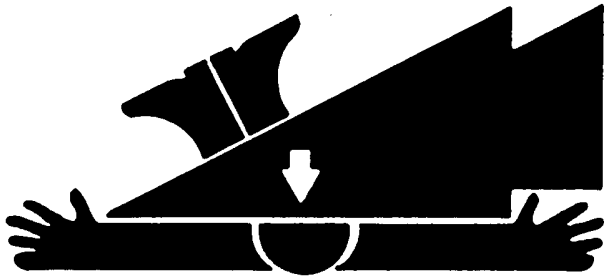
ES118704—UN—21MAR95

ชุดใบมีด เกียวล้อเลียง ล้อโน้ม และลูกกลิ้งป้อน ไม่สามารถติดตั้งตัวป้องกันอย่างมิดชิดได้ เนื่องจากลักษณะการใช้งาน ในระหว่างการทำงานให้อยู่ห่างจากชิ้นส่วนเคลื่อนที่ดังกล่าว ให้ปลดคลัตช์หลัก ดับเครื่องยนต์ แล้วนำกุญแจออก ก่อนทำการซ่อมบำรุงหรือนำสิ่งอุดตันออกจากกรรไกรเกี่ยว

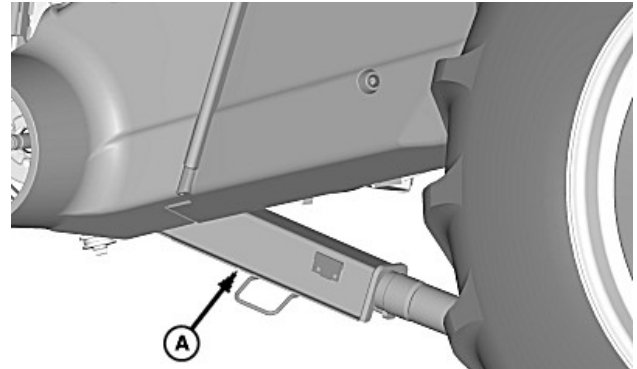
FX,CUT-81-21DEC90

การทำความสะอาดเซ็นเซอร์แถว

⚠ ระวัง : ระวังได้รับบาดเจ็บ ดับเครื่องยนต์ เข้าเบรก จอดรถ แล้วดึงกุญแจออก



TS696—UN—21SEP89



H90891—UN—26FEB08

A—กลไกการหยุดเพื่อความปลอดภัย

ยกกลไกการหยุดเพื่อความปลอดภัย (A) ขึ้นไปไว้ที่ก้านกระบอกไฮดรอลิก

ควรตรวจเช็คเซ็นเซอร์แถวปลูกทุกวันเพื่อดูว่าจำเป็นต้องทำความสะอาดหรือไม่ ถ้ามีสิ่งสกปรกสะสมบนเซ็นเซอร์ อาจทำให้เคลื่อนที่ติดขัดและมีผลต่อประสิทธิภาพการทำงาน ขจัดสิ่งสกปรกออกจากเซ็นเซอร์และบริเวณโดยรอบเพื่อทำความสะอาดเซ็นเซอร์แถว ตรวจเช็คความเคลื่อนไหวเคลื่อนที่ได้ของอิสรและไม่มีติดขัด

ตรวจเช็คประจำปีเพื่อหาการสึกหรอที่มากเกินไปที่บูชชิ่งและเพลลา ทำการเปลี่ยนตามที่จำเป็น

ch177nn,1687759031286-81-26JUN23

การใช้งานรถแทรกเตอร์อย่างปลอดภัย

สามารถลดโอกาสการเกิดอุบัติเหตุได้ด้วยการปฏิบัติตามข้อควรระวังง่าย ๆ เหล่านี้:

- ใช้รถแทรกเตอร์ของคุณกับงานที่ได้รับการออกแบบไว้ให้ใช้ เช่น การพลิก การดึง การลาก การดำเนินการ และอุปกรณ์ที่ปรับเปลี่ยนได้ต่าง ๆ ซึ่งออกแบบมาเพื่องานด้านเกษตรกรรม
- ผู้ปฏิบัติงานต้องมีความพร้อมทั้งด้านจิตใจและร่างกายเมื่อเข้าปฏิบัติการที่ห้องผู้ควบคุม และ/หรือ ส่วนควบคุม และใช้งานรถอย่างถูกต้องและปลอดภัย
- ห้ามใช้งานรถเมื่อไม่มีสมาธิ เหนื่อยล้า หรือสภาพร่างกายไม่สมบูรณ์ การใช้งานรถอย่างถูกต้องเหมาะสมจำเป็นต้องอาศัยสมาธิและความระมัดระวังอย่างเต็มที่
- รถแทรกเตอร์นี้ไม่ได้ใช้เพื่อเป็นยานพาหนะสำหรับเดินทาง
- อ่านคู่มือการใช้งานฉบับนี้ก่อนการใช้งานรถแทรกเตอร์ และปฏิบัติตามคำแนะนำในการใช้งานและคำแนะนำเพื่อความปลอดภัยที่อยู่ในคู่มือและที่อยู่บนรถแทรกเตอร์
- ปฏิบัติตามคำแนะนำในการทำงานและคำแนะนำน้ำหนักถ่วงที่พบในคู่มือการใช้งานสำหรับอุปกรณ์ต่อพ่วง/อุปกรณ์ยึดของคุณ เช่น รถดักด้านหน้า
- ปฏิบัติตามคำแนะนำที่ระบุในคู่มือการใช้งานเครื่องจักรที่ติดตั้งหรือลากพ่วง หรือเทรลเลอร์ ห้ามใช้งานรถแทรกเตอร์กับรถ หรือรถแทรกเตอร์กับเทรลเลอร์ร่วมกัน เว้นแต่ปฏิบัติตามคำแนะนำทั้งหมดครบทุกประการ
- ก่อนสตาร์ทเครื่องยนต์หรือก่อนเริ่มการทำงาน ต้องตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีผู้ใดอยู่ในบริเวณใกล้กับเครื่องจักร อุปกรณ์ต่อพ่วง หรือบริเวณปฏิบัติงาน

- อยู่ห่างจากแกนต่อแบบสามจุดและจุดต่อพวงกระบะลากพวง (ถ้ามีติดตั้งไว้) เมื่อทำการควบคุม
- ระวังไม่ให้มือ เท้า และเสื้อผ้า เข้าใกล้ชิ้นส่วนที่ถูกขับเคลื่อน

เกี่ยวกับการขับ

- ห้ามขึ้นหรือลงจากรถแทรกเตอร์ในขณะที่รถกำลังเคลื่อนที่
- ได้รับการฝึกอบรมที่จำเป็นก่อนที่จะใช้งานรถ
- ห้ามไม่ให้มีเด็กและบุคคลที่ไม่เกี่ยวข้องอยู่ใกล้กับรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ทั้งหมด
- ห้ามนั่งรถแทรกเตอร์เว้นแต่จะนั่งอยู่บนที่นั่งที่ได้รับการรับรองจาก John Deere พร้อมรัดเข็มขัดนิรภัย
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแผงป้องกัน/อุปกรณ์ป้องกันทั้งหมดติดตั้งอยู่ในตำแหน่ง
- ใช้สัญญาณเตือนและเสียงเตือนที่เหมาะสมเมื่อใช้งานบนถนนสาธารณะ
- ขับเข้าข้างทางก่อนหยุดรถ
- ลดความเร็วเมื่อหักเลี้ยว เมื่อใช้เบรก หรือเมื่อทำงานในบริเวณที่อาจเกิดอันตราย เช่น พื้นขรุขระหรือทางลาดชัน
- เสถียรภาพของรถจะลดลงเมื่อต่อกับอุปกรณ์ต่อพวงที่ตำแหน่งสูง
- ล็อคแป้นเบรกเข้าด้วยกันเมื่อต้องสัญจรบนถนน
- บีบเบรกเมื่อหยุดรถบนพื้นที่ลื่น
- หมั่นทำความสะอาดบังโคลนและแผงบังโคลน (ยางบังโคลน) ถ้าติดตั้งไว้ ขจัดสิ่งสกปรกออกก่อนขับขึ้นบนถนนสาธารณะ

การอุ่น/ระบายอากาศที่ที่นั่งผู้ปฏิบัติงาน

- ระบบอุ่นที่นั่งที่ร้อนเกินไปอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บ เป็นแผลไหม้ และอาจทำให้ที่นั่งได้รับความเสียหายได้ เพื่อลดความเสี่ยงที่จะเกิดแผลไหม้ ควรใช้ความระมัดระวังเมื่อต้องใช้งานระบบอุ่นที่นั่งเป็นระยะเวลานาน โดยเฉพาะอย่างยิ่งหากผู้ปฏิบัติงานไม่สามารถรับรู้การเปลี่ยนแปลงของอุณหภูมิหรือความเจ็บปวดที่เกิดขึ้นกับผิวหนังได้ ห้ามวางสิ่งของไว้บนที่นั่ง เช่น ผ้าห่ม เบาะ ที่หุ้ม หรืออื่น ๆ ที่คล้ายกันนี้ ซึ่งอาจทำให้ระบบอุ่นที่นั่งเกิดความร้อนสูงเกินไป

การลากโหลด

- ใช้ความระมัดระวังเมื่อทำการลากและหยุดส่วนบรรทุกที่มีน้ำหนักมาก ระยะทางที่ต้องใช้ในการหยุดรถจะเพิ่มขึ้นเมื่อลากโหลดด้วยความเร็วสูงหรือโหลดมีน้ำหนักมาก และเมื่ออยู่บนทางลาดชัน การลากโหลดไม่ว่าชนิดมีหรือไม่มีเบรกก็ตามที่มีน้ำหนักมากเกินไปสำหรับรถแทรกเตอร์ หรือการลากด้วยความเร็วสูงเกินไป อาจเป็นสาเหตุให้สูญเสียการควบคุมได้
- จะต้องพิจารณาน้ำหนักรวมของทั้งอุปกรณ์และโหลดของอุปกรณ์ด้วย
- ต่อส่วนบรรทุกเข้ากับจุดต่อที่ได้รับการรับรองแล้วเท่านั้น เพื่อป้องกันการพลิกคว่ำไปทางด้านหลัง

การจอดและการออกจากรถแทรกเตอร์

- ก่อนที่จะลงจากยานพาหนะปิดการใช้งาน SCV ปลด PTO ดับเครื่องยนต์ ลดอุปกรณ์ต่อพวง/อุปกรณ์ยึดกลับลงมาบนพื้นดิน วางส่วนควบคุมอุปกรณ์ต่อพวง/อุปกรณ์ยึดไว้ในที่ว่าง และใส่เบรกจอดอย่างปลอดภัย ซึ่งรวมถึงแกนบังคับ

และเบรกจอด นอกจากนี้ในกรณีที่จอดรถแทรกเตอร์ทิ้งไว้โดยไม่มีการใช้งานให้ดึงกุญแจออก

- การเข้าเกียร์ไว้แล้วดับเครื่องยนต์ไม่สามารถป้องกันรถแทรกเตอร์ไม่ให้ไหลได้
- ห้ามเข้าใกล้ PTO ที่กำลังทำงานอยู่ หรืออุปกรณ์ต่อพวงที่กำลังทำงานอยู่
- รอให้การเคลื่อนที่ทั้งหมดหยุดสนิทก่อนทำการซ่อมบำรุง

อุบัติเหตุทั่วไป

การใช้งานรถแทรกเตอร์อย่างไม่ปลอดภัยหรือการใช้งานรถแทรกเตอร์ผิดวัตถุประสงค์ สามารถส่งผลให้เกิดอุบัติเหตุได้เตรียมพร้อมสำหรับเหตุฉุกเฉินในระหว่างการใช้งานรถแทรกเตอร์อยู่เสมอ

อุบัติเหตุที่พบบ่อยที่สุดที่เกี่ยวข้องกับรถแทรกเตอร์ได้แก่:

- รถแทรกเตอร์พลิกคว่ำ
- การชนกับรถคันอื่นๆ
- การทำขั้นตอนการสตาร์ทอย่างไม่เหมาะสม
- การถูกเกี่ยวติดเข้าไปในเพลลา PTO
- การตกจากรถแทรกเตอร์
- การชนหรือเบียดกันในระหว่างการลากจูง

DX, WW, TRACTOR-81-08MAY19

การใช้งานระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพวงอัตโนมัติอย่างปลอดภัย



PC13793—UN—25MAY11

ห้ามใช้งานระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพวงอัตโนมัติบนถนน จะต้องปิดระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพวงอัตโนมัติก่อนขับออกถนนเสมอ ห้ามพยายามเปิดระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพวงอัตโนมัติขณะที่กำลังทำการเคลื่อนย้ายบนถนน

ระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพวงอัตโนมัติได้รับการออกแบบมาเพื่อช่วยเหลือผู้ปฏิบัติงาน เพื่อให้สามารถทำงานในพื้นที่เพาะ

ปลูกได้อย่างมีประสิทธิภาพมากยิ่งขึ้น ผู้ปฏิบัติงานมีหน้าที่ควบคุมรถให้ขับเคลื่อนไปตามเส้นทางตลอดเวลา

ระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติมีแอปพลิเคชันที่ใช้สำหรับควบคุมการเคลื่อนที่ของอุปกรณ์ต่อพ่วง ซึ่งรวมถึง แต่อาจไม่จำกัดเพียง iGrade และ Active Implement Guidance

เพื่อป้องกันไม่ให้ผู้ปฏิบัติงานและผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียงได้รับบาดเจ็บ:

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารถ อุปกรณ์ต่อพ่วง และระบบนําร่อง ได้รับการปรับตั้งอย่างถูกต้อง
- คอยระมัดระวังสถานการณ์ต่างๆ และสังเกตสภาพแวดล้อมที่ทำงานอยู่ตลอดเวลา
- เข้าควบคุมรถเมื่อจำเป็น เพื่อหลีกเลี่ยงอันตรายต่างๆ ผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียง อุปกรณ์ รวมถึงสิ่งกีดขวางอื่นๆ ในพื้นที่ปฏิบัติงาน
- หยุดการทำงานถ้าทัศนวิสัยไม่เอื้ออำนวยต่อการใช้งานรถ หรือมองไม่เห็นบุคคลและสิ่งกีดขวางในเส้นทางของรถ

ch177nn,1685614057170-81-01JUN23

ระวังอันตรายจากของเหลวแรงดันสูง



X9811—UN—23AUG88

ตรวจสอบสายท่อไฮดรอลิกอย่างสม่ำเสมออย่างน้อยปีละหนึ่งครั้ง เพื่อหาการรั่ว การบิดงอ รอยตัด รอยแตก รอยถลอก การบวม การผูกพัน วัสดุหักมุมที่หลุดลุ่ย หรือสัญญาณความเสียหายอื่นๆ

เปลี่ยนชิ้นส่วนสายท่อที่สึกหรอหรือชำรุดทันที โดยใช้ชิ้นส่วนที่ได้รับการรับรองจาก John Deere

ของเหลวแรงดันสูงที่รั่วออกมาอาจตัดทะลุผิวหนังและทำให้เกิดการบาดเจ็บร้ายแรงได้

ป้องกันอันตรายดังกล่าวโดยการระบายแรงดันก่อนถอดท่อไฮดรอลิกหรือท่ออื่นๆ ขึ้นจุดต่อต่างๆ ให้เรียบร้อยก่อนเพิ่มแรงดัน

ตรวจหาการรั่วโดยใช้แผ่นกระดาษแข็ง ระวังอย่าให้มือหรือส่วนอื่น ๆ ของร่างกายถูกของเหลวแรงดันสูง

ถ้ามีอุบัติเหตุเกิดขึ้น ให้รีบไปพบแพทย์ทันที หากมีของเหลวซึมเข้าไปภายในผิวหนัง จะต้องทำการผ่าตัดเพื่อนำของเหลวดังกล่าวออกภายในสองถึงสามชั่วโมง มิฉะนั้น อาจทำให้เนื้อเยื่อตายได้ แพทย์ที่ไม่มีประสบการณ์ในการรักษาการบาดเจ็บลักษณะดังกล่าว ควรสอบถามข้อมูลการรักษาจากแหล่งข้อมูล โดยสามารถขอข้อมูลเป็นภาษาอังกฤษจาก Deere & Company Medical Department เมืองโมลิน รัฐอิลลินอยส์

สหรัฐอเมริกา ได้ทางโทรศัพท์ ที่หมายเลข 1-800-822-8262 หรือ +1 309-748-5636

DX,FLUID-81-12OCT11

อ่านคู่มือการใช้งานชุดควบคุม ISOBUS

นอกจากแอปพลิเคชัน GreenStar จอแสดงผลนี้ยังสามารถใช้เป็นอุปกรณ์แสดงผลสำหรับชุดควบคุม ISOBUS ที่ตรงตามมาตรฐาน ISO 11783 ได้ การแสดงผลหมายถึงรวมถึงความสามารถในการควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS ด้วย เมื่อนำมาใช้ในลักษณะดังกล่าว ข้อมูลและฟังก์ชันควบคุมที่อยู่บนจอแสดงผลจะมาจากชุดควบคุม ISOBUS และถือเป็นความรับผิดชอบของบริษัทผู้ผลิตชุดควบคุม ISOBUS

ฟังก์ชันบางอย่างอาจเป็นอันตรายต่อผู้ใช้หรือผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียงได้ อ่านคู่มือการใช้งานที่ได้จากบริษัทผู้ผลิตชุดควบคุม ISOBUS และปฏิบัติตามข้อความด้านความปลอดภัยทั้งหมดที่อยู่ในคู่มือและที่ติดอยู่บนชุดควบคุม ISOBUS ก่อนการใช้งาน

หมายเหตุ : ISOBUS หมายถึง มาตรฐาน ISO 11783

DX,VW,ISOBUS(T)-81-04APR22

หลีกเลี่ยงอุบัติเหตุการถอยชน



PC10857XW—UN—15APR13

ก่อนเลื่อนเครื่องจักร ต้องแน่ใจว่าไม่มีผู้ใดอยู่ในเส้นทางเคลื่อนที่ของรถ ควรหันไปมองทางด้านหลังโดยตรง เพื่อให้มองเห็นได้ชัดเจนที่สุด ในกรณีที่ไม่สามารถมองเห็นด้านหลังได้ หรือเมื่อถอยเข้าที่แคบ ควรมีผู้ให้สัญญาณ

ไม่ควรใช้เพียงกล้องจับภาพเพียงอย่างเดียวในการตรวจดูว่ามีคนหรือสิ่งกีดขวางอยู่ที่ด้านหลังเครื่องจักรหรือไม่ ระบบอาจมีประสิทธิภาพการทำงานลดลงเนื่องจากหลายปัจจัยด้วยกัน ซึ่งรวมถึงการบำรุงรักษา ปัจจัยแวดล้อม และช่วงการทำงาน

DX,AVOID,BACKOVER,ACCIDENTS-81-30AUG10

การป้องกันการถูกไฟฟ้าช็อตและไฟลวกไหม้



PC12631—UN—04JUN10

อุปกรณ์ที่ใช้พลังงานจากแบตเตอรี่หรือแหล่งจ่ายไฟฟ้าอื่นๆ จะเกิดไฟฟ้าช็อต, ประกายไฟ หรือสะเก็ดไฟหากมีการลัดวงจร การลัดวงจรอาจทำให้เกิดอุณหภูมิสูงมากจนกระทั่งสามารถทำให้เกิดแผลไหม้และทำให้วัสดุทั่วไปเกิดการติดไฟหรือละลายได้

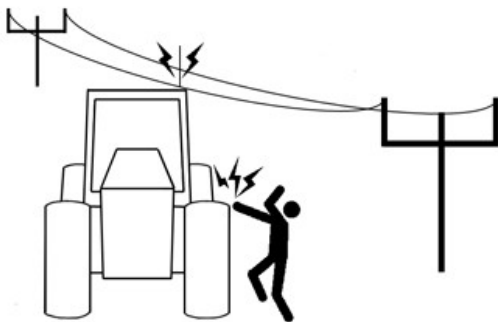
เพื่อป้องกันการบาดเจ็บจากไฟฟ้าช็อต ไฟไหม้ หรือความเสี่ยงต่ออันตรายจากความร้อน จึงต้องถอดแบตเตอรี่หรือแหล่งพลังงานไฟฟ้าออกจากอุปกรณ์ก่อนทำการติดตั้งหรือซ่อมบำรุงเสมอ:

- ถอดแคลมป์กราวด์ (ขั้วลบ [-]) ของแบตเตอรี่
- ปลดและถอดแบตเตอรี่ออก
- ปิดแบตเตอรี่หลักหรือแหล่งจ่ายไฟฟ้าอื่นๆ
- ถอดปลั๊กแหล่งจ่ายไฟออกจากอุปกรณ์

ปฏิบัติตามกฎหมายและข้อกำหนดต่างๆ ในพื้นที่ เมื่อทำการติดตั้งอุปกรณ์ไฟฟ้า

HC94949,0000487-81-27JAN14

ระวังสายไฟฟ้า



PC13658—UN—08NOV11

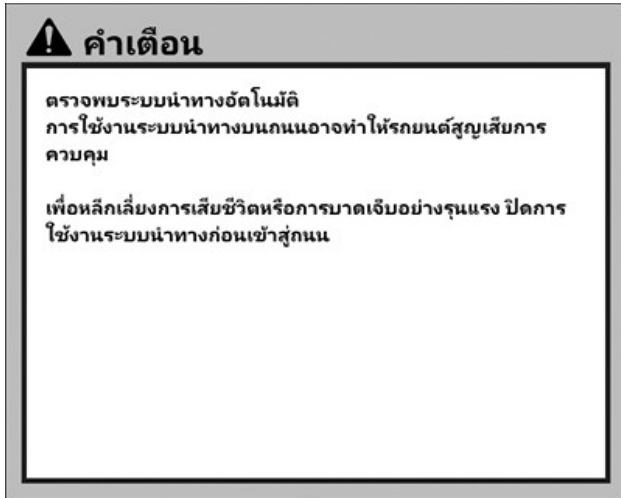
เสาอากาศของรถอาจสูงพอที่จะเกี่ยวกับสายไฟที่อยู่ต่ำได้ ระวังได้รับบาดเจ็บสาหัสจากไฟฟ้าช็อต:

- ออกจากสายไฟที่อยู่ต่ำขณะใช้งานหรือขนย้ายรถ

HC94949,0000488-81-24JAN14

ป้ายความปลอดภัย

คำเตือนด้านความปลอดภัย — ตรวจพบ AutoTrac

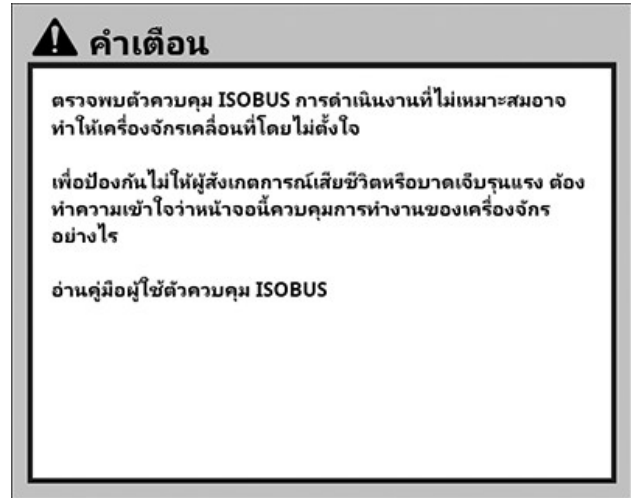


PC27620—81—23APR20

ข้อความนี้จะปรากฏเมื่อสตาร์ทรถที่มีระบบนำร่องอัตโนมัติติดตั้งอยู่

ch177nn,1685614175290-81-01JUN23

การเตือนด้านความปลอดภัย - ชุดควบคุม ISOBUS

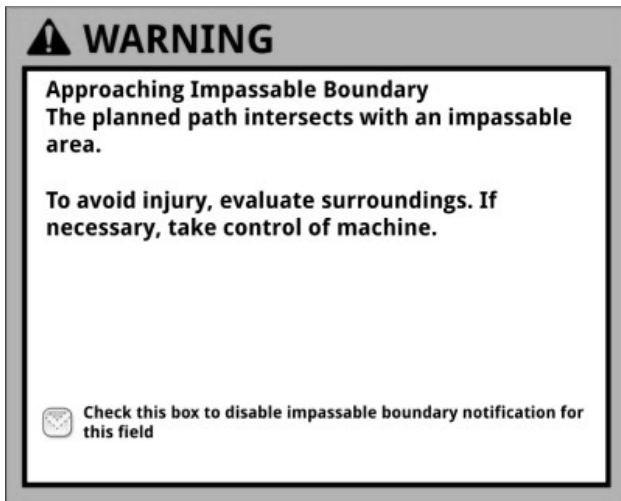


PC27622—81—11MAR20

ข้อความนี้จะปรากฏเมื่อระบบตรวจพบชุดควบคุม ISOBUS หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาอ่านคู่มือการใช้งานชุดควบคุม ISOBUS ในส่วนความปลอดภัย

AL70325,0000563-81-21OCT22

การเตือนเรื่องความปลอดภัย — ขอบเขตที่ผ่านไม่ได้



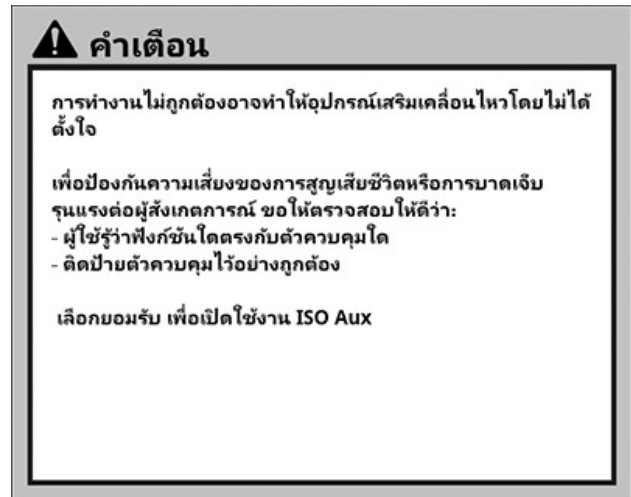
PC661534—UN—01FEB25

ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac

ข้อความนี้จะปรากฏเมื่อเส้นทางของรถขวางผ่านขอบเขตที่ผ่านไม่ได้ในขณะที่ระบบการเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ทำงาน

ch177nn,1738560303121-81-02FEB25

การเตือนด้านความปลอดภัย — การทำงานในลักษณะที่ไม่เหมาะสมของ ISO Aux

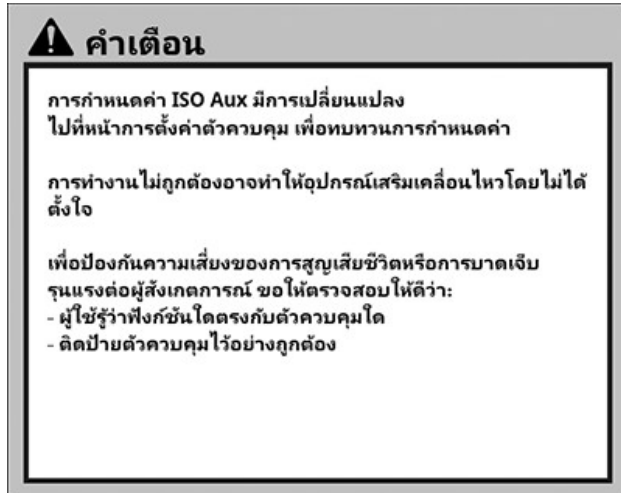


PC27623—81—11MAR20

ข้อความนี้จะปรากฏเมื่อผู้ใช้เปิดใช้การควบคุม ISO Aux

AL70325,0000564-81-21OCT22

การเตือนด้านความปลอดภัย — รูปแบบของ ISO Aux

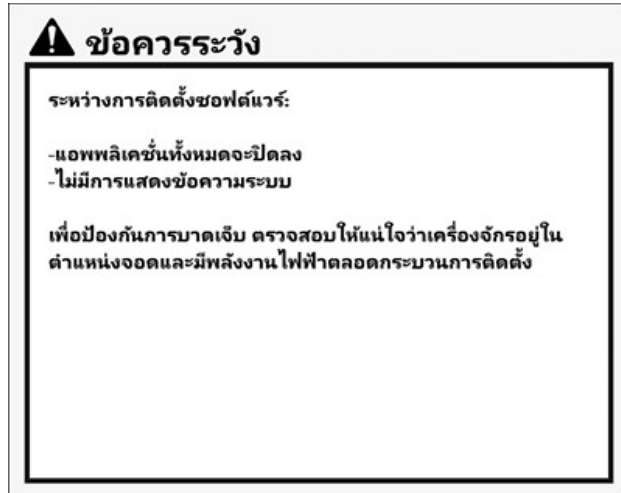


PC27624—81—11MAR20

ข้อความนี้จะปรากฏเมื่อระบบตรวจพบชุดควบคุม ISOBUS ที่มีฟังก์ชัน ISO Aux หรือมีการแก้ไขรูปแบบการควบคุม ISO Aux ขณะเวลาทำงาน ตัวอย่างเช่น การใส่อินพุตหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงเพิ่มเติม

AL70325,0000565-81-21OCT22

การเตือนเรื่องความปลอดภัย — การติดตั้งซอฟต์แวร์

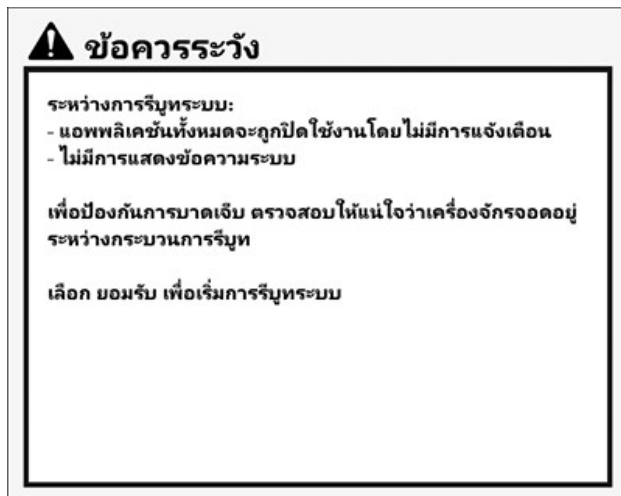


PC27626—81—11MAR20

ข้อความนี้จะปรากฏเมื่อเริ่มทำการติดตั้งซอฟต์แวร์

AL70325,0000567-81-21OCT22

การเตือนเรื่องความปลอดภัย — การเริ่มระบบใหม่

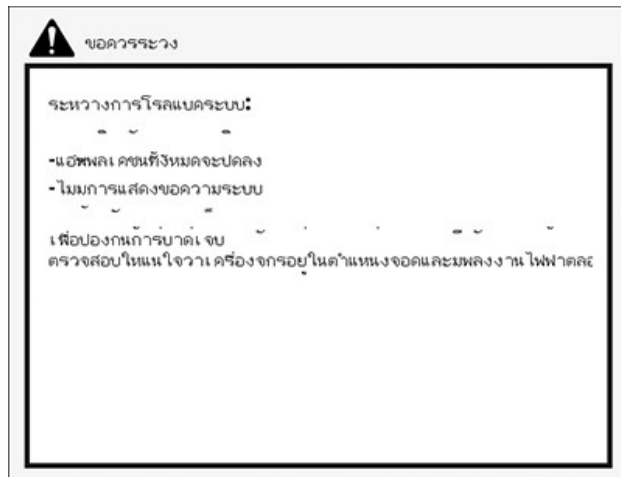


PC27625—81—11MAR20

ข้อความนี้จะปรากฏเมื่อจอแสดงผลพบข้อผิดพลาดที่จำเป็นจะต้องทำการเริ่มระบบใหม่

AL70325,0000566-81-21OCT22

ข้อควรระวังเพื่อความปลอดภัย — การเรียกคืนข้อมูลเดิมของระบบ



PC19763—81—07JUL14

หมายเหตุ : การเรียกคืนข้อมูลเดิมของระบบจะไม่มีอยู่ในซอฟต์แวร์เวอร์ชัน 10.5.230-89 เป็นต้นไป ข้อความนี้จะไม่ปรากฏในภาษาเขมรและยูเครน ในซอฟต์แวร์รุ่นก่อนหน้า

ข้อความนี้จะปรากฏเมื่อเริ่มทำการเรียกคืนข้อมูลเดิมของระบบ

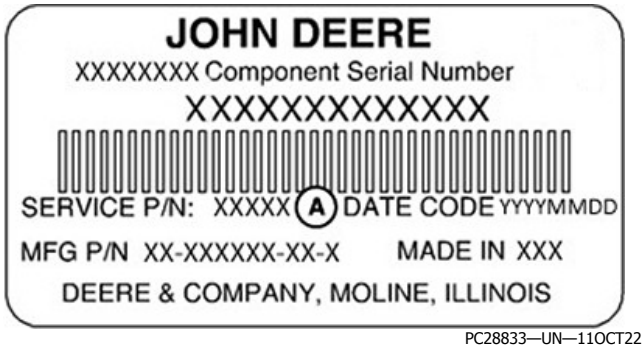
HC94949,00003A9-81-25APR17

ข้อมูลเกี่ยวกับกฎข้อบังคับ

ระบุรหัสวันที่

รหัสวันที่บนป้ายผลิตภัณฑ์จะระบุโดยใช้วิธีหนึ่งจากสองวิธีดังนี้

วิธีที่ 1



วิธีที่ 1 ป้ายผลิตภัณฑ์

PC28833—UN—11OCT22



วิธีที่ 1 รหัสวันที่

PC25149—UN—20DEC17

A—รหัสวันที่ (วันที่ผลิต)

B—ปีที่ผลิต

C—เดือนที่ผลิต

D—วันที่ผลิต

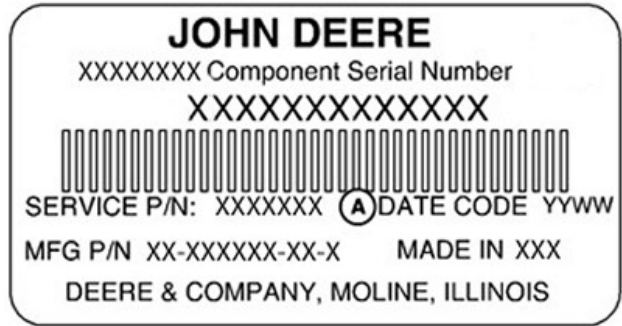
ใช้รหัสวันที่ (A) บนป้ายผลิตภัณฑ์เพื่อระบุวันที่ผลิต "YYYY" (B) ระบุปีที่ผลิต; "MM" (C) ระบุเดือนที่ผลิต; "DD" (D) ระบุวันที่ผลิต

หมายเหตุ : เลขเดือนของช่วงที่ผลิตอยู่ระหว่าง 01-12

เลขวันของช่วงที่ผลิตอยู่ระหว่าง 01-31

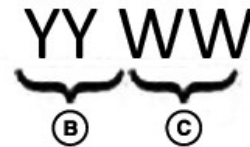
รหัสวันที่		
YYYY	ปีที่ผลิต	ตัวอย่าง: 2011, 2012, 2013....
MM	เลขเดือนของปีที่ผลิต	ตัวอย่าง: 01, 02, 03...12
DD	วันที่ของเดือนที่ผลิต	ตัวอย่าง: 01, 02, 03...31

วิธีที่ 2



วิธีที่ 2 ป้ายผลิตภัณฑ์

PC28834—UN—11OCT22



วิธีที่ 2 รหัสวันที่

PC26494—UN—08NOV18

A—รหัสวันที่ (วันที่ผลิต)

B—ปีที่ผลิต

C—สัปดาห์ที่ผลิต

ใช้รหัสวันที่ (A) บนป้ายผลิตภัณฑ์เพื่อระบุวันที่ผลิต "YY" (B) ระบุปีที่ผลิต ส่วน "WW" (C) ระบุเลขสัปดาห์ที่ผลิต

หมายเหตุ : เลขสัปดาห์ของช่วงที่ผลิตจะอยู่ระหว่าง 01-52

รหัสวันที่		
YY	ปีที่ผลิต	ตัวอย่าง: 11, 12, 13....
WW	เลขสัปดาห์ของปีที่ผลิต	ตัวอย่าง: 01, 02, 03...52

AL70325,000052D-81-11OCT22

คำแจ้งเตือนของคณะกรรมการกลางกำกับดูแล กิจการสื่อสาร

หน้าจอ John Deere 10.4 นิ้ว และ หน่วยประมวลผลรุ่น 4600

อุปกรณ์นี้จะต้องใช้งานตามที่ John Deere Ag Management Solutions ระบุเอาไว้ การเปลี่ยนแปลงหรือการดัดแปลงใดๆ กับอุปกรณ์นี้โดยที่ไม่ได้รับอนุญาตอย่างเป็นทางการจาก John Deere Ag Management Solutions อาจทำให้สิทธิ์ของผู้ใช้งานอุปกรณ์นี้เป็นโมฆะ

อุปกรณ์นี้ได้มาตรฐานตามส่วนที่ 15 ของ FCC โดยการใช้งานจะต้องเป็นไปตามเงื่อนไขสองประการต่อไปนี้:

(1) อุปกรณ์นี้จะต้องไม่ก่อให้เกิดสัญญาณรบกวนที่เป็นอันตราย

(2) อุปกรณ์นี้จะต้องรับสัญญาณรบกวนทุกรูปแบบ รวมถึงสัญญาณรบกวนที่อาจส่งผลให้อุปกรณ์เกิดการทำงานในลักษณะที่ไม่พึงประสงค์

อุปกรณ์นี้ได้รับการทดสอบและพบว่าสอดคล้องกับข้อกำหนดของอุปกรณ์ดีจีแอลคลาส B ซึ่งตรงกับส่วนที่ 15 ของข้อบังคับของ FCC ข้อจำกัดเหล่านี้ได้ถูกกำหนดขึ้นเพื่อให้มีการป้องกัน

ที่สมเหตุสมผลต่อสัญญาณรบกวนที่เป็นอันตรายเมื่อทำการติดตั้งภายในบริเวณที่พักอาศัย อุปกรณ์นี้สร้าง ใช้งาน รวมถึงสามารถกระจายคลื่นความถี่วิทยุได้ ขณะเดียวกันถ้าไม่ได้ติดตั้งและใช้งานตามคำแนะนำ อาจก่อให้เกิดสัญญาณรบกวนที่เป็นอันตรายต่อการสื่อสารทางวิทยุ อย่างไรก็ตาม ไม่มีการรับประกันแต่อย่างใดว่าสัญญาณรบกวนดังกล่าวจะไม่เกิดขึ้นเมื่อทำการติดตั้งตามที่ระบุเอาไว้ หากอุปกรณ์นี้สร้างสัญญาณรบกวนที่เป็นอันตรายต่อการรับสัญญาณของวิทยุหรือโทรทัศน์ ซึ่งสามารถตรวจสอบได้โดยการปิดและเปิดอุปกรณ์ ขอแนะนำให้ผู้ใช้ลองแก้ไขสัญญาณรบกวนดังกล่าวโดยทำตามวิธีการหนึ่ง หรือหลายวิธีการดังนี้:

- ปรับทิศทางหรือปรับตำแหน่งเสาอากาศรับสัญญาณใหม่
- เพิ่มระยะห่างระหว่างอุปกรณ์และเครื่องรับสัญญาณ
- ต่ออุปกรณ์เข้ากับปลั๊กไฟที่ไม่ใช่วงจรเดียวกับที่เครื่องรับสัญญาณเชื่อมต่ออยู่
- ติดต่อตัวแทนจำหน่ายหรือช่างซ่อมวิทยุ/โทรทัศน์ที่มีประสบการณ์เพื่อขอความช่วยเหลือ

AL70325,00006A3-81-03AUG21

สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย—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, Beliy Stolbi micro district, vladenye
"Warehouse 104," Building 2.

For technical support, please contact your dealer.

EAC

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
AL70325,0000518-81-15NOV18

สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย—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.



สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย – 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.



G5/G5^{Plus} Processor EAC เป็นภาษาอังกฤษ

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.



G5/G5^{Plus} Processor EAC เป็นภาษารัสเซีย

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-Torreón) Ferropuertos бульвары #305, Parque Industrial Ferropuertos Torreón, 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.



สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย – 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.



จอแสดงผล G5 EAC เป็นภาษาอังกฤษ

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.



จอแสดงผล G5 EAC เป็นภาษารัสเซีย

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.



สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย – 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.



G5^{Plus} Display EAC เป็นภาษาอังกฤษ

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-Torreón) Boulevard Ferropuertos #305, Parque Industrial Ferropuertos Torreón, 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.



G5^{Plus} Display EAC เป็นภาษารัสเซีย

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-Torreón) Ferropuertos бульвары #305, Parque Industrial Ferropuertos Torreón, 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.



เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพยุโรป

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ชื่อผลิตภัณฑ์: จอแสดงผล John Deere 4100, จอแสดงผล John Deere 4200

รุ่น: GUVS, GUMS

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามกฎระเบียบต่อไปนี้:

กฎระเบียบ	หมายเลข	วิธีการรับรอง
ข้อกำหนดเกี่ยวกับการป้องกันคลื่นรบกวนจากแม่เหล็กไฟฟ้า	2014/30/EU	ภาคผนวก II ของกฎระเบียบ

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:
EN ISO 14982:2009

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลในประชาคมยุโรปที่ได้รับอนุญาตในการจัดทำไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

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

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, Iowa, USA

วันที่ประกาศ: 12 เมษายน 2021

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL, USA

ชื่อ: Scott Torgerson

ตำแหน่ง: ผู้จัดการการจัดส่ง ส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์



DXCE01—UN—28APR09
ZIDXXK1X,1751441597202-81-02JUL25

เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพยุโรป

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ชื่อผลิตภัณฑ์: หน่วยประมวลผล 4600
รุ่น: 4600, 4600 Premium Server, GUPS

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามกฎหมายต่อไปนี้:

กฎระเบียบ	หมายเลข	วิธีการรับรอง
ข้อกำหนดเกี่ยวกับการป้องกันคลื่นรบกวนจากแม่เหล็กไฟฟ้า	EMC 2014/30/EU	ภาคผนวก II ของกฎระเบียบ

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:
EN ISO 14982:2009

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลในประชาคมยุโรปที่ได้รับอนุญาตในการจัดทำไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:
John Deere Walldorf GmbH & Co. KG
ฝ่ายบริการลูกค้า
Impexstraße 3
D-69190 Walldorf
EUConformity@JohnDeere.com

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, Iowa, USA
วันที่ประกาศ: 12 เมษายน 2021
หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL, 61265

ชื่อ: Scott Torgerson
ตำแหน่ง: ผู้จัดการการจัดส่ง ส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์



DXCE01—UN—28APR09
ZIDXK1X,1751446934502-81-02JUL25

เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพยุโรป

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ชื่อผลิตภัณฑ์: จอแสดงผล 8.4 นิ้วของ John Deere

รุ่น: จอแสดงผล 8.4 นิ้วของ John Deere, จอแสดงผล 8.4 นิ้วของ John Deere, แสดงผลแบบสี F9, G408

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามกฎหมายระเบียบต่อไปนี้:

กฎระเบียบ	หมายเลข	วิธีการรับรอง
ข้อกำหนดเกี่ยวกับการป้องกันคลื่นรบกวนจากแม่เหล็กไฟฟ้า	2014/30/EU	ภาคผนวก II ของกฎระเบียบ

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:

EN ISO 14982:2009

EN 13309: 2010-07

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลในประชาคมยุโรปที่ได้รับอนุญาตในการจัดทำไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

John Deere Walldorf GmbH & Co. KG

ฝ่ายบริการลูกค้า

Impexstraße 3

D-69190 Walldorf

EUConformity@JohnDeere.com

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, Iowa, USA

วันที่ประกาศ: 12 เมษายน 2021

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL, 61265

ชื่อ: Scott Torgerson

ตำแหน่ง: ผู้จัดการการจัดส่ง ส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์



DXCE01—UN—28APR09
ZIDXXK1X,1751447098524-81-02JUL25

เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพยุโรป

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ชื่อผลิตภัณฑ์: จอแสดงผล 10.4 นิ้วของ John Deere
รุ่น: จอแสดงผล 10.4 นิ้ว จอแสดงผล JD 10.4 นิ้ว G410

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามกฎหมายต่อไปนี้:

กฎระเบียบ	หมายเลข	วิธีการรับรอง
ข้อกำหนดเกี่ยวกับการป้องกันคลื่นรบกวนจากแม่เหล็กไฟฟ้า	2014/30/EU	ภาคผนวก II ของกฎระเบียบ

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:
EN ISO 14982:2009

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลในประชาคมยุโรปที่ได้รับอนุญาตในการจัดทำไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:
John Deere Walldorf GmbH & Co. KG
ฝ่ายบริการลูกค้า
Impexstraße 3
D-69190 Walldorf
EUConformity@JohnDeere.com

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, Iowa, USA
วันที่ประกาศ: 12 เมษายน 2021
หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL, 61265

ชื่อ: Scott Torgerson
ตำแหน่ง: ผู้จัดการการจัดส่ง ส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์



DXCE01—UN—28APR09
ZIDXX1X,1751447261781-81-02JUL25

เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพยุโรป

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ชื่อผลิตภัณฑ์: หน่วยประมวลผล G5/G5^{Plus}

รุ่น: G5CS

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามกฎหมายต่อไปนี้:

กฎระเบียบ	หมายเลข	วิธีการรับรอง
ข้อกำหนดเกี่ยวกับการป้องกันคลื่นรบกวนจากแม่เหล็กไฟฟ้า	2014/30/EU	ภาคผนวก II ของกฎระเบียบ
การควบคุมสารที่เป็นพิษ	2011/65/EU	มาตรา 7 ของกฎระเบียบ

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:

EN 55032
EN 55024
EN55035
EN ISO 14982

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลในประชาคมยุโรปที่ได้รับอนุญาตในการจัดทำไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

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

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, IA

วันที่ประกาศ: 28 พฤษภาคม 2022

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL, 61265

ชื่อ: Eric Rains

ตำแหน่ง: ผู้จัดการฝ่ายวิศวกรรม ส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์ทั่วโลก



DXCE01—UN—28APR09
ZIDXX1X,1751460675034-81-02JUL25

เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพยุโรป

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ชื่อผลิตภัณฑ์: จอแสดงผล G5

รุ่น: G510

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามกฎระเบียบต่อไปนี้:

กฎระเบียบ	หมายเลข	วิธีการรับรอง
การควบคุมสารที่เป็นพิษ	2011/65/EU	Article 7 of the Directive
ข้อกำหนดเกี่ยวกับการป้องกันคลื่นรบกวนจากแม่เหล็กไฟฟ้า	2014/30/EU	ภาคผนวก II ของกฎระเบียบ

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:

EN 55032
EN 55024
EN 55035
EN ISO 14982

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลในประชาคมยุโรปที่ได้รับอนุญาตในการจัดทำไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

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

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, IA

วันที่ประกาศ: 28 พฤศจิกายน 2022

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL, 61265

ชื่อ: Eric Rains

ชื่อเรื่อง: ผู้จัดการฝ่ายวิศวกรรม ส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์ทั่วโลก



DXCE01—UN—28APR09
ct47125,1669663196089-81-01DEC22

เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพยุโรป

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ชื่อผลิตภัณฑ์: จอแสดงผล G5^{Plus}

รุ่น: G512

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามกฎหมายต่อไปนี้:

กฎหมาย	หมายเลข	วิธีการรับรอง
การควบคุมสารที่เป็นพิษ	2011/65/EU	Article 7 of the Directive
ข้อกำหนดเกี่ยวกับการป้องกันคลื่นรบกวนจากแม่เหล็กไฟฟ้า	2014/30/EU	ภาคผนวก II ของกฎหมาย

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:

EN 55032
EN 55024
EN 55035
EN ISO 14982

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลในประชาคมยุโรปที่ได้รับอนุญาตในการจัดทำไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

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

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, IA

วันที่ประกาศ: 28 พฤศจิกายน 2022

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL, 61265

ชื่อ: Eric Rains

ชื่อเรื่อง: ผู้จัดการฝ่ายวิศวกรรม ส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์ทั่วโลก



DXCE01—UN—28APR09
ct47125,1669663208606-81-01DEC22

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสหราชอาณาจักร

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ผลิตภัณฑ์: จอแสดงผล John Deere 4100, จอแสดงผล John Deere 4200

รุ่น: GUVS, GUMS

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามข้อบังคับของสหราชอาณาจักรต่อไปนี้:

ข้อบังคับ	หมายเลข	วิธีการรับรอง
กฎหมายเกี่ยวกับความเข้ากันได้ทางแม่เหล็กไฟฟ้า	S.I. 2016 / 1091	กำหนดการที่ 2 โมดูล A

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:
EN ISO 14982:2009

EN55032

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลที่ได้รับอนุญาตให้รวบรวมไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

John Deere Ltd.
Harby Road
Langar
Nottinghamshire
NG13 9HT
United Kingdom
EUConformity@JohnDeere.com

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, Iowa, USA

วันที่ประกาศ: 13 เมษายน 2021

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL, USA

ชื่อ: Scott Torgerson

ตำแหน่ง: ผู้จัดการการจัดส่ง ส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์

ผู้นำเข้าผลิตภัณฑ์กลุ่มธุรกิจเกษตรกรรมและสวนหญ้า: John Deere Ltd., Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, United Kingdom

ผู้นำเข้าผลิตภัณฑ์ป่าไม้: John Deere Forestry Ltd., Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, United Kingdom

ผู้นำเข้าโครงสร้าง: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, United Kingdom



RXA0179545—UN—16APR21
ZIDXX1X,1751448090041-81-02JUL25

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสหราชอาณาจักร

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ผลิตภัณฑ์: หน่วยประมวลผล 4600

รุ่น: 4600, 4600 Premium Server, GUPS

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามข้อบังคับของสหราชอาณาจักรต่อไปนี้:

ข้อบังคับ	หมายเลข	วิธีการรับรอง
กฎหมายเกี่ยวกับความเข้ากันได้ทางแม่เหล็กไฟฟ้า	S.I. 2016 / 1091	กำหนดการที่ 2 โมดูล A

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:
EN ISO 14982:2009

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลที่ได้รับอนุญาตให้รวบรวมไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

John Deere Ltd.
Harby Road
Langar
Nottinghamshire
NG13 9HT
United Kingdom
EUConformity@JohnDeere.com

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, Iowa, USA

วันที่ประกาศ: 13 เมษายน 2021

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL, USA

ชื่อ: Scott Torgerson

ตำแหน่ง: ผู้จัดการการจัดส่ง ส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์

ผู้นำเข้าผลิตภัณฑ์กลุ่มธุรกิจเกษตรกรรมและสนามหญ้า: John Deere Ltd., Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, United Kingdom

ผู้นำเข้าผลิตภัณฑ์ป่าไม้: John Deere Forestry Ltd., Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, United Kingdom

ผู้นำเข้าโครงสร้าง: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, United Kingdom



RXA0179545—UN—16APR21
ZIDXXK1X,1751448196363-81-02JUL25

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสหราชอาณาจักร

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ผลิตภัณฑ์: จอแสดงผล 8.4 นิ้วของ John Deere

รุ่น: จอแสดงผล 8.4 นิ้วของ John Deere, จอแสดงผล 8.4 นิ้วของ John Deere, แสดงผลแบบสี F9, G408

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามข้อบังคับของสหราชอาณาจักรต่อไปนี้:

ข้อบังคับ	หมายเลข	วิธีการรับรอง
กฎหมายเกี่ยวกับความเข้ากันได้ทางแม่เหล็กไฟฟ้า	S.I. 2016 / 1091	กำหนดการที่ 2 โมดูล A

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:

EN ISO 14982: 2009

EN 13309: 2010-07

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลที่ได้รับอนุญาตให้รวบรวมไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

John Deere Ltd.
Harby Road
Langar
Nottinghamshire
NG13 9HT
United Kingdom
EUConformity@JohnDeere.com

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, Iowa, USA

วันที่ประกาศ: 12 เมษายน 2021

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL 61265

ชื่อ: Scott Torgerson

ตำแหน่ง: ผู้จัดการการจัดส่ง ส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์

ผู้นำเข้าผลิตภัณฑ์กลุ่มธุรกิจเกษตรกรรมและสวนหญ้า: John Deere Ltd., Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, United Kingdom

ผู้นำเข้าผลิตภัณฑ์ป่าไม้: John Deere Forestry Ltd., Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, United Kingdom

ผู้นำเข้าโครงสร้าง: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, United Kingdom



RXA0179545—UN—16APR21
ZIDXX1X,1751448296271-81-02JUL25

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสหราชอาณาจักร

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ผลิตภัณฑ์: จอแสดงผล 10.4 นิ้วของ John Deere

รุ่น: จอแสดงผล 10.4 นิ้ว จอแสดงผล JD 10.4 นิ้ว G410

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามข้อบังคับของสหราชอาณาจักรต่อไปนี้:

ข้อบังคับ	หมายเลข	วิธีการรับรอง
กฎหมายเกี่ยวกับความเข้ากันได้ทางแม่เหล็กไฟฟ้า	S.I. 2016 / 1091	กำหนดการที่ 2 โมดูล A

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:
EN ISO 14982:2009

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลที่ได้รับอนุญาตให้รวบรวมไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

John Deere Ltd.
Harby Road
Langar
Nottinghamshire
NG13 9HT
United Kingdom
EUConformity@JohnDeere.com

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, Iowa, USA

วันที่ประกาศ: 15 เมษายน 2021

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL, USA

ชื่อ: Scott Torgerson

ตำแหน่ง: ผู้จัดการการจัดส่ง ส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์

ผู้นำเข้าผลิตภัณฑ์กลุ่มธุรกิจเกษตรกรรมและสวนหญ้า: John Deere Ltd., Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, United Kingdom

ผู้นำเข้าผลิตภัณฑ์ป่าไม้: John Deere Forestry Ltd., Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, United Kingdom

ผู้นำเข้าโครงสร้าง: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, United Kingdom



RXA0179545—UN—16APR21
ZIDXXK1X,1751450330329-81-02JUL25

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสหราชอาณาจักร

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ผลิตภัณฑ์: หน่วยประมวลผล G5/G5^{Plus}

รุ่น: G5CS

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามข้อบังคับของสหราชอาณาจักรต่อไปนี้:

ข้อบังคับ	หมายเลข	วิธีการรับรอง
กฎหมายเกี่ยวกับความเข้ากันได้ทางแม่เหล็กไฟฟ้า	S.I. 2016 / 1091	กำหนดการที่ 2 โมดูล A
การควบคุมการใช้สารพิษบางอย่างในข้อบังคับเกี่ยวกับอุปกรณ์ไฟฟ้าและอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์	S.I. 2012 / 3032	มาตราที่ 2 ส่วนที่ 12

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:

EN ISO 14982
ISO 13766-1

EN55032
EN55024
EN55035

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลที่ได้รับอนุญาตให้รวบรวมไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

John Deere Ltd.
Harby Road
Langar
Nottinghamshire
NG13 9HT
United Kingdom
EUConformity@JohnDeere.com

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, Iowa, USA

วันที่ประกาศ: 28 พฤศจิกายน 2022

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL 61265

ชื่อ: Eric Rains

ตำแหน่ง: ผู้จัดการสวนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์ทั่วโลก

ผู้นำเข้าผลิตภัณฑ์กลุ่มธุรกิจเกษตรกรรมและสวนหญ้า: John Deere Ltd- Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, United Kingdom

ผู้นำเข้าผลิตภัณฑ์ป่าไม้: John Deere Forestry Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, United Kingdom

ผู้นำเข้าโครงสร้าง: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, United Kingdom



RXA0179545—UN—16APR21
ct47125,1751554708149-81-03JUL25

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสหราชอาณาจักร

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ผลิตภัณฑ์: จอแสดงผล G5

รุ่น: G510

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามข้อบังคับของสหราชอาณาจักรต่อไปนี้:

ข้อบังคับ	หมายเลข	วิธีการรับรอง
กฎหมายเกี่ยวกับความเข้ากันได้ทางแม่เหล็กไฟฟ้า	S.I. 2016 / 1091	กำหนดการที่ 2 โมดูล A
การควบคุมการใช้สารพิษบางอย่างในข้อบังคับเกี่ยวกับอุปกรณ์ไฟฟ้าและอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์	S.I. 2012 / 3032	มาตราที่ 2 ส่วนที่ 12

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:

EN55032
EN55024
EN55035
EN ISO 14982

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลที่ได้รับอนุญาตให้รวบรวมไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

John Deere Ltd.
ถนน Harby
Langar
Nottinghamshire
NG13 9HT
สหราชอาณาจักร
EUConformity@JohnDeere.com

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, Iowa, USA

วันที่ประกาศ: 28 พฤศจิกายน 2022

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL 61265

ชื่อ: Eric Rains

ชื่อเรื่อง: ผู้จัดการสวนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์ทั่วโลก

ผู้นำเข้าผลิตภัณฑ์กลุ่มธุรกิจเกษตรกรรมและสวนหญ้า: John Deere Ltd- Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, United Kingdom

ผู้นำเข้าผลิตภัณฑ์ป่าไม้: John Deere Forestry Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, United Kingdom

ผู้นำเข้าโครงสร้าง: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, United Kingdom



RXA0179545—UN—16APR21
ct47125,1669663251172-81-01DEC22

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสหราชอาณาจักร

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ผลิตภัณฑ์: จอแสดงผล G5^{Plus}

รุ่น: G512

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามข้อบังคับของสหราชอาณาจักรต่อไปนี้:

ข้อบังคับ	หมายเลข	วิธีการรับรอง
กฎหมายเกี่ยวกับความเข้ากันได้ทางแม่เหล็กไฟฟ้า	S.I. 2016 / 1091	กำหนดการที่ 2 โมดูล A
การควบคุมการใช้สารพิษบางอย่างในข้อบังคับเกี่ยวกับอุปกรณ์ไฟฟ้าและอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์	S.I. 2012 / 3032	มาตราที่ 2 ส่วนที่ 12

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:

EN ISO 14982
ISO 13766-1

EN55032
EN55024
EN55035

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลที่ได้รับอนุญาตให้รวบรวมไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

John Deere Ltd.
ถนน Harby
Langar
Nottinghamshire
NG13 9HT
สหราชอาณาจักร
EUConformity@JohnDeere.com

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, Iowa, USA

วันที่ประกาศ: 28 พฤศจิกายน 2022

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL 61265

ชื่อ: Eric Rains

ชื่อเรื่อง: ผู้จัดการสวนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์ทั่วโลก

ผู้นำเข้าผลิตภัณฑ์กลุ่มธุรกิจเกษตรกรรมและสนามหญ้า: John Deere Ltd- Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, United Kingdom

ผู้นำเข้าผลิตภัณฑ์ป่าไม้: John Deere Forestry Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, United Kingdom

ผู้นำเข้าโครงสร้าง: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, United Kingdom



RXA0179545—UN—16APR21
ct47125,1669663290093-81-01DEC22

ข้อมูลเบื้องต้นเกี่ยวกับจอแสดงผล

ฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอ



PC15300—UN—19MAR13

แอปพลิเคชัน Help Center (ศูนย์ความช่วยเหลือ) และปุ่มข้อมูล

Help Center (ศูนย์ความช่วยเหลือ) เป็นส่วนเสริมสำหรับคู่มือผู้ปฏิบัติงาน อ่านคู่มือผู้ปฏิบัติงานก่อนการปฏิบัติงาน

วิธีเข้าใช้ Help Center

1. เลือก Menu
2. เลือกแท็บ "System" (ระบบ)
3. เลือกแอปพลิเคชัน "Help Center" (ศูนย์ความช่วยเหลือ)

DX,PC,INTRO,HELP-81-17DEC15

CommandCenter รุ่น 4

CommandCenter รุ่น 4 ของ John Deere ได้รับการออกแบบมาเพื่อให้สามารถใช้งานได้อย่างสะดวกและเต็มประสิทธิภาพ การมีซอฟต์แวร์เพียงระบบเดียวจะทำให้ระบบมีความเป็นเอกภาพ ในขณะที่ฮาร์ดแวร์จะมีให้เลือกใช้หลากหลายตามระดับราคาและฟังก์ชันการทำงาน จอแสดงผล CommandCenter ติดยึดอยู่กับ CommandARM มีตัวเลือกจอแสดงผลขนาด 7, 8.4 และ 10 นิ้ว

หมายเหตุ : ซอฟต์แวร์ใน CommandCenter รุ่น 4 อยู่บนหน่วยประมวลผล ไม่ใช่บนจอแสดงผล

CommandCenter 4100 (7 นิ้ว)



PC17356—UN—03DEC13

CommandCenter 4100

- โมดูลต่างๆ ของหน้าจอ "Run" จะมีลักษณะเดียวกับจอขนาด 10 นิ้ว
- ต้องกดปุ่มขยายจึงจะสามารถมองเห็นซอฟต์แวร์คำสั่งสั่งได้

CommandCenter 4200 (8.4 นิ้ว) และ CommandCenter 4600 (10 นิ้ว)



PC17355—UN—03DEC13

CommandCenter 4200 และ 4600

- แถบชื่อเรื่องของหน้าจอจะแสดงหน้าจอ "Run" ระหว่างที่กำลังเรียกดูอยู่ในปัจจุบัน
- ส่วนแสดงสถานะขนาดใหญ่ สามารถแสดงข้อมูลได้มากกว่า
- คุณสามารถมองเห็นซอฟต์แวร์คำสั่งสั่งได้ตลอดเวลา

ch177nn,1685614419187-81-01JUN23

หน่วยประมวลผล CommandCenter รุ่น 4

ซอฟต์แวร์ CommandCenter รุ่น 4 ทำงานบนหน่วยประมวลผลแยกต่างหากจากจอแสดงผล

หมายเหตุ : ความสามารถสูงสุดสำหรับหน่วยประมวลผลแต่ละตัวจะแสดงไว้ในรายการ ฟังก์ชันบางอย่างอาจไม่สามารถใช้ได้ ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับรูปแบบอุปกรณ์ของรถ



หน่วยประมวลผล 4100 และ 4200
PC25546—UN—19APR18



หน่วยประมวลผล 4600
PC25545—UN—19APR18

หน่วยประมวลผล 4100 และ 4200

- อินพุตสำหรับกล้องวิดีโอ 1 ช่อง
- อินพุต USB 1 ช่อง
- เอาต์พุตจอแสดงผล 1 ชุด

หน่วยประมวลผล 4600

- อินพุตสำหรับกล้องวิดีโอ 4 ช่อง
- อินพุต USB 4 ช่อง
- เอาต์พุตจอแสดงผล 2 ชุด
- สามารถอัปเกรดเพื่อรองรับแอปพลิเคชันในอนาคตได้

ch177nn,1685614419134-81-01JUN23

จอแสดงผลเสริม



ปุ่มสลับ

PC28687—UN—25AUG22

หมายเหตุ : จอแสดงผลเสริมรองรับเฉพาะ CommandCenter 4600 และจอแสดงผล Universal 4640 เท่านั้น

จอแสดงผลเสริมคือจอแสดงผลรองสำหรับแสดงหน้าการทำงานที่สองที่ทำงานอยู่

⚠ ระวัง : ระวังได้รับบาดเจ็บ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าร่างกายอยู่ในโหมดจอดและมีกระแสไฟเดินอยู่ตลอดกระบวนการติดตั้ง เมื่อรีบูตจอแสดงผล:
แอปพลิเคชันทั้งหมดจะปิดการทำงาน
ไม่มีข้อความจากระบบแสดงขึ้น

หมายเหตุ : ปฏิบัติงานในพื้นที่ที่ได้เริ่มต้นไว้ให้เสร็จสมบูรณ์ก่อนติดตั้งหรือยกเลิกการเชื่อมต่อจอแสดงผลที่สอง

เมื่อจอแสดงผลที่สองถูกตรวจพบหรือลบออก จะจำเป็นต้องมีการรีบูตระบบใหม่

หมายเหตุ : จอแสดงผลเสริมไม่รองรับการดูหน้าจอดูข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานสองหน้าจากชุดควบคุมเดียวพร้อมกัน

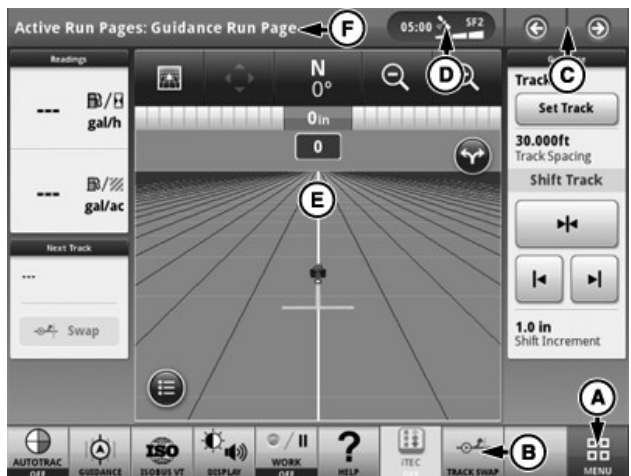
เลือกปุ่มสลับเพื่อส่งหน้า "Run" ที่ทำงานอยู่ไปยังจอแสดงผลที่สอง การทำงานทั้งหมดของหน้าจอ Run ที่ส่งไปยังจอแสดงผลเสริมจะยังทำงานดังเดิม หน้าการทำงาน ที่ทำงานอยู่หน้าถัดไปจะเข้ามาเป็นหน้าการทำงาน ที่ทำงานบนจอแสดงผลหลัก

ความสามารถในการเลื่อนดูหน้า Run ต่างๆ บนจอแสดงผลหลักยังคงอยู่ แต่หน้าจอ Run ที่ถูกย้ายไปยังจอแสดงผลที่สองจะถูกนำออกจากรายการเลื่อนดู

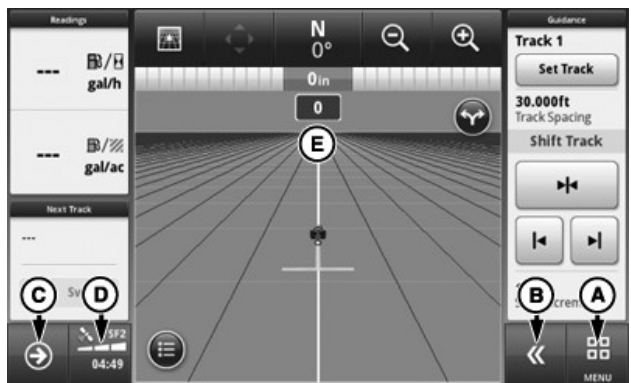
เลือกปุ่มสลับอีกครั้งเพื่อสลับหน้าจอ "Run" ที่ทำงานไปมาระหว่างจอแสดงผลทั้งสอง

ch177nn,1685614447116-81-28JUN23

โครงสร้างของหน้าจอ "Run"



หน้าจอ "Run" ของจอแสดงผลขนาด 8.4 นิ้ว (4200) และขนาด 10 นิ้ว (4600)



หน้าจอ "Run" ของจอแสดงผลขนาด 7 นิ้ว (4100)

- A—Menu (เมนู)
- B—ซอฟต์แวร์คำสั่งสั่ง
- C—ปุ่มเรียกดูหน้าจอ "Run" ถัดไปหรือก่อนหน้า
- D—ส่วนแสดงสถานะ
- E—หน้าจอ "Run"
- F—แถบชื่อ/หน้าจอ "Run" ที่เลือก

เมนู (A) จะแสดงแอปพลิเคชันทั้งหมดที่ติดตั้งในจอแสดงผลและรถ

ซอฟต์แวร์คำสั่งสั่ง (B) ช่วยให้สามารถเรียกแอปพลิเคชันและฟังก์ชันที่ใช้บ่อยได้อย่างรวดเร็ว บนจอแสดงผลขนาด 7 นิ้ว เลือกปุ่มขยายเพื่อแสดงซอฟต์แวร์คำสั่งสั่ง

ปุ่มเรียกดูหน้าจอ "Run" ถัดไปและก่อนหน้า (C) ใช้สลับไปยังหน้าจอ "Run" แต่ละหน้า

เลือกบริเวณที่ระบุ (D) เพื่อเปิดส่วนแสดงสถานะ ข้อมูลที่สำคัญของฟังก์ชันต่างๆ ของจอแสดงผลจะถูกเลือกไว้ เช่น ระดับสัญญาณ GPS และปริมาณข้อมูลที่สามารถบันทึกได้

คุณสามารถกำหนดค่าหน้าจอ "Run" (E) ได้โดยใช้แอปพลิเคชัน "Layout Manager" (ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ)

สำหรับจอแสดงผลขนาด 8.4 และ 10 นิ้ว ให้กด แถบชื่อเรื่อง (F) เพื่อแสดงหน้า ตัวเลือกหน้าจอ "Run" เลือกหน้าจอ "Run" ที่ต้องการจากรายการหน้าจอที่มีอยู่

(กรุณาดูข้อมูลเกี่ยวกับการปรับแต่งหน้าจอ "Run" ในหัวข้อ แอปพลิเคชัน Layout Manager)

DX,PC,INTRO,RUNPAGE-81-30APR18

ส่วนแสดงสถานะ



A



B

PC17275—UN—13AUG13

- A—ส่วนแสดงสถานะของจอแสดงผลขนาด 8.4 และ 10 นิ้ว
- B—ส่วนแสดงสถานะของจอแสดงผลขนาด 7 นิ้ว

ส่วนแสดงสถานะจะเน้นข้อมูลที่สำคัญสำหรับการทำงานของจอแสดงผล เช่น ระดับสัญญาณ GPS และการแจ้งเตือนต่างๆ ซึ่งจะอยู่ในแถบชื่อเรื่องของจอแสดงผลขนาด 8.4 และ 10 นิ้ว และอยู่ในบริเวณมุมซ้ายล่างของจอแสดงผลขนาด 7 นิ้ว

เลือกส่วนแสดงสถานะเพื่อแสดงรายละเอียดเพิ่มเติมในกรอบรูปตัวอักษร ส่วนแสดงสถานะแบบขยายจะช่วยให้สามารถเรียกการแจ้งเตือนและการตั้งค่าต่างๆ ได้อย่างรวดเร็ว

หมายเหตุ : ช่อง "วันที่และเวลา" และ "การจัดเก็บข้อมูล" จะแสดงในส่วนแสดงสถานะตลอดเวลา

และอาจมีการแสดงข้อมูลอื่นๆ ซึ่งขึ้นอยู่กับรูปแบบอุปกรณ์ของรถและการแจ้งเตือน

DX,PC,INTRO,STATUS-81-23APR18

ซอฟต์แวร์คำสั่งสั่ง



A

PC17276—UN—13AUG13

- A—ซอฟต์แวร์คำสั่งสั่ง

ซอฟต์แวร์คำสั่งสั่ง (A) จะแสดงข้อมูลสถานะและช่วยให้สามารถเรียกฟังก์ชันต่างๆ ของรถและอุปกรณ์ได้อย่างรวดเร็ว



B

PC17277—UN—13AUG13

- B—ปุ่มขยายสำหรับจอแสดงผลขนาด 7 นิ้ว

ซอฟต์แวร์มีปุ่มอยู่ที่แนวด้านล่างของหน้าจอแสดงผลขนาด 8.4 และ 10 นิ้ว สำหรับจอแสดงผลขนาด 7 นิ้ว ให้เลือกปุ่มขยาย (B) เพื่อแสดงซอฟต์แวร์คำสั่ง

(กรุณาดูข้อมูลเกี่ยวกับการปรับแต่งแถบคำสั่งสั่งในหัวข้อ แอปพลิเคชัน Layout Manager)

DX,PC,INTRO,SHORTCUTBAR-81-23APR18

เมนู



ปุ่มเมนู

PC28688—UN—25AUG22

เมื่อเลือกปุ่มเมนู แอปพลิเคชันทั้งหมดที่ติดตั้งไว้ในจอแสดงผลและรถจะแสดงขึ้น เลือกแถบซ้ายมือเพื่อดูกลุ่มแอปพลิเคชันต่าง ๆ

หมายเหตุ : แอปพลิเคชันที่สามารถใช้ได้อาจแตกต่างกัน ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับรูปแบบอุปกรณ์ของรถ

ct47125,1663940824410-81-26SEP22

การเปิดใช้งาน Basics

ต้องมีการเปิดใช้งานพื้นฐานสำหรับการใช้งานหน้าจอแสดงผลเจนเนอเรชัน 4

ติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณเพื่อโอนถ่ายข้อมูล Basics จากจอแสดงผลที่ไม่ได้ใช้งานมายังจอแสดงผลใหม่

เมื่อจอแสดงผลไม่ได้เปิดใช้งาน Basics จะสามารถเข้าใช้งานได้เพียงโปรแกรมการใช้งานดังต่อไปนี้เท่านั้น:

- ตัวจัดการซอฟต์แวร์
- ภาษาและหน่วย
- File Manager (ตัวจัดการไฟล์)
- Display and Sound (การแสดงผลและเสียง)
- Diagnostics Center (โหมดวินิจฉัยข้อบกพร่อง)

หมายเหตุ : หากไม่ได้เปิดใช้งาน Basics จะไม่สามารถส่งออกข้อมูลได้

AL70325,0000590-81-06NOV19

การเปิดใช้งานเพิ่มเติม

หมายเหตุ : หากอุปกรณ์สูญหายหรือถูกขโมย จะไม่สามารถโอนย้ายข้อมูลการเปิดใช้งานซอฟต์แวร์

การเปิดใช้งานเพิ่มเติมจำเป็นต้องปลดล็อกคุณสมบัติขั้นสูงของจอแสดงผลด้วย การเปิดใช้งานสามารถดำเนินการได้โดยเลือกที่ปุ่ม Menu (เมนู) > แถบ System (ระบบ) > โปรแกรมการใช้งาน Software Manager (ตัวจัดการซอฟต์แวร์) > แถบ Activations (การเปิดใช้งาน)

ซึ่งจะมีแอปพลิเคชันที่สามารถเปิดใช้งานได้ดังต่อไปนี้:

- AutoPath
- AutoTrac
- ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac

- AutoTrac RowSense
- Data Sync
- แนวทางการใช้งานอุปกรณ์
- การแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงาน
- การซิงค์เครื่องจักร
- การควบคุมพื้นที่

หากต้องการซื้อตัวเปิดใช้งาน ให้ติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere

ch177nn,1685614480351-81-01JUN23

การเปิดใช้โหมดสาริตการทำงาน

ในแอปพลิเคชัน Software Manager คุณสามารถเปิดใช้โหมดสาริตการทำงานเพื่อทดลองใช้ฟีเจอร์ต่างๆ บนจอแสดงผลได้ ไฟสีน้ำเงินที่อยู่ถัดจากฟีเจอร์จะเป็นตัวบ่งชี้ว่ามีโหมดสาริตการทำงาน

โหมดสาริตการทำงานที่มาจากโรงงานสามารถใช้ได้ 15 ชม. ตัวอย่างเช่น โหมดการสาริตการทำงาน AutoTrac จะนับถอยหลังเมื่อมีการเปิดใช้เท่านั้น

ch177nn,1685614480317-81-01JUN23

จอแสดงผลและเสียง

จอแสดงผลและเสียง



จอแสดงผลและเสียง

PC28689—UN—25AUG22

แอปพลิเคชัน การแสดงผลและเสียง จะใช้ปรับความสว่างและระดับเสียงของจอแสดงผล

ถ้าต่อจอแสดงผลไว้หลายชุด ให้ใช้แอปพลิเคชันนี้เพื่อกำหนดว่าต้องการให้ฟังก์ชันใดแสดงขึ้นบนจอแสดงผลชุดใด

ถ้าตำแหน่งการสัมผัสหน้าจอไม่ถูกต้อง ให้ใช้ "Touchscreen Calibration" (การปรับเทียบจอสัมผัส) เพื่อปรับตำแหน่งจอแสดงผล

หมายเหตุ : จอแสดงผลรุ่น 4 ใช้ตะแกรงกรองแบบมีความต้านทานที่สอดคล้องกับปากกา stylus มาตรฐาน

ข้อควรระวัง: จอแสดงผล 4200 และ 4240 ใช้การสัมผัสแบบแรงกด ต้องใช้นิ้ว สไตลัสแบบแรงกด หรืออินพุตที่เป็นสื่อไฟฟ้าอื่นๆ

การเรียกหน้าจอ "Display and Sound" (การแสดงผลและเสียง)

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ "ระบบ"
3. เลือกแอปพลิเคชัน "Display & Sound" (การแสดงผลและเสียง)

ZIDXX1X,1749797261526-81-13JUN25

ความสว่าง

ความสว่างและโหมดสี

• โหมดอัตโนมัติ

ขอแนะนำให้ใช้โหมดอัตโนมัติ ซึ่งจะปรับความสว่างของจอแสดงผลตามสวิตช์ไฟห้องขับ ถ้าปิดไฟห้องขับ จอแสดงผลจะอยู่ในโหมดกลางวัน ถ้าเปิดไฟห้องขับ จอแสดงผลจะอยู่ในโหมดกลางคืน

• โหมดกลางวันและกลางคืน



A



B

A—โหมดกลางวัน
B—โหมดกลางคืน

PC15319—UN—20MAY13

เลือกโหมดใดก็ได้ เพื่อไม่ให้ความสว่างของจอแสดงผลเปลี่ยนตามสวิตช์ไฟห้องขับ

หมายเหตุ : โหมดที่เลือกจะไม่เป็นการปรับความสว่างของจอแสดงผลชุดที่สอง ปรับความสว่างของจอแสดงผลโดยใช้การตั้งค่าของจอชุดนั้นๆ

การตั้งค่าความสว่าง



A



B

PC15320—UN—20MAY13

A—การตั้งค่าช่วงกลางวัน
B—การตั้งค่าช่วงกลางคืน

เลือกปุ่มตั้งค่าปุ่มใดก็ได้เพื่อแสดงหน้าจอป๊อปอัพสำหรับโหมดความสว่างนั้นๆ



C



D

PC15321—UN—20MAY13

C—ความสว่างของจอแสดงผล
D—ความสว่างของห้องขับ

ปรับความสว่างของจอแสดงผลและห้องขับโดยใช้ปุ่มบวก (+) และลบ (-) ขึ้นอยู่กับโหมดที่เลือกโดยใช้ปุ่มตั้งค่า

DX,PC,DISP,BRIGHT-81-07APR17

Sound (เสียง)



ระดับเสียงของจอแสดงผล

PC15322—UN—20MAY13

ปรับระดับเสียงของจอแสดงผลโดยกดปุ่มเพิ่ม (+) หรือลด (-)

DX,PC,DISP,SOUND-81-21DEC15

จอแสดงผลหลายชุด



จอแสดงผลหลายชุด

PC28690—UN—25AUG22

หมายเหตุ : การสนับสนุนจอแสดงผลแบบหลายหน้าจอจะแตกต่างกันไปตามเครื่องจักร โปรดดูเอกสารความเข้ากันได้ของจอแสดงผลรุ่น 4 บนเว็บไซต์ StellarSupport เพื่อความเข้ากันได้ของเครื่องจักรที่เฉพาะเจาะจง

หมายเหตุ : การอัปเดตซอฟต์แวร์ระบบปฏิบัติการรุ่น 4 2015-1 (8.12.2500-17) หรือใหม่กว่าจะปิดการใช้งานแอปพลิเคชัน Precision Ag เมื่อตรวจพบจอแสดงผล GreenStar ชุดที่สอง ปลดการเชื่อมต่อจอแสดงผล GreenStar ภายในห้องขับเพื่อใช้งานฟังก์ชัน Precision Ag บน CommandCenter รุ่น 4 ด้วยซอฟต์แวร์เวอร์ชันต่างๆ เหล่านี้

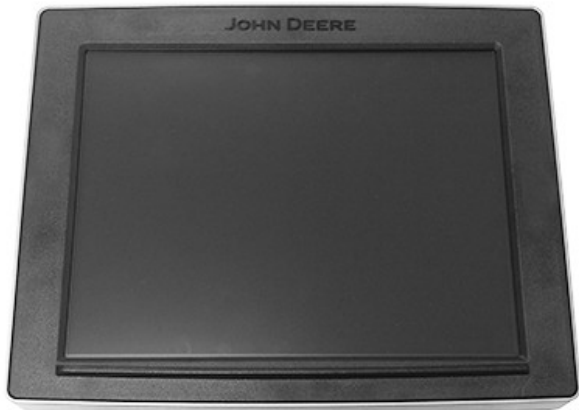
CommandCenter รุ่น 4 สามารถกำหนดค่าให้ทำงานร่วมกับจอแสดงผล John Deere รุ่นต่อไปนี้ได้:

- จอแสดงผล GreenStar 3 2630
- จอแสดงผลอเนกประสงค์ 4240
- จอแสดงผล Universal 4640

บางแอปพลิเคชัน เช่น AutoTrac จะไม่สามารถทำงานได้บนจอแสดงผลสองจอพร้อมๆ กัน

การเปิดใช้งานจะไม่สามารถส่งข้ามจอแสดงผลได้ จอแสดงผลที่สองจะต้องมีการเปิดใช้งานของตัวเอง จึงจะสามารถใช้งานแอปพลิเคชัน AMS ได้

ต้องมีฮาร์ดแวร์เพิ่มเติมเพื่อใช้งานหลายหน้าจอ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere



PC23195—UN—18OCT16

จอแสดงผล Universal 4640

การติดตั้งจอแสดงผล GreenStar 3 หรือรุ่น 4

หมายเหตุ : เปิดใช้งานแอปพลิเคชัน Precision Ag (GreenStar หรือ AMS) บนจอแสดงผลเดียวเท่านั้น แอปพลิเคชันการนำร่องและอื่นๆ จะทำงานผิดปกติหากมีการเปิดใช้งานโปรแกรมการใช้งานกลุ่มแอปพลิเคชัน Precision Ag กับจอแสดงผลหลายชุด

1. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าสวิตช์กุญแจและ CommandCenter ปิดอยู่
2. ต่อดูสายไฟจอแสดงผลเข้ากับตัวเชื่อมต่อที่เสามุมและตัวเชื่อมต่อจอแสดงผล 26 ขาเข้ากับด้านหลังของจอแสดงผล

3. บิดสวิตช์กุญแจไปที่ตำแหน่ง ON

4. จอแสดงผล CommandCenter จะค้นหาจอแสดงผลชุดที่สองบน CAN บัสของอุปกรณ์ต่อพ่วงเป็นเวลาประมาณ 60 วินาที ถ้าก่อนหน้านี้ CommandCenter อยู่ในโหมดจอแสดงผลหลัก ระบบจะแสดงข้อความที่กล่าวว่า "ตรวจพบจอแสดงผลหลายจอ"

5. เลือกฟรีเซตการกำหนดค่า:

จอแสดงผลหลัก

- ห้ามใช้ตัวเลือกนี้ในสถานการณ์นี้ โหมดนี้ใช้เฉพาะในกรณีที่ไม่ได้ต่อจอแสดงผลชุดที่สองเท่านั้น

จอแสดงผลหลายจอ - ตัวเรียกดูอุปกรณ์ต่อพ่วง

- แอปพลิเคชัน Precision Ag ปรากฏบนจอแสดงผลที่สอง
- อุปกรณ์เสริม ISOBUS ปรากฏบนจอแสดงผล CommandCenter หรือจอแสดงผลที่สอง ขึ้นอยู่กับการตั้งค่า "หน้าจอ VT ถัดไป" ของอุปกรณ์เสริม

หมายเหตุ : ถ้าอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS ไม่มีฟังก์ชัน "จอแสดงผล VT ถัดไป" อุปกรณ์ต่อพ่วงจะแสดงขึ้นบนจอแสดงผลที่เริ่มทำงานก่อน

Advanced Setup (การตั้งค่าขั้นสูง)

- การกำหนดค่าด้วยตนเอง

6. บิดสวิตช์กุญแจไปที่ OFF และ ON เพื่อบันทึกการตั้งค่า เมื่อการตั้งค่าการแสดงผลถูกเปลี่ยน ต้องเปลี่ยนการตั้งค่าเดียวกันที่หน้าจอแสดงผลอื่นๆ ด้วย

หากเลือกโหมดจอแสดงผลหลัก ให้เลือกเปิดใช้งาน GreenStar, ชุดควบคุมงาน และใช้บัสเทอร์มินอลเสมือน (VT) ในจอแสดงผลอื่น หรือยกเลิกการเชื่อมต่อหน้าจอแสดงผลอื่น อย่างไม่อย่างหนึ่ง

หากต้องการเข้าถึงการตั้งค่าจอแสดงผลหลายชุดในจอแสดงผล Universal 4240 หรือ 4640 ให้เลือกปุ่มเมนู > แท็บระบบ > แอปพลิเคชันการแสดงผลและเสียง > แท็บจอแสดงผลหลายชุด

หากต้องการเข้าถึงการตั้งค่าจอแสดงผลแบบหลายรายการบนจอแสดงผล GreenStar 3 ให้เลือกปุ่มเมนู > ปุ่มจอแสดงผล > ปุ่มการวิเคราะห์ > แท็บจอแสดงผลหลายแบบรายการ

การถอดจอแสดงผล GreenStar 3 หรือรุ่น 4

1. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าสวิตช์กุญแจและ CommandCenter ปิดอยู่
2. ถอดชุดควบคุมจอแสดงผลออกจากตัวเชื่อมต่อจอแสดงผลแบบ 26 ขา ที่ด้านหลังของจอแสดงผล
3. บิดสวิตช์กุญแจไปที่ตำแหน่ง ON
4. จอแสดงผล CommandCenter จะค้นหาจอแสดงผลชุดที่สองบน CAN บัสของอุปกรณ์ต่อพ่วงเป็นเวลาประมาณ 2—3 นาที หากก่อนหน้านี้ CommandCenter อยู่ในโหมดจอแสดงผลหลายจอ อุปกรณ์จะแสดงข้อความ "ไม่พบจอแสดงผลชุดที่สอง"
5. บิดสวิตช์กุญแจไปที่ OFF และ ON เพื่อบันทึกการตั้งค่า

การถอดจอแสดงผลของบุคคลที่สาม

1. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าสวิตช์กุญแจและ CommandCenter ปิดอยู่
2. ถอดชุดสายไฟจอแสดงผลออกจากจอแสดงผลของบุคคลที่สาม
3. บิดสวิตช์กุญแจไปที่ตำแหน่ง ON
4. จอแสดงผล CommandCenter จะค้นหาจอแสดงผลชุดที่สองบน CAN บัสของอุปกรณ์ต่อพ่วงเป็นเวลาประมาณ 2–3 นาที หากก่อนหน้านี้ CommandCenter อยู่ในหนึ่งโหมดจอแสดงผลหลายจอ อุปกรณ์จะแสดงข้อความ “ไม่พบจอแสดงผลชุดที่สอง” ถ้าข้อความ “ไม่พบจอแสดงผลชุดที่สอง” ไม่ปรากฏหลังจากนั้น 3 นาที ให้ข้ามไปยังขั้นตอนที่ 5
5. ตรวจสอบให้แน่ใจว่า CommandCenter อยู่ในโหมดการแสดงผลด้วยหน้าจอหลัก และไม่ได้เชื่อมต่อกับจอแสดงผลของบุคคลที่สาม
6. บิดสวิตช์กุญแจไปที่ OFF และ ON เพื่อบันทึกการตั้งค่า

ch177nn,1685614567146-81-01JUN23

การตั้งค่าจอแสดงผลหลายจอ

หมายเหตุ : ไม่แนะนำให้ทำการเปลี่ยนแปลงการตั้งค่าแต่ละค่าเหล่านี้

ใช้การตั้งค่าจอแสดงผลหลายจอเพื่อกำหนดค่าฟังก์ชันต่างๆบนจอแสดงผลแต่ละจอ

หากคุณจำเป็นต้องกับหนดค่าฟังก์ชันต่าง ๆ แยกกันต่างหากเปิดหรือปิดฟังก์ชันต่าง ๆ ด้วยสวิตช์สลั จากนั้นเลือกลำดับความสำคัญสำหรับแต่ละฟังก์ชัน

แอปพลิเคชัน Precision Ag

โปรแกรมการใช้งานประกอบด้วย AutoTrac การควบคุมส่วนและการบันทึกเอกสาร

การตั้งค่าเทียบเท่ากับการตั้งค่าจอแสดงผลหลายจอ GreenStar ในจอแสดงผล GreenStar 2 และ GreenStar 3

ตัวเรียกดูอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS

ตัวเรียกดูอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS จะกำหนดว่า CommandCenter จะสามารถแสดงอินเตอร์เฟซของเทอร์มินอลเสมือน (VT) ได้หรือไม่

ตัวเรียกดูอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS 2

หมายเหตุ : หากไม่ได้เชื่อมต่อจอแสดงผลเสริม ปุ่มตัวเรียกดูอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS 2 จะเป็นสีเทา

ตัวเรียกดูอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS 2 จะกำหนดว่า CommandCenter จะสามารถแสดงอินเตอร์เฟซของ VT บนจอแสดงผลเสริมได้หรือไม่

ในรับรอง ISOBUS

การเปิดใช้รับรอง ISOBUS จะระงับการใช้งานจอมอนิเตอร์ Greenstar ดั้งเดิมบนจอแสดงผลรุ่น 4 หากต้องการเปิดใช้งานจอมอนิเตอร์ GreenStar ดั้งเดิม ให้สลับปิดรับรอง ISOBUS

ชุดควบคุมงาน

สำคัญ : ห้ามเปิดแอปพลิเคชัน Precision Ag (GreenStar หรือ AMS) สำหรับจอแสดงผลทั้งสองจอ มิฉะนั้นการนำร่องและแอปพลิเคชันอื่นๆ จะทำงานไม่ถูกต้อง

หมายเหตุ : ตัวเรียกดูอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS ยังมีอีกชื่อหนึ่งว่า ISOBUS VT บนจอแสดงผล GreenStar 2 และ GreenStar 3

ชุดควบคุมงาน (TC) จะกำหนดว่า CommandCenter สามารถส่งและรับคำสั่ง TC ด้วยชุดควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงได้หรือไม่ คำสั่งเหล่านี้รวมถึงข้อความจากการควบคุมส่วนตัว

ไฟล์เซิร์ฟเวอร์

หมายเหตุ : เมื่อใช้จอแสดงผลหลายจอ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไฟล์เซิร์ฟเวอร์ทำงานอยู่บนจอแสดงผลเพียงจอเดียว

ไฟล์เซิร์ฟเวอร์ทำการแลกเปลี่ยนไฟล์หรือข้อมูลระหว่างเครื่องยนต์และอุปกรณ์ต่อพ่วง เช่น ไฟล์การกำหนดค่า ตารางรายการปุ๋ย และไฟล์ข้อมูลภาษา

ไฟล์เซิร์ฟเวอร์ต้องใช้ USB ถึงจะดำเนินการได้ ข้อมูลที่ส่งจากอุปกรณ์ต่อพ่วงจะถูกเก็บไว้ในแฟ้มที่มีชื่อว่า Fileserver ในไดรฟ์ USB

การตั้งค่าลำดับความสำคัญ

หมายเหตุ : หากต้องการดูลำดับความสำคัญบนจอแสดงผลแต่ละจอ ให้เลือกปุ่มเทอร์มินอลเสมือนใน Status Center

การตั้งค่าลำดับความสำคัญ หรือฟังก์ชันอินสแตนซ์ เป็นตัวกำหนดลำดับความสำคัญของจอแสดงผลเมื่อโหลดฟังก์ชันต่างๆ เช่น หากตัวเรียกดูอุปกรณ์เสริมบน CommandCenter มีลำดับความสำคัญ 1 และ GreenStar 3 2630 มีลำดับความสำคัญ (ฟังก์ชันอินสแตนซ์) 2 อุปกรณ์เสริม ISOBUS จะปรากฏบน CommandCenter เป็นส่วนใหญ่

ch177nn,1685614583368-81-01JUN23

การปรับเทียบจอแสดงผล

จอสัมผัสอาจจำเป็นต้องได้รับการปรับเทียบ หากหน้าจอไม่สามารถตรวจจับการสัมผัสในตำแหน่งที่ต้องการได้อย่างถูกต้อง จอสัมผัสได้รับการปรับเทียบจากโรงงานและไม่จำเป็นต้องได้รับการปรับเทียบในการใช้งานตามปกติทั่วไป หากการปรับเทียบไม่สามารถแก้ปัญหาได้ โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere

1. เลือกปุ่มเมนู > แท็บระบบ > การใช้งานจอแสดงผลและเสียง > แท็บการปรับเทียบ
2. เลือกเริ่มการปรับเทียบ
3. จะมีเครื่องหมาย "X" ขนาดใหญ่และคำแนะนำเพื่อให้ความช่วยเหลือผู้ปฏิบัติงานตลอดขั้นตอนการปรับเทียบ
4. คำแนะนำจะเปลี่ยนไปในแต่ละครั้งที่กด "X" และเครื่องหมาย "X" จะเลื่อนไปยังบริเวณอื่นของจอภาพ

หมายเหตุ : หากจอสัมผัสทำงานผิดปกติ สามารถใช้เมาส์แบบ
USB ได้ เชื่อมต่อเมาส์เข้ากับพอร์ต USB ของจอแสดงผล

AL70325,00005F8-81-30JUL20

วันที่และเวลา

Date and Time (วันที่และเวลา)



PC28691—UN—25AUG22

Date and Time (วันที่และเวลา)

ข้อมูลจากแอปพลิเคชัน "วันที่และเวลา" จะถูกนำไปใช้ในฟังก์ชันที่สำคัญของระบบหลายอย่าง ซึ่งรวมถึงการบันทึกความผิดปกติ การเปิดใช้งาน และการบันทึกข้อมูล

วันที่และเวลาจะได้รับการปรับโดยอัตโนมัติถ้าได้ต่อเครื่องรับ GPS ไว้ และได้รับสัญญาณที่ถูกต้อง ในกรณีนี้ ให้ตั้งเฉพาะโซนเวลาเท่านั้น

วันที่และเวลาปัจจุบันสามารถเรียกดูได้ตลอดเวลา โดยเลือกส่วนแสดงสถานะที่ด้านบนของหน้าจอดูข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานหลัก

หมายเหตุ : การตั้งค่าวันที่และเวลาจะส่งผลกระทบต่อกรองข้อมูล การนำร่องและข้อมูลที่บันทึกไว้บนจอแสดงผลและซอฟต์แวร์สำหรับเดสก์ท็อป

การเรียกหน้าจอ "Date & Time" (วันที่และเวลา)

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บระบบ
3. เลือกแอปพลิเคชัน "Date & Time" (วันที่และเวลา)

ct47125,1663943359087-81-26SEP22

การเปลี่ยนวันที่ปัจจุบัน



(A)



(B)

PC15315—UN—15MAY13

A—วันที่ผู้ใช้กำหนด

B—วันที่ที่กำหนดโดย GPS

การเปลี่ยนวันที่ที่สามารถทำได้ในกรณีที่ไม่มีสัญญาณ GPS ไว้ หรือไม่มีสัญญาณ GPS เท่านั้น มิฉะนั้น สัญญาณ GPS จะเป็นตัวกำหนดวันที่

รูปแบบวันที่จะไม่ขึ้นอยู่กับการสัญญาณ GPS และสามารถเปลี่ยนแปลงได้ตลอดเวลา

1. เลือก วัน เดือน หรือปี
2. ใช้แผงปุ่มกดเพื่อใส่ค่าที่ต้องการ
3. เลือก "Done" (เสร็จสิ้น) เพื่อบันทึกการเปลี่ยนแปลง หรือกด "Cancel" (ยกเลิก) เพื่อกลับไปยังหน้าจอก่อนหน้านี้โดยไม่บันทึกการเปลี่ยนแปลง

รูปแบบวันที่

1. เลือกกรอบ "Date Format" (รูปแบบวันที่)

2. เลือกรูปแบบวันที่ที่ต้องการจากรายการ

3. เลือก "Done" (เสร็จสิ้น) เพื่อนำการเปลี่ยนแปลงไปใช้ หรือกด "Cancel" (ยกเลิก) เพื่อกลับไปยังหน้าจอก่อนหน้านี้โดยไม่ทำการเปลี่ยนแปลง

DX,PC,DATE,DATE-81-21DEC15

การเปลี่ยนเวลาปัจจุบัน



(A)



(B)

PC15316—UN—15MAY13

A—เวลาที่ผู้ใช้กำหนด

B—เวลาที่กำหนดโดย GPS

การเปลี่ยนแปลงเวลาปัจจุบันสามารถทำได้ในกรณีที่ไม่มีสัญญาณ GPS ไว้ หรือไม่มีสัญญาณ GPS เท่านั้น มิฉะนั้น สัญญาณ GPS จะเป็นตัวกำหนดเวลา

เขตเวลาและรูปแบบเวลาจะไม่ขึ้นอยู่กับการสัญญาณ GPS และสามารถเปลี่ยนแปลงได้ตลอดเวลา

1. เลือกชั่วโมงหรือเล็กน้อย
2. ใช้แผงปุ่มกดเพื่อใส่ค่าที่ต้องการ
3. เลือก "Done" (เสร็จสิ้น) เพื่อบันทึกการเปลี่ยนแปลง หรือกด "Cancel" (ยกเลิก) เพื่อกลับไปยังหน้าจอก่อนหน้านี้โดยไม่บันทึกการเปลี่ยนแปลง

เขตเวลา

1. เลือกชื่อทวีปหรือมหาสมุทร แล้วเลือก "Next" (ถัดไป)
2. เลือกชื่อประเทศ แล้วเลือก "Next" (ถัดไป)
3. เลือกเขตเวลา แล้วเลือก "Next" (ถัดไป)
4. ยืนยันเขตเวลาที่เลือก แล้วเลือก "OK"

รูปแบบเวลา

ใช้ปุ่มตัวเลือกเพื่อเลือกรูปแบบเวลา 12 ชั่วโมง หรือ 24 ชั่วโมง

DX,PC,DATE,TIME-81-21DEC15

Language and Units (ภาษาและหน่วย)



PC28692—UN—25AUG22

Language and Units (ภาษาและหน่วย)

Language and Units มีไว้เพื่อเปลี่ยนภาษา รูปแบบตัวเลข และหน่วยวัด

คุณสามารถกำหนดค่าที่แตกต่างกันให้กับจอแสดงผลและส่วนควบคุมที่แสดงใน ISOBUS VT ได้ เลือกแถบใดก็ได้เพื่อเปลี่ยนแปลงการตั้งค่า

การเรียกหน้าจอ "Language & Units" (ภาษาและหน่วย)

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บระบบ
3. เลือกแอปพลิเคชัน "Language & Units" (ภาษาและหน่วย)

ct47125,1663944930163-81-26SEP22

การตั้งค่าภาษาและหน่วย

จอแสดงผล

เลือกภาษา รูปแบบตัวเลข และหน่วยวัดจากรายการ

ISOBUS VT

ส่วนควบคุมที่แสดงใน ISOBUS VT จะสามารถกำหนดค่าหน่วยวัดให้แตกต่างกับจอภาพได้ นำเครื่องหมายที่ "Use Same Units of Measure as Display" (ใช้หน่วยการวัดเดียวกับจอแสดงผล) ออก เพื่อให้สามารถใช้รายการต่อไปนี้ได้:

- Number Format (รูปแบบตัวเลข)
- ระยะ
- Area (พื้นที่)
- ปริมาตร
- Mass (มวล)
- อุณหภูมิ
- แรงดัน
- Force (แรง)

การบันทึกการตั้งค่า

หลังจากเลือกการตั้งค่าใหม่ ให้เลือกปุ่ม "Save" (บันทึก) ต้องรีบูตจอแสดงผลจึงจะสามารถใช้ค่าที่กำหนดใหม่ได้

DX,PC,LANG,SETTINGS-81-21DEC15

ตัวจัดการซอฟต์แวร์

ตัวจัดการซอฟต์แวร์



ตัวจัดการซอฟต์แวร์

PC28693—UN—25AUG22

ใช้ตัวจัดการซอฟต์แวร์เมื่อต้องการอัปเดตซอฟต์แวร์ เปิดใช้งานคุณสมบัติต่างๆ รวมถึงค้นหารายละเอียดเกี่ยวกับรุ่นซอฟต์แวร์

การเรียกหน้าจอ "Software Manager" (ตัวจัดการซอฟต์แวร์)

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บระบบ
3. เลือกแอปพลิเคชันจัดการซอฟต์แวร์

แพ็คเกจซอฟต์แวร์

ซอฟต์แวร์และไฟล์ช่วยเหลือของจอแสดงผลรุ่น 4 จะแบ่งออกเป็นชุดต่าง ๆ แต่ละชุดจะแสดงขึ้นแยกกันในแถบการติดตั้งและการอัปเดต และแถบข้อมูลเวอร์ชัน

ระบบปฏิบัติการ Generation 4



PC28694—UN—25AUG22

- ประกอบด้วยระบบปฏิบัติการและแอปพลิเคชันพื้นฐานของจอแสดงผล

ฟังก์ชันช่วยเหลือของระบบปฏิบัติการ Generation 4



PC28695—UN—25AUG22

- ประกอบด้วยไฟล์ช่วยเหลือสำหรับแอปพลิเคชันของจอแสดงผล

แอปพลิเคชัน AMS



PC28808—UN—20SEP22

- ประกอบด้วยซอฟต์แวร์ของจอแสดงผล

แอปพลิเคชันรถ



PC28817—UN—20SEP22

- ประกอบด้วยซอฟต์แวร์ของรถ ต้องให้ตัวแทนจำหน่าย John Deere ที่มี Service ADVISOR เป็นผู้ติดตั้งแพ็คเกจ

ฟังก์ชันช่วยเหลือแอปพลิเคชันรถ



PC28818—UN—20SEP22

- ประกอบด้วยไฟล์ช่วยเหลือสำหรับแอปพลิเคชันของรถ การติดตั้งแพ็คเกจอาจทำได้โดยไม่ต้องใช้ Service ADVISOR

หมายเหตุ : แพ็คเกจฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอจะมีข้อมูลในภาษาที่จอแสดงผลสามารถแสดงได้

ch177nn,1685614648442-81-01JUN23

การอัปเดตซอฟต์แวร์ของจอแสดงผลและชุดควบคุม

มีการออกอัปเดตใหม่สำหรับซอฟต์แวร์ของจอแสดงผลรุ่น 4 เป็นระยะเพื่อเพิ่มคุณสมบัติใหม่หรือปรับปรุงประสิทธิภาพการทำงานให้ดียิ่งขึ้น การอัปเดตเหล่านี้ได้รับการจัดการโดยแอปพลิเคชันสำหรับเดสก์ท็อปที่ชื่อว่าตัวจัดการซอฟต์แวร์

หมายเหตุ : ตัวจัดการซอฟต์แวร์ John Deere ต้องใช้การรองรับแอปพลิเคชัน 32 บิต

การอัปเดตซอฟต์แวร์สำหรับ GreenStar ส่วนประกอบของระบบ เช่น ตัวรับสัญญาณ StarFire, AutoTrac Universal และตัวควบคุมอัตราของ GreenStar™ ยังสามารถดาวน์โหลดได้โดยใช้ตัวจัดการซอฟต์แวร์ ไฟล์อัปเดตจะถูกคัดลอกไปยังไดรฟ์ USB พร้อมกับการอัปเดตจอแสดงผล หากส่วนประกอบเชื่อมต่อกับเครื่องจักร ก็จะได้รับ การอัปเดตโดยใช้จอแสดงผลเมื่อเสียบไดรฟ์ USB

การระบุรุ่นซอฟต์แวร์บนจอแสดงผล

หมายเลขรุ่นของแพ็คเกจซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งไว้ทั้งหมดจะดูได้จากแท็บ "Version Information" (ข้อมูลรุ่น) ใน "Software Manager" (ตัวจัดการซอฟต์แวร์)

ดาวน์โหลดซอฟต์แวร์อัปเดต



ไดรฟ์ USB

PC15348—UN—11JUL13

ขอแนะนำให้ใช้ไดรฟ์ USB ที่ฟอร์แมตแล้วแบบ FAT32 หรือ NTFS ที่มีขนาดอย่างน้อย 16 GB สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับข้อกำหนดของไดรฟ์ USB ให้ดูที่ไดรฟ์ USB ในส่วน "ตัวจัดการไฟล์"

คุณสามารถดาวน์โหลดการอัปเดตซอฟต์แวร์ได้จาก:

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

เมื่อไดรฟ์ USB มีซอฟต์แวร์รุ่นล่าสุดแล้ว ให้นำไปใช้ติดตั้งการอัปเดตที่เครื่องจักร

การติดตั้งการอัปเดตหุ่นซอฟต์แวร์

ไดรฟ์ USB

1. เสียบไดรฟ์ข้อมูล USB เข้าไปในพอร์ต USB ของจอแสดงผล



PC23932—UN—21MAR17

A—ปุ่ม "Install Software" (ติดตั้งซอฟต์แวร์)

2. เมื่อหน้าจอ "USB Drive Options" (ตัวเลือกสำหรับไดรฟ์ข้อมูล USB) ปรากฏ ให้เลือก "Install Software" (ติดตั้งซอฟต์แวร์) แถบการติดตั้งและการอัปเดตของตัวจัดการซอฟต์แวร์จะปรากฏ
3. เลือก "ดูการอัปเดตสำหรับจอแสดงผล" หรือ "ดูการอัปเดตสำหรับอุปกรณ์อื่นๆ" แล้วเลือกปุ่ม "ถัดไป"
4. โดยจะแสดงชุดซอฟต์แวร์ที่ใหม่กว่ารุ่นที่มีอยู่แล้วเท่านั้น การตั้งค่าเริ่มต้นคือ เลือกแพ็คเกจซอฟต์แวร์แสดงผลทั้งหมด
5. เลือกปุ่มติดตั้ง ถ้าการอัปเดตไม่เริ่มทำงาน ให้ปฏิบัติตามข้อความบนหน้าจอเพื่อแก้ไขปัญหา

⚠️ ระวัง : ระวังความเสี่ยงของการบาดเจ็บ ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารถอยู่ในโหมดจอดและมีกระแสไฟเดินอยู่ตลอดกระบวนการติดตั้ง ในระหว่างการติดตั้งซอฟต์แวร์:

แอปพลิเคชันทั้งหมดจะปิดการทำงาน

ไม่มีข้อความจากระบบแสดงขึ้น

ห้ามถอดไดรฟ์ USB ออก



PC28696—UN—25AUG22

A—ตัวแสดงข้อความคืบหน้า
B—เครื่องหมายถูกสีเขียว

6. ตัวแสดงข้อความคืบหน้า (A) จะแสดงเปอร์เซ็นต์ความคืบหน้า

ในการติดตั้งแต่ละแพ็คเกจ เครื่องหมายถูกสีเขียว (B) จะปรากฏเมื่อติดตั้งแพ็คเกจเรียบร้อยแล้ว

7. จะมีข้อความปรากฏเมื่อการอัปเดตหุ่นซอฟต์แวร์เสร็จสมบูรณ์ ในการติดตั้งแพ็คเกจซอฟต์แวร์บางอย่างอาจจำเป็นต้องเริ่มระบบใหม่ เลือกปุ่ม "Reboot" (เริ่มระบบใหม่) เพื่อเริ่มการทำงานของจอแสดงผลอีกครั้ง
8. ถอดไดรฟ์ข้อมูล USB และนำกลับไปที่เครื่องคอมพิวเตอร์เรียกดูที่ "Software Manager" (ตัวจัดการซอฟต์แวร์) เพื่ออัปโหลดไฟล์ส่งกลับ

หมายเหตุ : ภายในไฟล์ส่งกลับจะมีข้อมูลรุ่นซอฟต์แวร์ และยังช่วยให้ตัวแทนจำหน่ายสามารถให้บริการเกี่ยวกับจอแสดงผลและรถได้

การอัปเดตออนไลน์

1. ที่แท็บ Installation and Updates ให้เลือก Check for Updates Online จอแสดงผลจะค้นหาการอัปเดตที่มี
2. เลือก "ดูการอัปเดตสำหรับจอแสดงผล" หรือ "ดูการอัปเดตสำหรับอุปกรณ์อื่นๆ" แล้วเลือกปุ่ม "ถัดไป"
3. โดยจะแสดงชุดซอฟต์แวร์ที่ใหม่กว่ารุ่นที่มีอยู่แล้วเท่านั้น การตั้งค่าเริ่มต้นคือ เลือกแพ็คเกจทั้งหมด
4. เลือกปุ่ม "ดาวน์โหลด" ถ้าการอัปเดตไม่เริ่มทำงาน ให้ปฏิบัติตามข้อความบนหน้าจอเพื่อแก้ไขปัญหา
5. ตัวแสดงข้อความคืบหน้า (A) จะแสดงเปอร์เซ็นต์ความคืบหน้าในการดาวน์โหลด เครื่องหมายถูกสีเขียว (B) จะปรากฏเมื่อดาวน์โหลดเรียบร้อยแล้ว
6. เลือกปุ่ม Install เพื่อเริ่มกระบวนการติดตั้งของแพ็คเกจซอฟต์แวร์ที่ดาวน์โหลด

⚠️ ระวัง : ระวังความเสี่ยงของการบาดเจ็บ ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารถอยู่ในโหมดจอดและมีกระแสไฟเดินอยู่ตลอดกระบวนการติดตั้ง ในระหว่างการติดตั้งซอฟต์แวร์:

แอปพลิเคชันทั้งหมดจะปิดการทำงาน

ไม่มีข้อความจากระบบแสดงขึ้น

7. จะมีข้อความปรากฏเมื่อการอัปเดตหุ่นซอฟต์แวร์เสร็จสมบูรณ์ ในการติดตั้งแพ็คเกจซอฟต์แวร์บางอย่างอาจจำเป็นต้องเริ่มระบบใหม่ เลือกปุ่ม "Reboot" (เริ่มระบบใหม่) เพื่อเริ่มการทำงานของจอแสดงผลอีกครั้ง

การอัปเดตระยะไกลโดยใช้ Equipment Mobile

1. เข้าสู่ระบบ Equipment Mobile และตรวจสอบว่ามีกาอัปเดตซอฟต์แวร์ที่รอดำเนินการอยู่หรือไม่
2. เลือกการอัปเดตซอฟต์แวร์ แล้วเลือก "ร้องขอการอัปเดตระยะไกล"
3. เปิดการทำงานของเครื่องจักร
4. ซอฟต์แวร์จะถูกดาวน์โหลดไปยังจอแสดงผลโดยอัตโนมัติ เลือก "ติดตั้ง" เมื่อค่าของการติดตั้งปรากฏบนจอแสดงผล
5. จอแสดงผลจะรีบูต
6. จอแสดงผลจะแสดงการตั้งโปรแกรมเสร็จสมบูรณ์หลังจากติดตั้งสำเร็จ

การตั้งโปรแกรมระยะห่างผ่านการสตรึมแบบไร้สาย

หมายเหตุ : สำหรับการตั้งโปรแกรมระยะห่างผ่านการสตรึมแบบไร้สาย คอมพิวเตอร์ควรอยู่ใกล้กับเครื่องจักร

การตั้งโปรแกรมระยะห่างผ่านการสตรึมแบบไร้สายสามารถทำได้ผ่านศูนย์บริการ, John Deere Operations Center และ John Deere Property Center

1. เปิดสวิตช์กุญแจของเครื่องจักรและเปิดไวด์โหลดขั้นตอนการอัปเดตซอฟต์แวร์
2. ให้เลือก "เมนู" บนจอแสดงผลของรถ
3. เลือกแท็บ "ระบบ"
4. เลือก "การตั้งค่าการเชื่อมต่อไร้สาย"
5. เปิดการใช้งานคุณสมบัติ "มือถือไปยังเครื่องจักร" โดยใช้ปุ่มเปิด/ปิด
6. ที่คอมพิวเตอร์ ให้เข้าสู่ระบบ ศูนย์บริการ, John Deere Operations Center หรือ John Deere Property Center แล้วตรวจสอบว่ามีการอัปเดตซอฟต์แวร์ที่รอดำเนินการหรือไม่
7. ดาวนโหลดการอัปเดตซอฟต์แวร์บนคอมพิวเตอร์
8. เมื่อดาวนโหลดการอัปเดตแล้ว ให้เชื่อมต่อคอมพิวเตอร์เข้ากับเครือข่ายไร้สายของโมเด็ม JDLink ของเครื่องจักร
9. ในหน้าการอัปเดตซอฟต์แวร์ ให้เลือก "เริ่มการติดตั้ง"
10. เมื่อมีการแจ้งเตือน "เชื่อมต่อกับ MTG Wi-Fi ของเครื่องจักร" ให้อ่านคำแนะนำบนหน้าจอ แล้วเลือก "เชื่อมต่อ"
11. ในหน้าการอัปเดตซอฟต์แวร์ของศูนย์บริการ ให้เลือก "เลือกไฟล์" แล้วเลือกแฟ้มเอกสารอัปเดตที่ดาวนโหลดมา เลือกเปิด
12. เลือก "เริ่มการอัปเดต" เพื่อถ่ายโอนซอฟต์แวร์ที่ดาวนโหลดไว้ไปยังจอแสดงผล
13. เมื่อถ่ายโอนซอฟต์แวร์เสร็จสิ้นแล้ว ให้เลือก "เริ่มการตั้งโปรแกรม"
14. หน้าต่างการติดตั้งและการอัปเดตจะเปิดขึ้นบนจอแสดงผลของเครื่องจักร โดยระบุสถานะการติดตั้ง
15. เมื่อตั้งโปรแกรมสำเร็จแล้ว ให้เลือก "ดาวนโหลดไฟล์ส่งกลับ" ในหน้าการอัปเดตซอฟต์แวร์ของศูนย์บริการ
16. เลือก "อัปเดตไฟล์ส่งกลับ" แล้วอัปเดตไฟล์ที่ดาวนโหลดไว้เพื่อดำเนินขั้นตอนการอัปเดตซอฟต์แวร์ให้เสร็จสิ้น

การตั้งโปรแกรมระยะไกลผ่านการสตรึมแบบไร้สาย

1. เปิดสวิตช์กุญแจของเครื่องจักรและเปิดไวด์โหลดขั้นตอนการอัปเดตซอฟต์แวร์

หมายเหตุ : ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเชื่อมต่อ JDLink ดีแล้วก่อนดำเนินการตั้งโปรแกรมระยะไกล

2. ที่คอมพิวเตอร์ ให้เข้าสู่ระบบ ศูนย์บริการ, John Deere Operations Center หรือ John Deere Property Center แล้วป้อน PIN ของเครื่องจักรในแถบค้นหาเครื่องจักร

3. เลือกเครื่องจักรที่ต้องการจากเมนูรอปดาวน์ "ค้นหาเครื่องจักร"
4. ขณะทำการตั้งโปรแกรมซอฟต์แวร์ ให้ตรวจสอบว่ามีการอัปเดตซอฟต์แวร์ใหม่หรือไม่
5. เลือกการอัปเดตซอฟต์แวร์ที่ต้องการ แล้วเลือก "คิวสำหรับระยะไกล"
6. บนจอแสดงผลของเครื่องจักร ให้เลือก "ติดตั้งซอฟต์แวร์" ในข้อความแจ้งเตือนการอัปเดตซอฟต์แวร์ระยะไกล ISOBUS VT
7. การดาวนโหลดซอฟต์แวร์จะเริ่มขึ้นบนจอแสดงผล
8. เมื่อการดาวนโหลดเสร็จสมบูรณ์ ให้เลือก "ติดตั้ง"
9. ปฏิบัติตามคำแนะนำบนหน้าจอและเลือกดำเนินการต่อเพื่อดำเนินการติดตั้ง
10. การติดตั้งซอฟต์แวร์จะเริ่มขึ้นบนจอแสดงผล เมื่อการติดตั้งเสร็จสมบูรณ์แล้ว ให้ตรวจสอบว่าจอแสดงผลใช้ซอฟต์แวร์เวอร์ชันล่าสุด

การแก้ปัญหา

ในกรณีที่ไม่สามารถติดตั้งแพ็คเกจซอฟต์แวร์ ระบบจะเรียกข้อมูลซอฟต์แวร์ทั้งหมดกลับไปเป็นรุ่นก่อนที่จะเริ่มทำการอัปเดต

ให้บันทึกข้อความแสดงความผิดปกติไว้ ถ้าการอัปเดตรุ่นซอฟต์แวร์เกิดความผิดพลาด ลบไฟล์ออกจากไดรฟ์ข้อมูล USB แล้วบันทึกข้อมูลอัปเดตรุ่นซอฟต์แวร์ลงในไดรฟ์ข้อมูล USB อีกครั้ง ทำขั้นตอนการติดตั้งซอฟต์แวร์อีกครั้ง

ถ้าการอัปเดตรุ่นซอฟต์แวร์ยังคงล้มเหลว โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere

เพิ่มพื้นที่ในไดรฟ์ USB เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์จอแสดงผล

ปฏิบัติตามขั้นตอนต่อไปนี้เป็นเพื่อปรับพื้นที่บนไดรฟ์ USB ให้เหมาะสมเมื่อดำเนินการขั้นตอนการกู้คืนระบบจอแสดงผล:

1. เชื่อมต่อไดรฟ์ USB เข้ากับคอมพิวเตอร์
2. เลือก "My Computer"
3. เลือกดิสก์ภายในเครื่อง C
4. เลือก "sds"
5. เลือก "DisplayDependencies"

หมายเหตุ : อย่าลบไฟล์เดอร์ "RpmCache"

6. ลบเนื้อหาทั้งหมดภายในไฟล์เดอร์ "RpmCache"
7. พอร์มัตไดรฟ์ USB เป็น FAT32
8. ดาวนโหลดไฟล์อัปเดตจอแสดงผลผ่านตัวจัดการซอฟต์แวร์และถ่ายโอนไฟล์ไปยังไดรฟ์ USB

ch177nn,1740718174635-81-27FEB25

การเปิดใช้งาน

ใช้แท็บนี้เพื่อจัดการการเปิดใช้ซอฟต์แวร์บนจอแสดงผล



PC28697—UN—25AUG22

ปุ่มรายละเอียด

StellarSupport.com จะต้องใช้หมายเลขผลิตภัณฑ์ของจอแสดงผล รหัสตรวจสอบ และอาจจำเป็นต้องใช้รหัสยืนยันในการสร้างรหัสใหม่ด้วย เลือกปุ่ม "Details" (รายละเอียด) เพื่อดูข้อมูลดังกล่าว

รหัสหนึ่งรหัสอาจใช้ได้กับคุณสมบัติหลายอย่าง แต่จะสามารถใช้ดำเนินการได้เพียงหนึ่งประเภท (เปิดใช้งานหรือปิดใช้งาน) ตัวอย่างเช่น รหัสหนึ่งรหัสอาจใช้เปิดการทำงานคุณสมบัติบางอย่าง แต่อาจใช้อีกหนึ่งรหัสในการปิดคุณสมบัติสองอย่าง

การใส่รหัสเปิดใช้งานหรือปิดใช้งาน



PC28698—UN—25AUG22

ปุ่ม "Enter Code" (ป้อนรหัส)

1. เลือกปุ่มใส่รหัส
2. ใช้แป้นพิมพ์ ป้อนรหัสการเปิดใช้งานหรือปิดใช้งาน เลือกปุ่ม OK (ตกลง)
3. จดรหัสยืนยันไว้ แล้วใส่รหัสที่ StellarSupport.com

การเปิดใช้งานออนไลน์



PC28699—UN—25AUG22

การเปิดใช้งานออนไลน์

การเปิดใช้งานออนไลน์จำเป็นต้องใช้การเชื่อมต่อไร้สายเพื่อดูหรือตรวจสอบการสมัครรับบริการในปัจจุบัน จอแสดงผลจะแสดงการตรวจสอบการสมัครรับบริการโดยอัตโนมัติเมื่อเปิดเครื่อง ไปที่ StellarSupport.com เพื่อซื้อการสมัครรับบริการ

AL70325,000056E-81-26SEP22

Service ADVISOR Remote

Service ADVISOR Remote



ISOBUS VT

PC16682—UN—18MAR13

Service ADVISOR Remote สามารถใช้ได้จากแอปพลิเคชัน ISOBUS VT



เมนู ISOBUS VT

PC15293—UN—18MAR13

1. เลือกปุ่มเมนูภายใน ISOBUS VT



การอัปเดตซอฟต์แวร์จากระยะไกล

PC17281—UN—10SEP13

2. เลือก Remote Software Updates (การอัปเดตซอฟต์แวร์จากระยะไกล)

หลักการทำงาน

Service ADVISOR คือเครื่องมือวิเคราะห์ที่ตัวแทนจำหน่าย John Deere ใช้เพื่อทำการวิเคราะห์ รวมถึงการอัปเดตการตั้งค่าและซอฟต์แวร์ของรถ โดยตัวแทนจำหน่ายสามารถเข้าถึงรหัสวิเคราะห์ปัญหาและแอตเตสการวิเคราะห์ อีกทั้งยังสามารถสร้างการอ่านและบันทึกรหัสวิเคราะห์ รวมถึงตั้งโปรแกรมชุดควบคุมได้ เทคโนโลยีนี้ประกอบด้วยทั้งส่วนของซอฟต์แวร์และฮาร์ดแวร์ ซึ่งเทคนิคจะต้องเข้ารับการฝึกอบรมอย่างน้อย 8 ชั่วโมง จึงจะได้รับการรับรองให้ใช้งานเครื่องมือนี้

Service ADVISOR Remote (SAR) เป็นฟังก์ชันอย่างหนึ่งของ Service ADVISOR ซึ่งช่วยให้ช่างเทคนิคของตัวแทนจำหน่ายสามารถเชื่อมต่อกับรถที่รองรับการใช้งาน SAR ผ่านเครือข่าย JDLINK เพื่อเรียกดูรหัสการวิเคราะห์ปัญหา บันทึกข้อมูลการวิเคราะห์ รวมถึงตั้งโปรแกรมชุดควบคุมรถที่รองรับ SAR ได้จากระยะไกล

SAR ช่วยให้ John Deere สามารถส่งข้อมูลอัปเดตซอฟต์แวร์ผ่านฮาร์ดแวร์ JDLINK ในรถได้ ซึ่งคล้ายกับการอัปเดตซอฟต์แวร์ (ตัวติดตั้งซอฟต์แวร์) ที่ใช้ในอุตสาหกรรมคอมพิวเตอร์ การตั้งโปรแกรมจากระยะไกลช่วยให้ John Deere สามารถอัปเดตซอฟต์แวร์ เพื่อเพิ่มประสิทธิภาพของรถได้ การใช้งานโปรแกรมได้จากระยะไกลสามารถใช้กับการติดตั้งโปรแกรมเข้าในชุดควบคุมเครื่องยนต์ส่วนใหญ่ได้ โดยผู้ใช้งานจะมีส่วนร่วมในการทำงานร่วมกับตัวแทนจำหน่ายในขั้นตอนนี้ โดยรับผิดชอบในส่วนของการดาวน์โหลดไฟล์อัปเดตของซอฟต์แวร์และการติดตั้งไฟล์อัปเดตของซอฟต์แวร์

หมายเหตุ : ชุดควบคุมบางระบบภายในรถอาจไม่สามารถตั้งโปรแกรมใหม่ได้ผ่านทาง SAR

ความเข้ากันได้ของรถ

หมายเหตุ : แอปพลิเคชัน "Users and Access" (ผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึง) จะช่วยให้สามารถล็อกไม่ให้ผู้ควบคุมเข้าถึงอุปกรณ์บางอย่าง หรือปลดล็อก และล็อกบางส่วนได้ (ถ้าติดตั้งแอปพลิเคชันไว้) ซึ่งรวมถึงความสามารถในการดาวน์โหลดและติดตั้งการอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยสำหรับรายละเอียดเพิ่มเติม กรุณาดูที่ "ผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึง"

สำหรับรายการรถที่สามารถใช้ได้ในปัจจุบัน โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere หรือเข้าชม StellarSupport.com

ch177nn,1685616589331-81-01JUN23

การตั้งโปรแกรมรถใหม่



PC20419—UN—13NOV15

มีการอัปเดตซอฟต์แวร์

A—ปุ่มยอมรับ
B—ปุ่มยกเลิก

เมื่อใช้ Service ADVISOR Remote (SAR) ตัวแทนจำหน่ายจะสามารถส่งซอฟต์แวร์รุ่นใหม่ไปยังรถเพื่อทำการอัปเดตชุดควบคุมได้ เมื่อตัวแทนจำหน่ายทำการส่งซอฟต์แวร์ ข้อความจะปรากฏบนจอแสดงผลระบุว่ามีการอัปเดตซอฟต์แวร์ใหม่ กดปุ่ม "Accept" (ยอมรับ) (A) เพื่อเข้าสู่หน้าจอการอัปเดตซอฟต์แวร์

ถ้าเลือกปุ่ม "Cancel" (ยกเลิก) (B) คุณสามารถเข้าไปที่หน้าจอตั้งกล่าวได้โดยการเลือก "Remote Software Updates" (การอัปเดตซอฟต์แวร์จากระยะไกล) จากเมนู ISOBUS VT

การดาวน์โหลดอัปเดต

Remote Software Updates

Download Status: Download available

Machine operation can continue during download process

(A) Reject Download (B) Download Software

Installation Status: No update available

(C) Install Software

This software update can take up to X minutes to install.

PC17279—UN—10SEP13

การอัปเดตซอฟต์แวร์จากระยะไกล

A—ปุ่มปฏิเสธการดาวน์โหลด

B—ปุ่มดาวน์โหลดซอฟต์แวร์

C—ปุ่มติดตั้งซอฟต์แวร์

ในหน้าจอ "Remote Software Updates" (การอัปเดตผ่านซอฟต์แวร์จากระยะไกล) ผู้ควบคุมจะสามารถเลือกปฏิเสธ (A) หรือดาวน์โหลด (B) ซอฟต์แวร์รุ่นใหม่ได้ เมื่อกดปุ่มดาวน์โหลดซอฟต์แวร์จะเป็นการเริ่มขั้นตอนการดาวน์โหลด ขั้นตอนดังกล่าวจะทำงานต่อเนื่องในพื้นที่ และยังคงสามารถใช้งานรถได้ตามปกติ

การติดตั้งอัปเดต

Software Update

A software update is available for installation. Select the "Accept" button to continue to the Remote Software Updates page.

(B) Cancel (A) Accept

PC20420—UN—13NOV15

อัปเดตพร้อมสำหรับการติดตั้ง

A—ปุ่มยอมรับ

B—ปุ่มยกเลิก

เมื่อซอฟต์แวร์ถูกดาวน์โหลดและพร้อมสำหรับการติดตั้งแล้ว ข้อความจะปรากฏบนจอแสดงผล กดปุ่ม "Accept" (ยอมรับ) (A) เพื่อเข้าสู่หน้าจอ Remote Software Updates

การติดตั้งซอฟต์แวร์อาจใช้เวลาถึง 40 นาที การกดปุ่ม "Cancel" (ยกเลิก) (B) เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์ในภายหลังได้เมื่อต้องการ

Software Update

Terms and Conditions:

Press "Accept" to accept terms and conditions defined in the Operator's Manual and to begin loading the software update.

(A) Cancel (B) Accept

PC12856—UN—07SEP10

Software Update

Prepare vehicle for software installation:

Turn Engine Off and Key On

1 / 3

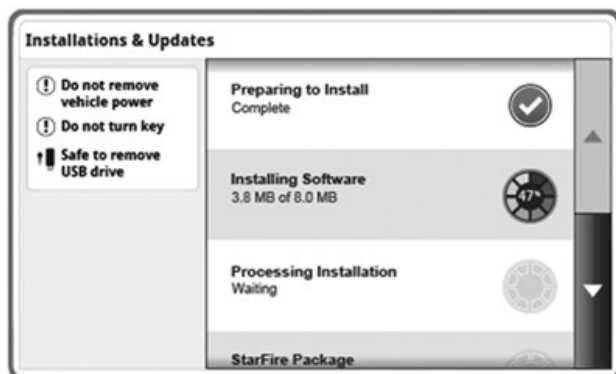
(A) Accept

PC12672—UN—28JUN10

ในหน้าจอ Remote Software Updates ให้กดปุ่ม Install Software เพื่อเริ่มขั้นตอนการติดตั้ง

เมื่อได้รับการแจ้งเตือนจากระบบ ให้เลือกยอมรับข้อตกลงและเงื่อนไข แล้วทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

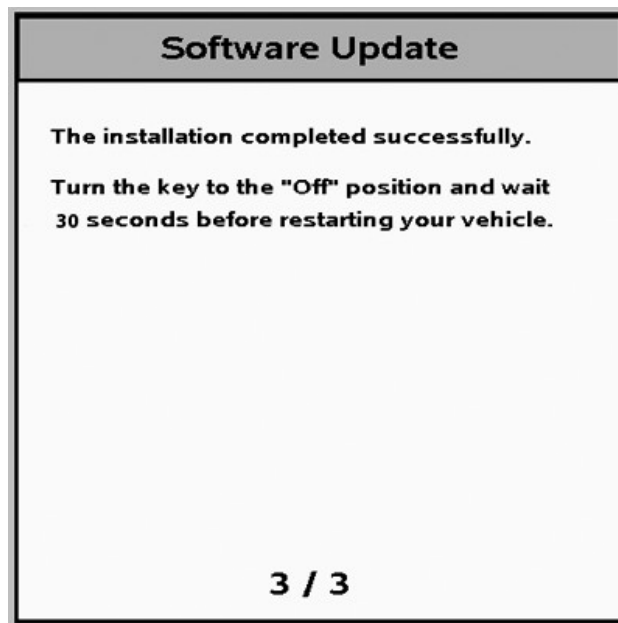
! ระวัง : ระวังได้รับบาดเจ็บ ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารถจอดอยู่ในตำแหน่งที่ปลอดภัย รวมถึงปรับอุปกรณ์ให้อยู่ในลักษณะที่ปลอดภัยก่อนทำการตั้งโปรแกรมใหม่ ฟังก์ชันบางอย่างของรถ เช่น ไฟส่องสว่าง จะไม่สามารถใช้งานได้ระหว่างการตั้งโปรแกรมใหม่ ห้ามทำการตั้งโปรแกรมใกล้กับถนนสาธารณะหรือในพื้นที่ที่มีการทำงาน



PC17630—UN—10SEP13

ถ้าในการดาวน์โหลดซอฟต์แวร์มีการอัปเดตจอแสดงผล Generation 4 จอแสดงผลจะได้รับการอัปเดตเป็นอันดับแรก เมื่อเสร็จสิ้น ข้อความจะปรากฏขึ้นเพื่อแจ้งว่า "ติดตั้งซอฟต์แวร์สำเร็จแล้ว" และจอแสดงผลจะรีบูตขึ้นใหม่

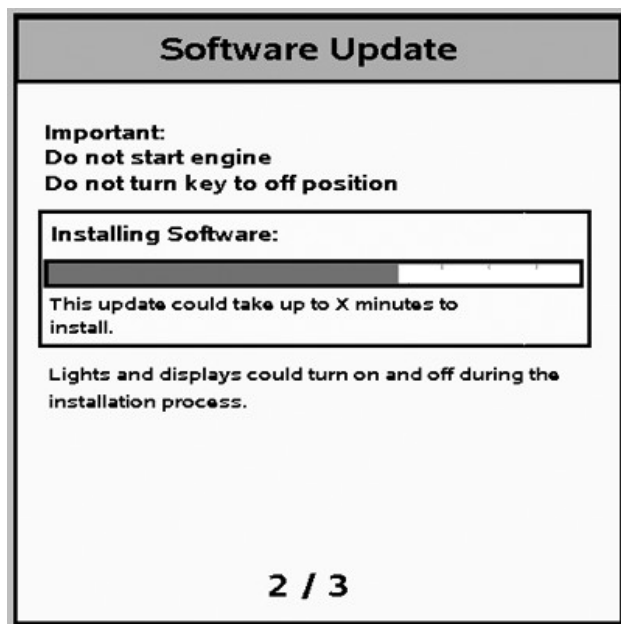
เมื่ออัปเดตจอแสดงผลเรียบร้อยแล้ว การอัปเดตตัวควบคุมจะเริ่มต้น



PC13582—UN—09MAY11

ถ้ามีปัญหาระหว่างการดาวน์โหลดระบบจะลองติดตั้งเป็นครั้งที่สอง ถ้าลองอีกครั้งแล้วไม่สำเร็จ โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณ

ch177nn,1685616589239-81-28JUN23



PC12857—UN—07SEP10

การแก้ปัญหา — การตั้งโปรแกรมใหม่

อาการ

ปัญหา

วิธีแก้ไข

ไฟฉายอุปกรณ์เสริมหายไป

เครื่องยนต์สตาร์ททอยหรือถูกยวบยอยู่ที่ OFF

ห้ามสตาร์ทเครื่องยนต์หรือตัดไฟฉายขณะทำการติดตั้งข้อมูลอัปเดตรุ่นซอฟต์แวร์ บิดกุญแจไปที่ตำแหน่ง OFF และกลับมาที่ตำแหน่ง ON

อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
แรงดันไฟฟ้าต่ำ	แรงดันไฟฟ้าของระบบต่ำเกินไปสำหรับการติดตั้งซอฟต์แวร์	ปิดการทำงานหรือถอดอุปกรณ์เสริมที่ไม่จำเป็นออก ตรวจสอบแรงดันไฟแบตเตอรี่และถ้าจำเป็นให้ชาร์จแบตเตอรี่
ความผิดปกติในการรับส่งสัญญาณ	การติดตั้งซอฟต์แวร์ไม่เสร็จสมบูรณ์เนื่องจากความผิดปกติในการรับส่งสัญญาณ	ปิดกุญแจไปที่ตำแหน่ง OFF และกลับมาที่ตำแหน่ง ON จากนั้นทดลองทำการติดตั้งซอฟต์แวร์อีกครั้ง ติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ถ้ายังคงไม่มีการรับส่งสัญญาณ
ไม่มีปุ่ม "Remote Software Updates" บนจอแสดงผล	ไม่สามารถเข้าไปที่หน้าจอ "Remote Software Updates" บนจอแสดงผลได้	ตรวจสอบชุดสายไฟและการเชื่อมต่อกับ MTG
หมายเหตุ : ปุ่ม "Remote Software Updates" ควรจะแสดงตลอดเวลา ไม่ว่าจะมียูนิทติดตั้งซอฟต์แวร์อยู่หรือไม่		

ch177nn,1685616608661-81-01JUN23

ผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึง

ผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึง



ผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึง

PC17262—UN—12JUL13

ผู้ใช้และการเข้าใช้งานใช้สำหรับจัดการโปรไฟล์ของผู้ใช้ เพื่อป้องกันไม่ให้ผู้เข้าใช้งานคุณลักษณะบางอย่าง

แท็บ "User Profiles" (โปรไฟล์ของผู้ใช้)

- เปลี่ยนโปรไฟล์จอแสดงผลและตั้งค่าหมายเลขยืนยันตัวตน (PIN) สำหรับการเข้าถึงของผู้ดูแลระบบ

แท็บ "Access Groups" (กลุ่มสิทธิ์การเข้าถึง)

- จัดเก็บคุณลักษณะของจอแสดงผลที่ถูกบล็อกไว้

การเรียกหน้าจอ Users & Access (ผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึง)

- เลือกเมนู
- เลือกแท็บระบบ
- เลือกโปรแกรมการใช้งาน "ผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึง"

AL70325,00005D2-81-27MAR20

โปรไฟล์ผู้ใช้



A



B

A—โปรไฟล์ผู้ดูแลระบบ
B—โปรไฟล์ผู้ควบคุม

PC28701—UN—25AUG22

จอแสดงผลสามารถกำหนดโปรไฟล์ได้สองแบบ คือ ผู้ดูแลระบบ และผู้ควบคุม โปรไฟล์ที่กำลังใช้งานจะปรากฏเหนือรายการโปรไฟล์

โปรไฟล์ผู้ดูแลระบบ (A)

โปรไฟล์ผู้ดูแลระบบจะถูกกำหนดไว้ใน "กลุ่มสิทธิ์การเข้าถึงแบบเต็มรูปแบบ" เสมอ ซึ่งช่วยให้สามารถเข้าใช้คุณสมบัติทั้งหมดได้โดยไม่จำกัด รวมถึงสามารถบล็อกและปลดบล็อกคุณสมบัติในโปรไฟล์ผู้ควบคุมได้อีกด้วย การป้องกันไม่ให้ผู้เข้าใช้งานโปรไฟล์ผู้ดูแลระบบทำได้โดยการกำหนดรหัส PIN

โปรไฟล์ผู้ควบคุม (B)

โปรไฟล์ผู้ควบคุมจะถูกกำหนดไว้ใน "กลุ่มสิทธิ์การเข้าถึงแบบจำกัด" เสมอ ซึ่งจะสามารถใช้ได้เฉพาะคุณสมบัติที่ได้รับการกำหนดให้เข้าใช้งานได้เท่านั้น โปรไฟล์ผู้ควบคุมจะต้องเป็นโปรไฟล์ที่พร้อมใช้งาน และโปรไฟล์ผู้ดูแลระบบจะต้องมีรหัส PIN เสมอ เพื่อป้องกันคุณสมบัติที่ต้องการบล็อกไว้

การเปลี่ยนโปรไฟล์ที่ใช้งานอยู่



A



B



C

PC28702—UN—25AUG22

A—ปุ่ม "Change Profile" (เปลี่ยนโปรไฟล์)

B—ปุ่มแก้ไข

C—ปุ่มเรียกดู

เลือกปุ่ม "Change Profile" (เปลี่ยนโปรไฟล์) แล้วเลือกโปรไฟล์จากรายการ

หมายเหตุ : ถ้าได้กำหนดรหัส PIN ไว้สำหรับโปรไฟล์ผู้ดูแลระบบ จะต้องป้อนรหัสเมื่อสลับจากโปรไฟล์ผู้ควบคุมเป็นโปรไฟล์ผู้ดูแลระบบ

การเพิ่ม/เปลี่ยนรหัส PIN

เลือกปุ่มแก้ไข (B) สำหรับโปรไฟล์ผู้ดูแลระบบ เลือกปุ่ม "Add/Change PIN" (เพิ่ม/เปลี่ยนรหัส PIN)

ct47125,1663953810525-81-26SEP22

กลุ่มการเข้าใช้งาน

ใช้กลุ่มการเข้าใช้งานเพื่อตั้งค่า ดู หรือปรับสิทธิ์การเข้าใช้งานกลุ่มการเข้าใช้งานแบบจำกัด

กลุ่มการเข้าใช้งานเต็มรูปแบบ

กลุ่มการเข้าใช้งานเต็มรูปแบบสามารถให้พีซีทั้งหมดบนจอแสดงผลได้ กลุ่มการเข้าใช้งานเต็มรูปแบบไม่สามารถแก้ไขได้

กลุ่มการเข้าใช้งานจำกัด

กลุ่มการเข้าใช้งานจำกัดสามารถใช้งานได้เฉพาะพีซีบางอย่างตามที่ผู้ดูแลระบบกำหนดไว้เท่านั้น กลุ่มการเข้าใช้งานแบบจำกัดจะสามารถแก้ไขได้ก็ต่อเมื่อกำลังใช้โปรไฟล์ผู้ดูแลระบบอยู่เท่านั้น

แก้ไขสิทธิ์การเข้าใช้งาน



A



B

A—ไอคอนปลดล็อก
B—ไอคอนล็อก

PC28703—UN—25AUG22

สำหรับแอปพลิเคชันในรายการ หากไม่มีคุณสมบัติที่ถูกบล็อกไว้ ระบบจะแสดงข้อความ "None Locked" (ไม่มีการล็อก) เมื่อคุณสมบัติถูกล็อก ระบบจะแสดงคุณสมบัติดังกล่าวไว้ได้ชื่อแอปพลิเคชัน และไอคอนจะเปลี่ยนเป็นรูปกุญแจ "ล็อก"

เลือกแอปพลิเคชัน แล้วเลือกปุ่มแก้ไข

หน้าจอ "Edit Access Groups" (แก้ไขกลุ่มการเข้าถึง) จะแสดงรายการคุณสมบัติที่สามารถล็อกหรือปลดล็อกได้โดย

สลับสวิตช์ล็อก/ปลดล็อกที่อยู่ถัดจากพีเจอร์แต่ละอย่าง ปิด
หน้าดังกล่าวลงเพื่อบันทึกการแก้ไขกลุ่มการเข้าถึง

AL70325,000057B-81-26SEP22

ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ

ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ



โหมดจัดการหน้าจอ

PC28704—UN—25AUG22

ใช้โหมดจัดการหน้าจอสร้างและแก้ไขหน้าจอข้อมูลระหว่างการปฏิบัติงาน และแถบคำสั่งลัด เพื่อให้สามารถเข้าถึงฟังก์ชันและข้อมูลสำคัญได้จากหน้าจอหลัก

หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานประกอบด้วย "โมดูล" หรือกรอบที่มีข้อมูลและปุ่มอยู่ สามารถเพิ่ม ลบออก หรือจัดเรียงโมดูลในหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานได้

หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานจะได้รับการรวมเข้าด้วยกันเพื่อสร้างชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน สามารถสร้างหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานสำหรับการทำงาน (การเพาะปลูกหรือการไถเตรียมดิน) หรือสำหรับการกำหนดค่าของผู้ปฏิบัติงานที่แตกต่างกัน

สามารถสร้างและบันทึกหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานได้ไม่จำกัด สามารถสร้างกลุ่มหน้าจอ "Run" ที่มีหน้าจอ "Run" สูงสุดสิบหน้าได้โดยไม่จำกัด

สามารถนำเข้าหน้าการทำงานแบบกำหนดเองระหว่างจอแสดงผลรุ่นที่ 4 ที่มีขนาดเท่ากันได้ มีหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานที่นำเข้ามาอยู่ในแถบหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทั้งหมด

การเรียกหน้าจอโหมดจัดการหน้าจอ

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บแอปพลิเคชัน
3. เลือกแอปพลิเคชัน "ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ"

AL70325,0000617-81-27SEP22

ชุดหน้าการทำงาน



ชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

PC15336—UN—10JUL13

ชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานคือกลุ่มของหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานไม่เกินสิบหน้าที่รวมเข้าด้วยกันสำหรับการทำงานอย่างใดอย่างหนึ่ง เช่น การเพาะปลูก หรือการไถเตรียมดิน เฉพาะหน้าในชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานที่ใช้งานอยู่เท่านั้นที่จะแสดงผลขึ้นเมื่อหมุนเวียนไปตามหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานในหน้าหลัก

เลือกชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานที่จะแสดงผลหน้า "แก้ไขชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน"

เพิ่มชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

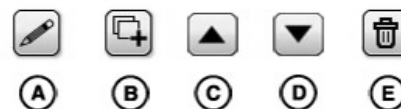


PC28705—UN—25AUG22

A—สร้างชุดใหม่
B—เปลี่ยนชุดที่เปิดใช้งาน

เลือกปุ่ม "เพิ่มชุดใหม่" (A) เพื่อสร้างชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานใหม่ เลือกปุ่ม "เปลี่ยนชุดที่เปิดใช้งาน" (B) เพื่อเลือกชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานที่มีอยู่แล้ว

แก้ไขหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานในชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน



PC28706—UN—25AUG22

A—ปุ่มแก้ไข
B—ปุ่มทำสำเนา
C—ปุ่มขึ้น
D—ปุ่มลง
E—ปุ่มลบ

เลือกหน้าการทำงานที่ต้องการเพื่อแสดงแถวปุ่มสำหรับแก้ไขหน้าการทำงานนั้น

เลือกปุ่ม "แก้ไข" (A) เพื่อเปลี่ยนโมดูลในหน้าการทำงาน

เลือกปุ่ม "ทำสำเนา" (B) เพื่อสร้างหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานใหม่ด้วยโมดูลเดิม

เลือกปุ่ม "ขึ้น" และ "ลง" (C และ D) เพื่อเปลี่ยนลำดับของหน้าการทำงาน ลำดับหน้าการทำงานจะใช้เมื่อวนรอบหน้าต่างๆ ในหน้าหลัก

เลือกปุ่ม "นำออก" (E) เพื่อลบหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานออกจากชุดหน้าการทำงาน ลบหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานออกจากชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานแล้ว แต่ยังคงมีอยู่ในรายการหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทั้งหมด

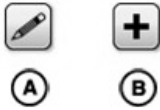
หมายเหตุ : ปุ่มนำออกจะไม่ปรากฏขึ้นหากมีหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานเพียงหนึ่งหน้าอยู่ในชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

AL70325,000060B-81-27SEP22

แก้ไขชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

แก้ไขชื่อ แถบคำสั่งลัดที่กำหนดไว้ หรือเพิ่มหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานเพิ่มเติมไปยังชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

ชื่อของหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน



A—ปุ่มแก้ไข

B—ปุ่มรวมหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานเพิ่มเติม

หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทุกหน้าจะต้องมีชื่อที่ไม่ซ้ำกับหน้าอื่น เลือกปุ่ม "แก้ไข" (A) เพื่อตั้งชื่อหรือเปลี่ยนชื่อชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

เลือกปุ่ม "แก้ไข" เพื่อเพิ่มหรือเปลี่ยนแถบคำสั่งที่กำหนดไว้ในชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

เลือกปุ่ม "รวมหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานเพิ่มเติม" (B) เพื่อเพิ่มหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานที่มีอยู่แล้วไปยังชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

PC28707—UN—25AUG22

คำสั่งลัดต่าง ๆ สามารถเพิ่ม ลบออก หรือจัดเรียงใหม่ในแถบคำสั่งลัดได้

หมายเหตุ : คำสั่งลัดที่เหมือนกันสามารถวางบนแถบคำสั่งลัดได้เพียงครั้งเดียวเท่านั้น

เลือกปุ่ม "สร้างคำสั่งลัดใหม่" (A) เพื่อสร้างแถบคำสั่งลัดใหม่ แล้วเลือกแอปพลิเคชันที่มีเนื้อหาที่เหมาะสม ค้นหาคำสั่งลัดที่มีฟังก์ชันที่ต้องการจากในรายการแล้วเลือกปุ่ม "เพิ่ม"

เมื่อเพิ่มลงในแถบคำสั่งลัดแล้ว ให้เลือกคำสั่งลัดดังกล่าวเพื่อเน้น กดและเลื่อนปุ่ม "เลื่อนคำสั่งลัด" (B) เพื่อย้ายไปยังบริเวณที่เปิดว่างอยู่

ถ้าต้องการนำคำสั่งลัดออก ให้เลือกคำสั่งลัดเพื่อเน้นแล้วเลือกปุ่ม "นำคำสั่งลัดออก" (C)

AL70325,000060E-81-27SEP22

แถบคำสั่งลัด

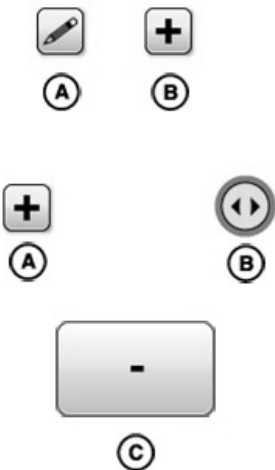


แถบคำสั่งลัด

PC23265—UN—31OCT16

แถบคำสั่งลัดเป็นชุดรวมของซอฟต์แวร์คำสั่งลัดซึ่งจะแสดงถึงข้อมูลสถานะและช่วยให้เข้าใช้งานแอปพลิเคชันต่างๆ ได้อย่างรวดเร็ว แถบคำสั่งลัดจะแสดงซอฟต์แวร์คำสั่งลัดได้มากที่สุดเก้าซอฟต์แวร์

ใช้แท็บ "แถบคำสั่งลัด" เพื่อเลือก แก้ไข หรือสร้างแถบคำสั่งลัด แถบทางลัดสามารถนำเข้าได้โดยใช้แอปพลิเคชันตัวจัดการไฟล์



A—ปุ่มสร้างแถบคำสั่งลัดใหม่

B—ปุ่มเลื่อนคำสั่งลัด

C—ปุ่มนำคำสั่งลัดออก

แก้ไขแถบคำสั่งลัด

PC28708—UN—25AUG22

หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทั้งหมด



หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทั้งหมด

PC15340—UN—10JUL13

หมายเหตุ : คุณสามารถส่งออกและนำเข้าหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานได้โดยใช้แอปพลิเคชันตัวจัดการไฟล์

แท็บหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทั้งหมดจะแสดงหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทุกหน้าที่สร้างไว้ในจอแสดงผล ซึ่งแท็บนี้จะรวมถึงหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานปัจจุบันในชุดหน้าจอที่เปิดใช้งาน และหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานที่ใช้ในชุดหน้าจออื่นด้วย

การแก้ไขหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน



A—ปุ่มแก้ไข

B—ปุ่มทำสำเนา

C—ปุ่มลบ

PC28709—UN—25AUG22

เลือกหน้าการทำงานที่ต้องการเพื่อแสดงแถบปุ่มสำหรับแก้ไขหน้าการทำงานนั้น

เลือกปุ่ม "แก้ไข" (A) เพื่อเปลี่ยนโมดูลในหน้าการทำงาน

เลือกปุ่ม "ทำสำเนา" (B) เพื่อสร้างหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานใหม่ด้วยโมดูลเดิม

เลือกปุ่ม "นำออก" (C) เพื่อลบหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานออกจากจอแสดงผล ซึ่งจะเป็นการลบหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานออกจากจอแสดงผลและชุดที่เปิดใช้งานอย่างถาวร

หมายเหตุ : ปุ่มนำออกจะไม่แสดงถ้าเลือกหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานที่เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

สร้างหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานใหม่



PC28710—UN—25AUG22

ปุ่มสร้างหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานใหม่

เลือกปุ่ม "สร้างหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานใหม่" เพื่อสร้างหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานใหม่

AL70325,000060C-81-27SEP22

การเพิ่ม แก้ไข หรือทำสำเนาหน้าจอ "Run"

ในการเพิ่ม แก้ไข หรือทำสำเนาหน้าจอ "Run" จะทำโดยใช้อินเตอร์เฟซแบบเดียวกัน หน้าจอ "Run" หน้าใหม่จะเริ่มจากหน้าว่างเปล่า ในขณะที่การทำสำเนาหรือแก้ไขหน้าจอ "Run" จะมีโมดูลที่มีอยู่เดิมด้วย

ชื่อของหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน



A



B

PC28707—UN—25AUG22

A—ปุ่มแก้ไข

B—ปุ่มเพิ่มโมดูล

หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทุกหน้าจะต้องมีชื่อที่ไม่ซ้ำกับหน้าอื่น เลือกปุ่มแก้ไข (A) เพื่อตั้งชื่อหรือเปลี่ยนชื่อหน้าจอ "Run"

การเพิ่มโมดูล

เลือกปุ่ม "เพิ่มโมดูล" (B) แล้วเลือกแอปพลิเคชันที่มีข้อมูลที่ต้องการใช้ ค้นหาโมดูลที่มีข้อมูลที่ต้องการใช้จากรายการ จากนั้นเลือกปุ่มเพิ่ม

หมายเหตุ : โมดูลหนึ่ง ๆ จะวางลงในหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานได้เพียงครั้งเดียว

หมายเหตุ : ให้เริ่มจากโมดูลที่มีขนาดใหญ่ก่อน จากนั้นจึงเพิ่มโมดูลที่มีขนาดเล็ก จนกระทั่งเต็มพื้นที่

ใช้เส้นตารางเพื่อช่วยให้ทราบพื้นที่ที่จำเป็นสำหรับแต่ละโมดูล

การจัดเรียงโมดูล



เลื่อนโมดูล

เมื่อเพิ่มโมดูลในหน้าจอ "Run" แล้ว ให้เลือกโมดูล แต่ละโมดูลแล้วเลื่อนไปยังพื้นที่ว่าง

การนำโมดูลออก



ปุ่มนำโมดูลออก

PC28711—UN—25AUG22

เลือกโมดูล แล้วเลือกปุ่มลบออก

ct47125,1663959646625-81-27SEP22

การเรียกหน้าการทำงานในหน้าหลัก



PC17357—UN—03DEC13



PC17358—UN—03DEC13

A—แถบชื่อหน้าจอ

B—ปุ่มหน้าจอ "Run" ถัดไปและก่อนหน้า

C—การปิดหน้าจอด้วยนิ้ว

ถ้ามีหน้าการทำงานอยู่ในชุดหน้าการทำงานที่เปิดใช้งานมากกว่าหนึ่งหน้าจอ จะมีหลายวิธีในการเลือกหน้าการทำงานใดจะปรากฏในหน้าหลัก

แถบชื่อ (A)

เลือกแถบชื่อที่ด้านบนของหน้าหลักเพื่อแสดงรายการหน้าการทำงานที่อยู่ในชุดหน้าการทำงานที่ใช้งานอยู่ เลือกหน้าการทำงานเพื่อดู สร้างหน้าการทำงานใหม่ แก้ไขชุดหน้าการทำงาน หรือเลือกชุดหน้าการทำงานอื่นเพื่อดู

ปุ่มหน้าการทำงานถัดไปและก่อนหน้า (B)

เลือกลูกศรชี้ด้านขวาหรือซ้ายเพื่อเลือกหน้าจอ "Run"

การปิดหน้าจอด้วยนิ้ว (C)

ใช้นิ้วปิดหน้าจอไปทางด้านซ้ายและขวาเพื่อเลื่อนดูหน้าจอ "Run"

ปุ่มคำสั่งลัดแถบเลือกรายการ



PC17359—UN—03DEC13

D—ปุ่มคำสั่งลัดแถบเลือกรายการ

เลือกลูกศรขวา (D) ที่ด้านล่างจอแสดงผลในแถบการนำทางของ CommandCenter

ch177nn,1685616646910-81-01JUN23

ตัวจัดการการตั้งค่า

ตัวจัดการการตั้งค่า



PC28715—UN—25AUG22

ตัวจัดการการตั้งค่า

ใช้ตัวจัดการการตั้งค่าเพื่อโหลด แก้ไข หรือบันทึกการกำหนดค่าของรถและการตั้งค่าของอุปกรณ์ต่อพ่วง การบันทึกการกำหนดค่าใช้สำหรับเก็บบันทึกการตั้งค่าที่เครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วงใช้ขณะปฏิบัติงานได้อย่างง่ายดาย

เลือกไปที่ตัวจัดการการตั้งค่า

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บแอปพลิเคชัน
3. เลือกแอปพลิเคชันตัวจัดการการตั้งค่า

คุณสามารถนำเข้าและส่งออกการกำหนดค่าที่บันทึกไว้ได้โดยใช้โปรแกรมการใช้งานตัวจัดการไฟล์

การนำเข้าและส่งออกการกำหนดค่าจะถูกจำกัดที่:

- ชื่อโปรไฟล์
- หน้าจอ "Run"
- การตั้งค่า iTEC
- การตั้งค่าเครื่องพ่นต้นพืชแบบลาก ISOBUS ของ John Deere

ch177nn,1685616681655-81-01JUN23

ตัวจัดการเครื่องจักร

ตัวจัดการอุปกรณ์



PC28716—UN—25AUG22
Equipment Manager (ตัวจัดการอุปกรณ์)

เลือกแอปพลิเคชัน Equipment Manager เพื่อเข้าไปทำการตั้งค่า Machine และ Implement Profile การตั้งค่า Profile จะทำให้แอปพลิเคชัน John Deere Precision Agriculture อย่าง AutoTrac, Section Control และแผนที่ข้อมูลงาน ทำงานได้อย่างแม่นยำ

วิธีไปยังจัดการเครื่องจักร

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บแอปพลิเคชัน
3. เลือกแอปพลิเคชันจัดการเครื่องจักร

AL70325,000054E-81-25APR23

โปรไฟล์เครื่องจักร

การตั้งค่าทั่วไป

ข้อมูลบางอย่างจะได้รับการตั้งค่าอัตโนมัติโดยชุดควบคุมเครื่องจักร หากจอแสดงผลตรวจพบเครื่องจักรนั้น

การตั้งค่าเฉพาะให้กับเครื่องจักรบางประเภทจะปรากฏในหน้าจอเมื่อสามารถใช้งานได้เท่านั้น

หมายเหตุ : การวัดค่าบางอย่างใช้ได้กับเครื่องจักรบางรุ่นเท่านั้น

ระยะเยื้องข้างของ GPS

หมายเหตุ : เมื่อใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงหลายชุด จะใช้ระยะเยื้องข้างด้านข้างของอุปกรณ์ต่อพ่วงแรกเท่านั้น

เพื่อป้องกันมิให้เกิดข้อผิดพลาดในการกำหนดแผนที่ การบันทึกเอกสาร และ Section Control (ชุดควบคุมพื้นที่) ให้รวมระยะเยื้องข้างแนวขวางจากอุปกรณ์ต่อพ่วงทุกชิ้นและป้อนค่านั้นเป็นค่าของอุปกรณ์ต่อพ่วงชิ้นแรก ตัวอย่างเช่น หากอุปกรณ์ต่อพ่วงแรกมีระยะเยื้องข้าง 5.1 ซม. (2 นิ้ว) ไปทางขวา และอุปกรณ์ต่อพ่วงที่สองมีระยะเยื้องข้าง 2.5 ซม. (1 นิ้ว) ไปทางซ้าย ให้ป้อนค่าระยะเยื้องข้างเป็น 1.3 ซม. (0.5 นิ้ว) ไปทางขวา

• ระยะเยื้องข้างแนวขวางของ GPS

- ระยะทางด้านข้าง (ซ้ายหรือขวา) จากแนวตรงกลางของเครื่องจักรไปยังศูนย์กลางของตัวรับสัญญาณ GPS โดยปกติแล้ว ค่าดังกล่าวจะกำหนดไว้เป็น 0.0 เว้นแต่ในกรณีที่ตัวรับสัญญาณ GPS อยู่เยื้องไปทางซ้ายหรือขวาจากแนวกลางของรถ

• GPS Inline Offset (ระยะเยื้องข้างแนวยาวของ GPS)

- ระยะแนวยาวจากศูนย์กลางของตัวรับสัญญาณ GPS ถึงจุดใดจุดหนึ่งบนรถ
- การวัดระยะเยื้องข้างแนวยาวของ GPS จะแตกต่างกันไปขึ้นอยู่กับประเภทของรถ หากต้องการดูวิธีการวัดระยะเยื้องข้าง ให้ไปที่ Onscreen Help (ความช่วยเหลือบนหน้าจอ)

• GPS Height (ความสูงของ GPS)

- ระยะทางในแนวตั้งจากเครื่องรับ GPS ถึงพื้น

ระยะเยื้องข้างการเชื่อมต่อ

- จุดเชื่อมต่อคือตำแหน่งที่อุปกรณ์ต่อพ่วงเชื่อมต่อกับรถ ระยะเยื้องข้างการเชื่อมต่อคือการวัดระยะทางจากจุดเชื่อมต่อถึงจุดใดจุดหนึ่งบนรถ

การวัดระยะเยื้องข้างการเชื่อมต่อจะแตกต่างกันไปตามประเภทของรถ หากต้องการดูวิธีการวัดระยะเยื้องข้าง ให้ไปที่ Onscreen Help (ความช่วยเหลือบนหน้าจอ)

ค้นหาโปรไฟล์กลับสู่ค่าเริ่มต้นของโรงงาน

หมายเหตุ : สามารถคืนโปรไฟล์กลับสู่ค่าเริ่มต้นได้เฉพาะรถที่จอแสดงผลตรวจพบเท่านั้น

ค่าเริ่มต้นของโปรไฟล์รถจะอยู่ในชุดควบคุมรถ การเปลี่ยนแปลงการตั้งค่าเหล่านี้จะถูกบันทึกไว้ในจอแสดงผล เลือกปุ่มรีเซ็ตโปรไฟล์เพื่อรีเซ็ตโปรไฟล์ให้เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

ใช้ฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอของศูนย์ช่วยเหลือ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับตัวจัดการอุปกรณ์และโปรไฟล์เครื่องจักร

AL70325,00005DB-81-04AUG20

โปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วง

ชื่อโปรไฟล์จะถูกตั้งตามอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ตรวจพบโดยอัตโนมัติ และไม่สามารถบันทึกได้ สำหรับอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ไม่มีชุดควบคุม ชื่อโปรไฟล์จะตั้งตามชื่อผู้ปฏิบัติงาน

การบันทึกค่าโปรไฟล์

เลือกปุ่ม "บันทึก" เพื่อบันทึกการตั้งค่าจากทุกแท็บและปิดแอปพลิเคชันโปรไฟล์ของอุปกรณ์ ไม่จำเป็นต้องกดปุ่ม Save (บันทึก) เมื่อสลับไปมาระหว่างแท็บ

ค่าโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงจะถูกบันทึกไว้ในจอแสดงผลตามปัจจัยต่อไปนี้:

- ชื่อโปรไฟล์
- ชื่อของหน่วยควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ตรวจพบ

หมายเหตุ : ตั้งค่าก่อนทำงานในหน่วยควบคุมอุปกรณ์เสริม เช่น การกำหนดค่าไดรฟ์ ก่อนกำหนดค่าโปรไฟล์ของอุปกรณ์

ชื่อจะเปลี่ยนเมื่อมีการเปลี่ยนแปลงการตั้งค่าบางอย่างของ

หน่วยควบคุมอุปกรณ์เสริม ซึ่งรวมถึงการเปลี่ยนแปลงการตั้งค่าหน่วยควบคุมระหว่างปุ่มและเมล็ดพันธุ์ด้วย

การตรวจจับกำหนดค่าโปรไฟล์โดยอัตโนมัติ

ถ้าเชื่อมต่อชุดควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วง การตั้งค่าโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงบางรายการจะตั้งค่าโดยชุดควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงโดยอัตโนมัติ

การแจ้งเตือน "สร้างโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงแล้ว" จะปรากฏขึ้นในครั้งแรกที่เชื่อมต่อชุดควบคุม เมื่อมีการเชื่อมต่ออุปกรณ์ต่อพ่วงอีกครั้งในอนาคต อุปกรณ์จะได้รับการยืนยันตัวตนด้วยชื่อ และจะโหลดการตั้งค่าโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงที่ได้รับการบันทึกไว้ในจอแสดงผล

หมายเหตุ : การแจ้งเตือนจะปรากฏขึ้นอีกครั้งหากเลือก "ตั้งค่าในภายหลัง"

เมื่อต่ออุปกรณ์ต่อพ่วงที่ระบบไม่รู้จัก จะต้องสร้างโปรไฟล์ให้กับอุปกรณ์ต่อพ่วงนั้นก่อน เลือกปุ่ม "Add Implement" ใน "Equipment Manager" เพื่อสร้างโปรไฟล์ให้กับอุปกรณ์ต่อพ่วง

เมื่อต้องการดูชื่ออุปกรณ์ต่อพ่วงที่ตรวจพบในขณะนั้น ให้เลือกโหมดวินิจฉัยข้อบกพร่อง > แท็บวิเคราะห์ชุดควบคุม > เลือกชุดควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วง > แท็บข้อมูลชุดควบคุม

ตรวจสอบการตั้งค่าบังคับทั้งหมดก่อนการทำงาน ระบบจะไม่ตั้งค่าจุดทำงานโดยอัตโนมัติ

ประเภทการเชื่อมต่อ

- ประเภทการเชื่อมต่อหรือจุดพ่วงอธิบายถึงวิธีการต่ออุปกรณ์ต่อพ่วงกับเครื่องจักรและการควบคุมวิธีที่จอแสดงผลตรวจหาการเคลื่อนไหวของอุปกรณ์ต่อพ่วงที่อยู่ข้างหลังเครื่องจักร

Coverage Map, Documentation และ Section Control ต้องมีการตั้งค่า Connection Type

การหมุนแกนระยะเยื้องข้าง

อุปกรณ์ต่อพ่วงบางชิ้นจะมีบานพับเดียวที่เชื่อมต่อกับบานพับด้านหลังสามจุดของเครื่องจักร จอแสดงผลจะใช้ระยะเยื้องข้างของจุดหมุนนี้เพื่อตรวจจับการเคลื่อนไหวของอุปกรณ์ต่อพ่วงด้านหลังเครื่องจักร คุณสามารถใช้ตัวเลือกนี้ได้เมื่อเลือกประเภทการเชื่อมต่อเป็นบานพับหลังแบบสามจุด

ความกว้างในการทำงาน

- ความกว้างในการทำงานคือความกว้างของพื้นที่ที่ทำการไถ เพาะปลูก จัดฟัน หรือเก็บเกี่ยวในแต่ละรอบการเคลื่อนที่ในพื้นที่ปฏิบัติงาน ข้อมูลนี้จะใช้เพื่อสร้างแผนที่ข้อมูลงานและคำนวณพื้นที่ที่ทำงาน แอปพลิเคชันการนำร่อง การกำหนดแผนที่ และพื้นที่รวม จำเป็นต้องใช้ข้อมูลความกว้างในการทำงาน

ขนาด

ระยะเยื้องข้างในแนวขวาง

ระยะในด้านวัดจากจุดศูนย์กลางของรถถึงจุดศูนย์กลางของความกว้างในการทำงานของอุปกรณ์ต่อพ่วง แอปพลิเคชัน

การนำร่องและการกำหนดแผนที่จำเป็นต้องใช้การตั้งค่าระยะเยื้องข้างในแนวขวาง

หมายเหตุ : เมื่อใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงหลายชุด จะใช้ระยะเยื้องข้างด้านข้างของอุปกรณ์ต่อพ่วงแรกเท่านั้น

เพื่อป้องกันมิให้เกิดข้อผิดพลาดในการกำหนดแผนที่และการบันทึกเอกสาร ให้รวมระยะเยื้องข้างแนวขวางจากอุปกรณ์ต่อพ่วงทุกชิ้นและป้อนค่านั้นเป็นค่าของอุปกรณ์ต่อพ่วงชิ้นแรก ตัวอย่างเช่น หากอุปกรณ์ต่อพ่วงแรกมีระยะเยื้องข้าง 5.1 ซม. (2 นิ้ว) ไปทางขวา และอุปกรณ์ต่อพ่วงที่สองมีระยะเยื้องข้าง 2.5 ซม. (1 นิ้ว) ไปทางซ้าย ให้ป้อนค่าระยะเยื้องข้างเป็น 1.3 ซม. (0.5 นิ้ว) ไปทางขวา

ศูนย์กลางการหมุน

ระยะห่างตามแนวยาววัดจากจุดต่อถึงศูนย์กลางการหมุนของอุปกรณ์ต่อพ่วงขณะที่อยู่ในตำแหน่งการทำงาน โดยปกติแล้ว นี่เป็นส่วนหนึ่งของชิ้นส่วนที่รับน้ำหนักของอุปกรณ์ต่อพ่วงสัมผัสกับพื้นดิน จุดศูนย์กลางของการหมุนมีความสำคัญ เพื่อสร้างโมเดลการทำการลากของอุปกรณ์เสริมรอบทางโค้งอย่างแม่นยำ ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ การกำหนดแผนที่ และการนำร่องเครื่องมือพ่วงแบบพาสซีฟจำเป็นต้องมีการตั้งค่าศูนย์กลางการหมุน ขอแนะนำให้ตรวจสอบค่าศูนย์กลางการหมุนเพื่อการทำงานที่เหมาะสม ดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม:

จุดทำงาน

ระยะห่างในแนวตรงจากจุดเชื่อมต่อไปยังจุดที่มีการปฏิบัติงาน ตัวอย่างเช่น จุดที่มีการหยอดเมล็ดพันธุ์หรือผลิตภัณที่มีการเก็บเกี่ยวพืชผล หรือมีการไถพรวนดิน แอปพลิเคชันการกำหนดแผนที่จำเป็นต้องใช้การตั้งค่าจุดทำงาน

ระยะเยื้องข้างของส่วน (อุปกรณ์ต่อพ่วง John Deere VT)

ระยะห่างในแนวตรงจากศูนย์กลางการหมุนถึงจุดที่มีการปฏิบัติงาน เช่น ตำแหน่งที่หยอดเมล็ดพันธุ์หรือผลิตภัณตำแหน่งที่เก็บเกี่ยวพืชผล หรือตำแหน่งที่มีการไถพรวนดิน แอปพลิเคชัน Mapping ต้องมีการตั้งค่า Section Offset

การบันทึกงาน

- ปัจจัยกระตุ้นการบันทึกจะเป็นตัวกำหนดการเปิดและปิดการบันทึกแผนที่และการตรวจสอบงาน รถบางประเภทอาจไม่สามารถใช้ปัจจัยกระตุ้นการบันทึกบางอย่างได้

หมายเหตุ : ในโหมดแมนนวล ผู้ปฏิบัติงานจะต้องกดปุ่ม "Record" (บันทึก) หรือ "Pause" (หยุดชั่วคราว) เพื่อเปิดและปิดการบันทึกแผนที่ที่ข้อมูลงาน

การดีเลย์ของกลไก

- การดีเลย์ของกลไกคือช่วงเวลาโดยเฉลี่ยก่อนที่ผลิตภัณท์จะลดระดับลงสู่พื้นหลังสั่ง ON หรือ OFF โดยจะต้องปรับเปลี่ยนให้สอดคล้องกับรถ อุปกรณ์ต่อพ่วง และจอแสดงผลที่ใช้ร่วมกัน แอปพลิเคชัน Mapping จำเป็นต้องใช้การตั้งค่า Mechanical Delay (การดีเลย์ของกลไก) การตั้งค่ามีความสำคัญต่อประสิทธิภาพการทำงานของ Section Control

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ Equipment Manager และ
Implement Profile โปรดใช้ฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอของ
ศูนย์ช่วยเหลือ

AL70325,000068F-81-24MAY24

การนำร่อง AutoTrac

การนำร่อง AutoTrac



การนำร่อง AutoTrac

PC28717—UN—25AUG22

AutoTrac คือระบบช่วยบังคับเลี้ยว ซึ่งช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานไม่จำเป็นต้องคอยควบคุมพวงมาลัยขณะที่รถเคลื่อนที่ไปตามเส้นนำร่องที่ได้สร้างไว้ในพื้นที่ปฏิบัติงาน แต่ผู้ปฏิบัติงานยังคงจำเป็นต้องเลี้ยวรถเมื่อถึงตำแหน่งสิ้นสุดแถวปลูก เมื่อกดปุ่มทำงานต่อ AutoTrac จะเข้าควบคุมและบังคับเลี้ยวรถอีกครั้งในเส้นทางผ่านถัดจากนั้น

ch177nn,1685616767892-81-01JUN23

การนำร่องแบบแมนนวล

ข้อมูลเกี่ยวกับแทร็กสำหรับการนำร่องและการทำงานใน "โหมดการกำหนดแทร็ก" จะอธิบายต่อไปในเนื้อหาส่วน "การกำหนดแทร็กสำหรับการนำร่อง" และใน "โหมดการกำหนดแทร็ก"

หลังจากสร้างแทร็กสำหรับการนำร่องแล้ว ให้ขับเข้าสู่แทร็กแทร็กที่ใกล้ที่สุดจะถูกเน้นด้วยเส้นหนาสีขาว ระยะทางที่รถอยู่ห่างจากแทร็กจะแสดงขึ้นที่ตัวแสดงความแม่นยำของเส้นทาง ตัวเลขนี้จะแสดงระยะห่างจากรถถึงแทร็กที่ใกล้ที่สุด ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะเพิ่มขึ้นจนกระทั่งรถเคลื่อนที่ถึงตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างแทร็กสองเส้น หลังจากถึงตำแหน่งกลางแล้ว ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะลดลงเมื่อรถเคลื่อนที่เข้าหาแทร็กที่อยู่ถัดไป

หมายเลขแทร็กจะแสดงขึ้นที่ตัวแสดงความแม่นยำของเส้นทาง และระบบจะปรับข้อมูลดังกล่าวโดยอัตโนมัติเมื่อขับเข้าสู่แทร็กใหม่ หมายเลขแทร็กจะเปลี่ยนแปลงขณะที่รถอยู่ที่ตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างสองแทร็ก เสียงแจ้งการกำหนดแทร็กจะเตือนให้ผู้ควบคุมทราบเมื่อรถเข้าใกล้แทร็ก สำหรับ "Adaptive Curve" (แทร็กโค้งแบบปรับได้) จะไม่มีการแสดงหมายเลขแทร็ก

HC94949,00003A0-81-25SEP13

ข้อมูลทั่วไป

สำคัญ : ระบบ AutoTrac จะทำงานโดยอาศัยระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) ของรัฐบาลประเทศสหรัฐอเมริกา ซึ่งเป็นผู้รับผิดชอบต่อความแม่นยำและการบำรุงรักษาระบบแต่เพียงผู้เดียว ระบบดังกล่าวอาจมีการเปลี่ยนแปลง ซึ่งอาจส่งผลกระทบต่อความแม่นยำและประสิทธิภาพของอุปกรณ์ GPS ทั้งหมด

ผู้ควบคุมจะต้องเป็นผู้รับผิดชอบต่อการทำงานของรถ และบังคับเลี้ยวเมื่อสิ้นสุดแต่ละแทร็ก ระบบดังกล่าวจะไม่บังคับเลี้ยวรถเมื่อสิ้นสุดแทร็ก

ระบบพื้นฐานของ AutoTrac ถูกออกแบบมาเพื่อใช้เป็นเครื่อง

มือช่วยเหลือ สำหรับใช้ทดแทนการทำสัญลักษณ์บนพื้นที่ ผู้ควบคุมจะต้องประเมินความแม่นยำของระบบโดยรวมเพื่อให้ทราบว่าจะสามารถใช้ระบบช่วยบังคับเลี้ยวสำหรับช่วยในการทำงานในส่วนใดของพื้นที่ปฏิบัติงานได้บ้าง การประเมินดังกล่าวมีความจำเป็น เนื่องจากในพื้นที่แต่ละแห่งจำเป็นต้องใช้ความแม่นยำในการทำงานที่แตกต่างกัน ขึ้นอยู่กับลักษณะงานเกษตรกรรมนั้นๆ ระบบ AutoTrac จะใช้ StarFire ซึ่งเป็นเครือข่ายแก้ไขพิกัดโดยการเปรียบเทียบสัญญาณระบุตำแหน่งร่วมกับการใช้ GPS ในระยะยาว ตำแหน่งอาจมีความคลาดเคลื่อนได้เล็กน้อย

HC94949,000039F-81-23SEP13

การตั้งค่าการนำร่อง



ไอคอนการตั้งค่า

PC15305—UN—19MAR13

เลือกไอคอนการตั้งค่าที่ส่วนบนของแอปพลิเคชันการนำร่องเพื่อตั้งค่าการนำร่อง

Guidance Master (ระบบนำร่องทั้งระบบ)

ปุ่ม "Guidance Master" (ระบบนำร่องทั้งระบบ) ใช้สำหรับเปิดและปิดแอปพลิเคชันการนำร่อง

HC94949,00003AD-81-02OCT13

ตัวคาดการณ์การเลี้ยว



PC17238—UN—11JUL13

ตัวคาดการณ์การเลี้ยวเตือนผู้ปฏิบัติงานโดยการคาดการณ์จุดสิ้นสุดทางผ่านและแสดงระยะทางถึงจุดสิ้นสุดทางผ่านในมุมมองแผนที่

จากหน้าการตั้งค่าขั้นสูงของแอปพลิเคชันการนำร่อง ให้ใช้ปุ่มสลับเพื่อเปิดใช้งานหรือปิดใช้งานตัวคาดการณ์การเลี้ยว เมื่อเปิดใช้งานตัวคาดการณ์การเลี้ยวแล้ว ไอคอนตัวคาดการณ์การเลี้ยวจะปรากฏบนแผนที่

ตัวคาดการณ์การเลี้ยวได้รับการออกแบบมาเพื่อคาดการณ์ตำแหน่งเลี้ยวของรถที่ใช้การกำหนดแทร็กแบบขนานหรือ AutoTrac เมื่ออยู่ในโหมดแทร็กตรง ตัวคาดการณ์การเลี้ยวไม่ใช่การเตือนหัวแปลง ตัวคาดการณ์การเลี้ยวจะอิงตามลักษณะการเลี้ยวของเครื่องจักรในการเลี้ยวก่อนหน้านี้ ตำแหน่งการเลี้ยวจะถูกกำหนดเมื่อ AutoTrac ถูกยกเลิกการทำงาน และความคลาดเคลื่อนของทิศทางในการเคลื่อนที่มากกว่า 45° ด้วย การคาดการณ์การเลี้ยวจะสัมพันธ์กับขอบเขตของพื้นที่ปฏิบัติงานก็ต่อเมื่อขอบเขตนั้นเป็นแนวตรงและต่อเนื่อง หรือถ้าผู้ปฏิบัติงานเลี้ยวก่อนหรือหลังขอบเขตนั้น

นับระยะทางถอยหลังสู่การเลี้ยวที่คาดการณ์ไว้ แล้วจะมีเสียงเตือนเมื่อเครื่องจักรอยู่ห่างจากจุดตัด 10 วินาที เสียงจะดังขึ้นอีกครั้งเมื่อถึงจุดเลี้ยวที่คาดการณ์ไว้

ตัวแสดงสถานะจะเปลี่ยนเป็นสีเหลืองภายใน 10 วินาทีของการเปลี่ยนที่ได้คาดการณ์ไว้ จากนั้นจะเปลี่ยนเป็นสีแดงหลังจากผ่านตำแหน่งการเปลี่ยนที่คาดการณ์ไว้ เส้นแนวตัดสีขาวจะระบุตำแหน่งการเปลี่ยน

ไอคอนตัวคาดการณ์การเปลี่ยนบนแผนที่

เมื่อเปิดตัวคาดการณ์การเปลี่ยนแล้ว จะมีไอคอนตัวคาดการณ์การเปลี่ยนแสดงบนแผนที่ ไอคอนตัวคาดการณ์การเปลี่ยนใช้เพื่อเข้าถึงการตั้งค่าตัวคาดการณ์การเปลี่ยนและปิดตัวคาดการณ์การเปลี่ยนโดยปุ่มสลั

เมื่อปิดอยู่ ตัวคาดการณ์การเปลี่ยนจะไม่เตือนผู้ปฏิบัติงานโดยการคาดการณ์จุดสิ้นสุดทางผ่านและแสดงระยะทางถึงจุดสิ้นสุดทางผ่านในมุมมองแผนที่ ต้องเปิดตัวคาดการณ์การเปลี่ยนด้วยตนเองในหน้าการตั้งค่าขั้นสูงของแอปพลิเคชันการนำร่อง จะไม่มีสัญลักษณ์ตัวคาดการณ์การเปลี่ยนแสดงบนแผนที่เมื่อปิดอยู่

ch177nn,1685616786842-81-01JUN23

เสียงเตือนการกำหนดแทร็ก

เสียงเตือนการกำหนดแทร็กจะช่วยให้ทราบทิศทางการบังคับเลี้ยว ถ้าแทร็กอยู่ทางด้านขวาของรถ เสียงทัมจะดังขึ้นสองครั้ง ถ้าแทร็กอยู่ทางด้านซ้ายของรถ เสียงแหลมจะดังขึ้นหนึ่งครั้ง สัญญาณเตือนจะดังขึ้นอีกครั้งถ้ารถเคลื่อนที่ออกนอกแทร็กสำหรับการนำร่อง 10—40 ซม. (4—16 นิ้ว)

หมายเหตุ : ค่ามาตรฐานของเสียงเตือนการกำหนดแทร็กคือตำแหน่ง "ใช้งาน"

HC94949,00003AE-81-23SEP13

การแจ้งเตือนการแก้ไขความกว้างของการทำงาน

เปิดใช้การแจ้งเตือนการแก้ไขความกว้างของการทำงานเพื่อรับการแจ้งเตือนทุกครั้งที่มีการแก้ไขความกว้างของการทำงานของเครื่องจักรหรืออุปกรณ์ต่อพ่วง

AL70325,0000550-81-06SEP19

เส้นแตรม

เส้นแตรมเป็นเส้นนำร่องที่ไฮไลต์ด้วยสีต่างๆ เพื่อเตือนผู้คุมเครื่องให้ดำเนินการในทางผ่านนั้น เช่น เส้นแตรมเตือนผู้คุมเครื่องให้ปิดส่วนเครื่องปลูกด้วยตนเองได้ จะได้ไม่วางเมล็ดพันธุ์ในทางที่กำหนดไว้ เส้นทางที่กำหนดไว้เหล่านี้ใช้สำหรับแถวกลิ้งในระหว่างช่วงฤดูเพาะปลูกได้ เพื่อทำให้เมล็ดพันธุ์บดอัดน้อยลงและพืชผลเสียหายน้อยลงในส่วนที่เหลือของทุ่งกร่นาใช้ฟังก์ชันความช่วยเหลือบนหน้าจอเพื่อรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการสร้างเส้นแตรม

AL70325,0000551-81-12SEP19

Shared Signal (สัญญาณร่วม)

สัญญาณร่วมจะใช้สัญญาณแก้ไขของเครื่องจักรเพื่อแชร์สัญญาณกับตัวรับสัญญาณของอุปกรณ์และเครื่องจักรอื่นๆ เมื่อ

มีการใช้งาน Machine Sync (การเชื่อมต่อข้อมูลรถ) โดยตัวรับที่มีสัญญาณแก้ไขแม่นยำที่สุดจะต้องติดตั้งบนเครื่องจักร

AL70325,0000552-81-24SEP19

การเลือกแทร็กนำร่อง

เมื่อเปิดใช้งานการเลือกแทร็กนำร่องแล้ว จอแสดงผลจะเลือกแทร็กนำร่องโดยอัตโนมัติทุกครั้งที่มีการเลือกลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน หากมีพื้นที่ปฏิบัติการที่เกี่ยวข้องกับแทร็กหลายทาง ระบบจะเลือกแทร็กแรกสุดในรายชื่อแทร็กนำร่องให้เป็นแทร็กที่ใช้งาน

หมายเหตุ : แทร็กที่ทำงานอยู่จะไม่เปลี่ยนเป็นแทร็กอื่นหากผู้ขับรถเลือกพื้นที่ปฏิบัติการแห่งใหม่ในขณะที่ AutoTrac เปิดใช้งานอยู่

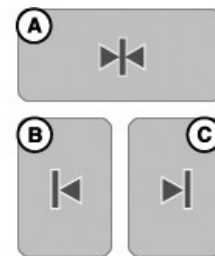
หากพื้นที่ปฏิบัติการที่เลือกมาไม่มีแทร็กนำร่องเกี่ยวข้องด้วยหรือหากผู้ขับรถยกเลิกการเลือกลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติการ ชื่อของแทร็กจะเปลี่ยนเป็น "---" เพื่อรายงานว่ามีแทร็กที่ทำงานอยู่ หากต้องการเลือกแทร็กนำร่อง ให้เลือก "ตั้งแทร็ก" ในหน้าหลักของแอปพลิเคชันนำร่อง หรือเลือกลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติการในแอปพลิเคชันพื้นที่ปฏิบัติการ

หมายเหตุ : ค่าเริ่มต้นจะกำหนดให้การเลือกแทร็กนำร่องเปิดใช้งานอยู่แล้ว การรีเซ็ตข้อมูลจากโรงงานหรือการตั้งโปรแกรมซอฟต์แวร์ใหม่จะคืนสภาพพีเจอรันให้กลับเป็นการตั้งค่าเริ่มต้นใหม่

หมายเหตุ : ปุ่มสลักการเลือกแทร็กนำร่องจะเปิดตลอดเวลาเมื่อประเภทเส้นนำร่องเป็นแทร็กความครอบคลุม

ch177nn,1685616820674-81-01JUN23

เลื่อนแทร็ก



PC16665—UN—18MAR13

A—เลื่อนแทร็กเข้าตรงกลาง
B—เลื่อนแทร็กไปทางซ้าย
C—เลื่อนแทร็กไปทางขวา

Shift Track (เลื่อนร่องนำการไถ) จะปรับตำแหน่งของร่องนำการไถที่ตั้งไว้ไม่ว่าจะเป็นทาง ซ้าย กลาง หรือขวาของรถ ใช้การเลื่อนแทร็กเพื่อชดเชยความคลาดเคลื่อนของการระบุตำแหน่ง (GPS)

หมายเหตุ : ความคลาดเคลื่อนนั้นย่อมพบได้ในระบบ GPS ที่ใช้ดาวเทียมและการแก้ไขที่เกิดจากการเปรียบเทียบสัญญาณระบุตำแหน่ง

เมื่อใช้การแก้ไขพิกัดโดยการเปรียบเทียบสัญญาณระบบตำแหน่งแบบ SF1, SF2 หรือ SF3 (หรือเมื่อใช้ RTK ในโหมดสำรวจแบบเร็ว) แทร็กอาจคลาดเคลื่อนเมื่อเวลาผ่านไปหรือเมื่อปิดและเปิดระบบ คุณสามารถใช้การแทรกเพื่อชดเชยความคลาดเคลื่อนของ GPS ได้

การแทรกจะเลื่อนแทร็กที่ 0 และเส้นนำร่องทั้งหมดที่เกี่ยวข้องกับแทร็กดังกล่าว เส้นนำร่องจะถูกเลื่อนไปทางขวาหรือซ้ายตามระยะทางที่กำหนดไว้ นอกจากนี้ผู้ปฏิบัติงานยังสามารถจัดให้เส้นนำร่องอยู่กึ่งกลางของรถได้ด้วย

เมื่อต้องการจัดเส้นให้อยู่กึ่งกลางของตำแหน่งรถในปัจจุบัน ให้เลือกสำรวจฐานอย่างรวดเร็ว ตรงกลาง (A) เมื่อต้องการเลื่อนไปทางซ้าย ให้เลือกสำรวจฐานอย่างรวดเร็ว ด้านซ้าย (B) เมื่อต้องการเลื่อนไปทางขวา ให้เลือกสำรวจฐานอย่างรวดเร็ว ด้านขวา (C)

หมายเหตุ : ค่าตั้งต้นของการเลื่อนแทร็กหลักคือ "ON" (ใช้งาน)

การเลื่อนแทร็กจะปิดการทำงานขณะที่การบันทึกสวณโค้งแบบปรับได้กำลังทำงาน

ค่าระยะการเลื่อนสูงสุดที่สามารถใช้ได้เมื่อ AutoTrac ทำงานคือ 30 ซม. (12 นิ้ว) เมื่อ AutoTrac ไม่ทำงาน ผู้ปฏิบัติงานจะสามารถเลื่อนได้ถึง 914 ซม. (360 นิ้ว)

ไม่แนะนำให้ใช้การเลื่อนแทร็กพร้อมกับโค้งแบบปรับได้ การเลื่อนจะพิจารณาทิศทางการเคลื่อนที่ไปตามแทร็กในปัจจุบัน ไม่ใช่รูปร่างของทั้งแทร็ก การเลื่อนแทร็กอาจเป็นสาเหตุให้บางส่วนของแทร็กดังกล่าวเลื่อนเข้าหาหรือเลื่อนออกจากระยะการเลื่อนที่ต้องการได้

สามารถเลื่อนแทร็กได้เมื่อใช้โค้ง AB (ดูที่การเลื่อนโค้ง AB)

คุณสามารถมองเห็นการเลื่อนโดยรวมได้เมื่อทำการแก้ไขเส้นนำร่องของแทร็กทางตรงหรือแทร็กแบบวงกลมเท่านั้น การล้างการเลื่อนจะสามารถใช้ได้กับทุกแทร็ก

การเลื่อนเส้นนำร่องที่แซร์กัน

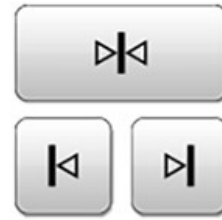
การเลื่อนเส้นนำร่องจะแซร์กันในรายการร่อนนำการใด หากต้องการเลื่อนเส้นนำร่อง ให้เลือกเส้นนำร่องที่แตกต่างออกไป จากนั้นเลือกเส้นนำร่องดั้งเดิม ระบบจะแจ้งเตือนว่าการเลื่อนนั้นถูกนำไปใช้กับเส้นนำร่องร่วมแล้ว

การเลื่อนเส้นนำร่องเดียว

หมายเหตุ : สามารถเปลี่ยนเส้นนำร่องทางเดียวได้แค่กับแทร็กทางตรงและแทร็กโค้ง AB เท่านั้น

AutoTrac ยังคงทำงานหากมีการเปลี่ยนเส้นนำร่องเดียว

หมายเหตุ : การเปลี่ยนเส้นนำร่องทางเดียวสามารถใช้เพื่อเลื่อนแทร็กขึ้น 30% ของระยะห่างแทร็กสำหรับแทร็กทางตรงและแทร็กโค้ง AB 40% เท่านั้น



ปุ่มเปลี่ยนเส้นนำร่องทางเดียว

PC28718—UN—25AUG22

- A—เลื่อนแทร็กเข้าตรงกลาง
- B—เลื่อนแทร็กไปทางซ้าย
- C—เลื่อนแทร็กไปทางขวา

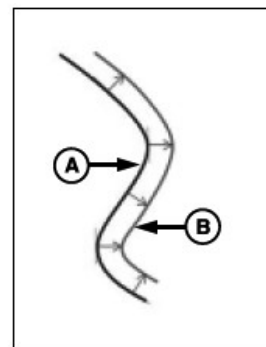
การเลื่อนเส้นนำร่องเดียวเป็นการปรับเส้นนำร่องซ้ายหรือขวาโดยไม่กระทบกับตำแหน่งหรือรูปร่างของแทร็กที่อยู่รอบ ๆ ในตอนท้ายของการเลี้ยวหรือเมื่อแทร็กใหม่ถูกเลือก การเลื่อนร่อนนำจะถูกรีเซ็ตกลับเป็นศูนย์

คุณสามารถเพิ่มโมดูลการเลื่อนเส้นนำร่องเดี่ยวนี้ในหน้าการทำงานได้โดยใช้แอปพลิเคชัน Layout Manager

ch177nn,1685616840395-81-01JUN23

การเลื่อนเส้นโค้ง AB

จอแสดงผล Generation 4 จะแสดงเส้นโค้ง AB โดยใช้ระบบที่แตกต่างไปจากวิธีนำร่องแบบอื่นๆ เส้นโค้ง AB จะใช้การเลื่อนในแนวรัศมีแทนที่จะใช้การเลื่อนทางตรงหรือการเลื่อนด้านข้าง การเลื่อนในแนวรัศมีจะสนับสนุนการเคลื่อนไหวตามทิศทางที่ตั้งฉากกับระนาบสัมผัสของส่วนโค้งที่แต่ละจุดของแทร็ก แต่ละจุดบนส่วนโค้งจะถูกเลื่อนไปในขณะที่ดำเนินการฟื้นฟู รูปร่างและหน้าตาของส่วนโค้งจะเปลี่ยนไปขณะทำการเลื่อน



ตัวอย่างการเลื่อนเส้นโค้ง AB

PC27479—UN—06SEP19

- A—เส้นโค้ง AB
- B—เส้นโค้ง AB ใหม่

เมื่อมีการเลื่อนเส้นโค้ง AB (A) เส้นโค้ง AB ใหม่ (B) ก็จะถูกเลื่อนในแนวรัศมี ณ ตำแหน่งที่ทำการเลื่อน ระบบจะทำการเลื่อนในแนวรัศมีโดยอัตโนมัติตามแนวเส้น การเว้นช่องว่างระหว่างแทร็กและทิศทางของเส้นโค้ง AB ใหม่จะอ้างอิงจากเส้นโค้ง AB เดิม

หมายเหตุ : ทางผ่านใหม่ทุกเส้นจะได้รับการแต่งเส้นโค้ง การแต่งอาจทำให้เกิดช่องว่างขนาดเล็กในการครอบคลุม สามารถปิดการแต่งส่วนของเส้นได้ในการตั้งค่าการนำร่องได้ หากจำเป็น

การนำเข้าและส่งออกการเปลี่ยนเส้นโค้ง AB

เมื่อคุณนำเข้าเส้นโค้ง AB ที่ได้รับการเลื่อนจากจอแสดงผล GreenStar 3 2630 ระบบจะนำเข้าเส้นที่เลื่อนด้วย หากมีการเปลี่ยนแปลงขนาดหรือการจัดวาง ระบบจะไม่สร้างเส้นโค้ง AB ขึ้นใหม่จากการเปลี่ยนแปลงเหล่านั้น เพื่อปรับตามการเปลี่ยนแปลงดังกล่าว คุณจะต้องสร้างเส้นโค้ง AB โดยใช้เส้นโค้ง AB เส้นเดิมเท่านั้น

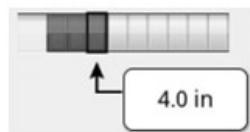
การเลื่อนในแนวนอนจากจอแสดงผลรุ่น 4 ไม่สามารถใช้กับจอแสดงผลประเภทอื่นได้

เส้นโค้ง AB ที่ส่งออกไปยังจอแสดงผล GreenStar 2, จอแสดงผล GreenStar 3, หรือ Operations Center ของ John Deere จะยังคงค่าการเลื่อนในแนวนอนไว้เมื่อนำเข้ากลับมายังจอแสดงผลรุ่น 4 ได้ก็ต่อเมื่อไม่มีการแก้ไขเส้นโค้ง AB ในจอแสดงผลประเภทอื่น

ch177nn,1685616864851-81-01JUN23

การตั้งค่าแถบไฟสถานะ

หมายเหตุ : แถบไฟสถานะจะเรียกอีกอย่างหนึ่งว่า ตัวแสดงความแม่นยำของเส้นทาง



PC28719—UN—25AUG22

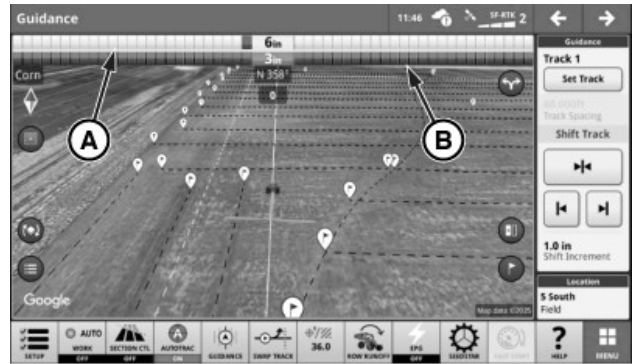
ความละเอียดของแถบไฟสถานะ

ความละเอียด — ใช้สำหรับตั้งค่าระยะการเคลื่อนที่ออกนอกเส้นทางเท่ากับหนึ่งระดับของแถบไฟสถานะ

แสดงทิศทางบังคับไปตามเส้นทาง — เมื่อเลือกตัวเลือกนี้ ไฟที่ด้านซ้ายของแถบไฟสถานะจะสว่าง หมายความว่าเครื่องจักรนั้นจำเป็นต้องเลี้ยวไปทางซ้ายเพื่อขนานไปกับเส้นทางสำหรับการนำร่อง

แสดงทิศทางออกนอกเส้นทาง — เมื่อเลือกตัวเลือกนี้ ไฟที่ด้านซ้ายของแถบไฟสถานะจะสว่าง หมายความว่าเครื่องจักรนั้นจำเป็นต้องเลี้ยวไปทางขวาเพื่อขนานไปกับเส้นทางสำหรับการนำร่อง

แถบไฟนำทางอุปกรณ์ต่อพ่วงแบบทางอ้อม



PC671879—UN—24JUN25

A—แถบไฟสถานะเครื่องจักร
B—แถบไฟสถานะต่อพ่วง

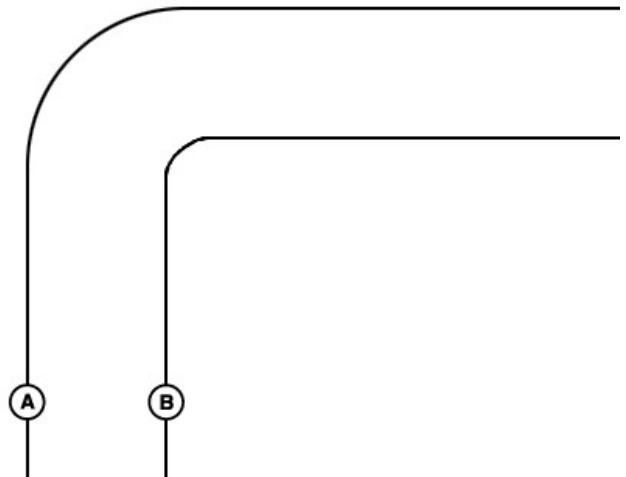
เมื่อใช้งานการนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วงแบบทางอ้อม จอแสดงผลจะแสดงแถบไฟสถานะที่สองเพิ่มขึ้นมา

แถบไฟสถานะเครื่องจักร (A) — แสดงระยะที่เครื่องจักรอยู่นอกแทร็กนำร่องไปทางขวาหรือซ้าย

แถบไฟสถานะอุปกรณ์ต่อพ่วง (B) — แสดงระยะที่ศูนย์กลางการหมุนของอุปกรณ์ต่อพ่วงอยู่นอกแทร็กนำร่องไปทางขวาหรือทางซ้าย

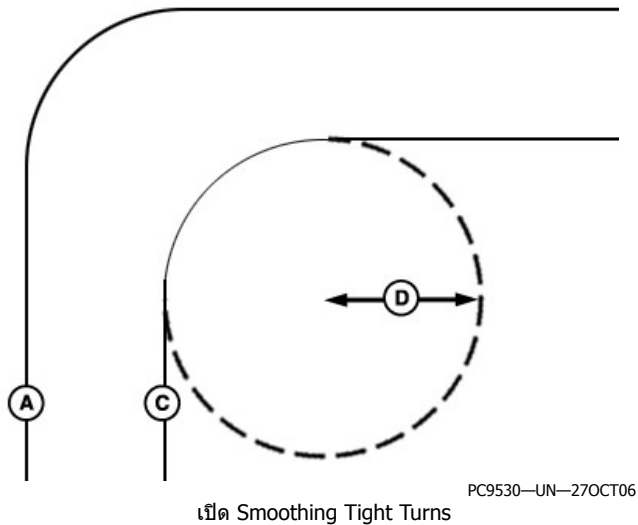
ZIDXK1X,1750231750064-81-18JUN25

การตั้งค่าแทร็กทางโค้ง



ปิด Smoothing Tight Turns

PC9529—UN—27OCT06



- A—ทางผ่านก่อนหน้า
B—เส้นทางผ่านถัดไป - ปิดการปรับการเลี้ยวมุมแคบ
C—เส้นทางผ่านถัดไป - เปิดการปรับการเลี้ยวมุมแคบ
D—รัศมีการเลี้ยวในดิน

การเลี้ยวในมุมแคบอย่างราบรื่น — เมื่อเปิดใช้งาน ระบบจะปรับเปลี่ยนเส้นทางที่หักมุมแคบเกินไปให้ราบรื่นขึ้นได้โดยอัตโนมัติ

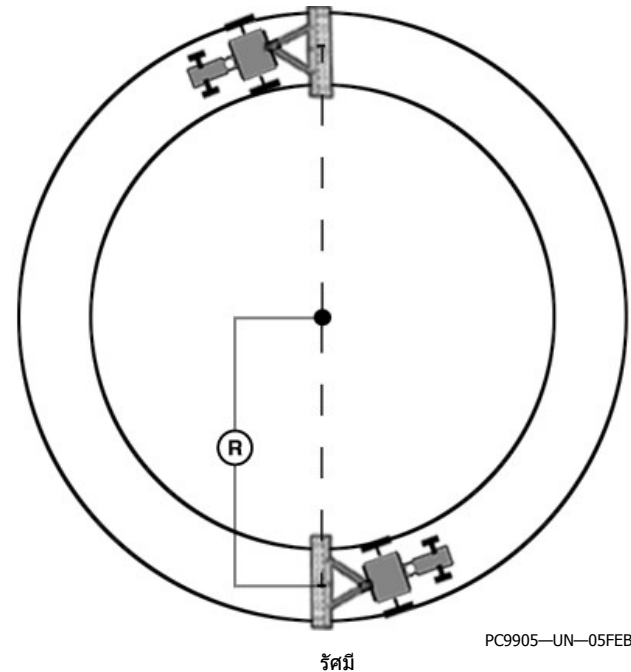
ปัจจัยกระตุ้นการบันทึกแทรกโค้ง — การบันทึกร่องนำการไถโค้งแบบปรับได้สามวิธี: การบันทึกด้วยตนเอง โหมด AutoTrac และโหมดสถานะการทำงาน

หมายเหตุ : ขอแนะนำให้หยุดการบันทึกหากจำเป็นต้องเปลี่ยนทิศทาง การบันทึกในขณะที่ทำการถอยหลังอาจนำไปสู่การสร้างเส้นนำร่องที่ไม่ดี

1. **การบันทึกด้วยตนเอง:** การบันทึกเริ่มต้นเมื่อผู้ปฏิบัติงานกดปุ่มบันทึกเท่านั้น ไม่มีการใช้ปัจจัยกระตุ้นอัตโนมัติในโหมดนี้
2. **โหมด AutoTrac:** การบันทึกจะเริ่มขึ้นโดยอัตโนมัติเมื่อ AutoTrac ทำงานบนเส้นทางที่กำหนดไว้ จากนั้นจะหยุดเมื่อ AutoTrac หยุดทำงาน ปุ่มบันทึกจะยังคงสามารถใช้เพื่อเริ่มหรือหยุดการบันทึกด้วยตนเองได้ขณะอยู่ในโหมดนี้
3. **โหมดสถานะงาน:** การบันทึกจะเชื่อมโยงกับสถานะ "การบันทึกงาน" เมื่อเปิดใช้งาน "การบันทึกงาน" และกำลังทำงานอยู่ การบันทึกเส้นโค้งปรับได้จะเริ่มขึ้น ซึ่งจะหยุดอัตโนมัติเมื่อปิด "การบันทึกงาน"

แนวเส้นต่อขยายที่บันทึกไว้ของแทรกโค้ง AB — คุณสามารถเพิ่มแนวเส้นตรงต่อขยายที่ต้นหรือปลายเส้นทางของแทรกโค้ง AB ได้ โดยส่วนต่อขยายจะมีความยาว 90 ม. (300 ฟุต) การเปิดการตั้งค่าจะไม่เพิ่มส่วนต่อขยายให้กับทางโค้ง AB ที่บันทึกไว้ก่อนหน้านี้

หมายเหตุ : คุณอาจจำเป็นต้องปิดส่วนต่อขยายเพื่อป้องกันไม่ให้เห็นทับกัน หากเส้นทับกัน ก็อาจไม่สามารถสร้างทางโค้งที่เหลือได้



PC9905—UN—05FEB07

R—รัศมีการเลี้ยวของอุปกรณ์ต่อพ่วง

รัศมีการเลี้ยวเมื่ออุปกรณ์ต่อพ่วงกินหน้าดิน - รัศมีการเลี้ยวที่แคบที่สุดที่อุปกรณ์ต่อพ่วงสามารถเลี้ยวได้ขณะที่กำลังกินหน้าดิน

ยิ่งรัศมีการเลี้ยวเมื่ออุปกรณ์ต่อพ่วงกินหน้าดินสูงขึ้นเท่าใด การเลี้ยวก็จะราบรื่นขึ้นเท่านั้น ยิ่งรัศมีการเลี้ยวเมื่ออุปกรณ์ต่อพ่วงกินหน้าดินต่ำลงเท่าใด การเลี้ยวยังมีมุมแคบขึ้นเท่านั้น ค่านี้ยังใช้กับเครื่องจักรที่ไม่ได้ใช้งานการดึงอุปกรณ์ต่อพ่วงอีกด้วย

หมายเหตุ : ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามีการกำหนดรัศมีการเลี้ยวในพื้นที่เป็นค่าที่เป็นจริงสำหรับขนาดของอุปกรณ์ต่อพ่วงที่กำลังใช้งาน

ZIDKX1X,1750229032945-81-26JUN25

การตั้งค่าแทรกวงกลม



ระยะถึงจุดศูนย์กลาง

PC20395—UN—08DEC14

ระยะถึงศูนย์กลางของแกน — ระยะจากศูนย์กลางของวงกลมถึงตำแหน่งปัจจุบัน ระยะสูงสุดที่แสดงคือ 1609 ม. (5280 ฟุต) เท่านั้น เปิดเพื่อเรียกใช้ปุ่มบนแผนที่นำร่อง

CZ76372,0000739-81-08DEC14

ระยะห่างระหว่างแทรก

หมายเหตุ : เมื่อเครื่องจักรอยู่ห่างเกิน 16 กม. (10 ไมล์) จากแทรกที่ 0 ความแม่นยำของเส้นนำร่องจะลดลง

ระยะห่างระหว่างแทร็กจะใช้ในแอปพลิเคชันนำร่องเพื่อกำหนดว่ารอบการเคลื่อนที่แต่ละรอบจะอยู่ห่างจากรอบก่อนหน้าเป็นระยะทางเท่าใด Track Spacing (ระยะห่างระหว่างแทร็ก) จะคล้ายกับ Working Width (ความกว้างของส่วนที่ใช้งาน) แต่จะใช้ Track Spacing (ระยะห่างระหว่างแทร็ก) เพื่อการนำทางเพียงอย่างเดียว และทั้งสองค่าจะไม่เกี่ยวข้องกัน

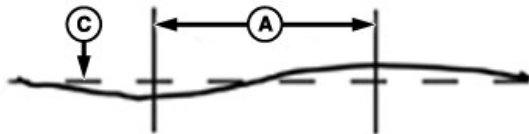
ในการรักษาความกว้างของแถวระหว่างทางผ่าน ให้ตั้งค่าระยะห่างระหว่างแทร็กให้เท่ากับกับความกว้างของส่วนที่ใช้งาน เพื่อให้แน่ใจว่าจะมีส่วนคาบเกี่ยวกันเล็กน้อยในการไถหรือพ่นสเปรย์ หรือเพื่อเพื่อความปลอดภัยเคลื่อนของ GPS ให้กำหนดค่าให้ระยะห่างระหว่างแทร็กน้อยกว่าความกว้างของส่วนที่ใช้งาน

AL70325,00005DC-81-23JUL20

ความไวในการบังคับเลี้ยว

การบังคับเลี้ยวใช้สำหรับปรับอัตราการตอบสนองของระบบบังคับเลี้ยว AutoTrac เมื่อตั้งค่าความไวในการบังคับเลี้ยวสูง การบังคับเลี้ยวจะตอบสนองรวดเร็วขึ้น การตั้งค่านี้จะช่วยให้ระบบสามารถใช้งานได้ในสภาพการทำงานที่บังคับเลี้ยวแบบแมนนวลได้ยาก เช่น เมื่อใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงที่ติดตั้งรวมในตัว และมีโหลดจุดลากสูง การตั้งค่าความไวในการบังคับเลี้ยวต่ำจะทำให้การบังคับเลี้ยวตอบสนองช้าลง และช่วยให้ระบบสามารถควบคุมอุปกรณ์ที่มีโหลดจุดลากต่ำด้วยความเร็วสูงได้

ในตัวเลข 50 ถึง 200 ค่ามาตรฐานคือ 70 ค่าอาจมีการเปลี่ยนแปลง ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับชุดควบคุมระบบบังคับเลี้ยว



PC17128—UN—18JUN13



PC17129—UN—18JUN13

A—รอบ 10 วินาที

B—รอบ 1 วินาที

C—ลักษณะความคลาดเคลื่อนของแทร็ก

- ต่ำเกินไป: ถ้าความไวในการบังคับเลี้ยวต่ำเกินไป แนวความคลาดเคลื่อนของแทร็กที่แสดงบนหน้าจอจะมีลักษณะช้า ลักษณะความคลาดเคลื่อนของแทร็กนี้ (C) จะมีระยะห่างประมาณ 10 วินาที (A) จากด้านหนึ่งถึงอีกด้านหนึ่ง ถ้าแทร็กมีความคลาดเคลื่อนมากเกินไป ให้เพิ่มความไวในการบังคับเลี้ยวที่ละน้อย จนกระทั่งได้ความแม่นยำตามที่ต้องการ
- สูงเกินไป: การตั้งค่าความไวในการบังคับเลี้ยวที่ระดับสูงสุดจะไม่ช่วยให้ได้ความแม่นยำในการกำหนดแทร็กสูงสุด ถ้าตั้งค่าความไวในการบังคับเลี้ยวสูงเกินไป ล้อหน้าจะมีการปรับมากเกินไป ซึ่งจะทำให้ความแม่นยำลดลง และ

ยังทำให้อุปกรณ์ของเพลาน้ำลึกหรือโดยไม่จำเป็นอีกด้วย หากปรับไว้สูงสุด การเคลื่อนที่ของรถจะมากจนทำให้ความไวในการบังคับเลี้ยวถูกปรับกลับไปเป็นระดับมาตรฐานชั่วคราว ความถี่ในการปรับกลับที่พิจารณาได้ว่ามากเกินไปคือ เมื่อมีการปรับห่างกันประมาณ 1 วินาที (B) จากด้านหนึ่งไปยังอีกด้านหนึ่ง ถ้าพบว่าล้อมีการปรับมากเกินไป ให้ลดความไวในการบังคับเลี้ยวที่ละน้อย จนกระทั่งได้ลักษณะที่ต้องการ

หมายเหตุ : หากเกิดความคลาดเคลื่อนของแทร็กเมื่อขับผ่านร่องหรือคูขนาดใหญ่ หรือเมื่อโหลดของอุปกรณ์ต่อพ่วงมีการเปลี่ยนแปลง ถือว่าเป็นสิ่งปกติ การปรับความไวในการบังคับเลี้ยวอย่างเหมาะสมจะช่วยลดความคลาดเคลื่อนของแทร็กได้

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับความไวในการบังคับเลี้ยว กรุณาใช้ฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอของศูนย์ความช่วยเหลือ

HC94949,0000377-81-26SEP13

การกำหนดแทร็กสำหรับการนำร่อง



PC28720—UN—25AUG22

A—ปุ่มกำหนดแทร็ก

B—เพิ่มแทร็กสำหรับการนำร่อง

C—กรอง/เรียงลำดับแทร็กสำหรับการนำร่อง

- เลือก "SET TRACK" (กำหนดแทร็ก) ในหน้าจอการนำร่องหลัก
- ในรายการแทร็กสำหรับการนำร่อง ให้เลือกเส้นนำร่องที่มีอยู่ หรือสร้างเส้นนำร่องใหม่

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการสร้างแทร็กสำหรับการนำร่อง โปรดใช้ฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอของศูนย์ความช่วยเหลือ

HC94949,0000380-81-24MAY24

การกลับเข้าเส้นตามการแนะนำ

หมายเหตุ : การกลับเข้าเส้นตามการแนะนำต้องการชุดควบคุม AutoTrac 2.0 ตรวจสอบยืนยันประเภทชุดควบคุมในหน้าสภาพของ AutoTrac บนแท็บการวิเคราะห์ระบบในแอปพลิเคชันโมดริบิจลียข้อบกพร่อง

หมายเหตุ : การกลับเข้าเส้นตามการแนะนำอาจให้กับรถบางรุ่นไม่ได้

การกลับเข้าเส้นตามคำแนะนำแสดงเส้นประสีขาวเพื่อบอกถึงเส้นทางที่มีประสิทธิภาพมากที่สุดในการนำรถกลับเข้าเส้นการนำร่อง เส้นทางไปยังเส้นการนำร่องจะกำหนดโดยพิจารณาความเร็ว ตำแหน่งเครื่องจักร มุมล้อ และทิศทางการ

เคลื่อนที่ ณ ขณะที่เลือกสวิตช์กลับมาทำงานต่อ เส้นประดังกล่าวจะได้รับการอัปเดตอย่างต่อเนื่องขณะที่รถเคลื่อนที่ด้วย AutoTrac ที่กำหนดค่าสถานะเป็น (2/4 ของแผนภูมิวงกลม) หรือเปิดใช้ (3/4 ของแผนภูมิวงกลม) เมื่อรถกลับเข้าสู่เส้นการนำร่องแล้วเส้นประดังกล่าวจะหายไป

หมายเหตุ : การกลับเข้าสู่เส้นตามการแนะนำไม่สามารถทำงานได้ในขณะรถทำงานในทิศทางถอยหลัง

ch177nn,1685616932700-81-01JUN23

แทริกทางตรง



แทริกทางตรง

PC28721—UN—25AUG22

โหมดแทริกทางตรงจะช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถขับเป็นเส้นทางตรงขนานกันได้ โดยใช้จอแสดงผลและเสียงเตือนเพื่อแจ้งให้ผู้ปฏิบัติงานทราบเมื่อรถกำลังจะออกนอกแทริก

โหมดแทริกทางตรงช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถสร้างแทริกทางตรงเริ่มต้นสำหรับพื้นที่ปฏิบัติงานได้โดยใช้การกำหนดค่าของตัวเลือกแทริกที่ 0 ที่มีหลายรูปแบบ เมื่อกำหนดร่องนำการไถที่ 0 (ร่องนำอ้างอิง) แล้ว ระบบจะสร้างรอบการเคลื่อนที่ทั้งหมดในพื้นที่ขึ้น เส้นทางผ่านแต่ละเส้นจะมีลักษณะเช่นเดียวกับเส้นทางผ่านเส้นแรก เพื่อให้แน่ใจว่าข้อผิดพลาดในการบังคับเลี้ยวจะไม่เกิดขึ้นตลอดพื้นที่ปฏิบัติงาน ทางผ่านที่ถูกสร้างขึ้นสามารถใช้ในการทำงานของการกำหนดแทริกแบบขนานหรือ AutoTrac ได้

วิธีการกำหนดร่องนำการไถที่ 0:

- A + B - กำหนดร่องนำการไถที่ 0 โดยขับรถไปตามร่องนำการไถดังกล่าว
- A + B อัตโนมัติ - กำหนดร่องนำการไถที่ 0 โดยขับรถไปตามแนวร่องนำการไถดังกล่าว
- A + ทิศทางในการเคลื่อนที่ - กำหนดแทริก 0 โดยขับรถไปยังตำแหน่ง A แล้วใส่ค่าทิศทางในการเคลื่อนที่ที่กำหนดไว้ล่วงหน้า
- ละติจูด/ลองจิจูด - กำหนดแทริกที่ 0 โดยป้อนค่าละติจูดและลองจิจูดที่กำหนดไว้ล่วงหน้าสำหรับตำแหน่ง A และ B
- ละติจูด/ลองจิจูด + ทิศทางในการเคลื่อนที่ - กำหนดแทริกที่ 0 โดยป้อนละติจูดและลองจิจูดที่กำหนดไว้ล่วงหน้าสำหรับตำแหน่ง A แล้วใส่ค่าทิศทางในการเคลื่อนที่ที่กำหนดไว้ล่วงหน้า
- การเข้าถึงของเครื่องจักร A + B - กำหนดแทริกที่ 0 โดยขับไปตามแนวแทริกดังกล่าว
- การเข้าถึงของเครื่องจักร A + ทิศทางในการเคลื่อนที่ - กำหนดแทริกที่ 0 โดยขับไปยังตำแหน่ง A แล้วป้อนค่าทิศทางในการเคลื่อนที่ที่กำหนดไว้ล่วงหน้า
- ละติจูด/ลองจิจูดการเข้าถึงของเครื่องจักร + ทิศทางในการเคลื่อนที่ - กำหนดแทริกที่ 0 โดยป้อนค่าละติจูดและ

ลองจิจูดที่กำหนดไว้ล่วงหน้าสำหรับตำแหน่ง A แล้วป้อนค่าทิศทางในการเคลื่อนที่ที่กำหนดไว้ล่วงหน้า

หมายเหตุ : การกำหนดแทริกที่ 0 สามารถทำได้ในระหว่างการทำงาน (เช่น การปลูก) แต่ปุ่มบางปุ่มจะไม่สามารถใช้ได้ในการระหว่างการสร้างเส้นนำร่อง

การเข้าถึงของเครื่องจักร

การเข้าถึงของเครื่องจักรคือการใช้งานแทริกทางตรงเพื่อป้อนเส้นทางในทุ่งระหว่างทางผ่านพืชผล

ทิศทางการเคลื่อนที่

หมายเหตุ : สามารถแก้ไขทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นทางได้ในเวลาที่ใช้เส้นทางทางตรงที่ถูกสร้างขึ้นมาผ่านวิธีการแบบ A + ทิศทางการเคลื่อนที่ หรือวิธีการแบบละติจูด/ลองจิจูด + ทิศทางการเคลื่อนที่เท่านั้น

ข้อมูลทิศทางการเคลื่อนที่ชุดใหม่จะถูกเก็บบันทึกเอาไว้ในแทริกที่มีอยู่ในแต่ละครั้งที่ค่านีมีการเปลี่ยนแปลง หากมีการส่งออกข้อมูลไปที่ John Deere Operations Center หลังจากเปลี่ยนแปลงทิศทางการเคลื่อนที่แล้ว แทริกที่มีการปรับเปลี่ยนจะเข้ามาแทนที่แทริกที่เก็บบันทึกภายในศูนย์ปฏิบัติการ

วิธีการคำนวณเส้นนำร่อง

การคำนวณเส้นนำร่องเป็นวิธีการคำนวณตั้งต้นแบบฉบับของ John Deere วิธีการคำนวณเส้นนำร่องแบบอื่นๆ ได้แก่:

- วิธีการแบบที่ไม่ใช่ John Deere แบบที่ 1 - ใช้วิธีการคำนวณแบบ BeeLine
- วิธีการแบบที่ไม่ใช่ John Deere แบบที่ 2 - ใช้วิธีการคำนวณแบบ Trimble

หมายเหตุ : เส้นนำร่องสามารถถ่ายโอนไปยังผู้ใช้ผ่านการแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงาน หรือผ่านไฟล์ติดตั้งโดยใช้ไดรฟ์ USB หรือการถ่ายโอนข้อมูลแบบไร้สาย

พีเจอร์นีใช้สำหรับการสร้างเส้นนำร่องแนวตรงใหม่เท่านั้น ระบบรองรับการสร้างแทริกทางตรงใหม่ทุกวิธี แต่ขอแนะนำให้ใช้วิธี A+B เมื่อสร้างเส้นนำร่องโดยพิจารณาจากแถวหรือร่องผลผลิตที่เคยทำก่อนหน้านี้ด้วยระบบอื่นที่คล้ายกัน การใช้ทิศทางการเคลื่อนที่ A+ เดียวกับระบบอื่นที่คล้ายกันจะไม่ทำให้ประสิทธิภาพเป็นไปตามที่ต้องการ

หากต้องการทราบข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการสร้างแทริกทางตรง ให้ไปยัง Help Center Onscreen (ความช่วยเหลือบนหน้าจอ) ของศูนย์ความช่วยเหลือ

ทำซ้ำแทริก

ทำซ้ำแทริกจะสร้างสำเนาของแทริกนำร่องที่ใช้งานอยู่

แทริกที่ทำซ้ำใหม่จะมีชื่อตามค่าเริ่มต้นเป็นชื่อของแทริกเดิม โดยเติม (1) ต่อท้าย เลือกกล่องป้อนชื่อแทริกเพื่อแก้ไขชื่อแทริก แทริกใหม่สามารถอยู่กึ่งกลางบนเครื่องจักรหรือเลื่อนไปทางขวาหรือซ้ายได้

หากแทริกตั้งต้นสร้างโดยการใช่วิธี A + ทิศทางในการเคลื่อนที่ หรือละติจูด/ลองจิจูด + ทิศทางในการเคลื่อนที่

ทิศทางการเคลื่อนที่ของของแทรกใหม่สามารถแก้ไขได้โดยเลือกช่องรายการทิศทางการเคลื่อนที่

ch177nn,1740731168324-81-28FEB25

ห่างจากตำแหน่งการเลี้ยว 10 วินาที และจะเตือนอีกครั้งเมื่อเลี้ยวที่ถึงตำแหน่งการเลี้ยวที่คาดการณ์ไว้

CZ76372,0000737-81-08DEC14

Quick Line



ซอฟต์แวร์ Quick Line

PC28722—UN—25AUG22

ใช้ Quick Line เพื่อสร้างแทร็กนำร่องที่หน้าจอดูข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานโดยกดปุ่มเพียงไม่กี่ปุ่ม แทร็กจะตั้งชื่อโดยอัตโนมัติโดยไม่มีข้อมูลการตั้งค่า

หากต้องการบันทึก Quick Line ให้เปิดรายชื่อแทร็กนำร่องแล้วเลือกปุ่มแก้ไขและเปลี่ยนชื่อแทร็ก

วิธีของ Quick Line:

- Quick Line แบบอัตโนมัติ B – จะสร้างจุด B อัตโนมัติหลังจากขับเคลื่อนเป็นระยะทาง 15 ม. (49.2 ฟุต)
- Quick Line แบบ A+B – สร้างร่องนำการไถ A+B แบบกำหนดเอง

ใช้แอปพลิเคชันตัวจัดการหน้าจอเพื่อเพิ่มปุ่มลัดสำหรับ Quick Line แบบอัตโนมัติ B หรือ Quick Line แบบ A+B ไปยังแถบคำสั่งลัด

AL70325,000050D-81-27SEP22

การนำร่องในแทร็กตรง

เมื่อใช้แทร็กตรง ไม่จำเป็นต้องขับเคลื่อนตามแทร็กเรียงตามลำดับแทร็กที่ใกล้ที่สุดจะถูกเน้นด้วยเส้นหนาสีขาว

หมายเลขแทร็กจะแสดงขึ้นที่ใต้ตัวแสดงความแม่นยำของเส้นทาง และระบบจะปรับข้อมูลดังกล่าวโดยอัตโนมัติเมื่อขับเคลื่อนเข้าสู่แทร็กใหม่ หมายเลขแทร็กจะบอกจำนวนเส้นที่อยู่ห่างจากแทร็ก 0 ตามด้วยทิศทางการจากแทร็ก 0 ทิศทางของแทร็กจะแสดงตามทิศจากแทร็ก 0 (เหนือ ใต้ ตะวันออก และตะวันตก) หมายเลขแทร็กจะเปลี่ยนแปลงขณะที่รถอยู่ที่ตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างสองแทร็ก

ตัวแสดงความแม่นยำของเส้นทางจะแสดงระยะทางที่รถอยู่ห่างจากแทร็ก ระยะทางที่รถอยู่ห่างจากแทร็กจะแสดงระยะห่างจากแทร็กที่ใกล้ที่สุดถึงรถ ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะเพิ่มขึ้นจนกระทั่งรถเคลื่อนที่ถึงตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างแทร็กสองเส้น หลังจากถึงตำแหน่งกึ่งกลางแล้ว ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะลดลงเมื่อรถเคลื่อนที่เข้าหาแทร็กที่อยู่ถัดไป

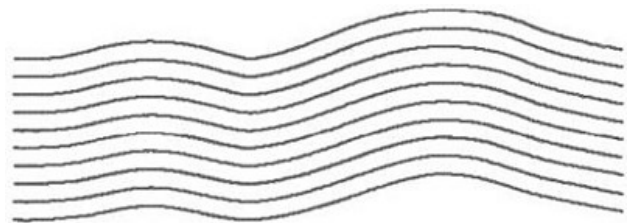
ตัวคาดการณ์การเลี้ยวจะแสดงระยะห่างถึงจุดสิ้นสุดในส่วนบนขวาของมุมมองการนำร่อง ค่าระยะทางจะลดลงจนถึงตำแหน่งการเลี้ยวที่คาดการณ์ไว้ และสัญญาณเสียงจะดังขึ้นเมื่อรถอยู่

ทางโค้ง AB



ทางโค้ง AB

PC28723—UN—25AUG22



PC9028—UN—16APR06

โค้ง AB ช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถขับเคลื่อนทางโค้งในทุ่งที่มีจุดสิ้นสุดสองจุด (เริ่มต้นและสิ้นสุด) ทางผ่านขนานในทิศทางการเคลื่อนที่ใด ๆ ถูกสร้างขึ้นตามแทร็กเดิมที่เคยขับ ทางผ่านแต่ละเส้นจะถูกสร้างขึ้นจากทางผ่านเดิมที่เคยขับ เพื่อให้แน่ใจว่าข้อผิดพลาดในการบังคับเลี้ยวจะไม่เกิดขึ้นซ้ำตลอดทั่วทั้งพื้นที่ปฏิบัติงาน รอบการเคลื่อนที่ที่ไม่ได้มีลักษณะเหมือนกับรอบการเคลื่อนที่เริ่มต้น ความโค้งของรอบการเคลื่อนที่จะเปลี่ยนไป เพื่อลดข้อผิดพลาดระหว่างรอบการเคลื่อนที่แต่ละรอบ

หมายเหตุ : สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับการปรับระบบของคุณเพื่อให้ได้ประสิทธิภาพสูงสุด กรุณาดูที่ "การตั้งค่าแทร็กโค้ง"

แทร็กโค้ง AB ที่บันทึกในขั้นตอนจะต้องยาวอย่างน้อย 3 เมตร (10 ฟุต) เพื่อให้ได้แทร็กโค้ง AB ที่ถูกต้อง

เมื่อบันทึกแทร็กโค้ง AB (ร่องนำการไถ 0) แล้ว ร่องนำการไถเพิ่มเติมจะถูกสร้างขึ้นอีกสิบร่อง (ตามแนวรอบการเคลื่อนที่ที่หารอบที่ทั้งสองด้านของร่องนำการไถ 0) เมื่อรถขับผ่านแทร็กที่ห่างจากแทร็ก 0 แทร็กเพิ่มเติมจะถูกสร้างขึ้นอีกสิบแทร็กในทิศทางเดียวกัน ระบบจะยังคงสร้างทางผ่านเพิ่มเติม ในขณะที่เครื่องจักรขับผ่านทางผ่านล่าสุดที่แสดงบนหน้าจอ รถต้องอยู่ในระยะ 400 ม. (0.25 ไมล์) จากเส้นที่สร้างขึ้นล่าสุด เพื่อให้ระบบสามารถสร้างเส้นทางโค้งต่อไปได้ ถ้ารถไม่อยู่ในขอบเขตดังกล่าว อาจใช้เวลาหลายนาทีกในการกำหนดเส้นทางใกล้กับรถที่จะแสดงขึ้นบนหน้าจอ ในระหว่างนี้ ข้อความ "Calculating Curves" (กำลังคำนวณแทร็กโค้ง) จะแสดงขึ้นบนหน้าจอ

หมายเหตุ : ในโหมดทางโค้ง AB จะสามารถข้ามทางผ่านได้

รอบการเคลื่อนที่ที่ไม่ได้มีลักษณะเหมือนกับรอบการเคลื่อนที่เริ่มต้น ความโค้งของรอบการเคลื่อนที่จะเปลี่ยนไป เพื่อรักษาระดับความคลาดเคลื่อนระหว่างรอบการเคลื่อนที่แต่ละรอบ เมื่อผ่านไปแต่ละครั้ง ความโค้งของรอบการเคลื่อนจะหมุนหรือเข้าเพิ่มขึ้นตาม

หมายเหตุ : ข้อความ "Sharp Curve" (แอทริกโค้งแคบ) และ "End of Path" (สิ้นสุดเส้นทาง) อาจแสดงขึ้นเมื่ออยู่ในโหมดแอทริกโค้ง AB

แอทริกโค้ง AB จะถูกสร้างขึ้นโดยมีแนวเส้นตรงต่อขยายยาว 91 ม. (300 ฟุต) จากตำแหน่งสิ้นสุดเส้นทางจริงที่บันทึกไว้ ส่วนขยายของเส้นขยายก่อนและหลังบันทึกไว้เพื่อจัดเรียงเครื่องหรือทำเส้นทางต่อ

เมื่อเลือก "เปลี่ยนแอทริก" แอทริกปัจจุบันจะได้รับการปรับและจะมีการสร้างทางผ่านห้าทางผ่านบนแต่ละฝั่งของแอทริก สามารถใช้แอทริกโค้ง AB หลังจากสร้างแอทริกแรกขึ้นแล้ว แอทริกเพิ่มเติมจะสร้างขึ้นระหว่างการทำงาน ใช้ปุ่มเลื่อนแอทริกไปทางซ้ายหรือทางขวาเพื่อเลื่อนและวางแอทริกโค้ง AB ขึ้นใหม่

ดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการสร้างแอทริกโค้ง AB

ทำซ้ำแอทริก

ทำซ้ำแอทริกจะสร้างสำเนาของแอทริกนำร่องที่ใช้ทำงานอยู่

แอทริกที่ทำซ้ำใหม่จะมีชื่อตามค่าเริ่มต้นเป็นชื่อของแอทริกเดิม โดยเติม (1) ต่อท้าย เลือกกล่องป้อนชื่อแอทริกเพื่อแก้ไขชื่อแอทริก แอทริกใหม่สามารถอยู่กึ่งกลางบนเครื่องจักรหรือเลื่อนไปทางขวาหรือซ้ายได้

ch177nn,1740731212961-81-28FEB25

การนำร่องในแอทริกโค้ง AB

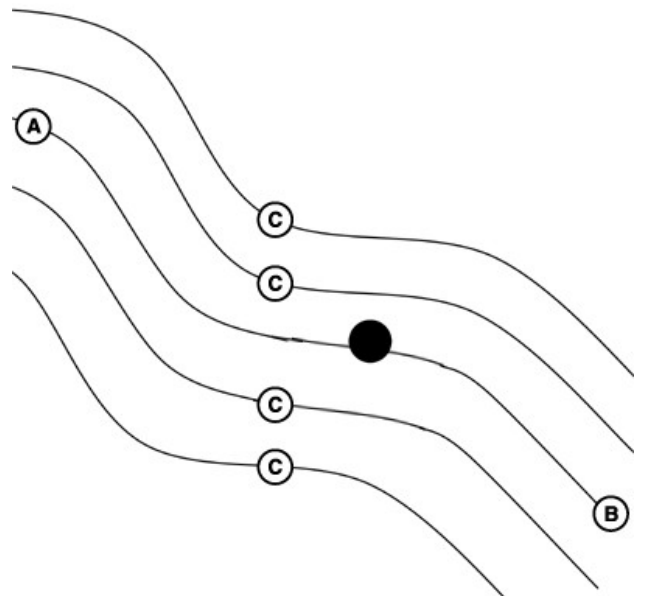
แอทริกที่ใกล้ที่สุดจะถูกเน้นด้วยเส้นหนาสีขาว

หมายเลขแอทริกจะแสดงขึ้นที่ใต้ตัวแสดงความแม่นยำของเส้นทาง และระบบจะปรับข้อมูลดังกล่าวโดยอัตโนมัติเมื่อขับเข้าสู่แอทริกใหม่ หมายเลขแอทริกจะบอกจำนวนเส้นที่อยู่ห่างจากแอทริก 0 ตามด้วยทิศทางจากแอทริก 0 ทิศทางของแอทริกจะแสดงตามทิศจากแอทริก 0 (เหนือ ใต้ ตะวันออก และตะวันตก) หมายเลขแอทริกจะเปลี่ยนแปลงขณะที่รถอยู่ที่ตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างสองแอทริก

ตัวแสดงความแม่นยำของเส้นทางจะแสดงระยะทางที่รถอยู่ห่างจากแอทริก ระยะทางที่รถอยู่ห่างจากแอทริกจะแสดงระยะห่างจากแอทริกที่ใกล้ที่สุดถึงรถ ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะเพิ่มขึ้นจนกระทั่งรถเคลื่อนที่ถึงตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างแอทริกสองเส้น หลังจากถึงตำแหน่งกลางแล้ว ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะลดลงเมื่อรถเคลื่อนที่เข้าหาแอทริกที่อยู่ถัดไป

CZ76372,0000736-81-08DEC14

การบันทึกเส้นทางตรงหรือการหลบสิ่งกีดขวาง



PC9030C—UN—27OCT06

การหลบสิ่งกีดขวาง



PC15310—UN—09APR13

ปุ่มเส้นแอทริกโค้งและเส้นแอทริกตรง

- A—ตำแหน่ง A
- B—ตำแหน่ง B
- C—เส้นทางที่สร้างจากแอทริก 0
- D—ส่วนโค้ง
- E—ส่วนตรง

1. เริ่มการบันทึกแอทริกโค้ง AB
2. เมื่อต้องการบันทึกเส้นทางตรง ให้เลือกปุ่ม "Straight Segment" (ส่วนตรง)

หมายเหตุ : ส่วนตรงจะถูกกำหนดจากตำแหน่งที่กดปุ่ม "ส่วนตรง" จนกระทั่งกดปุ่ม "ส่วนโค้ง" หรือปุ่ม "Done" (เสร็จสิ้น) เมื่อสิ้นสุดแอทริก

3. เลือกปุ่ม "Curved Line" (เส้นโค้ง) เพื่อจบการบันทึกเส้นทางตรง และกลับไปยังการบันทึกเส้นทางโค้งต่อไป

ขั้นตอนนี้เป็นประโยชน์เมื่อมีเส้นทางที่ตรงและยาว หรือเมื่อต้องการหลบสิ่งกีดขวาง

ปุ่มส่วนโค้งและตรงสามารถใช้งานได้ตลอดเวลาที่ต้องการขณะที่กำลังบันทึก

HC94949,00003C3-81-13SEP13

เส้นโค้งปรับได้



เส้นโค้งปรับได้

PC28725—UN—30AUG22

หมายเหตุ : สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูที่การปรับประสิทธิภาพของระบบให้เหมาะสม (ดูที่การตั้งค่าร่องนำการไถทางโค้งในส่วนนี้)

แท็กโค้งแบบปรับได้ช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถบันทึกเส้นทางโค้งที่เคยขับด้วยตนเองได้ หลังจากบันทึกการขับตามทางโค้งที่เคยขับไว้ครั้งแรกและกลับรถ เส้นทางที่เดินรถจะปรากฏขึ้นและผู้ปฏิบัติงานจะสามารถใช้ Parallel Tracking หรือเปิดใช้งาน AutoTrac ได้

หลังจากบันทึกการเคลื่อนที่เริ่มต้น รอบการเคลื่อนที่เพิ่มเติมแต่ละเส้นจะถูกสร้างขึ้นจากทางผ่านที่เคยขับก่อนหน้านี้ เพื่อให้แน่ใจว่าข้อผิดพลาดในการบังคับเลี้ยวจะไม่เกิดขึ้นซ้ำตลอดทั่วทั้งพื้นที่งาน

หมายเหตุ : การข้ามรอบการเคลื่อนที่ (Skip Pass) ช่วยให้ผู้ควบคุมสามารถข้ามร่องนำการไถที่อยู่ถัดจากร่องนำการไถปัจจุบันได้ ไม่สามารถใช้งานการข้ามรอบการเคลื่อนที่ในการบันทึกร่องนำการไถโค้งแบบปรับได้

ทางผ่านที่สร้างขึ้นจะไม่ได้เหมือนกันทุกประการกับทางผ่านเดิม ความโค้งของทางผ่านจะเปลี่ยนไปเพื่อรักษาระดับความแม่นยำของทางผ่านสู่ทางผ่าน เมื่อจำเป็น ผู้ปฏิบัติงานสามารถเปลี่ยนเส้นทางที่เป็นทางโค้งได้ทุกตำแหน่งในพื้นที่งาน เพียงบังคับเลี้ยวรถให้ออกนอกเส้นทางที่เกิดขึ้นซ้ำ

หมายเหตุ : อาจมีการแสดงข้อความ "โค้งหักศอก" และ "สิ้นสุดเส้นทาง" เมื่ออยู่ในโหมดแท็กโค้งแบบปรับได้

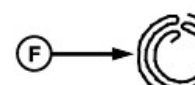
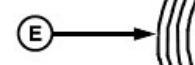
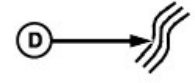
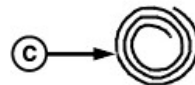
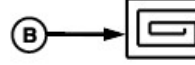
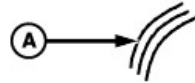
ผู้ปฏิบัติงานสามารถขับได้ทั้งด้วยตนเองในเส้นนำร่องที่สร้างขึ้นโดยใช้ Parallel Tracking หรือเปิดใช้งาน AutoTrac เมื่อบันทึกทางผ่านครั้งแรกและเส้นทางที่เกิดขึ้นซ้ำปรากฏขึ้น

หากเชสชันการบันทึกทางโค้งหยุดทำงาน เส้นนั้นจะไม่ประมาณการหน้าเครื่องจักร ผู้ปฏิบัติงานสามารถใช้ AutoTrac กับเส้นที่มีให้ใช้งานได้จากเชสชันการบันทึกก่อนหน้านี้ การสิ้นสุดเชสชันการบันทึกจะบันทึกส่วนทางโค้งที่บันทึกไว้ทั้งหมดภายในเชสชันเป็นแท็กเดียว

หมายเหตุ : ไม่แนะนำให้ใช้ฟังก์ชันเส้นร่องนำการไถเมื่อใช้ร่องนำการไถโค้งแบบปรับได้ เมื่ออยู่ในโหมดร่องนำการไถโค้งแบบปรับได้ การเคลื่อนร่องนำการไถจะไม่ช่วยขจัดความคลาดเคลื่อนของ GPS

คุณสามารถเพิ่มส่วนทางโค้งเพิ่มเติมลงในร่องนำการไถโค้งแบบปรับได้ที่มีอยู่เมื่อแก้ไขร่องนำการไถนำร่อง

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการสร้างร่องนำการไถโค้งแบบปรับได้ โปรดใช้ไปที่ส่วนช่วยเหลือบนหน้าจอของศูนย์ช่วยเหลือ



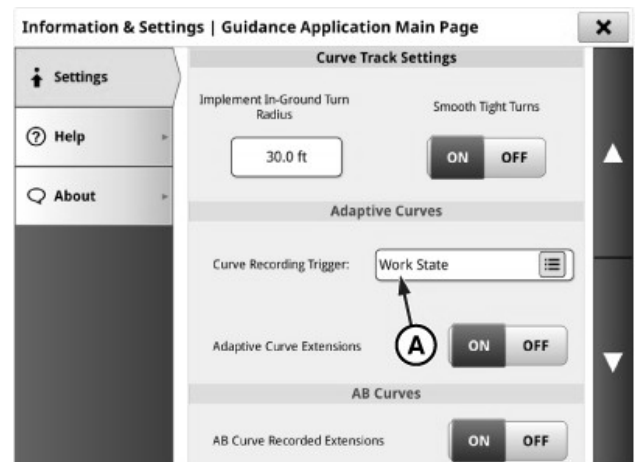
- A—โค้งอย่างง่าย
- B—กรอบ
- C—เกลียว
- D—โค้งรูปตัว S
- E—ลู่
- F—วงกลม

PC9032—UN—17APR06

โหมดร่องนำการไถโค้งแบบปรับได้ช่วยให้ผู้ควบคุมสามารถขับโดยมีการนำร่องในพื้นที่ปฏิบัติงานได้หลายรูปแบบ

- โค้งอย่างง่าย
- โค้งรูปตัว S
- กรอบ
- ลู่
- เกลียว
- วงกลม

สามารถเพิ่มส่วนขยายเส้นลงในร่องนำการไถโค้งแบบปรับได้ที่มีอยู่ นี่เป็นส่วนขยายชั่วคราว (90 ม.) ที่แสดงขึ้นมาเมื่ออยู่ใกล้กับเส้น ไม่จำเป็นต้องบันทึก



PC676265—UN—26JUN25

ส่วนต่อขยายทางโค้งปรับได้

ZIDXX1X,1750231125361-81-25JUN25

การนำร่องในแทร็กโค้งแบบปรับได้

สำคัญ : เมื่อจำเป็นต้องทำงานในเส้นทางเดิมซ้ำอย่างแม่นยำโดยใช้ข้อมูลแทร็กโค้งแบบปรับได้ที่บันทึกไว้ จำเป็นต้องสร้างข้อมูลแทร็กเริ่มต้นและรอบการเคลื่อนที่ที่ย่อยในพื้นที่ปฏิบัติงานด้วยความแม่นยำของ StarFire RTK สถานีฐาน RTK ควรทำงานในโหมดสถานีพิกัดสัมบูรณ์

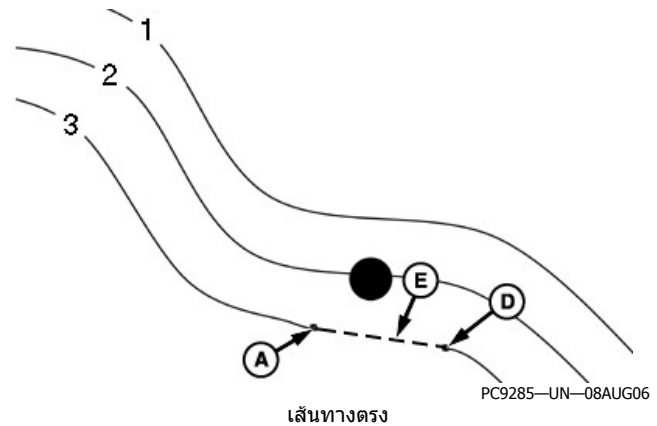
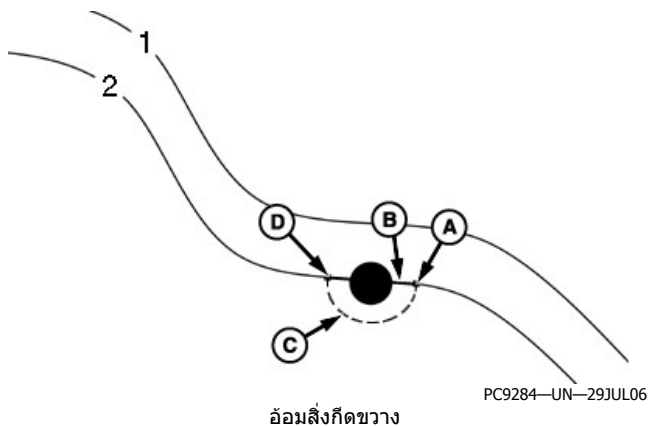
หมายเหตุ : ระยะห่างระหว่างแทร็กสำหรับแทร็กทางโค้งปรับได้มีค่าคงที่ หากใช้ความกว้างของอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ต่างกันขณะกลับไปในพื้นที่ปฏิบัติงาน จะต้องบันทึกข้อมูลใหม่

แทร็กที่ใกล้ที่สุดจะถูกเน้นด้วยเส้นหนาสีขาว ตัวแสดงความแม่นยำของเส้นทางจะแสดงระยะทางที่รถอยู่ห่างจากแทร็ก ระยะทางที่รถอยู่ห่างจากแทร็กจะแสดงระยะห่างจากแทร็กที่ใกล้ที่สุดถึงรถ ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะเพิ่มขึ้นจนกระทั่งรถเคลื่อนที่ถึงตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างแทร็กสองเส้น หลังจากถึงตำแหน่งกึ่งกลางแล้ว ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะลดลงเมื่อรถเคลื่อนที่เข้าหาแทร็กที่อยู่ถัดไป

ถ้าไม่ได้อยู่ในระหว่างการบันทึกแทร็กโค้ง จะไม่มีการวาดเส้นและจะสามารถใช้ได้เพียง AutoTrac บนเส้นทางที่มีอยู่แล้วเท่านั้น เมื่ออยู่ในระหว่างการบันทึก เส้นจะถูกวาดต่อจากเส้นก่อนหน้านี้ การบันทึกดังกล่าวสามารถใช้เพื่อบันทึกเส้นเพิ่มเติมด้วยตนเอง หรือผู้ควบคุมสามารถเลือก "AutoTrac" ใน "Curve Recording Triggers" (ปัจจัยกระตุ้นการบันทึกแทร็กโค้ง) และใช้ AutoTrac บนเส้นที่วาดขึ้นได้

ch177nn,1685616988383-81-01JUN23

การบันทึกเส้นทางตรงในแทร็กโค้งแบบปรับได้



- A—เลือกเส้นตรง
- B—ส่วนของแทร็กตรงจะถูกสร้างขึ้นเพื่อเชื่อมต่อจุดสองจุดเข้าด้วยกัน
- C—ไม่มีการบันทึกเส้นทางของรถแทรกเตอร์
- D—เลือกเส้นแทร็กโค้ง
- E—เส้นทางถูกบันทึกเป็นเส้นตรงระหว่างจุด A และ D
- F—ปุ่ม "Curved Line" (เส้นโค้ง) (เส้นแทร็กโค้ง)
- G—ปุ่ม "Straight Line" (เส้นแทร็กตรง)

1. เริ่มการบันทึกแทร็กโค้งแบบปรับได้
2. เมื่อต้องการบันทึกเส้นทางตรง ให้เลือกปุ่ม "Straight Line" (เส้นตรง)

หมายเหตุ : ส่วนตรงจะถูกกำหนดจากตำแหน่งที่กดปุ่ม "ส่วนตรง" จนกระทั่งกดปุ่ม "ส่วนโค้ง" หรือปุ่ม "Done" (เสร็จสิ้น) เมื่อสิ้นสุดแทร็ก

3. เลือกปุ่ม "Curved Line" (เส้นโค้ง) เพื่อจบการบันทึกเส้นตรง และกลับไปยังการบันทึกเส้นทางโค้งต่อไป

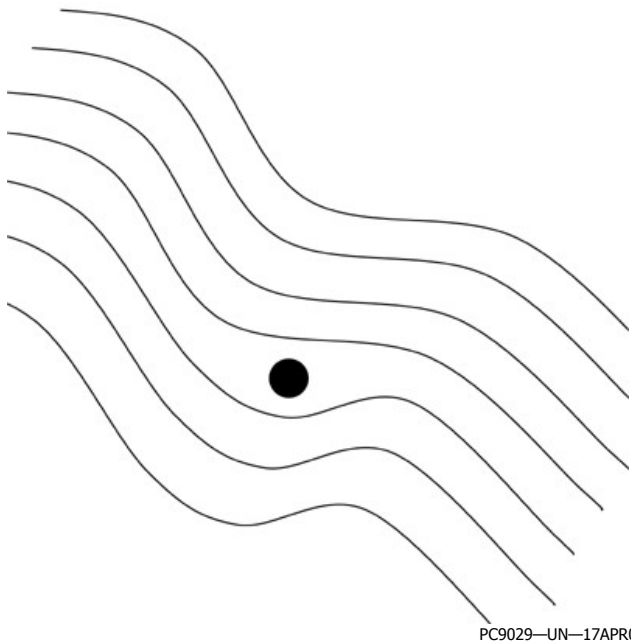
ขั้นตอนนี้จะป้อนประโยชน์เมื่อมีเส้นทางที่ตรงและยาว หรือเมื่อต้องการหลบสิ่งกีดขวาง

ปุ่มส่วนโค้งและตรงสามารถใช้งานได้ตลอดเวลาที่ต้องการขณะที่กำลังบันทึก

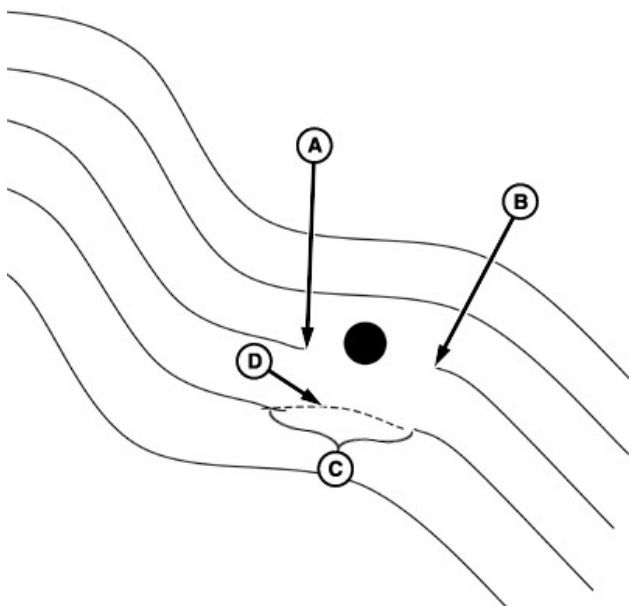
หมายเหตุ : ความยาวของส่วนของเส้นตรงที่ยาวที่สุดที่สามารถสร้างได้คือ 0.8 กม. (0.5 ไมล์) (2,640 ฟุต) เมื่อต้องการสร้างเส้นที่ยาวกว่านั้น ส่วนของเส้นจะไม่เชื่อมต่อกัน และทำให้มีช่องว่างในเส้นทาง

HC94949,0000395-81-13SEP13

การหลบสิ่งกีดขวาง



PC9029—UN—17APR06



PC9030—UN—17APR06

- A—ปิดการบันทึก
B—เปิดการบันทึก
C—เปิดช่องว่างในเส้นทางผ่านถัดไป
D—ขับเคลื่อนตัวเองเพื่อสร้างเส้นทางอีกครั้ง

ผู้ควบคุมจะต้องขับอ้อมสิ่งกีดขวางต่างๆ ที่พบในพื้นที่ปฏิบัติงานในขณะที่ใช้งานแทรกเตอร์ได้แบบปรับได้ เช่น ปากบ่อ เสาโทรศัพท์ หรือเสาไฟฟ้า

หมายเหตุ : ใช้ปุ่มเส้นตรงเพื่อบันทึกเส้นตรงรอบสิ่งกีดขวางเพื่อหลีกเลี่ยงช่องว่างในเส้นทาง

เปิดการบันทึก: ถ้าเปิดการบันทึกไว้ขณะที่ขับอ้อมสิ่งกีดขวางเส้นทางที่ออกนอกเส้นทางที่กำหนดไว้จะถูกบันทึก และจะกลายเป็นส่วนหนึ่งของเส้นทาง เมื่อขับเข้าใกล้บริเวณดังกล่าวในรอบการเคลื่อนที่ถัดไป เส้นทางที่กำหนดไว้สำหรับรอบการ

เคลื่อนที่ปัจจุบันของรถจะเบี่ยงตามไปด้วย รถจะเลี้ยวเบี่ยงออกตามเส้นทางดังกล่าว ในกรณีที่ต้องการขับเป็นแนวตรงออกจากแนวการเบี่ยง ผู้ควบคุมจะต้องเข้าบังคับรถออกจากแนวการเบี่ยงด้วยตนเอง เมื่อผู้ควบคุมขับผ่านเส้นทางเบี่ยงในพื้นที่ปฏิบัติงาน และกลับสู่เส้นทางที่วางแผนไว้ สามารถกดปุ่มทำงานต่อเพื่อให้ AutoTrac เข้าควบคุมรถต่อไปได้

ปิดการบันทึก: ถ้าปิดการบันทึกไว้ขณะที่ขับเข้าหาสิ่งกีดขวางแล้วบังคับรถเพื่อหลบ จากนั้นเริ่มการบันทึกต่อเมื่อผ่านสิ่งกีดขวางแล้ว และใช้ AutoTrac เพื่อนำทางต่อจนสิ้นสุดรอบการเคลื่อนที่ จะทำให้มีช่องว่างในเส้นทางที่บันทึกในตำแหน่งที่สิ่งกีดขวางอยู่ ในเส้นทางถัดจากนั้น เมื่อรถเคลื่อนที่เข้าใกล้ช่องว่าง ผู้ควบคุมจะต้องควบคุมรถและขับผ่านช่องว่างดังกล่าวด้วยตนเอง คุณสามารถเปิดใช้งาน AutoTrac ได้เมื่อขับผ่านช่องว่างและกลับเข้าสู่เส้นทางที่กำหนดไว้แล้ว ช่องว่างจะไม่ปรากฏขึ้นในรอบการเคลื่อนที่ต่อมา トラブイที่เปิดการบันทึกในรอบการเคลื่อนที่ถัดไปไว้

ch177nn,1685617008861-81-01JUN23

AutoPath

AutoPath ใช้ข้อมูลแถวหรือขอบเขตเพื่อสร้างเส้นนำร่องสำหรับการทำงานในพื้นที่ปฏิบัติงานต่อมา AutoPath ช่วยลดการทำงานแบบคาดเดาและผิดพลาดของผู้ปฏิบัติงานที่จำเป็นเพื่อนำทางผ่านพื้นที่ปฏิบัติงานได้อย่างแม่นยำ เส้น AutoPath ลดเวลาในการตั้งค่า ลดการคาดเดาแถวปลูกที่ผิดและลดความเสียหายจากการตั้งค่าการนำร่องที่ไม่ถูกต้อง

ก่อนใช้เส้นนำร่อง AutoPath ให้นำเข้าข้อมูลเส้นทาง AutoPath จาก John Deere Operations Center ข้อมูลเส้น AutoPath จะรวมอยู่ในไฟล์ติดตั้ง หากไม่มีแหล่งข้อมูลอยู่ คุณสามารถสร้างเส้นนำร่อง AutoPath ได้โดยใช้ขอบเขตสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดู "แก้ไข AutoPath" ในฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอ

ข้อกำหนดเฉพาะสำหรับเครื่องจักร:

AutoPath สามารถทำงานร่วมกับเครื่องจักรต่อไปนี้ที่ติดตั้งระบบ AutoTrac ของ John Deere หรือ Reichardt Green Fit:

หมายเหตุ : เพื่อประสิทธิภาพสูงสุด ให้ใช้ AutoTrac RowSense ร่วมกับ AutoPath

- รถแทรกเตอร์
- เครื่องพ่นสาร
- เครื่องเกี่ยววัด
- รถเรียงฟาง John Deere [เฉพาะ AutoPath (ขอบเขต) เข้ากันได้]

หมายเหตุ : เอกสาร AutoPath จะไม่สามารถใช้งานได้เมื่อเปิดใช้งานโหมดการบันทึกข้อมูล ISOBUS ในการตั้งค่างาน

AutoPath (แถว)

AutoPath (แถว) ใช้แหล่งที่มาของการปฏิบัติงานในบันทึกระยะเยื้องข้างของเครื่องจักร และระยะห่างระหว่างแทร็กเพื่อสร้างเส้นนำร่องสำหรับการทำงานในภายหลังในพื้นที่ปฏิบัติงานนั้นๆ AutoPath (แถว) ช่วยลดการทำงานแบบคาดเดาและผิดพลาดของผู้ปฏิบัติงานที่จำเป็นเพื่อนำทางผ่านพืช

ลำดับขั้นได้อย่างแม่นยำ เส้น AutoPath ลดเวลาในการตั้งค่า ลดการคาดเดาแถวปลูกที่ผิด และลดความเสียหายจากการตั้งค่าการนำร่องที่ไม่ถูกต้อง

ข้อกำหนดของการปฏิบัติงานต้นทางสำหรับ AutoPath (แถว):

หมายเหตุ : ความแม่นยำของเส้น AutoPath ขึ้นอยู่กับความถูกต้องของข้อมูลการทำงานต้นทาง เมื่อกำลังบันทึกแหล่งที่มาของการปฏิบัติงานอยู่ แนะนำให้ใช้การนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ใช้งานอยู่หรือการนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วงของ AutoTrac

แหล่งที่มาของการปฏิบัติงานคือการปฏิบัติงานที่ได้บันทึกไว้สำหรับการใช้สร้างเส้น AutoPath การปฏิบัติงานที่มีแหล่งที่มาเข้ากันได้คือการไถ การปลูก และการใช้งานผลิตภัณฑ์

หมายเหตุ : ต้องบันทึกการปฏิบัติงานต้นทางด้วยตัวรับสัญญาณของอุปกรณ์ต่อพ่วง

หากแหล่งที่มาของการปฏิบัติงานไม่มีข้อมูลแถว การปฏิบัติงานใดๆ ที่ตามมาในพื้นที่นั้น เช่น การปลูก การใช้ผลิตภัณฑ์ หรือการเก็บเกี่ยว จำเป็นต้องมีแถวที่กำหนดไว้เป็นระเบียบเพื่อให้ AutoPath เพื่อสร้างเส้นนำร่อง

ข้อมูลแหล่งที่มาของการปฏิบัติงานที่ส่งไปยัง John Deere Operations Center จะต้องบันทึกด้วย:

- ตัวรับสัญญาณ StarFire ที่ใช้สัญญาณระดับ SF3 หรือมากกว่าบนทั้งเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วง

หมายเหตุ : ตรวจสอบว่าการปรับเทียบ TCM กับตัวรับสัญญาณทุกเครื่อง (เครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วง)

หมายเหตุ : สามารถใช้สัญญาณร่วมเพื่อบันทึกข้อมูลได้

- จอแสดงผลรุ่น 4 CommandCenter หรือ 4640 Universal หรือ G5 CommandCenter หรือ G5^{Plus} Universal

อุปกรณ์ต่อพ่วงที่ใช้ได้กับ AutoPath (แถว):

- เครื่องหว่านเมล็ดของ John Deere ที่มีชุดควบคุม SeedStar 2 หรือใหม่กว่า
- เครื่องปลูก ISOBUS ที่ไม่ใช่ของ John Deere
 - ความกว้างของส่วนที่ใช้งานต้องตั้งไว้เป็นแถว
 - หากความกว้างของแถวมากกว่า 254 ซม. (100 นิ้ว) การปฏิบัติงานในภายหลังจะต้องมีแถวที่กำหนดไว้
- เครื่องปลูกเสมือนจริง (อุปกรณ์ต่อพ่วงที่ไม่ต้องมีชุดควบคุม)
 - ความกว้างของส่วนที่ใช้งานต้องตั้งไว้เป็นแถว
- อุปกรณ์การไถต่อพ่วงของ John Deere พร้อมชุดควบคุม
 - การปฏิบัติในภายหลังจะต้องมีแถวที่กำหนดไว้
- อุปกรณ์การไถต่อพ่วงเสมือนจริง (ไม่มีชุดควบคุม)
 - แนะนำให้ตั้งค่าความกว้างของส่วนที่ใช้งานเป็นแถว
 - หากไม่ได้ตั้งค่าความกว้างของส่วนที่ใช้งานไว้เป็นแถว หรือหากแถวมีความกว้างมากกว่า 254 ซม. (100 นิ้ว) การทำงานในภายหลังจะต้องใช้แถวที่กำหนดไว้

ข้อกำหนดการใช้งานของ AutoPath (แถว)

- ไฟล์การตั้งค่าจากศูนย์ปฏิบัติการ John Deere มีข้อมูล AutoPath
- จอแสดงผลต้องมีใบอนุญาตที่ถูกต้องสำหรับ AutoPath
- เครื่องจักรมีตัวรับสัญญาณ StarFire ที่ใช้สัญญาณระดับ SF3 หรือสูงกว่า

หมายเหตุ : เพื่อประสิทธิภาพการทำงานสูงสุด ให้ใช้สัญญาณระดับเดียวกับที่ใช้สำหรับบันทึกแหล่งที่มาของการปฏิบัติงาน

- เครื่องจักรติดตั้งระบบ AutoTrac ของ John Deere หรือ Reichardt Green Fit
- ชนิดพืชต้องเป็นพืชที่ปลูกแบบหยอดหลุมเป็นรายปี

หมายเหตุ : AutoPath ไม่รองรับพืชยืนต้น

การสร้าง AutoPath (แถว)

หมายเหตุ : สามารถนำเข้าไฟล์ AutoPath ได้เพียงหนึ่งไฟล์ต่อหนึ่งพื้นที่เท่านั้น หาก AutoPath ไฟล์ที่สองถูกนำเข้า จะทำการเขียนทับไฟล์ก่อนหน้า

หมายเหตุ : ไฟล์ AutoPath ไม่สามารถส่งออกจากหน้าจอแสดงผลได้

หมายเหตุ : สามารถปรับเปลี่ยนไฟล์ AutoPath ที่นำเข้าไปยังจอแสดงผลได้ แต่การเปลี่ยนแปลงจะไม่ซิงค์กับ John Deere Operations Center

เมื่อถึงเครื่องจักรเข้าไปในพื้นที่ปฏิบัติงานที่มีไฟล์การทำงานต้นทางที่เกี่ยวข้อง เส้น AutoPath ที่ปรับให้เหมาะสมสำหรับเส้นทางน้อยจะถูกสร้างขึ้นโดยอัตโนมัติ จากนั้นสามารถแก้ไขแทรก AutoPath ปัจจุบันได้จากหน้าเลือกแทรกนำร่อง เลือกปุ่มวิธีที่ใช้เพื่อเลือกวิธีในการสร้างทางผ่าน AutoPath (แถว) มีตัวเลือกการสร้างแทรกต่อไปนี้:

- เลือกปรับให้เหมาะสมที่สุด เพื่อให้การเคลื่อนที่ทั้งหมดครอบคลุมพื้นที่โดยใช้ทางผ่านต่างๆ น้อยที่สุดเท่าที่จะเป็นไปได้

หมายเหตุ : ถ้าความกว้างในการดำเนินงานปัจจุบันแคบกว่าความกว้างในการดำเนินงานของแหล่งดำเนินงาน ตัวเลือกที่จะไปยังทางผ่านการดำเนินการตามแหล่งที่มาจะเป็นสีเทาโดยอัตโนมัติ

- เลือกติดตามทางผ่านการดำเนินการตามแหล่งที่มาเพื่อใช้เฉพาะทางผ่านที่สอดคล้องกับทางผ่านของแหล่งที่มาของการปฏิบัติงาน การติดตามเส้นทางการทำงานต้นทางจะลดการบดอัดดินแต่อาจส่งผลให้เกิดการทับซ้อนของพื้นที่ความครอบคลุม



Default to this Method

PC613046—UN—20FEB24

ช่องทำเครื่องหมายค่าเริ่มต้น

ตัวเลือกเริ่มต้นคือ ปรับให้เหมาะสมสำหรับจำนวนครั้งที่ผ่านน้อยที่สุด หากต้องการเปลี่ยนค่าเริ่มต้นเป็น ติดตามเส้นทางการทำงานต้นทาง ให้เลือกปุ่มที่ต้องเลือกเพียงปุ่มเดียว

แล้วเลือกกล่องทำเครื่องหมายค่าเริ่มต้นเพื่อใช้วิธีการนี้ ขั้นตอนนี้จะช่วยให้แน่ใจว่าวิธีการสร้างยังคงเหมือนเดิมในทุกพื้นที่ปฏิบัติงาน

เส้น AutoPath (แถว) เริ่มต้นที่ 20 เมตร (66 ฟุต) หลังจากสิ้นสุดแถวปลูก สามารถเปลี่ยนส่วนขยายเส้นได้ในการตั้งค่าขั้นสูง AutoPath (แถว) สามารถเชื่อมต่อเส้นข้ามช่องว่างได้ถึง 50 ม. (164 ฟุต) เช่น ข้ามทางน้ำ

หมายเหตุ : ส่วนขยายเส้นจะเป็น "ปิด" ตามค่าเริ่มต้นหากแพลตฟอร์มที่ตรวจพบเป็นรถตัดอ้อย

หมายเหตุ : สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการตั้งค่าขั้นสูง โปรดดูวิธีใช้บนหน้าจอ

AutoPath (ขอบเขต)

หมายเหตุ : ไฟล์ AutoPath ไม่สามารถส่งออกจากหน้าจอแสดงผลได้

AutoPath (ขอบเขต) จะใช้ข้อมูลขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงานเพื่อสร้างเส้นนำร่อง AutoPath (ขอบเขต) จำเป็นต้องมีข้อมูลขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงานที่ต้องการในการสร้างทางผ่าน วิธีนี้เหมาะสำหรับรถที่ใช้งานในแถวที่ไม่ใช้ต้นพืชและปลูกต้นพืชแถวใหม่

การสร้าง AutoPath (ขอบเขต):

เมื่อเครื่องจักรลากเข้าไปในพื้นที่ปฏิบัติงานที่ไม่มีไฟล์การทำงานต้นทางที่เกี่ยวข้อง แต่มีขอบเขตที่กำหนดไว้ AutoPath (ขอบเขต) จะสร้างเส้นทางผ่านตามเงื่อนไขต่อไปนี้:

- เมื่อมีการแชร์แผนนำร่องจากขอบเขต AutoPath (ขอบเขต) จะสร้างข้อมูลโดยตรง
- หากไม่มีการแชร์แผนนอกแผงวงจร แต่มีการกำหนดขอบเขตสำหรับพื้นที่ปฏิบัติงานปัจจุบัน ผู้ปฏิบัติงานสามารถเลือกแผนขอบเขตที่มีอยู่สำหรับพื้นที่ปฏิบัติงานหรือสามารถสร้างแผนขอบเขตใหม่โดยใช้เมนูข้อมูลได้
- หากไม่มีข้อมูลขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงาน ผู้ใช้สามารถเลือกทางลัดไปยังพื้นที่ปฏิบัติงานและแอปพลิเคชันขอบเขตเพื่อตั้งค่าข้อมูลขอบเขตให้เสร็จสมบูรณ์ AutoPath (ขอบเขต) ไม่สามารถดำเนินการให้เสร็จสิ้นได้จนกว่าขอบเขตจะเสร็จสมบูรณ์

หมายเหตุ : หากมีไฟล์ปฏิบัติงานต้นทาง AutoPath (แถว) จะสร้างเส้นทางผ่านจากข้อมูลการปฏิบัติงานต้นทาง

หากมีการข้ามการแจ้งเตือนเริ่มต้นสำหรับการจัดวางขอบเขต AutoPath (ขอบเขต) สามารถสร้างขึ้นได้ทุกครั้งโดยใช้ การตั้งค่านำการไถเพื่อเลือกท่อ AutoPath และเลือกแผนขอบเขตที่มีอยู่หรือสร้างแผนใหม่เมื่อทำการแก้ไขท่อ AutoPath

AutoPath (ขอบเขต) มีวิธีการสร้างแทรกดังต่อไปนี้:

- เลือกมุมทิศทางการเคลื่อนที่เพื่อสร้างแทรกในมุมที่ต้องการ
- เลือก Align (จัดตำแหน่ง) เพื่อสร้างแทรกที่ขนานกับขอบขอบเขต
- เลือกจากแทรกที่มีอยู่เพื่อสร้างแทรกตรงที่ขนานกับเส้นนำร่องที่มีอยู่

การจัดแนวกับพีเจอร์ขอบเขตช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถสร้างชุดร่อนนำการไถตรงกับส่วนที่กำหนดของขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงานได้อย่างง่ายดาย จอแสดงผลเริ่มต้นเป็นขอบตรงที่ยาวที่สุดของขอบเขต แต่สามารถเลือกขอบใดก็ได้

เส้น AutoPath (ขอบเขต) เริ่มต้นที่ 20 เมตร (66 ฟุต) หลังจากสิ้นสุดแถวปลูก

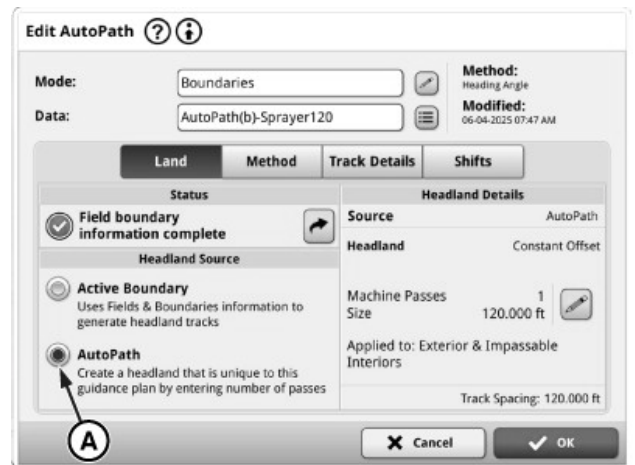
หมายเหตุ : สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการตั้งค่าขั้นสูง โปรดดูวิธีใช้บนหน้าจอ

สร้างหัวแปลง:

เมื่อมีการกำหนดหัวแปลงใน AutoPath - ขอบเขต พื้นที่ปฏิบัติงาน และขอบเขตควรระบุว่าหัวแปลงถูกกำหนดไว้ที่อื่น และนำผู้ใช้โดยตรงไปยังค่าข้อกำหนดของหัวแปลง AP

หากต้องการสร้างหัวแปลง ให้ปฏิบัติตามขั้นตอนที่กำหนด:

1. ไปที่การแก้ไข Autopath
2. เลือกแหล่งที่มาของหัวแปลง Autopath



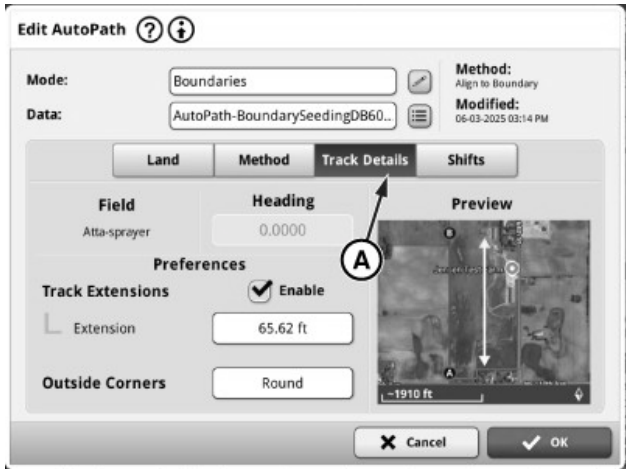
PC676263—UN—17JUN25

แหล่งที่มาของหัวแปลง

A—AutoPath

3. คลิกที่ทางผ่านเครื่องจักรเพื่อตั้งจำนวนของเส้นทางผ่าน
4. คลิกที่ "ตกลง" เพื่อดำเนินการให้เสร็จสมบูรณ์

รายละเอียดแทรก:



PC676267—UN—24JUN25

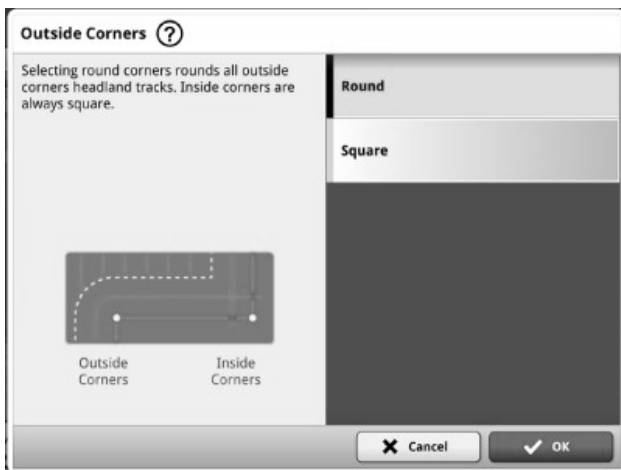
หน้ารายละเอียดเส้นทาง

A—แถบรายละเอียดเส้นทาง

แท็บ รายละเอียดแทร็ก จะแสดงข้อมูลพื้นที่ปฏิบัติงาน ทิศทาง และขอบเขต และหัวแปลงของแทร็กที่เลือก

หมายเหตุ : ไม่จำเป็นต้องใช้ข้อมูลขอบเขตและหัวแปลงเมื่อสร้าง AutoPath จากแถว

การกำหนดค่าประเภทมุมภายนอกจะมีตัวเลือกในการเลือกระหว่างสี่เหลี่ยมจัตุรัสหรือมุมด้านนอกแบบวงกลม



PC676266—UN—24JUN25

มุมด้านนอก

หน้าต่างแสดงตัวอย่างจะแสดงตัวอย่างของ AutoPath ที่จะสร้างขึ้น สามารถแก้ไขทิศทางการเคลื่อนที่ได้โดยการเลือกของสำหรับใส่ข้อมูลและปรับค่าตามค่าที่กำหนด

คุณสามารถเปลี่ยนวิธีการสร้าง AutoPath ได้จากแท็บ รายละเอียดแทร็ก โดยเลือกปุ่มแก้ไขถัดจากชื่อวิธีการ

หมายเหตุ : ดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

สามารถใช้การตั้งค่าการมองเห็นแทร็กเพื่อเลือกรายการที่จะแสดงในมุมมองแผนที่ สามารถเปลี่ยนมุมมองแผนที่ระหว่างแทร็ก แทร็กพื้นที่ปฏิบัติงาน และแทร็กหัวแปลงทั้งหมดได้ มุมมองเริ่มต้นคือ แสดงแทร็กทั้งหมด

หมายเหตุ : การตั้งค่าการมองเห็นเส้นทางจะไม่พร้อมใช้งานเมื่อใช้ AutoPath (แถว)

ZIDKX1X,1751350378549-81-08JUL25

ตั้งค่า AutoPath

เพื่อความแม่นยำสูงสุดเมื่อใช้ AutoPath ขอแนะนำให้ตั้งค่าโปรแกรมการใช้งานเครื่องจักร อุปกรณ์ต่อพ่วงและจอแสดงผล

สร้างพื้นที่ปฏิบัติงานแรก

การปลูกเป็นพื้นที่ปฏิบัติงานแรก

- วัดและป้อนขนาดของอุปกรณ์ต่อพ่วงในแอปพลิเคชันจัดการเครื่องจักร

หมายเหตุ : ใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงเสมือนบนอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ไม่ใช่ SeedStar 2 และแบบเดิม

- ตั้งค่าโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงเสมือน หากจำเป็น
- ป้อนความกว้างของอุปกรณ์ต่อพ่วงเป็นแถว
- ติดตั้งตัวรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วงและป้อนขนาดตัวรับสัญญาณในโปรแกรมการใช้งานจัดการเครื่องจักร
- สร้างการแก้ไขตัวรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วงการรั้งวัดแบบจลน์ในทันที (RTK) หรือ SF3 (สามารถใช้งานสัญญาณร่วมกันได้)
- CommandCenter 4600 เซิร์ฟเวอร์ v2 หรือจอแสดงผล Universal 4640 พร้อมการเปิดใช้งาน/การสมัครใช้บริการระบบอัตโนมัติ 4.0

หมายเหตุ : การปรับเทียบโมดูลชดเชยสภาพพื้นที่ (TCM) ที่เที่ยงตรงนั้นมีความสำคัญต่อประสิทธิภาพของ AutoPath ใช้วิธีการปรับเทียบ TCM ขั้นสูงหากเป็นไปได้

- ปรับเทียบ TCM ของเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วง
- เพิ่มประสิทธิภาพรอบการเคลื่อนที่การนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วงเพื่อส่งผ่านความแม่นยำ (แนะนำ)
- กำหนดองค์กร ลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน
- ตั้งค่าประเภทการทำงานเป็นการปลูก
- ตั้งค่าชนิดพืชเป็นพืชที่ปลูกแบบหยอดหลุมเป็นรายปี เช่น ข้าวโพด
- สร้างเส้นนำร่อง AutoTrac อาจใช้เส้นนำร่องที่ขับด้วยตัวเองแต่ไม่แนะนำ

การไถเป็นพื้นที่ปฏิบัติงานแรก

- วัดและป้อนขนาดของอุปกรณ์ต่อพ่วงในแอปพลิเคชันจัดการเครื่องจักร

หมายเหตุ : ใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงเสมือนบนอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ไม่ใช่ SeedStar 2 และแบบเดิม

- ตั้งค่าโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงเสมือน หากจำเป็น
- ป้อนความกว้างของอุปกรณ์ต่อพ่วงเป็นแถว
- ติดตั้งตัวรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วงและป้อนขนาดตัวรับสัญญาณในโปรแกรมการใช้งานจัดการเครื่องจักร
- สร้างโหมดการแก้ไขของเครื่องรับสัญญาณเครื่องจักร SF3 หรือ RTK

- สร้างโหมดการแก้ไขของตัวรับสัญญาณอุปกรณ์ต่อพ่วง SF3 หรือ RTK (สามารถใช้งานสัญญาณร่วมกันได้)
- CommandCenter 4600 เซิร์ฟเวอร์ v2 หรือจอแสดงผล Universal 4640 พร้อมการเปิดใช้งาน/การสมัครใช้บริการระบบอัตโนมัติ 4.0

หมายเหตุ : การปรับเทียบ TCM ที่แม่นยำนั้นมีความสำคัญต่อประสิทธิภาพของ AutoPath ใช้วิธีการปรับเทียบ TCM ขั้นสูงหากเป็นไปได้

- ปรับเทียบ TCM ของเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วง
- เพิ่มประสิทธิภาพรอบการเคลื่อนที่การนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วงเพื่อส่งผ่านความแม่นยำ (แนะนำ)
- กำหนดองค์กร ลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : ควรใช้การไถเป็นการปฏิบัติงานรองเพื่อกำหนดจำนวนแถวและระยะระหว่างแถว อุปกรณ์ต่อพ่วงที่มีตัวควบคุมอัตราและกระเบรจโคจรกันที่รุ่นเก่าจะไม่รองรับจำนวนแถวปลูกและระยะระหว่างแถว

- ตั้งค่าประเภทการทำงานเป็นการใช้งานและการไถ
- สร้างเส้นนำร่อง AutoTrac อาจใช้เส้นนำร่องที่ขับด้วยตัวเองแต่ไม่แนะนำ

ใช้พื้นที่ปฏิบัติงานแรก

การปลูกด้วยการไถพื้นที่ปฏิบัติงานแรก

- วัดและป้อนขนาดของอุปกรณ์ต่อพ่วงในแอปพลิเคชันจัดการเครื่องจักร

หมายเหตุ : ใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงเสมือนบนอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ไม่ใช่ SeedStar 2 และแบบเดิม

- ตั้งค่าโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงเสมือน หากจำเป็น
- ป้อนความกว้างของอุปกรณ์ต่อพ่วงเป็นแถว
- ติดตั้งตัวรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วงและป้อนขนาดตัวรับสัญญาณในโปรแกรมการใช้งานจัดการเครื่องจักร
- สร้างโหมดการแก้ไขของเครื่องรับสัญญาณเครื่องจักร SF3 หรือ RTK
- สร้างโหมดการแก้ไขของตัวรับสัญญาณอุปกรณ์ต่อพ่วง SF3 หรือ RTK (สามารถใช้งานสัญญาณร่วมกันได้)
- CommandCenter 4600 เซิร์ฟเวอร์ v2 หรือจอแสดงผล Universal 4640 พร้อมการเปิดใช้งาน/การสมัครใช้บริการระบบอัตโนมัติ 4.0

หมายเหตุ : การปรับเทียบ TCM ที่แม่นยำนั้นมีความสำคัญต่อประสิทธิภาพของ AutoPath ใช้วิธีการปรับเทียบ TCM ขั้นสูงหากเป็นไปได้

- ปรับเทียบ TCM ของเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วง
- เพิ่มประสิทธิภาพรอบการเคลื่อนที่การนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วงเพื่อส่งผ่านความแม่นยำ (แนะนำ)
- กำหนดองค์กร ลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน
- ตั้งค่าประเภทการทำงานเป็นการปลูก
- ข้อมูลเส้น AutoPath จะรวมอยู่ในไฟล์ติดตั้ง
- สร้างเส้นนำร่องโดยใช้ข้อมูล AutoPath

โปรแกรมการใช้งานหลังการปลูก (การใช้งานแบบขับเคลื่อนด้วยตนเอง)

- สร้างโหมดการแก้ไขของเครื่องรับสัญญาณเครื่องจักร SF3 หรือ RTK

หมายเหตุ : การปรับเทียบ TCM ที่แม่นยำนั้นมีความสำคัญต่อประสิทธิภาพของ AutoPath ใช้วิธีการปรับเทียบ TCM ขั้นสูงหากเป็นไปได้

- การปรับเทียบ TCM เครื่องจักร
- กำหนดความกว้างของเครื่องจักรหรือระยะห่างระหว่างแทร็ก
- CommandCenter 4600 เซิร์ฟเวอร์ v2 หรือจอแสดงผล Universal 4640 พร้อมการเปิดใช้งาน/การสมัครใช้บริการระบบอัตโนมัติ 4.0
- ติดตั้ง AutoTrac RowSense และ/หรือ Vision แล้ว (แนะนำ)
- กำหนดองค์กร ลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน
- ตั้งค่าประเภทการทำงานเป็นโปรแกรมการใช้งาน
- ตั้งค่าชนิดพืชเป็นพืชที่ปลูกแบบหยอดหลุมเป็นรายปี เช่น ข้าวโพด
- ข้อมูลเส้น AutoPath จะรวมอยู่ในไฟล์ติดตั้ง
- สร้างเส้นนำร่องโดยใช้ข้อมูล AutoPath

โปรแกรมการใช้งานหลังการปลูก (การใช้งานแบบลากจูง)

- วัดและป้อนขนาดของอุปกรณ์ต่อพ่วงในแอปพลิเคชันจัดการเครื่องจักร

หมายเหตุ : ใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงเสมือนบนอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ไม่ใช่ SeedStar 2 และแบบเดิม

- ตั้งค่าโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงเสมือน หากจำเป็น
- สร้างโหมดการแก้ไขของเครื่องรับสัญญาณเครื่องจักร SF3 หรือ RTK

หมายเหตุ : การปรับเทียบ TCM ที่แม่นยำนั้นมีความสำคัญต่อประสิทธิภาพของ AutoPath ใช้วิธีการปรับเทียบ TCM ขั้นสูงหากเป็นไปได้

- การปรับเทียบ TCM เครื่องจักร
- กำหนดความกว้างของรถ ระยะห่างระหว่างแทร็ก หรือหัวเกี่ยวพ่วง
- CommandCenter 4600 เซิร์ฟเวอร์ v2 หรือจอแสดงผล Universal 4640 พร้อมการเปิดใช้งาน/การสมัครใช้บริการระบบอัตโนมัติ 4.0
- ติดตั้ง AutoTrac RowSense และ/หรือ Vision แล้ว (แนะนำ)
- กำหนดองค์กร ลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน
- ตั้งค่าประเภทการทำงานเป็นโปรแกรมการใช้งาน
- ตั้งค่าชนิดพืชเป็นพืชที่ปลูกแบบหยอดหลุมเป็นรายปี เช่น ข้าวโพด
- ข้อมูลเส้น AutoPath จะรวมอยู่ในไฟล์ติดตั้ง
- สร้างเส้นนำร่องโดยใช้ข้อมูล AutoPath

การเก็บเกี่ยว (รถเก็บเกี่ยวพืชอาหารสัตว์แบบขับเคลื่อนด้วยตัวเอง)

- วัดและป้อนขนาดของอุปกรณ์ต่อพ่วงในโปรแกรมการใช้งานจัดการเครื่องจักร
- สร้างโหมดการแก้ไขของเครื่องรับสัญญาณเครื่องจักร SF3 หรือ RTK

หมายเหตุ : การปรับเทียบ TCM ที่แม่นยำนั้นมีความสำคัญต่อประสิทธิภาพของ AutoPath ใช้วิธีการปรับเทียบ TCM ขั้นสูงหากเป็นไปได้

- การปรับเทียบ TCM เครื่องจักร
- กำหนดความกว้างของรถ ระยะห่างระหว่างแตร็ก หรือหัวเกี่ยวพ่วง
- CommandCenter 4600 เซิร์ฟเวอร์ v2 หรือจอแสดงผล Universal 4640 พร้อมการเปิดใช้งาน/การสมัครใช้บริการระบบอัตโนมัติ 4.0
- ติดตั้ง AutoTrac RowSense และ/หรือ Vision แล้ว (แนะนำ)
- กำหนดองค์กร ลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน
- ตั้งค่าประเภททำงานเป็นเก็บเกี่ยว
- ตั้งค่าชนิดพืชเป็นพืชที่ปลูกแบบหยอดหลุมเป็นรายปี เช่น ข้าวโพด
- ข้อมูลเส้น AutoPath จะรวมอยู่ในไฟล์ติดตั้ง
- สร้างเส้นนำร่องโดยใช้ข้อมูล AutoPath

การเก็บเกี่ยว (รถเก็บเกี่ยวแบบลากจูง)

- วัดและป้อนขนาดของอุปกรณ์ต่อพ่วงในแอปพลิเคชันจัดการเครื่องจักร

หมายเหตุ : ใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงเสมือนบนอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ไม่ใช่ SeedStar 2 และแบบเดิม

- ตั้งค่าโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงเสมือน หากจำเป็น
- ติดตั้งตัวรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วงและป้อนขนาดตัวรับสัญญาณในโปรแกรมการใช้งานจัดการเครื่องจักร
- สร้างโหมดการแก้ไขของเครื่องรับสัญญาณเครื่องจักร SF3 หรือ RTK
- สร้างโหมดการแก้ไขของตัวรับสัญญาณอุปกรณ์ต่อพ่วง SF3 หรือ RTK (สามารถใช้งานสัญญาณร่วมกันได้)
- CommandCenter 4600 เซิร์ฟเวอร์ v2 หรือจอแสดงผล Universal 4640 พร้อมการเปิดใช้งาน/การสมัครใช้บริการระบบอัตโนมัติ 4.0

หมายเหตุ : การปรับเทียบ TCM ที่แม่นยำนั้นมีความสำคัญต่อประสิทธิภาพของ AutoPath ใช้วิธีการปรับเทียบ TCM ขั้นสูงหากเป็นไปได้

- การปรับเทียบ TCM เครื่องจักร
- ติดตั้ง AutoTrac RowSense และ/หรือ Vision แล้ว (แนะนำ)
- กำหนดองค์กร ลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน
- ตั้งค่าประเภททำงานเป็นเก็บเกี่ยว
- ตั้งค่าชนิดพืชเป็นพืชที่ปลูกแบบหยอดหลุมเป็นรายปี เช่น ข้าวโพด
- ข้อมูลเส้น AutoPath จะรวมอยู่ในไฟล์ติดตั้ง

- สร้างเส้นนำร่องโดยใช้ข้อมูล AutoPath

ch177nn,1685617047758-81-01JUN23

รายละเอียดแผนที่ AutoPath

เลือกรายละเอียดแผนที่ AutoPath เพื่อดูข้อมูลแถวและเส้นทางที่ผ่านจากการปฏิบัติงานด้านทาง รายละเอียดแผนที่ AutoPath จะทำให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถดูว่า AutoPath ได้วางแผนการนำร่องผ่านพื้นที่อย่างไร

เลือกปุ่มแถวเพื่อซ่อนหรือแสดงข้อมูลแถว

เลือกเส้นทางของเส้นทางการปฏิบัติงานเพื่อที่จะซ่อนหรือแสดงเส้นทางที่สร้างจากต้นทางของการปฏิบัติงาน

เลือกช่องทำเครื่องหมาย "ทิศทางด้านทาง" เพื่อซ่อนหรือแสดงลูกศรทิศทาง เมื่อเปิดใช้งาน ลูกศรบอกทิศทางจะแสดงทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นทางด้านทาง

ch177nn,1685617047678-81-01JUN23

แตร็กวงกลม



แตร็กวงกลม

PC28726—UN—30AUG22

แตร็กวงกลมจะช่วยให้ผู้ควบคุมสามารถสร้างเส้นนำร่องวงกลมร่วมศูนย์กลางได้ แตร็กดังกล่าวได้รับการออกแบบมาเพื่อใช้ในพื้นที่ปฏิบัติงานที่มีระบบจ่ายน้ำเป็นวงกลมรอบจุดศูนย์กลาง

แตร็กวงกลมจะยึดพิกัดละติจูดและลองจิจูดที่ศูนย์กลางของแกนเป็นหลัก เส้นนำร่องร่วมศูนย์กลางจะถูกสร้างขึ้นโดยยึดระยะห่างระหว่างแตร็กจากศูนย์กลางจุดหมุนออกไป 1.6 กม. (1 ไมล์)

แตร็กวงกลมออกแบบมาสำหรับการควบคุมศูนย์กลางจุดหมุนบนพื้นดินที่มีความลาดเอียงน้อยกว่า 2% เนื่องจากแตร็กวงกลมสร้างระยะห่างเป็นวงกลมบนพื้นราบ ระยะห่างเส้นนำร่องและแตร็กระบบจ่ายน้ำจึงไม่ตรงกัน เนื่องจากแตร็กอยู่ห่างออกไปจากระบบจ่ายน้ำในสภาพลาดเอียง ระยะห่างนี้เป็นผลมาจากความแตกต่างระหว่างระยะการเคลื่อนที่บนพื้นที่ลาดชันและพื้นที่ราบ ความแตกต่างนี้จะเพิ่มขึ้นตามความลาดเอียงที่เพิ่มขึ้น

ใช้การเลื่อนแตร็กเพื่อเลื่อนแตร็กเข้าหรือออกจากจุดศูนย์กลางตามแนวรัศมี การเลื่อนแตร็กจะไม่เลื่อนจุดศูนย์กลาง การเลื่อนแตร็กจะช่วยให้ผู้ใช้สามารถปรับความกว้างของอุปกรณ์ต่อพ่วงได้หลากหลายตามความยาวของเสาจ่ายน้ำที่แตกต่างกัน หรือเพื่อยืดหรือหดส่วนจ่ายน้ำ ถ้ามีการเพิ่มขอบแตร็กวงกลม การแก้ไขหรือการลบการเลื่อนแตร็กนั้นจะถูกลบออก การใช้การเลื่อนแตร็กกับขอบจะทำให้อุปกรณ์ต่อพ่วงไม่ตรงแนวกับขอบ



ระยะถึงจุดศูนย์กลาง

PC20395—UN—08DEC14

ระยะถึงจุดศูนย์กลางจะแสดงระยะจากจุดศูนย์กลางของวงกลมถึงตำแหน่งปัจจุบัน ระยะสูงสุดที่แสดงคือ 1609 ม. (5280 ฟุต) เท่านั้น ต้องเปิดคุณสมบัติในการตั้งค่าแทริกววงกลมเพื่อเรียกใช้ปุ่มบนแผนที่นำร่อง เมื่อปุ่มปรากฏบนแผนที่นำร่อง ให้เลือกปุ่มเพื่อแสดงหรือซ่อนระยะ

คุณสามารถสร้างแทริกววงกลมได้สองวิธี:

ละติจูด/ลองจิจูดของวงกลม



ละติจูด/ลองจิจูดของวงกลม

PC28727—UN—25AUG22

- ถ้าทราบพิกัดละติจูดและลองจิจูดที่ศูนย์กลางของแกน ให้ระบุตำแหน่งเพื่อสร้างแทริกววงกลม

การขับเคลื่อนวงกลม



การขับเคลื่อนวงกลม

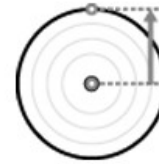
PC28726—UN—30AUG22

- พิกัดละติจูดและลองจิจูดที่ศูนย์กลางของแกนจะคำนวณจากเส้นทางที่ขับเคลื่อน เส้นนำร่องวงกลมรวมศูนย์กลางจะถูกสร้างขึ้นจากระยะพิกัด
- ขอแนะนำให้ขับเคลื่อนเป็นวงกลมจนครบรอบเพื่อให้สามารถคำนวณศูนย์กลางวงกลมได้อย่างถูกต้อง การขับเคลื่อนเป็นวงกลมมากกว่าหนึ่งรอบไม่ได้ช่วยเพิ่มความแม่นยำในการคำนวณ

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการสร้างแทริกววงกลม กรุณาใช้ฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอของศูนย์ความช่วยเหลือ

AL70325,000041F-81-27SEP22

ขอบแทริกววงกลม



PC17399—UN—08DEC14

หมายเหตุ : ขอบแทริกววงกลมสามารถใช้นจแสดงผลรุ่น 4 ได้เพียงอย่างเดียว ไม่สามารถใช้ข้อมูลขอบบนจอแสดงผล GreenStar 3 ได้

ขอบแทริกววงกลมหมายถึงขอบด้านนอกของระบบจ่ายน้ำ ขอบดังกล่าวจะปรากฏเป็นเส้นสีส้มบนแผนที่นำร่อง

การสร้างขอบแทริกววงกลมจะช่วยให้สามารถสร้างเส้นนำร่องจากขอบได้ มีฉะนั้นเส้นนำร่องจะถูกสร้างจากศูนย์กลางจุดหมุน

หมายเหตุ : ระยะห่างระหว่างแทริกและความกว้างในการทำงานต้องเท่ากันเพื่อให้ปลายของอุปกรณ์ต่อพ่วงพอดีกับขอบ

เมื่อสร้างเส้นนำร่องแล้ว ขอบจะเป็นจุดอ้างอิงแทนจุดศูนย์กลางของวงกลม ซึ่งจะมีประโยชน์ในกรณีที่ใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงที่มีระยะห่างระหว่างแทริกต่างกันในพื้นที่ปฏิบัติงานเดียวกัน เพียงป้อนระยะห่างระหว่างแทริกใหม่ ระบบก็จะปรับเส้นนำร่องโดยเริ่มจากขอบ เส้นนำร่องจะถูกสร้างขึ้นโดยยึดขอบเป็นหลักโดยใช้ระยะห่างระหว่างแทริกและการเลื่อน ถ้ามีการลบขอบออก เส้นนำร่องจะถูกสร้างจากด้านนอกของศูนย์กลาง

ch177nn,1685617082154-81-01JUN23

การนำร่องในแทริกววงกลม

เมื่อใช้แทริกววงกลม ไม่จำเป็นต้องขับเคลื่อนตามแทริกเรียงตามลำดับแทริกที่ใกล้ที่สุดจะถูกเน้นด้วยเส้นหนาสีขาว

หมายเลขแทริกจะแสดงขึ้นที่ใต้ตัวแสดงความแม่นยำของเส้นทาง และระบบจะปรับข้อมูลดังกล่าวโดยอัตโนมัติเมื่อขับเคลื่อนเข้าสู่แทริกใหม่ หมายเลขแทริกจะบอกจำนวนเส้นที่อยู่ห่างจากแทริก 0 ตามด้วยทิศทางจากแทริก 0 ทิศทางของแทริกจะแสดงตามทิศทางจากแทริก 0 (เหนือ ใต้ ตะวันออก และตะวันตก) หมายเลขแทริกจะเปลี่ยนแปลงขณะที่รถอยู่ที่ตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างสองแทริก

ตัวแสดงความแม่นยำของเส้นทางจะแสดงระยะทางที่รถอยู่ห่างจากแทริก ระยะทางที่รถอยู่ห่างจากแทริกจะแสดงระยะห่างจากแทริกที่ใกล้ที่สุดถึงรถ ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะเพิ่มขึ้นจนกระทั่งรถเคลื่อนที่ถึงตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างแทริกสองเส้น หลังจากถึงตำแหน่งกึ่งกลางแล้ว ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะลดลงเมื่อรถเคลื่อนที่เข้าหาแทริกที่อยู่ถัดไป

CZ76372,0000734-81-08DEC14

แทร็กเดิมขอบเขต



แทร็กเดิมขอบเขต

PC28728—UN—25AUG22

ขอบเขตแทร็กเดิมจะสร้างเส้นทางจากขนาดของขอบนอกและระยะแทร็ก

หมายเหตุ : แทร็กเดิมขอบเขตจะไม่ใช้การชดเชยความลาดเอียง หากปฏิบัติงานในทางลาดเอียง แนะนำให้ใช้เส้นโค้งปรับตัว

จอแสดงผลสร้างเส้นทางได้สามเส้น ขึ้นอยู่กับรูปร่างขอบเขตและระยะห่างแทร็ก หนึ่งเส้นนอกขอบเขต และสองเส้นในขอบเขต แทร็กขอบเขตเพิ่มเติมจะถูกสร้างขึ้นเมื่อเครื่องจักรเคลื่อนย้ายเข้าไปในพื้นที่ปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : เมื่อเลือกเปลี่ยนแทร็ก แทร็กทั้งหมดจะได้รับการปรับและสร้างใหม่

แทร็กเดิมเป็นเส้นตรง

เลือกปุ่ม บันทึกการเดิม เพื่อสร้างเส้นทางโดยใช้ การเดิมเส้นตรง รอบพื้นที่ปฏิบัติงานทั้งหมดภายในขอบเขต แทร็กเดิมเป็นเส้นตรงจะใช้วิธี $A + B$ ของแทร็กตรงเพื่อสร้างเส้นทางเมื่อใช้ Section Control ขอแนะนำให้กดปุ่มผ่านแทร็กเดิมขอบเขตให้สมบูรณ์ก่อนใช้บันทึกการเดิม

ไม่สามารถส่งออกแทร็กเดิมขอบเขตไปยังหน้าจอแสดงผลอื่นได้ หากต้องการแทร็กเดิมขอบเขตบนหน้าจอแสดงผลอื่น สามารถสร้างแทร็กเดียวโดยใช้ขอบเขตนอกเดียวกัน

AL70325,0000454-81-27SEP22

การนำทางด้วยแทร็กเดิมขอบเขต

แทร็กที่ใกล้ที่สุดจะถูกเน้นด้วยเส้นหนาสีขาว

หมายเลขแทร็กจะแสดงขึ้นที่ใต้ตัวแสดงความแม่นยำของเส้นทาง และระบบจะปรับข้อมูลดังกล่าวโดยอัตโนมัติเมื่อขับเข้าสู่แทร็กใหม่ หมายเลขแทร็กจะบอกจำนวนเส้นและทิศทางที่อยู่ห่างจากแทร็ก 0 และทิศทางของแทร็กจะแสดงตามทิศทางจากแทร็ก 0 (เหนือ ใต้ ตะวันออก และตะวันตก) หมายเลขแทร็กจะเปลี่ยนแปลงขณะที่รถอยู่ที่ตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างสองแทร็ก

ตัวแสดงความแม่นยำของเส้นทางจะแสดงระยะทางที่รถอยู่ห่างจากแทร็ก ค่าความคลาดเคลื่อนจะแสดงระยะจากแทร็กที่ใกล้ที่สุดถึงรถ ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะเพิ่มขึ้นจนกระทั่งรถเคลื่อนที่ถึงตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างแทร็กสองเส้น หลังจากถึงตำแหน่งกลางแล้ว ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะลดลงเมื่อรถเคลื่อนที่เข้าหาแทร็กที่อยู่ถัดไป

AL70325,0000455-81-06NOV17

กลุ่มแทร็ก

กลุ่มแทร็กเป็นกลุ่มของเส้นทางที่ผู้ปฏิบัติการสร้าง กลุ่มแทร็กจะอนุญาตให้ผู้ปฏิบัติการสามารถเปลี่ยนระหว่างเส้นทางนำร่องที่แตกต่างกันได้อย่างรวดเร็ว

สร้างชุดแทร็ก

1. เลือกปุ่มกำหนดแทร็กหรือเลือกหน้ารันโมดูลแทร็กถัดไป
2. เลือกปุ่มชุดแทร็กใหม่
3. เลือกเพิ่มปุ่มแทร็กและเลือกแทร็กที่ต้องการจากรายการ
4. ทำขั้นตอนที่ 3 ซ้ำจนกว่าทุกแทร็กที่ต้องการจะเพิ่มไปยังชุดแทร็ก

เลือกชุดแทร็ก

1. เลือกปุ่มชุดแทร็กหรือเลือกหน้ารันโมดูลแทร็กต่อไป
2. เลือกกลุ่มแทร็กจากหน้ารายการแทร็กการนำร่อง

หมายเหตุ : การนำเส้นทางออกจากกลุ่มแทร็กจะไม่ทำให้เส้นทางถูกลบออกจากจอแสดงผล การลบกลุ่มแทร็กจะไม่ลบเส้นทางในกลุ่มแทร็กออกจากจอแสดงผล

สามารถดูข้อมูลเพิ่มเติมได้จากไฟล์ฟิงก์ชั่นช่วยเหลือบนหน้าจอ

AL70325,00005EE-81-21JUL20

สลับแทร็ก



PC17412—UN—15JUL13

การสลับแทร็กช่วยให้ผู้ควบคุมสลับเส้นทางได้อย่างง่ายดาย การสลับแทร็กสามารถใช้ได้โดยการสร้างชุดแทร็ก (กลุ่มเส้นทาง) หรือใช้ชุดแทร็กส่วนกลาง (เส้นทางทุกเส้นที่ปรากฏบนจอแสดงผล) เมื่อเลือกแล้ว การสลับแทร็กจะเปลี่ยนแทร็กนำร่องตามลำดับของเส้นทางนำร่องในกลุ่มแทร็ก

สลับไปยังแทร็กถัดไป

หมายเหตุ : ปุ่มสลับแทร็กจะเปลี่ยนเป็นสีเทาเมื่อไม่ได้เลือกแทร็ก

เมื่อต้องการเลือกแทร็กสำหรับการนำร่องถัดไป ให้ใช้หนึ่งในวิธีต่อไปนี้:

- เลือกปุ่มสลับในโมดูลแทร็กถัดไป
- เลือก "Swap Track" ในแถบคำสั่ง

AL70325,00005E0-81-08JUL20

แผนภูมิวงกลมแสดงสถานะของ AutoTrac

ไอคอน AutoTrac จะมีสถานะสี่ระดับ ซึ่งจะแสดงด้วยตัวแสดงสถานะรูปวงกลมของ AutoTrac:

1. ติดตั้งแล้ว



ติดตั้งแล้ว

PC28729—UN—25AUG22

ได้ติดตั้งชุดควบคุมระบบบังคับเลี้ยวและอุปกรณ์อื่นๆ
ทั้งหมดที่จำเป็นต่อการใช้งานไว้แล้ว

- ตรวจสอบชุดควบคุมระบบบังคับเลี้ยว
- ตรวจสอบใบอนุญาต AutoTrac

หมายเหตุ : หากมีการรองรับ ต้องใช้การรักษาความปลอดภัย
ตัวควบคุมการบังคับเลี้ยว

2. กำหนดค่าแล้ว



กำหนดค่าแล้ว

PC28730—UN—29AUG22

มีการกำหนด Tracking Mode และมีการกำหนด Track 0 ที่
ถูกต้องแล้ว เลือกระดับสัญญาณ StarFire ที่ถูกต้องสำหรับ
AutoTrac แล้ว สภาพการทำงานของรถต้องเป็นไปตาม
เงื่อนไขต่อไปนี้:

- ระบบนำร่องจะถูกเปิดใช้งาน
- มีการกำหนดแทรก 0
- พบสัญญาณ StarFire
- ชุดควบคุมระบบบังคับเลี้ยวไม่มีความผิดปกติที่ยังไม่ได้
รับการแก้ไข
- ความเร็วเครื่องจักรอยู่ในช่วงที่เหมาะสม
- มีข้อความ TCM ที่ถูกต้อง
- รถอยู่ในเกียร์ที่เหมาะสม

3. เปิดใช้งานแล้ว



เปิดใช้งานแล้ว

PC28731—UN—25AUG22

กดปุ่มเปิด/ปิด AutoTrac เงื่อนไขทั้งหมดเหมาะสมต่อการ
ทำงานของ AutoTrac และระบบพร้อมใช้งาน

- เลือกปุ่มเปิด/ปิดการบังคับเลี้ยวเพื่อเปิด "บังคับเลี้ยว"

4. ใช้งาน



ใช้งาน

PC28732—UN—25AUG22

กดปุ่ม "Resume" (ทำงานต่อ) และ AutoTrac กำลัง
ควบคุมรถ

- กดสวิตช์ดำเนินการเครื่องจักรต่อเพื่อใช้งานระบบ
AutoTrac

รหัสหยุดทำงานล่าสุด: ระบุว่าทำไม AutoTrac หยุดการทำงาน
หรือไม่ทำงาน รหัสหยุดทำงานจะแสดงขึ้นในกรอบใหม่ที่
ด้านบนของหน้าจอ

ZIDKX1X,1750251383846-81-18JUN25

การเปิดใช้งาน AutoTrac



การเปิด/ปิดการบังคับเลี้ยว

PC28733—UN—30AUG22

A—เปิดการบังคับเลี้ยว
B—ปิดการบังคับเลี้ยว

เพื่อให้ AutoTrac ทำงานได้ สภาพการทำงานต้องเป็นไปตาม
เงื่อนไขต่อไปนี้:

- รถมีชุดควบคุมระบบบังคับเลี้ยวที่สามารถใช้ร่วมกับ
AutoTrac ได้
- เปิดใช้งาน AutoTrac อย่างถูกต้อง
- สร้างแทรกสำหรับการนำทางแล้ว โปรดดูที่ "การสร้าง
แทรกสำหรับการนำทาง" ในส่วนถัดไปของเนื้อหาส่วน
เดียวกันนี้
- เลือกระดับสัญญาณ StarFire ที่ถูกต้องสำหรับการเปิดใช้
งาน AutoTrac แล้ว (SF1, SF2, SF3 หรือ RTK) และได้รับ
สัญญาณ GPS ที่ถูกต้อง
- AutoTrac ได้รับสัญญาณ GPS ที่ถูกต้อง รวมถึง SF1, SF2,
SF3 หรือ RTK
- ชุดควบคุมระบบบังคับเลี้ยวไม่มีความผิดปกติที่ยังไม่ได้
รับการแก้ไข

หมายเหตุ : รถและรุ่นซอฟต์แวร์ของชุดควบคุมระบบบังคับ
เลี้ยวจะเป็นสิ่งที่กำหนดความเร็วต่ำสุดและสูงสุดที่
สามารถใช้ได้

เมื่อต้องการเปิดใช้งาน AutoTrac ให้เลือกปุ่ม "เปิด/ปิดการ
บังคับเลี้ยว" เมื่อกดปุ่มนี้อีกครั้ง AutoTrac จะปิดการทำงาน

ch177nn,1685617259334-81-01JUN23

การปิด AutoTrac เมื่อไม่ได้ใช้งาน



ไอคอนการตั้งค่า

PC15305—UN—19MAR13

ระวัง : เพื่อป้องกันการบาดเจ็บร้ายแรงหรือเสียชีวิต ให้ปิดใช้งานระบบนำร่องก่อนขึ้นบนถนน

ปุ่มเปิด/ปิดระบบนำร่องทั้งระบบ จะควบคุมโปรแกรมการใช้งานการนำร่อง

สำคัญ : ระวังระบบทำงานผิดปกติ ยกเลิกการเลือกแทรกที่ใช้งานอยู่ในรายการร่อนนำการไถก่อนที่จะปิดการนำร่องหลัก

ปุ่มเปิด/ปิดบนหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานจะเปิดใช้งานหรือปิดใช้งาน AutoTrac เท่านั้นและจะไม่ปิดแอปพลิเคชันการนำร่อง

หมายเหตุ : โปรแกรมการใช้งานการนำร่องจะถูกปิดเมื่อปิดระบบนำร่องทั้งระบบ ซึ่งรวมถึงฟังก์ชันการทำงานของระบบนำร่องที่จอแสดงผลทั้งหมดด้วย

การควบคุมระบบนำร่องทั้งระบบจะอยู่ในการกำหนดค่าการนำร่อง เลือกไอคอนการตั้งค่าที่ส่วนบนของโปรแกรมการใช้งานการนำร่อง

ch177nn,1685617259241-81-08JUL25

ใช้งาน AutoTrac

ระวัง : ระวังอุบัติเหตุหรือได้รับบาดเจ็บ ในขณะที่ AutoTrac ทำงานอยู่ผู้ปฏิบัติงานมีหน้าที่รับผิดชอบในการบังคับเลี้ยวที่จุดสิ้นสุดของเส้นทางและการหลีกเลี่ยงการชน

ห้ามพยายามเปิด (เปิดใช้งาน) ระบบ AutoTrac ขณะที่กำลังทำการเคลื่อนย้ายบนถนน

1. เลือกปุ่มเปิด/ปิดการบังคับเลี้ยวเพื่อเปิดหรือปิดการบังคับเลี้ยว
2. ขับเครื่องจักรไปบนแทร็กแล้วเส้นทางทางไฮไลต์จะปรากฏขึ้นหน้าไอคอนเครื่องจักร

3. เปิดการทำงานของ AutoTrac ด้วยตนเองเมื่อต้องการใช้ระบบช่วยบังคับเลี้ยว โดยกดสวิตช์ดำเนินการต่อ

ch177nn,1685617259095-81-28JUN23

สวิตช์ดำเนินการต่อ



ตัวอย่างสวิตช์ดำเนินการต่อ

PC28734—UN—29AUG22



ไอคอน AutoTrac

PC20427—UN—28JUL16

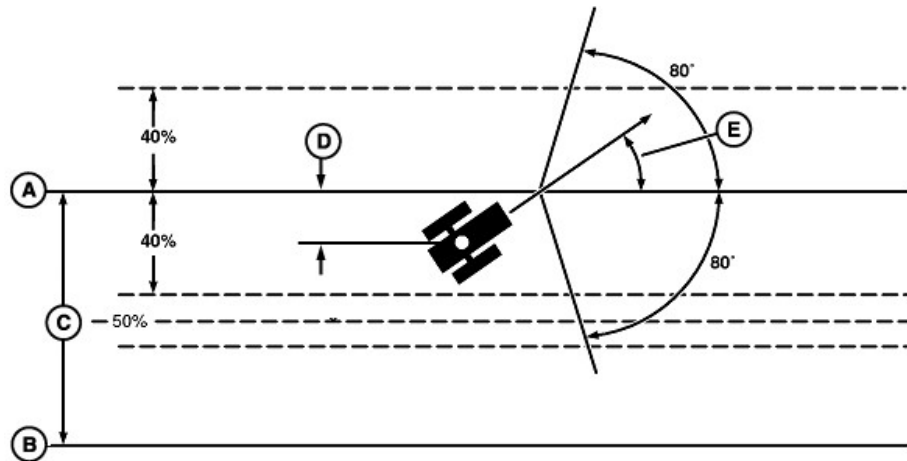
A—สวิตช์ดำเนินการต่อ

หมายเหตุ : ตำแหน่งของสวิตช์ดำเนินการต่อจะแตกต่างกันไปตามประเภทและรุ่นของเครื่องจักร หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับสวิตช์ดำเนินการต่อ โปรดดูคู่มือเครื่องจักร

กดสวิตช์ดำเนินการต่อเพื่อเปลี่ยนสถานะ AutoTrac จาก "เปิดใช้งานแล้ว" เป็น "ใช้งานอยู่"

ch177nn,1685617258989-81-01JUN23

เปิดใช้งาน AutoTrac อีกครั้งในทางผ่านถัดไป



การกำหนดแทร็ก

PC8866—UN—02NOV05

A—แทร็ก 0

B—แทร็ก 1 ทางทิศใต้

C—ระยะห่างระหว่างร่องนำการไถ

เมื่อถึงจุดสิ้นสุดของแถวผู้ปฏิบัติงานจะต้องหันเครื่องไปสู่ทางผ่านถัดไป การหมุนพวงมาลัย AutoTrac จะถูกลด

AutoTrac จะสามารถทำงานได้อีกครั้งเมื่อกดสวิตช์ดำเนินการต่อ ถ้าสภาพต่างๆ เป็นไปตามเงื่อนไขต่อไปนี้:

หมายเหตุ : ชุดควบคุมการบังคับเลี้ยวกำหนดความเร็วสูงสุดเมื่อเครื่องใช้ AutoTrac

ขณะถอยหลัง AutoTrac จะยังคงทำงานอยู่เป็นเวลา 45 วินาที หลังจากครบ 45 วินาที จะต้องเข้าเกียร์เดินหน้าก่อนที่จะถอยหลังอีกครั้ง

- ความเร็วในการเคลื่อนที่ไปข้างหน้าต่ำกว่า 30 กม./ชม. (18.6 ไมล์/ชม.)
- ความเร็วในการถอยหลังต่ำกว่า 10 กม./ชม. (6 ไมล์/ชม.)
- ทิศทางการเคลื่อนที่ของรถอยู่ภายใน 80° ของแทร็กที่ต้องการ
- รถอยู่ในระยะ 40% ของระยะห่างระหว่างแทร็ก
- ผู้ควบคุมนั่งอยู่บนที่นั่ง
- TCM เปิดอยู่

หมายเหตุ : หมายเลขแทร็กจะแสดงบนแผนที่ที่ตำแหน่งครึ่งหนึ่งของระยะห่างระหว่างแทร็กสำหรับการนำร่องสองแทร็ก

D—ความผิดพลาดด้านข้าง

E—ความคลาดเคลื่อนของทิศทางการเคลื่อนที่ในแทร็ก

หยุดการทำงานของระบบ AutoTrac

หยุดการทำงานของระบบ AutoTrac ได้โดย:

- หมุนพวงมาลัย
- ลดความเร็วลงให้อยู่ที่ระดับต่ำกว่า 0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์/ชม.)

หมายเหตุ : AutoTrac ในเครื่องจักรบางรุ่นสามารถทำงานที่ความเร็วต่ำสุด 0.1 กิโลเมตรต่อชั่วโมง (0.06 ไมล์ต่อชั่วโมง) ดูที่คู่มือการใช้งานเครื่องจักรสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

- กดปุ่ม Steer เปิด/ปิดจนกระทั่ง Steer Off ปรากฏในแท็บมุมมองการนำร่องหรือแอปพลิเคชันการนำร่อง และ AutoTrac ตกอยู่ที่แผนภูมิสถานะ 2/4
- ผู้ใช้ที่ลุกออกจากที่นั่งเป็นเวลานานกว่า 7 วินาที ในกรณีที่ผู้ใช้สวิตช์ที่นั่ง หรือหากระบบตรวจสอบกิจกรรมของผู้ใช้ตรวจพบว่าไม่มีกิจกรรมใดๆ เป็นเวลา 7 นาที

ขณะ AutoTrac ทำงานอยู่ ผู้ปฏิบัติงานสามารถหมุนพวงมาลัยเพื่อปิดระบบ AutoTrac และควบคุมได้ด้วยตัวเอง หรือผู้ควบคุมสามารถสลับสวิตช์เส้นทางและคืนค่าการทำงานไปที่ตำแหน่งปิดเพื่อหยุดเชื่อมต่อ AutoTrac ซึ่งจะทำให้แผนภูมิแสดงสถานะ AutoTrac ลดลงเหลือ 1/4 และเริ่มตัวจับเวลา 30 วินาที

- หากเปิดสวิตช์เป็น ON ก่อนหมดเวลา 30 วินาที AutoTrac จะเปิดใช้งานที่แผนภูมิวงกลมสถานะ 3/4 กดสวิตช์ดำเนินการต่อเพื่อใช้งานระบบ AutoTrac อีกครั้ง
- หากเปิดสวิตช์หลังหมดเวลา 30 วินาที AutoTrac จะปรับค่าที่แผนภูมิวงกลมสถานะ 2/4 คุณจะต้องเปิดใช้งาน AutoTrac ที่แผนภูมิแสดงสถานะ 3/4 อีกครั้งก่อนกดสวิตช์คืนการทำงานเพื่อเปิดใช้งาน AutoTrac อีกครั้ง

ch177nn,1685617258751-81-01JUN23

หยุดการทำงานและปิดใช้งานระบบ

⚠ ระวัง : เพื่อป้องกันการบาดเจ็บร้ายแรงหรือเสียชีวิต ให้ปิดใช้งานระบบนำร่องก่อนขึ้นขึ้นบนถนน

หมายเหตุ : ไม่มีเส้นทางและสวิตช์ดำเนินการต่อในระบบ
บังคับเลี้ยว AutoTrac

หมายเหตุ : Gator MY26 XUV (AT2) มาพร้อมกับระบบการ
ตรวจจับผู้ปฏิบัติงานแบบคาดเข็มขัดนิรภัย ระบบจะตรวจ
จับผู้ปฏิบัติงานผ่านสถานะการคาดเข็มขัดนิรภัย หากปลด
เข็มขัดนิรภัย ระบบจะหยุดการนำร่อง Autotracs

ปิดการใช้งานระบบ AutoTrac

ที่สวิตช์เส้นทางและดำเนินการต่อ ให้สลับสวิตช์ไปที่ตำแหน่ง
ปิดเพื่อลดค่าในแผนภูมิวงกลมสถานะของ AutoTrac ลงเหลือ
1/4

หากต้องการปิดใช้งาน AutoTrac ผ่านจอแสดงผล
GreenStar:

1. เลือกซอฟต์แวร์ Guidance
2. เลือกแท็บ Guidance Settings
3. เลือกเมนูรอปดาวน์โหมดการกำหนดแทรก
4. เลือกปิดระบบการนำร่อง

บนจอแสดงผล ให้เลือกไอคอนการตั้งค่าที่ด้านบนแอปพลิเคชัน
นำร่อง และปิดตัวนำทางหลัก

ZIDXXK1X,1749792007505-81-08JUL25

ความเร็วต่ำสุดและสูงสุด

เครื่องยนต์และรุ่นซอฟต์แวร์ของชุดควบคุมการบังคับเลี้ยวเป็น
ตัวกำหนดความเร็วต่ำสุดและสูงสุด

หมายเหตุ : ในเครื่องจักรบางเครื่อง AutoTrac สามารถทำงาน
ที่ความเร็วต่ำสุด 0.1 กิโลเมตรต่อชั่วโมง (0.06 ไมล์ต่อ
ชั่วโมง) ดูที่คู่มือการใช้งานเครื่องจักรสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

ขีดจำกัดความเร็วเดินทาง

AutoTrac แบบผสมการทำงาน		
เครื่องจักร	ขีดจำกัดความเร็วสูงในการเดินทาง	ขีดจำกัดความเร็วต่ำในการเดินทาง
รถแทรกเตอร์ที่ใช้ในงานปลูกพืชแถวและรถแทรกเตอร์ดินตะขบ 6R, 7R และ 8R	ล้อ: 36 กม./ชม. (22.4 ไมล์ต่อชั่วโมง) ดินตะขบ: 31 กม./ชม. (19.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)
รถแทรกเตอร์แบบต่อพ่วง	31 กม./ชม. (19.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)	1 กม./ชม. (0.6 ไมล์ต่อชั่วโมง) MST: 1.5 กม./ชม. (0.9 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องพ่น	40 กม./ชม. (24.8 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเกี่ยววนด	22 กม./ชม. (13.7 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเก็บเกี่ยวพืชชนิดขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	22 กม./ชม. (13.7 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องตัดหญ้าแบบขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	28 กม./ชม. (17.4 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเก็บเกี่ยวฝ้าย	15 กม./ชม. (9.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)

ขีดจำกัดความเร็วในการถอยหลัง

AutoTrac แบบผสมการทำงาน		
เครื่องจักร	การถอยหลังและเวลาที่ใช้ได้	ขีดจำกัดความเร็วสูงในการถอยหลัง
รถแทรกเตอร์ที่ใช้ในงานปลูกพืชแถวและรถแทรกเตอร์ดินตะขบ 7R และ 8R (หมายเลข 110101-) 8R (หมายเลข 160001-) 8RT (หมายเลข 923001-) 8RX (หมายเลข 801001-)	ใช่ ไม่มีขีดจำกัด	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
รถแทรกเตอร์ที่ใช้ในงานปลูกพืชแถวและรถแทรกเตอร์ดินตะขบ 6R, 7R และ 8R (หมายเลข -110100) 8R (หมายเลข -160000) 8RT (หมายเลข -923000)	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
รถแทรกเตอร์แบบต่อพ่วง	ไม่	—
เครื่องพ่น	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเกี่ยววนด	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเก็บเกี่ยวพืชชนิดขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องตัดหญ้าแบบขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	ไม่	—
เครื่องเก็บเกี่ยวฝ้าย	ได้ 45 วินาที	5 กม./ชม. (3.1 ไมล์ต่อชั่วโมง)

ch177nn,1685617258482-81-01JUN23

ข้อความหยุดทำงาน AutoTrac

แต่ละครั้งที่ AutoTrac หยุดการทำงาน เสียงเตือนสองเสียงจะตามด้วยการแจ้งเตือนเพื่ออธิบายว่าเหตุใดจึงหยุดทำงาน ข้อความจะปรากฏขึ้นเพื่อแสดงถึงเหตุผลที่ AutoTrac ไม่ทำงานด้วย ข้อความหยุดทำงานจะแสดงขึ้นเป็นเวลา 7 วินาที จากนั้นจะหายไป

ข้อความหยุดทำงาน AutoTrac	
รหัส	ข้อความ
702752.00	ยังไม่ได้รับการตรวจสอบ
702752.01	มีการขยับพวงมาลัย
702752.02	ความเร็วล้อต่ำเกินไป
702752.03	ความเร็วล้อสูงเกินไป
702752.04	เกียร์ไม่ถูกต้อง
702752.05	มีการเปลี่ยนแปลงหมายเลขร่องนาการไถ
702752.06	ไม่พบ GPS สองความถี่
702752.07	SSU มี DTC เกิดขึ้น
702752.08	การส่งผ่านข้อมูลล่าสุดสำเร็จ

702752.09	ข้อความ GSD ไม่ถูกต้อง
702752.10	ไม่มีการกำหนดแทร็กแบบขนาน
702752.11	ไม่พบคีย์การ์ด
702752.12	ความคลาดเคลื่อนของทิศทางการเคลื่อนที่มากเกินไป
702752.13	ความคลาดเคลื่อนไปจากแนวแทร็กมากเกินไป
702752.14	สวิตช์ที่นิ่งเปิดอยู่
702752.15	อุณหภูมิน้ำมันต่ำเกินไป
702752.16	ไม่พบ TCM
702752.17	รหัสเปิดใช้งานไม่ถูกต้อง
702752.18	โหมดการวิเคราะห์หาล้มเหลว
702752.19	สวิตช์หัวเกียร์เกี่ยววถยนต์ทำงาน
702752.20	สวิตช์โหมดขับเคลื่อนเกียร์เกวียนบนถนน/แปลงปลูกอยู่ที่ตำแหน่งเปิด
702752.21	แรงดันไฟฟ้าไม่เสถียร
702752.22	ใช้งาน AutoTrac ในทิศทางถอยหลังนานเกินไป
702752.23	ใช้งาน AutoTrac ติดต่อกันโดยใช้ความเร็วต่ำกว่าเกณฑ์นานเกินไป
702752.24	ค่าความโค้งสูงเกินไป
702752.25	เครื่องจักรไม่เคลื่อนที่ไปข้างหน้า
702752.26	เส้น ELX อยู่ในระดับต่ำ (ปิดการทำงาน)
702752.27	ข้อมูลเกียร์ไม่ถูกต้อง
702752.28	ข้อมูลสวิตช์ดำเนินการต่อไม่ถูกต้อง
702752.29	ข้อความสวิตช์ถูกแจ้งไม่ถูกต้อง
702752.30	สวิตช์ระบบนำร่อง AutoTrac/แถวปลูกของ SPFH ปิดอยู่
702752.31	สวิตช์หยุดแบบเร็วของ SPFH เปิดอยู่
702752.32	ไม่ได้เปิดใช้งาน AutoTrac
702752.33	กลับเข้าเส้นทาง
702752.34	กำหนดแทร็กบนเส้น
702752.35	ทิศทางที่ไม่มีข้อมูล
702752.36	ข้อมูลส่งผ่านไปยัง GPS มีขนาดใหญ่เกินไป
702752.37	เซนเซอร์แถวหมัดแถวโดยไม่มี GPS
702752.38	เซนเซอร์ขายฝั่งหมดเวลา
702752.39	ลำดับข้อความไม่ถูกต้อง
702752.40	รถไม่สามารถเคลื่อนตามระยะทางโค้งตามคำสั่งบังคับได้
702752.41	ความเร็วเครื่องจักรจาก GPS ไม่ตรงกับความเร็วเครื่องจักรที่วัดจากล้อ
702752.42	ค่าความโค้งปัจจุบันไม่ตรงกัน
702752.43	รถแทรกเตอร์อยู่ในเกียร์จอดรถ
702752.44	ข้อความคำสั่งบังคับเลี้ยวเสริมหมดเวลา
702752.45	ข้อความสถานะการบังคับเลี้ยวเสริมหมดเวลา
702752.46	ข้อมูลสวิตช์ที่นิ่งไม่ถูกต้อง
702752.47	ข้อมูล VIN ไม่ถูกต้อง
702752.48	ข้อมูลระยะช่วงล้อหน้า-หลังไม่ถูกต้อง
702752.49	ข้อความข้อมูล TCM หมดเวลา
702752.50	ข้อความการทำงานอัตโนมัติของรถหมดเวลา
702752.51	ข้อความแสดงอัตราการส่าย/การโคลงหมดเวลา
702752.52	ข้อความแสดงความเร็ว/ทิศทางจากล้อหมดเวลา
702752.53	ข้อมูลแทรกหมดเวลา
702752.54	ชุดควบคุมการบังคับเลี้ยวที่ไม่รู้จักล้มเหลว
702752.55	อุณหภูมิ AutoTrac Universal ไม่อยู่ในช่วงที่กำหนด
702752.56	AutoTrac ทำงานในระบบขับเคลื่อนสี่ล้อนานเกินไป
702752.57	รถแทรกเตอร์อยู่ในระบบพวงมาลัยแบบเลี้ยวได้ทุกทิศทาง
702752.58	ไม่ได้รับสิทธิ์อนุญาต

702752.62	สำรองไว้
702752.63	ไม่มีการดำเนินการ

ch177nn,1685617258342-81-01JUN23

ระบบนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac (พาสซีฟ)

การนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac (แบบทางอ้อม) ใช้เพื่อปรับปรุงความถูกต้องในการเปลี่ยนสภาพแปลง ทางไม่เรียบ และพื้นที่ลาดเอียง การนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วงแบบทางอ้อม AutoTrac ขับเครื่องยนต์ให้อุปกรณ์อยู่ตามเส้นทางนำร่อง

ระบบนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac ใช้มาตรฐานจากโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงในแอปพลิเคชันจัดการเครื่องจักร และสัญญาณ GPS จากเครื่องจักรและตัวรับสัญญาณของอุปกรณ์ต่อพ่วง ระบบจะใช้ข้อมูลนี้เพื่อระบุตำแหน่งตัวรับสัญญาณของอุปกรณ์ต่อพ่วงจากตำแหน่งตัวรับสัญญาณของตัวรถ ระบบนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac คอยบังคับรถให้เลี้ยวตามทางที่คำนวณขึ้นมาจากเส้นทางนำร่อง เพื่อให้ให้อุปกรณ์ต่อพ่วงเคลื่อนที่ตามเส้นทางนำร่องนั้น การทำเช่นนี้อาจทำให้รถเดินทางออกนอกเส้นทางนำร่องได้

การไปในการนำร่อง AutoTrac

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ “แอปพลิเคชัน”
3. เลือกแอปพลิเคชันการนำร่อง AutoTrac



ไอคอนการตั้งค่า

PC15305—UN—19MAR13

เลือกไอคอนการตั้งค่าเพื่อเปิดใช้งานการนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac (แบบทางอ้อม)

หมายเหตุ : การเปลี่ยนแปลงของสภาพพื้นที่ปฏิบัติงาน สภาพแวดล้อม และเครื่องยนต์ที่ทำงานผิดปกติหรือการตั้งค่าอุปกรณ์อาจส่งผลต่อระบบช่วยปรับแนวการไถได้

ข้อกำหนด:

หมายเหตุ : จุดพ่วงกลางของกระเบรจโคเกอท์ระบบขับเคลื่อนไฮดรอลิกซีรีส์ C และ 1910 สามารถใช้ร่วมกับระบบนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac (แบบทางอ้อม) และรองรับประเภทรถนำการไถทางตรง ทางโค้ง ขอบเขตและ AutoPath

- จอแสดงผลรุ่น 4 CommandCenter หรือ 4640 Universal
- ใบอนุญาตที่ถูกต้องสำหรับการนำร่องอุปกรณ์
- ตัวรับสัญญาณ StarFire ที่ติดตั้งบนเครื่องจักร
 - ตัวรับสัญญาณ StarFire 3000 ที่มีสัญญาณ SF2 หรือ RTK
 - ตัวรับสัญญาณ StarFire 6000 ที่มีสัญญาณ SF3 หรือ RTK

- ตัวรับสัญญาณ StarFire 7000/7500 ที่มีสัญญาณ SF-RTK หรือ RTK
- ตัวรับสัญญาณ StarFire ที่ติดตั้งอุปกรณ์ต่อพ่วง
 - ตัวรับสัญญาณ StarFire 3000 ที่มีสัญญาณ SF1, SF2 หรือ RTK
 - ตัวรับสัญญาณ StarFire 6000 ที่มีสัญญาณ SF1, SF3 หรือ RTK
 - ตัวรับสัญญาณ StarFire 7000/7500 ที่มีสัญญาณ SF1, SF-RTK หรือ RTK
- เปิดสัญญาณรวมอยู่

หมายเหตุ : หากใช้ตัวรับสัญญาณที่มีความแรงของสัญญาณแตกต่างกัน ตัวรับสัญญาณเครื่องจักรจะต้องมีสัญญาณที่แรงกว่า

สัญญาณที่ใช้ร่วมกันสำหรับเครื่องรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วง ตั้งค่าเปิดการใช้งานอัตโนมัติ

ระบบนำร่องของอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac ในทิศทางถอยหลัง

เครื่องจักรต่อไปนี้รองรับระบบนำร่องของอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac ในทิศทางถอยหลัง:

- เครื่องจักรทุกเครื่องที่ใช้ในการกำหนดค่า AT2 ได้
- รถแทรกเตอร์ซีรีส์ 7, 8 และ 9 ที่มีอุปกรณ์ต่อพ่วงแบบลากเดียว

ความเร็วที่แนะนำขณะใช้งานระบบนำร่องของอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac ในทิศทางถอยหลังอยู่ระหว่าง 3–6 กม./ชม. (2–4 ไมล์/ชม.) เพื่อประสิทธิภาพการทำงานสูงสุด ให้เปลี่ยนกลับเป็นโหมดเดินหน้าเมื่อเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วงมีความผิดพลาด 13 ซม. (5 นิ้ว) หรือน้อยกว่า

หากต้องการดูการกำหนดค่าที่เครื่องจักรกำลังทำงาน ให้ไปที่การวิเคราะห์ AutoTrac:

1. เลือก "AutoTrac Pie"
2. เลือก "สภาพ"
3. เลือก "ระบบ AutoTrac"
4. ตรวจสอบว่าโหมด AutoTrac อยู่ที่ AT 2.0

มีระบบนำร่องของอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac ติดตั้งไว้

หมายเหตุ : ระบบนำร่องของอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac™ ไม่สามารถใช้ร่วมกับอุปกรณ์ต่อพ่วง 3 จุดด้านหลังได้ ยกเว้นเครื่องปลูก TT 8022 ที่ใช้จุดต่อพ่วง 3 จุดด้านหลังแบบไม่หมุน

ระบบจะเปิดหรือปิดใช้งานโดยอัตโนมัติตามตำแหน่งจุดต่อพ่วง (จุดต่อพ่วงลงจนสุดคือ 0% และขึ้นสุดคือ 100%):

เปิดใช้งานสภาพ: เปิดใช้งานเมื่อลดอุปกรณ์ต่อพ่วงลงและไปถึง 70% ของการเคลื่อนที่ของจุดต่อพ่วง (ค่าเริ่มต้น)

ปิดใช้งานสภาพ: ปิดใช้งานเมื่ออุปกรณ์ต่อพ่วงยกขึ้นสูงกว่า 85% ของการเคลื่อนที่ของจุดต่อพ่วง (ค่าเริ่มต้น)

กฎการกำหนดค่า:

1. เกณฑ์การเปิดใช้งานและปิดใช้งานต้องแตกต่างกันอย่างน้อย 10%
2. เกณฑ์การปิดใช้งานต้องไม่เกิน 95%
3. ไม่สามารถตั้งค่าการเปิดใช้งาน (ขีดจำกัดล่าง) สูงกว่าการปิดใช้งาน (ขีดจำกัดบน) ได้
4. ไม่สามารถตั้งค่าการปิดใช้งาน (ขีดจำกัดบน) ต่ำกว่าการเปิดใช้งาน (ขีดจำกัดล่าง) ได้

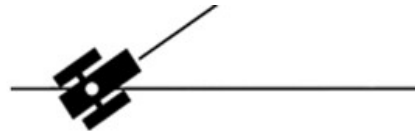
ZIDKX1X,1750228151574-81-08JUL25

การปรับการบังคับเลี้ยว

Monitor Performance (ประสิทธิภาพการตรวจสอบ)

Monitor performance จะแสดงความคลาดเคลื่อนของทิศทางในการเคลื่อนที่และความคลาดเคลื่อนในการกำหนดพิกัด ซึ่งได้รับการออกแบบมาเพื่อช่วยในการปรับการตั้งค่าขั้นสูงของ AutoTrac ข้อผิดพลาดเกี่ยวกับทิศทางจะแสดงถึงความสัมพันธ์ของทิศทางรถกับพิกัดปัจจุบัน ความคลาดเคลื่อนของทิศทางในการเคลื่อนที่ จะแสดงความคลาดเคลื่อนนอกพิกัดของรถ หรือระยะเหลือจากพิกัดปัจจุบัน

มาตรวัดความคลาดเคลื่อนของทิศทางในการเคลื่อนที่

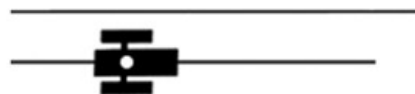


PC16972—UN—22MAY13

ข้อผิดพลาดเกี่ยวกับทิศทางจะแสดงถึงความสัมพันธ์ของทิศทางรถกับพิกัดปัจจุบัน ความคลาดเคลื่อนของทิศทางในการเคลื่อนที่ไม่ควรเกิน $\pm 1^\circ$

ถ้ามากกว่าช่วงดังกล่าว อาจจำเป็นต้องทำการปรับ

มาตรวัดความคลาดเคลื่อนในการกำหนดพิกัด



PC16969—UN—22MAY13

ความคลาดเคลื่อนของทิศทางในการเคลื่อนที่ จะแสดงความคลาดเคลื่อนนอกพิกัดของรถ หรือระยะเหลือจากพิกัดปัจจุบัน ค่ากราฟแท่งแบบโค้งจะอัปเดตข้อผิดพลาดเกี่ยวกับทิศทางในการเคลื่อนที่ขั้นต่ำสุดและสูงสุด โดยจะเปลี่ยนแปลงตามเวลาจริงในช่วง 10 วินาทีล่าสุด

หมายเหตุ : วาล์วของชุดควบคุมระบบบังคับเลี้ยวจะขึ้นอยู่กับการควบคุมทิศทางของรถ

การปรับระบบพวงมาลัยเคลื่อนไปข้างหน้า



PC16969—UN—22MAY13

ความคลาดเคลื่อนในการกำหนดพิกัด



PC28738—UN—25AUG22

ไอคอนตั้งค่าการเดินหน้าความเร็วสูง



PC28739—UN—25AUG22

ไอคอนตั้งค่าการเดินหน้าความเร็วต่ำ

การกำหนดแตร็กความไวของเส้น

กำหนดความเร็วในการตอบสนองต่อความคลาดเคลื่อนจากแนวแตร็ก

- ค่าที่สูง: ทำให้มีการตอบสนองที่รวดเร็วขึ้นเมื่อแนวการเคลื่อนที่ของรถคลาดเคลื่อนไปจากแนวแตร็ก
- ค่าที่ต่ำ: ทำให้มีการตอบสนองที่ช้าลงเมื่อแนวการเคลื่อนที่ของรถคลาดเคลื่อนไปจากแนวแตร็ก

ตัวนำส่วนหัว



PC28740—UN—25AUG22

การนำทิศทางในการเคลื่อนที่สูง



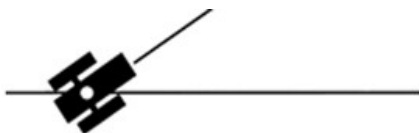
PC28741—UN—25AUG22

การนำทิศทางในการเคลื่อนที่ต่ำ

กำหนดผลของอัตราการส่าย (อัตราการเลี้ยวของรถ) ที่มีต่อประสิทธิภาพของการกำหนดแตร็ก การนำทิศทางในการเคลื่อนที่จะทำหน้าที่เป็นปัจจัยที่คาดการณ์เส้นทาง ซึ่งสามารถใช้เพื่อลดจำนวนครั้งในการบังคับเลี้ยวได้ การตั้งค่าสูงอาจทำให้ได้ประสิทธิภาพต่ำ

- ค่าที่สูง: ทำให้มีการตอบสนองอย่างรวดเร็วต่ออัตราการส่าย
- ค่าที่ต่ำ: ทำให้มีการตอบสนองช้าต่ออัตราการส่าย

ทิศทางเคลื่อนที่ความไวของเส้น



PC16972—UN—22MAY13

ความคลาดเคลื่อนของทิศทางเคลื่อนที่



PC28742—UN—25AUG22

ความไวต่อแนวทิศทางในการเคลื่อนที่สูง



PC28743—UN—25AUG22

ทิศทางเคลื่อนที่ความไวของเส้นต่ำ

กำหนดความเร็วของ AutoTrac ในการตอบสนองต่อความคลาดเคลื่อนของทิศทางในการเคลื่อนที่

- ค่าที่สูง: ทำให้มีการตอบสนองต่อความคลาดเคลื่อนของทิศทางในการเคลื่อนที่รวดเร็วขึ้น
- ค่าที่ต่ำ: ทำให้มีการตอบสนองต่อความคลาดเคลื่อนของทิศทางในการเคลื่อนที่ช้าลง

อัตราการตอบสนองการบังคับเลี้ยว



PC28744—UN—25AUG22

อัตราการตอบสนองการบังคับเลี้ยวสูง



PC28745—UN—25AUG22

อัตราการตอบสนองการบังคับเลี้ยวต่ำ

ปรับอัตราการบังคับเลี้ยวของรถเพื่อรักษาประสิทธิภาพในการกำหนดแตร็ก โดยปกติแล้ว เมื่อเพิ่มการตอบสนองในการบังคับเลี้ยวจะทำให้ได้ประสิทธิภาพในการกำหนดแตร็กดีขึ้น

- ค่าที่สูง: ทำให้ได้ประสิทธิภาพในการกำหนดแตร็กดีขึ้น แต่อาจทำให้ล้อมีการปรับตัวมากขึ้น หรืออาจเกิดการส่าย
- ค่าที่ต่ำ: ทำให้ล้อมีการปรับน้อยลง แต่อาจทำให้ประสิทธิภาพในการกำหนดแตร็กลดลง

ความไวในการกลับเข้าเส้นทาง



PC28746—UN—25AUG22

ความไวในการกลับเข้าเส้นทางสูง



PC28747—UN—25AUG22

ความไวในการกลับเข้าเส้นทางต่ำ

กำหนดความไวในการกลับเข้าสู่แตร็กของรถ การตั้งค่านี้อาจส่งผลกระทบท่อประสิทธิภาพเฉพาะในขณะที่เข้าถึงแตร็ก

- ค่าที่สูง: ทำให้การปรับเข้าสู่แตร็กรวดเร็วขึ้น
- ค่าที่ต่ำ: ทำให้การปรับเข้าสู่แตร็กเป็นไปอย่างนุ่มนวลมากขึ้น

ความไวส่วนโค้ง



PC28748—UN—25AUG22



PC28749—UN—25AUG22

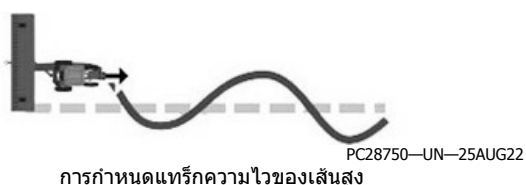
กำหนดความเร็วของ AutoTrac ในการตอบสนองต่อส่วนโค้งในแทร็ก ค่านี้จะส่งผลต่อประสิทธิภาพการทำงานเมื่อมีการนำทางในแทร็กโค้งเท่านั้น

- ค่าที่สูง: หมุนรถเป็นมุมแคบเมื่อเลี้ยว
- ค่าที่ต่ำ: เลี้ยวรถเป็นวงกว้าง (กว้างขึ้น) เมื่อเข้าโค้ง

ระบบเลี้ยวอุปกรณ์พ่วง

สำคัญ : การวัดศูนย์กลางการหมุนของอุปกรณ์จำเป็นต่อการทำงานที่ถูกต้องของการนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วงสำหรับคำแนะนำเกี่ยวกับวิธีการวัดศูนย์กลางการหมุนอย่างแม่นยำ กรุณาดูที่การวัดจุดศูนย์กลางการหมุนในฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอ การวัดศูนย์กลางการหมุนที่ไม่แม่นยำอาจส่งผลให้ประสิทธิภาพลดลงหรือเกิดความเสียหายต่ออุปกรณ์ต่อพ่วง

การกำหนดแทร็กความไวของเส้น



PC28750—UN—25AUG22



PC28751—UN—25AUG22

กำหนดความเร็วในการตอบสนองต่อความคลาดเคลื่อนจากแนวแทร็ก

- ค่าที่สูง: ทำให้มีการตอบสนองที่รวดเร็วขึ้นเมื่อแนวการเคลื่อนที่ของอุปกรณ์ต่อพ่วงคลาดเคลื่อนไปจากแนวแทร็ก
- ค่าที่ต่ำ: ทำให้มีการตอบสนองที่ช้าลงเมื่อแนวการเคลื่อนที่ของอุปกรณ์ต่อพ่วงคลาดเคลื่อนไปจากแนวแทร็ก

ทิศทางการเคลื่อนที่ความไวของเส้น



PC28752—UN—25AUG22



PC28753—UN—25AUG22

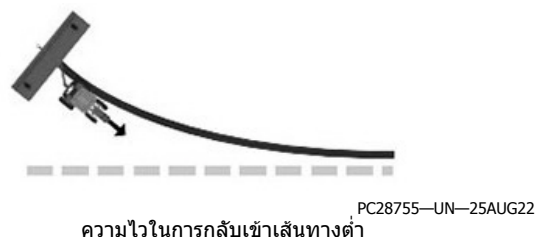
กำหนดความเร็วของ AutoTrac ในการตอบสนองต่อความคลาดเคลื่อนของทิศทางการเคลื่อนที่ของอุปกรณ์ต่อพ่วง

- ค่าที่สูง: ทำให้มีการตอบสนองที่รวดเร็วขึ้นเมื่อแนวการเคลื่อนที่ของอุปกรณ์ต่อพ่วงคลาดเคลื่อนไปจากแนวแทร็ก
- ค่าที่ต่ำ: ทำให้มีการตอบสนองที่ช้าลงเมื่อทิศทางการเคลื่อนที่ของอุปกรณ์ต่อพ่วงคลาดเคลื่อน

ความไวในการกลับเข้าเส้นทาง



PC28754—UN—25AUG22



PC28755—UN—25AUG22

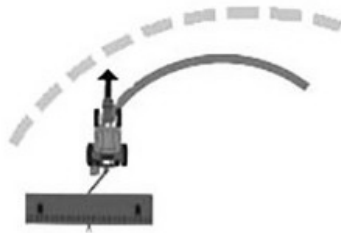
กำหนดความเร็วในการกลับเข้าสู่แนวแทร็กของรถ การตั้งค่านี้จะส่งผลกระทบต่อประสิทธิภาพเฉพาะในขณะที่ยานเข้าถึงแทร็ก

- ค่าที่สูง: ทำให้การปรับเข้าสู่แทร็กรวดเร็วขึ้น
- ค่าที่ต่ำ: ทำให้การปรับเข้าสู่แทร็กเป็นไปอย่างนุ่มนวลมากขึ้น

ความไวส่วนโค้ง



PC28756—UN—25AUG22



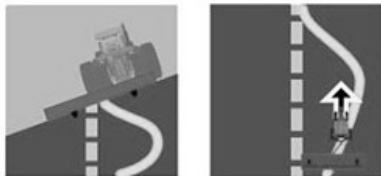
การตอบสนองต่อส่วนโค้งต่ำ

PC28757—UN—25AUG22

กำหนดความเร็วของ AutoTrac ในการตอบสนองต่อส่วนโค้งในแทร็ก ค่านี้จะส่งผลต่อประสิทธิภาพการทำงานเมื่อมีการนำทางในแทร็กโค้งเท่านั้น

- ค่าที่สูง: หมุนรถเป็นมุมแคบเมื่อเลี้ยว
- ค่าที่ต่ำ: เลี้ยวรถเป็นวงกว้าง (กว้างขึ้น) เมื่อเข้าโค้ง

ความไวความลาดเอียง



ความไวความลาดเอียงสูง

PC28758—UN—25AUG22



ความไวความลาดเอียงต่ำ

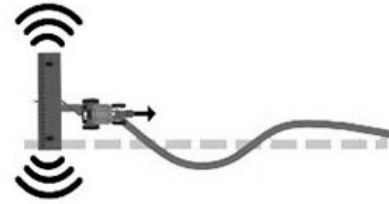
PC28759—UN—25AUG22

หมายเหตุ : การตั้งค่านี้อาจต้องมีการปรับเปลี่ยนเมื่อสภาพดินเปลี่ยนแปลงไป

กำหนดความเร็วในการตอบสนองของ AutoTrac ต่อการเปลี่ยนแปลงความลาดชัน ค่าที่สูงเกินไปจะทำให้แทรกเตอร์เลี้ยวลากอุปกรณ์ขึ้นเนิน ค่าที่สูงเกินไปจะทำให้แทรกเตอร์เลี้ยวลากอุปกรณ์ลงเนิน

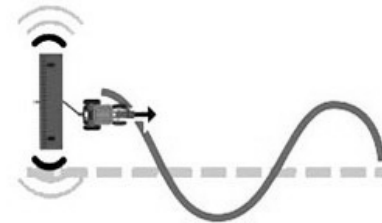
- ค่าที่สูง: รถจะขับอยู่ส่วนสูงของเนินเพื่อชดเชยความต้านทานของอุปกรณ์ต่อพ่วงที่มักไหลลงเนิน
- ค่าที่ต่ำ: เครื่องจักรจะขับอยู่ส่วนต่ำของเนินเพื่อชดเชยความต้านทานของอุปกรณ์ต่อพ่วงที่เกาะพื้นผิวเนินได้ดี

อัตราตอบสนองความลาดเอียง



อัตราตอบสนองความลาดเอียงสูง

PC28760—UN—25AUG22



อัตราตอบสนองความลาดเอียงต่ำ

PC28761—UN—25AUG22

กำหนดความเร็วในการตอบสนองของ AutoTrac ต่อการเปลี่ยนแปลงความลาดเอียง

- ค่าที่สูง: ทำให้มีการตอบสนองอย่างรวดเร็วต่อความเปลี่ยนแปลงของความลาดเอียง
- ค่าที่ต่ำ: ส่งผลให้ตอบสนองช้าลงต่อความเปลี่ยนแปลงของความลาดเอียง

ch177nn,1685617257742-81-01JUN23

AutoTrac RowSense

AutoTrac RowSense เป็นการเพิ่มประสิทธิภาพของ AutoTrac แบบผสมการทำงานเมื่อทำการเก็บเกี่ยวข้าวโพด หรือใช้งานผลิตภัณฑ์ สัญญาณที่เซ็นเซอร์แถวปลูกตรวจพบจะรวมเข้ากับสัญญาณ AutoTrac ที่มีอยู่แล้วเพื่อช่วยให้รถไม่ออกนอกแถวปลูก เมื่อไม่มีสัญญาณจากเซ็นเซอร์แนวการปลูก (ตัวอย่างเช่น การขับลุยน้ำ) ระบบจะใช้นำทางโดย GPS

AutoTrac RowSense ใช้งานได้กับวิธีการแทรกทุกรูปแบบรวมถึงมีมาตรฐานมากที่สุดในการเก็บเกี่ยวและรูปแบบแอปพลิเคชัน โหมดการกำหนดแทรกทั้งหมดจะถูกตั้งค่าด้วยวิธีเดียวกับระบบ AutoTrac ที่ใช้ GPS

ติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณเพื่อซื้อ AutoTrac RowSense

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่คู่มือการใช้งาน AutoTrac RowSense

การเลื่อนเส้นนำร่อง

เมื่อเปิดใช้งาน AutoTrac RowSense แล้ว จะมีการเลื่อนเส้นนำร่องเพื่อให้อยู่ตรงกลางกับตำแหน่งของเซ็นเซอร์แถวปลูกเมื่อเลือกพื้นที่ปฏิบัติงานใหม่หรือปิด AutoTrac RowSense ระบบจะล้างการเปลี่ยนแปลงสำหรับแทรกนำร่องทั้งหมดที่กำหนดโดย AutoTrac RowSense

ไอคอนสถานะ AutoTrac RowSense



สแตนด์บาย (ไอคอนสีเขียว)

PC24011—UN—31MAR17

ปีระบบแล้ว



เปิดระบบแล้ว (ไอคอนสีเขียว)

PC28735—UN—25AUG22

ระบบทำงาน และทำงานโดยใช้ทั้งเซ็นเซอร์แถวปลูกและ GPS



ไม่มีสัญญาณ GPS (ไอคอนสีเหลือง)

PC28736—UN—25AUG22

ระบบทำงาน และทำงานโดยใช้ข้อมูลเซ็นเซอร์แถวปลูกเท่านั้น



ไม่มีสัญญาณเซ็นเซอร์แถวปลูก (ไอคอนสีส้ม)

PC28737—UN—25AUG22

ระบบทำงาน และทำงานโดยใช้ GPS เท่านั้น

ใช้งานเซ็นเซอร์แถวปลูก

เมื่อกำหนดเส้นทางเริ่มต้นแล้ว จะสามารถกดสวิตช์ดำเนินการต่อของ AutoTrac ได้เมื่อรถอยู่ในระยะครึ่งหนึ่งของเครื่องหัวและมุมของแถวปลูกที่เหมาะสม RowSense จะนำร่องรถโดยเร็วที่สุดหลังจากเซ็นเซอร์แถวปลูกสามารถระบุตำแหน่งของแถวปลูกได้

การหมุนหัวแปลงจะเสร็จสิ้นในกรณีเดียวกับของระบบ AutoTrac ที่ใช้ GPS

1. ผู้ปฏิบัติงานอยู่ในเส้นทาง
2. กดสวิตช์ดำเนินการต่อเพื่อใช้งานระบบ AutoTrac
3. เซ็นเซอร์แถวปลูกจะตรวจจับตำแหน่งของแถวปลูกและตามแนวแถวปลูกดังกล่าวไป

คุณสามารถใช้แนวเส้นต่อขยายของ Adaptive Curves, Circle Track และ AB Curves เพื่อขยายเส้นทางที่ติดกันที่ยื่นเข้าไปในหัวแปลงได้

สัญญาณแถวหายไป

สัญญาณแถวหายไป — เกิดขึ้นเมื่อข้อมูลเซ็นเซอร์ของแถวหายไป AutoTrac จะทำงานโดยใช้ GPS จนกว่าจะได้รับข้อมูลแถวอีกครั้ง อาการนี้จะเกิดขึ้นเมื่อขับลุยน้ำ

เมื่อใช้แทร็กทางตรง หรือแทร็กทางโค้ง AB แล้วสัญญาณแถว

ปลูกหายไป แทร็กจะถูกปรับศูนย์ใหม่ วิธีนี้จะช่วยเพิ่มโอกาสให้ AutoTrac RowSense ได้รับแทร็กที่ถูกต้องจากอีกฝั่งของทางน้ำได้มากขึ้น

RowSense แบบแมนนวล

เลือกโหมด RowSense แบบแมนนวลเพื่อใช้งานเซ็นเซอร์แถวปลูกในหัวเกี่ยวเท่านั้น RowSense แบบแมนนวลไม่จำเป็นต้องมีการเปิดใช้งานการนำร่อง AutoTrac

โหมด RowSense แบบแมนนวลจะพร้อมใช้งานในการตั้งค่าการนำร่องขั้นสูงถ้าเป็นไปตามเงื่อนไขต่อไปนี้:

- CommandCenter 4600 หรือจอแสดงผล Universal 4640 ติดตั้งอยู่บนรถ
- จอแสดงผลจะตรวจจับรถในลักษณะที่เป็นเครื่องเกี่ยวเกี่ยวพืช เครื่องแยกเมล็ดฝ้าย หรือเครื่องตัดฝ้ายชนิดขับเคลื่อนด้วยตัวเอง
- จอแสดงผลจะตรวจจับเซ็นเซอร์ระบบค้นหาแถวปลูกใน CAN บัส

ch177nn,1685617257495-81-01JUN23

การแก้ปัญหา

หมายเหตุ : AutoTrac ได้รับการปรับมาให้สามารถทำงานได้ในสภาพพื้นที่ปฏิบัติงานส่วนใหญ่ โดยใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงได้หลากหลายประเภท ในกรณีที่ไม่สามารถใช้งานได้เหมาะสม ผู้ปฏิบัติงานสามารถใช้การตั้งค่าขั้นสูงเพื่อปรับการทำงานของระบบโดยละเอียดสำหรับสภาพพื้นที่ปฏิบัติงานและอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ต้องการใช้งานได้ ปรับความไวในการบังคับเลี้ยวก่อนทำตามขั้นตอนในสถานการณ์จำลองต่อไปนี้

ตรวจเช็คและแก้ไขปัญหาอื่น ๆ ก่อนทำการปรับตั้ง ทำการตรวจเช็คและปรับเทียบทางกลไกที่จำเป็นสำหรับรถและอุปกรณ์ที่เกี่ยวข้อง ถ้ายังไม่ได้ทำขั้นตอนนี้ ความผิดปกติของรถอาจเกิดขึ้นได้ หรือผู้ควบคุมอาจต้องเสียเวลาในการปรับการทำงานของระบบที่ไม่สามารถปรับได้

ล้ามีการเคลื่อนที่มากเกินไป: ประสิทธิภาพโดยรวมของ AutoTrac ถือว่ายอมรับได้ แต่ล้ามีการกระตุกไปมาอย่างรวดเร็ว

มีการเลี้ยวสายไปมาอย่างรุนแรง: รถมมีการเลี้ยวสายไปมาตลอดเวลา เมื่อสังเกตที่ส่วนหน้าสุดของรถ พบการเคลื่อนไหวแต่โดยปกติแล้วความคลาดเคลื่อนออกนอกเส้นทางที่แสดงบนจอแสดงผล (ระยะห่างจากเส้น A—B) จะค่อนข้างน้อย

มีการเลี้ยวสายไปมาอย่างซ้ำๆ: ประสิทธิภาพของ AutoTrac อาจตอบสนองช้าเมื่อพยายามปรับเพื่อรักษาเส้นทาง และมีอาการเบนออกจากด้านหนึ่งไปยังอีกด้านหนึ่งอย่างซ้ำๆ

ปรับเข้าหาเส้นทางช้า: AutoTrac ตอบสนองช้ามากเมื่อปรับเข้าหาเส้นทาง รถแทรกเตอร์ยังคงเอียงไปทางด้านใดด้านหนึ่งเป็นเวลานาน ก่อนจะปรับเข้าในแนวเส้นทาง

ปรับเข้าหาเส้นทางเร็วเกินไป: AutoTrac ปรับเลยเส้นทางและมีการชดเชยทิศทางมากเกินไปขณะที่ปรับเข้าหาเส้นทาง ทำให้มีการเลี้ยวสายไปมาบ่อยครั้งในระหว่างที่ปรับเข้าหาเส้นทาง

การกำหนดแทร็กออกนอกแนวโค้ง: AutoTrac ตอบสนอง

ต่อแทรกโค้งได้ช้า ทำให้เลี้ยวสายไปมาอย่างช้าๆ นอกแนวที่ต้องการ แนวการเคลื่อนที่มักจะเลี้ยวเป็นวงกว้างกว่าเส้นทางที่ต้องการ

การกำหนดแทรกเข้าด้านในของแนวโค้ง: AutoTrac มีการปรับทิศทางอย่างรวดเร็วและบ่อยครั้งในโหมดแทรกโค้ง ทำให้เกิดการเลี้ยวสายไปมาเป็นมุมแคบๆ หรือกำหนดแทรกโค้งเป็นวงแคบกว่าเส้นทางที่ต้องการ

หมายเหตุ : สำหรับเทคนิคในการแก้ไขปัญหานี้ โปรดดูที่ไฟล์ของฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอ

การปรับทั่วไป

คำแนะนำสำหรับการปรับ:

- ความไวในการบังคับเลี้ยว: ตั้งค่าเป็น 100 ก่อนทำการปรับอื่นๆ ทำการปรับครั้งละ 10
- ความไวในการตอบสนองของเส้นในการกำหนดแทรก: ทำการปรับครั้งละ 20
- ความไวต่อแนวทิศทางในการเคลื่อนที่: ทำการปรับครั้งละ 10
- การนำทิศทางในการเคลื่อนที่: ทำการปรับครั้งละ 10
- อัตราการตอบสนองการบังคับเลี้ยว: ทำการปรับครั้งละ 10
- ความไวในการกลับเข้าเส้นทาง: ทำการปรับครั้งละ 20
- การตอบสนองต่อส่วนโค้ง: ทำการปรับครั้งละ 20

ทำการปรับทีละค่า: ทำการปรับค่าสำหรับสภาพพื้นที่ปฏิบัติงานที่พบปัญหา ขณะที่เปิดใช้งาน AutoTrac โดยทำขั้นตอนต่อไปนี้:

1. เริ่มจากค่าเริ่มต้นจากโรงงาน ค่าความไวในการบังคับเลี้ยวควรสัมพันธ์กับค่านับถวายเป็นการนำร่อง พยายามใช้ค่าสำหรับการตั้งค่านี้ ซึ่งคล้ายกับสภาพที่คุณจะทำงาน (70 สำหรับคอนกรีต 100 สำหรับเกือบทุกสภาพแวดล้อม และ 120 สำหรับดินที่อ่อนนุ่ม) อาจจำเป็นต้องปรับค่าดังกล่าวมากกว่าค่าที่แนะนำ
2. เมื่อ AutoTrac ทำงานในสภาพที่พบปัญหา (เช่น ความเร็วสภาพพื้นดิน และลักษณะของยาง) ให้เพิ่มหรือลดความไวต่อแนวทิศทางในการเคลื่อนที่ 10 ระดับ
3. ถ้าการปรับความไวต่อแนวทิศทางในการเคลื่อนที่ไม่สามารถช่วยระบุปัญหาได้ ให้รีเซ็ตค่าความไวต่อแนวทิศทางในการเคลื่อนที่ เพิ่มหรือลดการนำทิศทางในการเคลื่อนที่ในลักษณะเดียวกับขั้นตอนก่อนหน้านี้
4. ถ้าขั้นตอนที่ระบุก่อนหน้านี้ไม่สามารถแก้ไขปัญหาได้ ให้รีเซ็ตการนำทิศทางในการเคลื่อนที่ แล้วเพิ่มหรือลดอัตราการตอบสนองการบังคับเลี้ยวในลักษณะเดียวกับขั้นตอนก่อนหน้านี้

การผสมผสานการตั้งค่า: ถ้าขั้นตอนข้างต้นไม่สามารถช่วยให้ได้ประสิทธิภาพการทำงานที่เหมาะสมได้ และผู้ควบคุมเข้าใจเกี่ยวกับการปรับว่าส่งผลต่อประสิทธิภาพของ AutoTrac อย่างไรแล้ว ให้ทดลองทำการปรับค่าหลายอย่างร่วมกันหลายๆ รูปแบบ ขณะที่ AutoTrac ทำงานอยู่

ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac

ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac



PC28762—UN—25AUG22

ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac

แอปพลิเคชันระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac จะทำการเลี้ยวโดยอัตโนมัติเมื่อสิ้นสุดแปลงในรถที่ติดตั้งระบบไว้ ระบบอัตโนมัตินี้ทำให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถเอาใจใส่กับงานอื่นได้แทนที่จะต้องควบคุมการเลี้ยวเมื่อสิ้นสุดแปลง

ขอแนะนำให้ใช้การตั้งค่าเริ่มต้นเมื่อเริ่มต้นการตั้งค่าระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac การตั้งค่าเริ่มต้นเป็นจุดเริ่มต้นที่ทำงานได้ดีกับเครื่องจักรและการกำหนดค่าอุปกรณ์ต่อพ่วงจำนวนมากสำหรับการกำหนดค่าบางอย่าง อาจจำเป็นต้องปรับการตั้งค่าขั้นสูงของระบบควบคุมระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac เพื่อปรับปรุงประสิทธิภาพ ตัวอย่างเช่น อาจจำเป็นต้องปรับคาร์ตมิการเลี้ยวสูงสุด และคามุมเลี้ยวสูงสุด หากรถแทรกเตอร์มีขนาดกว้างขึ้นโดยการเพิ่มยางสามเส้นหรือหากรัศมีวงเลี้ยวได้รับผลกระทบจากการปรับการหยุดพวงมาลัย

นำทางไปยังระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ “แอปพลิเคชัน”
3. เลือกแอปพลิเคชันระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac

การกำหนดแผนที่

โมดูลแผนที่การกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac แสดงข้อมูลเกี่ยวกับการเลี้ยวที่กำลังจะเกิดขึ้น เช่น ระยะก่อนเลี้ยวและทิศทางการเลี้ยว ใช้ความช่วยเหลือบนหน้าจอหากต้องการข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับแอปพลิเคชันการกำหนดแผนที่

ความเข้ากันได้ของระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac เข้ากันได้กับจอแสดงผลและเครื่องรับสัญญาณต่อไปนี้:

หมายเหตุ : อัปเดตซอฟต์แวร์เป็นเวอร์ชันล่าสุด

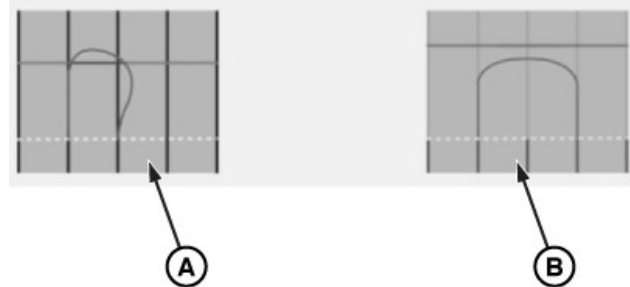
- จอแสดงผล CommandCenter 4600
- จอระบบ 4640
- จอแสดงผล Universal G5
- จอแสดงผล G5 CommandCenter
- เครื่องรับสัญญาณ StarFire 3000
- เครื่องรับสัญญาณ StarFire 6000
- เครื่องรับสัญญาณ StarFire 7000
- เครื่องรับสัญญาณ StarFire 7500

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac เข้ากันไม่ได้กับจอแสดงผลต่อไปนี้:

- CommandCenter 4200
- CommandCenter 4600 พร้อมหน่วยประมวลผลเวอร์ชัน 1

- จอแสดงผล Universal 4240
- จอแสดงผล GreenStar รุ่นดั้งเดิม
- จอแสดงผล GreenStar 2 1800
- จอแสดงผล GreenStar 2 2600
- จอแสดงผล GreenStar 3 2630 เมื่อใช้กับ CommandCenter 4600 หรือจอแสดงผล Universal 4640

คำแนะนำการเลี้ยวข้าม



PC613045—UN—20FEB24

คำแนะนำการเลี้ยวข้าม

- A—ไม่ข้าม
B—Skip Turn (การข้ามเลี้ยว)

ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac แนะนำให้การเลี้ยวข้ามตามที่จำเป็นเมื่อระยะห่างของแทร็กน้อยกว่าเส้นผ่านศูนย์กลางการเลี้ยวต่ำสุดของรถ ฟิวเจอร์นี้จะใช้เฉพาะเมื่อมีการเลือกการเลี้ยวแบบ U เท่านั้น

เลือก OK ในข้อความ Skip Turn Recommendation (คำแนะนำการเลี้ยวข้าม) เพื่อยอมรับการเลี้ยวข้าม ปิดข้อความหรือเลือกยกเลิกเพื่อยกเลิกคำสั่งและดำเนินการต่อไปโดยไม่ต้องข้ามการเลี้ยว

หมายเหตุ : ตัวเลือกนี้จะถูกเก็บไว้ในระหว่างการทำให้เครื่องเย็นและอุ่นเครื่อง

หมายเหตุ : คำแนะนำจะปรากฏขึ้นอีกครั้งเมื่อเปลี่ยนพื้นที่ปฏิบัติงานและระยะห่างแทร็กน้อยกว่าเส้นผ่านศูนย์กลางการเลี้ยว

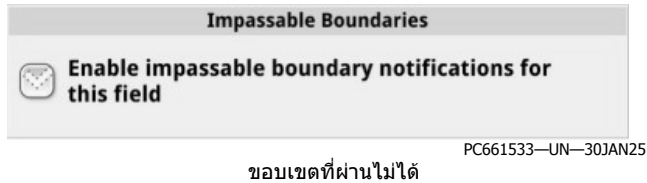
ขนาดการเลี้ยวอัจฉริยะ:

เมื่อระยะห่างของแทร็กเท่ากับหรือใหญ่กว่าเส้นผ่านศูนย์กลางการเลี้ยวขั้นต่ำของเครื่องจักร แอปพลิเคชันจะวางแผนการเลี้ยวที่มีประสิทธิภาพ

เมื่อระยะห่างของแทร็กน้อยกว่าเส้นผ่านศูนย์กลางการเลี้ยวต่ำสุดของเครื่องจักร รูปร่างการเลี้ยวจะเป็นรูปหลอดไฟที่ใช้พื้นที่มากกว่า

หมายเหตุ : หากยอมรับการเลี้ยวข้าม แอปพลิเคชันจะละเลยฟิวเจอร์การหมุนอัจฉริยะ

ขอบเขตที่ผ่านไม่ได้



สามารถปิดใช้งานค่าเตือนขอบเขตที่ผ่านไม่ได้โดยการเลือกช่องทำเครื่องหมายในการตั้งค่าขั้นสูงของระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ช่องทำเครื่องหมายจะตั้งค่าเป็นสถานะเริ่มต้น (เปิดใช้การเตือน) ในเงื่อนไขต่อไปนี้:

- การเปลี่ยนพื้นที่ปฏิบัติงาน
- ผู้ปฏิบัติงานไม่อยู่บนที่นั่ง
- รอบการทำงานหลัก

ch177nn,1740727678852-81-28FEB25

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของรถแทรกเตอร์

ใช้ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ที่มี iTEC เพื่อให้การทำงานต่างๆ ในห้องขับเป็นไปโดยอัตโนมัติ ระบบอัตโนมัตินี้ช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถจดจ่อกับเครื่องมือและงานต่างๆ มากขึ้น แทนการมุ่งความสนใจไปที่การควบคุมเครื่องมือที่กำลังทำงาน

ข้อกำหนดสำหรับการทำงาน

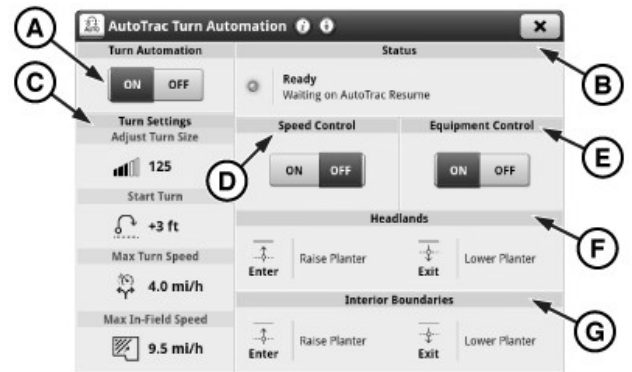
- ต้องเปิดใช้งานระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac
- ต้องเปิดระบบเลี้ยวอัตโนมัติ
- iTEC หลักต้องเปิดอยู่

หมายเหตุ : ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac เข้ากันไม่ได้กับแทรกการเข้าถึงรถ

หมายเหตุ : ในการใช้ระบบควบคุมการเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac กับเส้นโค้ง AB จะต้องบันทึกเส้นโค้ง AB จากปลายด้านหนึ่งของพื้นที่ปฏิบัติงานไปยังอีกด้านหนึ่ง (หัวแปลงไปยังหัวแปลง) การเลี้ยวเมื่อสิ้นสุดจะไม่ถูกสร้างขึ้นหากเส้นโค้ง AB ไม่ได้รับการบันทึกอย่างถูกต้อง

- ต้องเลือกแทร็คตรง แทร็คโค้ง AB หรือ AutoPath
- ต้องกำหนดลำดับหัวแปลง
- ข้อมูลขอบเขตของพื้นที่ปฏิบัติงานต้องครบถ้วน
- ต้องเป็นไปตามข้อกำหนดโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วง
- ต้องเป็นไปตามข้อกำหนดโปรไฟล์ของเครื่องจักร
- อาจต้องเปิดใช้การเลี้ยวเป็นรูปเลข 8 (ไม่บังคับ)

การตั้งค่าระบบควบคุมการเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของรถแทรกเตอร์



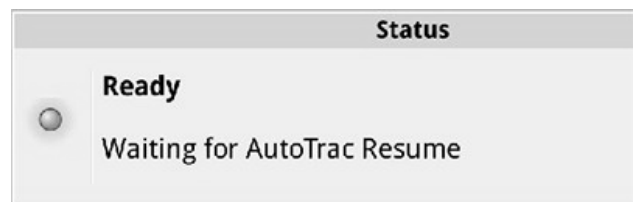
หน้าการตั้งค่าระบบควบคุมการเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของรถแทรกเตอร์

- A—ระบบควบคุมการเลี้ยวอัตโนมัติ
- B—สถานะ
- C—การตั้งค่าการเลี้ยว
- D—ระบบควบคุมความเร็ว
- E—ระบบควบคุมอุปกรณ์
- F—หัวแปลง
- G—ขอบเขตภายใน

ระบบควบคุมการเลี้ยวอัตโนมัติ (A)—สลับไปที่ ON เพื่อเปิดใช้งานระบบควบคุมการเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac

หมายเหตุ : สำหรับเครื่องจักรที่มี iTEC ให้เปิดระบบควบคุมการเลี้ยวอัตโนมัติด้วยเช่นกันเพื่อเปิดใช้งานที่เจอร์ iTEC หากผู้ปฏิบัติงานสลับ iTEC ไปที่ OFF ระบบควบคุมการเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ก็จะปิดด้วย

สถานะ (B) — แสดงไฟแสดงสถานะการทำงานของระบบอัตโนมัติให้กับผู้ปฏิบัติงาน



สถานะ—พร้อมใช้งาน—กำลังรอการคืนการทำงาน AutoTrac

- ไฟ LED สีเทา (ระบบอัตโนมัติปิด) - ระบบเลี้ยวอัตโนมัติหลักให้ปิด
- ไฟ LED สีเหลือง (ไม่พร้อม) - มีหนึ่งเรื่องขึ้นไปที่ไม่เป็นไปตามข้อกำหนดระบบเลี้ยวอัตโนมัติ
- ไฟ LED สีแดง (พบข้อผิดพลาด) - ตรวจพบข้อผิดพลาดของระบบ
- ไฟ LED สีเขียว (พร้อม)—ระบบเลี้ยวอัตโนมัติพร้อมใช้งาน กดสวิตช์กลับมาทำงานต่อเพื่อเปิดใช้งาน
- LED สีน้ำเงิน (ทำงานอยู่)—ระบบกำลังทำงาน

การตั้งค่าการเลี้ยว (C)—ให้มุมมองส่วนในการแสดงการตั้งค่าต่างๆ ที่เกี่ยวข้องกับการเลี้ยวอัตโนมัติ

ระบบควบคุมความเร็ว (D)—สลับระบบควบคุมความเร็วไปที่ OFF เพื่อควบคุมความเร็วรถด้วยตนเอง

หมายเหตุ : จอแสดงผลจะแสดงข้อความเตือนก่อนเลี้ยว โดยสั่งให้ผู้ปฏิบัติงานลดความเร็วเพื่อการเลี้ยวที่ปลอดภัยและแม่นยำ

ระบบควบคุมอุปกรณ์ (E)—สลับระบบควบคุมอุปกรณ์ไปที่ OFF เพื่อให้ระบบควบคุมการเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ทำงานโดยไม่มีการตั้งค่า iTEC

หัวแปลง (F)—เลือกพื้นที่ที่รอกข้อความเพื่อแก้ไขลำดับการทริกเกอร์สำหรับหัวแปลง

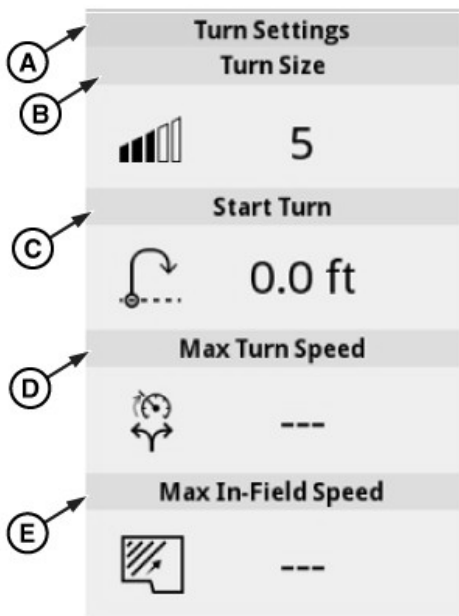
หมายเหตุ : หากขอบเขตภายในเป็นสีเทา หมายความว่าไม่มีขอบเขตภายในในพื้นที่ปฏิบัติงาน ต้องขับเคลื่อนขอบเขตภายในเพื่อเข้าถึงการตั้งค่า

ขอบเขตภายใน (G)—เลือกพื้นที่ข้อความเพื่อแก้ไขลำดับการทริกเกอร์สำหรับขอบเขตภายใน

หมายเหตุ : หากขอบเขตภายในเป็นสีเทา หมายความว่าไม่มีขอบเขตภายในในพื้นที่ปฏิบัติงาน ต้องขับเคลื่อนขอบเขตภายในเพื่อเข้าถึงการตั้งค่า

หมายเหตุ : หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการเลี้ยวอัตโนมัติ ให้ดูที่วิธีใช้บนหน้าจอเกี่ยวกับระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac

การตั้งค่าการเลี้ยว



PC613043—UN—12FEB24

การตั้งค่าการเลี้ยว

- A—การตั้งค่าการเลี้ยว
- B—ขนาดการหมุนเลี้ยว
- C—จุดเริ่มเลี้ยว
- D—ความเร็วการเลี้ยวสูงสุด
- E—ความเร็วภาคสนามสูงสุด

การตั้งค่าการเลี้ยว (A)—ให้ภาพรวมของค่าต่างๆ ที่เกี่ยวข้องกับการเลี้ยวอัตโนมัติอย่างรวดเร็ว

ขนาดหมุนเลี้ยว (B)—ปรับรูปร่างของเส้นทางการเลี้ยว

ตัวเลขที่น้อยกว่าจะทำให้เกิดการเลี้ยวที่น้อยกว่า และในทางกลับกัน

การเลี้ยวที่จุดเริ่มต้น (C)—ปรับเส้นทางการเลี้ยวเพื่อเริ่มก่อนหรือหลังจากข้ามขอบเขตหัวแปลง

หมายเหตุ : หากความเร็วของรถถูกเปลี่ยนด้วยตัวเองในระหว่างที่กำลังใช้งานการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac อยู่ การตั้งค่าความเร็วอัตโนมัติสำหรับความเร็วการเลี้ยวสูงสุดและความเร็วสูงสุดในพื้นที่ปฏิบัติงานจะไม่ถูกใช้ในคุณสมบัติการควบคุมความเร็วอีกต่อไป อย่างไรก็ตาม การกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac จะยังคงเปิดใช้งานอยู่และดำเนินการต่อไปเพื่อปฏิบัติตามคุณสมบัติของแนวการเลี้ยวขั้นสูง ระบบการจัดการเครื่องมือ (IMS) และ iTEC

หมายเหตุ : ความเร็วสูงสุดในการเลี้ยวจะไม่เปลี่ยนแปลงความเร็วของรถแทรกเตอร์ที่ตั้งค่าไว้ ความเร็วสูงสุดที่เครื่องจักรทำงานได้ขณะที่ใช้การกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac คือค่าที่ต่ำกว่าระหว่างค่าสองค่าที่แสดง

ความเร็วสูงสุดในการเลี้ยว (D)—ปรับความเร็วสูงสุดที่เครื่องเคลื่อนที่ได้ขณะเลี้ยว

หมายเหตุ : ความเร็วสูงสุดในการปฏิบัติงานจะไม่เปลี่ยนแปลงความเร็วของรถแทรกเตอร์ที่ตั้งค่าไว้ ความเร็วสูงสุดที่เครื่องจักรทำงานได้ขณะที่ใช้การกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac คือค่าที่ต่ำกว่าระหว่างค่าสองค่าที่แสดง

ความเร็วสูงสุดในพื้นที่งาน (E)—ปรับความเร็วสูงสุดของเครื่องจักรเมื่อไม่ได้อยู่ในหัวแปลง

ความเข้ากันได้ของรถแทรกเตอร์ John Deere:

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของรถแทรกเตอร์ สามารถใช้ร่วมกับรถแทรกเตอร์ John Deere ต่อไปนี้ได้:

หมายเหตุ : รุ่น 8x30T และ 9x30T ไม่สามารถเข้ากันกับระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ได้

- 6R FT4 (IVT และ iTEC)
- 7R FT4 (IVT, CQT และ e23)
- 8R, 8RT FT4 (EVT, IVT, PST 16, และ e23)
- 8RX (EVT, IVT และ e23)
- 9R, 9RX, 9RT FT4 (e18)
- 6R IT4 (IVT และ iTEC)
- 7R IT4 (IVT และ CQT)
- 8R, 8RT IT4 (IVT และ PST 16)
- 9R, 9RT IT4 (PST 18)
- 8x30 (IVT และ PST 16)
- 9x30 (PST 18)

IVT (ชุดเกียร์แบบปรับได้อิสระ)

CQT (ชุดเกียร์ CommandQuad II)

PST (ชุดเกียร์ PowerShift)

e18 (ชุดเกียร์ PowerShift ความเร็ว 18 ระดับพร้อมตัวจัดการสมรรถนะ)

e23 (ชุดเกียร์ PowerShift ความเร็ว 23 ระดับพร้อมตัวจัดการสมรรถนะ)

ความเข้ากันได้ของจุดพ่วงกลางของระบบบรรจุโภคภัณฑ์

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของรถแทรกเตอร์สามารถใช้ร่วมกับระบบบรรจุโภคภัณฑ์ต่อไปนี้ได้:

- ซีรีส์ C
- ระบบขับเคลื่อนไฮดรอลิก 1910

ความเข้ากันได้ของอุปกรณ์ต่อพ่วง

ระบบควบคุมการเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของรถแทรกเตอร์ไม่สามารถใช้ร่วมกับอุปกรณ์ต่อพ่วงต่อไปนี้ได้:

- อุปกรณ์ต่อพ่วงที่ติดตั้งด้านหน้า
- พ่วงตรงกลางระหว่างระบบบรรจุโภคภัณฑ์
- อุปกรณ์ต่อพ่วงหลายตัวที่ติดตั้งแบบอนุกรมซึ่งชิ้นงานไม่ได้เชื่อมต่อกับรถแทรกเตอร์โดยตรง

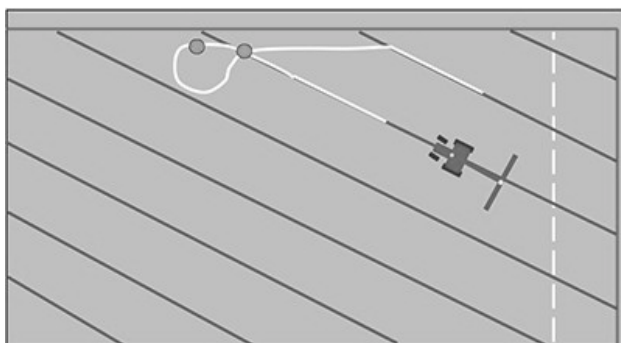
การเลี้ยวเป็นรูปเลข 8

หมายเหตุ : การเลี้ยวเป็นรูปเลข 8 ในการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac เปิดใช้งานอยู่ตามค่าอธิบายแผนผังในแอปพลิเคชันการกำหนดแผนผัง

การเลี้ยวเป็นรูปเลขแปดใช้เมื่อมีมุมหักเลี้ยวในแทร็กและขอบเขตด้านบน/ล่างของพื้นที่ปฏิบัติงาน การเลี้ยวถูกตั้งค่าไว้โดยมีขอบเขตเป็นความกว้างครึ่งหนึ่งของอุปกรณ์เพื่อให้อุปกรณ์ทำงานอยู่ภายในขอบเขตดังกล่าว เครื่องจักรจะเปลี่ยนไปทำการเลี้ยวเป็นรูปตัว U โดยอัตโนมัติหากมุมระหว่างร่องนำกับหัวแปลงนั้นกว้างกว่า 45° และจะเปลี่ยนกลับมาเป็น การเลี้ยวเป็นรูปเลข 8 เมื่อมุมเท่ากับ 45° หรือน้อยกว่า

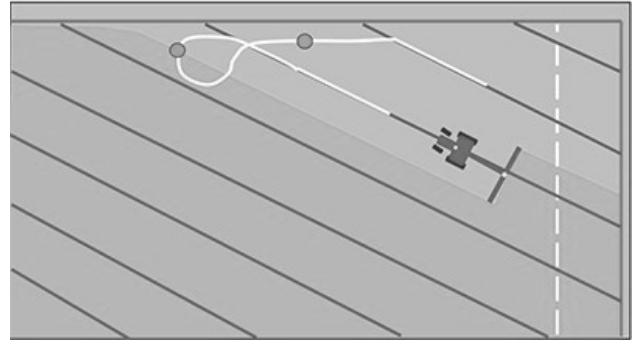
สามารถใช้การเลี้ยวเป็นรูปเลขแปดกับแทร็กตรงได้

ค่าพื้นที่ครอบคลุมสูงสุดสำหรับการหักเลี้ยวของซีรีส์ iTEC กับ การตั้งค่าพื้นที่ครอบคลุมหากผู้ใช้เลือกทำ ลำดับ iTEC จะอยู่ในจุดที่พื้นที่ครอบคลุมเริ่มต้นและสิ้นสุด การตั้งค่านี้เปิดใช้อยู่ในส่วนข้อมูลและการตั้งค่า



PC28850—UN—08MAY23

เพิ่มพื้นที่ครอบคลุมสำหรับการหักเลี้ยว — ปิด



PC28851—UN—08MAY23

เพิ่มพื้นที่ครอบคลุมสำหรับการหักเลี้ยว — เปิด

A—พื้นที่ครอบคลุมปิดอยู่

B—พื้นที่ครอบคลุมเปิดอยู่

หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการเลี้ยวเป็นรูปเลขแปด โปรดดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอเกี่ยวกับระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac

ch177nn,1709205337514-81-24MAY24

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องเกี่ยวนาวด

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac สำหรับการเลี้ยวโดยอัตโนมัติของเครื่องเกี่ยวนาวดเท่านั้น ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac สำหรับเครื่องเกี่ยวนาวดนั้นไม่ได้ควบคุมความเร็วหรือฟังก์ชันอื่นๆ ของรถจักร

ระบบควบคุมระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac สามารถใช้งานร่วมกับ AutoTrac และ RowSense ในตัวได้

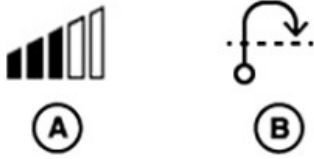
ข้อกำหนดสำหรับการทำงาน

- ต้องเปิดใช้งานระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac
- ต้องเปิดระบบเลี้ยวอัตโนมัติ
- ต้องเลือกแทร็กทางตรงหรือ AutoPath
- ข้อมูลขอบเขตของพื้นที่ปฏิบัติงานต้องครบถ้วน
- ต้องเป็นไปตามข้อกำหนดโปรไฟล์ของเครื่องจักร
- อาจเปิดใช้งานการเลี้ยวแบบวนได้ (ไม่บังคับ)

เมื่อสิ้นสุดรอบ การกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac จะถูกปิดใช้งานก่อนเลี้ยวหากเก็ยวลำเลียงทำงานอยู่หรือยึดออก

หมายเหตุ : หมายเหตุ: สามารถขยายเก็ยวลำเลียงได้ถ้าเปิดใช้งานพีเจอรี่ในการตั้งค่าขั้นสูง

การตั้งค่าระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องเกี่ยวนาวด



PC29160—UN—01JUN23

การตั้งค่าระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องเกี่ยวกวาด

1. **ขนาดหมุนเลี้ยว (A)**—ปรับรูปร่างของเส้นทางการเลี้ยว ตัวเลขที่น้อยกว่าจะทำให้เกิดการเลี้ยวที่น้อยกว่า และในทางกลับกัน
2. **จุดเริ่มเลี้ยว (B)** — ปรับเส้นทางการเลี้ยวเพื่อเริ่มก่อนหรือหลังจากข้ามขอบเขตหัวแปลง

ความเข้ากันได้ของระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องเกี่ยวกวาด

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องเกี่ยวกวาดเข้ากันได้กับเครื่องเกี่ยวกวาดต่อไปนี้:

เครื่องเกี่ยวกวาด John Deere	รุ่นปี
ซีรีส์ X	2021 และใหม่กว่า
ซีรีส์ S700	2018 และใหม่กว่า
ซีรีส์ S430 และ S440	2017 และใหม่กว่า

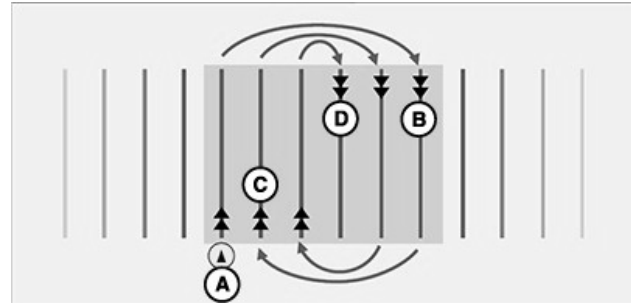
รูปแบบการเลี้ยว

หมายเหตุ : รูปแบบการเลี้ยวจะเลือกที่จะขับไปยังเส้นทางผ่านใดตามพื้นที่ครอบคลุม หากเส้นทางผ่านส่วนใหญ่มีความครอบคลุม เครื่องเกี่ยวกวาดจะข้ามเส้นทางผ่านนั้นและไปยังเส้นทางผ่านต่อไป

หมายเหตุ : เมื่อรถหลายคันทำงานในพื้นที่เดียวกัน สามารถใช้พื้นที่ครอบคลุมร่วมกันเพื่อกำหนดเส้นทางผ่านถัดไปเพื่อหลีกเลี่ยงการคาบเกี่ยวกันได้

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติของ AutoTrac รวมสามารถเลี้ยวการเลี้ยวแบบวนได้สองแบบ:

1. **วนเข้า**—ในระหว่างการเลี้ยวแบบวนเข้า รถเกี่ยวกวาดจะเลี้ยวขวาเสมอ จำนวนของการข้ามคือขนาดพื้นที่ลบด้วย 2 และเมื่องานเสร็จสิ้น จำนวนของการข้ามจะลดลงเป็นระดับจนถึงศูนย์ ในตัวอย่างนี้ ขนาดพื้นที่ดินถูกตั้งไว้ที่ 6 ส่งผลให้มีการข้ามได้สูงสุด 4 ครั้ง จากจุดเริ่มต้น (A) เครื่องเกี่ยวกวาดจะไปยังเส้นทางผ่านเริ่มต้น ข้าม 4 เส้นทางผ่าน และไปยังเส้นทางผ่านที่ห้าจนเสร็จสิ้น (B) เครื่องเกี่ยวกวาดข้าม 3 เส้นทางผ่านและไปยังเส้นทางผ่านถัดไปจนเสร็จสิ้น (C) ตามรูปแบบ รถเกี่ยวกวาดจะยังคงเลี้ยวแบบวนเข้าอยู่จนกว่าจะผ่านทุกเส้นทางผ่าน เมื่อการเลี้ยวครั้งสุดท้าย (D) เสร็จสิ้น รถจะกลับสู่ค่าเริ่มต้นตรงไปยังเส้นทางผ่าน ผู้ปฏิบัติงานไปยังพื้นที่ถัดไปและดำเนินการตามรูปแบบที่เลือก

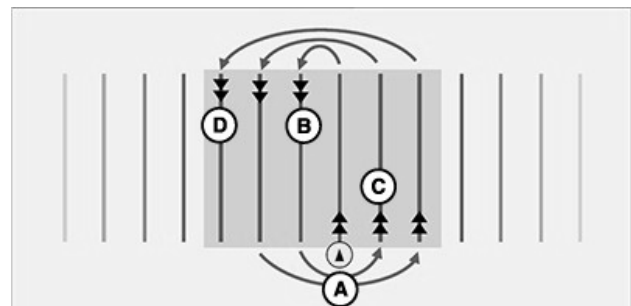


PC29159—UN—01JUN23

การเลี้ยวแบบวนเข้ากับพื้นที่ขนาด 6

- A—จุดเริ่มต้น
- B—เส้นทางผ่านที่ห้า
- C—รอบเคลื่อนที่ผ่านถัดไป
- D—การเลี้ยวครั้งสุดท้าย

2. **วนออก**—เครื่องเกี่ยวกวาดจะเริ่มจากตรงกลางของพื้นที่และเลี้ยวแบบวนออก โดยจะหมุนไปทางซ้ายทุกครั้ง ขนาดพื้นที่เป็นตัวกำหนดจำนวนสูงสุดของการข้าม ในระหว่างการเลี้ยวแบบวนออก จำนวนการข้ามเริ่มต้นที่ศูนย์ ในระหว่างเส้นทางผ่าน จำนวนการข้ามจะเพิ่มขึ้นจนกว่าจะถึงจำนวนสูงสุดของการข้าม ในตัวอย่างนี้ ขนาดพื้นที่เป็น 6 และเริ่มต้นด้วย 0 การข้าม เครื่องเกี่ยวกวาดจะเคลื่อนที่จากจุดเริ่มต้น (A) ขึ้นไปยังแถวและเคลื่อนที่ไปตามเส้นทางผ่านที่อยู่ติดกันไปทางซ้าย (B) เมื่อเครื่องเกี่ยวกวาดถึงจุดสิ้นสุดเส้นทางผ่านที่สอง (B) จำนวนการข้ามจะเพิ่มขึ้นหนึ่ง การข้ามตัว ช่วยให้เครื่องเกี่ยวกวาดข้ามแถวที่เสร็จสมบูรณ์และเดินทางขึ้นไปยังเส้นทางผ่านที่ยังไม่ได้ทำงานที่ใกล้ที่สุด (C) เครื่องเกี่ยวกวาดจะยังคงเลี้ยวแบบวนออกจนกว่าจำนวนของเส้นทางผ่านที่ต้องการจะเสร็จสมบูรณ์ เมื่อการเลี้ยวครั้งสุดท้าย (D) เสร็จสิ้น รถจะกลับสู่ค่าเริ่มต้นตรงไปยังเส้นทางผ่าน ผู้ปฏิบัติงานไปยังพื้นที่ถัดไปและดำเนินการตามรูปแบบที่เลือก



PC29158—UN—01JUN23

ตัวอย่างการเลี้ยวแบบวนออก

- A—จุดเริ่มต้น
- B—แถวที่สอง
- C—แถวที่สาม
- D—การเลี้ยวครั้งสุดท้าย

ch177nn,1740727866353-81-28FEB25

ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องฟ่นสาร

ข้อกำหนดสำหรับการทำงาน

ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่อง

พจนานุกรมอยู่ในจอแสดงผลประเภทต่อไปนี้ที่มีใบอนุญาตขั้นสูง Automation 4.0 หรือ G5:

- จอระบบ 4640
- จอแสดงผล CommandCenter 4600
- จอแสดงผล Universal G5/ G5^{Plus}
- จอแสดงผล CommandCenter G5/G5^{Plus}

ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องพจนานุกรมรับแทรกประเภทต่อไปนี้:

- แทร็กทางตรง
- AutoPath (แถว)
- AutoPath (ขอบเขต)

หมายเหตุ : ระหว่างการเข้าหัวแปลงและออกจากพื้นที่ปฏิบัติงาน ระบบจะตั้งค่าฐานนอกต้นพืชเป็นจริงที่จุดทับซ้อนของหัวแปลงกับศูนย์กลางของเพลาน้ำของรถ

ระหว่างการออกจากหัวแปลงและเข้าพื้นที่ปฏิบัติงาน ระบบจะตั้งค่าฐานนอกต้นพืชเป็นเท็จที่จุดทับซ้อนของหัวแปลงกับศูนย์กลางของเพลาน้ำของรถ

ฟังก์ชันต่อไปนี้ไม่มีในระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องพจนานุกรม:

- ระบบควบคุมความเร็ว
- การตั้งค่าลำดับ
- การตั้งค่าความเร็วสำหรับความเร็วในพื้นที่ปฏิบัติงานและความเร็วในการเลี้ยว
- เส้นโค้ง AB, เส้นโค้งแบบปรับได้ และวงกลม

การตั้งค่าการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องพจนานุกรม

หมายเหตุ : เมื่อเปิดใช้งาน ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องพจนานุกรมจะเปลี่ยนสถานะเป็นพร้อมใช้งาน โดยไม่มีการตั้งค่าการควบคุมความเร็วหรือการตั้งค่าลำดับ

การตั้งค่าการเลี้ยว—แทรกทางตรง



การตั้งค่าการเลี้ยว—แทรกทางตรง PC661530—UN—29JAN25

ขนาดการหมุนเลี้ยว (A): ปรับรูปร่างของเส้นทางการเลี้ยว ตัวเลขที่น้อยกว่าจะทำให้เกิดการเลี้ยวที่น้อยกว่า และในทางกลับกัน

การเลี้ยวที่จุดเริ่มต้น (B): ปรับเส้นทางการเลี้ยวเพื่อเริ่มก่อนหรือหลังจากข้ามขอบเขตหัวแปลง

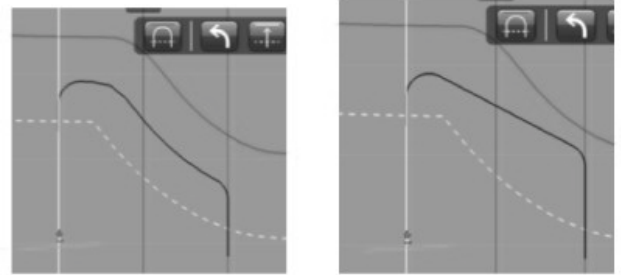
ดำเนินการตามหัวแปลง



PC662153—UN—17FEB25

ดำเนินการตามหัวแปลง

การตามหัวแปลงเป็นการตั้งค่าขั้นสูงสามารถใช้งานได้เฉพาะเมื่อใช้โหมดนำร่องแทรกทางตรง



PC661535—UN—02FEB25

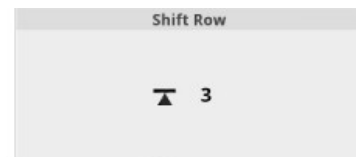
ดำเนินการตามหัวแปลง

A—ดำเนินการตามหัวแปลง ON
B—ดำเนินการตามหัวแปลง OFF

เมื่อเปิดใช้งาน เครื่องจักรจะเคลื่อนที่ตามความโค้งของหัวแปลงที่มีเส้นโค้งปรากฏ เมื่อปิดใช้งาน รถจะเคลื่อนตามเส้นทางที่สั้นที่สุด (ตรง) ผ่านหัวแปลงและจะไม่เคลื่อนที่ตามความโค้งหากมี ค่าเริ่มต้นของการดำเนินการตามหัวแปลงจะเป็น ON การเลือกเปิด/ปิดจะคงอยู่ในรอบการทำงานหลัก

หมายเหตุ : การตามหัวแปลงสามารถใช้งานได้เฉพาะเมื่อใช้โหมดนำร่องแทรกทางตรง

การตั้งค่าการเลี้ยว—AutoPath (แถว)



PC659264—UN—29JAN25

เลื่อนแถว

เมื่อใช้ AutoPath (แถว) การตั้งค่าเลื่อนแถวจะเลื่อนแถวที่ระบุจากเส้นทางผ่านหัวแปลง AutoPath ปัจจุบัน การเลื่อนแถวช่วยให้สามารถเลือกทิศทางการเลี้ยว (เข้าหรือออก) และจำนวนแถวที่จะเลื่อนได้

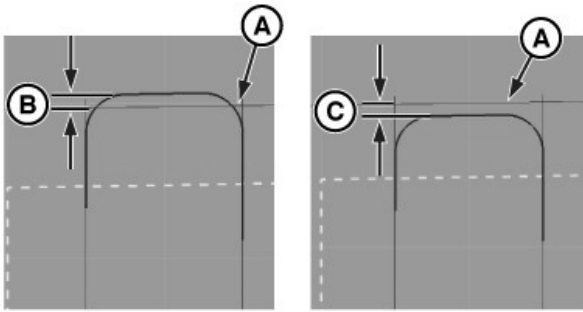
การตั้งค่าการเลี้ยว—AutoPath (ขอบเขต)



PC661529—UN—29JAN25

ออฟเซตจุดเลี้ยวเริ่มต้น

ออฟเซตจุดเลี้ยวเริ่มต้นคือตำแหน่งที่เครื่องเริ่มเลี้ยวโดยอัตโนมัติตามเส้นทางของขอบแปลง AutoPath



ออฟเซตจุดเลี้ยวเริ่มต้น

A—เส้นทางของขอบแปลง AutoPath
B—ออฟเซตเป็นบวก
C—ออฟเซตเป็นลบ

ออฟเซตที่เป็นบวก (B) หมายถึง เครื่องจักรเลี้ยวหลังจากถึงเส้นทางของขอบแปลง AutoPath (A) ออฟเซตที่เป็นลบ (C) หมายถึง การเลี้ยวก่อนถึงเส้นทางของขอบแปลง AutoPath (A)

พิกัดออฟเซตจุดเลี้ยวเริ่มต้นคือ +100 ถึง -100 แล้วปรับเพิ่มขึ้น 0.3 ม. (1 ฟุต)

ความเข้ากันได้ของระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องฟนสาร

เครื่องฟนสารแบบขับเคลื่อนด้วยตัวเองของ John Deere	รุ่น
400R	408R, 410R และ 412R
600R	612R และ 616R
Hagie	ST12S, ST16S และ ST20s (รุ่นปี 2022 และใหม่กว่า)

รถโฟลเดอร์ของ John Deere	รุ่น
800R	800R

รูปแบบการเลี้ยว

ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องฟนสารรองรับการเลี้ยวแบบยูเทิร์นเท่านั้น

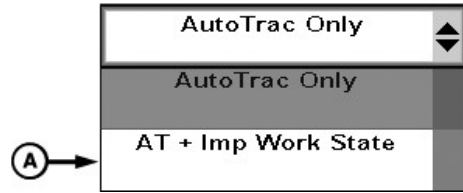
ch177nn,1740727609880-81-28FEB25

การแก้ปัญหา

ระบบนำทางอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ใช้งานอยู่

เพื่อป้องกันอุปกรณ์ต่อพ่วงไม่ให้เกิดการบังคับเลี้ยวระหว่างการกลับหัวแปลงสิ้นสุดขณะเรียกใช้ระบบนำทางอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ใช้งานอยู่และระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ให้ปรับการตั้งค่าต่อไปนี้:

กล่องควบคุมการทำงาน 1100 (UCC1)

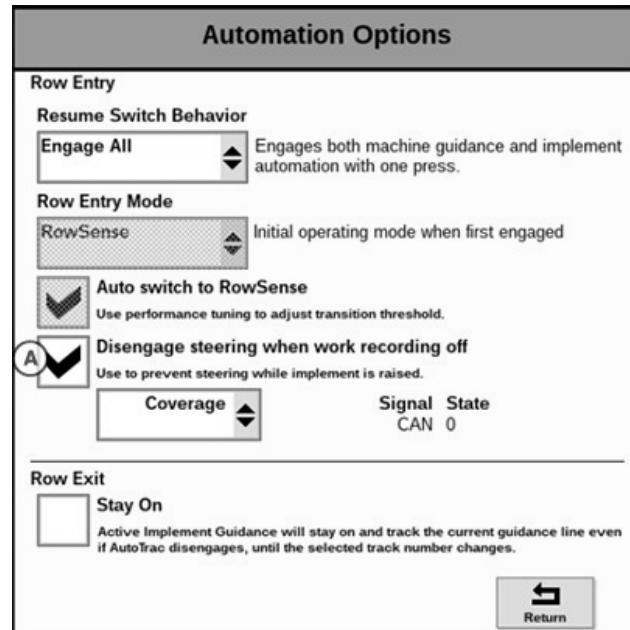


PC27869—UN—28FEB20

A—AT + สถานะการทำงานอุปกรณ์ต่อพ่วง

1. เลือกกล่องควบคุมการทำงาน 1100 ในส่วนแอปพลิเคชัน ISOBUS VT
2. เลือกปุ่มตั้งค่าการบังคับเลี้ยวอุปกรณ์ต่อพ่วงหรือปุ่มตั้งค่าตัวเลือนอุปกรณ์ต่อพ่วง
3. เลือก "AT + สถานะการทำงานอุปกรณ์เสริม" (A) จากเมนูดรอปดาวน์ในส่วนการตั้งค่าข้อกำหนดการใช้งาน

กล่องควบคุมการทำงาน 1100 (UCC2 หมายเลข PCXL01C201000-)



PC28809—UN—20SEP22

A—ช่องทำเครื่องหมายสำหรับปิดใช้การบังคับเลี้ยว

1. เลือกกล่องควบคุมการทำงาน 1100 ในส่วนแอปพลิเคชัน ISOBUS VT
2. เลือกซอฟต์แวร์ "ระบบนำทางอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ใช้งานอยู่"
3. เลือก "ตัวเลือนระบบอัตโนมัติ" ในแท็บ "ตั้งค่า"
4. เลือกช่องทำเครื่องหมาย "ปิดใช้การบังคับเลี้ยวเมื่อปิดการบันทึกงาน" (A)

ch177nn,1685617395656-81-01JUN23

การซิงค์เครื่องจักร

การซิงค์เครื่องจักร



การซิงค์เครื่องจักร

PC28763—UN—25AUG22

Machine Sync ของ John Deere ช่วยให้เคลื่อนที่ที่ประสานกันระหว่างเครื่องจักรที่เข้ากันได้ Machine Sync ใช้ AutoTrac เพื่อนำอุปกรณ์ตามกลับไปยังตำแหน่งหลักที่สัมพันธ์กับอุปกรณ์นำ อุปกรณ์ตามจะอยู่ในตำแหน่งดังกล่าวในระหว่างการทำงาน Machine Sync จะรักษาระยะเยื้องข้างแนวเส้นและแนวข้างระหว่างอุปกรณ์นำและอุปกรณ์ตามด้วยข้อมูลจากตัวรับสัญญาณ StarFire ข้อมูลจะส่งผ่านแบบไร้สายระหว่างเครื่องจักรโดยใช้โมดูลาร์เกตเวย์เทเลแมติกส์ (MTG) 4G LTE บนรถแต่ละคัน

Machine Sync ไม่ใช้การสื่อสารประเภทเซลล์ลูลาร์

ไปยัง Machine Sync

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ “แอปพลิเคชัน”
3. เลือกการใช้งาน "Machine Sync"

ข้อกำหนด

ต้องปฏิบัติตามข้อกำหนดต่อไปนี้เพื่อให้ Machine Sync ทำงาน:

ข้อกำหนดของเครือข่าย

Machine Sync จะกำหนดการถ่ายโอนข้อมูลระหว่างเครื่องจักรที่ถูกควบคุมและเครื่องจักรที่นำทาง ทั้งตัวถูกควบคุมและตัวนำทางจะต้องเชื่อมต่อกับเครือข่ายไร้สายเดียวกัน ตัวถูกควบคุมสามารถสร้างเครือข่ายในแอปพลิเคชัน Machine Sync หรือการตั้งค่าแบบไร้สายได้ ตัวถูกควบคุมจะเข้าร่วมเครือข่ายของตัวนำทางเพื่อใช้งานแอปพลิเคชัน Machine Sync

ดูที่แอปพลิเคชันการตั้งค่าแบบไร้สายเพื่อศึกษาข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการตั้งค่าและการเข้าร่วมเครือข่ายไร้สาย

ข้อกำหนดสำหรับตัวนำทาง

หมายเหตุ : อัปเดตซอฟต์แวร์เป็นเวอร์ชันล่าสุด

- เครื่องจักรต้องมี CommandCenter 4600 หรือจอแสดงผล Universal 4640
- เครื่องจักรต้องมีตัวรับสัญญาณ StarFire 6000 หรือ StarFire 7000 ที่มีสัญญาณร่วม
- เครื่องจักรจะต้องมีโมเด็ม JDLink
 - รองรับการเชื่อมต่อ JDLink Boost
- เครื่องจักรต้องติดตั้งชุดเสาอากาศเสริม
- เครื่องจักรจะต้องมีการเปิดใช้งาน Machine Sync

ข้อกำหนดสำหรับอุปกรณ์ควบคุม

หมายเหตุ : อัปเดตซอฟต์แวร์เป็นเวอร์ชันล่าสุด

- เครื่องจักรต้องเป็นรถแทรกเตอร์
- เครื่องจักรต้องมี CommandCenter 4600 หรือจอแสดงผล Universal 4640
- เครื่องจักรต้องมีตัวรับสัญญาณ StarFire 6000 หรือ StarFire 7000 ที่มีสัญญาณร่วม
- เครื่องจักรจะต้องมี MTG 4G LTE
- เครื่องจักรต้องติดตั้งชุดเสาอากาศเสริม
- เครื่องจักรจะต้องมีการเปิดใช้งาน Machine Sync
- เครื่องจักรต้องมีการเปิดใช้งานระบบอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติสำหรับรถแทรกเตอร์

หมายเหตุ : ติดต่อตัวแทน John Deere ของคุณเพื่อการเปิดใช้งานระบบอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติสำหรับรถแทรกเตอร์

- หากอุปกรณ์นำเป็นรถแทรกเตอร์หรือรถเก็บเกี่ยวพืชอาหารสัตว์แบบขับเคลื่อนด้วยตัวเอง เครื่องจักรจะต้องมีการติดตั้งชุดเสาอากาศเสริม MTG 4G LTE เสริม

ก่อนใช้งานการซิงค์เครื่องจักร

โปรแกรมการใช้งาน Equipment Manager (ตัวจัดการเครื่องจักร)

ยืนยันว่าข้อมูลเครื่องจักร รวมถึงการวัดและระยะเยื้องข้างถูกต้องและถูกป้อนเข้าไปในจอแสดงผลแล้ว

อุปกรณ์นำ

- ตรวจสอบยืนยันว่าการตั้งค่าของเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วงถูกต้อง

อุปกรณ์ตาม

- ยืนยันว่าประเภทเครื่องจักรคือแทรกเตอร์
- ยืนยันว่าระยะเยื้องข้างของเครื่องจักรถูกต้อง

แอปพลิเคชัน AutoTrac

สำคัญ : เพื่อหลีกเลี่ยงการชนของเครื่องจักร Machine Sync ไม่รองรับทางโค้งที่มากกว่า 0.5° ต่อเมตร

หากอุปกรณ์นำนั้นอยู่บนทางโค้งมากหรือกำลังเปลี่ยนทิศทาง ตัวติดตามจะไม่สามารถติดตามได้ และ Machine Sync จะหยุดทำงาน เมื่อ Machine Sync หยุดทำงาน จะมีเสียงและการแจ้งเตือนอธิบายว่าทำไมจึงหยุดทำงาน

หมายเหตุ : ก่อนเปลี่ยนการตั้งค่า AutoTrac หรือ Machine Sync ให้จดค่าปัจจุบันไว้

อุปกรณ์นำ

หมายเหตุ : ระบบจะรักษาสถานะของอุปกรณ์นำ Machine Sync ผ่านรอบการทำงานหลักโดยไม่ต้องแจ้งให้อุปกรณ์นำเปิดใช้งาน Machine Sync

- Machine Sync สามารถทำงานร่วมกับระบบนำร่อง AutoTrac ได้ๆ ก็ตามที่มีอยู่
- ไม่จำเป็นต้องใช้ AutoTrac สำหรับอุปกรณ์นำ

อุปกรณ์ตาม

หมายเหตุ : ระบบจะแจ้งเตือนให้อุปกรณ์ตามเปิดใช้งาน Machine Sync เฉพาะเมื่อเปิดใช้งานในรอบการทำงานหลักล่าสุดเท่านั้น

หมายเหตุ : ตั้งปุ่มเปิด/ปิด Machine Sync เป็น ON ตามค่าเริ่มต้นในข้อความแจ้งเตือน

- ปรับแต่งการปรับระบบพวงมาลัยเคลื่อนไปข้างหน้า AutoTrac ของแต่ละเครื่องจักรก่อนใช้ Machine Sync

แอปพลิเคชันสำหรับการแชร์

โปรแกรมการใช้งาน Sharing (การแชร์) ทำหน้าที่ถ่ายโอนข้อมูลเพิ่มเติมระหว่างอุปกรณ์นำและอุปกรณ์ตาม

หมายเหตุ : ต้องเปิดใช้งาน Sharing (การแชร์) ทั้งบนจอแสดงของอุปกรณ์นำและอุปกรณ์ตาม สามารถใช้ปุ่มลัดไปยังแอปพลิเคชันการแชร์ที่หน้าข้อมูลและการตั้งค่าของ Machine Sync

อุปกรณ์นำ

- ตรวจสอบยืนยันว่า Sharing เปิดอยู่เพื่อใช้งานคุณสมบัติ In-Field Data Sharing (การแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงาน)
- ตรวจสอบยืนยันว่าจอแสดงผล Generation 4 ทุกจอในกลุ่มงานเชื่อมโยงอยู่กับ Work ID เดียวกัน

อุปกรณ์ตาม

- ตรวจสอบยืนยันว่า Sharing เปิดอยู่เพื่อใช้งานคุณสมบัติ In-Field Data Sharing (การแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงาน)
- ตรวจสอบยืนยันว่าจอแสดงผล Generation 4 ทุกจอในกลุ่มงานเชื่อมโยงอยู่กับ Work ID เดียวกัน
- ตรวจสอบยืนยันว่าได้กำหนดโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงในตัวจัดการเครื่องจักรที่มีประเภทการปฏิบัติงานตรงกับอุปกรณ์นำ

ข้อมูลต่อไปนี้จะถูกแสดงบนอุปกรณ์นำและอุปกรณ์ตามเมื่อใช้งานการแชร์:

- ชื่อผู้ปฏิบัติการในแผนที่
- เลือกอุปกรณ์นำโดยอัตโนมัติ
- ระดับของถังเก็บเมล็ดที่เหลือ
- สถานะเกลียวลำเลียงออกจากถัง
- การแชร์รหัสผ่านเครือข่าย
- การแชร์แผนที่ความครอบคลุม

สถานะระดับของถังเก็บเมล็ดที่เหลือและท่อลำเลียงออกจากถังจะแสดงในกล่องของอุปกรณ์นำในหน้าหลักของโปรแกรมการใช้งาน Machine Sync (John Deere Machine Sync) ไอคอนสถานะเหล่านี้สามารถดูได้จากหน้าแรกด้วยเช่นกัน โดยการเลือกหนึ่งในโมดูลของหน้าที่ทำงานอยู่ของ Machine Sync Leader List (รายการอุปกรณ์นำสำหรับ John Deere Machine Sync) ในโปรแกรมการใช้งาน Layout Manager (โหมดจัดการหน้าจอ)

การแชร์โดยใช้ Boost JDLINK

เมื่ออุปกรณ์นำและอุปกรณ์ตามอยู่ภายในระยะ 50 ม. (165 ฟุต) ของอุปกรณ์แต่ละเครื่อง ระบบจะปิดการเชื่อมต่อ Wi-Fi ฟังก์ชันการเชื่อมต่อ เช่น การตรวจสอบข้อมูลออนไลน์ การเข้าถึงจอแสดงผลระยะไกล การแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงาน ฯลฯ จะไม่สามารถใช้งานได้ในช่วงเวลานี้

หมายเหตุ : ข้อมูลจะยังคงอยู่ในสภาพสมบูรณ์ในช่วงเวลานี้ และจะแชร์กับโฮสต์เมื่อทำการเชื่อมต่ออีกครั้ง

แนวทางปฏิบัติที่ดีที่สุดในการปลดออก

เมื่อหมุนพวงมาลัยเพื่อปลด Machine Sync ความเร็วของอุปกรณ์ตามจะเปลี่ยนไปตามความเร็วล่าสุดของอุปกรณ์นำ เพื่อหลีกเลี่ยงหรือลดความล่าช้าในการต้องรีเซ็ตความเร็วที่กำหนดของรถแทรกเตอร์ทุกครั้งที่ยกเลิกใช้งาน Machine Sync เราแนะนำให้ปฏิบัติตามวิธีการหยุดใช้งานดังต่อไปนี้:

- ในรถแทรกเตอร์ที่มีชุดเกียร์ PST ให้ปรับคันเกียร์ขึ้น หรือเลือกปุ่มตั้งความเร็ว 1 หรือปุ่มตั้งความเร็ว 2 ที่มีความเร็วที่กำหนดไว้สูงกว่าความเร็วปัจจุบัน หรือเลื่อนขึ้นบนล้อปรับความเร็ว
- ในรถแทรกเตอร์ที่มีชุดเกียร์ IVT หรือ EVT ที่มีคันโยกแบบเส้นตรง ให้เลื่อนคันโยกควบคุมความเร็วจากตำแหน่ง F1 ไปยังตำแหน่ง F2 ด้วยตนเอง หรือใช้ล้อปรับความเร็วเพื่อเพิ่มความเร็วที่กำหนด
- ในรถแทรกเตอร์ที่มีชุดเกียร์ IVT หรือ EVT ที่มีคันโยก CommandPro การเคลื่อนที่ใดๆ ของคันโยก รวมถึงไปด้านหลังจะทำให้ระบบความเร็วอัตโนมัติถูกยกเลิก

ch177nn,174066629982-81-27FEB25

ความเข้ากันได้ของ Machine Sync

ความเข้ากันได้ของรถแทรกเตอร์ John Deere:

หมายเหตุ : รถแทรกเตอร์ซีรีส์ 6R กับ CommandPro สามารถเข้ากันได้กับ John Deere Machine Sync รุ่น 4 ในกรณีที่มีการติดตั้งความสามารถทำงาน MFTCU AL229483A เท่านั้น

หมายเหตุ : เครื่องจักรรุ่น 8x30T และ 9x30T ไม่สามารถใช้ร่วมกับ Machine Sync ได้

- 6R (IVT)
- รุ่น 7M (CQT) ปี 2024 และใหม่กว่า
- 7R (IVT, CQT และ e23)
- 8R (EVT, IVT, PST, และ e23)
- 8RT (EVT, IVT, PST, และ e23)
- 8RX (EVT, IVT และ e23)
- 8x30 (IVT และ PST)
- 9R (PST)
- 9RT (PST)
- 9RX (PST)
- 9x30 (PST)

EVT (ชุดเกียร์แบบปรับด้วยไฟฟ้า)

IVT (ชุดเกียร์แบบปรับได้อิสระ)

CQT (ชุดเกียร์ CommandQuad II)

PST (ชุดเกียร์ PowerShift)

e23 (ชุดเกียร์ PowerShift ความเร็ว 23 ระดับพร้อมตัวจัดการสมรรถนะ)

ความเข้ากันได้ของเครื่องเกี่ยวนาวด John Deere:

- ซีรีส์ S
- ซีรีส์ T
- ซีรีส์ W
- ซีรีส์ X
- ซีรีส์ 50, 60 และ 70

หมายเหตุ : ต้องมีเครื่องมือเพิ่มเติมเพื่อข้อมูลการเติมถังเก็บเมล็ด สำหรับซีรีส์ 70

ความเข้ากันได้ของเครื่องเกี่ยวหญ้าชนิดขับเคลื่อนด้วยตัวเอง John Deere:

- 8000
- 9000

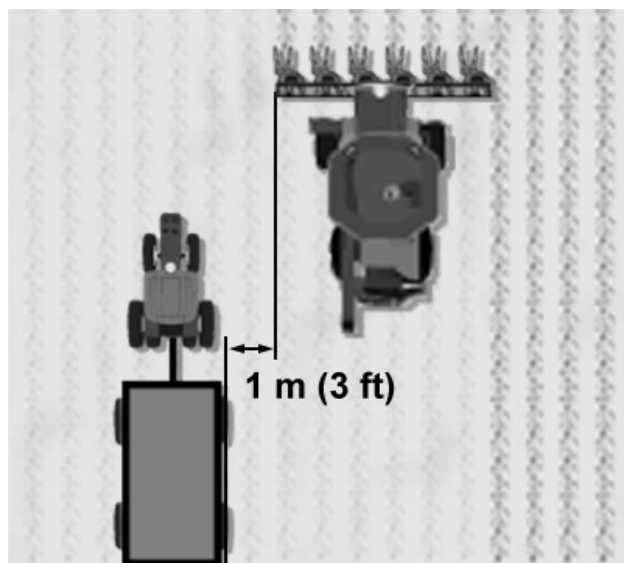
Machine Sync ไม่สามารถใช้ได้กับรายการต่อไปนี้:

- CommandCenter 4600 พร้อมหน่วยประมวลผลเวอร์ชัน 1
- GreenStar รุ่นดั้งเดิม, GreenStar 2 1800 และ GreenStar 2 2600
- จอแสดงผล GreenStar 3 2630 เมื่อใช้กับ CommandCenter 4600
- MTG 2G และ MTG 3G
- วิทยุสื่อสารในเครื่องจักร (MCR)
- ตัวรับสัญญาณ StarFire แบบเดิม, StarFire 300 และ StarFire iTC

ข้อความปฏิเสธความรับผิดชอบ:

⚠ ระวัง : ระวังได้รับบาดเจ็บหรืออุบัติเหตุ ระมัดระวังและควบคุมพวงมาลัยเมื่อจำเป็น Machine Sync ไม่ตรวจพบหรือหลบเลี่ยงสิ่งกีดขวางและผู้คน

⚠ ระวัง : ระวังได้รับบาดเจ็บหรืออุบัติเหตุ เมื่อตามหลังอุปกรณ์นำ ให้ยืนตัวอยู่เสมอและควบคุมรถทันทีในกรณีที่อุปกรณ์นำหยุดกะทันหัน Machine Sync ไม่ได้หยุดอุปกรณ์ตามอย่างสมบูรณ์



PC25909—UN—05JUL18

- Machine Sync ไม่ได้ถูกออกแบบมาเพื่อรองรับการทำงานร่วมกับชิ้นส่วนใดๆ ของรถหรืออุปกรณ์ที่อยู่ใกล้กับรถหรืออุปกรณ์อื่น ๆ ในระยะ 1 ม. (3 ฟุต)
- Machine Sync ไม่ได้ถูกออกแบบมาสำหรับการหักเลี้ยว
- Machine Sync จะไม่สามารถชดเชยส่วนต่างของความชันระหว่างเครื่องจักรได้
- Machine Sync ไม่รองรับการทำงานเมื่อความเร็วของอุปกรณ์นำเกินกว่า 16.0 กม./ชม. (10 ไมล์ต่อชั่วโมง)
- Machine Sync ไม่รองรับการทำงานที่ความเร็ว 0 กม./ชม. (0 ไมล์ต่อชั่วโมง)

หมายเหตุ : การกำหนดความเร็วขั้นต่ำสำหรับรถแทรกเตอร์แรงม้าสูงซีรีส์ 9 อยู่ที่ 2 กม./ชม. (1.2 ไมล์ต่อชั่วโมง) ขณะกำลังทำงานหรือกำลังไถ

เพื่อให้ Machine Sync มีประสิทธิภาพสูงสุด:

- แทร็กทางตรงแม่นยำกว่าแทร็กทางโค้ง
- การใช้ความเร็วยิ่งช้าจะยิ่งแม่นยำกว่าเมื่อไม่ได้ใช้งานแทร็กทางตรง
- ทางโค้งไม่มากจะแม่นยำกว่าโค้งที่มีรัศมีเลี้ยวแคบ
- รถแทรกเตอร์แบบตัวรถหักกลางจะมีประสิทธิภาพการทำงานหลากหลายแบบตามที่ได้ระบุในข้างต้น ซึ่งแตกต่างจากแพลตฟอร์มประเภทอื่น
- Machine Sync จะต้องปรับแต่งการตั้งค่าขั้นสูง AutoTrac เพื่อประสิทธิภาพการทำงานสูงสุด

สัญญาณร่วมจะช่วยให้ตัวรับสัญญาณของ StarFire สามารถแบ่งปันข้อมูลเมื่อใช้ร่วมกับระบบเดินรถเก็บเกี่ยว Machine Sync โดยอัตโนมัติ ซึ่งช่วยให้เครื่องจักรทั้งสองทำงานได้อย่างเต็มประสิทธิภาพระหว่างเก็บเกี่ยว ตารางต่อไปนี้แสดงความแม่นยำจากระบบนี้

ระดับการใช้งานตัวรับสัญญาณเครื่องเกี่ยววาด	ระดับการใช้งานตัวรับสัญญาณแทรกเตอร์รถขนเมล็ดพืช	ระดับความแม่นยำโดยรวมของระบบ	ความสัมพันธ์ระหว่างตัวรับสัญญาณสองตัว
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

สัญญาณที่ใช้ร่วมกัน สามารถใช้ร่วมกันได้ระหว่างทั้งตัวรับสัญญาณรุ่นที่เหมือนหรือแตกต่างกัน จำเป็นต้องใช้งาน Machine Sync เว้นแต่จะเป็นไปตามเงื่อนไขต่อไปนี้ทั้งอุปกรณ์นำและอุปกรณ์ตาม:

- ตัวรับสัญญาณ StarFire 7000 หรือใหม่กว่า
- การแก้ไข SF-RTK บนตัวรับสัญญาณทั้งสองเครื่อง

ch177nn,1740635186056-81-27JUN25

การควบคุม Machine Sync

หมายเหตุ : การตั้งค่าทั้งหมดที่เกี่ยวข้องกับการเคลื่อนที่จะถูกบล็อกจนกว่าจะเสร็จสิ้น RDC จะเสร็จสิ้น

ตำแหน่งประจำ

สำคัญ : ตำแหน่งประจำเริ่มต้นจะเป็นไปตามการตั้งค่าในแอปพลิเคชันตัวจัดการอุปกรณ์และรูปร่างของโซนปฏิบัติงาน ก่อนเริ่มการทำงานของ Machine Sync ให้ตรวจสอบยืนยันว่าการตั้งค่าและระยะเยื้องข้างของเครื่องจักรทุกเครื่องและอุปกรณ์ต่อพ่วงทุกชิ้นถูกต้อง

หมายเหตุ : ปุ่มตั้งค่าตำแหน่งประจำจะพร้อมใช้งานเฉพาะเมื่อตัวถูกควบคุมอยู่ในโซนปฏิบัติงาน โซนปฏิบัติงานจะถูกทำเครื่องหมายบนแผนที่ตามขอบเขต



PC28764—UN—25AUG22

ตำแหน่งประจำคือตำแหน่งที่ระบบจะนำร่องอุปกรณ์ตามเพื่อถ่ายผลผลิตลง ตำแหน่งประจำจะสร้างโดยอัตโนมัติโดยอิงจากการตั้งค่าในแอปพลิเคชันตัวจัดการอุปกรณ์และรูปร่างของโซนปฏิบัติงาน

ตำแหน่งประจำเริ่มต้นจะไม่ซ้ำกับการตั้งค่าอุปกรณ์นำและอุปกรณ์ตาม

เลือกปุ่มตั้งค่าตำแหน่งประจำเพื่อบันทึกตำแหน่งประจำอื่นที่ไม่ใช่ตำแหน่งเริ่มต้น

หมายเหตุ : ตำแหน่งประจำที่ผู้ใช้กำหนดอาจหายไป หากจอแสดงผลเชื่อมต่อกับเครื่องจักรอื่นหรือเลือกโปรไฟล์เครื่องจักรที่ต่างออกไปหรือส่วนประกอบอื่นถูกถอดหรือถูกเปลี่ยน ตรวจสอบยืนยันว่าตำแหน่งประจำที่ผู้ใช้กำหนดนั้นตั้งค่าเรียบร้อยแล้วก่อนเริ่มใช้งาน

ตำแหน่งประจำหลายแห่ง



PC28765—UN—25AUG22

สวิตช์ตั้งค่า/ใช้งาน

ตัวถูกควบคุมสามารถสร้างตำแหน่งเริ่มต้นหลายแห่งในข้อมูลและการตั้งค่า แต่ละตำแหน่งเริ่มต้นจะได้รับหมายเลขโดยอัตโนมัติ

ในการตั้งค่าตำแหน่งประจำ ให้เลือกตั้งค่าในสวิตช์ตั้งค่า/ใช้งาน จากนั้นเลือกหมายเลขของตำแหน่งประจำ จะตั้งตำแหน่งประจำให้กับตำแหน่งของอุปกรณ์ตาม

หากต้องการเปลี่ยนตำแหน่งเริ่มต้นที่ใช้งานอยู่ ให้เลือกเปิดใช้งานสวิตช์ตั้งค่า/ใช้งาน จากนั้นให้เลือกหมายเลขของตำแหน่งประจำ เมื่อ AutoTrac ได้เปิดใช้งาน ตัวถูกควบคุมจะแทรกไปยังตำแหน่งเริ่มต้นที่เลือกไว้

กระจก

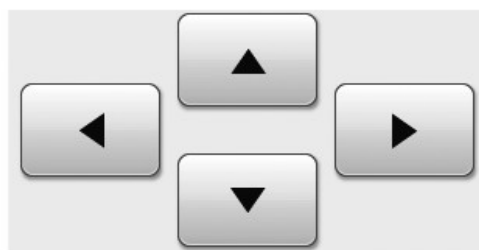
ตำแหน่งประจำ/ตำแหน่งประจำที่ตั้งไว้ที่ด้านหนึ่งของโซนรูปตัว U จะถูกเปลี่ยนไปเป็นอีกด้านหนึ่งโดยอัตโนมัติเมื่อมีการเลื่อนตัวตามไปยังอีกด้านหนึ่ง ฟังก์ชันนี้จะเปิดใช้งานเมื่อฟังก์ชันต่อไปนี้เปิดใช้งานในการตั้งค่า John Deere Machine Sync:

1. เปิดใช้งานการควบคุมโซนปฏิบัติงานรูปตัว U แล้ว
2. เปิดใช้งานโหมดการควบคุมการจราจร
3. จุดหลักหลายจุดเปิดใช้งานอยู่

การตอบสนองต่อความเร็ว

ป้อนการตอบสนองต่อความเร็วในการตั้งค่า Machine sync ขั้นสูง ตัวถูกควบคุมสามารถปรับแต่งการตอบสนองต่อความเร็วให้เพิ่มความเร็วแบบค่อย ๆ หรือในทันที

การดัน



PC28082—UN—28JUL20

ปุ่มดัน

Machine Sync ช่วยให้อุปกรณ์นำและอุปกรณ์ตามสามารถดันตำแหน่งอุปกรณ์ตามเพื่อปล่อยผลผลิตลงไปในรถลำเลียงได้อย่างเท่า ๆ กัน

การเพิ่มการดันคือระยะทางที่อุปกรณ์ตามทุกครั้งที่จะเลือกปุ่มดัน การเพิ่มการดันแนวยาวและแนวขวางสามารถปรับได้ในแถบข้อมูลและการตั้งค่า

หมายเหตุ : การปรับโดยการใช้นิ้วการดันจะไม่ถูกบันทึก เว้นแต่ว่าสวิตช์บันทึกการดันสำหรับการเชื่อมต่อครั้งต่อไปในแถบข้อมูลและการตั้งค่าได้เปิดอยู่

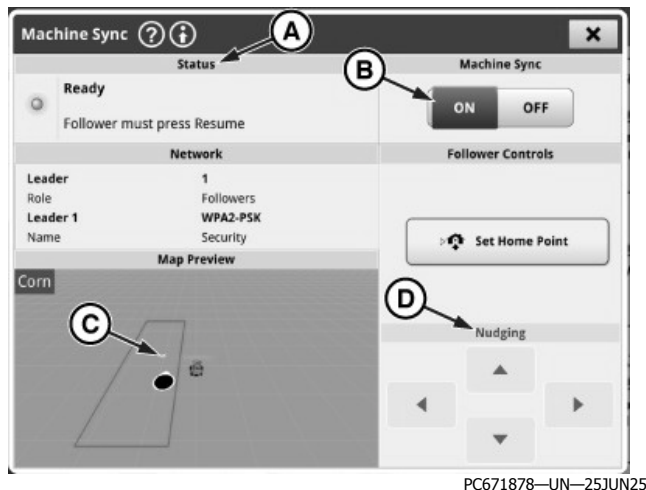
Auto Unload



สามารถเปิด/ปิด Auto Unload ได้โดยการไปที่การตั้งค่าขั้นสูงของ Machine Sync โดยใช้กล้องสเตอริโอแบบสายตาเพื่อตรวจจับเมล็ดไปข้างหน้าหรือถอยหลังโดยอัตโนมัติจนกว่าจะรถเต็ม

ZIDXX1X,1750250576279-81-26JUN25

การทำงาน Machine Sync — อุปกรณ์นำ



A—สถานะการตั้งค่าเครื่องจักร
B—ปุ่มเปิด/ปิดหลัก
C—ตำแหน่งประจำ
D—ปุ่มดัน

ตัวนำทาง—ไม่พร้อม

สถานะ Machine Sync (A) ยังไม่พร้อมใช้งานจนกว่าตัวถูกควบคุมจะอยู่ในโซนปฏิบัติงาน ตัวแสดงสถานะเป็นสีส้ม

หมายเหตุ : โซนการทำงานจะแสดงขึ้นเมื่ออุปกรณ์นำและตามนั้นได้ทำการสื่อสารกัน

ปุ่มหลัก (B) จะต้องเปิดอยู่เพื่อให้ Machine Sync ทำงาน

หมายเหตุ : จะต้องเปิดใช้งาน Machine Sync เมื่อเปิดและปิดระบบทุกครั้ง

หมายเหตุ : การรบกวนจากเราเตอร์ไร้สาย ย้ายความถี่วิทยุสำหรับประชาชน (CB) มอเตอร์ไฟฟ้าเพิ่มเติม อุปกรณ์การควบคุมระยะไกล อุปกรณ์ Bluetooth หรือสายอากาศ อาจก่อให้เกิดปัญหาด้านสัญญาณ สัญญาณขัดข้องอาจส่งผลให้ไม่สามารถเชื่อมต่อได้ตั้งแต่แรกหรือเจอปัญหาการหยุดชะงักในระหว่างการสื่อสาร หากอุปกรณ์ตามอยู่ในโซนปฏิบัติงานและอุปกรณ์นำตรวจไม่พบ โปรดติดต่อขอความช่วยเหลือจากตัวแทนจำหน่าย John Deere

ตัวนำทาง—พร้อมใช้งาน

เมื่อตัวถูกควบคุมและตัวนำทางติดตั้งแล้วและพร้อมสำหรับการแทรก สถานะ Machine Sync จะเปลี่ยนเป็นพร้อมใช้งาน ตัวแสดงสถานะจะเปลี่ยนเป็นสีเขียว

อุปกรณ์นำ—กำลังเข้าถึง

สถานะ Machine Sync จะเปลี่ยนไปเป็นกำลังเข้าถึง เมื่อตัวถูกควบคุมอยู่ในโซนปฏิบัติงานและมีการกดสวิทช์กลับมาทำงานต่อ AutoTrac ตัวแสดงสถานะจะเปลี่ยนเป็นสีน้ำเงิน

หมายเหตุ : เมื่อ Machine Sync อยู่ในสถานะการค้นหา/การติดตาม ฟังก์ชันการทำงานต่อไปนี้จะถูกปิดใช้งาน:

- การเลื่อนแทรก (การนำร่อง AutoTrac)
- การเลื่อน (สำหรับแทรกทุกประเภท)
- การเลื่อนแนวข้าง (กดปุ่มการกำหนดค่าบนคันโยกไฮโดร)

หมายเหตุ : การเลื่อน RowSense จะไม่ได้รับผลกระทบจากสถานะ Machine Sync

ตัวนำทาง—กำลังติดตาม

สถานะ Machine Sync จะเปลี่ยนเป็นกำลังติดตามหลังจากที่ตัวถูกควบคุมเข้าถึงตำแหน่งประจำ (C)

ถ้าเครื่องตรวจสอบว่ากำลังติดตามอุปกรณ์นำ ขณะที่อุปกรณ์นำเปลี่ยนทิศทางหรือความเร็ว อุปกรณ์ตามจะปรับตามการเปลี่ยนแปลงของตัวนำทาง

ตอนนี้อุปกรณ์นำจะสามารถปล่อยผลผลิตลงในรถขนได้

หากจำเป็น เลือกปุ่มดัน (D) เพื่อปรับแต่งตำแหน่งของอุปกรณ์ตาม

การตั้งค่าตัวควบคุมโซนปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : การควบคุมโซนการทำงานรูปตัว U สามารถเปิดใช้งานในข้อมูลและการตั้งค่า

หมายเหตุ : ไม่สามารถใช้ตัวเลือกโซนการทำงานรูปตัว U สำหรับการนำหนักรถเกี่ยวววด

เมื่อตั้งค่าประเภทของเครื่องจักรเป็นเครื่องเกี่ยวววด เครื่องเกี่ยว หรืออื่น ๆ ในตัวจัดการอุปกรณ์ Machine Sync จะตั้งค่าเริ่มต้นเป็นโซนปฏิบัติงานซ้ายมือ เครื่องจักรประเภทอื่นที่เลือกจะตั้งค่าเริ่มต้นเป็นโซนปฏิบัติงานรูปตัว U

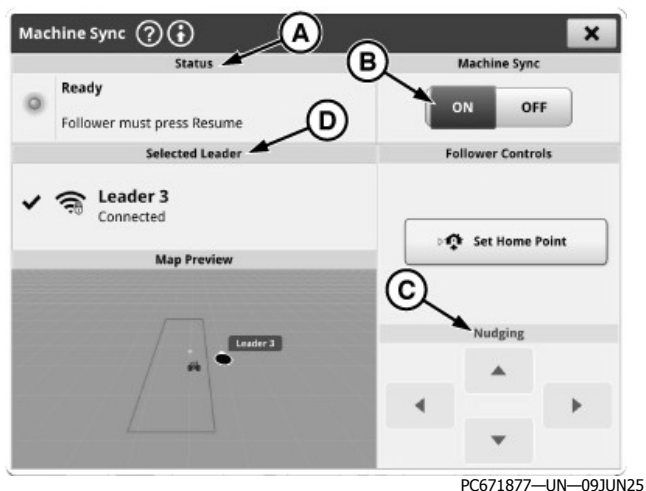
เมื่อการควบคุมโซนปฏิบัติงานรูปตัว U ON อยู่ โซนปฏิบัติงานจะเป็นรูปตัว U เมื่อการควบคุมโซนปฏิบัติงานรูปตัว U ปิดอยู่ โซนปฏิบัติงานจะอยู่ฝั่งซ้ายมือของเครื่องจักรเท่านั้น โซนปฏิบัติงานรูปตัว U จะทำให้ความกว้างและความยาวภายในได้รับการปรับแต่งในข้อมูลและการตั้งค่าของอุปกรณ์นำ

สามารถปรับความยาวโดยรวมของโซนปฏิบัติงานได้โดยการเปลี่ยนค่าขอบด้านหน้าของโซนปฏิบัติงานและขอบด้านหลังของโซนปฏิบัติงาน ค่าเริ่มต้นคือ:

- ขอบหน้า 25 เมตร (82 ฟุต)
- ขอบหลัง 20 เมตร (65.6 ฟุต)

ZIDXX1X,1750250709090-81-18JUN25

การทำงาน Machine Sync—อุปกรณ์ตาม



- A—สถานะการซิงค์เครื่องจักร
B—ปุ่มเปิด/ปิดหลัก
C—ปุ่มดัน
D—ช่องอุปกรณ์นำที่เลือก

อุปกรณ์ตาม - ไม่พร้อม

สถานะ Machine Sync (A) ยังไม่พร้อมใช้งานจนกว่าตัวถูกควบคุมจะอยู่ในโซนปฏิบัติงานและพร้อมแทรก ตัวแสดงสถานะเป็นสีส้ม

หมายเหตุ : จะแสดงโซนปฏิบัติงานเมื่อตัวถูกควบคุมและตัวนำทางกำลังสื่อสารกัน

ปุ่มหลัก (B) จะต้องเปิดอยู่เพื่อให้ Machine Sync ทำงาน

หมายเหตุ : จะต้องเปิดใช้งาน Machine Sync เมื่อเปิดและปิดระบบทุกครั้ง

ตัวถูกควบคุม—พร้อมใช้งาน

เมื่อตัวถูกควบคุมและตัวนำทางติดตั้งแล้วและพร้อมสำหรับการแทรก สถานะ Machine Sync จะเปลี่ยนเป็นพร้อมใช้งาน ตัวแสดงสถานะจะเปลี่ยนเป็นสีเขียว

ก้านกระเดื่องวาล์ว—กำลังเข้าถึง

สถานะ Machine Sync จะเปลี่ยนไปเป็นกำลังเข้าถึง เมื่อตัวถูกควบคุมอยู่ในโซนปฏิบัติงานและมีการกดสวิตช์กลับมาทำงานต่อ AutoTrac ตัวแสดงสถานะจะเปลี่ยนเป็นสีน้ำเงิน

อุปกรณ์ตาม - Tracking (กำลังติดตาม)

สถานะ Machine Sync จะเปลี่ยนเป็น Tracking (กำลังติดตาม) หลังจากที่คุณปรับตำแหน่งแล้ว

อุปกรณ์ตามกำลังติดตามอุปกรณ์นำ ขณะที่อุปกรณ์นำเปลี่ยนทิศทางหรือความเร็ว อุปกรณ์ตามจะปรับตามการเปลี่ยนแปลงของตัวนำทาง

ตอนนี้อุปกรณ์นำจะสามารถปล่อยผลผลิตลงในรถขนได้

หากจำเป็น ให้เลือกปุ่มดัน (C) เพื่อปรับตำแหน่งของอุปกรณ์ตาม

สถานะระดับของถังเก็บเมล็ดที่เหลือและท่อลำเลียงออกจากถังจะแสดงในช่องของอุปกรณ์นำที่เลือก (D)

ระหว่างการทำงาน ต้องปรับความเร็วโดยการใช้ลิ้นปรับความเร็วเท่านั้น การเปลี่ยนระบบกำลังส่งระหว่างการทำงานจะตัด Machine Sync

เนื่องจากคุณลักษณะด้านการควบคุมความเร็วอัตโนมัติของรถแทรกเตอร์รุ่น 9R และ 6R จึงแนะนำให้ใช้งานเครื่องจักรเหล่านี้กับลิ้นปรับความเร็วเต็มรูปแบบเมื่อใช้ Machine Sync

เมื่อต้องการตัดการเชื่อมต่อ ผู้ควบคุมแทรกเตอร์อาจหมุนพวงมาลัย เพิ่มความเร็วของระบบส่งกำลังเครื่องจักร หรือหยุดเครื่องจักร

หมายเหตุ : ต้องแน่ใจว่าตั้งความเร็วระบบส่งกำลังของอุปกรณ์ตามสูงพอที่จะติดตามและคงความเร็วเดียวกับอุปกรณ์นำไว้ได้

โหมดการควบคุมการเดินเครื่องจักร

หมายเหตุ : เมื่อเปิดใช้งานโหมดการจราจรที่ควบคุม การดันซ้ายและขวาจะถูกปิดใช้งาน

โหมดการควบคุมการเดินเครื่องจักรเปิดใช้งานอยู่ในแถบข้อมูลและการตั้งค่า

เมื่อเปิดใช้โหมดการควบคุมการเดินเครื่องจักร อุปกรณ์ตามจะเดินตามเส้นนำร่องในขณะที่ความเร็วจะถูกควบคุมโดยอุปกรณ์นำ หากตำแหน่งประจำไม่ได้อยู่บนเส้นนำร่อง อุปกรณ์ตามจะเดินขนานไปกับตำแหน่งประจำขณะที่ยังอยู่บนเส้นนำร่อง

เมื่อใช้โหมดการควบคุมการเดินเครื่องจักร ให้เลือกสวิตช์กลับมาทำงาน AutoTrac ต่อหนึ่งครั้งเพื่อร่อนนำการไถเส้นนำร่องที่ใช้งานอยู่ เมื่ออุปกรณ์ตามอยู่ในโซนปฏิบัติงาน ให้เลือกสวิตช์กลับมาทำงาน AutoTrac ต่ออีกครั้งเพื่อให้ความเร็วเท่ากันกับอุปกรณ์นำ

หมายเหตุ : หากอุปกรณ์นำและอุปกรณ์ตามกำลังแทรกคนละเส้นนำร่อง อุปกรณ์ตามอาจไม่แทรกขนานไปกับอุปกรณ์นำ

ZIDXK1X,1750250732713-81-18JUN25

พื้นที่ปฏิบัติงานและขอบเขต

ชุดพื้นที่ปฏิบัติงานและขอบเขต



PC28766—UN—25AUG22

แอปพลิเคชันชุดพื้นที่ปฏิบัติงานและขอบเขต

ชื่อของพื้นที่ปฏิบัติงานจะช่วยให้ข้อมูลมีการจัดเรียงจัดเรียงอย่างเป็นระบบเพื่อให้สามารถค้นหาและใช้งานข้อมูลต่าง ๆ ได้ง่ายขึ้น เช่น เส้นนำร่อง ทั้งนี้ไม่จำเป็นต้องระบุชื่อพื้นที่ปฏิบัติงาน ซึ่งสัญลักษณ์ "-" จะแสดงขึ้นถ้าไม่ได้ตั้งชื่อไว้

ใช้แอปพลิเคชันชุดพื้นที่ปฏิบัติงานและขอบเขตเพื่อ:

- เลือกชื่อพื้นที่ปฏิบัติงานที่ต้องการนำไปใช้ในแอปพลิเคชันอื่นๆ ทั้งหมด
- สร้างชื่อลูกค้า ฟาร์ม หรือพื้นที่ปฏิบัติงาน
- เปลี่ยนชื่อลูกค้า ฟาร์ม หรือพื้นที่ปฏิบัติงาน
- กำหนดพื้นที่ปฏิบัติงานให้ตรงกับฟาร์มหรือลูกค้า
- ลบลูกค้า ฟาร์ม หรือพื้นที่ปฏิบัติงาน
- สร้างขอบเขตและชุดขอบเขต

เลือกชองลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงานเพื่อตั้งค่าตำแหน่งที่ตั้งปัจจุบันและเลือกชื่อพื้นที่ปฏิบัติงานที่ใช้สำหรับทุกแอปพลิเคชัน

หมายเหตุ : จำเป็นต้องบันทึกข้อมูลจากลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงานที่ถูกต้อง หากจัดการข้อมูลโดยใช้ศูนย์ปฏิบัติการของ John Deere

การประสานกับการนำร่อง

- คุณสามารถรวมพื้นที่ปฏิบัติงานเข้ากับแทร็กนำร่องเมื่อสร้างแทร็ก หรือโดยการแก้ไขแทร็กได้
- ชื่อพื้นที่ปฏิบัติงานจะเป็นตัวกรองรายชื่อแทร็กนำร่อง

โมดูลหน้าจอ Run

โมดูลตำแหน่งสำหรับแอปพลิเคชันพื้นที่ปฏิบัติงานมีอยู่ในแอปพลิเคชันตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ ในหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานของการนำร่อง และสามารถเพิ่มไว้ในหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานใด ๆ ก็ได้

เลือกพื้นที่ปฏิบัติงานในโมดูลตำแหน่งเพื่อ:

- กรองรายชื่อแทร็กสำหรับการนำร่อง
- รวมแทร็กใหม่ที่สร้างเข้ากับพื้นที่ปฏิบัติงาน
- เริ่มข้อมูลงานใหม่หรือใช้ข้อมูลงานก่อนหน้านี้ต่อ

การเรียกชุดพื้นที่ปฏิบัติงานและขอบเขต

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ "แอปพลิเคชัน"
3. เลือกแอปพลิเคชัน "พื้นที่ปฏิบัติงาน"

AL70325,0000602-81-08JUL25

จัดการข้อมูลลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน การจัดการข้อมูลพื้นที่ปฏิบัติงาน



A



B



C

PC28767—UN—25AUG22

A—ลูกค้า
B—ฟาร์ม
C—พื้นที่ปฏิบัติงาน

สำหรับการจัดการข้อมูล ให้ใช้ลำดับขั้นต่อไปนี้:

- Client (ลูกค้า - A) อยู่ในระดับสูงสุดของการจัดการข้อมูล
- Farm (ฟาร์ม - B) อยู่ในระดับกลางของการจัดการข้อมูล คุณสามารถกำหนดข้อมูลฟาร์มให้กับลูกค้าได้
- Field (พื้นที่ปฏิบัติงาน - C) อยู่ในระดับฐานของการจัดการข้อมูล คุณสามารถกำหนดข้อมูลพื้นที่ปฏิบัติงานให้กับฟาร์มและลูกค้าได้

ไม่จำเป็นต้องใช้ลำดับขั้นที่เข้มงวด แม้ว่าจะสามารถใช้ชื่อพื้นที่ปฏิบัติงานเพียงอย่างเดียวและเว้นชื่อฟาร์มและลูกค้าให้ว่างไว้ หรือแม้แต่ว่าไม่กำหนดชื่อพื้นที่ปฏิบัติงานก็สามารถทำได้เช่นกัน

การพิจารณาดังกล่าวจะขึ้นอยู่กับปริมาณข้อมูลที่ต้องการบันทึก ข้อมูลที่มากขึ้นต้องการโครงสร้างเพื่อค้นหาพื้นที่ปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : ในจอแสดงผลรุ่นก่อนหน้าของ John Deere ข้อมูลแผนที่และเส้นนำร่องจะถูกบันทึกตามชื่อของพื้นที่ปฏิบัติงาน ในจอแสดงผล Generation 4 ข้อมูลจะถูกบันทึกโดยอ้างอิงตำแหน่งจุดติดตั้งและลองจิจูด ชื่อพื้นที่ปฏิบัติงานจะใช้สำหรับการกรองข้อมูลเท่านั้น

การเลือกและการกรองชื่อ

ในลำดับขั้นข้อมูลลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน ให้เลือกลูกค้าและฟาร์ม เพื่อค้นหาพื้นที่ปฏิบัติงาน

1. เลือกแถบลูกค้า
2. เลือกชื่อลูกค้าจากรายการ ชื่อลูกค้าจะปรากฏในแถบลูกค้า
3. แท็บ "Farm" (ฟาร์ม) จะปรากฏขึ้นโดยอัตโนมัติ ระบบจะแสดงเฉพาะรายชื่อฟาร์มที่เกี่ยวข้องกับลูกค้าเท่านั้น
4. เลือกชื่อฟาร์มจากรายการ ชื่อฟาร์มจะปรากฏในแถบฟาร์ม
5. แท็บ "Field" (พื้นที่ปฏิบัติงาน) จะปรากฏขึ้นโดยอัตโนมัติ ระบบจะแสดงเฉพาะรายชื่อพื้นที่ปฏิบัติงานที่เกี่ยวข้องกับลูกค้าและฟาร์มเท่านั้น เลือกพื้นที่ปฏิบัติงาน

การลบตัวกรอง

ลบตัวกรองโดยการกดปุ่ม Clear Selections (ล้างรายการที่เลือก)

การสร้างและแก้ไขชื่อ

หมายเหตุ : ไม่ควรเปลี่ยนชื่อลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงานหลังบันทึกข้อมูล หากจะเปลี่ยน ให้เปลี่ยนชื่อในตำแหน่งอื่น เช่น John Deere Operations Center

ชื่อลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน จะต้องไม่ซ้ำกัน ชื่อที่เกี่ยวข้องกับลูกค้าและฟาร์มก็ต้องไม่ซ้ำกันเช่นเดียวกัน

แท็บ "Client" (ลูกค้า) และ "Farm" (ฟาร์ม)

เมื่อเลือกแท็บ "Client" (ลูกค้า) หรือ "Farm" (ฟาร์ม) ให้เลือกปุ่ม "Edit" (แก้ไข) ที่ด้านล่างของหน้าจอ เพื่อแสดงรายการ "Edit Client" (แก้ไขลูกค้า) หรือ "Edit Farm" (แก้ไขฟาร์ม)

จากรายการดังกล่าว ให้เลือกชื่อลูกค้าหรือฟาร์มที่ต้องการแก้ไข หรือเลือกปุ่ม "New" (สร้าง) ที่ด้านล่างของหน้าจอ เพื่อสร้างรายชื่อใหม่

แท็บ "Field" (พื้นที่ปฏิบัติงาน)

เมื่อเลือกแถบพื้นที่ปฏิบัติงานแล้ว ให้ไฮไลต์ชื่อพื้นที่ปฏิบัติงานแล้วกดปุ่มแก้ไขเพื่อแก้ไขพื้นที่ปฏิบัติงาน เลือกปุ่ม "New" (สร้าง) ที่ด้านล่างของหน้าจอ เพื่อสร้างรายชื่อใหม่

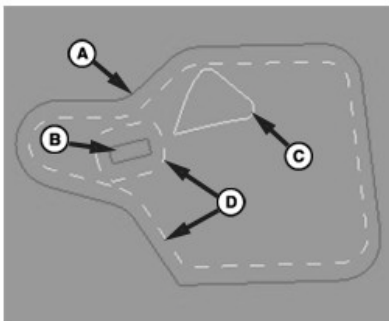
การลบชื่อ

เมื่อต้องการลบชื่อ ให้แก้ไขลูกค้า ฟาร์ม หรือพื้นที่ปฏิบัติงาน แล้วกดปุ่มลบในหน้าจอแก้ไข

- การลบลูกค้าจะเป็นการลบฟาร์มและพื้นที่ปฏิบัติงานทั้งหมดที่เกี่ยวข้องกับลูกค้าไปด้วย
- การลบฟาร์มจะเป็นการลบพื้นที่ปฏิบัติงานทั้งหมดที่เกี่ยวข้องกับฟาร์มไปด้วย

AL70325,00005E4-81-08JUL25

ขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงาน



PC28768—UN—25AUG22

- A—ขอบเขตภายนอก (สีชมพู)
B—ขอบเขตภายในที่ผ่านไม่ได้ (สีชมพู)
C—ขอบเขตภายในที่ผ่านได้ (สีเหลือง)
D—ขอบเขตหัวแปลง (สีเหลือง)

ขอบเขตภายนอก (A) แสดงอาณาเขตของพื้นที่ปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : การสร้างและใช้ขอบเขตภายในจำเป็นต้องมีขอบเขตภายนอก

ขอบเขตภายในแสดงพื้นที่สำคัญในพื้นที่ปฏิบัติงาน ซึ่งขอบเขตเหล่านี้อาจเป็นได้สองแบบคือผ่านไม่ได้ (ชมพู) (B) หรือผ่านได้ (เหลือง) (C) ตัวอย่างของขอบเขตที่ผ่านไม่ได้ เช่น บ่อน้ำ และตัวอย่างขอบเขตที่ผ่านได้ เช่น ทางน้ำ

ขอบเขตหัวแปลง (เส้นประสีเหลือง) (D) แสดงพื้นที่ในทุ่งซึ่งมีจุดสิ้นสุดแถวหรือแถวเลี้ยว ซึ่งจะถูกสร้างขึ้นภายในขอบเขตด้านนอกและรอบขอบเขตด้านในที่ผ่านไม่ได้

เมื่อใช้กับแอปพลิเคชันควบคุมพื้นที่ ขอบเขตจะป้องกันไม่ให้เกิดการใช้ผลิตภัณฑ์ภายในพื้นที่ปฏิบัติงานที่ได้ทำเครื่องหมายไว้ และนอกพื้นที่ปฏิบัติงาน

การคำนวณหาพื้นที่

พื้นที่ขอบเขตโดยประมาณจะคำนวณจากระนาบสองมิติ พื้นที่ขอบเขตภายในที่ใช้งานอยู่ทั้งหมดจะถูกหักออกจากพื้นที่ขอบเขตภายนอก ความผันแปรของระดับความสูงจะไม่นำมาใช้ในการคำนวณพื้นที่ขอบเขต

ผลรวมงานรวมความผันแปรของระดับความสูงในพื้นที่ทั้งหมดเนื่องจากความแตกต่างในการคำนวณ ผลรวมขอบเขตและผลรวมงานจะไม่เท่ากัน

การสร้างขอบเขตโดยใช้แผนที่ความครอบคลุมต้องระบุรายการต่อไปนี้

- ชื่อพื้นที่ปฏิบัติงาน
- แผนที่ความครอบคลุมที่ไม่มีช่องว่างภายนอกพื้นที่ปฏิบัติงาน

การสร้างขอบเขตการขับเคลื่อนต้องระบุรายการต่อไปนี้

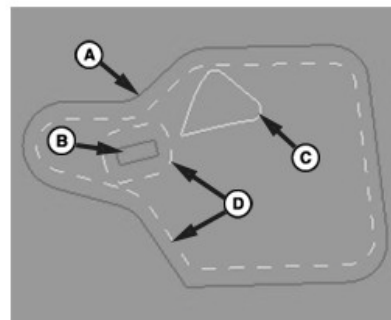
- ชื่อพื้นที่ปฏิบัติงาน
- ตัวรับสัญญาณ StarFire ที่มีสัญญาณ SF1 หรือที่ดีกว่า

ชุดขอบเขต

ชุดขอบเขตให้ผู้ปฏิบัติงานสร้างขอบเขตการทำงานที่แตกต่างกันเพื่อใช้สำหรับการทำงานต่าง ๆ ชุดขอบเขตมีขอบเขตภายนอกและขอบเขตภายในใด ๆ ก็ตามที่เกี่ยวข้องกับขอบเขตภายนอก โดยสามารถสร้าง นำเข้าและส่งออกชุดขอบเขตสำหรับลูกค้า ฟาร์มและพื้นที่ปฏิบัติงานที่เกี่ยวข้องได้หลายชุด

ch177nn,1685617524449-81-01JUN23

ขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงาน



PC28768—UN—25AUG22

- A—ขอบเขตภายนอก (สีชมพู)
B—ขอบเขตภายในที่ผ่านไม่ได้ (สีชมพู)
C—ขอบเขตภายในที่ผ่านได้ (สีเหลือง)
D—ขอบเขตหัวแปลง (สีเหลือง)

ขอบเขตภายนอก (A) แสดงอาณาเขตของพื้นที่ปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : การสร้างและใช้ขอบเขตภายในจำเป็นต้องมีขอบเขตภายนอก

ขอบเขตภายในแสดงพื้นที่สำคัญในพื้นที่ปฏิบัติงาน ซึ่งขอบเขตเหล่านี้อาจเป็นได้สองแบบคือผ่านไม่ได้ (ชมพู) (B) หรือผ่านได้ (เหลือง) (C) ตัวอย่างของขอบเขตที่ผ่านไม่ได้ เช่น บ่อน้ำ และตัวอย่างขอบเขตที่ผ่านได้ เช่น ทางน้ำ

ขอบเขตหัวแปลง (เส้นประสีเหลือง) (D) แสดงพื้นที่ในทุ่งซึ่งมีจุดสิ้นสุดแถวหรือแถวเดี่ยว ซึ่งจะถูกสร้างขึ้นภายในขอบเขตด้านนอกและรอบขอบเขตด้านในที่ผ่านไม่ได้

เมื่อใช้กับแอปพลิเคชันควบคุมพื้นที่ ขอบเขตจะป้องกันไม่ให้เกิดการใช้ผลิตภัณฑ์ภายในพื้นที่ปฏิบัติงานที่ได้ทำเครื่องหมายไว้และนอกพื้นที่ปฏิบัติงาน

การคำนวณพื้นที่

พื้นที่ขอบเขตโดยประมาณจะคำนวณจากระนาบสองมิติ พื้นที่ขอบเขตภายในที่ใช้งานอยู่ทั้งหมดจะถูกหักออกจากพื้นที่ขอบเขตภายนอก ความผันแปรของระดับความสูงจะไม่นำมาใช้ในการคำนวณพื้นที่ขอบเขต

ผลรวมงานรวมความผันแปรของระดับความสูงในพื้นที่ทั้งหมดเนื่องจากความแตกต่างในการคำนวณ ผลรวมขอบเขตและผลรวมงานจะไม่เท่ากัน

การสร้างขอบเขตโดยใช้แผนที่ความครอบคลุมต้องระบุรายการต่อไปนี้

- ชื่อพื้นที่ปฏิบัติงาน
- แผนที่ความครอบคลุมที่ไม่มีช่องว่างภายนอกพื้นที่ปฏิบัติงาน

การสร้างขอบเขตการทำงานอัตโนมัติต้องระบุรายการต่อไปนี้:

- ชื่อพื้นที่ปฏิบัติงาน
- ขอบเขตการขับเคลื่อน
- ตัวรับสัญญาณ StarFire 7000/7500 ที่มีสัญญาณ SF-RTK/RTK

ชุดขอบเขต

ชุดขอบเขตให้ผู้ปฏิบัติงานสร้างขอบเขตการทำงานที่แตกต่างกันเพื่อใช้สำหรับการทำงานต่าง ๆ ชุดขอบเขตมีขอบเขตภายนอกและขอบเขตภายในใด ๆ ก็ตามที่เกี่ยวข้องกับขอบเขตภายนอก โดยสามารถสร้าง นำเข้าและส่งออกชุดขอบเขตสำหรับลูกค้า ฟาร์มและพื้นที่ปฏิบัติงานที่เกี่ยวข้องได้หลายชุด

ขอบเขตการทำงานอัตโนมัติ

ขอบเขตการทำงานอัตโนมัติเป็นขอบเขตคุณภาพสูงที่มีคุณลักษณะความสามารถในการทวนสัญญาณ และบันทึกเอาไว้เพื่อให้เป็นไปตามมาตรฐานความปลอดภัยที่ตั้งไว้สำหรับการปฏิบัติงานอัตโนมัติ

ขอบเขตการทำงานอัตโนมัติต้องเป็นขอบเขตการขับเคลื่อนซึ่งบันทึกโดยใช้ตัวรับสัญญาณ StarFire 7000/7500 และจอแสดงผลรุ่น 4/G5 เพื่อมอบความแม่นยำและความสามารถในการทวนสัญญาณสำหรับระบบอัตโนมัติในพื้นที่ปฏิบัติงานเติมรูปแบบและการทำงานอัตโนมัติ ข้อมูลจะได้รับการบันทึกและจัดเก็บพร้อมกับข้อมูลต่างๆ ในขณะที่บันทึกขอบเขตการขับเคลื่อน

ขอบเขตการทำงานอัตโนมัติจะแสดงด้วยสีน้ำเงินและแสดงไอคอนการทำงานอัตโนมัติสีน้ำเงินที่อยู่ติดกับชื่อหรือประเภทของขอบเขต

ขอบเขตที่ไม่ตรงตามข้อกำหนดการทำงานอัตโนมัติจะแสดงด้วยสีส้มและแสดงไอคอนการทำงานอัตโนมัติสีเทาที่อยู่ติดกับชื่อหรือประเภทของขอบเขต

เส้นประแสดงการคาดการณ์คุณภาพของส่วนนั้นของขอบเขต หากผู้ปฏิบัติงานทำการดำเนินการถัดไปพร้อมใช้งาน เช่น การเลือก “บันทึก”

ตัวอย่างเช่น ขณะบันทึก เส้นประจะเชื่อมต่อดิจิทัลกับจุดเริ่มต้นการบันทึก เส้นประจะเปลี่ยนสี น้ำเงินหรือส้ม ขึ้นอยู่กับว่าส่วนนั้นจะเป็นการทำงานอัตโนมัติ (สีน้ำเงิน) หรือไม่ใช้การทำงานอัตโนมัติ (สีส้ม) หากขอบเขตถูกบันทึกไว้ในขณะนั้น

หมายเหตุ : จุดปัจจุบันจะต้องอยู่ภายในระยะ 100 ม. (329 ฟุต) ของจุดเริ่มต้นของการบันทึกและต้องเป็นไปตามข้อกำหนดทั้งหมดเพื่อให้ส่วนนั้นเป็นการทำงานอัตโนมัติ (สีน้ำเงิน)

เมื่อหยุดการบันทึกชั่วคราว เส้นประจะเชื่อมต่อดิจิทัลกับจุดที่การบันทึกหยุดชั่วคราว เส้นประจะเปลี่ยนสี น้ำเงินหรือส้ม ขึ้นอยู่กับว่าส่วนนั้นจะเป็นการทำงานอัตโนมัติ (สีน้ำเงิน) หรือไม่ใช้การทำงานอัตโนมัติ (สีส้ม) หากมีการบันทึกต่อในขณะนั้น

ภาพรวมของขอบเขตการทำงานอัตโนมัติ

หมายเหตุ : ขอบเขตที่ใช้สำหรับระบบอัตโนมัติจะต้องเป็นไปตามข้อกำหนดการทำงานอัตโนมัติ ฤดูกาลที่ “ข้อกำหนดสำหรับการกำหนดแผนที่ขอบเขตการทำงานอัตโนมัติในพื้นที่ปฏิบัติงาน” ในส่วนนี้

ขอบเขตการทำงานอัตโนมัติที่แม่นยำช่วยให้ระบบอัตโนมัติทำงานได้อย่างปลอดภัยและแม่นยำ ขอบเขตของพื้นที่ปฏิบัติงานใช้เป็นจุดอ้างอิงสำหรับผลผลิตเหล่านี้ ความแม่นยำคือกุญแจสู่ความสำเร็จและการควบคุมเครื่องจักรที่เหมาะสม

ระบบอัตโนมัติใช้ขอบเขตการทำงานอัตโนมัติที่ได้รับการขับเคลื่อนสำหรับภายนอก และขอบเขตที่ผ่านไม่ได้ เพื่อไปยังพื้นที่ปฏิบัติงานอย่างปลอดภัยและยังคงอยู่ในพื้นที่ทำงานที่กำหนด

⚠ ระวัง : ระวังได้รับบาดเจ็บหรือเกิดความเสียหายแก่ทรัพย์สินที่อาจเกิดขึ้น วางขอบเขตการทำงานอัตโนมัติภายนอกและขอบเขตที่ผ่านไม่ได้ภายในอย่างน้อย 1.5 ม. (5 ฟุต) จากรายการต่อไปนี้:

- ที่อยู่อาศัย ทรัพย์สินส่วนบุคคล อาคาร และถนนสาธารณะ
- พื้นที่ของที่ดินลาดชันเกิน 11 องศา (ความลาดเอียง 20 เปอร์เซ็นต์)
- หลุม ร่องน้ำ ท่อน้ำ ดิ่งที่ลาดชัน แอ่งน้ำ และพื้นต่างระดับอื่นๆ
- กังหันลม เสาไฟฟ้า และอุปกรณ์ให้น้ำแบบวงกลม
- สิ่งของที่แขวนต่ำ เช่น สายไฟ กิ่งไม้ และลวดสลิงภายในไร่
- ท่อหรือที่จัดเก็บโพรเพนและก๊าซธรรมชาติ

สำคัญ : ห้ามสร้างทางผ่านที่แคบด้วยขอบเขตภายนอกเพื่อเชื่อมต่อหลายพื้นที่ปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : ไม่ได้ระบุสถานะทั้งหมดที่อาจก่อให้เกิดอันตรายไว้ เฝ้าระวังสถานการณ์ใดๆ ที่อาจส่งผลกระทบต่อเสถียรภาพของเครื่องจักร อันตรายที่ไม่สามารถมองเห็นได้ชัดเจนหรือการมีจำนวนคนเพิ่มขึ้น

สำคัญ : ภูมิประเทศของพื้นที่ปฏิบัติงานอาจเปลี่ยนแปลงได้ในแต่ละปีและแต่ละฤดูกาล หากเป็นเช่นนั้น จะต้องทำการกำหนดแผนที่ของพื้นที่ปฏิบัติงานอีกครั้ง ตัวอย่าง: การกัดเซาะ ร่องน้ำ ดินโคลนถล่ม หลุมยุบ.

ระยะเยื้องข้างของการบันทึกขอบเขตการทำงานอัตโนมัติ:

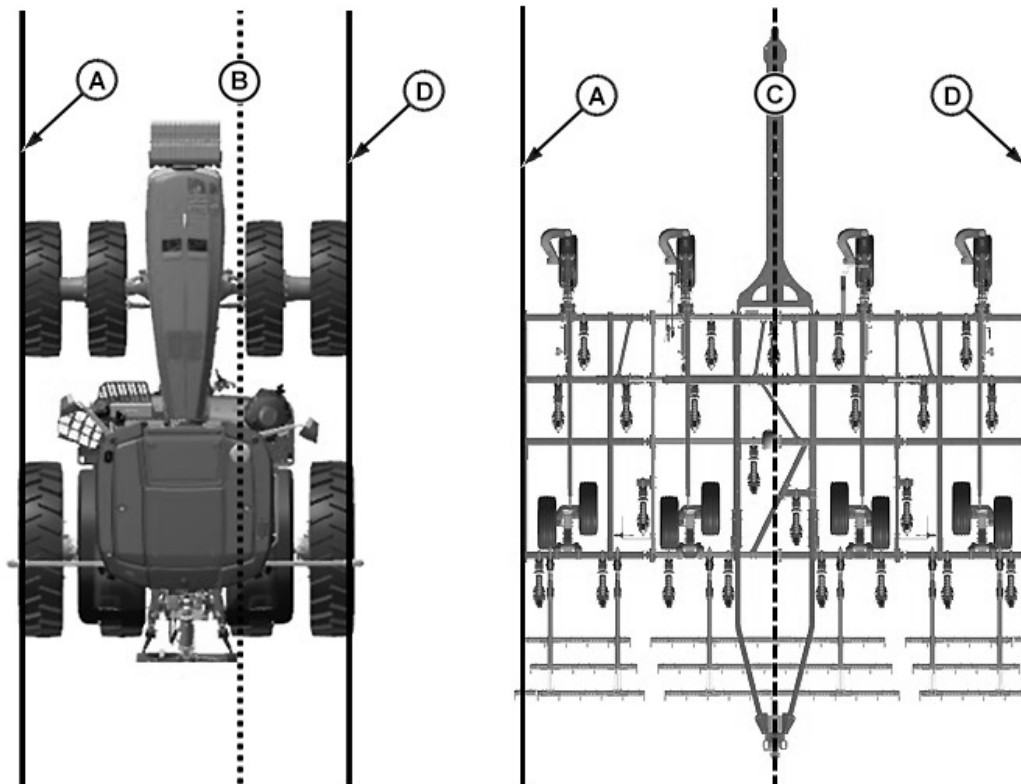
! ระวัง : ระวังได้รับบาดเจ็บหรือเกิดความเสียหายแก่ทรัพย์สินที่อาจเกิดขึ้น ระยะเยื้องข้างของขอบเขตและขนาดของอุปกรณ์ที่ไม่ถูกต้องอาจส่งผลให้รถต้องวิ่งผ่านเส้นทางที่มีพื้นที่ที่เป็นอันตราย ตรวจสอบระยะเยื้องข้างของขอบเขตและขนาดของอุปกรณ์ก่อนกำหนดแผนที่

ระยะเยื้องข้างของการบันทึกขอบเขตการทำงานอัตโนมัติสามารถสร้างขึ้นได้จาก GPS ของเครื่องจักรหรือจุดทำงานของอุปกรณ์ต่อพ่วง โดยขึ้นอยู่กับอุปกรณ์ที่ใช้ในการกำหนดพื้นที่

หากมีการบันทึกขอบเขตโดยใช้เครื่องจักรที่ไม่มีอุปกรณ์ต่อพ่วง ให้ใช้ GPS ของเครื่องจักร หากใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงที่มีตัวรับสัญญาณในการบันทึก ให้ใช้จุดทำงานของอุปกรณ์ต่อพ่วง

- GPS สำหรับรถ
 - ตัวรับสัญญาณ StarFire Universal - ระยะเยื้องข้างของการบันทึกขอบเขตจะวัดโดยใช้ระยะจากขอบของเครื่องจักรไปยังศูนย์กลางของตัวรับสัญญาณ
 - ตัวรับสัญญาณ StarFire แบบในตัว - การบันทึกขอบเขตจะวัดโดยใช้ระยะจากขอบของรถไปยังศูนย์กลางของเครื่องจักร สำหรับตัวรับสัญญาณแบบในตัวทั้งหมด ให้ใช้ศูนย์กลางของเครื่องจักรเป็นจุดอ้างอิงโดยไม่คำนึงถึงตำแหน่งของตัวรับสัญญาณ
- จุดทำงานของอุปกรณ์ต่อพ่วง - ระยะเยื้องข้างของการบันทึกขอบเขตจะวัดโดยใช้ระยะจากขอบของอุปกรณ์ต่อพ่วงไปยังศูนย์กลางของอุปกรณ์ต่อพ่วง

หมายเหตุ : สำหรับตัวรับสัญญาณ Universal ที่ใช้งานเครื่องจักร หรืออุปกรณ์ต่อพ่วง ต้องแน่ใจว่าได้ตั้งระยะเยื้องข้างด้านข้าง GPS อย่างถูกต้องในเครื่องจักรหรือโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงเพื่อให้แน่ใจว่ามีการจัดวางขอบเขตที่แม่นยำ



การวัดระยะเยื้องข้างของการบันทึกขอบเขตการทำงานอัตโนมัติ

APY80353—UN—23FEB23

A—ขอบโครงด้านซ้าย
B—ศูนย์กลางของตัวรับสัญญาณ Universal

C—ศูนย์กลางของอุปกรณ์ต่อพ่วง
D—ขอบโครงด้านขวา

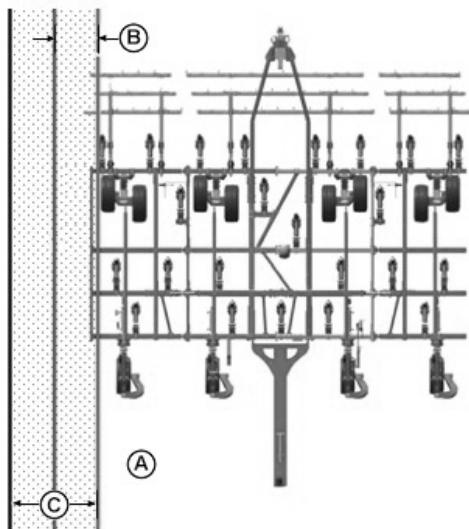
หมายเหตุ : หากตัวรับสัญญาณ Universal ของเครื่องจักรไม่ได้ติดตั้งอยู่บนแนวกลางของเครื่องจักร ให้สร้างระยะเยื้องข้างแนวขวางในโปรไฟล์ของเครื่องจักรเพื่อให้เห็นตำแหน่งการติดตั้งที่ถูกต้อง. จากนั้นใช้จุดศูนย์กลางของตัวรับสัญญาณที่ด้านซ้ายหรือด้านขวาสำหรับระยะเยื้องข้างของการบันทึกขอบเขต.

หมายเหตุ : หากตัวรับสัญญาณของอุปกรณ์ต่อพ่วงไม่ได้ติดตั้งอยู่ที่แนวกลางของอุปกรณ์ต่อพ่วง ต้องแน่ใจว่าได้กำหนดระยะเยื้องข้างในโปรไฟล์ของอุปกรณ์ต่อพ่วงโดยคำนึงถึงตำแหน่งการติดตั้งที่ถูกต้อง. จากนั้นใช้แนวกลางของอุปกรณ์ต่อพ่วงเพื่อวัดด้านซ้ายหรือด้านขวาสำหรับระยะเยื้องข้างของการบันทึกขอบเขต ค่าระยะเยื้องข้างไปทางซ้ายและขวาของเส้นแนวกลางอุปกรณ์ต่อพ่วงจะเท่ากัน และตำแหน่งของตัวรับสัญญาณของอุปกรณ์ต่อพ่วงจะไม่มีผลต่อค่าระยะเยื้องข้าง.

ระยะยื่นของอุปกรณ์:

ในระหว่างการใช้งาน ระบบอัตโนมัติได้รับการออกแบบมาเพื่อให้มีระยะยื่นโดยธรรมชาติ (อุปกรณ์ต่อพ่วง ไฟกะพริบ จุดต่อพ่วงของอุปกรณ์ต่อพ่วง นำหนักรถ เป็นต้น) เข้าไปในพื้นที่กันชนในขณะที่ทำงานในพื้นที่ปฏิบัติงาน ปริมาณระยะยื่นที่อนุญาตในพื้นที่กันชนถูกบังคับใช้ร่วมกับความคลาดเคลื่อนในการทำงาน ระยะห่างระหว่างความคลาดเคลื่อนในการทำงานและพื้นที่กันชนสูงสุดอาจแตกต่างกันไปตามประเภทของอุปกรณ์และคุณภาพของ GPS แต่ความคลาดเคลื่อนในการทำงานจะไม่เกินพื้นที่กันชน หากอุปกรณ์หยุดอยู่ภายในพื้นที่กันชน ให้ปรับตำแหน่งอุปกรณ์ใหม่ตามที่จำเป็น

สำคัญ : ระวังเกิดข้อผิดพลาดในการทำงานอัตโนมัติ การกำหนดแผนที่ของขอบเขตการทำงานอัตโนมัติในพื้นที่ปฏิบัติงานโดยละเอียดเป็นส่วนสำคัญในการรับรองว่าการทำงานอัตโนมัติจะประสบความสำเร็จ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูที่ "ข้อกำหนดสำหรับการกำหนดแผนที่ของขอบเขตการทำงานอัตโนมัติในพื้นที่ปฏิบัติงาน" ในส่วนนี้



ระยะห่างต่ำสุดจากอันตราย

APY80321—UN—21FEB23

A—ขอบเขตการทำงานอัตโนมัติหรือขอบเขตที่ผ่านไม่ได้
B—ค่าความคลาดเคลื่อนของการทำงาน
C—พื้นที่กันชน 1.5 ม. (5 ฟุต)

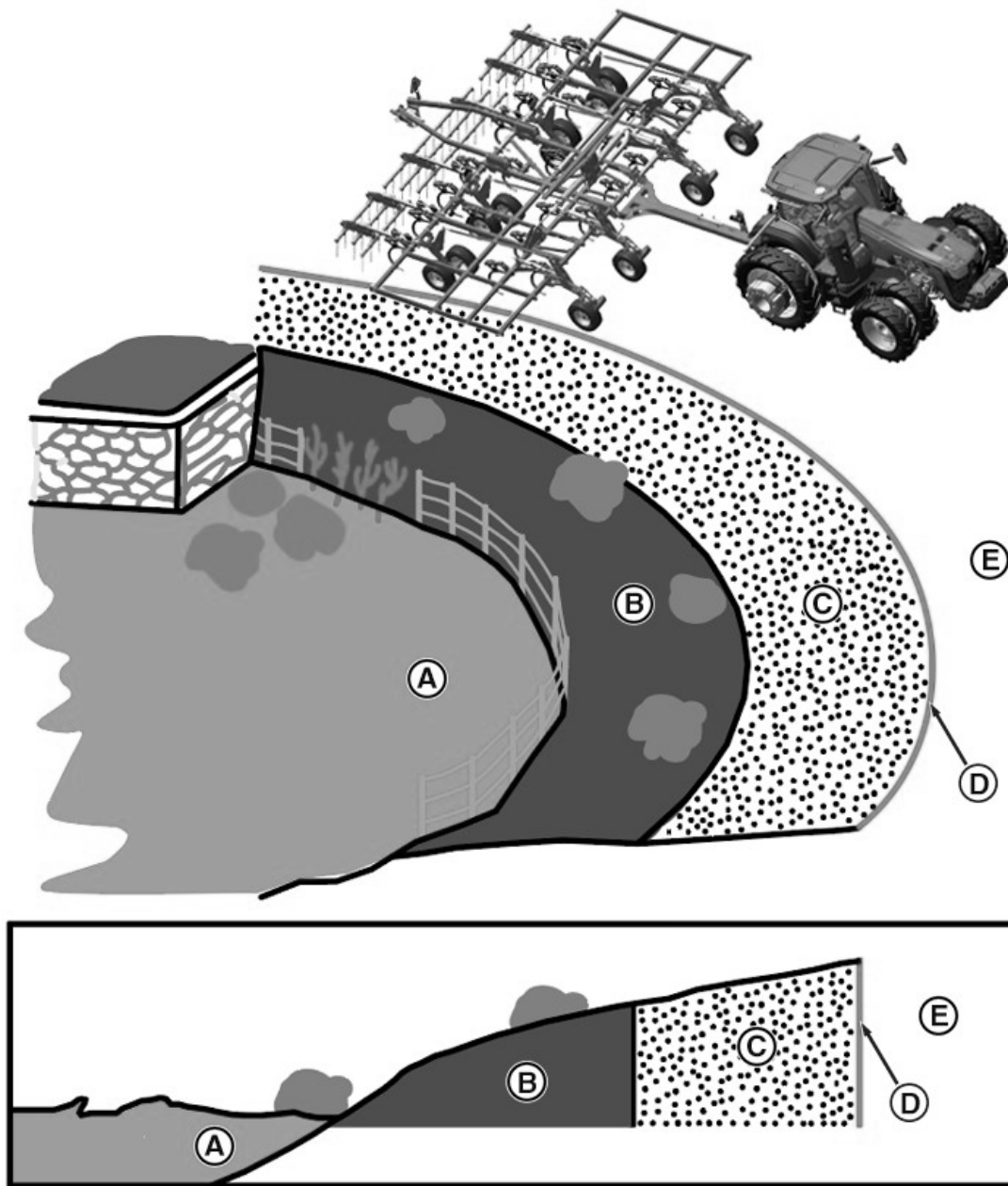
ข้อกำหนดสำหรับการกำหนดแผนที่ของขอบเขตการทำงานอัตโนมัติในพื้นที่ปฏิบัติงาน

- **แสดงผลการขับเคลื่อน:** วิธีที่แม่นยำที่สุดในการแสดงขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงานแบบดิจิทัลคือการขับเคลื่อนไปในพื้นที่ปฏิบัติงานโดยให้ระบบ GPS บันทึกตำแหน่งของรถไปด้วย ต้องขับเคลื่อนและสร้างขอบเขตบนจอแสดงผล ขอบเขตใดๆ ที่สร้างหรือแก้ไขนอกจอแสดงผลจะไม่สามารถใช้งานได้สำหรับการทำงานอัตโนมัติ
- **ความแม่นยำของ GPS:** ในระหว่างการบันทึกขอบเขตภายนอก หากความแม่นยำของ GPS ต่ำกว่า 80% ขอบเขตจะไม่เป็นไปตามข้อกำหนดของการทำงานอัตโนมัติ รอให้สัญญาณดีขึ้นและกำหนดแผนที่สำหรับพื้นที่อีกครั้ง
- **ขนาด:** เมื่อบันทึกขอบเขตการขับเคลื่อน ขนาดของอุปกรณ์ทั้งหมด และขนาดของตัวรับสัญญาณจะต้องแม่นยำ ระยะเยื้องข้างด้านข้างของ GPS มีความสำคัญเพื่อให้แน่ใจว่าค่าระยะเยื้องข้างของการบันทึกขอบเขตถูกต้อง

⚠️ ระวัง : ระวังได้รับบาดเจ็บหรือเกิดความเสียหายแก่ทรัพย์สินที่อาจเกิดขึ้น ระยะเยื้องข้างของขอบเขตและขนาดของอุปกรณ์ที่ไม่ถูกต้องอาจส่งผลให้รถต้องวิ่งผ่านเส้นทางที่มีพื้นที่ที่เป็นอันตราย ตรวจสอบระยะเยื้องข้างของขอบเขตและขนาดของอุปกรณ์ก่อนกำหนดแผนที่

- **หยุดชั่วคราวและดำเนินการต่อ:** ใช้ปุ่มหยุดชั่วคราวและดำเนินการต่อเมื่อจำเป็นเพื่อหยุดและเริ่มการบันทึกขอบเขตเมื่อเจอกับมุม แนวทางปฏิบัตินี้จะหลีกเลี่ยงรูปร่างของขอบเขตที่ไม่ถูกต้อง เครื่องจักรต้องอยู่ภายในระยะ 5 เมตร (17 ฟุต) ของตำแหน่งหยุดชั่วคราว เพื่อรักษาคุณภาพของการทำงานอัตโนมัติสำหรับส่วนนั้น หากเลือกให้ทำงานต่อเมื่ออยู่ไกลเกิน 5 เมตร (17 ฟุต) จากตำแหน่งหยุดชั่วคราว ส่วนดังกล่าวจะถูกจัดเป็นไม่สามารถทำงานอัตโนมัติได้

หมายเหตุ : การทำงานปกติอาจรวมถึงอุปกรณ์บางอย่างที่ยื่นเข้าไปในพื้นที่กันชน ซึ่งเป็นสิ่งที่ยอมรับได้ ระยะยื่นที่มากเกินไป (ก่อนเกินพื้นที่กันชน) อาจทำให้ระบบการทำงานอัตโนมัติหยุดทำงาน



พื้นที่อันตรายและทางลาดชัน

APY80302—UN—02FEB23

A—ไฟฉุกเฉิน
B—ไฟฉุกเฉิน
C—ระยะกันชน 1.5 ม. (5 ฟุต)

D—ขอบเขตของการทำงานอัตโนมัติ
E—ภายในของพื้นที่ปฏิบัติงาน

ch177nn,1740733738471-81-01JUL25

การตั้งค่างาน การกำหนดแผนที่ และธง

การตั้งค่างาน



การตั้งค่างาน

PC28769—UN—25AUG22

ใช้การตั้งค่างาน เมื่อเปลี่ยนอุปกรณ์ต่อพ่วง พื้นที่ปฏิบัติงาน หรือใช้ผลิตภัณฑ์อื่น การตั้งค่าในแอปพลิเคชัน "การตั้งค่างาน" เปลี่ยนแปลงตามการใช้งาน

ใช้แอปพลิเคชันโหมดจัดการหน้าจอเพื่อเพิ่มซอฟต์แวร์การตั้งค่างานลงในแถบคำสั่ง

วิธีเข้าใช้การตั้งค่างาน

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บแอปพลิเคชัน
3. เลือกแอปพลิเคชัน Work Setup

สรุปการทำงาน

ใช้สรุปงานเพื่อเลือกรายละเอียดการดำเนินการ เช่น ผลิตภัณฑ์ และอัตราเป้าหมาย/สูตรการทำงาน

รายการงาน

เลือกรายการงานเพื่อดูและเลือกงานจากงานที่วางแผนไว้ งานที่ได้แบ่งปัน หรืองานในอดีต

- งานที่วางแผนไว้ — เลือกนำเข้าแผนงานและตั้งค่าจอแสดงผลโดยอัตโนมัติเพื่อเริ่มปฏิบัติงาน
 - เปิดใช้งาน Auto-Complete — หากเปิดใช้งาน งานที่วางแผนไว้ที่มีพื้นที่ครอบคลุมมากกว่า 90% หรืองานที่ไม่เสร็จสิ้นซึ่งเกินกว่า 2 สัปดาห์จะถูกลบออกโดยอัตโนมัติ
- งานที่ได้แบ่งปัน — เลือกและเข้าร่วมกลุ่มงานสำหรับส่วนที่ครอบคลุมการแชร์ ตำแหน่งเครื่องจักรและเส้นนำร่อง (รุ่น 4600 และ 4640 เท่านั้น)
- ประวัติงาน — เลือกและดำเนินการต่อ

งานใหม่



ป้อนงานใหม่

PC28710—UN—25AUG22

เลือกปุ่ม "งานใหม่" เพื่อสร้างข้อมูลงานออกจากแผนที่สำหรับพื้นที่ปฏิบัติงานที่เลือก ถ้าไม่ได้เลือกชื่อพื้นที่ปฏิบัติงาน ข้อมูลงานทั้งหมดที่บันทึกไว้โดยไม่มีชื่อพื้นที่ปฏิบัติงานจะถูกบันทึกลงในรายการงาน และจะถูกล้างออกจากแผนที่

เงื่อนไขอื่นๆ ที่เริ่มต้นงานใหม่:

- ผู้ปฏิบัติงานเปลี่ยนไคลเอนต์ ฟาร์ม หรือพื้นที่ปฏิบัติงานแล้วไม่ปฏิบัติงานต่อ
- ผู้ปฏิบัติงานเปลี่ยนต้นพืชในขณะที่ทำการปลูกหรือการเก็บ

เกี่ยว ถ้ามีการปฏิบัติงานมากกว่าหนึ่งรายการ งานใหม่จะเริ่มขึ้นสำหรับการปฏิบัติงานที่ได้รับการปรับปรุง

- ผู้ปฏิบัติงานเปลี่ยนผลิตภัณฑ์หรือส่วนผสมแบบแห้งในการปฏิบัติงานกับวัสดุแห้งหรือแกลส ถ้ามีการปฏิบัติงานมากกว่าหนึ่งรายการ งานใหม่จะเริ่มขึ้นสำหรับการปฏิบัติงานที่ได้รับการปรับปรุง
- ผู้ปฏิบัติงานเปลี่ยนผลิตภัณฑ์หรือถังผสมเมื่อมีการปฏิบัติงานกับของเหลวมากกว่าหนึ่งครั้ง งานใหม่จะเริ่มขึ้นสำหรับการปฏิบัติงานที่ได้รับการปรับปรุง

หมายเหตุ : การเปลี่ยนผลิตภัณฑ์หรือถังผสมในขณะที่ปฏิบัติงานกับของเหลวชนิดเดียวจะไม่สร้างงานใหม่โดยอัตโนมัติ ถ้าต้องการงานใหม่จะต้องเลือกปุ่ม "งานใหม่"

- ตรวจสอบอุปกรณ์ต่อพ่วงหรือแพลตฟอร์มใหม่ที่สร้างชุดการปฏิบัติงานที่ไม่ตรงกับชุดการปฏิบัติงานก่อนหน้า
- อุปกรณ์ต่อพ่วงหรือแพลตฟอร์มที่ตรวจสอบก่อนหน้านี้ถูกตัดการเชื่อมต่อและมีการสร้างแพลตฟอร์มหรือแพลตฟอร์มเสมือนขึ้น
- ผู้ปฏิบัติงานเข้าร่วมกลุ่มงานรวมและมีเงื่อนไขอื่นๆ ที่ปรากฏในรายการเกิดขึ้น

อัตราเป้าหมาย/ข้อมูลปฏิบัติการ



ข้อมูลปฏิบัติการ

PC28806—UN—29AUG22

จอแสดงผลรองรับรูปแบบ ArcGIS Shapefile เท่านั้น

สามารถพิมพ์ข้อมูลปฏิบัติการได้ไม่จำกัด

ข้อมูลปฏิบัติการแต่ละชุดมีโซนอัตราได้ไม่จำกัด

โดยไม่กำหนดขนาดโซนอัตราขั้นต่ำที่สามารถวัดได้

การเลือกอัตราหลายโซน

เลือกกล่องรายการการเลือกอัตราหลายโซนเพื่อเลือกวิธีการที่จอแสดงผลใช้ระบุอัตราเป้าหมายระหว่างพื้นที่แบบแยกหรือหลายพื้นที่:

- สูงสุด — ใช้อัตราข้อมูลปฏิบัติการที่สูงที่สุดจากอัตราทั้งหมดที่ครอบคลุมโดยขอบเขตของมาตรวัดที่กำหนด
- ต่ำสุด — ใช้อัตราข้อมูลปฏิบัติการที่ต่ำที่สุดที่ไม่ใช่ 0 จากอัตราทั้งหมดที่ครอบคลุมโดยขอบเขตของมาตรวัดที่กำหนด
- เฉลี่ย — ใช้อัตราข้อมูลปฏิบัติการเฉลี่ยแบบถ่วงน้ำหนักซึ่งไม่ใช่ 0 โดยเป็นค่าเฉลี่ยจากอัตราทั้งหมดที่ครอบคลุมโดยขอบเขตของมาตรวัดที่กำหนด
- ใช้งานที่สุด — ใช้อัตราข้อมูลปฏิบัติการที่ไม่ใช่ 0 ซึ่งในช่วงที่มีการใช้ร่วมกันมากที่สุดจากขอบเขตที่ครอบคลุมโดยมาตรวัดที่กำหนด

ตามค่าเริ่มต้นจะตั้งค่าอัตราหลายโซนเป็นสูงสุด สามารถกำหนดค่าอัตราหลายโซนสำหรับการทำงานที่แตกต่างกันได้ การกำหนดค่าสำหรับการทำงานดังกล่าวจะยังคงอยู่ เว้นแต่จะมีการรีเซ็ตเป็นค่าจากโรงงาน หลังจากรีเซ็ตเป็นค่าจากโรงงานแล้ว จอแสดงผลจะตั้งค่าการทำงานทั้งหมดเป็น "สูงสุด"

งาน ISOBUS

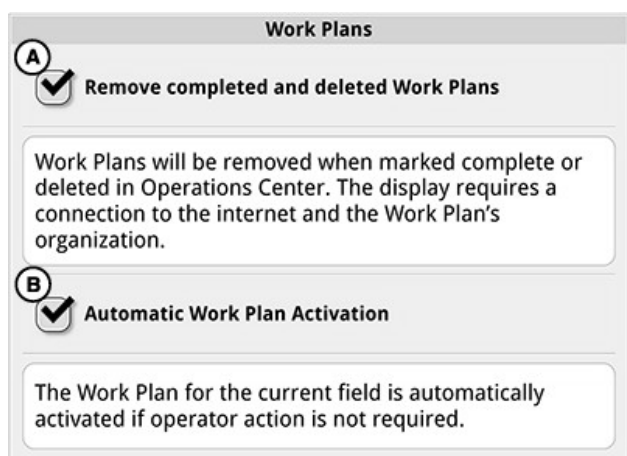
จอแสดงผล John Deere รุ่นที่ 4 สามารถบันทึกยอดรวม ISOBUS จากองค์กรอิเล็กทรอนิกส์ด้านอุตสาหกรรม การเกษตร (AEF) อุปกรณ์ต่อพ่วงที่ผ่านการรับรองจากตัวควบคุมงานอิงตามภูมิศาสตร์ (TC-GEO) และเครื่องพ่นแบบดึงของ John Deere ยอดรวมทั้งหมดจากอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS เช่น เวลา พื้นที่ มวล และปริมาณ จะถูกบันทึกไว้ในงาน

สภาพ

ใช้คุณสมบัติสภาพเพื่อบันทึกสภาพอากาศ สภาพพื้นที่ปฏิบัติงาน และหมายเหตุงานด้วยตนเองในขณะที่ทำงานในพื้นที่ปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : หากสถานีจอประมวลผลสภาพอากาศเปิดใช้งานอยู่ การบันทึกสภาพอากาศด้วยตนเองจะปิดใช้งาน

การตั้งค่าแผนงาน



การตั้งค่าแผนงาน

A—ลบแผนงานที่เสร็จสิ้นและที่ลบไปแล้ว
B—การเปิดใช้งานแผนการทำงานอัตโนมัติ

ลบแผนงานที่เสร็จสิ้นและที่ลบไปแล้ว (A)—เมื่อเปิดใช้งานการตั้งค่านี้ เมื่อแผนงานเสร็จสมบูรณ์ถึง 90% หรือไม่ได้ใช้งานเป็นเวลาอย่างน้อย 2 สัปดาห์ จะมีการทำเครื่องหมายว่าเสร็จสมบูรณ์และถูกลบออกจากรายการงาน

การเปิดใช้งานแผนการทำงานอัตโนมัติ (B)—เมื่อเปิดใช้งานการตั้งค่านี้ พื้นที่ที่มีการป้อนพื้นที่ปฏิบัติงานที่มีแผนงานอยู่ ระบบจะเปิดใช้งานโดยอัตโนมัติ อย่างไรก็ตาม หากมีข้อขัดแย้งใดๆ จะต้องได้รับการแก้ไขเพื่อให้การตั้งค่านี้ทำงานได้อย่างถูกต้อง

ch177nn,1701679375548-81-04DEC23

ผลรวมของงาน



ผลรวมของงาน

PC28770—UN—25AUG22

ผลรวมจะแสดงสำหรับพื้นที่ปฏิบัติงานและการทำงานที่ดำเนินการอยู่ หากต้องการเปลี่ยนพื้นที่ปฏิบัติงาน ไปที่แอปพลิเคชัน Fields and Boundaries และกำหนดตำแหน่งปัจจุบัน ใช้แอปพลิเคชันใหม่จัดการหน้าจอเพื่อเพิ่มโมดูลผลรวมของงานเข้าไปในหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

วิธีเข้าใช้งานทั้งหมด

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บแอปพลิเคชัน
3. เลือกแอปพลิเคชัน "งานทั้งหมด"

การทำงาน

หากมีการบันทึกการทำงานมากกว่าหนึ่งรายการ เลือกสวิตช์สลับเพื่อเลือกประเภทการทำงาน

หากมีการบันทึกพันธุ์พืชหรือผลิตภัณฑ์มากกว่าหนึ่งรายการสำหรับการทำงาน ผลรวมแยกเป็นรายการจะแสดงต่อจากผลรวมพื้นที่ปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : ข้อมูลงานเฉพาะอื่นๆ มิให้ใช้งานสำหรับเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วงบางประเภท ดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม:

หมายเหตุ : อาจมองไม่เห็นผลรวมของงานบางอย่างเนื่องจาก การกำหนดค่าของเครื่องจักรหรืออุปกรณ์ต่อพ่วง หรือการเปรียบเทียบที่ไม่เหมาะสม

พื้นที่

พื้นที่ที่ทำงาน คือพื้นที่ทั้งหมดที่เคยทำงานในขณะที่เปิดการบันทึกงานเอาไว้ การคำนวณจะอิงตามความกว้างของการทำงานของอุปกรณ์ต่อพ่วง ความเร็วขณะอยู่บนพื้นดิน และเวลาที่ทำงาน

พื้นที่ที่เหลือคือพื้นที่ปฏิบัติงานที่ยังไม่มีการทำงาน การคำนวณจำเป็นต้องใช้ขอบเขตภายนอกและขอบเขตภายใน

เวลา

เวลาคือระยะเวลาที่บันทึกการทำงานเปิดอยู่สำหรับการทำงานในปัจจุบัน โดยวัดเป็นชั่วโมงทศนิยม

เวลาที่เหลือคือเวลาโดยประมาณในการทำงานในพื้นที่ปฏิบัติการให้เสร็จสิ้นโดยอิงจากพื้นที่ที่เหลือและเวลาที่ใช้งานในส่วนที่เสร็จสิ้นแล้วในพื้นที่ปฏิบัติงาน

อัตรา

อัตรา คือจำนวนเมล็ดหรือผลิตภัณฑ์ที่ใช้ไปทั้งหมดหารด้วยพื้นที่ทำงาน

ปริมาณทั้งหมดที่ใช้

ปริมาณทั้งหมดที่ใช้คือจำนวนรวมของเมล็ดหรือผลิตภัณฑ์ที่ใช้ไป

ผลิตภัณฑ์

ผลิตภัณฑ์ที่เหลือคือปริมาณผลิตภัณฑ์ที่ต้องใช้ในการทำงานจนเสร็จสิ้น ซึ่งจะคำนวณจากการคูณพื้นที่ที่เหลือกับอัตรา

หมายเหตุ : เมื่อใช้ส่วนผสมแบบแห้งหรือส่วนผสมในถัง ปริมาณที่แสดงคือปริมาณส่วนผสมในถังทั้งหมด ไม่ใช่ปริมาณส่วนผสมแต่ละอย่าง

น้ำมันเชื้อเพลิง

น้ำมันเชื้อเพลิงคือปริมาณน้ำมันเชื้อเพลิงที่ใช้ไปในขณะที่มีการบันทึกงาน

โหลดทั้งหมด

ผลรวมโหลดจะแสดงข้อมูลการเก็บเกี่ยวที่เลือกต่อโหลดของต้นพืชที่เก็บเกี่ยว เมื่อมีผลรวมโหลดมากกว่าสามค่า ผู้ปฏิบัติงานสามารถเลือกผลรวมที่จะแสดงได้ ต้องเลือกค่าให้ครบสามค่า

ผลรวมโมดูล

ค่ารวมของโมดูลจะแสดงข้อมูลโมดูลฝ่ายที่เลือก เมื่อมีโมดูลมากกว่าสี่ค่า ผู้ปฏิบัติงานสามารถเลือกผลรวมที่จะแสดงได้

ข้อมูลที่แชร์ทั้งหมด

สามารถแชร์ข้อมูลงานทั้งหมดโดยใช้งานการแชร์ข้อมูลขณะปฏิบัติงาน ข้อมูลที่แชร์ทั้งหมดจะได้รับการอัปเดตอย่างต่อเนื่องทั้งบนหน้าจอและเมื่อสมาชิกคนอื่นในกลุ่มได้รับข้อมูล หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการเข้าร่วมกลุ่มงาน โปรดดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอในแอปพลิเคชันตั้งค่างาน

จำนวนทั้งหมดแบบกำหนดเอง

ดูประวัติของงานในแต่ละพื้นที่ปฏิบัติงานหรือกลุ่มพื้นที่ในช่วงวันที่กำหนด สามารถทำการกรองจำนวนที่กำหนดเองทั้งหมดตามชื่อลูกค้า/ฟาร์ม/พื้นที่ปฏิบัติงาน พืชพันธุ์ ลักษณะการปฏิบัติงาน ส่วนผสมในถัง และผลิตภัณฑ์

ch177nn,1701679375500-81-04DEC23

ผลรวมงาน



ผลรวมงาน

PC21878—UN—24NOV15

ผลรวมจะแสดงสำหรับพื้นที่ปฏิบัติงานและการทำงานที่ดำเนินการอยู่ หากต้องการเปลี่ยนพื้นที่ปฏิบัติงาน ไปที่แอปพลิเคชัน Fields and Boundaries และกำหนดตำแหน่งปัจจุบัน ใช้แอปพลิเคชันโหมดจัดการหน้าจอเพื่อเพิ่มโมดูลผลรวมงานเข้าไปในหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

วิธีใช้งานทั้งหมด

1. เลือก "เมนู"
2. เลือกแท็บแอปพลิเคชัน

3. เลือกแอปพลิเคชัน "งานทั้งหมด"

การทำงาน

หากมีการบันทึกการทำงานมากกว่าหนึ่งรายการ เลือกสวิตช์สลับเพื่อเลือกประเภทการทำงาน

หากมีการบันทึกพันธุ์พืชหรือผลิตภัณฑ์มากกว่าหนึ่งรายการ สำหรับการทำงาน ผลรวมแยกเป็นรายการจะแสดงต่อจากผลรวมพื้นที่ปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : ข้อมูลงานเฉพาะอื่นๆ มิให้ใช้งานสำหรับเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วงบางประเภท ดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม:

พื้นที่

พื้นที่ที่ทำงาน คือพื้นที่ทั้งหมดที่เคยทำงานในขณะที่เปิดการบันทึกงานเอาไว้ การคำนวณจะอิงตามความกว้างของการทำงานของอุปกรณ์ต่อพ่วง ความเร็วขณะอยู่บนพื้นดิน และเวลาที่ทำงาน

พื้นที่ที่เหลือคือพื้นที่ปฏิบัติงานที่ยังไม่มีการทำงาน การคำนวณจำเป็นต้องใช้ขอบเขตภายนอกและขอบเขตภายใน

เวลา

เวลาคือระยะเวลาที่บันทึกการทำงานเปิดอยู่สำหรับการทำงานในปัจจุบัน โดยวัดเป็นชั่วโมงทศนิยม

เวลาที่เหลือคือเวลาโดยประมาณในการทำงานในพื้นที่ปฏิบัติการให้เสร็จสิ้นโดยอิงจากพื้นที่ที่เหลือและเวลาที่ใช้ทำงานในส่วนที่เสร็จสิ้นแล้วในพื้นที่ปฏิบัติงาน

อัตรา

อัตรา คือจำนวนเมล็ดหรือผลิตภัณฑ์ที่ใช้ไปทั้งหมดหารด้วยพื้นที่ทำงาน

ปริมาณทั้งหมดที่ใช้

ปริมาณทั้งหมดที่ใช้คือจำนวนรวมของเมล็ดหรือผลิตภัณฑ์ที่ใช้ไป

ผลิตภัณฑ์

ผลิตภัณฑ์ที่เหลือคือปริมาณผลิตภัณฑ์ที่ต้องใช้ในการทำงานจนเสร็จสิ้น ซึ่งจะคำนวณจากการคูณพื้นที่ที่เหลือกับอัตรา

หมายเหตุ : เมื่อใช้ส่วนผสมในถัง รายการปริมาณคือปริมาณส่วนผสมในถังทั้งหมด ไม่ใช่ปริมาณส่วนผสมแต่ละอย่าง

น้ำมันเชื้อเพลิง

น้ำมันเชื้อเพลิงคือปริมาณน้ำมันเชื้อเพลิงที่ใช้ไปในขณะที่มีการบันทึกงาน

โหลดทั้งหมด

ผลรวมโหลดจะแสดงข้อมูลการเก็บเกี่ยวที่เลือกต่อโหลดของต้นพืชที่เก็บเกี่ยว เมื่อมีผลรวมโหลดมากกว่าสามค่า ผู้ปฏิบัติงานสามารถเลือกผลรวมที่จะแสดงได้ ต้องเลือกค่าให้ครบสามค่า

จำนวนโมดูลทั้งหมด

ค่ารวมของโมดูลจะแสดงข้อมูลโมดูลฝ่ายที่เลือก เมื่อมีโมดูลมากกว่าสี่ค่า ผู้ปฏิบัติงานสามารถเลือกผลรวมที่จะแสดงได้

ข้อมูลที่แชร์ทั้งหมด

สามารถแชร์ข้อมูลงานทั้งหมดโดยใช้งานการแชร์ข้อมูลขณะปฏิบัติงาน ข้อมูลที่แชร์ทั้งหมดจะได้รับการอัปเดตอย่างต่อเนื่องทั้งบนหน้าจอและเมื่อสมาชิกคนอื่นในกลุ่มได้รับข้อมูล หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการเข้าร่วมกลุ่มงาน โปรดดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอในแอปพลิเคชันดังกล่าว

จำนวนทั้งหมดแบบกำหนดเอง

ดูประวัติของงานในแต่ละพื้นที่ปฏิบัติงานหรือกลุ่มพื้นที่ในช่วงวันที่กำหนด สามารถทำการกรองจำนวนที่กำหนดเองทั้งหมดตามชื่อลูกค้า/ฟาร์ม/พื้นที่ปฏิบัติงาน พืชพันธุ์ ลักษณะการปฏิบัติงาน ส่วนผสมในถัง และผลิตภัณฑ์

AL70325,0000690-81-20JUL21

การกำหนดแผนที่



การกำหนดแผนที่

PC28771—UN—25AUG22

แอปพลิเคชันการกำหนดแผนที่ใช้เพื่อดูคุณลักษณะเชิงพื้นที่เช่นดังต่อไปนี้:

- การนำร่อง
- พื้นที่ครอบคลุมและข้อมูลงาน
- ข้อมูลปฏิบัติการตามแผนที่

คุณสามารถเพิ่มมุมมองแผนที่ในหน้าจอ Run โดยใช้โมดูลขนาดต่างๆ ได้ใน Layout Manager

วิธีเข้าใช้ Mapping

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บแอปพลิเคชัน
3. เลือกแอปพลิเคชัน Mapping

แผนที่ข้อมูลงาน

หมายเหตุ : แผนที่ข้อมูลงานจะถูกล้างเมื่อเริ่มงานใหม่ สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับการเริ่มงานใหม่ ให้ดูการตั้งค่างานในส่วนนี้หรือวิธีใช้บนหน้าจอการตั้งค่างาน

ข้อมูลงานประกอบด้วยข้อมูลอัตรา ข้อมูลผลิตภัณฑ์ และข้อมูลความครอบคลุม (สถานะงาน) โดยจะบันทึกตามตำแหน่ง GPS และเวลา

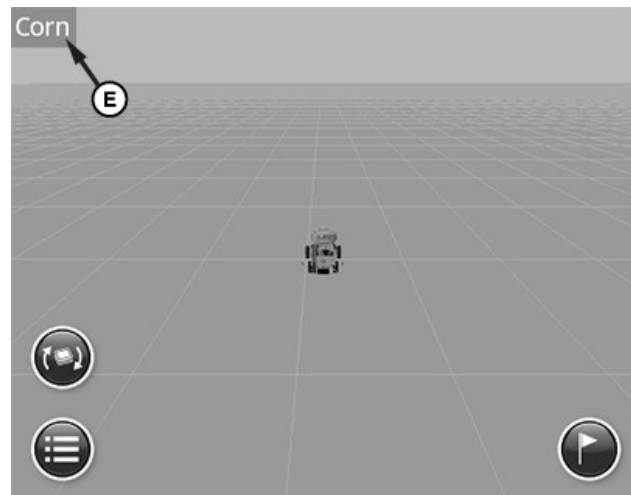
ไฟล์ข้อมูลงานจะมีข้อมูลต่อไปนี้:

- เวลา
- ละติจูดและลองจิจูด
- มุมเงย
- ชื่อฟิลด์ (หากตั้งค่าโดยผู้ปฏิบัติงาน)
- พื้นที่ครอบคลุม
- การบันทึกข้อมูล

ไม่มีข้อจำกัดด้านขนาดสำหรับการบันทึกข้อมูลงานของพื้นที่ปฏิบัติงานแต่ละชื่อ แต่จะมีข้อจำกัดด้านความจุของหน่วยความจำของจอแสดงผล คุณสามารถดูหน่วยความจำของจอแสดงผลได้ในศูนย์สถานะในหน้าหลัก



PC28772—UN—25AUG22



PC28819—UN—20SEP22

- A—ปุ่มสลับมุมมองแผนที่
- B—ปุ่มคำอธิบายภาพ
- C—ปุ่มเลเยอร์
- D—ปุ่มธง
- E—ปุ่มสลับการปฏิบัติงาน

เลือกปุ่มสลับมุมมองแผนที่ (A) เพื่อสลับระหว่างประเภทแผนที่ ข้อมูลที่แสดงในคำอธิบายภาพจะเปลี่ยนไปตามประเภทของแผนที่ที่เลือก เลือกปุ่มคำอธิบายภาพ (B) เพื่อแสดงคำอธิบายภาพ พบปุ่มเลเยอร์ (C) ในเมนูคำอธิบายภาพ เลือกปุ่มเลเยอร์เพื่อเปลี่ยนระหว่างเลเยอร์ต่างๆ ของแผนที่ปฏิบัติงาน แกะไขคำอธิบายแผนที่เพื่อกำหนดค่าต่ำสุดและสูงสุดสำหรับช่วงคำอธิบายภาพ

การเลือกปุ่ม "ธง" (D) เพื่อเลือกประเภทธงที่ต้องการเพิ่มลงในแผนที่ ประเภทธงที่เลือกจะถูกเพิ่มลงในแผนที่หรือจะเริ่มต้นการบันทึกในกรณีที่เป็นพื้นที่และธงแบบเส้น ประเภทแฟล็กจะสร้างขึ้นในแอปพลิเคชันแฟล็ก

เลือกปุ่มสลับการปฏิบัติงาน (E) เพื่อสลับไปมาระหว่างแผนที่ข้อมูลงานเมื่อมีการปฏิบัติงานหลายงาน

แผนที่ส่วนครอบคลุม

ข้อมูลพื้นที่ครอบคลุมจะแสดงว่างานจุดใดที่เสร็จแล้ว พื้นที่ที่เคยทำงานจะแสดงเป็นสีฟ้าอ่อนและพื้นที่ที่ทำงานมากกว่าหนึ่งครั้งจะปรากฏเป็นสีน้ำเงินเข้ม แผนที่ส่วนครอบคลุมจะตรงกับพื้นที่ที่ทำงานแล้วทั้งหมดในการตรวจสอบงาน

ข้อมูลงานจะแสดงบนแผนที่เป็นระยะทาง 3.21 กม. (2 ไมล์) ในทุกทิศทางจากตำแหน่ง GPS ปัจจุบัน

แผนที่ส่วนครอบคลุมสามารถใช้ร่วมกับจอแสดงผลรุ่น 4 ได้

จำเป็นต้องใช้ตัวรับสัญญาณ StarFire ในการบันทึกข้อมูลพื้นที่ที่ครอบคลุม

แผนที่ข้อมูลปฏิบัติการ

แผนที่ข้อมูลปฏิบัติการประกอบด้วยข้อมูลอัตราเป้าหมายสำหรับการจัดการภายในพื้นที่ปฏิบัติงาน ซึ่งถูกใช้โดยจอแสดงผลเพื่อเปลี่ยนอัตราเป้าหมายโดยอัตโนมัติเมื่อทำงานในแต่ละโซนการจัดการ

สามารถนำเข้าข้อมูลปฏิบัติการไปยังจอแสดงผลในรูปแบบ shapefile โดยใช้ตัวจัดการไฟล์ และข้อมูลจะแสดงบนแผนที่เมื่อถูกเลือกในการตั้งค่างาน แผนที่ข้อมูลงาน วางเหลื่อมอยู่บนแผนที่ข้อมูลปฏิบัติการ

อัตราศูนย์ในข้อมูลปฏิบัติการจะแสดงเป็นสีดำบนแผนที่ อัตราศูนย์ในข้อมูลปฏิบัติการจะไม่สั่งให้ปิดส่วนในการควบคุมพื้นที่

ประเภทแผนที่เพิ่มเติม

แผนที่อัตรา

แผนที่อัตราแสดงอัตราที่ได้รับจากชุดควบคุมเครื่องจักรหรืออุปกรณ์เสริม หากพื้นที่มีการดำเนินงานมากกว่าหนึ่งครั้ง จะแสดงอัตราของการเคลื่อนผ่านของเครื่องล่าสุด

แผนที่ผลผลิต

แผนที่ผลผลิตแสดงค่าเฉลี่ยผลผลิตที่ได้รับจากเซนเซอร์การไหลของมวล

แผนที่ความชื้น

แผนที่ความชื้นจะแสดงค่าเฉลี่ยความชื้นของการเก็บเกี่ยวที่ได้รับจากตัวเซนเซอร์ความชื้น

แผนที่ของเสีย

แผนที่ของเสียจะแสดงการวัดของวัสดุที่ไม่ใช่พืชจากระบบตรวจจับ

แผนที่พันธุ์พืช

แผนที่พันธุ์พืชจะแสดงความหลากหลายของพืชในแปลง มีการใช้สีต่างกันถึงสิบสีเพื่อแยกแยะสายพันธุ์ หากบันทึกมากกว่าสิบสายพันธุ์จะทำการใช้สีซ้ำ

จอแสดงผล Gen 4 จะบันทึกและแสดงพันธุ์พืชที่เก็บเกี่ยวที่จุดกึ่งกลางของความกว้างของส่วนกว้างในการใช้งานของหัวเกี่ยว หากจุดศูนย์กลางของหัวเกี่ยวอยู่ในตำแหน่งโดยไม่มีกำหนดพันธุ์ในแผนที่ระบุพันธุ์ จากนั้นจะแสดงการบันทึกและแสดง "----" เป็นพันธุ์

แผนที่ผลิตภัณฑ์

หมายเหตุ : แผนที่ผลิตภัณฑ์จะแสดงขึ้นเมื่อใช้งานการปฏิบัติงานกับของเหลวชนิดเดียวเท่านั้น

แผนที่ผลิตภัณฑ์แสดงผลิตภัณฑ์หรือส่วนผสมในถังที่ใช้กับพื้นที่ปฏิบัติงาน มีการใช้สีต่างกันถึง 10 สีเพื่อแยกแยะระหว่างผลิตภัณฑ์กับส่วนผสมในถัง หากมีการบันทึกผลิตภัณฑ์และส่วนผสมในถังมากกว่าสิบรายการ จะมีการใช้สีซ้ำ

ch177nn,1685617646127-81-01JUN23

ธง



ธง

PC28773—UN—25AUG22

ธงใช้เพื่อทำเครื่องหมายจุดสนใจในพื้นที่ปฏิบัติงาน จุดพวกนี้สามารถใช้เพื่อการนำร่องหรือการบันทึกเอกสาร

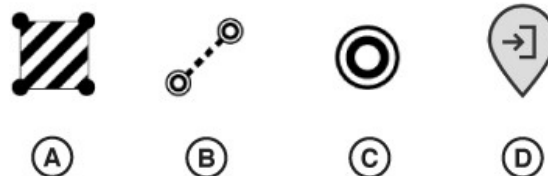
ธงจะแจ้งเตือนผู้ปฏิบัติงานในห้วงขับหากเส้นทางปัจจุบันของเครื่องทับซ้อนกับพื้นที่ที่ถูกปักธง จุด หรือเส้น ช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถปรับเปลี่ยนได้ทันทีหากจำเป็น

หมายเหตุ : การแจ้งเตือนจากธงที่อยู่ในพื้นที่ปฏิบัติงานอัตโนมัติจะไม่ส่งผลกระทบต่อพฤติกรรมของเครื่องจักรที่ทำงานในโหมดทำงานอัตโนมัติ หากต้องการให้เครื่องจักรที่ทำงานอัตโนมัติหลีกเลี่ยงพื้นที่หรือวัตถุใดพื้นที่หนึ่ง ให้ใช้ขอบเขต

ไปที่ธง

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ "แอปพลิเคชัน"
3. เลือกธง

ประเภทรูปร่างธง



PC620658—UN—17MAY24

A—พื้นที่ปักธง
B—เส้นปักธง
C—แนวปักธง
D—ธงทางเข้า

- พื้นที่ (A) - ใช้เพื่อทำเครื่องหมายบริเวณที่สนใจ เช่น แถบพืชหรือจุดพื้นที่ต่ำในพื้นที่ปฏิบัติงาน
- เส้น (B) - ใช้เพื่อทำเครื่องหมายเส้นแบ่งในพื้นที่ปฏิบัติงาน เช่น เส้นแบ่งหรือรั้ว
- จุด (C) - ใช้เพื่อทำเครื่องหมายตำแหน่งเฉพาะในพื้นที่ปฏิบัติงาน เช่น ก่อนหินหรือบริเวณที่ผลิตผลในอุปกรณ์หมด
- ธงทางเข้า (D) - ใช้เพื่อทำเครื่องหมายตำแหน่งที่รถเข้าไปในพื้นที่ปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : หากกำหนดตำแหน่งการทำงาน ธงจะบันทึกที่ตำแหน่งการทำงาน หากไม่ได้กำหนดตำแหน่งการทำงาน ธงจะบันทึกโดยตรงจากตัวรับสัญญาณ GPS

ch177nn,1740717836387-81-27FEB25

การแชร์

การแชร์



การแชร์

PC28774—UN—25AUG22

หมายเหตุ : เพื่อให้ได้ประสิทธิภาพสูงสุด จอแสดงผลและโมดูลาร์เทเลแมติกส์เกตเวย์ (MTG) ทั้งหมดควรใช้ซอฟต์แวร์รุ่นเดียวกัน

หมายเหตุ : แอปพลิเคชันการแชร์การทำงานระหว่างจอแสดงผลรุ่น 4 และ G5

ใช้โปรแกรมการใช้งาน Sharing (การแชร์) เพื่อดูเงื่อนไขสำหรับการแชร์ข้อมูลภายในพื้นที่ปฏิบัติงาน การแชร์ข้อมูลทำให้ผู้ขับรถสามารถแบ่งปันการใช้เส้นทางและข้อมูลต่าง ๆ ในขณะที่ทำงานในพื้นที่ปฏิบัติงานแห่งเดียวกันได้สูงสุด 6 คน หากต้องการเข้าร่วมทีม ผู้ขับรถต้องไปที่แท็บรายการงานในแอปพลิเคชันดังกล่าว หากต้องการแชร์เส้นทาง ผู้ขับรถต้องไปที่แอปพลิเคชันการนำร่อง AutoTrac

ส่งข้อมูลงานที่แชร์กันแล้ว และได้รับเป็นส่วนข้อมูล 30 วินาที จอแสดงผลมักจะรับอัปเดตการครอบคลุมจากสมาชิกกลุ่ม รวมไปถึงการถ่ายโอนข้อมูลต่าง ๆ ในทุก ๆ 30 วินาที ระบบจะปรับปรุงข้อมูลตำแหน่งของสมาชิกกลุ่มให้ทันสมัยทุก ๆ 6 วินาที

หมายเหตุ : เวลาที่ใช้ถ่ายโอนข้อมูลจะเปลี่ยนไปตามคุณภาพของสัญญาณการเชื่อมต่อแบบไร้สาย

เมื่อเปิดใช้งานโปรแกรมการใช้งาน Sharing (การแชร์) ข้อมูลต่อไปนี้จะถูกแชร์ในจอแสดงผลของผู้ขับรถในทีม:

- เส้นทาง (แท่งตรงและวงกลมเท่านั้น)

หมายเหตุ : ไม่สามารถแชร์ข้อมูลร่อนนำการไถทางตรงที่สร้างขึ้นด้วยวิธีการแบบเข้าถึงรถ A + B แบบเข้าถึงรถ A + ทิศทางการเคลื่อนที่ หรือแบบเข้าถึงรถ ละติจูด/ลองจิจูด + ทิศทางการเคลื่อนที่ใด

- แผนที่พื้นที่ครอบคลุม
- แผนที่ตามที่ใช้

พื้นที่ครอบคลุม ส่วนที่ซ้อนกัน พื้นที่ครอบคลุมร่วม และส่วนที่ซ้อนกันร่วมจะแสดงโดยใช้สีไม่ซ้ำกัน แผนที่ความครอบคลุมร่วมจะปรากฏในโมดูลหน้าเรียกใช้และภายในแอปพลิเคชันการนำร่อง และการกำหนดแผนที่ AutoTrac เท่านั้น

เงื่อนไขในการแชร์ตำแหน่งของเครื่องจักรและเส้นทางนำร่อง:

หมายเหตุ : ใช้การแก้ไขในระดับ SF2 ขึ้นไปเพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่ดีที่สุด การใช้ SF1 อาจส่งผลให้ระบบเปลี่ยนร่องการนำไถและส่วนครอบคลุมที่แชร์กันโดยไม่ตั้งใจได้ ซึ่งอาจส่งผลเสียต่อประสิทธิภาพการทำงานของ AutoTrac และการควบคุมพื้นที่

- ตัวเลือกซิงค์ข้อมูลโดยอัตโนมัติและรับข้อมูลกลุ่มงานจะเปิดทำงานภายในโปรแกรมการใช้งานการแชร์หรือตัวจัดการไฟล์
- ต้องมี MTG ที่มีการสมัครใช้งาน JDLink Connect ที่ยังไม่หมดอายุ
- จำเป็นต้องมี CommandCenter 4600 หรือจอแสดงผล Universal 4640 ที่สามารถเปิดใช้งานการแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงานได้
- จำเป็นต้องมีจอแสดงผล G5 CommandCenter หรือ G5 Universal ที่มีใบอนุญาตที่ถูกต้องสำหรับการแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงาน
- หน้าจอแสดงผลรุ่น 4 และ G5 ทั้งหมดในกลุ่มงานจะเชื่อมโยงกับองค์กรศูนย์ปฏิบัติการ John Deere กลุ่มเดียวกัน
- กลุ่มงานต้องใช้ ID งานอันเดียวกัน
- ผู้ขับรถทุกคนต้องมีลูกค้ายี่ห้อ และพื้นที่ปฏิบัติงานที่เหมือนกัน

เงื่อนไขเพิ่มเติมสำหรับการแชร์แผนที่ส่วนครอบคลุมและข้อมูลงาน:

- ผู้ปฏิบัติงานแต่ละคนจะต้องมีการปฏิบัติงาน และพื้นที่พืชผลลักษณะที่ หรือถึงผลผลิตที่เหมือนกัน

หมายเหตุ : หากมีการใช้ข้อมูลปฏิบัติการ ผู้ปฏิบัติงานทุกคนต้องใช้ข้อมูลปฏิบัติการแบบเดียวกัน สำหรับกระบวนกรรไกรโคกพื้นที่แบบหลายถึง กระบวนแต่ละอันในกลุ่มงานจะต้องมีการกำหนดค่าถึงเหมือนกัน

หมายเหตุ : สามารถใช้แผนที่ความครอบคลุมร่วมกันระหว่างเครื่องจักรที่มีการควบคุมพื้นที่แห่งเดียว และใช้ผลิตภัณฑ์หรือส่วนผสมในถังที่ต่างกันได้ ระบบไม่ได้เข้าร่วมกลุ่มโดยอัตโนมัติ ผู้ปฏิบัติงานต้องนำเครื่องจักรอื่นๆ เข้าร่วมกลุ่มด้วยตนเองโดยเลือกกลุ่มงานที่เหมาะสมจากรายการงานที่ใช้ร่วมกัน

หมายเหตุ : ก่อนเริ่มงานใหม่ ผู้ปฏิบัติงานในเครื่องจักรทุกชนิดต้องเลือกงานใหม่เพื่อล้างจอแสดงผลในเครื่องสำหรับการใช้งานภาคสนาม นอกจากนี้ หนึ่งในผู้ปฏิบัติงานเกี่ยวกับจอแสดงผลที่ได้รับการกำหนดต้องเลือกกลุ่มใหม่เพื่อล้างกลุ่มที่ใช้รายงานร่วมกัน เมื่อดำเนินการเสร็จสิ้นแล้ว จอแสดงผลที่เหลือจะสามารถเข้าร่วมกลุ่มที่สร้างขึ้นใหม่ได้ หลังจากเสร็จสิ้นขั้นตอนเหล่านี้ การแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงานจะทำงานตามที่คาดไว้สำหรับเซสชันการทำงานใหม่

ZIDKX1X,1749804241746-81-13JUN25

การตรวจสอบงาน

การตรวจสอบงาน



การตรวจสอบงาน

PC28775—UN—25AUG22

หมายเหตุ : ถ้ากำหนดปัจจัยกระตุ้นการบันทึกเป็น "แบบแมนนวล" จะสามารถเปิดและปิดการบันทึกงานได้โดยกดปุ่มบันทึก

DX,PC,WORKMON,REC-81-23DEC15

หมายเหตุ : อาจมองไม่เห็นค่าเฉพาะของเครื่องจักรและการทำงานบางอย่างเนื่องจากการกำหนดค่าของเครื่องจักรหรืออุปกรณ์ต่อพ่วง หรือไม่มีการปรับเทียบที่เหมาะสม

มอนิเตอร์การทำงานจะแสดงค่าต่าง ๆ ที่เกี่ยวกับการทำงานของเครื่องจักร ทั้งค่าเฉลี่ยและค่ารวม เลือกค่าบนหน้าจอเพื่อดูหน้าต่างป๊อปอัพของค่านั้นๆ สามารถเลือกแต่ละค่าในกลุ่มค่าเหล่านี้บนหน้าการทำงานหลักได้

ใช้ปุ่มรีเซ็ตที่ด้านล่างของหน้าจอ เพื่อล้างค่าทั้งหมด ยกเว้นค่า ณ ขณะหนึ่ง วันที่และเวลาของการรีเซ็ตครั้งล่าสุดจะแสดงใกล้กับปุ่ม

ทางด้านขวาของปุ่มรีเซ็ต การบันทึกงาน จะแสดงว่ามอนิเตอร์งานกำลังทำงานอยู่และนับอยู่หรือไม่ ไฟกะพริบแสดงว่ากำลังทำงานอยู่

การเรียกหน้าจอ "Work Monitor" (การตรวจสอบงาน)

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ "แอปพลิเคชัน"
3. เลือกแอปพลิเคชัน "Work Monitor" (การตรวจสอบงาน)

หมายเหตุ : จอแสดงผลรุ่น 4 Universal ไม่แสดงค่าผลผลิตทันที สำหรับค่าผลผลิตทันที ให้ใช้จอแสดงผลเครื่องจักรหลัก (ที่พักแขน)

ZIDXK1X,1749804664015-81-13JUN25

การบันทึกงาน

เมื่อใช้ "การบันทึกงาน" การบันทึกแผนทีและตัวนับต่างๆ ที่จำเป็นต้องใช้ปัจจัยกระตุ้นการบันทึก จะเริ่มรวบรวมข้อมูล ตัวนับที่จำเป็นต้องใช้ "การบันทึกงาน" เช่น:

- พื้นที่ที่ทำงานแล้ว
- เวลาทำงานที่ผ่านไป
- Productivity (ความสามารถในการทำงาน)
- ความสิ้นเปลืองเชื้อเพลิงเฉลี่ยต่อพื้นที่
- ความเร็วการทำงานเฉลี่ย

เลือก "Work Recording" (การบันทึกงาน) ในมุมมองขวาเพื่อเรียกดูหน้าต่างป๊อปอัพแสดงการตั้งค่าการบันทึก

สถานะการบันทึกจะอิงตามทริกเกอร์การบันทึกปัจจุบันที่เลือกในโปรไฟล์ของอุปกรณ์ ถ้าปัจจัยกระตุ้นการบันทึกไม่เหมาะสมกับการทำงานในปัจจุบัน ให้กดปุ่ม "แก้ไข" เพื่อเปลี่ยนปัจจัยกระตุ้นการบันทึกที่เลือกไว้ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูที่ส่วน "โปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วง"

รอบเดินเบาเครื่องจักร

หลักการทำงานของรอบเดินเบาเครื่องจักร



PC620652—UN—15MAY24
หลักการทำงานของรอบเดินเบาเครื่องจักร

โปรแกรมการใช้งานรอบเดินเบาเครื่องจักรจะบันทึกเหตุการณ์ที่เครื่องจักรเดินเบา เมื่อเครื่องจักรหยุดสนิทที่ 0 กม./ชม. (0 ไมล์/ชม.) เป็นระยะเวลาที่กำหนด หน้าต่างป๊อปอัพจะปรากฏขึ้นบนจอแสดงผล และแจ้งให้ผู้ปฏิบัติงานทราบเหตุผลสำหรับการเดินเบาของเครื่องจักร

ป๊อปอัพประกอบด้วยรายการเพื่อเลือกเหตุผลในการเดินเบา เหตุผลจะแตกต่างกันไปตามประเภทและการทำงานของเครื่องจักรที่จอแสดงผลตรวจพบ เมื่อเลือกเหตุผลการเดินเบาแล้ว เหตุผลจะถูกส่งไปยังองค์กรที่เกี่ยวข้องใน John Deere Operations Center

คุณสามารถวิเคราะห์ข้อมูลที่เก็บรวบรวมไว้ใน Operations Center เพื่อตัดสินใจอย่างรอบคอบเพื่อปรับปรุงประสิทธิภาพการทำงาน

ไปยังรอบเดินเบาเครื่องจักร

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ “แอปพลิเคชัน”
3. เลือกแอปพลิเคชันรอบเดินเบา

หมายเหตุ : สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับเหตุการณ์การเดินเบา กรุณาใช้ฟังก์ชันความช่วยเหลือบนหน้าจอ

bvmsit,1715251816294-81-14MAY25

การควบคุมเส้นแนวราง

การควบคุมเส้นแนวราง



PC620653—UN—10MAY24

การควบคุมเส้นแนวราง

แนวราง ชุดควบคุมงานของ John Deere มีเพียงข้อมูล GNSS และข้อมูลร่องนํ้าการไถเท่านั้น

หมายเหตุ : สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการควบคุมเส้นแนวราง กรุณาใช้ฟังก์ชันความช่วยเหลือบนหน้าจอ

ch177nn,1740663913543-81-27FEB25

เส้นแนวรางเป็นเส้นทางหรือร่องนํ้าการไถที่กำหนดภายในพื้นที่ปฏิบัติงานที่เครื่องจักรอย่างเช่น รถแทรกเตอร์หรือเครื่องพ่นสาร เคลื่อนที่ในระหว่างการปลูก การฉีดพ่น หรือการเก็บเกี่ยว โดยทั่วไป จะสร้างและบันทึกเส้นแนวรางระหว่างการปลูก

แอปพลิเคชันการควบคุมเส้นแนวรางจะสร้างและจัดการการใช้เส้นแนวรางภายในพื้นที่ปฏิบัติงาน การควบคุมเส้นแนวรางทำงานร่วมกับระบบควบคุมพื้นที่

ใช้การควบคุมเส้นแนวรางเพื่อปรับการทำงานในพื้นที่ปฏิบัติงานให้เหมาะสมกับรูปแบบเส้นแนวรางที่แม่นยำและจัดการการเคลื่อนที่ของอุปกรณ์ การควบคุมเส้นแนวรางสามารถใช้เพื่อลดการบดอัดดิน ลดความเสียหายของผลผลิตเก็บเกี่ยว และเพิ่มประสิทธิภาพในการทำงาน

หมายเหตุ : ฟังก์ชันการทำงาน เช่น ทางโค้ง AB และ Autopath ไม่สามารถใช้ร่วมกับการควบคุมเส้นแนวรางได้

ไปที่การควบคุมเส้นแนวราง

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ “แอปพลิเคชัน”
3. เลือกแอปพลิเคชันการควบคุมเส้นแนวราง

ระดับเส้นแนวราง

ตามมาตรฐานของ ISOBUS ระบบควบคุมเส้นแนวรางจะมีสามระดับ:

- **ระดับ 1**—ช่วยในการจัดการเส้นแนวรางพื้นฐานเมื่อใช้ร่องนำแนวตรง อุปกรณ์ต่อพ่วงทำหน้าที่เป็นอุปกรณ์หลัก ทำให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถควบคุมการตั้งค่าเส้นทางโดยตรงโดยใช้ GPS ของเครื่องจักร (ระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก)
- **ระดับ 2**—ช่วยให้ทำงานโดยใช้จังหวะที่ไม่สมมาตรได้ และยังช่วยให้คุณบันทึกการตั้งค่าเส้นแนวรางบนจอแสดงผลได้ อย่างไรก็ตาม อุปกรณ์ต่อพ่วงยังคงเป็นอุปกรณ์หลัก เพื่อให้แน่ใจว่าการทำงานจะสม่ำเสมอ
- **ระดับ 3**—เส้นแนวรางที่กำหนดไว้ล่วงหน้าสามารถส่งให้อุปกรณ์ต่อพ่วงเปิดหรือปิดระบบเส้นแนวรางได้โดยอัตโนมัติ ระดับนี้จะผสานรวมฟังก์ชันขั้นสูงสำหรับระบบอัตโนมัติ

ในปัจจุบัน ระบบควบคุมเส้นแนวรางสามารถใช้ได้กับฟังก์ชันระดับเส้นแนวราง ISOBUS 1 ทั้งนี้ที่ตรวจพบอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS ว่าเป็นไปตามข้อกำหนดระดับเส้นแนวราง 1 ระบบจะสามารถเลือกโหมดอัตโนมัติได้ ในโหมดอัตโนมัติ อุปกรณ์ต่อพ่วงจะคำนวณเส้นแนวรางตามอินพุตของ GNSS (ระบบนำทางบนพื้นโลกด้วยดาวเทียม) ในขั้นตอนนี้ อุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS จะเป็นตัวควบคุมและเป็นเจ้าของระบบควบคุมเส้น

Machine Monitor (การตรวจสอบรถ)

Machine Monitor (การตรวจสอบรถ)



PC28820—UN—20SEP22

Machine Monitor (การตรวจสอบรถ)

แอปพลิเคชันการตรวจสอบรถจะแสดงค่าต่างๆ ที่เกี่ยวกับประสิทธิภาพของรถ กลุ่มของค่าต่างๆ ได้แก่:

- ความเร็วและกำลัง
- เชื้อเพลิงและแรงดัน
- อุณหภูมิ
- ระบบไฟฟ้า
- ชั่วโมง

หมายเหตุ : ค่าที่มีในแต่ละกลุ่มจะขึ้นอยู่กับรุ่นของรถ

เลือกแท็บที่ด้านซ้ายของหน้าจอเพื่อสลับระหว่างกลุ่ม เลือกค่าเพื่อดูข้อมูลป้อนอัพของค่านั้นๆ

ถ้าค่าไม่สามารถเรียกได้ ค่าจะแสดงเป็นเครื่องหมายขีด

การเรียกหน้าจอ "Machine Monitor" (การตรวจสอบรถ)

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บแอปพลิเคชัน
3. เลือกแอปพลิเคชัน "Machine Monitor" (การตรวจสอบรถ)

ct47125,1664222427306-81-27SEP22

การจัดการบริเวณพื้นที่ที่ซ้อนกัน

ระบบควบคุมการทำงานแบบคาบเกี่ยว

Overlap Control จะปรับความกว้างของหัวเกี่ยวโดยอัตโนมัติเมื่อรถเก็บเกี่ยวเคลื่อนที่ไปบนพื้นที่ที่ทำการเก็บเกี่ยวไปแล้ว ฟังก์ชันนี้ช่วยให้ข้อมูลพื้นที่และข้อมูลผลผลิตมีความแม่นยำมากขึ้น

วิธีเข้าใช้ Overlap Control

1. เลือก "Menu" (เมนู)
2. เลือกแท็บ "Applications" (แอปพลิเคชัน)
3. เลือกแอปพลิเคชัน Overlap Control

เมื่อใช้หัวเกี่ยวอื่นที่มีขนาด 15.2 ม. (50 ฟุต) หรือน้อยกว่า ระบบจะแบ่งส่วนหัวเกี่ยวออกเป็น ส่วนละ 15.2 ซม. (6 นิ้ว) โดยอัตโนมัติ หัวเกี่ยวที่มีขนาดใหญ่กว่า 15.2 ม. (50 ฟุต) จะถูกแบ่งออกเป็น 100 ส่วนเท่าๆ กันตลอดความยาวของหัวเกี่ยว

Overlap Control จะช่วยให้แน่ใจว่าพื้นที่ที่เก็บเกี่ยวไปแล้วจะไม่ครอบคลุมหรือยื่นเลยออกจากขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงานหรือยื่นเข้าไปในขอบเขตภายใน

- ขอบเขตภายนอก—สามารถกำหนดขอบเขตภายนอกได้เพียงหนึ่งค่าเท่านั้นต่อหนึ่งพื้นที่ปฏิบัติงาน
- ขอบเขตภายใน—สามารถกำหนดและตั้งชื่อขอบเขตภายในได้หลายค่าต่อหนึ่งพื้นที่ปฏิบัติงาน

ถึงแม้ว่าขอบเขตจะเป็นค่าที่ใส่หรือไม่ใส่ก็ได้ แต่ค่านี้จะช่วยเพิ่มประสิทธิภาพเมื่อใช้ Overlap Control ตัวอย่างเช่น ขอบเขตภายนอกสามารถช่วยให้แน่ใจได้ว่าจะไม่มีการนำพื้นที่นอกพื้นที่ปฏิบัติงานมาใช้ในการคำนวณผลผลิต หากมีส่วนของหัวเกี่ยวหรือแพลตฟอร์มยื่นเลยขอบเขตออกไป เช่นเดียวกัน ขอบเขตภายในจะช่วยให้คุณจะสามารถข้ามทางน้ำได้และช่วยให้แน่ใจได้ว่าจะไม่มีการนำส่วนดังกล่าวมาคำนวณในระหว่างที่ข้ามทางน้ำ

AL70325,000055B-81-12SEP19

ส่วนการทำงานแบบคาบเกี่ยวด้วยมือ

การควบคุมการทับซ้อนแบบแมนนวลจะแบ่งออกเป็น ส่วนที่เรียกว่ากลุ่ม หัวหยอดของเครื่องหยดจะมีค่าเริ่มต้นเป็นหนึ่งกลุ่มต่อแถวและไม่สามารถเปลี่ยนแปลงได้ ส่วนหัวของแพลตฟอร์มสามารถกำหนดค่าได้ 2-24 กลุ่ม

ผู้ปฏิบัติงานสามารถเปิดและปิดกลุ่มได้ด้วยตนเองเพื่อให้ตรงกับที่ต้นพืชกำลังเข้าสู่หัวเกี่ยว การควบคุมการทับซ้อนแบบแมนนวลเข้ากันได้กับการควบคุมการทับซ้อนอัตโนมัติ การปิดกลุ่มด้วยตนเองจะควบคุมสถานะอื่นของกลุ่มนั้น นอกเหนือจากควบคุมรอบคลุมก่อนหน้า หรือเขตป้องกันต้นพืชไม่ให้เข้าไปในส่วนเฉพาะของหัวเกี่ยวแล้ว การควบคุมการทับซ้อนด้วยตนเองสามารถช่วยปรับปรุงความถูกต้องของเอกสารในเงื่อนไขอื่น ๆ ด้วย

Enable All

(A)

Disable All

(B)

PC28776—UN—25AUG22

A—เปิดใช้งานทั้งหมด
B—ปิดใช้งานทั้งหมด

เลือกเปิดใช้งานปุ่มทั้งหมด (A) เพื่อเปิดใช้งานกลุ่มทั้งหมด
เลือกปิดการใช้งานปุ่มทั้งหมด (B) เพื่อปิดการใช้งานทุกกลุ่ม

Left

Right

PC28777—UN—25AUG22

การสลับเปลี่ยนซ้าย/ขวา

หมายเหตุ : การสลับเปลี่ยนซ้าย/ขวาจะปรากฏเมื่อมีกลุ่มมากกว่า 13 เท่านั้น

จอแสดงผลจะแสดงปุ่มกลุ่มได้สูงสุด 12 ปุ่มในแต่ละครั้ง เลือกสลับซ้าย/ขวาเพื่อดูกลุ่มทางด้านซ้ายหรือขวาของส่วนหัว เลือกปุ่มกลุ่มเพื่อเปิดหรือปิดกลุ่มบุคคล

กลุ่มที่เปิดใช้งานเป็นสีเขียว กลุ่มที่ปิดใช้งานด้วยตนเองเป็นสีดำ กลุ่มถูกปิดใช้งานโดยอัตโนมัติด้วยการควบคุมการเหลื่อมจะสลับระหว่างสีเขียวและสีขาว

AL70325,000059B-81-27SEP22

การจัดการบริเวณพื้นที่

การจัดการบริเวณพื้นที่



การจัดการบริเวณพื้นที่

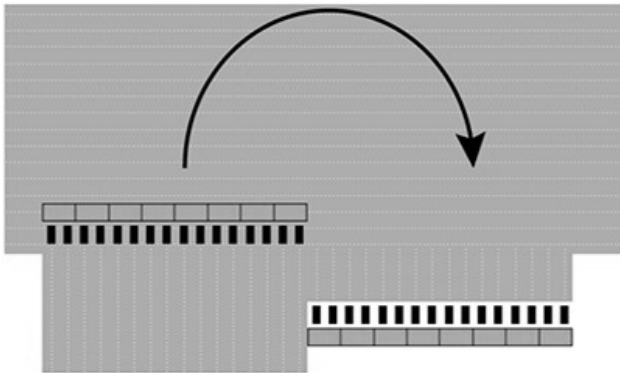
PC28778—UN—25AUG22

ระบบควบคุมส่วนของ John Deere จะเปิดหรือปิดส่วนต่างๆ ของรถหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงโดยอัตโนมัติ เพื่อลดการทำงานแบบคาบเกี่ยวและปรับปรุงการจัดการอินพุตให้ดีขึ้น การควบคุมส่วนต้องใช้ส่วนประกอบดังต่อไปนี้:

- ขอแนะนำให้ใช้เครื่องรับสัญญาณระบบกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) (ความแม่นยำของสัญญาณ SF2 ต่ำสุดหากใช้เครื่องรับสัญญาณ StarFire)
- การเปิดใช้งานการควบคุมพื้นที่
- รถหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงที่มีหน่วยที่เข้ากันได้ (สามารถยืนยันความเข้ากันได้กับผู้ผลิตชุดควบคุม)

วิธีเข้าใช้ Section Control

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ “แอปพลิเคชัน”
3. เลือกแอปพลิเคชัน Section Control



ส่วนเครื่องปลูก

PC28779—UN—25AUG22

การจัดการบริเวณพื้นที่ จะควบคุมรถหรือส่วนของอุปกรณ์ต่อพ่วงโดยอัตโนมัติ เมื่อเข้าและออกจากพื้นที่ที่ครอบคลุมก่อนหน้านี้ ส่วนต่างๆ จะปิดเมื่อเข้าสู่พื้นที่ที่ครอบคลุมและจะเปิดเมื่อเข้าสู่พื้นที่ที่ไม่ครอบคลุม แผนที่ส่วนครอบคลุมจะแสดงพื้นที่ที่ครอบคลุมก่อนหน้านี้โดยการบันทึกตำแหน่งของรถและอุปกรณ์ต่อพ่วงในพื้นที่ปฏิบัติงาน ส่วนที่ฟ้าอ่อนหมายถึงการเคลื่อนที่ผ่านพื้นที่ปฏิบัติงานครั้งเดียว และส่วนที่เป็นสีน้ำเงินหมายถึงส่วนที่คาบเกี่ยว

Section Control กำหนดว่าเมื่อใดจะเปิดหรือปิดส่วนโดยอาศัยปัจจัยต่อไปนี้:

- ตำแหน่ง GPS
- แผนที่ส่วนครอบคลุม
- ระยะเหลือของรถและอุปกรณ์ต่อพ่วง
- สถานะของส่วน

- การตั้งค่าส่วนที่ซ้อนกัน
- การดีเลย์ของกลไก
- ขอบเขตของพื้นที่ปฏิบัติงาน
- ขอบเขตส่วนหัวแปลง

Section Control ส่งข้อความ CAN Bus ไปยังชุดควบคุมรถหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงเพื่อเปลี่ยนสถานะของส่วน ระบบจะเปิดส่วนเพื่อหาว่าผลิตภัณฑ์ลงบนพื้นที่ และจะปิดเพื่อป้องกันไม่ให้เกิดผลิตภัณฑ์ซ้ำในพื้นที่เดียวกัน ไม่มีข้อจำกัดระยะทางจากตำแหน่งที่เริ่มการทำงานในพื้นที่ปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : ผู้ปฏิบัติงานบางรายจะเชื่อมพื้นที่ปฏิบัติงานสองที่เข้าด้วยกันด้วย “สะพานดิน” ถ้าเปิด Section Control ไว้ อาจมีการโยกผลิตภัณฑ์ลงระหว่างขับผ่านสะพานดินนี้ เพื่อป้องกันไม่ให้เกิดการทำงานในบริเวณที่ไม่ต้องการ ให้ปิด Section Control หรือสวิตช์หลักทุกครั้งที่ทำ การเคลื่อนย้ายระหว่างพื้นที่ปฏิบัติงาน

ความแม่นยำของการจัดการบริเวณพื้นที่

ปัจจัยต่อไปนี้จะผลกระทบต่อประสิทธิภาพการทำงานของการจัดการบริเวณพื้นที่:

- ความแม่นยำของ GPS ของแผนที่ส่วนครอบคลุมก่อนหน้านี้
- ความแม่นยำของ GPS ปัจจุบัน
- การตั้งค่าโปรไฟล์เครื่องจักรและโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วง
- ผู้ปฏิบัติงานต้องขับขี่ด้วยความเร็วและทิศทางที่คงที่เมื่อเข้าและออกจากส่วนครอบคลุม

ความเข้ากันได้

การควบคุมแผนที่เข้ากันได้กับ Agricultural Industry Electronics Foundation (AEF) ที่ผ่านการรับรองจากอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS ที่มีฟังก์ชันตัวควบคุมงานอิงตามภูมิศาสตร์ (TC-SC) กรณาดูข้อมูลเกี่ยวกับความเข้ากันได้กับเครื่องจักรของ John Deere โดยเฉพาะและอุปกรณ์ต่อพ่วงในบันทึกย่อประจำรุ่นของจอแสดงผล Generation 4

จอแสดงผลหลายจอ

Section Control ต้องใช้การสื่อสารของตัวควบคุมงานกับชุดควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วง และตัวควบคุมงานไม่สามารถทำงานบนจอแสดงผลที่เชื่อมต่อกันสองจอได้ คุณสามารถดูสถานะของตัวควบคุมงานได้ในการตั้งค่าจอแสดงผลหลายจอ

สวิตช์หลักของ Section Control



PC28780—UN—25AUG22

สวิตช์หลักของ Section Control

เลือกสวิตช์หลัก เพื่อเปิด Section Control สามารถวางสวิตช์ไว้ในแถบทางลัดได้โดยใช้แอปพลิเคชันจัดการรูปแบบหน้าจอ

ขอบเขต



PC28812—UN—20SEP22

ขอบเขต

ขอบเขตภายนอก

กาเครื่องหมายในช่อง ภายนอก เพื่อใช้ขอบเขตภายนอก การควบคุมพื้นที่จะควบคุมพื้นที่ที่อยู่นอกขอบเขตภายนอก

ขอบเขตภายใน

กาเครื่องหมายในช่อง ภายใน เพื่อใช้ขอบเขตภายใน การควบคุมพื้นที่จะควบคุมพื้นที่ที่อยู่ในขอบเขตภายใน

หมายเหตุ : หากไม่ได้เลือกขอบเขตทั้งสองประเภท การควบคุมพื้นที่จะทำงานโดยไม่สนใจขอบเขตและใช้พื้นที่ที่ครอบคลุมที่มีอยู่ก่อนหน้านี้เพื่อควบคุมให้เปิดหรือปิดส่วนต่างๆ

สวิตช์ควบคุมหัวแปลง



PC28781—UN—25AUG22

สวิตช์ควบคุมหัวแปลงและออฟเซตหัวแปลง

ใช้สวิตช์ควบคุมหัวแปลงเพื่อเปิดใช้งานการควบคุมหัวแปลง เลือก "ออฟเซต" เพื่อเปลี่ยนขนาดหัวแปลง การเปลี่ยนออฟเซตหัวแปลงได้รับการบันทึกเข้าพื้นที่ปฏิบัติงานปัจจุบัน

หมายเหตุ : ระบบควบคุมหัวแปลงต้องการให้มีการตรวจสอบหนึ่งในพื้นที่ขอบเขตหรือขอบเขตทั้ง 2 จุด หากไม่ได้เลือกทั้งเขตภายนอกและเขตภายใน ระบบควบคุมหัวแปลงจะปิดโดยอัตโนมัติ

หากขอบเขตประเภทใดประเภทหนึ่งไม่ถูกเลือก ระบบควบคุมหัวแปลงจะไม่สนใจหัวแปลงใดๆ ที่เกี่ยวข้องกับขอบเขตนั้น

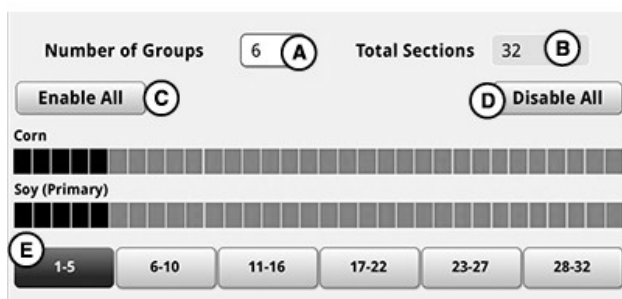
การควบคุมพื้นที่ด้วยตนเอง



PC28653—UN—29SEP22

การควบคุมพื้นที่ด้วยตนเอง

ใช้การควบคุมพื้นที่แบบแมนนวลเพื่อเปิดหรือปิดกลุ่มของส่วนต่างๆ เลือกการควบคุมพื้นที่ด้วยตนเอง เพื่อเปิดใช้งานหน้าการควบคุมพื้นที่ด้วยตนเอง



PC28654—UN—29SEP22

หน้าการควบคุมพื้นที่ด้วยตนเอง

A—จำนวนกลุ่ม
B—พื้นที่โดยรวม
C—เปิดใช้งานทั้งหมด
D—ปิดใช้งานทั้งหมด
E—กลุ่มส่วน

- จำนวนกลุ่ม (A) — จำนวนกลุ่มที่มีการแบ่งส่วน ผู้ปฏิบัติงานจะพิจารณาค่านี้
- รวมส่วนทั้งหมด (B) — จำนวนส่วนที่สามารถใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงได้ เครื่องจักรหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงจะระบุค่าและไม่สามารถเปลี่ยนแปลงได้
- เปิดใช้งานทั้งหมด (C) — เปิดใช้งานทุกส่วน
- ปิดใช้งานทั้งหมด (D) — ปิดใช้งานทุกส่วน
- กลุ่มของส่วน (E) — จะเปิดหรือปิดใช้งานส่วนต่างๆ ภายในกลุ่ม

ch177nn,1740633831844-81-26FEB25

การตั้งค่าขั้นสูง



ไอคอนการตั้งค่า

PC15305—UN—19MAR13

เลือกไอคอนการตั้งค่าที่ส่วนบนของแอปพลิเคชันการควบคุมส่วนเพื่อตั้งค่าขั้นสูง

การโต้ตอบ

ใช้การโต้ตอบเพื่อคงตำแหน่งเครื่องมือให้อยู่กับพื้นดินเมื่อเคลื่อนรถบนพื้นที่ที่ครอบคลุมมาก่อนแล้ว วิธีการนี้สามารถใช้เพื่อป้องกันไม่ให้เกิดรอยล้อรถทับพื้นที่ที่ครอบคลุมมาก่อนแล้ว สามารถใช้ฟีเจอร์นี้ได้เมื่อกำลังใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงสำหรับการโต้ตอบที่สามารถใช้การควบคุมส่วนได้เท่านั้น

การวิเคราะห์แผนที่

การวินิจฉัยแผนที่แสดงฟังก์ชันการควบคุมส่วนล่วงหน้า การเตรียมล่วงหน้าจะเปลี่ยนเป็นสีขาวเมื่อมีการสั่งปิดส่วนและเป็นสีส้มเมื่อส่วนต่าง ๆ ได้รับคำสั่ง

เพื่อความแม่นยำที่ดีที่สุดควรรักษาความเร็วและทิศทางให้คงที่เมื่อเข้าและออกจากพื้นที่เปลี่ยนผ่านซึ่งส่วนควบคุมเปิดหรือปิด การเปลี่ยนความเร็วหรือทิศทางระหว่างเมื่อการเตรียมล่วงหน้าข้ามพื้นที่การเปลี่ยนแปลงและเมื่อจุดทำงานข้ามพื้นที่การเปลี่ยนแปลงอาจทำให้เกิดช่องว่างที่ไม่พึงประสงค์หรือทับซ้อนในความคุ้มครอง ใช้การวินิจฉัยแผนที่เพื่อตรวจสอบว่าหน้าตาการเตรียมล่วงหน้านั้นเสถียรเมื่อเครื่องขับเคลื่อนด้วยความเร็วและทิศทางคงที่

หมายเหตุ : ที่ความเร็วช้าและมีความล่าช้าเชิงกลน้อยมาก การเตรียมล่วงหน้าอาจใกล้เคียงหรือทับซ้อนกับแถบจุดทำงานสีเขียว

AL70325,000059D-81-07NOV19

โมดูลสถานะของส่วน

โมดูลสถานะของส่วนใช้เพื่อดูว่า Section Control ได้สั่งให้ส่วนนั้นๆ เปิดและปิดการทำงานหรือไม่ สามารถเพิ่มโมดูลนี้ในหน้าการทำงานได้โดยใช้ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ สถานะของส่วนมีดังนี้:

หมายเหตุ : สถานะของพื้นที่จะไม่เปลี่ยนไปตามอัตราการหมุนเมล็ดในพื้นที่ หากแถวในส่วนไม่มีเมล็ด สีเขียวจะแสดงขึ้น เว้นแต่ว่าทุกส่วนของมอเตอร์ขับเคลื่อนอัตราเป็นศูนย์ ตรวจสอบปริมาณเมล็ดโดยใช้ SeedStar

ส่วนทำงาน (ไม่มีการจ่าย)



ส่วนทำงาน - สีเทาที่มีเส้นขอบสีเขียว

PC28782—UN—29AUG22

- เครื่องปลูกหรือเครื่องปลูกแบบใช้แรงลมถูกยกขึ้น

- คลัทช์เครื่องปลูกหรือเครื่องหว่านเมล็ดอากาศนั้นปิดอยู่
- ทุกส่วนของมอเตอร์ขับเคลื่อนอัตราศูนย์
- ส่วนไม่ได้รับคำสั่งให้ปิดการควบคุมส่วน See & Spray เปิดใช้งาน และตรวจไม่พบใบไม้สีเขียวโดยระบบ See & Spray

ส่วนกำลังทำงาน



ส่วนกำลังทำงาน - สีเขียวเข้ม

PC28783—UN—29AUG22

- ส่วนถูกสั่งให้เปิด
- พื้นที่ที่กำลังพ่นสารให้ผลิตผลหรือเมล็ดพันธุ์
- ส่วนไม่ได้รับคำสั่งให้ปิดการควบคุมส่วน See & Spray เปิดใช้งาน และตรวจพบใบไม้สีเขียวโดยระบบ See & Spray

ส่วนนี้ถูกสั่งให้ปิด (ไม่หว่าน)



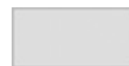
ส่วนถูกสั่งให้ปิด - สีเขียวที่มีแถบคาดสีขาว

PC28784—UN—29AUG22

หมายเหตุ : ขีดจำกัดของความเร็วบนพื้นดินขั้นต่ำคือ 0.8 กม./ชม. (0.5 ไมล์/ชม.)

- ความเร็วต่ำกว่าขีดจำกัดของความเร็วบนพื้นดินขั้นต่ำ
- รถหรืออุปกรณ์อยู่ในขอบเขตหัวแปลงภายใน
- รถหรืออุปกรณ์อยู่นอกขอบเขตหัวแปลงภายนอก
- รถหรืออุปกรณ์อยู่ในขอบเขตภายใน
- รถหรืออุปกรณ์อยู่นอกขอบเขตภายนอก
- อัตราข้อมูลการปฏิบัติงานเป็นศูนย์
- ใช้งานรถหรืออุปกรณ์เกินพื้นที่ครอบคลุมที่มีอยู่

ส่วนไม่ทำงาน (ไม่มีการจ่าย) (เครื่องพ่นเท่านั้น)



ส่วนไม่ทำงาน - สีเทาเข้ม

PC24037—UN—05APR17

- Section Control ถูกปิดใช้งาน
- ควบคุมส่วนด้วยตนเอง

ส่วนอ้างอิงปิด (ไม่มีการจ่าย) (เครื่องพ่นเท่านั้น)



ส่วนอ้างอิงปิด - สีดำทึบ

PC24038—UN—05APR17

- ส่วนควบคุมด้วยปลายนิ้วปิดโดยชุดควบคุม

ch177nn,1685617779631-81-01JUN23

การตั้งค่าส่วนคาบเกี่ยว

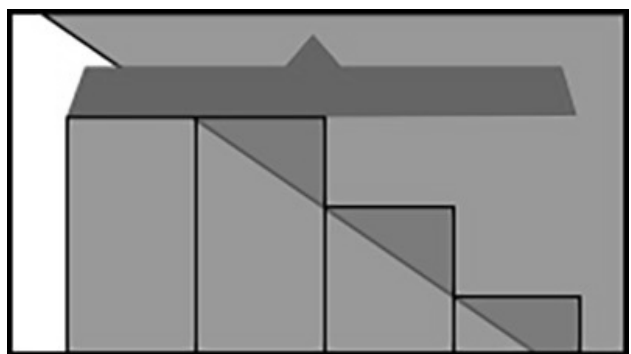
ส่วนคาบเกี่ยวจะเกิดขึ้นเมื่อมีการตัดผ่านพื้นที่ที่ครอบคลุมหรือขอบเขตก่อนหน้านี้ ผู้ปฏิบัติงานสามารถปรับจำนวนส่วนคาบเกี่ยวได้ตามต้องการ

กำหนดค่าส่วนคาบเกี่ยวที่ต้องการ ใช้ Performance Tuning เพื่อชดเชยการข้ามและการคาบเกี่ยวที่ไม่ต้องการ หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาไปที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอของ Section Control

ส่วนคาบเกี่ยว 100% + เพิ่มเติม

ส่วนคาบเกี่ยวเพิ่มเติมจะช่วยให้แน่ใจว่าไม่ได้หวนเมล็ดเลยไปถึงบริเวณที่หวนไปก่อนหน้านี้ เพื่อไม่ให้เกิดการข้ามพื้นที่ การทับซ้อนเพิ่มเติมจะทำให้เกิดการหวนเมล็ดมากเกินไป

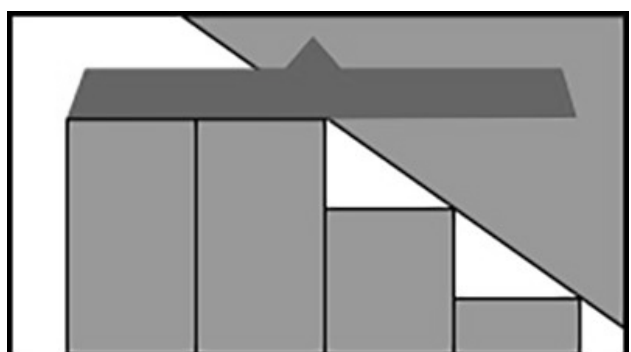
ส่วนที่ซ้อนกัน 100% – ขัมน้อยที่สุด



ส่วนคาบเกี่ยว 100% - ขัมน้อยที่สุด

การข้ามน้อยที่สุดจะช่วยให้แน่ใจว่าได้หวนเมล็ดไปถึงบริเวณที่หวนไปก่อนหน้านี้และช่วยลดการข้ามลง การข้ามน้อยที่สุดอาจเป็นเหตุให้มีการหวนมากเกินไป

ส่วนที่ซ้อนกัน 0% – คาบเกี่ยวน้อยที่สุด



ส่วนคาบเกี่ยว 0% - คาบเกี่ยวน้อยที่สุด

การคาบเกี่ยวน้อยที่สุดจะช่วยให้แน่ใจว่าไม่ได้หวนเมล็ดเลยไปถึงบริเวณที่หวนไปก่อนหน้านี้ หากพยายามให้เกิดการคาบเกี่ยวน้อยที่สุด อาจทำให้เกิดการหวนเมล็ดน้อยเกินไป

ปริมาณร้อยละ 0-100% ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้หวนเมล็ด

ครอบคลุมพื้นที่เดิมทั้งหมดโดยอ้างอิงจากความกว้างของแต่ละส่วน

AL70325,000055D-81-13OCT22

การปรับแต่งประสิทธิภาพ

"การปรับแต่งประสิทธิภาพ" ใช้ในการแก้ไขส่วนข้ามและส่วนที่ซ้อนกันของผลิตภัณฑ์ที่หวนลงบนดิน ซึ่งใช้ระยะทางและความเร็วในการปรับแต่งการตั้งค่าเวลาหน่วงทางกล

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าปัจจัยต่อไปนี้ถูกต้องก่อนที่จะใช้ Performance Tuning (การปรับแต่งประสิทธิภาพ)

- ความแม่นยำของ GPS
- การตั้งค่า โปรไฟล์สตร และ โปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วง
- ผู้ปฏิบัติงานต้องขับด้วยความเร็วคงที่เมื่อเข้าและออกจากพื้นที่ที่ครอบคลุม

ขณะปรับแต่งประสิทธิภาพ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าปัจจัยต่อไปนี้ถูกต้อง:

- ขับความเร็วคงที่ขณะหมุนและข้ามผ่านทุ่ง
- ขับไปในแนวตั้งฉากกับหัวแปลงหรือใกล้เคียงมุม 90 องศาเท่าที่จะเป็นไปได้
- เมื่อต้องการใช้ส่วนคาบเกี่ยวเพิ่มเติม ให้ปรับการตั้งค่าหลังจากการปรับแต่งประสิทธิภาพเสร็จสมบูรณ์

สำหรับคำแนะนำเกี่ยวกับการปรับแต่งประสิทธิภาพ กรุณาใช้ฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอของ Section Control

AL70325,0000452-81-21DEC17

ตัวอย่างการตั้งค่าการทำงานก่อนการหวนเมล็ด

หมายเหตุ : ตรวจสอบว่ารถเข็นได้รับการกำหนดค่าตามที่ตั้งใจให้ทำงานขณะหวนเมล็ด

1. พิจารณากำหนดค่าเครื่องมือเปล่าอย่างไร
2. วัดและป้อนค่าจุดปฏิบัติงานในโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงของแอปพลิเคชันการตั้งค่างานรุ่น 4:
 - a. ตัวอย่างที่ 1: เครื่องหวนด้วยระบบลมที่มีหนึ่งถังจะไปยังหลายระดับ ใช้ตำแหน่งจุดปฏิบัติงานที่อยู่ตรงกลางของระดับที่ถัง 1 เดินทางไป
 - b. ตัวอย่างที่ 2: เครื่องหวนด้วยระบบลมที่มีหนึ่งถังจะไปยังระดับเดียว ใช้ตำแหน่งจุดปฏิบัติงานที่ไปยังระดับนั้น
3. วัดและป้อนศูนย์กลางการหมุนในโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงของแอปพลิเคชันการตั้งค่างานรุ่น 4

ZIDXK1X,1749804883058-81-13JUN25

ตัวจัดการไฟล์

ตัวจัดการไฟล์



ตัวจัดการไฟล์

PC28785—UN—29AUG22

โปรแกรมการใช้งานตัวจัดการไฟล์ใช้ในการโอนข้อมูลเข้าและออกจากจอแสดงผล คุณสามารถถ่ายโอนข้อมูลแบบไร้สายได้ด้วยศูนย์ปฏิบัติการ John Deere หรือใช้ไดรฟ์ USB เพื่อถ่ายโอนข้อมูลระหว่างจอแสดงผลกับซอฟต์แวร์เดสก์ท็อปที่ใช้ทำงานร่วมกันได้

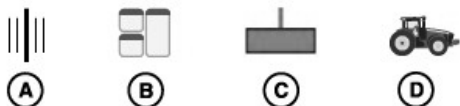
จุดสำคัญคือต้องสำรองข้อมูลเข้าไดรฟ์ USB เป็นระยะๆ

หน่วยความจำภายในจอแสดงผลถูกออกแบบมาให้สามารถบรรจุข้อมูลทั้งหมดจากรถในหนึ่งฤดูกาลเพาะปลูกได้ ข้อความเตือนจะปรากฏขึ้นเมื่อใช้หน่วยความจำไป 95% ควรโอนข้อมูลออกแล้วลบข้อมูลก่อนที่จะใช้หน่วยความจำไปเกิน 95%

การเรียกตัวจัดการไฟล์

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ "ระบบ"
3. เลือกโปรแกรมการใช้งาน File Manager (ตัวจัดการไฟล์)

ประเภทข้อมูล



PC28786—UN—29AUG22

ไอคอนประเภทข้อมูล

- A—ร่อนนำการไถ
- B—ไฟล์โหมดจัดการหน้าจอ
- C—โปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วง
- D—โปรไฟล์รถ

- แทริกนำร่อง (A) หมายถึงถึงเส้นนำร่องและข้อมูลค่าพาราม และพื้นที่ปฏิบัติงานที่เกี่ยวข้อง

หมายเหตุ : แทริกทางโค้งแบบปรับได้ที่นำเข้ามาจำเป็นต้องมีอย่างน้อยหนึ่งส่วนที่สำเร็จ

หมายเหตุ : แทริกทางตรงที่สร้างขึ้นโดยใช้วิธีการเข้าถึงเครื่องจักร A + B, การเข้าถึงเครื่องจักร A + ทิศทางการเคลื่อนที่ หรือ การเข้าถึงเครื่องจักรละเอียด/ลองจิจูด + ทิศทางการเคลื่อนที่ไม่สามารถส่งออกหรือนำเข้ารูปแบบการเข้าถึงได้ แต่ร่อนนำการไถที่ไม่มีรูปแบบไม่สามารถนำเข้าและส่งออกเป็นแทริก 0 ได้

หมายเหตุ : ในการส่งออกข้อมูล แทริกนำทางที่ใช้ร่วมกันจากการแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงานจะถูกส่งออกไปด้วย

- คุณสามารถถ่ายโอนไฟล์ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ (B) ไปมาระหว่างหน้าจอแสดงผลรุ่น 4 ที่มีขนาดเท่ากันได้นอกจากนี้ยังสามารถส่งออกไปยังจอแสดงผล G5 ไฟล์

เหล่านี้ประกอบด้วยหน้าการทำงานแบบกำหนดเอง ชุดหน้าการทำงาน และแถบคำสั่งลัด

หมายเหตุ : ไม่สามารถถ่ายโอนไฟล์ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอจากจอแสดงผล G5 ไปยังจอแสดงผลรุ่น 4 ได้ แต่สามารถถ่ายโอนจากจอแสดงผลรุ่น 4 ไปยังจอแสดงผล G5 ได้

หมายเหตุ : หน้าการทำงานที่นำเข้าแล้วจะอยู่ในแท็บ "หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทั้งหมด" ใน "ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ"

บางโมดูลหน้าการทำงานจะถูกรีเซ็ตเป็นการตั้งค่าเริ่มต้นเมื่อนำเข้า

โมดูลหน้าการทำงานที่สร้างสำหรับชุดควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS VT จะปรากฏเป็น ไม่พร้อมใช้งาน หากชุดควบคุมไม่ได้เชื่อมต่อกับเครื่อง

- คุณสามารถถ่ายโอนโปรไฟล์อุปกรณ์เสริม (C) ไปมาระหว่างจอแสดงผลเจนเนอเรชัน 4 ข้อมูลเหล่านี้รวมถึงโปรไฟล์ที่บันทึกไปยังจอแสดงผลสำหรับอุปกรณ์ต่อพ่วงโดยไม่มีชุดควบคุมด้วย

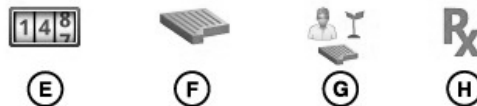
หมายเหตุ : ประเภทการเชื่อมต่อ การบันทึกงาน การดำเนินงาน และตัวควบคุมอัตราจะไม่ถูกนำเข้าด้วยโปรไฟล์อุปกรณ์เสริม

- โปรไฟล์รถ (D) กำหนดได้โดยใช้แอปพลิเคชันตัวจัดการอุปกรณ์

หมายเหตุ : โปรไฟล์เครื่องสามารถนำเข้าและส่งออกได้โดยใช้หน้าจอแสดงผล 4240 หรือ 4640 Universal เท่านั้น

หมายเหตุ : หน้าจอแสดงผลเจนเนอเรชัน 4 จะสร้างการตั้งค่าโปรไฟล์ของเครื่องจักรโดยอัตโนมัติเมื่อตรวจพบรถของ John Deere ที่ใช้ร่วมกันได้

หมายเหตุ : แอปพลิเคชันตัวจัดการอุปกรณ์จะไม่แสดงโปรไฟล์ของเครื่องจักรที่นำเข้าที่มี PIN ของรถให้เห็นการสร้างการตั้งค่าโปรไฟล์ของเครื่องจักรจะเกิดขึ้นอัตโนมัติเมื่อจอแสดงผลตรวจพบเครื่องจักรของ John Deere ที่ใช้ร่วมกันจนนั้นได้ โปรไฟล์ของรถที่สร้างขึ้นมาโดยอัตโนมัติจะทำงานแทนโปรไฟล์นำเข้าทั้งหมดที่มี PIN ของรถอยู่ แอปพลิเคชันตัวจัดการเครื่องจักรจะยังคงแสดงโปรไฟล์ของเครื่องจักรที่นำเข้ามาแต่ไม่มี PIN ของเครื่องจักรให้เห็น



PC28787—UN—29AUG22

ไอคอนประเภทข้อมูล

- E—ข้อมูลงาน
- F—ขอบเขต
- G—ข้อมูลการตั้งค่า
- H—ข้อมูลปฏิบัติการ

- ข้อมูลงาน (E) รวมถึงข้อมูลการกำหนดแผนที่และข้อมูลผลรวม สามารถอัปโหลดข้อมูลดังกล่าวไปไว้ที่ศูนย์ปฏิบัติการ

John Deere หรือโหลดเก็บไว้ในซอฟต์แวร์เดสก์ท็อปที่สามารถใช้งานร่วมกันได้ เมื่อนำเข้าข้อมูลงาน จะถ่ายโอนเฉพาะข้อมูลการกำหนดแผนผังเท่านั้น ไม่สามารถนำเข้าข้อมูลการทำงานทั้งหมดได้

หมายเหตุ : ไม่สามารถส่งออกความครอบคลุมที่ใช้งานร่วมกันในการแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงานต่างๆ จากจอแสดงผลได้ หากต้องการส่งออกความครอบคลุมจากการแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงาน ข้อมูลต้องถูกส่งออกจากจอแสดงผลของสมาชิกทีมที่ได้รับการแชร์แต่ละคน(รุ่น 4600 and 4640 เท่านั้น)

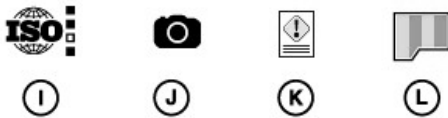
หมายเหตุ : ข้อมูลงานที่ยังไม่เสร็จสิ้นสามารถส่งออกจากจอแสดงผลหนึ่งและนำเข้าไปยังอีกจอหนึ่งเพื่อดำเนินการต่อโดยใช้ฟีเจอร์ประวัติการทำงานในแอปพลิเคชันตั้งค่างาน ไม่ได้นำเข้างานทั้งหมดที่เกี่ยวข้อง

- แนวแบ่งเขต (E) กำหนดค่าโดยใช้แอปพลิเคชันพื้นที่ปฏิบัติงานและแนวแบ่งเขต
- ข้อมูลการตั้งค่า (G) ประกอบด้วยข้อมูลค่า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน พืชต่างๆ และผลิตภัณฑ์

หมายเหตุ : ไม่สามารถนำเข้าไฟล์ข้อมูลการตั้งค่าจากไดรฟ์ USB ขณะที่ AutoTrac ทำงาน

- สูตรการทำงาน (H) กำหนดค่าโดยใช้แอปพลิเคชันการตั้งค่างาน

หมายเหตุ : ข้อมูลปฏิบัติการที่แนะนำที่สร้างใน APEX ต้องส่งออกในรูปแบบ Shapefile เท่านั้น



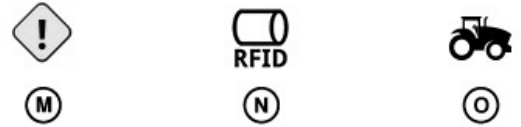
ไอคอนประเภทข้อมูล

I—งาน ISOBUS
J—ภาพหน้าจอ
K—บันทึกข้อผิดพลาด
L—ตัวระบุพื้นที่

- งาน ISOBUS (I) จะได้รับการกำหนดด้วยแอปพลิเคชันงาน ISOBUS

หมายเหตุ : ขนาดไฟล์จำกัดของงาน ISOBUS คือ 10 MB ไม่สามารถนำเข้าหรือส่งออกงานของ ISOBUS ได้โดยใช้การถ่ายโอนข้อมูลแบบไร้สาย (WDT)

- ภาพหน้าจอ (I) จะทำสำเนาของภาพที่แสดงบนหน้าจอ
- จอแสดงผลจะสร้างบันทึกข้อผิดพลาด (K) โดยอัตโนมัติ และ John Deere จะนำข้อมูลนี้ไปใช้ในการแก้ไขปัญหา
- ไฟล์แผนที่ระบุพื้นที่ (L) ได้รับการกำหนดค่าโดยศูนย์ปฏิบัติการ John Deere



ไอคอนประเภทข้อมูล

PC28789—UN—29AUG22

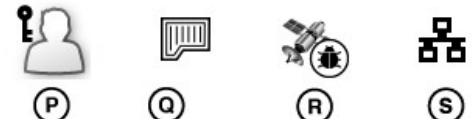
M—ข้อมูลที่ล็อกไว้
N—ข้อมูล ID การเก็บเกี่ยว
O—การกำหนดการตั้งค่า

- ข้อมูลที่ล็อกไว้ (M) เป็นไฟล์ที่สร้างขึ้นเมื่อผู้ปฏิบัติงานเลือกที่จะล็อกข้อมูลไว้หลังจากพบข้อผิดพลาดที่ไม่คาดคิด

หมายเหตุ : การกู้คืนไฟล์ที่ล็อกต้องใช้ความช่วยเหลือด้านเทคนิค ติดต่อตัวแทนจำหน่ายของ John Deere ของคุณเพื่อทำการกู้คืนข้อมูล

- ไฟล์ข้อมูล ID การเก็บเกี่ยว (N) ได้รับการกำหนดค่าในแอปพลิเคชันการตั้งค่างานและมีข้อมูลการเก็บเกี่ยวฝ่ายที่บันทึกไว้
- การกำหนดการตั้งค่า (O) สามารถถ่ายโอนไปมาระหว่างจอแสดงผล Generation 4 ได้ การตั้งค่าที่ใช้งานได้จะแตกต่างกันไปตามประเภทเครื่องจักร อุปกรณ์ต่อพ่วง และชุดควบคุม การกำหนดการตั้งค่าได้รับการกำหนดโดยใช้แอปพลิเคชันตัว

หมายเหตุ : เฉพาะชื่อโปรไฟล์ หน้าจอ "Run" การตั้งค่า iTEC และการตั้งค่าเครื่องพ่นต้นพืชแบบลากของ John Deere สามารถถ่ายโอนระหว่างจอแสดงผลรุ่น 4 ได้



ไอคอนประเภทข้อมูล

PC28790—UN—29AUG22

P—การตั้งค่าตัวจัดการการเข้าถึง
Q—ข้อมูลประเภท AutoPath
R—การเก็บข้อมูล StarFire
S—ไฟล์อุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์

- การตั้งค่าตัวจัดการการเข้าถึง (P) จะได้รับการกำหนดค่าด้วยแอปพลิเคชันผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึง

หมายเหตุ : กำหนดค่าโปรแกรมการใช้งาน "ผู้ใช้" และ "การเข้าถึง" เพื่อป้องกันการเปลี่ยนแปลงที่ไม่ต้องการจากผู้ปฏิบัติงาน

- ไฟล์ข้อมูลเส้น AutoPath (Q) ได้รับการกำหนดค่าใน John Deere Operations Center และใช้เพื่อสร้างร่องนำการไถ AutoPath

หมายเหตุ : ไฟล์ AutoPath ไม่สามารถส่งออกจากหน้าจอแสดงผลได้

- การบันทึกข้อมูล StarFire (R) มีข้อมูลที่ John Deere บันทึกจากตัวรับสัญญาณ StarFire เพื่อใช้แก้ไขปัญหา ถ้าต้องการเปิดใช้การบันทึกข้อมูลของ StarFire ให้เลือกตัวเลือกบันทึกข้อมูลที่อยู่ในหน้าตัวรับสัญญาณ VT

หมายเหตุ : สามารถใช้งานการบันทึกข้อมูลของ StarFire ได้บน StarFire 6000 ที่มีตัวรับสัญญาณในตัวเท่านั้น

- ไฟล์อุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์ (S) จะถูกเก็บรวบรวมจากอุปกรณ์ของ John Deere ที่รองรับโปรโตคอลการถ่ายโอนไฟล์ และมีการเชื่อมต่ออิเล็กทรอนิกส์กับจอแสดงผล โดย John Deere ใช้ไฟล์เหล่านั้นเพื่อแก้ไขปัญหา เลือกไฟล์อุปกรณ์ที่จะส่งออกและขนาดบันทึกไฟล์ การกำหนดค่าขนาดไฟล์บันทึกมีสามรูปแบบ:
 - ใช้บันทึกเวลาการทำงาน (ไฟล์บันทึกที่เล็กที่สุด) เพื่อระบุรายละเอียดการกำหนดค่าระบบ
 - ไฟล์บันทึกล่าสุดและไฟล์บันทึกการตั้งค่า (ขนาดไฟล์บันทึกปานกลาง) รวมถึงบันทึกเวลาการทำงาน ตลอดจนการปรับเทียบอุปกรณ์และบันทึกประสิทธิภาพ ข้อมูลเหล่านี้ใช้เพื่อวิเคราะห์ปัญหาด้านประสิทธิภาพหรือการตั้งค่า
 - บันทึกทั้งหมด (ขนาดไฟล์บันทึกที่ใหญ่ที่สุด) จะบันทึกบันทึกข้อความที่มีอยู่ทั้งหมด รวมถึงทั้งบันทึกเวลาการทำงานและบันทึกการตั้งค่าล่าสุด บันทึกเหล่านี้ใช้เพื่อวิเคราะห์การปิดระบบของแอปพลิเคชันหรือฮาร์ดแวร์ข้อความที่ไม่คาดคิด

ศูนย์ปฏิบัติการ



ศูนย์ปฏิบัติการ

PC21844—UN—16NOV15

ใช้ Operations Center เพื่อถ่ายโอนข้อมูลระหว่างจอแสดงผลกับ Operations Center ของ John Deere โดยอัตโนมัติ การถ่ายโอนข้อมูลจะดำเนินการด้วยสัญญาณโทรศัพท์ผ่านเกตเวย์โมดูลาร์เทเลแมติกส์ (MTG) หรือผ่านการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตแบบไร้สาย

หมายเหตุ : ศูนย์ปฏิบัติการต้องเปิดใช้ MTG โดยมี Wi-Fi ในตัวที่เข้าถึงอินเทอร์เน็ตได้ (รุ่น 4640 เท่านั้น) หรืออะแดปเตอร์ USB แบบไร้สายที่สามารถเข้าถึงอินเทอร์เน็ตได้

นำเข้าอัตโนมัติ

การนำเข้าอัตโนมัติจะไม่นำเข้าข้อมูลโดยอัตโนมัติในขณะที่กระบวนการนำเข้า ส่งออก หรือลบทำงานอยู่

หากการนำเข้าอัตโนมัติหยุดโดยวงจรไฟฟ้า การนำเข้าจะกลับมาทำงานต่อโดยอัตโนมัติหลังจากที่จอแสดงผลรีบูต

การตั้งค่าการเชื่อมต่อข้อมูล

ข้อมูลจะถูกส่งและรับจาก John Deere Operations Center เมื่อ MTG มีสัญญาณโทรศัพท์มือถือหรืออินเทอร์เน็ต Wi-Fi ในตัวมีการเข้าถึงอินเทอร์เน็ต (4640 เท่านั้น) หรืออะแดปเตอร์ USB ไร้สายมีอินเทอร์เน็ต

เมื่อใช้ Operations Center ของ John Deere หรือจอแสดงผลที่เชื่อมต่อเพื่อสร้างและลบประเภทข้อมูลการตั้งค่าที่ใช้งานอยู่ การเปลี่ยนแปลงดังกล่าวจะซิงค์กับ Operations Center ของ John Deere และหน้าจอที่เชื่อมต่อทั้งหมดภายในองค์กร

รายการที่ลบจากจอแสดงผลจะถูกเก็บถาวรใน Operations Center ของ John Deere และรายการที่เก็บถาวรใน Operations Center ของ John Deere จะถูกลบในจอแสดงผล

หมายเหตุ : หากเปิดใช้งานการตั้งค่าการเชื่อมต่อข้อมูล จะไม่สามารถลบรายการข้อมูลต่อไปนี้ออกจากจอแสดงผลได้:

- ข้อมูลลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน
- ขอบเขต
- ร่องนาการไถ
- ธง
- ผลิตภัณฑ์
- ส่วนผสมในถัง
- ผู้ปฏิบัติงาน
- อุปกรณ์ต่อพ่วง

หากต้องการลบรายการออกจากจอแสดงผล ให้ปิดใช้งานตัวเลือกการตั้งค่าการเชื่อมต่อข้อมูลจาก Operations Center

เมื่อไม่มีการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต การเปลี่ยนแปลงที่สร้างขึ้นภายในเครื่องจะถูกเก็บไว้ในจอแสดงผลและจะซิงค์ข้อมูลเมื่อเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตแล้ว

การซิงค์ข้อมูล - ข้อมูลงาน

หมายเหตุ : ในหน้า Operations Center ให้ทำเครื่องหมายในกล่อง ซิงค์ด้วย Operations Center เพื่อส่งข้อมูลไปยัง John Deere Operations Center ทุกๆ 30 วินาที

ข้อมูลจะถูกส่งไปยัง John Deere Operations Center เมื่อ MTG มีสัญญาณโทรศัพท์มือถือหรืออินเทอร์เน็ต Wi-Fi ในตัวมีการเข้าถึงอินเทอร์เน็ต (4640 เท่านั้น) หรืออะแดปเตอร์ USB ไร้สายมีอินเทอร์เน็ต หากไม่มีการเชื่อมต่อ ข้อมูลงานจะถูกเก็บไว้ในจอแสดงผล การส่งข้อมูลจะเกิดขึ้นเมื่อการเชื่อมต่อกลับมาใช้งานได้

ข้อมูลงานจะอัปโหลดไปยังตัววิเคราะห์พื้นที่งานและไฟล์ใน Operations Center ของ John Deere

ทริกเกอร์ข้อมูลงาน

แม้ว่าข้อมูลงานจะถูกส่งจากจอแสดงผลไป Operations Center ของ John Deere ทุก 30 วินาทีโดยอัตโนมัติ แต่จะไม่สามารถดูไฟล์ใน Operations Center ได้จนกว่าจะเกิดการทริกเกอร์รายการใดรายการหนึ่งดังต่อไปนี้:

- เริ่มงานใหม่ หรือมีการเปลี่ยนข้อมูลลูกค้า ฟาร์ม หรือพื้นที่ปฏิบัติงาน
- ขาดการติดต่อทางเครือข่ายสัญญาณมือถือหรืออินเทอร์เน็ต ระหว่างจอแสดงผลและศูนย์ปฏิบัติการ John Deere เป็นเวลานานกว่า 30 นาที
- สวิตช์ถูกเปิดและเปิดอีกครั้งภายใน 30 นาที
- สวิตช์ถูกเปิดนานกว่า 30 นาที

นำเข้าข้อมูล



นำเข้าข้อมูล

PC20405—UN—30APR15

เลือกวิธีอิมพอร์ตข้อมูลดังนี้

- อิมพอร์ตจากไดรฟ์ USB – เลือกโฟลเดอร์บนไดรฟ์ USB ที่มีข้อมูลที่ต้องการอิมพอร์ต
- นำเข้าไฟล์ที่รับไว้ – นำเข้าไฟล์การตั้งค่าและสูตรการทำงานจากศูนย์ปฏิบัติการ John Deere

หากต้องการนำเข้าไฟล์จาก Operations Center ของ John Deere ต้องมีเกตเวย์โมดูลาร์เทเลแมติกส์ (MTG)

หมายเหตุ : ไฟล์การตั้งค่าที่มีไฟล์งานที่วางแผนไว้จะถูกนำเข้าโดยอัตโนมัติเมื่อได้รับจาก John Deere Operations Center เมื่อเปิดใช้งานการนำเข้าอัตโนมัติ

หลังจากนำเข้าไฟล์กำหนดค่าและไฟล์ข้อมูลปฏิบัติการไปยังจอแสดงผลแล้ว ให้ใช้การตั้งค่างานเพื่อใช้ไฟล์ สำหรับวิธีสร้างและส่งไฟล์การตั้งค่าไปยังจอแสดงผลรุ่น 4 คู่มือไฟล์ที่ใช้ใน Operations Center ของ John Deere

ความเข้ากันได้

สามารถถ่ายโอนข้อมูลจากจอแสดงผล G5, จอแสดงผลรุ่น 4, ซอฟต์แวร์เดสก์ท็อปที่ใช้กันร่วมกันได้ หรือ John Deere Operations Center ในรูปแบบระบบปัจจุบันได้ ซอฟต์แวร์ 25.3 และใหม่กว่าไม่สามารถนำเข้าหรือส่งออกไฟล์ในรูปแบบระบบดั้งเดิมก่อนหน้านี้ได้

- จอแสดงผลของระบบปัจจุบัน (G5, G5e, G5Plus, 4600 V2, 4200 V2, 4640, 4240)
- จอแสดงผลของระบบดั้งเดิม (4600 V1, 4200 V1, 4100, 2630)

John Deere Operations Center ไม่รองรับความสามารถในการดู ส่ง หรือรับหน้าจอดูข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน หากไฟล์การตั้งค่ามีเพียงหน้าการทำงานเท่านั้น ไฟล์ดังกล่าวจะแสดงเป็นไม่ถูกต้องในศูนย์ปฏิบัติการ John Deere หากไฟล์กำหนดค่าเส้นนำร่อง หรือขอบเขต และหน้าการทำงาน ไฟล์การตั้งค่าจะโหลดได้อย่างถูกต้องแม้ว่าจะไม่สามารถดูหน้าการทำงานได้

ไม่สามารถนำเข้าไฟล์การตั้งค่าจาก Apex หรือจอแสดงผล GreenStar 3 2630 ไปยังจอแสดงผลรุ่น 4 หรือ G5 ได้โดยตรง หลังจากการอัปเดตซอฟต์แวร์ 25.3 หากต้องการนำเข้าไฟล์จากอุปกรณ์เหล่านี้ จะต้องอัปเดตไฟล์ไปยัง Operations Center ก่อน และต้องสร้างไฟล์ติดตั้งในรูปแบบรุ่น 4/G5

พื้นที่ปฏิบัติงานที่นำเข้าต้องมีขอบเขตภายนอกเมื่อขอบเขตภายในถูกนำเข้ามา ขอบเขตภายในไม่สามารถสร้างหรือนำเข้าได้ในจอแสดงผล โดยไม่มีขอบเขตภายนอกที่สร้างขึ้นหรือนำเข้ามาก่อน

หมายเหตุ : เพื่อให้สามารถนำเข้าโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงทั้งหมดจากจอแสดงผลอื่นได้สำเร็จ โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าจอแสดงผลต้นฉบับกำลังทำงานบนซอฟต์แวร์ 25.3 หรือใหม่กว่า

การทับซ้อนของข้อมูล

ระบบจะทำการเปลี่ยนชื่อลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงานที่อิมพอร์ตมา เมื่อจำเป็น เช่น "Field1" จะถูกเปลี่ยนชื่อเป็น "Field1(1)" หากมีพื้นที่ปฏิบัติงานที่ใช้ชื่อซ้ำกันอยู่ก่อนแล้ว

เมื่อข้อมูลงานจากพื้นที่ปฏิบัติงานที่มีชื่อยาวเกิน 20 ตัวอักษรถูกส่งออกไปยังศูนย์ปฏิบัติการ John Deere ชื่อจะแสดงอย่างถูกต้องครบถ้วน เมื่อนำเข้าข้อมูลกลับมายังจอแสดงผล ชื่อพื้นที่ปฏิบัติงานจะถูกตัดให้สั้นลง ข้อมูลที่จะถูกอ่านเป็นข้อมูลของพื้นที่ปฏิบัติงานเดิมที่ส่งออกจากจอแสดงผล

ถ้าเส้นนำร่องอยู่ในพื้นที่ปฏิบัติงานเดียวกัน และสร้างขึ้นโดยใช้วิธีการกำหนดร่องนำการไถเดียวกัน จอแสดงผลจะจัดการดังนี้

ชื่ออื่น เส้นทางเดียวกัน

- ถ้าเส้นทางเหมือนกัน ชื่อของเส้นนำร่องของจอแสดงผลจะถูกแทนด้วยชื่อในไดรฟ์ข้อมูล USB

ชื่อเดียวกัน ต่างเส้นทาง

- ถ้ามีเส้นทางสองเส้นที่มีชื่อเหมือนกัน เส้นทางในไดรฟ์ข้อมูล USB จะถูกเปลี่ยนชื่อเมื่อนำเข้าข้อมูล เช่น "Track1" จะถูกเปลี่ยนชื่อเป็น "Track1(1)"

หมายเหตุ : การนำเข้าไฟล์อาจล้มเหลวด้วยเหตุผลหลายประการ โปรดดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอเพื่อรับความช่วยเหลือเพิ่มเติมเมื่อนำเข้าข้อมูลล้มเหลว

ลงมือแก้ไขข้อผิดพลาดที่แจ้งในจอแสดงผลด้วยการตรวจสอบไฟล์ที่อาจนำเข้าไม่สำเร็จ

ข้อมูลปฏิบัติการ

หากต้องการนำเข้าข้อมูลปฏิบัติการ ต้องมี shapefile ในโฟลเดอร์ชื่อ Rx ในไดรฟ์ USB

ส่งออกข้อมูล



ส่งออกข้อมูล

PC20406—UN—30APR15

หมายเหตุ : เมื่อส่งออกข้อมูลงานโดยใช้ไดรฟ์ USB ให้ใช้อุปกรณ์ที่แตกต่างกันสำหรับจอแสดงผลแต่ละจอ ข้อมูลงานที่ส่งออกจะไม่อยู่ในโฟลเดอร์โปรไฟล์ใด ๆ

ข้อมูลการตั้งค่าจะอยู่ในโฟลเดอร์ JD4600 และข้อมูลงานจะอยู่ในโฟลเดอร์ JD-Data ในไดรฟ์ USB

เลือกวิธีการส่งออกเพื่อถ่ายโอนประเภทข้อมูลที่ต้องการ

- เลือก Export All Data เพื่อถ่ายโอนข้อมูลงาน เส้นนำทาง และหน้าจอ "Run" ทั้งหมดอย่างรวดเร็วโดยใช้การตั้งค่าเริ่มต้น
- เลือกข้อมูลการวินิจฉัยเพื่อถ่ายโอนภาพหน้าจอและไฟล์บันทึกข้อผิดพลาด

การส่งออกข้อมูลเพื่อใช้งานร่วมกับจอแสดงผลของระบบดั้งเดิม (4600V1, 4200V1, 4100, GreenStar 3 2630)

การตั้งค่าข้อมูลที่ส่งออกจากจอแสดงผลรุ่น 4 จะไม่ปรับให้เข้ากับการใช้งานจอแสดงผลของระบบดั้งเดิมโดยอัตโนมัติ ก่อนส่งออกข้อมูลจากจอแสดงผลรุ่น 4:

1. ส่งออกข้อมูลไปไดรฟ์ USB หรือ John Deere Operations Center
2. ใช้เครื่องมือสร้างไฟล์ติดตั้งใน John Deere Operations Center เพื่อสร้างไฟล์ติดตั้งในประเภทไฟล์ระบบดั้งเดิม และส่งออกไฟล์ไปยังไดรฟ์ USB
3. นำเข้าไฟล์ตั้งค่าระบบดั้งเดิมที่สร้างขึ้นใหม่จากไดรฟ์ USB ไปยังจอแสดงผลระบบดั้งเดิมที่ต้องการ

ลบข้อมูล



ลบข้อมูล

PC20407—UN—30APR15

การลบข้อมูลจะลบประเภทข้อมูลที่เลือกออกจากจอแสดงผล

- เลือก Custom Delete เพื่อลบข้อมูลการทำงาน เส้นนำทาง และหน้าจอ "Run"
- เลือกล้างข้อมูลการวินิจฉัยเพื่อลบภาพหน้าจอและไฟล์บันทึกข้อผิดพลาด

ZIDXX1X,1749805202543-81-02JUL25

ไดรฟ์ USB

ข้อกำหนดสำหรับจอแสดงผลของ John Deere

- รูปแบบ USB - ต้องเป็น FAT32 หรือ NTFS

หมายเหตุ : ไม่สามารถใช้รูปแบบ NTFS เพื่อการกู้คืนระบบได้

- ความจุ - ความจุที่แนะนำคือ 32—64 GB ความจุสูงสุดที่สนับสนุนคือ 512 GB
- การเชื่อมต่อ - USB 2.0 หรือ USB 3.0
- ขนาดที่ใหญ่ที่สุด - หน้า 9.2 มม. (3/8 นิ้ว) กว้าง 21.7 มม. (7/8 นิ้ว)

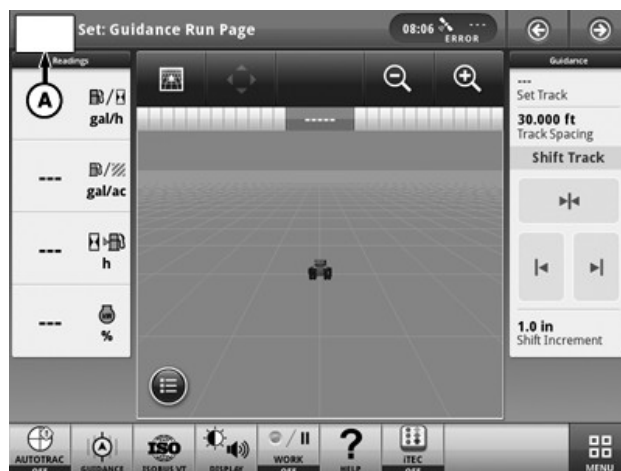
ข้อควรปฏิบัติ

- หลังเสียบไดรฟ์ USB ให้รอประมาณ 10 วินาที เนื่องจากอาจต้องใช้เวลาครู่หนึ่งจึงจะตรวจพบไดรฟ์ USB ความจุสูง
- ใช้ไดรฟ์ข้อมูล USB ที่มีความจุ 16GB ขึ้นไป เพื่อให้สามารถเก็บข้อมูลสำรองได้หลายชุด
- ลบไฟล์ทั้งหมดที่ไม่เกี่ยวข้องกับจอแสดงผล John Deere ออกจากไดรฟ์ข้อมูล USB

ตรวจสอบให้แน่ใจว่า "แสดงฮาร์ดแวร์" ในแอปพลิเคชัน "ศูนย์การวิเคราะห์" เพื่อดูว่าจอแสดงผลรู้จักไดรฟ์ข้อมูล USB หรือไม่

ch177nn,1728987473948-81-15OCT24

การจับภาพหน้าจอ



PC17263—UN—15JUL13

A—บริเวณจับภาพหน้าจอ

เลือกบริเวณที่แสดง ที่มุมบนซ้ายของหน้าจอ กดค้างไว้จนกระทั่งหน้าจอกะพริบ และมีเสียงซัดเตอร์กล้องดังจากจอแสดงผล

ต่อไดรฟ์ข้อมูล USB แล้วเลือก "Export Data" (ส่งออกข้อมูล) เพื่อส่งภาพหน้าจอไปยังไดรฟ์

DX,PC,FILE,SCREENSHOT-81-22DEC15

โหมตวินิจัยข้อบกพร่อง

โหมตวินิจัยข้อบกพร่อง



ศูนย์การวิเคราะห์

PC28791—UN—29AUG22

โหมตวินิจัยข้อบกพร่องจะมีเครื่องมือการวินิจฉัยข้อบกพร่องขั้นสูงสำหรับระบบที่เชื่อมต่อกับจอแสดงผล เลือกแท็บใดแท็บหนึ่งเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติม

การวิเคราะห์ระบบ

- ดูข้อมูลการวิเคราะห์ของเครื่องจักร อุปกรณ์ต่อพ่วง และแอปพลิเคชันของจอแสดงผล

ข้อความเครื่อง

- ดูข้อความเครื่องและข้อมูล

การวิเคราะห์ชุดควบคุม

- เรียกดูแอตเตอร์การวิเคราะห์ รหัสการวิเคราะห์ปัญหา และข้อมูลสำหรับอุปกรณ์แต่ละชุดที่ต่ออยู่

รหัสปัญหา

- เรียกดูรหัสการวิเคราะห์ปัญหาที่แอ็คทีฟหรือถูกบันทึกไว้ทั้งหมด

ข้อมูล CAN Bus

- เรียกดูข้อมูลการวิเคราะห์สำหรับ CAN Bus แต่ละชุด

ข้อมูล CCD Bus

- เรียกดูข้อมูลการวิเคราะห์สำหรับ CCD Bus แต่ละชุด

เครือข่าย

- ดูค่าการวิเคราะห์โมเด็ม JDLink

การแชร์

- ดูการแชร์แอปพลิเคชันและข้อมูลการวิเคราะห์การถ่ายโอนข้อมูล

ข้อมูลบัสอีเทอร์เน็ต

- ดูปัญหาการเชื่อมต่อข้อมูลการวิเคราะห์กับอุปกรณ์ทั้งหมดในเครือข่ายอีเทอร์เน็ต

การเรียกหน้าจโหมตวินิจัยข้อบกพร่อง

- เลือก Menu (เมนู)
- เลือกแท็บระบบ
- เลือกแอปพลิเคชันโหมตวินิจัยข้อบกพร่อง

การวิเคราะห์ระบบ

ดูข้อมูลการวิเคราะห์ของเครื่องจักร อุปกรณ์ต่อพ่วง และแอปพลิเคชันของจอแสดงผล

สามารถดูข้อมูลต่อไปนี้ได้ในการวิเคราะห์ระบบ

แสดงฮาร์ดแวร์

เรียกดูค่าจากการวิเคราะห์ของหน่วยประมวลผล จอแสดงผล หรือส่วนแสดงผล

ความสมบูรณ์ของ AutoTrac

ดูการอ่านการวินิจฉัยที่มีผลต่อประสิทธิภาพของ AutoTrac

ตัวช่วยการวิเคราะห์ข้อบกพร่องในการนำร่อง

แก้ไขปัญหาทั่วไปของ AutoTrac ในเครื่องจักรที่เข้ากันได้กับ AT2

เลือกระบบรถ

เลือกระบบเครื่องเพื่อดูรายละเอียดเกี่ยวกับระบบนั้น ระบบส่วนใหญ่ให้ข้อมูลต่อไปนี้:

แท็บ "ทั่วไป"

แท็บ "ทั่วไป" จะระบุว่าระบบมีข้อมูลการเปรียบเทียบที่ถูกต้องหรือไม่ และยังใช้ในการสื่อสารเกี่ยวกับข้อมูลสถานะระบบอื่น ๆ อีกด้วย

แท็บ "ค่าสวิตช์"

แท็บ "ค่าสวิตช์" ระบุสถานะของสวิตช์ต่างๆ ที่ระบบตรวจพบ ซึ่งตัวระบบนำมาใช้ควบคุมการทำงานของรถ

แท็บ "ค่าเซ็นเซอร์"

แท็บ "ค่าเซ็นเซอร์" ระบุค่าจากการรายงานของเซ็นเซอร์ที่เก็บข้อมูลอินพุตให้ตัวระบบที่ระบบตรวจพบ

แท็บ "ค่าเอาต์พุต"

แท็บ "ค่าเอาต์พุต" ระบุค่าเอาต์พุตที่ต้องการและค่าเอาต์พุตที่มีจากเอาต์พุตของระบบที่เลือกไว้

ch177nn,1740728373324-81-28FEB25

การวิเคราะห์ชุดควบคุม

การวิเคราะห์ชุดควบคุมจะแสดงผลข้อมูลต่อไปสำหรับชุดควบคุมที่เชื่อมต่อกับ CAN บัส

อุปกรณ์

- อุปกรณ์แต่ละชุดในรายการจะมีหมายเลขประจำอุปกรณ์ ที่อยู่ของ CAN และตำแหน่งของเครือข่าย CAN

รหัส

- รหัสจะระบุเมื่ออุปกรณ์มีรหัสการวิเคราะห์ปัญหา

จำนวนข้อความ

- จำนวนข้อความจะแสดงตัวเลขของข้อความ CAN ที่ได้รับมาจากชุดควบคุม ใช้ปุ่มศูนย์ที่ด้านล่างของหน้าจอเพื่อรีเซ็ตจำนวนข้อความสำหรับอุปกรณ์ทั้งหมด

การเรียกดูและการเรียงลำดับ

เลือกปุ่มที่อยู่ถัดจาก **ดูตาม** เพื่อเปลี่ยนลักษณะการแสดงผลตาม ความคม ลักษณะการเรียกดูที่สามารถใช้ได้ ได้แก่:

อุปกรณ์ทั้งหมด

- ชุดควบคุมทั้งหมดที่เชื่อมต่อกับจอแสดงผลจะแสดงขึ้น

อุปกรณ์บัสอีเทอร์เน็ต

- แสดงเฉพาะชุดควบคุมซึ่งมีการเชื่อมต่ออีเทอร์เน็ตที่เกี่ยวข้องเท่านั้น

อุปกรณ์บัสของอุปกรณ์ต่อพ่วง

- แสดงเฉพาะชุดควบคุมใน CAN บัสของอุปกรณ์ต่อพ่วงเท่านั้น

อุปกรณ์บัสของเครื่องจักร

- แสดงเฉพาะชุดควบคุมใน CAN บัสของเครื่องจักรเท่านั้น

เลือกปุ่มที่อยู่ถัดจาก **"จัดเรียงตาม"** เพื่อจัดเรียงรายการตามตัวกรองเหล่านี้:

อุปกรณ์

- เรียงรายการตามรหัสประจำชุดของอุปกรณ์

มีรหัส

- เรียงรายการตามอุปกรณ์ที่มีรหัสการวิเคราะห์ปัญหา

AL70325,0000605-81-12NOV20

ข้อมูลการวิเคราะห์

เลือกชุดควบคุมจากรายการเพื่อดูข้อมูลรายละเอียดเพิ่มเติม

หมายเหตุ : จอแสดงผลจะถูกกำหนดเป็นโหมดการวิเคราะห์เมื่อเลือกชุดควบคุม โหมดการวิเคราะห์จะถูกลบออกเมื่อปิดหน้าต่างชุดควบคุม

ข้อมูลการวิเคราะห์จะแสดงในแถบแอดเดรสการวิเคราะห์หรือแถบอ่านค่า ขึ้นอยู่กับประเภทของชุดควบคุม

แอดเดรสการวิเคราะห์

สำคัญ : การเปลี่ยนการตั้งค่าในแอดเดรสการวิเคราะห์อาจทำให้ชุดควบคุมของรถหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงชำรุดได้ ปฏิบัติตามคำแนะนำและใช้ความระมัดระวังเมื่อทำการเปลี่ยนค่าแอดเดรส

ชุดควบคุมจะมีที่อยู่ที่ใช้เก็บรวบรวมค่าสำหรับการตั้งค่าต่าง ๆ แอดเดรสแต่ละตำแหน่งจะถูกระบุด้วยหมายเลขแอดเดรสและประเภทแอดเดรส การเรียกดูแอดเดรสข้อมูล (เช่น ข้อมูลรุ่นซอฟต์แวร์) จะสามารถทำได้เมื่อสามารถแก้ไขแอดเดรสอินพุตได้ (เช่น การตั้งค่าการปรับเทียบ) เท่านั้น

ค่า

สำคัญ : การเปลี่ยนการตั้งค่าในค่าอาจทำให้ชุดควบคุมของรถหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงชำรุดได้ ปฏิบัติตามคำแนะนำและใช้ความระมัดระวังเมื่อทำการเปลี่ยนค่าแอดเดรส

ชุดควบคุมจะมีค่าที่ใช้เก็บรวบรวมค่าสำหรับการตั้งค่าต่าง ๆ แต่ละค่าจะถูกระบุด้วยหมายเลขหรือชื่อ เลือกค่าเพื่อให้เห็นข้อผิดพลาดละเอียดกว่านั้น หากค่านั้นสามารถแก้ไขได้ ช่องค่าจะเป็นสีเขียว หากค่านั้นไม่สามารถแก้ไขได้ ช่องค่าจะเป็นสีเทา

รหัสการวิเคราะห์ปัญหา

รหัสปัจจุบันและรหัสที่จัดเก็บไว้สำหรับชุดควบคุมที่เลือกจะปรากฏขึ้น เลือกรหัสจากรายการเพื่อดูรายละเอียดของรหัส

ข้อมูลชุดควบคุม

ข้อมูลชุดควบคุมจะแสดงข้อกำหนดอย่างละเอียดและข้อมูลการระบุจากชุดควบคุม ข้อมูลดังกล่าวจะเป็นประโยชน์ในการวิเคราะห์ ISOBUS

AL70325,0000505-81-26OCT18

การซ่อนศูนย์การวิเคราะห์



PC15331—UN—08JUL13

การซ่อนศูนย์การวิเคราะห์

จอแสดงผลจะถูกกำหนดเป็นโหมดการวิเคราะห์เมื่อเลือกชุดควบคุม เลือก "Hide Diagnostic Center" (ซ่อนศูนย์การวิเคราะห์) เพื่อย่อแอปพลิเคชันและกลับไปยังหน้าจอหลัก

ปุ่มซ่อนจะมีประโยชน์ในการเข้าถึงส่วนอื่นๆ ของจอแสดงผลในระหว่างที่ทำการขั้นตอนการปรับเทียบ เมื่อต้องการกลับไปยังหน้าจอการวิเคราะห์เดิม ให้เลือกแอปพลิเคชัน "ศูนย์การวิเคราะห์" จากเมนู

หมายเหตุ : ไม่แนะนำให้ปล่อยให้จอแสดงผลอยู่ในโหมดการวิเคราะห์ เนื่องจากอาจส่งผลกระทบต่อสมรรถนะได้

ออกจากโหมดการวิเคราะห์โดยปิดหน้าต่างชุดควบคุม

DX,PC,DIAG,HIDE-81-22DEC15

รหัสการวิเคราะห์



A—ปุ่มรีเฟรช
B—ปุ่มล้างรหัส

PC28792—UN—29AUG22

แท็บ "Diagnostic Trouble Codes" (รหัสการวิเคราะห์ปัญหา) จะแสดงรหัสปัจจุบันและรหัสที่บันทึกไว้ทั้งหมดที่เกิดขึ้นในระบบ

เลือกปุ่ม Refresh (รีเฟรช) (A) เพื่อล้างและเรียกดูรหัสทั้งหมด

เลือกปุ่ม Clear Codes (ล้างรหัส) (B) เพื่อลบรหัสทั้งหมดออกจากจอแสดงผล

การเรียกดูและการเรียงลำดับ



ประเภทของรหัส

PC28793—UN—29AUG22

- A—การแจ้งเตือนให้หยุด
- B—เตือนการซ่อมบำรุง
- C—การแจ้งเตือนข้อมูล

เลือกปุ่มที่อยู่ถัดจาก "View by" (การเรียกดู) เพื่อเปลี่ยนลักษณะการแสดงผล ลักษณะการเรียกดูที่สามารถใช้ได้ ได้แก่:

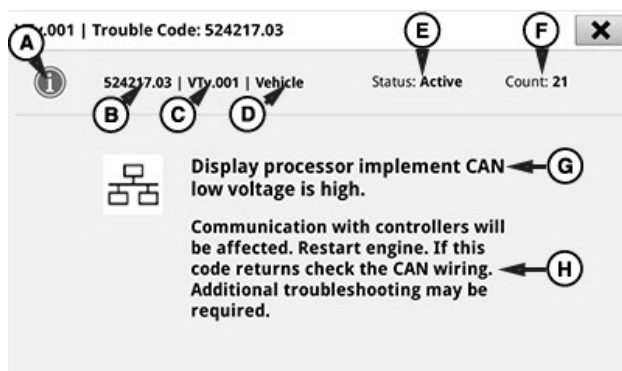
รหัส

- การเรียกดู "Code" (รหัส) จะแสดงรหัสทั้งหมดของจอแสดงผล ประเภทรหัส (A—C) รายละเอียด สถานะ และจำนวนของรหัส จะแสดงขึ้นทั้งหมด เลือกรหัสจากรายการเพื่อดูรายละเอียดของรหัส

อุปกรณ์

- การเรียกดู "Device" (อุปกรณ์) จะแสดงชุดควบคุมทั้งหมดบน CAN บัส หมายเลขประจำอุปกรณ์ เครือข่าย CAN และการระบุว่าอุปกรณ์มีรหัสหรือไม่จะแสดงขึ้นทั้งหมด เลือกชุดควบคุมในรายการเพื่อดูรหัสของอุปกรณ์

รายละเอียดของรหัส



รายละเอียดของรหัส

PC28827—UN—29SEP22

- A—ประเภทของรหัสการวิเคราะห์
- B—หมายเลขรหัสการวิเคราะห์
- C—ID อุปกรณ์
- D—เครือข่าย CAN บัส
- E—สถานะรหัส
- F—จำนวน
- G—รหัสการวิเคราะห์
- H—คำอธิบายรหัสการวิเคราะห์

เลือกรหัสการวิเคราะห์เพื่อดูรายละเอียดของรหัส

ct47125,1664233025259-81-09MAY23

ข้อมูล CAN บัส

แท็บ "CAN Bus Information" (ข้อมูล CAN บัส) จะแสดงสถานะของการรับส่งสัญญาณระหว่างชุดควบคุมบน CAN บัส CAN บัสของรถจะต่อกับชุดควบคุม เช่น เครื่องยนต์ ระบบไฮดรอลิก และชุดเกียร์ CAN บัส ของอุปกรณ์ต่อพ่วงจะต่อกับชุดควบคุม เช่น ตัวรับสัญญาณ StarFire, จอแสดงผล ISOBUS ชุดที่สอง และอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS



PC28794—UN—29AUG22

- A—ตัวแสดงสถานะสีเขียว ช่วงปกติ
- B—ตัวแสดงสถานะสีเหลือง ไม่อยู่ในช่วง

ค่าบางค่าจะมีจุดสีเขียวหรือสีเหลืองพร้อมเครื่องหมายอัศเจรีย์ จุดสีเหลืองอาจเกิดขึ้นได้ ขึ้นอยู่กับการกำหนดค่าเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วง

- จุดสีเขียว (A) — ค่าอยู่ในช่วงปกติ
- จุดสีเหลือง (B) — ค่าไม่อยู่ในช่วงปกติ

ch177nn,1685617902538-81-01JUN23

ข้อมูล CCD Bus

แถบข้อมูล CCD Bus จะแสดงสถานะของการรับส่งสัญญาณระหว่างชุดควบคุมบน CCD Bus CCD Bus ของเครื่องจักรเชื่อมต่อชุดควบคุม เช่น เครื่องยนต์ ระบบไฮดรอลิก และระบบส่งกำลัง



PC28794—UN—29AUG22

- A—ตัวแสดงสถานะสีเขียว ช่วงปกติ
- B—ตัวแสดงสถานะสีเหลือง ไม่อยู่ในช่วง

ค่าบางค่าจะมีจุดสีเขียวหรือสีเหลืองพร้อมเครื่องหมายอัศเจรีย์ จุดสีเหลืองอาจเกิดขึ้นได้ ขึ้นอยู่กับการกำหนดค่าเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วง

- จุดสีเขียว (A) — ค่าอยู่ในช่วงปกติ
- จุดสีเหลือง (B) — ค่าไม่อยู่ในช่วงปกติ

AL70325,0000575-81-27SEP22

ค่าของ CAN บัส

สถานะเครือข่าย

ใช้งานอยู่

- ระบบทำงานได้ตามที่คาดไว้ นอกจากจอแสดงผลแล้ว จะมีชุดควบคุมอย่างน้อยหนึ่งชุดที่เชื่อมต่อและรับส่งสัญญาณบน CAN บัส

ไม่ทำงาน

- จอแสดงผลไม่รับส่งสัญญาณกับชุดควบคุมชุดอื่นบน CAN

บัส ถ้าจอแสดงผลเป็นชุดควบคุมเพียงชุดเดียวบน CAN บัส จำนวนข้อความรวมจะเพิ่มขึ้น แต่สถานะเครือข่ายจะไม่ทำงาน

จำนวนข้อความรวม

จำนวนข้อความรวม คือจำนวนข้อความที่ถูกส่งผ่าน CAN บัส เมื่อรถทำงาน ค่าดังกล่าวจะเพิ่มขึ้นอย่างต่อเนื่อง เนื่องจากข้อความจะถูกส่งบน CAN บัสตลอดเวลา

แรงดันไฟฟ้า CAN High และ CAN Low

แรงดันไฟฟ้าสูงสุดคือค่าเฉลี่ยแรงดันไฟฟ้าสูงสุดที่เกิดขึ้น หลังจากการโคลด์บูตครั้งสุดท้าย ค่าแรงดันไฟฟ้าคือค่าเฉลี่ยในแต่ละวินาที โดยปกติแล้ว แรงดันไฟฟ้าพีคของ CAN High และ CAN Low จะอยู่ระหว่าง 1.8 ถึง 3.3 โวลต์

หมายเหตุ : การโคลด์บูตจะเกิดขึ้นหลังจากที่ปิดการทำงานของจอแสดงผลเป็นเวลา 24 ชั่วโมง หรือหลังจากไฟจ่ายไม่ผ่านสวิตช์ถูกตัดออกจากจอแสดงผล

การใช้ Bus

ข้อมูลเกี่ยวกับ CAN บัสจะถูกส่งเป็นข้อความระหว่างชุดควบคุม CAN บัสอุปกรณ์ต่อพ่วงของ John Deere จะทำงานที่อัตราบอด (Baud Rate) 250 kbd ซึ่งหมายความว่า สามารถเปลี่ยนสถานะเพื่อทำการส่งข้อมูลได้ถึง 256,000 ครั้งต่อวินาที ซึ่งคือการใช้งาน BUS ที่ 100%

หากตัวควบคุม เช่น อุปกรณ์เสริม ไม่ทำงานตามที่คาดไว้ การใช้งาน BUS ที่ 45% หรือสูงกว่า อาจเป็นสาเหตุของปัญหานี้ อุปกรณ์บางอย่างจะไม่สามารถส่งและรับข้อความที่จำเป็นทั้งหมดได้ เนื่องจากการใช้งานบัสอย่างหนาแน่น

หมายเหตุ : อุปกรณ์เสริม ISOBUS บางตัวจะไม่ทำงานเมื่อโหลดของ BUS สูงกว่า 25%

ตัวรับสัญญาณ StarFire ขณะทำงานจะใช้งาน BUS ประมาณ 5—7%

การถอดอุปกรณ์ต่อพ่วงหรือเครื่องรับ GPS จะช่วยลดประมาณการใช้งานบัสได้

อัตราบอด

อัตราบอดจะแสดงว่าบัสกำลังทำงานด้วยความเร็วเท่าใด บัสอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS และ John Deere จะทำงานที่อัตรา 250 kbd ชุดควบคุมใดที่เชื่อมต่อกับระบบนี้จะต้องทำงานที่อัตราบอด 250 kbd มิฉะนั้นจะไม่สามารถทำงานได้อย่างถูกต้อง

สถานะและจำนวนความผิดปกติของ CAN บัส

CAN บัสจะมีสี่สถานะ:

- แอ็คทีฟ – CAN บัสกำลังทำงานโดยไม่พบปัญหา
- พาสซีฟ – พบความผิดปกติพาสซีฟ
- การเตือน – บัสเตือนว่ามีความผิดปกติเกิดขึ้น
- OFF – เกิดความผิดปกติจากบัสไม่ทำงาน

ถ้ามีความผิดปกติอย่างใดอย่างหนึ่งต่อไปนี้เกิดขึ้น จอแสดงผลจะบันทึกจำนวนครั้งที่เกิดขึ้น

จำนวนข้อผิดพลาดพาสซีฟ

- ถ้าค่าเพิ่มขึ้นมากกว่าศูนย์ แสดงว่าชุดควบคุมบน CAN บัสไม่ได้รับข้อความครบทั้งหมด ข้อมูลสำคัญอาจสูญหาย สาเหตุส่วนใหญ่คือ มีการใช้งาน CAN บัสมาก

จำนวนค่าเตือน BUS

- ถ้าค่าเพิ่มขึ้นมากกว่าศูนย์ แสดงว่ามีปัญหาเกี่ยวกับชุดควบคุมบน CAN บัส

จำนวน BUS บัด

- ถ้าค่าเพิ่มขึ้นมากกว่าศูนย์ แสดงว่ามีปัญหาเกี่ยวกับชุดควบคุมบน CAN บัส ทำให้ไม่ได้รับข้อความจำนวนหนึ่ง และจะไม่ได้รับข้อความอีก ข้อมูลสำคัญสูญหายไป โดยส่วนใหญ่แล้วจะเกิดขึ้นร่วมกับการที่ CAN บัสถูกใช้งานมาก

จำนวนความผิดปกติโอเวอร์รัน

- ความผิดปกติโอเวอร์รันแสดงว่าแอปพลิเคชันหรือชุดควบคุมบน CAN บัสได้รับข้อความเร็วกว่าอัตราที่สามารถประมวลผลได้ ลักษณะดังกล่าวทำให้ไม่ได้รับข้อความและระบบเกิดความผิดปกติ โดยส่วนใหญ่แล้วจะเกิดขึ้นร่วมกับการที่ CAN บัสถูกใช้งานมาก

ch177nn,1685617918357-81-01JUN23

เครือข่าย

แท็บเครือข่ายจะแสดงค่าการวิเคราะห์โมเด็ม JDLINK การเชื่อมต่อเครือข่าย และซิมของลูกค้า

โมเด็ม JDLINK คือองค์ประกอบหลักอย่างหนึ่งที่ทำให้โซลูชันแท็บแดทกซ์ของ John Deere เช่น JDLINK, Service ADVISOR Remote และระบบเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกล (RDA) ของ John Deere ทำงานได้

โมเด็ม JDLINK ประกอบด้วยเฟิร์มแวร์ เซลลูลาร์โมเด็ม และอุปกรณ์ SIM ซึ่งจะทำหน้าที่ส่งและรับข้อมูลและข้อความผ่านเครือข่ายโทรศัพท์มือถือ

RDA จำเป็นต้องใช้การเชื่อมต่อกับเครือข่ายโทรศัพท์มือถือตลอดเวลา จึงจะสามารถทำงานได้ JDLINK ไม่จำเป็นต้องมีการเชื่อมต่อกับเครือข่ายโทรศัพท์มือถืออย่างต่อเนื่อง เนื่องจากโมเด็ม JDLINK สามารถบันทึกข้อมูลได้ถึง 1000 ชั่วโมง

ch177nn,1685617932516-81-01JUN23

ข้อมูลบัสอีเทอร์เน็ต

ข้อมูลบัสอีเทอร์เน็ตแสดงปัญหาการเชื่อมต่อข้อมูลการวิเคราะห์กับอุปกรณ์ทั้งหมดในเครือข่ายอีเทอร์เน็ต

รายการที่แสดงโดยข้อมูลบัสอีเทอร์เน็ต:

- สถานะลิงก์อีเทอร์เน็ต – แสดงว่าเครือข่ายทำงานหรือไม่
- ที่อยู่อินเทอร์เน็ต – แสดงที่อยู่ IP ที่กำหนดหรือที่อยู่ IP แบบคงที่ซึ่งจอแสดงผลดังกล่าวใช้
- กลุ่มข้อมูลที่มีการส่งผ่าน – จำนวนกลุ่มข้อมูลที่มีการส่งผ่านเมื่อเปิดใช้งานจอแสดงผล

- กลุ่มข้อมูลที่ได้รับ – จำนวนกลุ่มข้อมูลที่ได้รับเมื่อเปิดใช้งานจอแสดงผล
- ข้อผิดพลาดของกลุ่มข้อมูล – จำนวนกลุ่มข้อมูลที่เสียหายหรืออยู่ในรูปแบบที่ไม่ถูกต้องซึ่งได้รับเมื่อเปิดใช้งานจอแสดงผล
- การสูญหายของกลุ่มข้อมูล – จำนวนกลุ่มข้อมูลที่สูญหายก่อนที่จะส่งไปถึงปลายทาง
- ความเร็ว – ความเร็วของเครือข่ายอินเทอร์เน็ตที่เชื่อมต่อ
- จำนวนอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อ – จำนวนของอุปกรณ์ที่มีที่อยู่ IP ซึ่งจอแสดงผลพบบนเครือข่าย
- การเชื่อมต่อที่ยกเลิก – จำนวนการเชื่อมต่อที่ยกเลิกเมื่อเปิดใช้งานจอแสดงผล

AL70325,0000603-81-12NOV20

การบำรุงรักษาและการปรับเทียบ

Maintenance and Calibrations (การบำรุงรักษาและการปรับเทียบ)



PC28795—UN—29AUG22
Maintenance and Calibrations (การบำรุงรักษาและการปรับเทียบ)

แอปพลิเคชัน "Maintenance and Calibrations" (การบำรุงรักษาและการปรับเทียบ) ช่วยให้ผู้ควบคุมสามารถตั้งกำหนดการซ่อมบำรุงและทำการปรับเทียบชิ้นส่วนต่างๆ ของรถได้

การเรียกหน้าจอ "Maintenance & Calibrations" (การบำรุงรักษาและการปรับเทียบ)

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บ "Tractor Settings" (การตั้งค่ารถแทรกเตอร์)
3. เลือกแอปพลิเคชัน "Maintenance & Calibrations" (การบำรุงรักษาและการปรับเทียบ)

ct47125,1664234209291-81-27SEP22

การตรวจสอบการซ่อมบำรุง

หมายเหตุ : คุณสมบัติ การตรวจสอบการซ่อมบำรุง ที่มีให้จะขึ้นอยู่กับอุปกรณ์ที่ซื้อ

ทำการตรวจสอบการซ่อมบำรุงให้กับรถบนพื้นเรียบและดับเครื่องยนต์แล้ว ควรอย่างน้อย 40 นาทีหลังจากดับเครื่องยนต์ ก่อนที่จะเริ่มทำการตรวจเช็คระดับของของเหลวต่างๆ เพื่อให้ได้ค่าที่ถูกต้องแม่นยำ

ไฟจะแสดงสถานะของจุดตรวจสอบการซ่อมบำรุงของรถ

- ไฟสีเขียว — ระดับปกติ
- ไฟสีแดง — ระดับสูงหรือต่ำ

จุดตรวจสอบมีดังนี้:



Ⓐ



Ⓑ

A—ระดับน้ำมันเครื่อง
B—ระดับน้ำหล่อเย็นเครื่องยนต์

PC17385—UN—15MAY14

- ระดับน้ำมันเครื่อง (A)
- ระดับน้ำหล่อเย็นเครื่องยนต์ (B)

DX,PC,MAINT,SERVCHECK-81-07APR17

กำหนดการซ่อมบำรุง

กำหนดการซ่อมบำรุงจะช่วยให้เห็นว่าจำเป็นต้องทำการบำรุงรักษารถตามปกติเมื่อใด

เลือกปุ่ม "Add Service Interval" (เพิ่มกำหนดการซ่อมบำรุง) เพื่อสร้างรอบการซ่อมบำรุงใหม่ โดยสามารถเพิ่มกำหนดการซ่อมบำรุงได้อย่างไม่จำกัด

เมื่อสร้างกำหนดการซ่อมบำรุงแล้ว กำหนดการดังกล่าวจะถูกเพิ่มลงในรายการ และชื่อ เวลาที่ผ่านไป และรอบระยะเวลาจะแสดงขึ้น

- ผู้ควบคุมสามารถเลือกชื่อสำหรับระบุกำหนดการซ่อมบำรุงแต่ละรายการได้
- เวลาที่ผ่านไป จะระบุจำนวนชั่วโมงนับจากการรีเซ็ตกำหนดการซ่อมบำรุง
- รอบระยะเวลา คือจำนวนชั่วโมงระหว่างการซ่อมบำรุงแต่ละครั้ง

ค่ารอบระยะเวลาจะเรียกจากเวลาที่น้อยที่สุด ไปถึงเวลาที่มากที่สุด จากนั้นรายการจะถูกเรียกตามชื่อ ตามลำดับตัวเลขและตัวอักษร โดยตัวเลขจะมีลำดับความสำคัญสูงกว่า

ก่อนจะถึงกำหนดการซ่อมบำรุงยี่สิบชั่วโมง ระบบจะแจ้งให้ผู้ควบคุมทราบว่าใกล้ถึงกำหนดที่ต้องทำการซ่อมบำรุงรถ หลังจากที่ได้รับทราบข้อความแล้ว ระบบจะแจ้งผู้ควบคุมเกี่ยวกับการซ่อมบำรุงที่กำลังจะมาถึงทุกครั้งเมื่อเริ่มทำงาน จนกว่าจะรีเซ็ตกำหนดการซ่อมบำรุง

DX,PC,MAINT,SERVINTERVAL-81-23DEC15

การปรับเทียบ

ใช้รถและอุปกรณ์นี้เพื่อทำการปรับเทียบการสิ้นของล้อและการปรับเทียบเรดาร์

การปรับเทียบเรดาร์



การปรับเทียบเรดาร์

PC23946—UN—22MAR17

อุปกรณ์เรดาร์จำเป็นต้องได้รับการปรับเทียบเมื่อติดตั้งกับรถเป็นครั้งแรก หรือเมื่อมีความแตกต่างระหว่างความเร็วเรดาร์และความเร็วในการขับเคลื่อนจริงเมื่อใช้งานแบบไม่มีโหลดบนพื้นแข็ง

หมายเหตุ : ในสภาพลมแรง สิ่งที่มีการเคลื่อนที่ เช่น ใบไม้ ฝุ่น ละออง หรือกรวด อาจเป็นสาเหตุให้ความเร็วเรดาร์คลาดเคลื่อนได้

การปรับเทียบการสิ้นของล้อ



การปรับเทียบการสิ้นของล้อ

PC23947—UN—22MAR17

ทำการปรับเทียบการสิ้นของล้อเมื่อมีความแตกต่างระหว่างความเร็วเรดาร์และความเร็วล้อเมื่อใช้งานแบบไม่มีโหลดบนพื้นแข็ง สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูที่ Machine Monitor (การตรวจสอบรถ)

ทำการปรับเทียบขณะขับเคลื่อนโดยรถไม่มีโหลด บนพื้นราบที่แห้ง แข็ง และสะอาด

หมายเหตุ : การปรับเทียบการสิ้นของล้อจะสามารถทำได้กับอุปกรณ์เรดาร์ที่ต่ออยู่และปรับเทียบแล้วเท่านั้น

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าค่าความเร็วเรดาร์มีความแม่นยำก่อนทำการปรับเทียบการสิ้นของล้อ

DX,PC,MAINT,CAL-81-07APR17

ISOBUS VT

ISOBUS VT



ISOBUS VT

PC28796—UN—29AUG22

ขึ้นอยู่กับบริษัทผู้ผลิตชุดควบคุม จอแสดงผลนี้สามารถแสดงผล ISOBUS VT เวอร์ชัน 4 ได้

AL70325,0000634-81-26SEP22

จอแสดงผล John Deere นี้สนับสนุนชุดควบคุมที่สามารถใช้ร่วมกับ ISOBUS Agricultural Industry Electronics Foundation (AEF) ตามมาตรฐาน ISO 11783 คุณสามารถดูและควบคุมชุดควบคุมเหล่านี้ได้ภายในเทอร์มินอลเสมือน (VT) ISOBUS หากจอแสดงผลแบบขยายใหญ่เป็นพิเศษเชื่อมต่ออยู่ จะสามารถดูและใช้งาน VT ตัวที่สองได้

เมื่อต่อชุดควบคุม ISOBUS แล้ว ไฟล์กราฟิกแสดงหน้าจอผู้ใช้จะถูกโหลดใน ISOBUS VT จากนั้น ISOBUS VT จะช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถใช้ในการนำทาง และควบคุมฟังก์ชันทั้งหมดที่พร้อมใช้งานของชุดควบคุม ISOBUS ได้

การเรียกหน้าจอ ISOBUS VT

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บแอปพลิเคชัน
3. เลือกแอปพลิเคชัน ISOBUS VT

อุปกรณ์ ISOBUS ที่เชื่อมต่อและชุดควบคุม

หน้าจอแสดงผลรุ่น 4 จะโหลดและรับส่งสัญญาณกับชุดควบคุม ISOBUS ชุดต่าง ๆ พร้อมกัน รายชื่อของชุดควบคุม ISOBUS ที่เชื่อมต่อทั้งหมดจะปรากฏขึ้นหลังจากที่เลือกปุ่มเมนู

เลือกชุดควบคุม ISOBUS ที่ต้องการ แล้วกดปุ่ม OK เพื่อดูยูสเซอร์อินเตอร์เฟซ

การแก้ปัญหา

หากอินเทอร์เฟซตัวควบคุม ISOBUS แสดงผลไม่ถูกต้อง:

- ดูชุดควบคุม ISOBUS ในส่วนแสดงสถานะและปฏิบัติตามขั้นตอนการแก้ไขปัญหาสำหรับสถานะที่ระบุไว้ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ดูตัวควบคุม ISOBUS ในแอปพลิเคชันศูนย์วินิจฉัย

หากอินเตอร์เฟซยังคงแสดงผลไม่ถูกต้อง:

1. เลือกการตั้งค่าที่ด้านบนของแอปพลิเคชัน ISOBUS VT
2. เลือกล้างข้อมูล ISOBUS VT ในการตั้งค่าขั้นสูงเพื่อล้างข้อมูลไฟล์อินเตอร์เฟซผู้ใช้ชุดควบคุม ISOBUS ที่เก็บไว้

อินเตอร์เฟซผู้ใช้จะถูกโหลดขึ้นใหม่เมื่อต่อชุดควบคุมครั้งถัดไป

โมดูลหน้าการทำงาน

สามารถเพิ่มโมดูล ISOBUS VT ไปยังหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานโดยใช้แอปพลิเคชันตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ

โมดูลจะถูกโหลดจากชุดควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วง และจะใช้ได้ก็ต่อเมื่อเชื่อมต่อชุดควบคุมเท่านั้น ประเภทของโมดูลที่ใช้ได้จะ

เครื่องรับสัญญาณ StarFire

เครื่องรับสัญญาณ GPS ของ StarFire



PC28798—UN—29AUG22
เครื่องรับสัญญาณ GPS ของ StarFire

เครื่องรับสัญญาณ GPS StarFire จะรับได้ทั้งตำแหน่งพิกัดบนพื้นโลกและสัญญาณแก้ไขพิกัดด้วยการเปรียบเทียบผ่านทางตัวรับเพียงชุดเดียว

หมายเหตุ : TCM ในตัวรับสัญญาณรวม StarFire 7000/7500 ได้รับการปรับเทียบที่โรงงาน หากจำเป็นต้องทำการปรับเทียบภาคสนาม ดูส่วนการแก้ไขปัญหาของคู่มือปฏิบัติงานของตัวรับสัญญาณ StarFire 7000/7500

โมดูลชุดเซนเซอร์สภาพพื้นที่ (TCM) ที่อยู่ในตัวรับสัญญาณจะปรับค่าให้สอดคล้องกับสภาพทางพลศาสตร์ของเครื่องจักร เช่น การโคลงและเอียงเมื่ออยู่บนที่ลาดชัน พื้นที่ขรุขระ หรือสภาพพื้นดินที่ไม่คงที่ การปรับเทียบ TCM ต้องทำอย่างแม่นยำเพื่อให้การทำงานเป็นไปอย่างถูกต้อง

สำหรับคำแนะนำในการตั้งค่าและการปรับเทียบ ดูคู่มือปฏิบัติงานของตัวรับสัญญาณ StarFire

การปรับเทียบ TCM ขั้นสูง

TCM ต้องได้รับการปรับเทียบเมื่อติดตั้งตัวรับสัญญาณเป็นครั้งแรกบนเครื่องจักรหรือโอนย้ายมาจากเครื่องจักรอื่น การปรับเทียบ TCM ขั้นสูงจะสร้างเส้นนำร่องชั่วคราว AutoTrac สำหรับเครื่องจักรให้ขับเคลื่อนในขณะที่ยปรับเทียบตัวรับสัญญาณ TCM อยู่ การปรับเทียบ TCM ขั้นสูงสามารถปรับเทียบ TCM จากหลายตัวรับสัญญาณพร้อมกันได้ ทั้งแม่นยำกว่ากระบวนการปรับเทียบแบบเดิมและไม่จำเป็นต้องวางตำแหน่งเครื่องจักรบนระดับพื้นดิน

ไปยังความช่วยเหลือบนหน้าจอสำหรับวิธีใช้งานกระบวนการสอบเทียบปรับ TCM ขั้นสูง

ข้อกำหนด

- รุ่นของตัวรับสัญญาณคือ StarFire 6000 หรือใหม่กว่า
- ซอฟต์แวร์เครื่องรับสัญญาณเป็นเวอร์ชัน 4.40N (ชุดซอฟต์แวร์ 20-2) หรือใหม่กว่า
- จอแสดงผลเป็นรุ่นที่ 4
- จอแสดงผลใช้ซอฟต์แวร์รุ่นล่าสุด
- จอแสดงผลมีการเปิดใช้งาน AutoTrac อย่างถูกต้อง

ไปที่เครื่องรับสัญญาณ GPS StarFire

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ “แอปพลิเคชัน”
3. เลือกแอปพลิเคชัน StarFire

ch177nn,1728893229756-81-14OCT24

สามารถให้บริการอัปเดตซอฟต์แวร์จากระยะไกลได้โดยใช้โมเด็ม JDLINK ที่รถ เมื่อดาวน์โหลดซอฟต์แวร์มาไว้ที่รถแล้ว ผู้ใช้ต้องเริ่มทำการติดตั้งซอฟต์แวร์

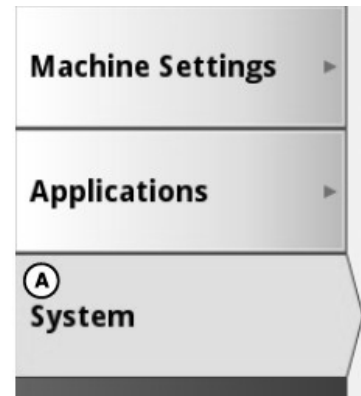
1. เลือก Menu (เมนู)



เมนู

PC28688—UN—25AUG22

2. เลือกแท็บระบบ (A)



แท็บระบบ

PC28821—UN—21SEP22

A—แท็บระบบ

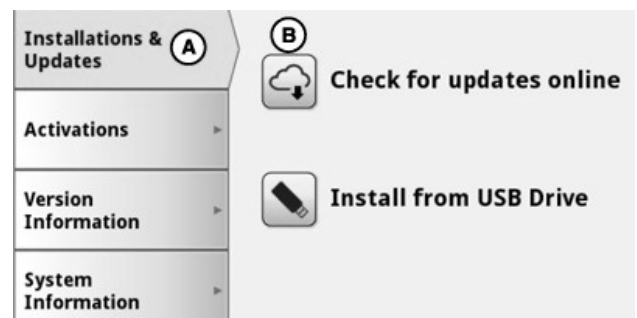
3. เลือกตัวจัดการซอฟต์แวร์



ตัวจัดการซอฟต์แวร์

PC28693—UN—25AUG22

4. ในแท็บการติดตั้งและการอัปเดต (A) ให้เลือกตรวจสอบการอัปเดตออนไลน์ (B)



ปุ่มตรวจสอบการอัปเดตออนไลน์

PC28822—UN—21SEP22

การอัปเดตซอฟต์แวร์ StarFire จากระยะไกล

การอัปเดตซอฟต์แวร์จากระยะไกลจะช่วยให้ John Deere

- A—เห็นการติดตั้งและการอัปเดต
B—ปุ่มตรวจสอบการอัปเดตออนไลน์

5. เลือกดูการอัปเดตของอุปกรณ์อื่น (A) จากนั้นกดถัดไป (B)



PC28823—UN—08MAY23

ปุ่มดูการอัปเดตของอุปกรณ์อื่น

- A—ปุ่มดูการอัปเดตของอุปกรณ์อื่น
B—ปุ่มถัดไป

6. เลือกซอฟต์แวร์ที่จะดาวน์โหลด แล้วกดติดตั้ง



PC28824—UN—08MAY23

ติดตั้งซอฟต์แวร์

ch177nn,1663767382508-81-27SEP22

วิดีโอ

วิดีโอ



วิดีโอ

PC28800—UN—29AUG22

! **ระวัง :** ระวังได้รับบาดเจ็บหรือเสียชีวิต ห้ามใช้กล้องเพียงอย่างเดียวในการหลีกเลี่ยงการชนหรือเพื่อตรวจหาผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียง สังเกตและระมัดระวังสภาพแวดล้อมโดยรอบตลอดเวลาขณะใช้งานรถ อ่านและทำความเข้าใจหัวข้อ "หลีกเลี่ยงอุบัติเหตุจากการถอยชน" ในเนื้อหาส่วนความปลอดภัย

สำคัญ : หลีกเลี่ยงการทำให้รถเสียหายหรือเกิดการชน ตรวจดูว่าภาพจากกล้องหรือแอปพลิเคชันวิดีโอพลิกกลับด้านอยู่หรือไม่ ก่อนที่จะใช้งานแอปพลิเคชันวิดีโอ

หมายเหตุ : ในขณะที่ประมวลผลข้อมูลจำนวนมาก รูปภาพอาจเป็นแบบพิกเซลได้

โปรแกรมการใช้งานวิดีโอใช้สำหรับสังเกตบริเวณโดยรอบรถ หน่วยประมวลผล 4200 สนับสนุนได้เพียงหนึ่งอินพุตวิดีโอ หน่วยประมวลผล 4600 สามารถแสดงพีดีวีวิดีโอได้สูงสุดสองตัวและรองรับอินพุตกล้องได้สูงสุด 4 ตัว

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับความแตกต่างของจอแสดงผลแต่ละแบบ โปรดดูที่ส่วน "แนะนำจอแสดงผล"

นำทางไปยังวิดีโอ

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ "แอปพลิเคชัน"
3. เลือกแอปพลิเคชันวิดีโอ

การสลับกล้อง



ไอคอนกล้อง

PC23948—UN—22MAR17

ถ้าต่อกล้องไว้มากกว่าหนึ่งชุด ให้เลือกอินพุตวิดีโอโดยเลือกหมายเลขของกล้องหมายเลขอื่น

การพลิกภาพวิดีโอซ้าย-ขวา



ปุ่ม Mirror Video (พลิกภาพวิดีโอซ้าย-ขวา)

PC23949—UN—22MAR17

เลือกปุ่มวิดีโอแบบกลับภาพเพื่อแสดงภาพในลักษณะเดียวกับกระจกมองหลัง การทำเช่นนี้จะทำให้ภาพวิดีโอพลิกกลับด้านซ้ายและขวา

Contrast (ความเปรียบต่าง)



ไอคอนปรับความเปรียบต่าง

PC23950—UN—22MAR17

หมายเหตุ : ปุ่มควบคุมความเปรียบต่างจะไม่สามารถใช้ได้กับกล้องที่มีแหล่งสัญญาณดิจิทัล

ปรับความสว่างของวิดีโอด้วยปุ่มบวก (+) และลบ (-) เพิ่มความสว่างของวิดีโอโดยเลือกปุ่มเครื่องหมายบวก และลดความสว่างของวิดีโอโดยเลือกปุ่มเครื่องหมายลบ

ZIDXX1X,1749805629207-81-13JUN25

การกระตุกการทำงานของวิดีโอ

สามารถแสดงวิดีโอได้ในขณะที่กำลังใช้งานบางฟังก์ชันของรถ (เช่น ถอยหลัง หรือใช้งาน PTO) การกระตุกการทำงานของวิดีโอจะสามารถใช้ได้เมื่อตรวจพบฟังก์ชันของรถที่ทำงานร่วมกันได้

1. เลือกการตั้งค่าขั้นสูงเพื่อกำหนดการตั้งค่า
2. เลือกกลไกการกระตุกการทำงาน
3. เลือกอินพุตจากกล้องที่ใช้สำหรับกลไกการกระตุกการทำงานที่เลือก กล้องจับภาพชุดนี้จะแสดงภาพเมื่อพบกลไกการกระตุกการทำงาน

หมายเหตุ : เพื่อปิดไม่ให้วิดีโอแสดงขึ้นสำหรับกลไกการกระตุกการทำงานนั้นๆ ให้เลือก "No Camera" (ไม่เลือกกล้อง)

4. กำหนดความยาวของการแสดงวิดีโอ ซึ่งเป็นระยะเวลาสำหรับการแสดงภาพวิดีโอหลังจากกลไกการกระตุกหยุดทำงาน

AL70325,00005AF-81-08NOV19

การตั้งค่าไร้สาย

การตั้งค่าไร้สาย



การตั้งค่าไร้สาย

PC28801—UN—29AUG22

ใช้การตั้งค่าไร้สายเพื่อเชื่อมต่อเครือข่ายไร้สาย หรือสร้างเครือข่ายไร้สายเพื่อเชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือเข้ากับรถ แอปพลิเคชันการตั้งค่าไร้สายจะใช้โมเด็ม JDLINK หรืออะแดปเตอร์อินเทอร์เน็ตแบบไร้สายภายนอก

หมายเหตุ : ฟังก์ชันหน้าการตั้งค่าไร้สายสามารถใช้ได้กับโมเด็ม JDLINK เมื่อโมเด็มหรือ MTG "ทำงานอยู่" บน CAN ของเครื่องจักร

วิธีเข้าใช้การตั้งค่าไร้สาย

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ "ระบบ"
3. เลือกแอปพลิเคชันการตั้งค่าไร้สาย

หากต้องการดูขั้นตอนในการเชื่อมต่อรถเข้ากับเครือข่ายไร้สาย หรือมือถือเข้ากับเครื่องจักร ให้ดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอ

เครื่องจักรไปยังระบบไร้สาย



เครื่องจักรไปยังระบบไร้สาย

PC24041—UN—05APR17

หมายเหตุ : อะแดปเตอร์อินเทอร์เน็ตแบบไร้สายภายนอกอาจใช้เพื่อสร้างการเชื่อมต่อเครื่องจักรเข้ากับระบบไร้สาย ติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณเพื่อดูรายการอุปกรณ์ที่ใช้ร่วมกันได้

Machine to Wireless จะเชื่อมต่อรถเข้ากับเครือข่ายไร้สายโดยใช้โมเด็ม JDLINK

ใช้เครื่องจักรไปยังเครือข่ายไร้สายในกรณีต่อไปนี้:

- การอัปเดตซอฟต์แวร์แบบ Over-the-air
- การวิเคราะห์จากระยะไกล
- การใช้งานจอแสดงผลจากระยะไกล (RDA)
- ใบอนุญาตทางออนไลน์
- ซิงค์ข้อมูลโดยใช้จุดเชื่อมต่อส่วนตัว

มือถือไปยังเครื่องจักร



มือถือไปยังเครื่องจักร

PC24042—UN—05APR17

Mobile to Machine จะสร้างเครือข่ายไร้สายโดยใช้โมเด็ม JDLINK เพื่อเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายเข้ากับเครื่องจักร

ใช้พีเจเอ็มมือถือไปยังเครื่องจักรสำหรับ John Deere Connect Mobile

ZIDXXK1X,1751349960381-81-01JUL25

การเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกล

การเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกล



PC28802—UN—29AUG22

Remote Display Access (การเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกล)

ฟังก์ชันการเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกล (RDA) ช่วยให้ผู้ที่อยู่ในระยะไกลสามารถเรียกดูจอแสดงผลที่ใช้งานได้

ไปที่หน้าของ RDA

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บแอปพลิเคชัน
3. เลือกแอปพลิเคชัน RDA

การใช้ RDA

จากคอมพิวเตอร์หรืออุปกรณ์มือถือ เข้าระบบไปที่ JDLink.com หรือ MyJohnDeere.com และเลือกการที่ต้องการ เริ่มต้นช่วงการเข้าถึงการแสดงผลระยะไกลเพื่อเริ่มดูการแสดงผลจากระยะไกล

เมื่อเชื่อมต่อแล้ว มุมมองแสดงผลจะถูกส่งผ่านสายอินเทอร์เน็ตไปยังโมเด็ม JDLink ด้วยการใช้การเชื่อมต่อมือถือ ข้อมูลจากโมเด็ม JDLink จะถูกส่งไปยังเครือข่ายการสื่อสาร John Deere เพื่อให้ดูหน้าจอแสดงผลได้บน JDLink.com หรือ MyJohnDeere.com

จากตำแหน่งระยะไกล ผู้ปฏิบัติงานในห้องขับเคลื่อนจะได้รับการช่วยเหลือด้วยการตั้งค่าจอแสดงผล การปรับให้เหมาะสม และการแก้ไขปัญหา

AL70325,00005A0-81-26SEP22

การตั้งค่าพอร์ต COM

การตั้งค่าพอร์ต COM



การตั้งค่าพอร์ต COM

PC28803—UN—29AUG22

แอปพลิเคชันการตั้งค่าพอร์ต COM ใช้เพื่อปรับแต่งสัญญาณ RS232 เพื่อให้จอแสดงผลสามารถเชื่อมต่อกับอุปกรณ์หรือชุดควบคุมอื่นๆ

การตั้งค่า พอร์ต COM

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ “ระบบ”
3. เลือกโปรแกรมการใช้งานการตั้งค่า COM Port

หมายเหตุ : การมัดสายไฟฟารวมกันเพิ่มเติมจำเป็นสำหรับการเชื่อมต่ออุปกรณ์ผ่านพอร์ต COM ติดต่อด่วนเจ้าหน้าที่ John Deere ของคุณ

จอแสดงผลจะมีพอร์ต COM แบบอนุกรมสองจุดสำหรับเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ต่อไปนี้:

- Field Doc Connect
- ตัวรับสัญญาณระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS)
- การตรวจจับไนโตรเจน (N) (ผลิตโดย: Yara และ Fritzmeier)
- GreenSeeker
- LH 5000
- รถขนเมล็ด

ข้อกำหนด Field Doc Connect:

- ตั้งอัตราบอดไว้ที่ 9600
- การบันทึกข้อมูลบนชุดควบคุม Raven เปิดใช้งาน
- ค่าตัวกระตุ้นของการบันทึกข้อมูลจะน้อยกว่า 3 วินาที (ค่าที่แนะนำคือ 1 วินาทีหรือน้อยกว่า)

ข้อกำหนดชุด GPS:

หมายเหตุ : การนำร่องของ AutoTrac เข้ากันไม่ได้กับ GPS RS232 ของบุคคลที่สาม

- ตั้งอัตราบอดไว้ที่ 19200
- ตั้งอัตราเอาต์พุตเป็น 1 หรือ 5 เฮิร์ตซ์ (การนำทาง การนำทางด้วยตนเอง และการกำหนด Parallel Tracking ต้องใช้ 5 เฮิร์ตซ์)
- ตัวรับสัญญาณได้รับการตั้งค่าให้ส่งข้อความต่อไปนี้:
 - GGA
 - GSA
 - RMC
 - บิตข้อมูล 8 บิต

- ไม่มีแพริตี้
- บิตหยุด 1
- ไม่มีการควบคุมการไหล

การตั้งค่าการตรวจจับไนโตรเจน (N)

1. ติดตั้ง ปรับเทียบ และตั้งค่าระบบการตรวจจับไนโตรเจน (N-Sensing) ตามคู่มือการปฏิบัติงานของผู้ผลิต
2. กำหนดค่าการตั้งค่าพอร์ต COM สำหรับประเภทอุปกรณ์และผู้ผลิต
3. ในส่วนอัตราเป้าหมาย/Rx ที่หน้าสรุปงานในโปรแกรมการใช้งานการตั้งค่างาน ให้เลือก N-Sensing

การตั้งค่า GreenSeeker

1. ติดตั้ง ปรับเทียบ และตั้งค่าระบบ GreenSeeker ตามคู่มือการปฏิบัติงานของผู้ผลิต
2. กำหนดค่าการตั้งค่าพอร์ต COM สำหรับประเภทอุปกรณ์และผู้ผลิต
3. ในส่วนอัตราเป้าหมาย/Rx ที่หน้าสรุปงานในแอปพลิเคชันการตั้งค่างาน ให้เลือก GreenSeeker

การตั้งค่า LH 5000

1. ติดตั้ง ปรับเทียบ และตั้งค่า LH 5000 ตามคู่มือการปฏิบัติงานของผู้ผลิต
2. กำหนดค่าการตั้งค่า COM Port สำหรับประเภทอุปกรณ์ Field Doc Connect และผู้ผลิตเช่น LH Technologies
3. เลือก LH 5000 ในแอปพลิเคชันจัดการเครื่องจักร

การตั้งค่ารถขนเมล็ด

1. ติดตั้ง ปรับเทียบ และตั้งค่าระบบรถขนเมล็ดตามคู่มือการปฏิบัติงานของผู้ผลิต
2. เลือกรถขนเมล็ดในประเภทอุปกรณ์
3. เลือกผู้ผลิตรถขนเมล็ด

การวินิจฉัยพอร์ต COM

การวินิจฉัยพอร์ต COM ใช้เพื่อระบุว่าเป็นไปตามข้อกำหนดของการใช้งานชุดควบคุมที่เชื่อมต่อหรืออุปกรณ์หรือไม่ ค่าที่แสดงในการวินิจฉัยพอร์ต COM จะถูกกำหนดโดยประเภทอุปกรณ์

ch177nn,1728641242778-81-11OCT24

การตั้งค่าส่วนควบคุม

การตั้งค่าส่วนควบคุม



การตั้งค่าส่วนควบคุม

PC15326—UN—08JUL13

ใช้แอปพลิเคชันติดตั้งการควบคุมเพื่อกำหนดค่าของ ISOBUS หรืออินพุตของเครื่องจักรเพื่อควบคุมฟังก์ชันต่าง ๆ ของเครื่องจักรหรืออุปกรณ์เพื่อกำหนดค่า SCV ใหม่หรือเพื่อกำหนดค่าการควบคุมอื่น ๆ

การเข้าไปที่ "Controls Setup" (ตั้งค่าส่วนควบคุม)

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บแอปพลิเคชัน
3. เลือกแอปพลิเคชัน Controls Setup

แอปพลิเคชันการตั้งค่าส่วนควบคุมและอินพุตที่กำหนดค่าได้ที่มีให้แตกต่างกันไปตามประเภทของเครื่อง สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับแอปพลิเคชันการตั้งค่าส่วนควบคุม โปรดดูที่คู่มือการใช้งานรถ

AL70325,00005A1-81-18NOV19

การซ่อมบำรุงและการบำรุงรักษา

ทำความสะอาดหน้าจอแสดงผล

สำคัญ : ทำความสะอาดหน้าจอแสดงผลเมื่อปิดสวิตช์แล้วเสมอ การทำความสะอาดหน้าจอในขณะที่อุปกรณ์กำลังทำงานอยู่ อาจทำให้มีการสั่งงานป้อนโดยไม่ตั้งใจได้

ในการทำความสะอาดหน้าจอ ให้ปิดสวิตช์อุปกรณ์ จากนั้นเช็ดหน้าจอโดยใช้ผ้านุ่มที่จืดด้วยน้ำยาทำความสะอาดที่ไม่มีส่วนผสมของแอมโมเนีย เช่น น้ำยาทำความสะอาดเนกประสงค์ หรือน้ำยาทำความสะอาดกระจกของ John Deere

DX,PC,CLEAN,DISP-81-21OCT16



File Manager (ตัวจัดการไฟล์)

PC24753—UN—31OCT17

รีเซ็ตข้อมูลกลับเป็นค่าจากโรงงาน

ทำการรีเซ็ตข้อมูลเป็นค่าโรงงานเมื่อมีการถ่ายโอนการแสดงผลระหว่างผู้ใช้ ข้อมูลผู้ใช้ทั้งหมดจะถูกลบออกจากรายการแสดงผลและไม่สามารถเรียนรู้คืนได้ ข้อมูลผู้ใช้หมายถึงรวมถึงข้อมูลการตั้งค่าและข้อมูลที่บันทึกไว้ ข้อมูลการนำร่อง ผลรวม และรูปแบบหน้าการทำงานที่ปรับแต่งเอง การตั้งค่าภาษาและภูมิภาค และการเปิดใช้งานจะไม่ถูกรีเซ็ต ต้องรีบูตหลังรีเซ็ต

ควรทำการรีเซ็ตข้อมูลกลับเป็นค่าจากโรงงานใน CommandCenter รุ่น 4 ก่อนขายรถ

ควรทำการรีเซ็ตข้อมูลจอแสดงผล Universal รุ่น 4 กลับเป็นค่าจากโรงงานก่อนขายหน้าจอ

1. เลือก Menu (เมนู)



เมนู

PC21495—UN—04SEP15

2. เลือกแท็บระบบ



แท็บระบบ

PC21264—UN—12JUN15

3. เลือก File Manager (ตัวจัดการไฟล์)

4. เลือกการตั้งค่า



การตั้งค่า

PC20398—UN—09DEC14

5. เลือกแท็บ "Settings" (การตั้งค่า)



แถบการตั้งค่า

PC28671—UN—18MAR22

6. เลือก "เริ่มรีเซ็ตกลับเป็นค่าดั้งเดิม"



PC28672—UN—18MAR22

7. ปฏิบัติตามคำแนะนำบนหน้าจอ

ch177nn,1685618029193-81-01JUN23

การแก้ปัญหา

การกู้คืนระบบ



PC620654—UN—14MAY24

A—PIN การกู้คืน

System Recovery พยายามป้องกันและพยายามบันทึกข้อมูล ผู้ใช้ System Recovery จะทำงานขึ้นเมื่อระบบตรวจพบข้อขัดแย้งที่อาจทำให้ฟังก์ชันอื่นๆ เสียหายได้

เมื่อจอแสดงผลเข้าสู่การกู้คืนระบบก่อน ตัวตั้งเวลา 30 วินาที จะเริ่มขึ้นบนหน้าจอเพื่อการกู้คืนระบบ หากต้องการดำเนินการกู้คืนระบบ กรุณาติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere และให้ PIN การกู้คืน (A)

การปล่อยให้ตัวตั้งเวลาหมดอายุจะทำให้จอแสดงผลกลับสู่การทำงานปกติ หากหน้าจอนี้ยังคงอยู่ ให้ติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere และให้ PIN การกู้คืน (A)

bvmsit,1715698463998-81-23MAY24

การอัปเดตซอฟต์แวร์ล้มเหลว

เมื่อทำการอัปเดตซอฟต์แวร์ชุดควบคุม VTV ของจอแสดงผล โดยใช้ Service ADVISOR เสร็จสิ้น การอัปเดตอาจล้มเหลวเนื่องจากมีข้อผิดพลาดในการติดตั้งต่อไปนี้: เมื่อเกิดข้อผิดพลาดในการติดตั้ง จะไม่สามารถตั้งโปรแกรมเพย์โหลดได้และการดาวน์โหลดจะล้มเหลว

ข้อผิดพลาดของ Service ADVISOR ต่อไปนี้อาจเกิดขึ้นได้ปฏิบัติตามคำแนะนำ:

หมายเหตุ : ไม่สามารถใช้เครื่องยนต์หรือแอปพลิเคชัน Precision Ag ระหว่างเกิดข้อผิดพลาดได้ ใช้เวลา 5-10 นาทีในการจับภาพหน้าจอข้อผิดพลาดให้เสร็จสิ้น เมื่อเสร็จสิ้นแล้ว ลูกค้าสามารถใช้งานได้จนกว่าตัวแทนจำหน่ายจะส่งออกข้อผิดพลาด

ID ข้อความแจ้งข้อผิดพลาด	ข้อความชื่อ	สถานการณ์	การดำเนินการซ่อม
AM.MO.1	ข้อผิดพลาดในการติดตั้ง	มีข้อขัดแย้งที่ทำให้การดาวน์โหลดล้มเหลว	วิธีแก้ไข A: 1. ขั้นตอนเริ่มต้น - ลองทำการติดตั้งอีกครั้ง - ถอดและเชื่อมต่อไฟสายแบตเตอรี่เข้ากับจอแสดงผลอีกครั้ง จากนั้นเปิดสวิตช์กุญแจที่เครื่องเพื่อให้อุปกรณ์กลับสู่สภาวะปกติ
AM.MO.3	ข้อจำกัดในการติดตั้ง	John Deere ต้องทำการพิสูจน์ที่ไม่รวมอยู่กับแพ็คเกจซอฟต์แวร์นี้	
AM.MO.4	ข้อผิดพลาดในการติดตั้ง	ไฟล์เพย์โหลดเสียหายหรือไม่ถูกต้อง	

การแก้ปัญหา

AM.MO.5	ข้อจำกัดในการติดตั้ง	ไฟล์เพย์โหลดเสียหายหรือไม่ถูกต้อง	- เชื่อมต่อไฟจ่ายอีกครั้งและเริ่มการอัปเดตโดยไม่ได้เสียบ USB ไว้ เมื่อมีการแจ้งเตือน ให้เสียบ USB แล้วเลือก "ตกลง" 2. การตรวจเช็คไดรฟ์ USB และพอร์ต - ตรวจสอบให้แน่ใจว่า USB อยู่ในพอร์ต USB การวิเคราะห์ - ยืนยันว่าจอแสดงผลตรวจพบ USB: เมนู>ระบบ>ศูนย์การวิเคราะห์ ฮาร์ดแวร์จอแสดงผล>ตัวแสดงผล USB หากตรวจไม่พบ ให้ลองใช้ USB อื่นหรือตรวจหาปัญหาการเข้ารหัส/การฟอร์แมต - ตรวจเช็คและเปลี่ยนสาย USB หากจำเป็น 3. การล้างไฟล์และโหลดเพย์โหลดใหม่ - ปิดตัวจัดการซอฟต์แวร์ - ลบเนื้อหาจาก: C:\sds\DisplayDependencies C:\sds\payloads - ดาวน์โหลดเพย์โหลด VTV ของจอแสดงผลอีกครั้งจาก Service ADVISOR - จัดรูปแบบ USB ใหม่และยืนยันว่าตัวจัดการซอฟต์แวร์เปิดขึ้นโดยอัตโนมัติ - หลังจากดาวน์โหลดแล้ว ให้เลือก USB แล้วคลิก 'ซิงค์ USB' - ตรวจสอบว่า USB มีไฟล์เดสก์ท็อปอัปเดตจอแสดงผล JD-JD 5 อยู่หรือไม่
AM.MO.6	ข้อผิดพลาดในการติดตั้ง	หน่วยประมวลผลไม่พบ USB	
AM.MO.19	การติดตั้งและการอัปเดต	ระบบไม่สามารถเรียกคืนข้อมูลที่จำเป็นในการติดตั้งซอฟต์แวร์ได้	
SA.MO.10	ข้อผิดพลาดในการติดตั้ง	ไฟล์เพย์โหลดเสียหายหรือไม่ถูกต้อง	
SA.MO.11	ข้อจำกัดในการติดตั้ง	ไฟล์เพย์โหลดเสียหายหรือไม่ถูกต้อง	
SA.MO.7	ข้อผิดพลาดในการติดตั้ง	ไม่พบซอฟต์แวร์บน USB	วิธีแก้ไข A: โปรดดูเอกสารการแก้ไขปัญหาสำหรับคำแนะนำเพิ่มเติม
SA.MO.1	การติดตั้งและการอัปเดต	หน่วยประมวลผลไม่พบ USB	วิธีแก้ไข A: โปรดดูเอกสารการแก้ไขปัญหาสำหรับคำแนะนำเพิ่มเติม
SA.MO.2	การติดตั้งและการอัปเดต	ระบบไม่สามารถเรียกคืนข้อมูลที่จำเป็นในการติดตั้งซอฟต์แวร์ได้	วิธีแก้ไข A: โปรดดูเอกสารการแก้ไขปัญหาสำหรับคำแนะนำเพิ่มเติม
AM.MO.12	ข้อผิดพลาดในการติดตั้ง	ระบบไม่สามารถเรียกคืนข้อมูลที่จำเป็นในการติดตั้งซอฟต์แวร์ได้	วิธีแก้ไข A: โปรดดูเอกสารการแก้ไขปัญหาสำหรับคำแนะนำเพิ่มเติม
AM.MO.11	ข้อผิดพลาดในการติดตั้ง	ระบบไม่สามารถเรียกคืนข้อมูลที่จำเป็นในการติดตั้งซอฟต์แวร์ได้	วิธีแก้ไข B: 1. นำทางไปยัง: เมนู>ระบบ>ตัวจัดการไฟล์>ส่งออก - ส่งออกหรือล้างข้อมูลใดๆ ที่มีอยู่ 2. หากปัญหายังคงอยู่: - ส่งออกและบันทึกข้อมูลลูกค้าทั้งหมด - ไปที่เมนู > ระบบ > ตัวจัดการไฟล์ - กดที่ไอคอนการตั้งค่า (ปุ่มวงกลมที่มีลูกศรและจุดบนป้ายสีดำด้านบน) - เลือก "รีเซ็ตกลับเป็นข้อมูลดั้งเดิม"
SA.MO.6	ข้อผิดพลาดในการติดตั้ง	จอแสดงผลมีพื้นที่ไม่เพียงพอสำหรับดาวน์โหลดเพย์โหลด	
AM.MO.9	ข้อผิดพลาดในการติดตั้ง	จอแสดงผลไม่มีการเชื่อมต่อเซลล์ลาร์ที่ดี	วิธีแก้ไข C: - ยืนยันว่าจอแสดงผลได้รับเพย์โหลดซอฟต์แวร์ผ่าน ISOBUS VT - ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามีการเชื่อมต่อเซลล์ลาร์ที่เสถียรผ่าน MTG - รอ 1-3 นาที จากนั้นให้ปิดแล้วเปิดเครื่อง - โปรดดูเอกสารการแก้ไขปัญหาสำหรับคำแนะนำเพิ่มเติม
SA.MO.4	ข้อผิดพลาดในการติดตั้ง	ไม่สามารถทำการอัปเดตซอฟต์แวร์ระยะไกลได้	
SA.MO.5	ข้อผิดพลาดในการติดตั้ง (เวอร์ชันระยะไกลของ SA.MO.1)	จอแสดงผลไม่มีการเชื่อมต่อเซลล์ลาร์ที่ดี	
SA.MO.8	ข้อผิดพลาดในการติดตั้ง (เครื่องมือจากโรงงาน/เวอร์ชันระยะไกลของ SA.7)	จอแสดงผลไม่มีการเชื่อมต่อเซลล์ลาร์ที่ดี	
SA.MO.9	ข้อผิดพลาดในการติดตั้ง (ระยะไกลเท่านั้น)	จอแสดงผลไม่มีการเชื่อมต่อเซลล์ลาร์ที่ดี	
AM.MO.25	ข้อผิดพลาดในการติดตั้ง	ซอฟต์แวร์จะถูกลบทิ้งจนกว่าจะดำเนินการกู้คืนระบบ	วิธีแก้ไข D: โปรดดูเอกสารการแก้ไขปัญหาสำหรับคำแนะนำเพิ่มเติม

AM.MO.7	ข้อผิดพลาดในการติดตั้ง	แรงดันไฟฟ้าของระบบต่ำเกินไปสำหรับการติดตั้งซอฟต์แวร์	วิธีแก้ไข E: • ทำตามการติดตั้งซอฟต์แวร์เมื่อซาร์ระบบเต็มแล้ว
SA.MO.3	การติดตั้งและการอัปเดต	การอัปเดตซอฟต์แวร์กำลังดำเนินการอยู่	วิธีแก้ไข F: • รอจนกว่าการตั้งโปรแกรมจะเสร็จสิ้น • หากเกิดปัญหาขึ้นโดยไม่มีการพยายามตั้งโปรแกรม ให้ถอดและเชื่อมต่อไฟจ่ายแบตเตอรี่เข้ากับจอแสดงผลอีกครั้ง จากนั้นเปิดสวิตช์กุญแจที่เครื่องเพื่อให้กลับสู่สภาพปกติ • โปรดดูเอกสารการแก้ไขปัญหาสำหรับคำแนะนำเพิ่มเติม

ZIDXX1X,1749805706573-81-17JUN25

การกำหนดค่าจอแสดงผลแบบกำหนดเอง

สามารถปรับการกำหนดค่าจอแสดงผลแบบกำหนดเองได้ภายใต้การตั้งค่าขั้นสูง - โหมดกำหนดเองในการกำหนดค่าจอแสดงผลหลายจอ แนะนำให้ปรับจอแสดงผลดังนี้:

การตั้งค่าจอแสดงผล > เมนู > ระบบ > จอแสดงผลและเสียง > จอแสดงผลหลายจอ > แก้ไข > การตั้งค่าขั้นสูง

ตัวอย่าง:

ในการกำหนดค่าที่ระบุไว้ด้านล่าง 4640 จะเป็นจอแสดงผล/หน้าจอ Precision Ag และจะใช้งานเครื่องปลุก และ 4600 จะเป็นจอแสดงผล/หน้าจอแสดงของรถแทรกเตอร์:

การกำหนดค่า 4640:

- แอปพลิเคชัน Precision Ag – “เปิด” – “ลำดับความสำคัญ 1”
- ตัวเรียกดูอุปกรณ์ ISOBUS – “เปิด” – “ลำดับความสำคัญ 1”
- บัสของรถ – “เปิด” – “ค่าเริ่มต้น”
- ตัวควบคุมงาน – “เปิด” – “ลำดับความสำคัญ 1”
- เซิร์ฟเวอร์ไฟล์ “ปิด” – “N/A”
 - เซิร์ฟเวอร์ไฟล์สามารถทำเครื่องหมาย “ปิด” บนจอแสดงผลทั้งสองจอได้

การกำหนดค่า 4600

- แอปพลิเคชัน Precision Ag – “ปิด” – “ลำดับความสำคัญ 2”
- ตัวเรียกดูอุปกรณ์ ISOBUS – “ปิด” – “ลำดับความสำคัญ 2”
- บัสของรถ – “เปิด” – “ค่าเริ่มต้น”
- ตัวควบคุมงาน – “ปิด” – “ลำดับความสำคัญ 2”
- เซิร์ฟเวอร์ไฟล์ “ปิด” – “N/A”
 - เซิร์ฟเวอร์ไฟล์สามารถทำเครื่องหมาย “ปิด” บนจอแสดงผลทั้งสองจอได้

หมายเหตุ : **จอแสดงผลคู่** หมายถึง การกำหนดค่าที่เกี่ยวข้องกับหน่วยประมวลผลสองหน่วย เช่น CommandCenter + Universal หรือ Universal + Universal

จอแสดงผลหลายจอ หมายถึง การตั้งค่าที่มีจอแสดงผลเสริม เช่น CommandCenter + จอแสดงผลแบบขยายใหญ่เป็นพิเศษ หรือ Universal + จอแสดงผลแบบขยายใหญ่เป็นพิเศษ

ZIDXX1X,1751029556756-81-27JUN25

ดัชนี

A	
AutoTrac	65-1
การตรวจดูกิจกรรม	65-22
ข้อความหยุดทำงาน	65-23
ความไวในการบังคับเลี้ยว	65-6
ตัวคาดการณ์การเลี้ยว	65-1
ปิดใช้งาน	65-21
เปิดใช้งาน	65-20, 65-21
เปิดใช้งานอีกครั้งในเส้นทางผ่านถัดไป	65-22
แผนภูมิวงกลมแสดงสถานะ	65-19
สวิตช์ดำเนินการต่อ	65-21
หยุดการทำงาน ปิดใช้งาน	65-22

C	
CommandCenter	
รุ่นของจอแสดงผล	15-1
รุ่นของหน่วยประมวลผล	15-1

D	
Diagnostics Center (ศูนย์การวิเคราะห์)	
การซ่อนศูนย์การวิเคราะห์	130-2
โหมดการวิเคราะห์	130-2
Display and Sound (การแสดงผลและเสียง)	
Sound (เสียง)	20-1
ระดับเสียง	20-1

F	
File Manager (ตัวจัดการไฟล์)	
เอ็กซ์พอร์ต	
ภาพหน้าจอ	125-5

I	
ISOBUS VT	140-1

M	
Machine Monitor (การตรวจสอบรถ)	110-1
Maintenance and Calibrations (การบำรุงรักษาและการปรับเทียบ)	135-1

Q	
Quick Line	65-8

S	
Service ADVISOR Remote	40-1
การแก้ไขปัญหา	40-3
การตั้งโปรแกรมใหม่	40-1, 40-3
การติดตั้งอัปเดต	40-2
ความเข้ากันได้ของรถ	40-1
ดาวน์โหลดอัปเดต	40-2
หลักการทำงาน	40-1

W	
Work Monitor (การตรวจสอบงาน)	
การบันทึก	95-1

ก	
การแก้ไขปัญหา	
การนำร่อง	65-29
การเข้าถึงของเครื่องจักร	65-7
การค้นหาแทริกสำหรับการนำร่อง	65-6
การตรวจดูกิจกรรม	65-22
การตรวจสอบงาน	95-1
การตั้งค่า	
Guidance Master (ระบบนำร่องทั้งระบบ)	65-1
คำแนะนำ	65-1
การตั้งค่างาน	85-1
การตั้งค่าแถบไฟสถานะ	65-4
การตั้งค่าแทริกทางโค้ง	65-4
การตั้งค่าแทริกวงกลม	65-5
การตั้งค่าพอร์ต COM	165-1
การตั้งค่าไร้สาย	155-1
การทำความสะอาด	
เซ็นเซอร์แถว	05-4
การนำร่อง	
AutoPath	65-12
รายละเอียดแผนที่ AutoPath	65-17
AutoTrac	65-1
ข้อความหยุดทำงาน	65-23
ปิดใช้งาน	65-21
เปิดใช้งาน	65-20, 65-21
แผนภูมิวงกลมแสดงสถานะ	65-19
สวิตช์ดำเนินการต่อ	65-21
Quick Line	65-8
กลุ่มแทริก	65-19
การแก้ไขปัญหา	65-29
การค้นหาแทริก	65-6
การตั้งค่า	
ตัวคาดการณ์การเลี้ยว	65-1
แถบไฟสถานะ	65-4
แทริกทางโค้ง	65-4
แทริกวงกลม	65-5
เลื่อนแทริก	65-2
การปรับการบังคับเลี้ยว	65-25
การสร้างแทริก	65-6
ขอบแทริกวงกลม	65-18
ความเร็วต่ำสุด	65-23
ความเร็วสูงสุด	65-23
แทริกโค้ง AB	
การใช้งาน	65-9
แทริกตรง	
การใช้งาน	65-8
แทริกเดิมขอบเขต	65-19
การใช้งาน	65-19
แทริกทางตรง	
Quick Line	65-8
วิธีการ	65-7

แทริกวงกลม การใช้งาน 65-18 วิธีการ 65-17 ระยะห่างระหว่างแทริก 65-5 สลับแทริก 65-19 เส้นโค้ง AB 65-8 เส้นโค้งแบบปรับได้ การใช้งาน 65-11 สิ่งกีดขวาง 65-12 เส้นโค้งปรับได้ 65-10 การนำร่องแบบแมนนวล 65-1 การบำรุงรักษา การทำความสะอาดเซ็นเซอร์แถว 05-4 การปรับเทียบ การเลื่อนของล้อ 135-1 เรดาร์ 135-1 การปรับเทียบการเลื่อนของล้อ 135-1 การปรับเทียบจอสัมผัส 20-3 การปรับเทียบจอแสดงผล 20-3 การปรับเทียบเรดาร์ 135-1 การปิดใช้งาน 35-3 การเปิดใช้ การสาธิต 15-4 การเปิดใช้งาน 35-3 การเปิดใช้โหมดสาธิตการทำงาน 15-4 การแสดงผลและเสียง ความสว่าง 20-1 กำหนดการซ่อมบำรุง 135-1	ข ขนาด เครื่องจักร 60-1 อุปกรณ์ต่อพ่วง 60-1 ข้อความเตือน, ทำความเข้าใจ 05-1	ค ความเข้ากันได้ 75-2 ความปลอดภัย การบำรุงรักษาอย่างปลอดภัย, หลักปฏิบัติ 05-2 รถแทรกเตอร์, การใช้งานอย่างปลอดภัย 05-4 ความปลอดภัย, บันไดและที่ ใช้บันไดและที่จับอย่างถูกต้อง 05-2 ความปลอดภัย, ระวังอันตรายจากของเหลวแรงดันสูง ระวังอันตรายจากของเหลวแรงดันสูง 05-6 ความไวในการบังคับเลี้ยว 65-6 ความสว่าง 20-1 คำแนะนำ 2 คำแนะนำ การตั้งค่า เปิด/ปิดทั้งระบบ 65-1 เสียงเตือนการกำหนดแทริก 65-2 ความไวในการบังคับเลี้ยว 65-6 โดยผู้ใช้ 65-1 แทริกโค้ง AB สิ่งกีดขวาง 65-9	ด เส้นทางตรง 65-9 แทริกโค้งแบบปรับได้ เส้นทางตรง 65-11 เครื่องรับสัญญาณ GPS 145-1 เครื่องรับสัญญาณ StarFire 145-1 เครื่องหมายการค้า 2 ง งาน ISOBUS 85-2 จ จอแสดงผลชุดที่สอง 20-1 จอแสดงผลเสริม 15-2 จอแสดงผลหลายชุด 20-1 จอแสดงผลอิเล็กทรอนิกส์, การใช้อย่างเหมาะสม 05-2 ช ซอฟต์แวร์ ซอฟต์แวร์ค่าสั่งสั่ง 15-3 ซอฟต์แวร์ การปิดใช้งาน 35-3 การเปิดใช้งาน 35-3 ติดตั้ง 35-1 ย้อนคืน 35-1 เวอร์ชัน 35-1 โหลดแนวตั้ง 35-1 อัปเดต 35-1 เซ็นเซอร์แถว การทำความสะอาด 05-4	ด ไดรฟ์ USB ข้อกำหนด 125-5 ข้อควรปฏิบัติ 125-5	ด ตรวจสอบบริการ 135-1 ตัวคาดการณ์การเลี้ยว 65-1 AutoTrac 65-1 ตัวจัดการการตั้งค่า 55-1 ตัวจัดการไฟล์ 125-1 นำเข้า 125-1 ส่งออก 125-1 ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ ชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน 50-1 หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน 50-1, 50-3 หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทั้งหมด 50-2 ตัวจัดการอุปกรณ์ 60-1	ท ทางโค้ง AB การตั้งค่า 65-4 แทริกโค้ง AB การใช้งาน 65-9 สิ่งกีดขวาง 65-9
--	--	---	---	--	---	--

เส้นทางตรง.....65-9	ระยะเยื้องข้าง
แทริกโค้งแบบปรับได้	เครื่องจักร.....60-1
เส้นทางตรง.....65-11	อุปกรณ์ต่อพ่วง.....60-1
แทริกตรง	ระยะห่างระหว่างแทริก.....65-5
การใช้งาน.....65-8	
แทริกเดิมขอบเขต.....65-19	ล
การใช้งาน.....65-19	เลื่อนแทริก.....65-2
แทริกทางตรง	
Quick Line.....65-8	ว
วิธีการ.....65-7	วันที่.....25-1
แทริกวงกลม	วิดีโอ.....150-1
การใช้งาน.....65-18	ตัวกระตุ้น.....150-1
การตั้งค่า.....65-5	เวลา.....25-1
ขอบ.....65-18	
วิธีการ.....65-17	ศ
	ศูนย์การวิเคราะห์
ธ	การวิเคราะห์ชุดควบคุม
ธง.....85-5	ข้อมูลชุดควบคุม.....130-2
	รหัสการวิเคราะห์ปัญหา.....130-2
ป	แอดเดรสการวิเคราะห์.....130-2
โปรแกรมการใช้งาน	
ตัวจัดการอุปกรณ์.....60-1	ส
ผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึง.....45-1	สถานะของรถ.....135-1
โปรไฟล์เครื่องจักร.....60-1	สร้างแทริกสำหรับการนำร่อง.....65-6
โปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วง.....60-1	ส่วนแสดงสถานะ.....15-3
	สวิตช์ดำเนินการต่อ.....65-21
ผ	เส้นโค้ง AB.....65-8
ผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึง	เส้นโค้งแบบปรับได้
โปรไฟล์ผู้ใช้.....45-1	การใช้งาน.....65-11
สิทธิ์การเข้าถึง.....45-1	สิ่งกีดขวาง.....65-12
	เส้นโค้งปรับได้.....65-10
พ	การตั้งค่า.....65-4
พื้นที่ปฏิบัติงาน	เสียงเตือนการกำหนดแทริก.....65-2
กรอง.....80-1	
การบริหารจัดการ.....80-1	ห
แก้ไข.....80-1	หน่วยวัด.....30-1
ขอบเขต.....80-2	หยุดการทำงาน ปิดใช้งาน
สร้าง.....80-1	AutoTrac.....65-22
	โหมดวินิจฉัยข้อบกพร่อง
ฟ	การวินิจฉัยข้อบกพร่องของตัวควบคุม.....130-1
ฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอ.....15-1	ข้อมูล CAN บัส.....130-3
	เครือข่าย.....130-4
ภ	รหัสการวิเคราะห์.....130-2
ภาพหน้าจอ.....125-5	
ภาษา.....30-1	อ
	อัปเดต
ม	ซอฟต์แวร์.....35-1
เมนู.....15-4	ติดตั้ง.....35-1
	ย้อนคืน.....35-1
ร	โหลดแนวตั้ง.....35-1
รถแทรกเตอร์, การใช้งานอย่างปลอดภัย.....05-4	แอปพลิเคชัน
รอบการบำรุงรักษา.....135-1	Date and Time (วันที่และเวลา).....25-1
ระดับเสียง.....20-1	ISOBUS VT.....140-1
	Language and Units (ภาษาและหน่วย).....30-1

Machine Monitor (การตรวจสอบรถ)	110-1
Maintenance and Calibrations (การบำรุงรักษาและการ ปรับเทียบ)	135-1
Service ADVISOR Remote.....	40-1
การตรวจสอบงาน	95-1
การนำร่อง.....	65-1
ขอบเขต	80-1
เครื่องรับสัญญาณ StarFire.....	145-1
จอแสดงผลและเสียง	20-1
ตัวจัดการการตั้งค่า	55-1
ตัวจัดการซอฟต์แวร์	35-1
ตัวจัดการไฟล์.....	125-1
ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ.....	50-1
โปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วง.....	60-1
พื้นที่ปฏิบัติงาน.....	80-1
วิดีโอ	150-1
โหมดวินิจัยข้อบกพร่อง	130-1
แอปพลิเคชัน	
โปรไฟล์เครื่องจักร	60-1

