



Surface Water Pro™



คู่มือการใช้งาน

Surface Water Pro™

OMPFP17442 ปัญหา L6 (THAI)

John Deere Ag Management Solutions

Printed in U.S.A.



บทนำ

คำนำ

ขอขอบคุณที่ไว้วางใจในผลิตภัณฑ์ของ John Deere

กรุณาอ่านคู่มือฉบับนี้โดยละเอียดเพื่อศึกษาวิธีการใช้งานและการซ่อมบำรุงผลิตภัณฑ์ของคุณอย่างถูกต้อง มิฉะนั้น อาจส่งผลให้คุณได้รับบาดเจ็บหรืออุปกรณ์ได้รับความเสียหายได้ คู่มือฉบับนี้และป้ายเตือนบนผลิตภัณฑ์ของคุณอาจมีการจัดทำเป็นภาษาอื่นๆ (กรุณาติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณเพื่อสั่งซื้อ)

คู่มือฉบับนี้ถือเป็นส่วนที่สำคัญของผลิตภัณฑ์ของคุณ และควรส่งมอบพร้อมกับผลิตภัณฑ์ให้กับเจ้าของคนใหม่เมื่อขายต่อด้วย

ขนาดที่ระบุในคู่มือฉบับนี้จะมีทั้งหน่วยเมตริกและเทียบเป็นหน่วยสหรัฐอเมริกา ใช้ชิ้นส่วนอะไหล่และตัวยึดที่ถูกต้องเท่านั้น อุปกรณ์ยึดที่มีหน่วยเป็นเมตริกและนี้อาจต้องใช้ประแจสำหรับหน่วยเมตริกหรือนิวโดยเฉพาะ

ด้านขวาและด้านซ้าย หมายถึง ด้านขวาและด้านซ้ายเมื่อหันหน้าตามทิศทางการเคลื่อนที่ไปข้างหน้าของรถหรืออุปกรณ์ต่อพ่วง

จดหมายเลขรหัสผลิตภัณฑ์ (P.I.N.) ไว้ในคู่มือการใช้งาน การจดบันทึกหมายเลขรหัสทั้งหมดไว้อย่างถูกต้องจะช่วยให้การสืบหาผลิตภัณฑ์ในกรณีที่ถูกขโมย นอกจากนี้ ตัวแทนจำหน่ายของคุณยังจำเป็นต้องใช้หมายเลขรหัสดังกล่าวเมื่อคุณทำการสั่งซื้อชิ้น

ส่วนด้วย จัดเก็บหมายเลขผลิตภัณฑ์ไว้ในที่ที่ปลอดภัย โดยไม่ควรถูกเก็บไว้กับตัวผลิตภัณฑ์

การรับประกันเป็นส่วนหนึ่งของโปรแกรมสนับสนุนลูกค้าของ John Deere ที่ใช้งานและบำรุงรักษาอุปกรณ์ตามที่ได้อธิบายไว้ในคู่มือฉบับนี้ การรับประกันจะอธิบายไว้ในใบรับประกันหรือเอกสารเงื่อนไขที่คุณควรจะได้รับจากตัวแทนจำหน่ายของคุณ

การรับประกันดังกล่าวได้ให้การรับรองว่า John Deere จะรับผิดชอบต่อผลิตภัณฑ์ที่มีการชำรุดเกิดขึ้นภายในระยะเวลาการรับประกัน ในบางกรณี John Deere จะให้ความช่วยเหลือเพื่อปรับปรุงประสิทธิภาพในการทำงานซึ่งมักไม่มีค่าใช้จ่ายให้แก่ลูกค้า แม้ว่า จะหมดระยะเวลาการรับประกันของผลิตภัณฑ์แล้วก็ตาม ในกรณีที่ มีการใช้อุปกรณ์ในลักษณะที่ไม่เหมาะสมหรือมีการดัดแปลงการทำงานของอุปกรณ์จนผิดไปจากข้อกำหนดจากโรงงาน การรับประกันสินค้าจะถือเป็นโมฆะและบริษัทอาจปฏิเสธการให้ความช่วยเหลือนอกสถานที่

ถ้าคุณไม่ใช่เจ้าของคนแรกของผลิตภัณฑ์นี้ เราขอแนะนำให้คุณติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ในท้องที่เพื่อแจ้งหมายเลขผลิตภัณฑ์ ซึ่งจะเป็นผลดีต่อตัวคุณเอง ข้อมูลดังกล่าวจะช่วยให้ John Deere สามารถติดต่อคุณได้เมื่อมีปัญหาหรือเมื่อมีการปรับปรุงผลิตภัณฑ์

หมายเลขผลิตภัณฑ์:

JS56696,0000C4C-81-26JUN15-1/1

แหล่งเก็บรวบรวมเอกสารข้อมูลทางเทคนิคของ John Deere

หมายเหตุ : เอกสารฉบับนี้อาจไม่ได้แสดงฟังก์ชันการทำงานของผลิตภัณฑ์ไว้อย่างครบถ้วน เนื่องจากผลิตภัณฑ์อาจมีการเปลี่ยนแปลงหลังจากที่จัดพิมพ์ โปรดอ่านคู่มือการใช้งานฉบับล่าสุดก่อนเริ่มใช้งาน หากต้องการขอสำเนาเอกสาร กรุณาติดต่อตัวแทนจำหน่ายของคุณหรือไปที่ www.deere.com และใช้ลิงก์ 'Search for Agricultural Equipment Operator's Manuals' (ค้นหาคู่มือการใช้งานอุปกรณ์ทางการเกษตร) เพื่อค้นหาแหล่งเก็บรวบรวมเอกสารข้อมูลทางเทคนิคของ John Deere

CZ76372,000071F-81-20APR15-1/1

สารบัญ

หน้า	หน้า
ความปลอดภัย	แผนที่ลักษณะภูมิประเทศ
การสังเกตข้อมูลด้านความปลอดภัย05-1	แผนที่พื้นผิว30-1
ทำความเข้าใจข้อความเตือน05-1	เรียกข้อมูลแผนที่ระดับความสูง30-2
ปฏิบัติตามคำแนะนำด้านความปลอดภัย05-1	
การบำรุงรักษาอย่างปลอดภัย05-2	การตั้งค่าการสำรวจ
การใช้น้ำมันและที่จับอย่างถูกต้อง05-2	การตั้งค่าการสำรวจ35-1
การทำงานกับอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์และด้วยตัวอย่าง	การตั้งค่า Client, Farm, Field และ Task35-1
ปลอดภัย05-3	การบันทึกแนวแบ่งเขตภายนอก35-2
การใช้อุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์อย่างเหมาะสม05-3	การตั้งค่าโหมดสำรวจ35-3
การใช้งานระบบนำร่องอย่างปลอดภัย05-3	การตั้งค่าเกณฑ์มาตรฐาน35-5
ใช้เข็มขัดนิรภัยอย่างถูกต้อง05-4	การสร้างจุดควบคุมเกณฑ์มาตรฐาน35-6
การใช้งานระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติอย่าง	การเปรียบเทียบเข้ากับจุดควบคุม35-7
ปลอดภัย05-4	
หลีกเลี่ยงของเหลวแรงดันสูง05-5	สำรวจพื้นที่ปฏิบัติงาน
	วิธีการสำรวจพื้นที่ปฏิบัติงาน40-1
บทนำ	รูปแบบการขับเพื่อเก็บข้อมูล40-2
หลักการทำงาน10-1	สำรวจพื้นที่ปฏิบัติงาน40-3
ข้อกำหนด10-1	
การเปิดใช้งาน Surface Water Pro™10-2	ร่องน้ำ
	ตั้งค่าการปฏิบัติงานกับร่องน้ำ45-1
คำอธิบายซอฟต์แวร์	ตั้งค่าโหมดการกำหนดแทร็กเป็นแทร็กร่องน้ำ45-3
GreenStar™—ซอฟต์แวร์ Equipment15-1	เส้นทางที่บันทึกไว้สำหรับร่องน้ำ45-3
GreenStar™—ซอฟต์แวร์ Resources15-1	บันทึกแทร็กร่องน้ำ45-4
GreenStar™—ซอฟต์แวร์ Mapping15-1	สร้างการออกแบบร่องระบายน้ำแบบเส้นตรง45-5
GreenStar™—ซอฟต์แวร์ Guidance15-1	สร้างการออกแบบร่องระบายน้ำแบบพอดิพื้นที่45-7
เครื่องรับสัญญาณ StarFire™—ซอฟต์แวร์ StarFire™15-1	ดัดแปลงแทร็กร่องน้ำ45-8
เครื่องรับสัญญาณ StarFire™—ซอฟต์แวร์ RTK15-2	ดูรูปร่างร่องระบายน้ำ45-9
เครื่องรับสัญญาณ StarFire™—ซอฟต์แวร์ Satellite15-2	การตัดหรือทำความสะอาดแทร็กร่องน้ำ45-10
เครื่องรับสัญญาณ StarFire™—ซอฟต์แวร์	
Diagnostics15-2	คันดิน
ตัวควบคุมสำหรับแอปพลิเคชัน 1100-ซอฟต์แวร์เมนู	ตั้งค่าการปฏิบัติงานกับคันดิน50-1
หลัก15-2	ตั้งค่าโหมดการกำหนดแทร็กเป็นแทร็กคันดิน50-3
ตัวควบคุมสำหรับแอปพลิเคชัน 1100-ซอฟต์แวร์การตั้ง	ตั้งค่าปุ่มหมุนการขับ50-4
ค่า15-2	สร้างคันดิน50-5
ส่วนประกอบของระบบ	รีโมทคอนโทรล
จอแสดงผล GreenStar™20-1	หลักการทำงาน55-1
เครื่องรับสัญญาณ StarFire™20-1	การเลือกส่วนควบคุม55-1
	ใช้งานรีโมทคอนโทรล55-1
การตั้งค่าระบบ	การทำงาน55-2
การตั้งค่ารถและอุปกรณ์ต่อพ่วง25-1	
การตั้งค่ารถและอุปกรณ์ต่อพ่วง25-1	การแก้ปัญหาและการวิเคราะห์
การใส่ข้อมูลและออฟเซตของรถ25-1	ค่าการวิเคราะห์60-1
การใส่ข้อมูลอุปกรณ์ต่อพ่วงและออฟเซตต่างๆ25-3	การแก้ปัญหา60-3
การตั้งค่าการเลื่อนแทร็ก25-5	
การตั้งค่าเครื่องรับสัญญาณระบบการกำหนดตำแหน่ง	
บนพื้นโลก (GPS)25-6	เอกสารการซ่อมบำรุงของ John Deere
การปรับโมดูลชุดเซนเซอร์พื้นที่ (TCM) ให้เหมาะสม	ข้อมูลทางเทคนิคSERVLIT-1
ที่สุด25-7	
การปรับเทียบโมดูลชุดเซนเซอร์พื้นที่ (TCM)25-8	การบริการของ John Deere ช่วยให้ท่านทำงานได้
	อย่างต่อเนื่อง
	John Deere พร้อมให้บริการเสมอIBC-1

คู่มือการใช้งาน ข้อมูล ภาพ และรายละเอียดทั้งหมด ในคู่มือฉบับนี้เป็นข้อมูลล่าสุด ขณะจัดพิมพ์
บริษัทขอสงวนสิทธิ์ในการเปลี่ยนแปลง ข้อมูลโดยไม่ต้องแจ้งให้ทราบ

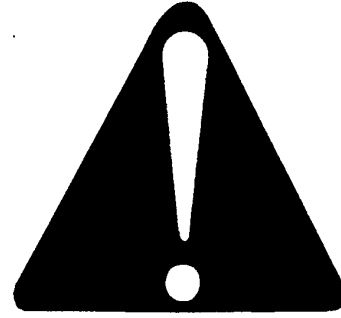
COPYRIGHT © 2016
DEERE & COMPANY
Moline, Illinois
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION™ Manual

ความปลอดภัย

การสังเกตข้อมูลด้านความปลอดภัย

นี่คือสัญลักษณ์การเตือนด้านความปลอดภัย เมื่อคุณเห็นสัญลักษณ์บนเครื่องจักรของคุณหรือในคู่มือฉบับนี้ ให้ระมัดระวังการบาดเจ็บส่วนบุคคลที่อาจเกิดขึ้น

ปฏิบัติตามข้อควรระวังและวิธีการทำงานอย่างปลอดภัยที่แนะนำ



T81389—UN—2&JUN13

DX,ALERT-81-29SEP98-1/1

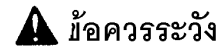
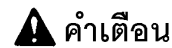
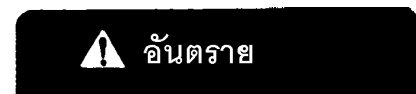
ทำความเข้าใจข้อความเตือน

DANGER; ข้อความเตือน DANGER (อันตราย) เป็นการเตือนสถานการณ์อันตรายที่หากไม่หลีกเลี่ยงจะทำให้ถึงแก่เสียชีวิตหรือบาดเจ็บสาหัสได้

WARNING; ข้อความเตือน WARNING (คำเตือน) เป็นการเตือนสถานการณ์อันตรายที่หากไม่หลีกเลี่ยงอาจทำให้ถึงแก่เสียชีวิตหรือบาดเจ็บสาหัสได้

CAUTION; ข้อความเตือน CAUTION (ข้อควรระวัง) เป็นการเตือนสถานการณ์อันตรายที่หากไม่หลีกเลี่ยงอาจทำให้บาดเจ็บเล็กน้อยหรือปานกลางได้ CAUTION อาจใช้เตือนเรื่องการปฏิบัติที่ไม่ปลอดภัยในสถานการณ์ต่างๆ ซึ่งอาจทำให้บาดเจ็บได้อีกด้วย

ข้อความเตือน อันได้แก่ "อันตราย" "คำเตือน" หรือ "ข้อควรระวัง" จะแสดงพร้อมกับสัญลักษณ์เตือนด้านความปลอดภัย ข้อความเตือน "อันตราย" หมายถึง อันตรายในระดับร้ายแรงที่สุด ป้ายเตือน "อันตราย" หรือ "คำเตือน" จะติดอยู่ใกล้กับจุดที่อาจเกิดอันตราย



TS187—81—05JUN12

อื่นๆ ข้อควรระวังทั่วไปจะอยู่ในรายการบนป้ายเตือน "ระวัง" ในคู่มือฉบับนี้ "ระวัง" ยังใช้เป็นข้อความด้านความปลอดภัยอีกด้วย

DX,SIGNAL-81-05OCT16-1/1

ปฏิบัติตามคำแนะนำด้านความปลอดภัย

อ่านข้อมูลเพื่อความปลอดภัยทั้งหมด ทั้งในคู่มือฉบับนี้ และในสัญลักษณ์แสดงความปลอดภัยบนเครื่องจักรของคุณอย่างระมัดระวัง รักษาป้ายเตือนให้อยู่ในสภาพดี เปลี่ยนป้ายเตือนที่สูญหายหรือชำรุดเสียหาย ตรวจสอบให้แน่ใจว่าส่วนประกอบอุปกรณ์ชิ้นใหม่และชิ้นส่วนสำหรับซ่อมมีป้ายเตือนรุ่นล่าสุด คุณสามารถจัดหาป้ายเตือนชุดใหม่สำหรับเปลี่ยนได้จากตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณ

อาจมีข้อมูลด้านความปลอดภัยเพิ่มเติมที่ชิ้นส่วนหรือส่วนประกอบจากบริษัทผู้ผลิตรายอื่น จึงไม่มีปรากฏในคู่มือการใช้งานฉบับนี้

ศึกษาวิธีใช้งานเครื่องจักรรวมถึงการใช้งานส่วนควบคุมต่างๆ อย่างถูกต้อง ห้ามไม่ให้ผู้ใดใช้งานเครื่องจักรโดยไม่ทราบวิธีการใช้งาน

ดูแลรักษาเครื่องจักรของคุณให้อยู่ในสภาพพร้อมใช้งานอยู่เสมอ การดัดแปลงเครื่องจักรที่ไม่ได้รับอนุญาตอาจส่งผลถึงประสิทธิภาพการทำงาน รวมถึงความปลอดภัยและอายุการใช้งานของเครื่องจักร



TS201—UN—15APR13

ถ้ามีข้อสงสัยเกี่ยวกับส่วนใดก็ตามในคู่มือฉบับนี้และต้องการความช่วยเหลือ กรุณาติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณ

DX,READ-81-16JUN09-1/1

การบำรุงรักษาอย่างปลอดภัย

ทำความเข้าใจกับขั้นตอนการซ่อมบำรุงก่อนลงมือปฏิบัติงาน ดูแลพื้นที่ปฏิบัติงานให้สะอาดและแห้ง

ห้ามดื่มสารหล่อลื่น ซ่อมบำรุง หรือปรับการทำงานของเครื่องจักรในขณะที่รถเคลื่อนที่ ระวังไม่ให้มือ เท้า และเสื้อผ้า เข้าใกล้ชิ้นส่วนที่มีการขับเคลื่อน ปิดการทำงานของอุปกรณ์ทั้งหมด และใช้คันควบคุมเพื่อระบายแรงดัน ลดอุปกรณ์ลงจนถึงพื้น ดับเครื่องยนต์ นำกุญแจออก ปลดปล่อยให้เครื่องจักรเย็นลง

รองรับส่วนต่างๆ ของเครื่องจักรที่ต้องยกไว้ในระหว่างการทำงานซ่อมบำรุง

ชิ้นส่วนทั้งหมดจะต้องอยู่ในสภาพดีและติดตั้งอย่างถูกต้อง ถ้ามีการชำรุด ให้ซ่อมทันที เปลี่ยนชิ้นส่วนที่สึกหรอหรือชำรุด ขจัดจาระบี น้ำมันหล่อลื่น หรือเศษพืชที่เกาะอยู่ออก

สำหรับอุปกรณ์ที่ขับเคลื่อนด้วยตัวเอง ให้ปลดสายกราวด์ของแบตเตอรี่ (-) ก่อนทำการปรับระบบไฟฟ้าหรือทำการเชื่อมต่อเครื่องจักร

สำหรับอุปกรณ์แบบลากจูง ให้ถอดสายไฟออกจากกรรไกรเตอร์ ก่อนทำการซ่อมบำรุงอุปกรณ์ระบบไฟฟ้าหรือทำการเชื่อมต่อกรรไกรเตอร์



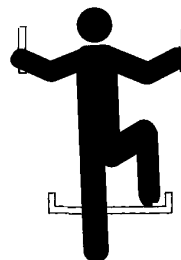
TS218-UN-23AUG88

DX,SERV-81-17FEB99-1/1

การใช้บันไดและที่จับอย่างถูกต้อง

ขึ้นและลงเครื่องจักรโดยหันหน้าเข้าหาตัวรถ เพื่อป้องกันการตก โดยต้องมีการสัมผัสกับบันได ที่จับ และราวจับ รวม 3 จุด

ใช้ความระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อมีโคลน หิมะ หรือความชื้น ซึ่งทำให้เกิดการลื่น ดูแลรักษาไม่ให้มีบันไดสกปรก มีจาระบี หรือน้ำมันเครื่อง ห้ามกระโดดเมื่อลงจากเครื่องจักร ห้ามประคองหรือถอดอุปกรณ์เมื่อเครื่องจักรกำลังเคลื่อนที่



T133488-UN-15APR13

DX,WW,MOUNT-81-12OCT11-1/1

การทำงานกับอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์และตัวยึดอย่างปลอดภัย

การตกในขณะที่ทำการติดตั้งหรือการถอดชิ้นส่วนอิเล็กทรอนิกส์ที่ติดตั้งไว้ที่อุปกรณ์ อาจทำให้ได้รับบาดเจ็บร้ายแรงได้ ใช้บันไดหรือแพลตฟอร์มเพื่อให้สามารถเข้าถึงตำแหน่งติดตั้งแต่ละจุดได้ง่ายขึ้น ใช้ที่เหยียบและที่จับที่แข็งแรงและมั่นคง ห้ามติดตั้งหรือถอดส่วนประกอบในสภาพการทำงานที่เปียกหรือเป็นน้ำแข็ง

ถ้าทำการติดตั้งหรือซ่อมบำรุงสถานีฐาน RTK บนหอสูงหรือโครงสร้างสูงอื่นๆ ให้ใช้อุปกรณ์ที่ได้รับการรับรองแล้ว

ถ้าทำการติดตั้งหรือซ่อมบำรุงโครงติดตั้งตัวรับสัญญาณการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลกที่ใช้บนอุปกรณ์ต่อพ่วง ให้ใช้เทคนิคการยกที่เหมาะสมและสวมอุปกรณ์ป้องกันที่เหมาะสม โครงติดตั้งมีน้ำหนักมากและอาจทำให้การทำงานมีความยากลำบากได้ ต้องใช้คนสองคนเมื่อไม่สามารถเข้าถึงตำแหน่งติดตั้งจากพื้นหรือจากแพลตฟอร์มการซ่อมบำรุงได้



TS249—UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER-81-24AUG10-1/1

การใช้จอแสดงผลอิเล็กทรอนิกส์อย่างเหมาะสม

จอแสดงผลอิเล็กทรอนิกส์เป็นอุปกรณ์เสริมที่มีไว้ช่วยผู้ใช้งานในการทำงานในพื้นที่เพาะปลูก เพิ่มความสะดวกสบาย และให้ความบันเทิง จอแสดงผลมาพร้อมฟังก์ชันการทำงานมากมาย ถูกนำมาใช้ในแอปพลิเคชันของระบบรถหลายรุ่น และสามารถใช้ร่วมกับอุปกรณ์เสริมอื่นๆ เช่น อุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์แบบพกพา ได้

อุปกรณ์เสริมหมายถึงอุปกรณ์ใดๆ ที่ไม่จำเป็นต่อการใช้งานรถตามวัตถุประสงค์หลัก ผู้ปฏิบัติงานมีหน้าที่ควบคุมการทำงานและความปลอดภัยให้เป็นไปอย่างปลอดภัย

วิธีป้องกันการบาดเจ็บขณะใช้งานรถ:

- ติดตั้งจอแสดงผลตามคำแนะนำในการติดตั้ง ตรวจสอบให้แน่ใจว่าติดตั้งอุปกรณ์เรียบร้อยแล้วและไม่บดบังทัศนวิสัยของคนขับหรือรบกวนการทำงานของชุดควบคุมการทำงาน
- อย่าให้จอแสดงผลทำให้คุณเสียสมาธิ ดินตัวและมีสติอยู่เสมอเพ่งความสนใจไปที่รถและสภาพแวดล้อมที่ทำงานอยู่

- ห้ามเปลี่ยนแปลงการตั้งค่าหรือใช้งานฟังก์ชันใดๆ ที่ต้องใช้เวลากับระบบควบคุมจอแสดงผลนานๆ ขณะที่รถกำลังเคลื่อนที่ ควรหยุดรถในสถานที่ที่ปลอดภัยและเลื่อนเกียร์ไปที่ตำแหน่งจอดก่อนดำเนินการดังกล่าว
- อย่าเปิดเสียงดังเกินไปจนไม่ได้ยินเสียงการจราจรภายนอกและเสียงรถฉุกเฉิน

ควรปิดใช้งานฟังก์ชันบางอย่างของจอแสดงผลเพื่อการทำงานที่ปลอดภัย และเปิดใช้งานอีกครั้งเมื่อรถหยุดนิ่งและ/หรือมีการเลื่อนเกียร์ไปที่ตำแหน่งจอด การไม่ปฏิบัติตามคำแนะนำเพื่อปลอดภัยนี้ถือเป็นการละเมิดกฎหมายที่ใช้บังคับและอาจทำให้เกิดความเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

ใช้งานจอแสดงผลเมื่อสภาพการณ์เอื้ออำนวยให้ผู้ใช้งานได้อย่างปลอดภัยและใช้งานตามคำแนะนำที่ระบุไว้เท่านั้น ปฏิบัติตามกฎหมายข้อบังคับอย่างปลอดภัย รวมถึงกฎหมายของรัฐหรือท้องถิ่น และกฎจราจรเมื่อใช้อุปกรณ์เสริม

DX,ELEC,DISPLAY-81-13JAN15-1/1

การใช้งานระบบนำร่องอย่างปลอดภัย

ห้ามใช้งานระบบนำร่องบนถนน จะต้องปิดระบบนำร่องก่อนขึ้นสู่ถนนเสมอ ห้ามพยายามเปิดระบบนำร่องขณะที่กำลังทำการเคลื่อนย้ายบนถนน

ระบบนำร่องได้รับการออกแบบมาเพื่อช่วยเหลือผู้ปฏิบัติงาน เพื่อให้สามารถทำงานในพื้นที่เพาะปลูกได้อย่างมีประสิทธิภาพมากยิ่งขึ้น ผู้ปฏิบัติงานจะต้องรับผิดชอบในการเคลื่อนที่ของรถไปตามเส้นทาง ระบบนำร่องไม่สามารถตรวจจับหรือป้องกันการชนกับสิ่งกีดขวางหรือรถคันอื่นโดยอัตโนมัติได้

ระบบนำร่องมีแอปพลิเคชันที่ใช้สำหรับควบคุมรถโดยอัตโนมัติ ตัวอย่างเช่น AutoTrac™, iGuide™, iTEC™ Pro, AutoTrac™ Universal (ATU), RowSense™ และ Machine Sync เป็นต้น

เพื่อป้องกันไม่ให้ผู้ปฏิบัติงานและผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียงได้รับบาดเจ็บ:

- ห้ามขึ้นหรือลงจากรถในขณะที่รถกำลังเคลื่อนที่

AutoTrac เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
iGuide เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารถ อุปกรณ์ต่อพ่วง และระบบนำร่อง ได้รับการปรับตั้งอย่างถูกต้อง
 - ในกรณีที่ใช้ iTEC Pro ให้ตรวจสอบว่าได้กำหนดขอบเขตการทำงานอย่างถูกต้องแล้ว
 - ในกรณีที่ใช้ Machine Sync ให้ตรวจสอบว่าได้ปรับเทียบตำแหน่งเริ่มต้นของรถเดินตามแล้ว โดยต้องมีระยะห่างระหว่างรถมากพอ

- คอยระมัดระวังสถานการณ์ต่างๆ และสังเกตสภาพแวดล้อมที่ทำงานอยู่ตลอดเวลา
- เข้าควบคุมพวงมาลัยเมื่อจำเป็น เพื่อหลีกเลี่ยงอันตรายต่างๆ ผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียง อุปกรณ์ รวมถึงสิ่งกีดขวางอื่นๆ ในพื้นที่ปฏิบัติงาน
- หยุดการทำงานถ้าทัศนวิสัยไม่เอื้ออำนวยต่อการใช้งานรถ หรือมองไม่เห็นบุคคลและสิ่งกีดขวางในเส้นทางของรถ
- ในการเลือกความเร็วรถ จะต้องพิจารณาสภาพพื้นที่ปฏิบัติงาน ทัศนวิสัย และรูปแบบอุปกรณ์ของรถ

iTEC เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
RowSense เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
J556696,0000ABC-81-02DEC13-1/1

ใช้เข็มขัดนิรภัยอย่างถูกต้อง

หลีกเลี่ยงการบาดเจ็บหรือการเสียชีวิตจากการถูกทับเมื่อเกิดการพลิกคว่ำ

รถคันนี้ติดตั้งโครงสร้างป้องกันขณะพลิกคว่ำ (ROPS) ใช้เข็มขัดนิรภัยเมื่อใช้งาน ROPS

- จับที่หัวเข็มขัดแล้วดึงเข็มขัดนิรภัยผ่านลำตัว
- สอดตัวล็อกเข้าไปในหัวเข็มขัด เมื่อล็อกจะได้ยินเสียงดังคลิก
- ลองกระตุกตัวล็อกเข็มขัดนิรภัยเพื่อแน่ใจว่าเข็มขัดยึดอย่างมั่นคง
- ปรับเข็มขัดนิรภัยให้พาดผ่านบริเวณสะโพก

เปลี่ยนเข็มขัดนิรภัยทั้งชุด ถ้าอุปกรณ์ติดตั้ง หัวเข็มขัด เข็มขัดนิรภัย หรือตัวม้วนกลับ มีร่องรอยของการชำรุดเสียหาย

ตรวจเช็คเข็มขัดนิรภัยและอุปกรณ์ติดตั้งอย่างน้อยปีละหนึ่งครั้ง ตรวจเช็คว่าอุปกรณ์ติดตั้งมีการหลวมหรือเข็มขัดนิรภัยมีร่องรอยของการชำรุดเสียหายหรือไม่ เช่น ฉีกขาด หลุดลุ่ย สึกหรอมาก



TS1729—UN—24MAY13

หรือสึกหรอผิดปกติ เปลี่ยนสี หรือถลอก เมื่อทำการเปลี่ยน ให้ใช้เฉพาะชิ้นส่วนอะไหล่ที่ได้รับการรับรองให้ใช้กับเครื่องจักรของคุณแล้วเท่านั้น กรุณาติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณ

DX,ROPS1-81-22AUG13-1/1

การใช้งานระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติอย่างปลอดภัย

ห้ามใช้งานระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติบนถนน จะต้องปิดระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติก่อนขับออกถนนเสมอ ห้ามพยายามเปิดระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติขณะที่กำลังทำการเคลื่อนย้ายบนถนน

ระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติได้รับการออกแบบมาเพื่อช่วยเหลือผู้ปฏิบัติงาน เพื่อให้สามารถทำงานในพื้นที่เพาะปลูกได้อย่างมีประสิทธิภาพมากยิ่งขึ้น ผู้ปฏิบัติงานมีหน้าที่ควบคุมรถให้ขับเคลื่อนไปตามเส้นทางตลอดเวลา

ระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติมีแอปพลิเคชันที่ใช้สำหรับควบคุมการเคลื่อนที่ของอุปกรณ์ต่อพ่วง ตัวอย่างเช่น iGrade™ และ Active Implement Guidance เป็นต้น

เพื่อป้องกันไม่ให้ผู้ปฏิบัติงานและผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียงได้รับบาดเจ็บ:

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

iGrade เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company



PC13793—UN—25MAY11

- หยุดการทำงานถ้าทัศนวิสัยไม่เอื้ออำนวยต่อการใช้งานรถ หรือมองไม่เห็นบุคคลและสิ่งกีดขวางในเส้นทางของรถ

CF86321,0000366-81-19DEC13-1/1

หลีกเลี่ยงของเหลวแรงดันสูง

ตรวจสอบสายท่อไฮดรอลิกอย่างสม่ำเสมออย่างน้อยปีละหนึ่งครั้ง เพื่อหาการรั่ว การบิดงอ รอยตัด รอยแตก รอยถลอก การบวม การผุ กร่อน วัสดุสึกหรบที่หลุดลุ่ย หรือสัญญาณความเสียหายอื่นๆ

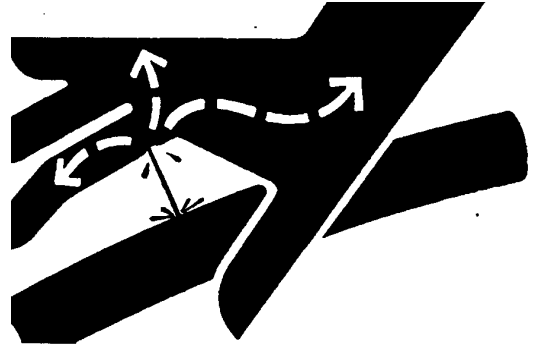
เปลี่ยนชิ้นส่วนสายท่อที่สึกหรบหรือชำรุดทันที โดยใช้ชิ้นส่วนที่ John Deere รับรองให้ใช้

ของเหลวแรงดันสูงที่รั่วออกมาอาจตัดผ่านผิวหนังและทำให้เกิดการบาดเจ็บร้ายแรงได้

ควรหลีกเลี่ยงอันตรายดังกล่าวด้วยการระบายแรงดันก่อนถอดท่อไฮดรอลิกหรือท่ออื่นๆ ชิ้นจุดต่อต่างๆ ให้เรียบร้อยก่อนเพิ่มแรงดัน

ตรวจหาการรั่วโดยใช้กระดาษแข็ง ป้องกันไม่ให้มือหรือส่วนอื่นๆ ของร่างกายถูกของเหลวแรงดันสูง

ถ้ามีอุบัติเหตุเกิดขึ้น ให้พบแพทย์ทันที จะต้องทำศัลยกรรมเพื่อนำของเหลวที่ฉีดเข้าใต้ผิวหนังออกภายในสองถึงสามชั่วโมง มิฉะนั้นอาจทำให้เนื้อเยื่อตายได้ แพทย์ที่ไม่มีประสบการณ์ในการรักษาการบาดเจ็บลักษณะดังกล่าว ควรสอบถามข้อมูลการรักษาจาก



แหล่งข้อมูล โดยสามารถขอข้อมูลเป็นภาษาอังกฤษจาก Deere & Company Medical Department เมืองโมลิน รัฐอิลลินอยส์ สหรัฐอเมริกา ได้ทางโทรศัพท์ ที่หมายเลข 1-800-822-8262 หรือ +1 309-748-5636

DX,FLUID-81-12OCT11-1/1

บทนำ

หลักการทำงาน

Surface Water Pro™ ช่วยให้ผู้ควบคุมสามารถทำให้การกระจายน้ำภายในพื้นที่รับน้ำมีประสิทธิภาพสูงสุด Surface Water Pro™ และ Surface Water Pro™ Plus (จอแสดงผล GreenStar™ 3 2630 เท่านั้น) ได้รับการออกแบบสำหรับสร้างแผนที่ระดับความสูง ผู้ควบคุมสามารถออกแบบและสร้างร่องดินและคันดินภายในพื้นที่ปฏิบัติงานได้จากแผนที่เหล่านี้

Surface Water Pro™ Plus สามารถสร้าง "ร่องระบายน้ำแบบพอดี้พื้นที่" ได้ ระบบจะคำนวณการระบายน้ำที่มีประสิทธิภาพที่สุดตาม

แนวเส้นทางที่กำหนดไว้ล่วงหน้าและเคลื่อนย้ายดินในปริมาณน้อยที่สุด

คุณสมบัติต่างๆ ของ Apex™ ช่วยให้ผู้ควบคุมสามารถอัปโหลดข้อมูลการสำรวจจริงเพื่อสร้างแผนที่สำหรับแอ่ง ทิศทางการไหล และการระบายน้ำได้ และสามารถจัดการแนวคันดินและร่องน้ำในแต่ละปีได้ด้วยการแก้ไขแนวตัด ความลาดชัน หรือความเฉื่อยได้ ติดต่อด่วนตัวแทนจำหน่าย John Deere หรือไปที่ StellarSupport.com เพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับคุณสมบัติเพิ่มเติมสำหรับ Surface Water Pro™

Surface Water Pro เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
Apex เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482,0000497-81-10AUG15-1/1

ข้อกำหนด

ฮาร์ดแวร์:

- จอแสดงผล GreenStar™ 2 2600 หรือจอแสดงผล GreenStar™ 3 2630 (Surface Water Pro™ Plus [SWP+] ต้องใช้จอแสดงผล GS3 2630)

เครื่องรับสัญญาณ:

- เครื่องรับสัญญาณ StarFire™ ที่ติดตั้งบนรถ (แนะนำระบบคิเนเมติกส์แบบเรียลไทม์ [RTK])
- เครื่องรับสัญญาณ StarFire™ ที่ติดตั้งบนอุปกรณ์ต่อพ่วง (SWP+ เท่านั้น)

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
Surface Water Pro เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
StarFire เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
AutoTrac เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
iGrade เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

ซอฟต์แวร์:

- SWP หรือ SWP+ ที่มีการเปิดใช้งานบนจอแสดงผล
- จอแสดงผล GreenStar™ และซอฟต์แวร์เครื่องรับสัญญาณ StarFire™ ที่อัปเดตเป็นรุ่นล่าสุด

อุปกรณ์เสริม:

- AutoTrac™ ที่มีการเปิดใช้งานบนจอแสดงผล (ไม่จำเป็นสำหรับระบบบังคับเลี้ยวแบบแมนนวล)
- iGrade™ ที่มีการเปิดใช้งานบนตัวควบคุมแอปพลิเคชัน (iGrade™ สามารถควบคุมความลึกตัดโน้มัติของอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ใช้งานร่วมกันได้)

RW00482,0000498-81-11AUG15-1/1

การเปิดใช้งาน Surface Water Pro™

PC8663—UN—29APR15



ปุ่ม Menu

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์คีย์ GreenStar™
4. เลือกแท็บ Activations (A)
5. เลือกปุ่ม Enter Code (B)
6. ใส่รหัส (C)
7. เลือกปุ่ม Accept (D)

A—แท็บ Activations (การเปิดใช้งาน)
B—ปุ่ม Enter Code (ใส่รหัส)
C—ช่องใส่ข้อมูลใส่รหัส
D—ปุ่ม Accept (ยอมรับ)

PC17340—UN—24OCT13



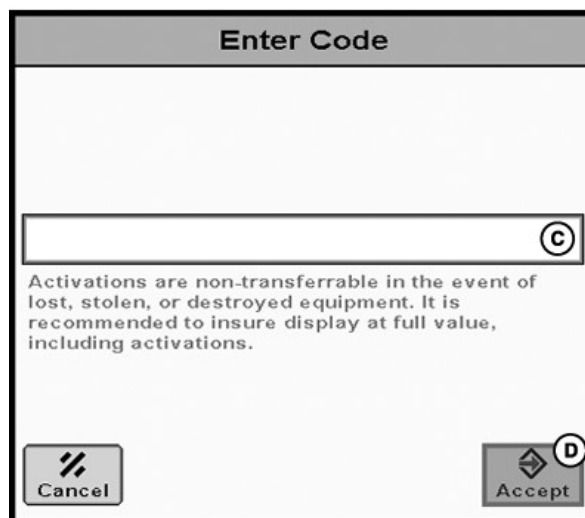
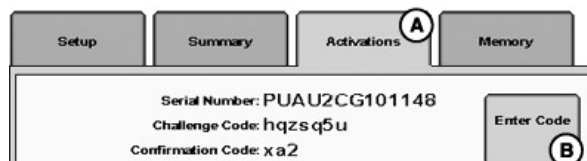
ปุ่ม GreenStar™

PC21183—UN—20MAY15



ซอฟต์แวร์คีย์ GreenStar™

PC21181—UN—20MAY15



PC21182—UN—18MAY15

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

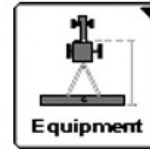
RW00482,0000499-81-23JUN15-1/1

คำอธิบายซอฟต์แวร์

GreenStar™—ซอฟต์แวร์ Equipment

PC21184—UN—20MAY15

- แท็บ Machine—ใส่ข้อมูลประเภทรถ รุ่น ชื่อ ประเภทการเชื่อมต่อ รัศมีวงเลี้ยว ความไวในการเลี้ยว และออฟเซตต่างๆ
- แท็บ Implement 1—ใส่ข้อมูลประเภทอุปกรณ์ต่อพ่วง 1 รุ่น ชื่อ ความกว้าง และออฟเซตต่างๆ
- แท็บ Implement 2—ใส่ข้อมูลประเภทอุปกรณ์ต่อพ่วง 2 รุ่น และชื่อ
- แท็บ Network—ดูและจัดการเครือข่ายไร้สาย



ซอฟต์แวร์ Equipment

RW00482,00004FA-81-03AUG15-1/1

GreenStar™—ซอฟต์แวร์ Resources

PC21150—UN—11MAY15

- แท็บ Resources—ใส่ข้อมูลลูกค้า พื้นที่ปฏิบัติงาน การดูแลรักษา และข้อมูลผู้ควบคุม
- แท็บ Conditions—ใส่ข้อมูลสภาพอากาศและพื้นที่ปฏิบัติงาน
- แท็บ Notes—ใส่ข้อมูลหรือหมายเหตุเกี่ยวกับพื้นที่ปฏิบัติงานและงาน



ซอฟต์แวร์ Resources

RW00482,00004FB-81-10AUG15-1/1

GreenStar™—ซอฟต์แวร์ Mapping

PC21152—UN—11MAY15

- แท็บ Maps—เปลี่ยนการตั้งค่าแผนที่และดูหรือบันทึกแผนที่
- แท็บ Boundaries—ตั้งค่าลูกค่า ฟาร์ม พื้นที่ปฏิบัติงาน และขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงาน
- แท็บ Flags—ตั้งค่าและติดธงเครื่องหมายให้กับตำแหน่งนั้นๆ
- แท็บ Multi-Machine—ตั้งค่าการแชร์ข้อมูลและระบบอัตโนมัติ Machine Sync



ซอฟต์แวร์ Mapping

RW00482,00004F1-81-29JUL15-1/1

GreenStar™—ซอฟต์แวร์ Guidance

PC21148—UN—11MAY15

- แท็บ View—ดูแผนที่ เลือกชื่อแทร็ก เปลี่ยนความไวในการบังคับเลี้ยว ดูแผนภูมิวงกลม AutoTrac™ หรือเปิดปิดการบังคับเลี้ยว AutoTrac™
- แท็บ Guidance Settings—ตั้งค่าโหมด Tracking ตั้งค่าการนำทางทั่วไป ตั้งค่าแทร็ก ตั้งค่าขั้นสูงให้กับ AutoTrac™ และตั้งค่าแถบไฟสถานะ
- แท็บ Shift Track Settings—ตั้งค่าและเปิดปิดการเลื่อนแทร็ก



ซอฟต์แวร์ Guidance

AutoTrac เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482,00004F4-81-29JUL15-1/1

เครื่องรับสัญญาณ StarFire™—ซอฟต์แวร์ StarFire™

PC21154—UN—11MAY15

- แท็บ Info—ดูข้อมูลทั่วไปของ StarFire™ และข้อมูลระบบกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS)
- แท็บ Setup—ตั้งค่าตำแหน่งติดตั้ง StarFire™, ตำแหน่งหน้า/หลัง, ความสูง, Optimize Shading, SF2 fallback, ชั่วโมงที่เปิดหลังการปิด และปรับเทียบโมดูลชุดเซนเซอร์พื้นที่ (TCM)
- แท็บ Activations—กรอกรหัสการเปิดใช้งานเครื่องรับสัญญาณ StarFire™
- แท็บ Serial Port—ตั้งค่าหรือเปลี่ยนการตั้งค่าของ Serial Port



ซอฟต์แวร์ StarFire™

StarFire เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482,00004F5-81-04MAY16-1/1

เครื่องรับสัญญาณ StarFire™—ซอฟต์แวร์ RTK

PC21155—UN—11MAY15

เลือกซอฟต์แวร์ RTK เพื่อตั้งค่าวิทยุเรียลไทม์โคเนมาติกส์ (RTK)



ซอฟต์แวร์ RTK

RW00482,00004F9-81-04MAY16-1/1

เครื่องรับสัญญาณ StarFire™—ซอฟต์แวร์ Satellite

PC21153—UN—11MAY15

- แท็บ Sky Plot—ดู Sky Plot และข้อมูลการติดตามดาวเทียม
- แท็บ Graph—ดูข้อมูลการติดตามดาวเทียมในรูปแบบกราฟ



ซอฟต์แวร์ Satellite Information

RW00482,00004F6-81-04MAY16-1/1

เครื่องรับสัญญาณ StarFire™—ซอฟต์แวร์ Diagnostics

PC21158—UN—11MAY15

- แท็บ Readings—ดูข้อมูลของ StarFire™ และเรียลไทม์โคเนมาติกส์ (RTK)
- แท็บ Data Logs—ดูข้อมูลโหมดค่าส่วนต่างและข้อมูลดาวเทียมของ StarFire
- แท็บ Over the Air—ดูข้อความ Over the Air



ซอฟต์แวร์ Diagnostics

StarFire เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482,00004F7-81-04MAY16-1/1

ตัวควบคุมสำหรับแอปพลิเคชัน 1100-ซอฟต์แวร์เมนูหลัก

PC21156—UN—11MAY15

- Control Main—ดูข้อมูลและเลือกฟังก์ชันการทำงานให้กับประเภทการควบคุมที่เลือกไว้ (SCV 1 หรือ SCV 3)
- Control Setup—ตั้งค่าและกรอกข้อมูลที่ต้องใช้ให้กับประเภทการควบคุมที่เลือกไว้ (SCV 1 หรือ SCV 3)
- Version Information—ดูข้อมูลต่างๆ ของ Application Controller, รีเซตข้อมูลเป็นค่าที่ตั้งจากโรงงาน หรือเปลี่ยนสถานะการวิเคราะห์ CAN บัสเป็นเปิดหรือปิด



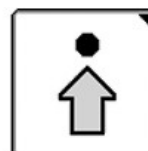
ซอฟต์แวร์เมนูหลัก

RW00482,00004F3-81-29JUL15-1/1

ตัวควบคุมสำหรับแอปพลิเคชัน 1100-ซอฟต์แวร์การตั้งค่า

PC21157—UN—11MAY15

- Control Selection—เลือกประเภทการควบคุมสำหรับวาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV) 1 หรือ 3
- SCV Threshold Setup—กรอกขอบเขตการยึดและการหดและทดสอบวาล์วเปิดหรือปิด
- Serial Port Setup—ตั้งค่าการสื่อสารของ Serial Port
- I/O Voltages—ดูค่าการอ่านแรงดันไฟฟ้าอินพุต / เอาพุต (I/O)
- Activation Entry—กรอกรหัสเปิดใช้งานของ Application Controller 1100



ซอฟต์แวร์ "การตั้งค่า"

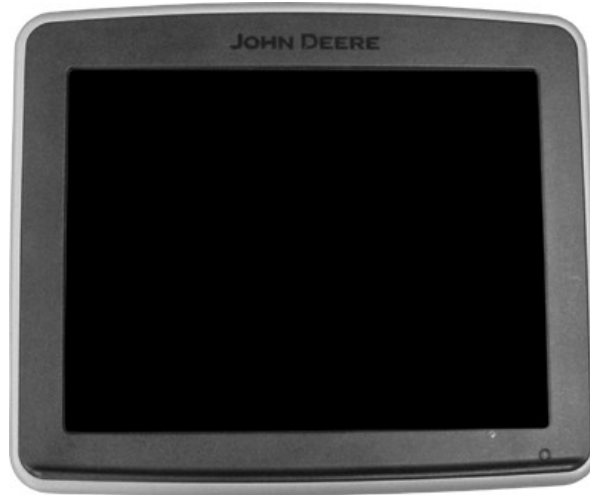
RW00482,00004F0-81-29JUL15-1/1

ส่วนประกอบของระบบ

จอแสดงผล GreenStar™

จอแสดงผล GreenStar™ เป็นส่วนประสานงานกับผู้ใช้ (User Interface) ซึ่งมีไว้ให้ผู้ควบคุมสามารถ:

- ปรับแต่งและเปรียบเทียบส่วนประกอบของระบบ
- ตรวจสอบประสิทธิภาพของระบบ
- ทำการปรับการทำงานของระบบ
- ตั้งโปรแกรมซอฟต์แวร์
- ดูการทดสอบเพื่อวิเคราะห์



PC13407—UN—20APR11

จอแสดงผล GreenStar™ 3 2630

HC94949,00006C8-81-01OCT15-1/1

เครื่องรับสัญญาณ StarFire™

เครื่องรับสัญญาณจะใช้ระบบนำทางด้วยดาวเทียมควบคุมไปกับระบบปรับแก้ความคลาดเคลื่อนของภาพดาวเทียม StarFire™ เพื่อระบุตำแหน่งและทิศทางการเคลื่อนที่ของรถ โมดูลชุดเซย์สภาพพื้นที่ในตัว (TCM) จะปรับแก้ตำแหน่งของรถเพื่อชดเชยสภาพพื้นที่ที่ไม่เรียบ ในการใช้งาน SF2 หรือเรียลไทม์โคเนมาติกส์ (RTK) ต้องมีการเปิดใช้งานเครื่องรับสัญญาณ



PC20203—UN—06NOV14

StarFire เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

HC94949,000061E-81-10AUG15-1/1

การตั้งค่าระบบ

การตั้งค่ารถและอุปกรณ์ต่อพ่วง

1. ตั้งค่ารถและอุปกรณ์ต่อพ่วง
2. ใส่ข้อมูลรถและออฟเซตต่างๆ
3. ใส่ข้อมูลอุปกรณ์ต่อพ่วงและออฟเซตต่างๆ
4. ตั้งค่าการเลื่อนแทรก

5. ตั้งค่าเครื่องรับสัญญาณระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) สำหรับรถและอุปกรณ์ต่อพ่วง (ถ้ามี)
6. ปรับโมดูลชุดเซนเซอร์สภาพพื้นที่ (TCM) ให้เหมาะสมที่สุด
7. ปรับเทียบเครื่องรับสัญญาณโมดูลชุดเซนเซอร์สภาพพื้นที่ (TCM) สำหรับรถและอุปกรณ์ต่อพ่วง (ถ้ามี)

RW00482,0000004-81-20JUL16-1/1

การตั้งค่ารถและอุปกรณ์ต่อพ่วง

ตรวจสอบการกำหนดค่าของรถและอุปกรณ์ต่อพ่วงก่อนใช้งาน Surface Water Pro™ (SWP) ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์เชื่อมต่อ

Surface Water Pro เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

ไฮดรอลิกอยู่ในตำแหน่งที่ถูกต้อง และไม่มีการเปลี่ยนอุปกรณ์ต่อพ่วงซึ่งอาจทำงานในลักษณะที่ไม่คาดคิด หรือการเปลี่ยนตำแหน่งเครื่องรับสัญญาณในแนวตั้ง

RW00482,000052A-81-10AUG15-1/1

การใส่ค่าข้อมูลและออฟเซตของรถ

PC8663—UN—29APR15



ปุ่ม Menu

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์ Equipment
4. เลือกแท็บ Machine (A)

หมายเหตุ : เมนูรถปัดขวานหรือกล่องอินพุตอาจเป็นสีเทาเมื่อระบบมีการรับรู้รถโดยอัตโนมัติ

5. เลือกหรือกรอกข้อมูลของรถ (B—G)
6. เลือกปุ่ม Change Offsets (H)

A—แท็บ Machine (รถ)
B—เมนูรถปัดขวาน Machine Type (ประเภท)
C—เมนูรถปัดขวาน Machine Model (รุ่นรถ)
D—เมนูรถปัดขวาน Machine Name (ชื่อรถ)

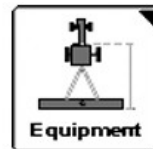
E—เมนูรถปัดขวาน Connection Type (ประเภทการเชื่อมต่อ)
F—Machine Type Drop-down Menu (รัศมีการเลี้ยวรถ)
G—Turning Sensitivity (ความไวในการเลี้ยว)
H—ปุ่ม Change Offsets (เปลี่ยนออฟเซต)

PC12685—UN—29APR15



ปุ่ม GreenStar™

PC21184—UN—20MAY15



ซอฟต์แวร์ Equipment

The screenshot shows the GreenStar system interface with the following elements:

- Machine Tab (A):** Contains fields for Machine Type (Tractor), Machine Model (7x30), Machine Name (7030), Connection Type (Rear Rigid 3-pt), Machine Turn Radius (22.0 ft), and Turning Sensitivity (70).
- Offsets Section:** Shows a diagram of a tractor with offsets of 0.0 (in), 70.9 (in), and 51.9 (in). A button labeled 'Change Offsets' (H) is present.
- Recording Source:** A dropdown menu with a hand icon.
- Documentation and Coverage:** A section with a radio button and a document icon.
- Memory Used:** A progress bar at the bottom.

PC22856—UN—19JUL16

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

มีต่อไปในหน้าถัดไป

RW00482,0000002-81-20JUL16-1/2

7. เลือกหรือกรอกข้อมูลออฟเซตของรถ (A—F)

8. เลือกปุ่ม Accept (G)

A—ระยะตามขวางจากแนวกลางของรถถึงเครื่องรับสัญญาณ GPS

B—ระยะตามยาวจากแนวเพลาน้ำที่ไม่ใช่เพลาน้ำค้ำเลี้ยวถึงเครื่องรับสัญญาณ GPS

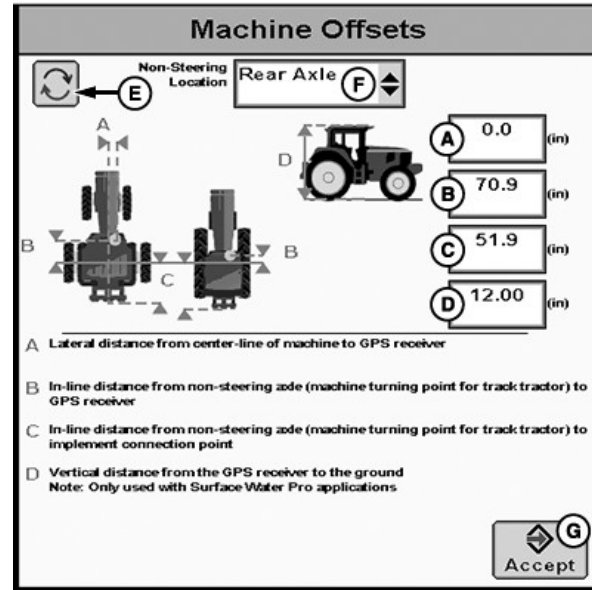
C—ระยะตามยาวจากเพลาน้ำที่ไม่ใช่เพลาน้ำค้ำเลี้ยวถึงจุดเชื่อมต่อ

D—ระยะแนวตั้งจากเครื่องรับสัญญาณ GPS ถึงพื้น

E—ปุ่มสลับออฟเซตซ้ายกับขวา

F—เมนูรอปดาวน์ตำแหน่งแนวเพลาน้ำที่ไม่ใช่เพลาน้ำค้ำเลี้ยว

G—ปุ่ม Accept



PC22886—UN—19JUL16

RW00482,0000002-81-20JUL16-2/2

การใส่ข้อมูลอุปกรณ์ต่อพ่วงและออฟเซตต่างๆ

PC8663—UN—29APR15



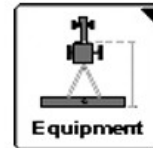
ปุ่ม Menu

PC12685—UN—29APR15



ปุ่ม GreenStar™

PC21184—UN—20MAY15



ซอฟต์แวร์ Equipment

ต้องติดตั้งเครื่องรับสัญญาณอุปกรณ์ต่อพ่วงเพื่อใส่ข้อมูลออฟเซต GPS ของอุปกรณ์ต่อพ่วง

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์ Equipment
4. เลือกแท็บ Implement 1 (A)

หมายเหตุ : ระบบจะบันทึกการตั้งค่าและการเปลี่ยนแปลงที่เกี่ยวข้องกับอุปกรณ์ต่อพ่วงใน Implement Name ปัจจุบัน Implement Name ใช้สำหรับโอนข้อมูลไปยังซอฟต์แวร์เดสก์ท็อป (ถ้ามี) เลือกชื่อที่ถูกต้องก่อนเปลี่ยนแปลงการตั้งค่า

5. เลือกข้อมูลอุปกรณ์ต่อพ่วง (B—D)
6. เลือกปุ่ม Change Widths (E)
7. ใส่ข้อมูลความกว้างของอุปกรณ์ต่อพ่วง

หมายเหตุ : ความกว้างของอุปกรณ์ต่อพ่วงใช้ในการคำนวณปริมาตรของการตัดของร่องระบายน้ำ ใส่ข้อมูลความกว้างในการทำงานของอุปกรณ์ต่อพ่วง ตัวอย่างเช่น ใส่ข้อมูลความกว้างของใบมีดตัดของแผ่นชุดเป็นความกว้างของอุปกรณ์ต่อพ่วง

8. เลือกปุ่ม GPS Offsets (F)

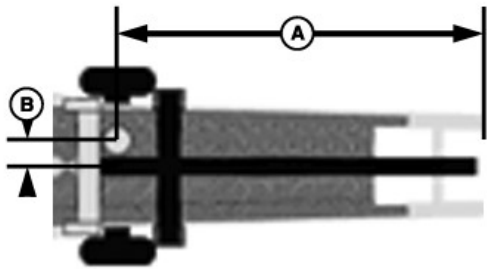
- | | |
|---|---|
| A—แท็บ Implement 1 (อุปกรณ์ต่อพ่วง 1) | D—เมนูรอปดาวน์ Implement Name (ชื่ออุปกรณ์ต่อพ่วง) |
| B—เมนูรอปดาวน์ Implement Type (ประเภทอุปกรณ์ต่อพ่วง) | E—ปุ่ม Change Widths (เปลี่ยนความกว้าง) |
| C—เมนูรอปดาวน์ Implement Model (รุ่นของอุปกรณ์ต่อพ่วง) | F—ปุ่ม GPS Offsets (ออฟเซต GPS) |

PC22860—UN—20JUL16

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

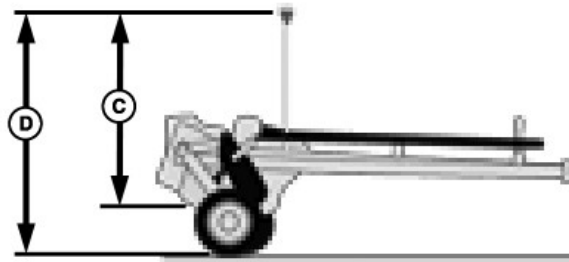
มีต่อในหน้าถัดไป

RW00482,0000003-81-20JUL16-1/2



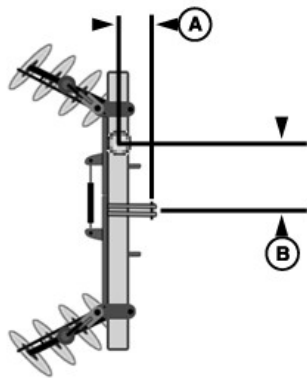
PC10378A—UN—14OCT07

ภาพมุมมองด้านบนของเครื่องขุดคุ้ยแบบหมุน



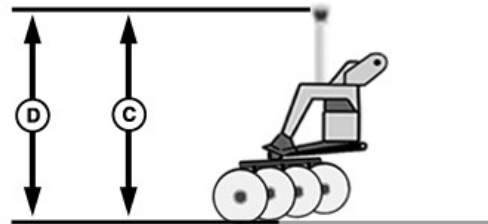
PC10377—UN—13OCT07

ภาพตัดด้านข้างของเครื่องขุดคุ้ยแบบหมุน



PC21887—UN—17SEP15

ภาพมุมมองด้านบนของการไถคันดิน



PC21886—UN—17SEP15

ภาพตัดด้านข้างของการไถคันดิน

หมายเหตุ : วัดออฟเซตอุปกรณ์ต่อพ่วงในตำแหน่งยกขึ้นจนสุด

9. เลือกหรือใส่ข้อมูลออฟเซต GPS ของอุปกรณ์ต่อพ่วง (A—E)

10. เลือกปุ่ม Accept (F)

- A—ระยะทางตามแนวจากแกนหมุนจุดต่อพ่วงถึงเครื่องรับสัญญาณ GPS
- B—ระยะตามขวางจากแนวกลางของอุปกรณ์ต่อพ่วงถึงเครื่องรับสัญญาณ GPS
- C—ระยะห่างแนวตั้งจากตัวรับสัญญาณ GPS ถึงขอบตัด

- D—ระยะห่างแนวตั้งจากตัวรับสัญญาณ GPS ถึงพื้นดินในตำแหน่งยกขึ้นจนสุด
- E—ปุ่มสลับออฟเซตซ้ายกับขวา
- F—ปุ่ม Accept

Implement 1 GPS Offsets

A 16.0 (ft)

B 4.0 (in)

C 90.00 (in)

D 96.00 (in)

Verify implement fore/aft and height offsets in the StarFire setup pages

A In-line distance from connection point to GPS receiver

B Lateral distance from implement center to GPS receiver

C Vertical distance from the GPS receiver to the cutting edge

D Distance from receiver to the ground with the implement in fully raised position.

F

PC13801—UN—02JUN11

RW00482,0000003-81-20JUL16-2/2

การตั้งค่าการเลื่อนแทรก

PC8663—UN—29APR15



ปุ่ม Menu

PC12685—UN—29APR15



ปุ่ม GreenStar™

แนะนำให้ตั้งค่าการขยับตำแหน่งเล็กน้อยที่ 30.5 ซม. (12 นิ้ว)

PC21148—UN—11MAY15



ซอฟต์แวร์ Guidance

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์ Guidance
4. เลือกแท็บ Shift Track Settings (A)
5. เลือกกล่องกาเครื่องหมาย Small Shifts (ขยับตำแหน่งเล็กน้อย) (B)
6. ใส่ค่า Small Shift (C)

A—แท็บ Shift Track Settings
(การตั้งค่าการเลื่อนแทรก)
B—กล่องกาเครื่องหมาย Small
Shifts (ขยับตำแหน่งเล็กน้อย)

C—ค่าการขยับตำแหน่งเล็กน้อย

PC22862—UN—20JUL16

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482,0000005-81-21JUL16-1/1

การตั้งค่าเครื่องรับสัญญาณระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS)

ติดตั้งเครื่องรับสัญญาณของอุปกรณ์ต่อพ่วงบนขอบตัดของอุปกรณ์ต่อพ่วง หรือตำแหน่งที่เลียนแบบการเคลื่อนที่แนวตั้งของขอบตัดโดยตรง ที่ศทางการติดตั้งเครื่องรับสัญญาณที่แนะนำสำหรับเครื่องรับสัญญาณของอุปกรณ์ต่อพ่วงคือ เดินหน้า

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม StarFire™

- ปุ่ม StarFire™ Machine
- ปุ่ม StarFire™ Implement

อุปกรณ์ต่อพ่วง (A) แสดงอยู่ด้านบนของหน้าจอถ้าเลือกปุ่ม StarFire™ Implement

3. เลือกแท็บ Setup (B)
4. เลือก Correction Mode (C) ถ้าใช้สัญญาณ StarFire™ ถ้าต้องการเปิดหรือปิดระบบคิเนแมติกส์แบบเรียลไทม์ (RTK) ให้กำหนดค่า RTK

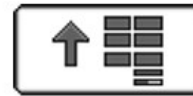
(กรุณาดูคู่มือการใช้งานเครื่องรับสัญญาณ StarFire™ หรือ RTK)

หมายเหตุ : ถ้าตรวจพบรถหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงโดยอัตโนมัติ Mount Direction (D), Fore/Aft (E) และ (หรือ) Height (F) อาจเป็นสีเทาและไม่สามารถเปลี่ยนแปลงได้

5. ถ้าไม่เป็นสีเทา ให้เลือก Mount Direction
6. ถ้าไม่เป็นสีเทา ให้ใส่ข้อมูล Fore/Aft และ (หรือ) Height ความสูงจะวัดจากพื้นขึ้นมาถึงตรงกลางฝาครอบเครื่องรับสัญญาณ (G) หรือที่ปลายยอดของเสาอากาศภายนอก (H) (ถ้ามี) (สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูคู่มือการใช้งาน StarFire™)

- | | |
|--------------------|--------------------|
| A—อุปกรณ์ต่อพ่วง | E—ส่วนหัว/ส่วนท้าย |
| B—แท็บ Setup | F—ความสูง |
| C—โหมดการแก้ไข | G—เครื่องรับสัญญาณ |
| D—ทิศทางการติดตั้ง | H—เสาอากาศภายนอก |

PC8663—UN—29APR15



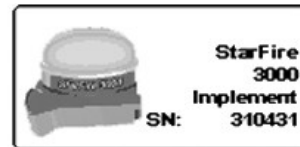
ปุ่ม Menu

PC13006—UN—05NOV14

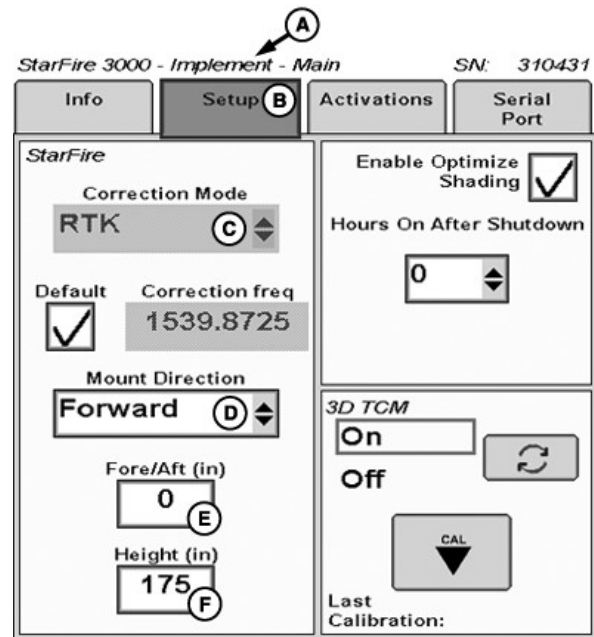


ปุ่ม StarFire™ Machine

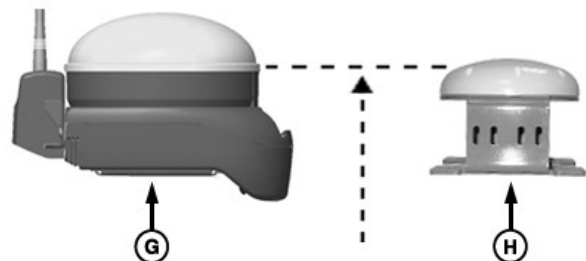
PC20634—UN—19DEC14



ปุ่ม StarFire™ Implement



PC20941—UN—09MAR15



PC23079—UN—20SEP16

StarFire เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482,00004AF-81-30NOV16-1/1

การปรับโมดูลชดเชยสภาพพื้นที่ (TCM) ให้เหมาะสมที่สุด

PC8663—UN—29APR15

PC13006—UN—05NOV14



ปุ่ม Menu



ปุ่ม StarFire™

ทำให้การปรับเทียบ TCM เหมาะสมที่สุดโดยใช้หน่วยวัดแรงเฉื่อย (IMU) วัด Roll Angle (A) และ Yaw Rate (B) ก่อนทำการปรับเทียบ TCM

PC21154—UN—11MAY15



ซอฟต์แวร์ StarFire™

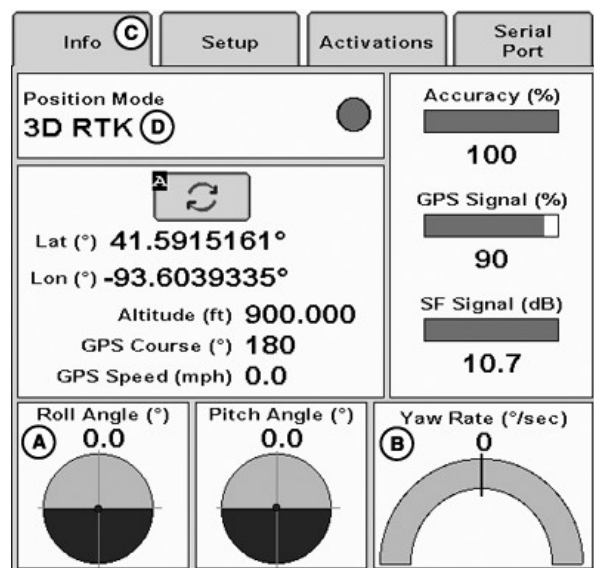
1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม StarFire™
3. เลือกซอฟต์แวร์ StarFire™
4. เลือกแท็บ Info (C)
5. ตรวจสอบว่าโหมดตำแหน่ง 3D (D) เชื่อมต่อสัญญาณ SF1 หรือ ดีขึ้น
6. ขับรถในแบบการขับเพื่อปรับ TCM ให้เหมาะสมที่สุดสองครั้ง เพื่อให้ IMU เริ่มต้นทำงาน
7. ทำการปรับเทียบ TCM ให้เสร็จสมบูรณ์
(กรุณาดูการปรับเทียบโมดูลชดเชยสภาพพื้นที่ [TCM])

A—Roll Angle (มุมโคลง)

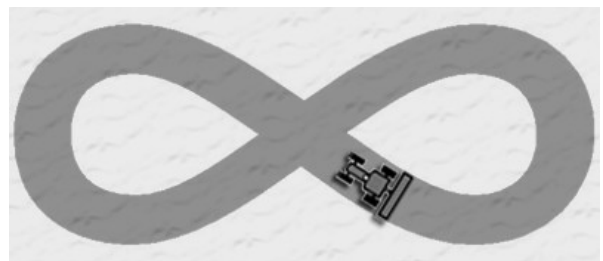
B—Yaw Rate (อัตราการส่าย)

C—แท็บ Info (ข้อมูล)

D—Position Mode (โหมดตำแหน่ง)



PC21396—UN—27JUL15



PC21419—UN—30JUL15

รูปแบบการขับเพื่อปรับ TCM ให้เหมาะสมที่สุด

StarFire เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482,0000525-81-04MAY16-1/1

การปรับเทียบโมดูลชุดเซนเซอร์พื้นที่ (TCM)

เลือกปุ่มสลับ TCM (A) เพื่อเปิดหรือปิด TCM เมื่อปิด TCM ข้อความจากระบบกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (Global Positioning System หรือ GPS) ของ StarFire™ เกี่ยวกับไดนามิกของรถหรือทางลาดเอียงด้านข้างจะไม่ถูกปรับแก้ ค่าเริ่มต้นของ TCM จะอยู่ที่เปิด ขณะกำลังหมุนเวียนพลังงาน

หมายเหตุ : จะต้องเปิด TCM เพื่อเปิดใช้งาน AutoTrac™

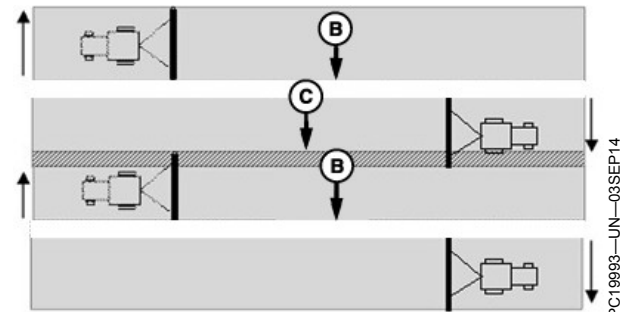
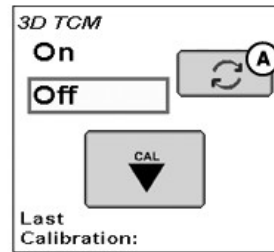
ปรับเทียบ TCM เพื่อให้เครื่องรับสัญญาณสามารถกำหนดมุมโรลศูนย์องศาและมุมพิตช์ได้

ก่อนทำการปรับเทียบ ควรตรวจสอบให้แน่ใจว่ารถและอุปกรณ์อยู่ในสภาพที่ดีและพร้อมใช้งาน ต้องทำการถ่วงน้ำหนักและเติมลมยางให้ถูกต้อง ลดอุปกรณ์ต่อพ่วงลงมาให้ใกล้ตำแหน่งการทำงานมากที่สุดเท่าที่จะเป็นไปได้เมื่อทำการปรับเทียบ

ปรับเทียบ TCM ทุกครั้งที่มีการถอดเครื่องรับสัญญาณออกจากรถ และมีการติดตั้งกลับเข้าที่ หรือในกรณีที่มีการเปลี่ยนแปลงมุม TCM ที่เกี่ยวกับรถ การเปลี่ยนแปลงมุม TCM ที่เกี่ยวกับรถจะทำให้เกิดออฟเซตและอาจทำให้ดูเหมือนเกิดการข้าม (B) หรือการทับซ้อน (C) ตลอดรอบการเคลื่อนที่แต่ละรอบ สาเหตุที่ทำให้เกิดออฟเซตนี้อาจมาจากโครงยึด StarFire™ มีออฟเซตเล็กน้อย, ห้องขับเคลื่อนของรถมีออฟเซตเล็กน้อย หรือแรงดันลมยางแต่ละด้านที่ไม่เท่ากัน

เพื่อกำจัดออฟเซต ให้จอดรถบนพื้นราบและปรับเทียบ TCM ซับไปยังทางผ่านหนึ่ง เลี้ยวกลับ และขับผ่านทางผ่านเดิมในทิศทางตรง

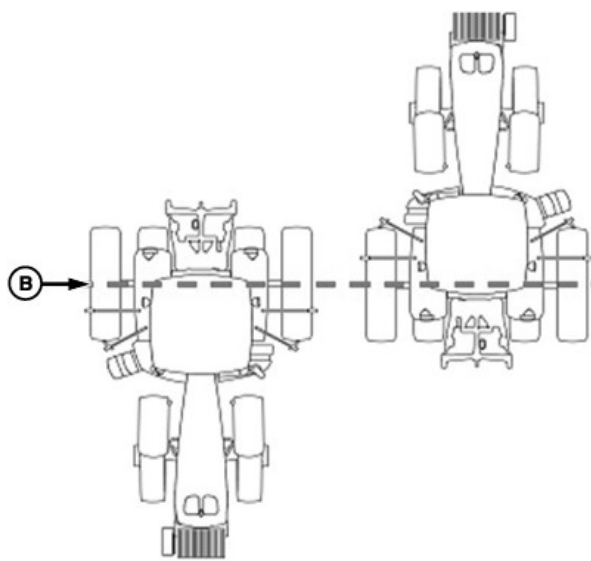
StarFire เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
AutoTrac เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company



A—ปุ่มสลับ TCM
B—ข้าม

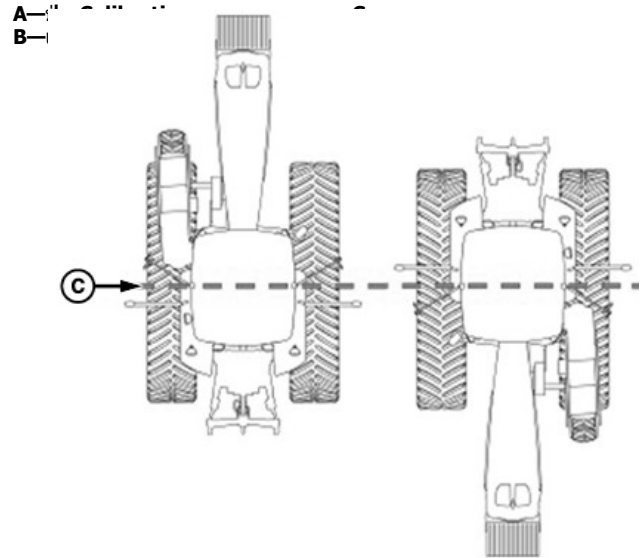
C—ระยะเหลื่อม

กันข้าม หากรถไม่ขับผ่านทางผ่านเดิม ให้วัดระยะออฟเซต และป้อนค่าลงในออฟเซตอุปกรณ์ต่อพ่วง



รถที่มีเพลาลหน้าแบบลอยตัว

PC19995—UN—03SEP14



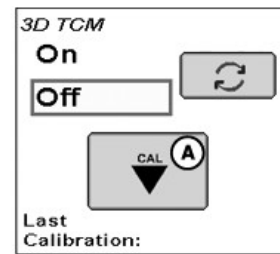
รถที่ใช้ล้อยางหรือล้อสายพานที่มีเพลาลปรับไม่ได้

PC19996—UN—03SEP14

จัดรถบนพื้นราบและปรับเทียบโมดูลชุดเซนสภาพพื้นที่ (TCM)

1. จอดรถบนพื้นราบ มั่นคง และหยุดรถให้สนิท (ห้องขับไม่โคลง)
2. ทำเครื่องหมายระบุตำแหน่งของยางหรือล้อสายพานที่พื้นเพลาบันทึกตำแหน่งของเพลาล
3. เลือกปุ่ม Calibration (A)
4. เลือกปุ่ม Accept แถบสถานะการปรับเทียบจะปรากฏ จากนั้นจะหายไปเมื่อดำเนินการเสร็จ
5. เลี้ยวรถ 180 องศา เพื่อให้หันไปในทิศทางตรงกันข้าม ตรวจสอบให้แน่ใจว่ายางอยู่ในตำแหน่งที่เหมาะสมสำหรับเพลาลหน้าแบบปรับไม่ได้หรือแบบลอยตัว และรถหยุดสนิท (ห้องขับไม่โคลง)
 - สำหรับรถที่มีเพลาลหน้าแบบลอยตัว (MFWD (ระบบขับเคลื่อนล้อหน้าทางกล), ILS™ (ระบบกันสะเทือนแบบแกนต่ออิสระ), TLS™ (ระบบกันสะเทือนแบบสามแกน)) ให้วางล้อโดยให้เพลาลหลัง (A) อยู่ในตำแหน่งเดียวกันขณะทำการปรับเทียบแบบ 2 จุด
 - สำหรับรถที่ใช้ล้อยางหรือล้อสายพานที่มีเพลาลปรับไม่ได้ (รถแทรกเตอร์รุ่นล้อสายพาน, รถฟนยาสีร์ส 47X0 และ 49X0, รถแทรกเตอร์รุ่นล้อยางสีร์ส 9000 และ 9020) วาง

ILS เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
TLS เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company



PC22267—UN—14MAR16



ปุ่มยอมรับ

ล้อยางหรือล้อสายพานโดยให้จุดหมุนของรถ (C) อยู่ในตำแหน่งเดียวกันขณะหันไปในทิศทางใดทิศทางหนึ่ง

6. เลือกปุ่ม Accept แถบสถานะการปรับเทียบจะปรากฏ จากนั้นจะหายไปเมื่อดำเนินการเสร็จ
7. เลือกปุ่ม Accept เพื่อกลับไปแท็บ Setup หากทำการปรับเทียบไม่สำเร็จ ให้ทำการปรับเทียบ TCM อีกครั้ง

PC19994—UN—04SEP14

DK01672,000019E-81-14MAR16-2/2

แผนที่ลักษณะภูมิประเทศ

แผนที่พื้นผิว

หมายเหตุ : เพื่อให้ทำงานได้สะดวก ให้ใช้ Layout Manger ในการกำหนดค่าหน้าหลักของจอแสดงผลสำหรับการทำงานโดยเฉพาะ

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูคู่มือการใช้งานจอแสดงผล GreenStar™ 3 2630)

แผนที่ลักษณะภูมิประเทศและระดับความสูงทำให้เห็นภาพภูมิประเทศสำหรับพื้นที่โดยเฉพาะ สามารถนำแผนที่เหล่านี้ไปใช้อ้างอิงในการเคลื่อนย้ายวัตถุออกจากพื้นที่ที่สูงกว่าไปยังพื้นที่ต่ำกว่าก่อนกำหนดรูปแบบพื้นที่ราบ เมื่อกำหนดแนวแบ่งเขตและจัดทำการสำรวจรังวัดแล้ว สามารถสร้างแผนที่เป็นกระดาษสำหรับอ้างอิง หรือเป็นเลย์เออร์พื้นหลังแสดงบนจอแสดงผล GS3 2630 ได้

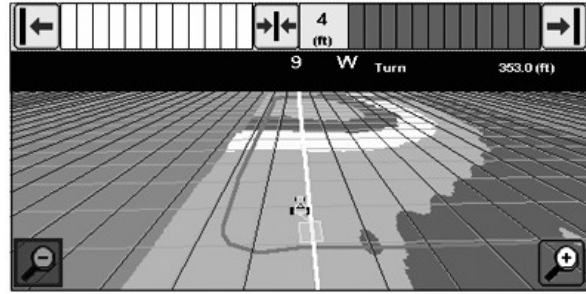
หมายเหตุ : แผนที่ระดับความสูงมีคำอธิบายแผนที่ห้าสี ตำแหน่งระดับความสูงต่ำสุดและสูงสุดเป็นตัวกำหนดแนวแบ่งเขต โดยระบบจะคำนวณความแตกต่างระหว่างระดับความสูงต่ำสุดและสูงสุด และเว้นช่วงระดับความสูงเท่ากันในกลุ่มสีทั้งห้าสี

- สีน้ำเงิน = ตำแหน่งระดับความสูงที่สุด
- สีเขียว
- เหลือง
- สีส้ม
- สีแดง = ตำแหน่งระดับความสูงต่ำสุด

แหล่งข้อมูลที่มีสำหรับข้อมูลระดับความสูง:

- การสำรวจ Surface Water Pro™ Plus (สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูแผนที่ลักษณะภูมิประเทศ)
- เอกสารอ้างอิงช่วงชั้นระดับความสูง

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
Surface Water Pro เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
Apex เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company



แผนที่ลักษณะภูมิประเทศ

จอแสดงผล GS3 2630 จะบันทึกข้อมูลระดับความสูงเมื่อบันทึกข้อมูลแอปพลิเคชันของผลิตภัณฑ์ การเพาะปลูก การเก็บเกี่ยว หรือการไถเตรียมดิน Apex™ สามารถสร้างแผนที่ระดับความสูงเป็นแผนที่พื้นหลังได้ (สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูวิธีใช้ Apex™)

- GSDNet (ใช้งานได้ในสหรัฐอเมริกาเท่านั้น)
GSDNet ต้องมีแนวแบ่งเขตและเอกสารอ้างอิงช่วงชั้นระดับความสูงของพื้นที่ที่จะทำแผนที่ GSDNet มีแผนที่ต่อไปนี้:
 - แผนที่ข้อมูลระดับความสูง
 - แผนที่ระดับความสูงแบบดิจิทัล
 - แผนที่การระบายน้ำ
 - แผนที่แอ่ง
- ข้างสำรวจรังวัดที่ดิน
ข้างสำรวจรังวัดที่ดินเอกชนเป็นแหล่งข้อมูลแผนที่ระดับความสูง ข้างสำรวจอาจมีข้อมูลเป็น Shapefile หรือไฟล์ CSV ซึ่งสามารถอิมพอร์ตข้อมูลไปยัง Apex™ ได้

RW00482,00004C5-81-19JUN15-1/1

เรียกข้อมูลแผนที่ระดับความสูง

PC8663—UN—29APR15

ถ้ามีการบันทึกแผนที่ระดับความสูงไว้ก่อนหน้านี้ สามารถเรียกคืนข้อมูลได้

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์ Resources
4. เลือกแท็บ Resources (A)
5. เลือก Client (B), Farm (C) และ Field (D) จากเมนูรอปดาวน์

A—แท็บ Resources (ทรัพยากร) **C**—เมนูรอปดาวน์ฟาร์ม
B—เมนูรอปดาวน์ลูกค้า **D**—เมนูรอปดาวน์พื้นที่ปฏิบัติงาน



ปุ่ม Menu

PC12685—UN—29APR15



ปุ่ม GreenStar™

PC21150—UN—11MAY15



ซอฟต์แวร์ Resources

Resources (A)	Conditions	Notes
Client: John Deere (B) Farm: Test Farm (C) Field: West Field (D) Task: Grading Crop Season: 2015 Operator: Bubba Lic #:	3.09 (ac) 	Field Locator (Requires exterior boundary) Field Locator On/Off ☐ Find Field

PC21283—UN—17JUN15

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

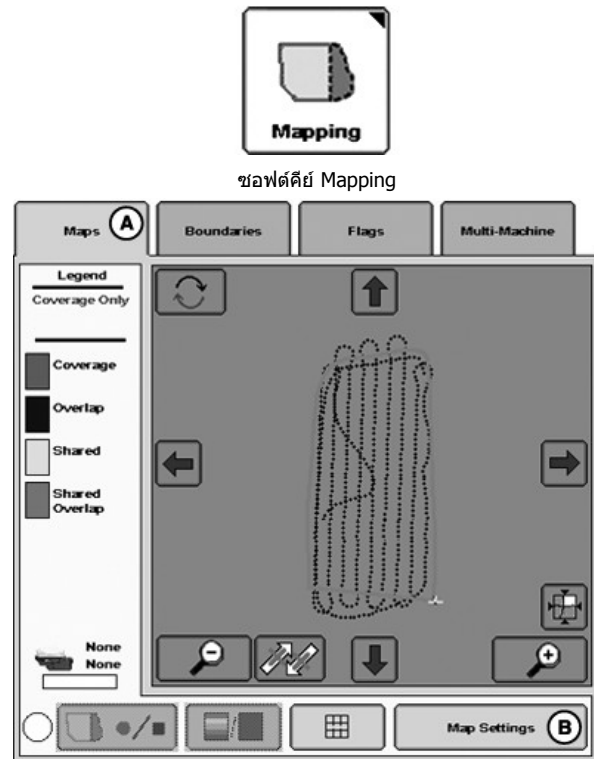
มีต่อไปหน้าถัดไป

RW00482,00004C9-81-10AUG15-1/2

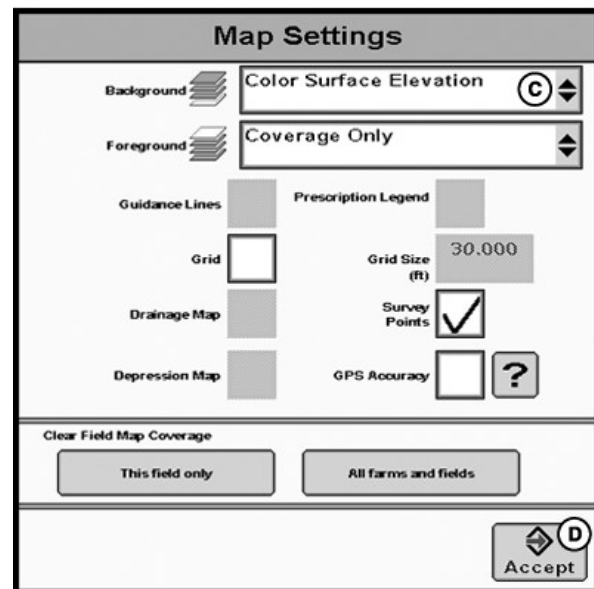
6. เลือกซอฟต์แวร์ Mapping
7. เลือกแท็บ Maps (A)
8. เลือกปุ่ม Map Settings (B)
9. เลือกสีระดับความสูงตามพื้นผิวจากเมนูรอปดาวน์พื้นหลัง (C)
10. เลือกปุ่ม Accept (D)

A—แท็บ Maps (แผนที่)
B—ปุ่ม Map Settings (การตั้งค่าแผนที่)
C—เมนูรอปดาวน์พื้นหลัง
D—ปุ่ม Accept

PC21152—UN—11MAY15



PC21281—UN—17JUN15



PC21282—UN—17JUN15

RW00482,00004C9-81-10AUG15-2/2

การตั้งค่าการสำรวจ

การตั้งค่าการสำรวจ

ข้อมูลที่เป็น:

1. การตั้งค่า Client, Farm, Field และ Task
2. บันทึกแนวแบ่งเขตภายนอก
3. การตั้งค่าการสำรวจ

ข้อมูลเสริม:

1. จัดการการตั้งค่าเกณฑ์มาตรฐาน
2. สร้างจุดควบคุมเกณฑ์มาตรฐาน
3. การเปรียบเทียบจุดควบคุม

RW00482,000050A-81-22JUN15-1/1

การตั้งค่า Client, Farm, Field และ Task

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์ Resources
4. เลือกแท็บ Resources (A)
5. เลือกหรือใส่ข้อมูล Client (B), Farm (C), Field (D) และ Task (E) จากเมนูรอปดาวน์

หมายเหตุ : จำเป็นต้องใส่ข้อมูลงานเมื่อใช้เอกสารเท่านั้น ไม่จำเป็นต้องตั้งค่าแนวคันดินหรือร่องน้ำ AutoTrac™

A—แท็บ Resources (ทรัพยากร) D—เมนูรอปดาวน์พื้นที่ปฏิบัติงาน
B—เมนูรอปดาวน์ลูกค้า E—เมนูรอปดาวน์งาน
C—เมนูรอปดาวน์ฟาร์ม

PC8663—UN—29APR15



ปุ่ม Menu

PC12685—UN—29APR15



ปุ่ม GreenStar™

PC21150—UN—11MAY15



ซอฟต์แวร์ Resources

Resources	Conditions	Notes
Client: John Deere (B)		0.00 (ac)
Farm: Test Farm (C)		
Field: West Field (D)		
Task: Planting (E)		
Crop Season: 2015		
Operator: Bubba		
Lic #		
		Field Locator (Requires exterior boundary)
		Field Locator On/Off ☐
		Find Field

PC21117—UN—27APR15

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
AutoTrac เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482,000050B-81-10AUG15-1/1

การบันทึกแนวแบ่งเขตภายนอก

PC8663—UN—29APR15



រៀង Menu

หมายเหตุ : แนวแบ่งเขตที่แม่นยำจำเป็นสำหรับประสิทธิภาพการทำงานของระบบที่แม่นยำ และจำเป็นสำหรับฟังก์ชันการสำรวจ

หมายเหตุ : แนะนำให้ใช้ข้อมูลแนวแบ่งเขต แต่ไม่จำเป็นต้องใช้
ข้อมูลแนวคันดินและร่องน้ำ

1. ขับรถไปยังแนวแบ่งเขตของพื้นที่ปฏิบัติงาน
2. เลือกปุ่ม Menu
3. เลือกปุ่ม GreenStar™
4. เลือกซอฟต์แวร์คีย์ Mapping
5. เลือกแท็บ Boundaries (A)
6. เลือก Client (B), Farm (C) และ Field (D) จากเมนูรอบดาวน
7. เลือก Exterior จากเมนูรอบดาวนประเภทแนวแบ่งเขต (E)
8. เลือกออฟเซตแนวแบ่งเขต (F) แล้วใส่ข้อมูลระยะจากเครื่องรับสัญญาณ GPS ถึงชายขอบพื้นที่ปฏิบัติงาน ป้อนค่า 0 ถ้าไม่ใช้ออฟเซต
9. เลือกปุ่มสลับอลออฟเซต (G) เพื่อเลือกด้านซ้ายหรือด้านขวาของรถหรืออุปกรณ์ต่อพ่วง
10. เลือกปุ่มบันทึก (H) ไฟแสดงสถานะการบันทึก (I) จะกะพริบขณะกำลังบันทึก และติดสว่างขณะหยุดชั่วคราว

หมายเหตุ : แนวแบ่งเขตไม่สามารถตัดกันได้ เลือกปุ่มบันทึก/หยุดชั่วคราว (H) ก่อนหยุด เริ่มขับรถเดินหน้าก่อนบันทึกอีกครั้ง

- 11.เมื่อบันทึกเสร็จ ให้เลือกปุ่มหยุดการบันทึก (J)

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับแนวแบ่งเขต กรณาดูคู่มือการใช้งานจอแสดงผล GreenStar™ 3 2630)

PC12685—UN—29APR15

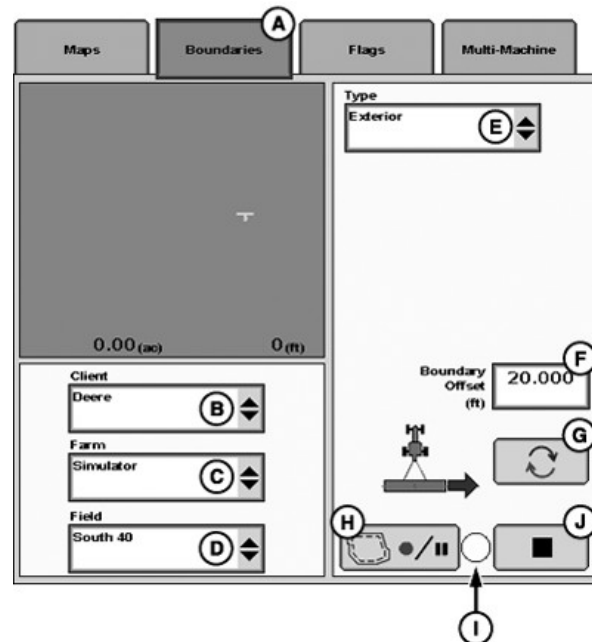


ប្រព័ន្ធ GreenStar™

PC21152—UN—11MAY15



ซอฟต์แวร์ Mapping



BC21033 IN 01APB1E

- | | |
|---|---|
| A –แท็บ Boundaries (แนวแบ่งเขต) | F –ช่องใส่ข้อมูลออฟเซตแนวแบ่งเขต |
| B –เมนูรอปดาวน์ลูกคำ | G –ปุ่มสลับออฟเซต |
| C –เมนูรอปดาวน์ฟาร์ม | H –ปุ่มบันทึกและหยุดชั่วคราว |
| D –เมนูรอปดาวน์พื้นที่ปฏิบัติงาน | I –ไฟแสดงสถานะการบันทึก |
| E –เมนูรอปดาวน์ประเภทแนวแบ่งเขต | J –ปุ่มหยุดการบันทึก |

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482.000050C-81-10AUG15-1/1

การตั้งค่าโหมดสำรวจ

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์การจัดการน้ำ

PC8663—UN—29APR15



ปุ่ม Menu

PC12685—UN—29APR15



ปุ่ม GreenStar™

PC21185—UN—21MAY15



ซอฟต์แวร์การจัดการน้ำ

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

มีต่อไปในหน้าถัดไป

RW00482,00004DB-81-10AUG15-1/2

4. เลือกแท็บ Setup (A)

5. เลือกโหมดสำรวจจากเมนูรอบดาวน (B)

- อิงระยะ—เหมาะสำหรับการสำรวจด้วยความเร็วต่ำกว่า จุดสำรวจเว้นระยะเท่าๆ กันตามระยะที่ผู้ใช้กำหนด
- อิงเวลา—เหมาะสำหรับการสำรวจด้วยความเร็วสูงขึ้น ระยะระหว่างจุดสำรวจแตกต่างกันตามความเร็วและรอบเวลา

6. ใส่ข้อมูลรอบเวลาสำรวจ (C)

7. เลือกแหล่งเครื่องรับสัญญาณจากเมนูรอบดาวน (D)

8. สำหรับ Surface Water Pro™ Plus ให้ใส่ข้อมูลขนาดขั้นของแถบความแม่นยำในแนวดิ่ง (E) ขนาดขั้นนั้นใช้ระบุระยะแนวดิ่งที่ทริกเกอร์สคริปต์แถบไฟสถานะ (ผลต่างระหว่างความสูงในการออกแบบการระบายน้ำ และความสูงของใบมีดตัด)

9. เลือกปุ่ม Map Settings (F) เพื่อแก้ไขการตั้งค่าแผนที่ตามความต้องการของผู้ควบคุม ตัวอย่างเช่น การตั้งค่าแผนที่ระดับความสูงเป็นเลเยอร์พื้นหลัง

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูคู่มือการใช้งานจอแสดงผล GreenStar™ 3 2630)

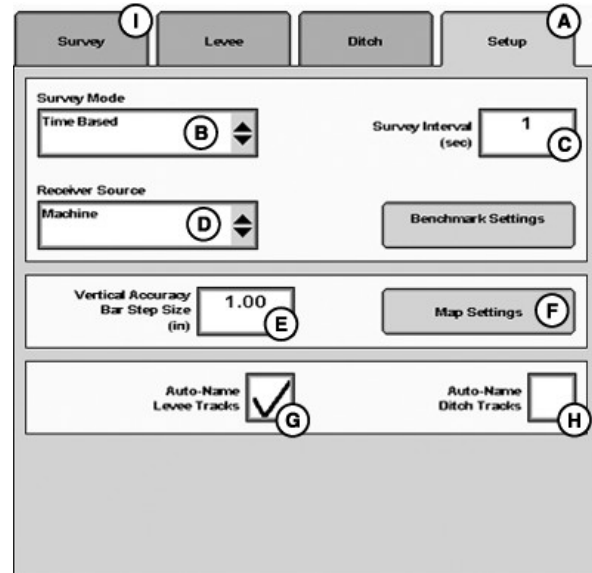
10. เลือก Auto-Name Levee Tracks (G) เพื่อตั้งชื่อแนวร่องน้ำโดยอัตโนมัติเป็นตัวเลข เริ่มต้นที่ 1 และเพิ่มขึ้นแต่ละครั้งที่มีการสร้างร่องน้ำใหม่ ถ้าไม่เลือก ผู้ควบคุมต้องตั้งชื่อแนวร่องน้ำใหม่

11. เลือก Auto-Name Ditch Tracks (H) เพื่อตั้งชื่อแนวคันดินโดยอัตโนมัติเป็นตัวเลข เริ่มต้นที่ 1 และเพิ่มขึ้นแต่ละครั้งที่มีการสร้างแนวคันดินใหม่ ถ้าไม่เลือก ผู้ควบคุมต้องตั้งชื่อแนวคันดินใหม่

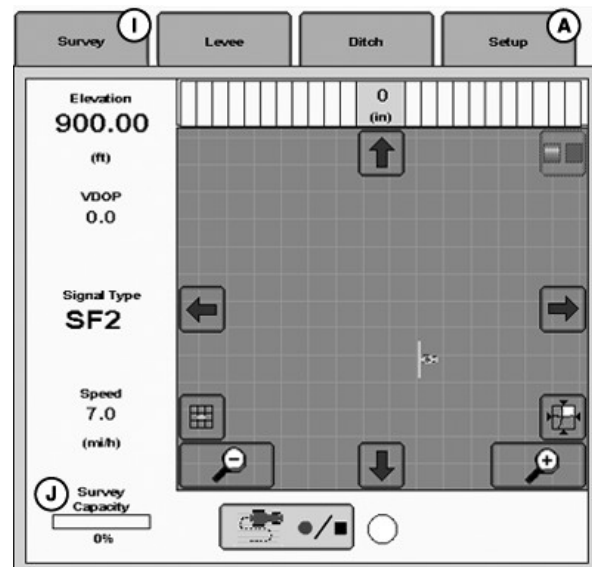
12. เลือกแท็บ Survey (I) และตรวจสอบจอแสดงผล Survey Capacity (J) พอที่จะจัดเก็บข้อมูลเพิ่มเติม

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูคู่มือการใช้งานจอแสดงผล GreenStar™ 3 2630

- | | |
|--|--|
| A —แท็บ Setup (การตั้งค่า) | F —ปุ่มการตั้งค่าแผนที่ |
| B —เมนูรอบดาวนโหมดสำรวจ | G —ช่องใส่ข้อมูลตั้งชื่อแนวร่องน้ำอัตโนมัติ |
| C —ช่องใส่ข้อมูลรอบเวลาสำรวจ | H —ช่องใส่ข้อมูลตั้งชื่อแนวคันดินอัตโนมัติ |
| D —เมนูรอบดาวนแหล่งเครื่องรับสัญญาณ | I —แท็บ Survey (การสำรวจ) |
| E —ช่องใส่ข้อมูลขนาดขั้นของแถบความแม่นยำในแนวดิ่ง | J —ความสามารถในการสำรวจ |



PC21111—UN—24APR15



PC21112—UN—21MAY15

Surface Water Pro เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482,00004DB-81-10AUG15-2/2

การตั้งค่าเกณฑ์มาตรฐาน

เกณฑ์มาตรฐานเป็นจุดควบคุมภายในพื้นที่ปฏิบัติงาน ซึ่งใช้พิจารณาความคลาดเคลื่อนของ GPS เมื่อสร้างจุดควบคุมแล้ว ให้ปักธงหรือทำเครื่องหมายที่ตำแหน่ง เพื่อให้ผู้ควบคุมสามารถกลับไปยังตำแหน่งดังกล่าว และทำการเปรียบเทียบผลต่างของ (GPS) ผลต่างคือ ค่าส่วนต่างระหว่างพิกัด GPS ของจุดควบคุมที่บันทึกไว้ และพิกัด GPS ในปัจจุบัน ผลต่างใช้ชดเชยสำหรับคลาดเคลื่อนของ GPS

⚠ ระวัง : ป้องกันการบาดเจ็บจากอุบัติเหตุชนกับการจราจรในบริเวณใกล้เคียง ห้ามกำหนดค่าเกณฑ์มาตรฐานในพื้นที่ที่มีการจราจรหนาแน่น เช่น ถนน และสะพาน ใช้สถานที่ที่ไม่มีผู้ใดอยู่บริเวณใกล้เคียง และเข้าออกได้สะดวก

แนะนำให้ใช้เกณฑ์มาตรฐานถ้าใช้ระบบคิเนแมติกส์แบบเรียลไทม์ (RTK) หรือการแก้ไข SF2 ในการสำรวจแบบเร็ว เกณฑ์มาตรฐานช่วยให้ผู้ใช้สถานีฐานการสำรวจแบบเร็วมีความแม่นยำมาเสมอใกล้เคียงกับสถานีฐานถาวร

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์การจัดการน้ำ
4. เลือกแท็บ Setup (A)
5. เลือกปุ่ม Benchmark Settings (B)

A—แท็บ Setup (การตั้งค่า)

B—ปุ่มการตั้งค่าเกณฑ์มาตรฐาน

PC8663—UN—29APR15



ปุ่ม Menu

PC12685—UN—29APR15



ปุ่ม GreenStar™

PC21185—UN—21MAY15



ซอฟต์แวร์การจัดการน้ำ

PC21113—UN—24APR15

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

มีต่อไปในหน้าถัดไป

RW00482,00004DC-81-29SEP15-1/2

สามารถสร้างจุดควบคุมและการเปรียบเทียบผลต่างได้ครั้งเดียวเท่านั้นในแต่ละพื้นที่ปฏิบัติงาน

เมนูรอปดาวน์ Control Point (A)—แสดงจุดควบคุมที่มีอยู่สำหรับพื้นที่ปฏิบัติงาน หรือช่วยให้ผู้ควบคุมสามารถสร้างจุดควบคุมใหม่ได้ การเปลี่ยนแปลงจุดควบคุมจะอัปเดตข้อมูลตำแหน่งที่แสดง

ปุ่ม Set Point (B)—ตั้งค่าพิกัด GPS และวันที่สำหรับจุดควบคุม

ช่องใส่ข้อมูล Mast Height (C)—กำหนดความสูงของโครงติดตั้งถ้าใช้เครื่องรับสัญญาณของอุปกรณ์ต่อพ่วงกำหนดจุดควบคุม ความสูงของโครงติดตั้งบนแผ่นชุดจะเท่ากับระยะของอุปกรณ์ต่อพ่วง C จากการตั้งค่าอุปกรณ์ GreenStar™

ปุ่ม Calibrate (D)—คำนวณผลต่างระหว่างพิกัด GPS ปัจจุบันและพิกัด GPS ของจุดควบคุม ระบบจะบันทึกค่าเป็นผลต่างของพื้นที่ปฏิบัติงาน

เมื่อต้องการเปิดใช้งานปุ่ม:

- ต้องเลือกจุดควบคุมที่ถูกต้องจากเมนูรอปดาวน์
- ต้องมีสัญญาณ GPS
- ผู้ควบคุมต้องใส่ข้อมูลความสูงของโครงติดตั้งที่ถูกต้อง

ปุ่ม Clear (E)—ล้างการตั้งค่าผลต่าง

ปุ่ม Enter (F)—บันทึกการเปลี่ยนแปลง และกลับไปหน้าจอหน้า

A—เมนูรอปดาวน์จุดควบคุม
B—ปุ่ม Set Point (กำหนดจุด)
C—ช่องใส่ข้อมูลความสูงของโครงติดตั้ง

D—ปุ่ม Calibrate (ปรับเทียบ)
E—ปุ่ม Clear (ล้าง)
F—ปุ่ม Enter

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482,00004DC-81-29SEP15-2/2

การสร้างจุดควบคุมเกณฑ์มาตรฐาน

1. วางเครื่องรับสัญญาณที่จุดควบคุม

หมายเหตุ : ห้ามเคลื่อนย้ายเครื่องรับสัญญาณ StarFire 3000 ในระหว่างการสร้างจุดควบคุมเกณฑ์มาตรฐาน ถ้ามีการเคลื่อนย้ายอาจทำให้เกณฑ์มาตรฐานคลาดเคลื่อนได้

2. จากช่องใส่ข้อมูลรอปดาวน์จุดควบคุม (A) เลือก NEW (ใหม่)

3. พิมพ์ชื่อของจุดควบคุม

4. ใส่ข้อมูลความสูงของโครงติดตั้งในช่องใส่ข้อมูล MAST HEIGHT (C) ถ้าใช้เครื่องรับสัญญาณของอุปกรณ์ต่อพ่วง กำหนดจุดควบคุม ความสูงของโครงติดตั้งบนแผ่นชุดจะเท่ากับระยะของอุปกรณ์ต่อพ่วง C ในกรณีทีลดใบมีดลงกับพื้น หรือเท่ากับระยะของอุปกรณ์ต่อพ่วง D ถ้ายกใบมีดขึ้นจนสุด

5. เลือกปุ่ม SET POINT (B)

6. เลือกปุ่ม Enter (F)

- A—ช่องใส่ข้อมูลรอปดาวน์จุดควบคุม
B—ปุ่ม SET POINT (กำหนดจุด)
C—ช่องใส่ข้อมูลความสูงของโครงติดตั้ง
D—ปุ่ม CALIBRATE (ปรับเทียบ)
E—ปุ่ม CLEAR (ล้าง)
F—ปุ่ม ENTER

JS56696,00009DC-81-12MAY11-1/1

การปรับเทียบเข้ากับจุดควบคุม

1. วางเครื่องรับสัญญาณที่จุดควบคุม

หมายเหตุ : ห้ามเคลื่อนย้ายเครื่องรับสัญญาณ StarFire 3000 ในระหว่างการปรับเทียบจุดควบคุมเกณฑ์มาตรฐาน ถ้ามีการเคลื่อนย้ายอาจทำให้การปรับเทียบคลาดเคลื่อนได้

2. ช่องใส่ข้อมูลความสูงของโครงติดตั้ง (C) หากความสูงเปลี่ยนไปจากเมื่อตอนตั้งค่าเกณฑ์มาตรฐาน

3. เลือกปุ่ม CALIBRATE (D)

4. เลือกปุ่ม Enter (F)

A—ช่องใส่ข้อมูลรอปดาว
CONTROL POINT (จุดควบคุม)

B—ปุ่ม SET POINT (กำหนดจุด)

C—ช่องใส่ข้อมูลความสูงของโครงติดตั้ง

D—ปุ่ม CALIBRATE (ปรับเทียบ)

E—ปุ่มล้าง

F—ปุ่ม ENTER

JS56696,00009DD-81-17MAY11-1/1

สำรวจพื้นที่ปฏิบัติงาน

วิธีการสำรวจพื้นที่ปฏิบัติงาน

Surface Water Pro™ ช่วยให้ผู้ควบคุมสามารถบันทึกการสำรวจพื้นที่ปฏิบัติงานได้ สำหรับแต่ละพื้นที่ปฏิบัติงาน จอแสดงผล GreenStar™ จะสร้างไฟล์การสำรวจที่มีจุดข้อมูลทั้งหมด แต่ละจุดจะเป็นการแสดงผลที่ชัดเจนและลงจุดพร้อมด้วยค่าความสูง

ข้อมูลดังกล่าวนี้จะเก็บไว้เพื่อใช้สร้างแผนที่ระดับความสูง แผนที่ใดๆ ก็ตามทีสร้างจากข้อมูลนี้มีคุณภาพเท่าเทียมกับข้อมูลที่ใช้สร้าง เพื่อให้สร้างแผนที่ได้อย่างมีคุณภาพ ต้องทำการสำรวจพื้นที่ปฏิบัติงานด้วยคุณภาพสูงสุด ใช้แนวทางการปฏิบัติขั้นต้นในระหว่างทำการสำรวจพื้นที่ปฏิบัติงาน

1. ใช้การแก้ไขผลต่างกับแอปพลิเคชัน ใช้การแก้ไขพิกัดระบบคิเนเมติกส์แบบเรียลไทม์ (RTK) เพื่อให้ได้ข้อมูลการสำรวจที่แม่นยำที่สุด สัญญาณการแก้ไขพิกัด SF2 ก็สามารถใช้ได้ แต่ต้องปรึกษาตัวแทนจำหน่าย John Deere ก่อนว่าเหมาะกับการใช้งานของคุณหรือไม่ การใช้สัญญาณการแก้ไขที่ไม่เหมาะสมในการเก็บข้อมูลความสูงจะทำให้แผนที่ไม่แม่นยำ
2. บันทึกการขับผ่านครั้งแรกให้ใกล้กับแนวแบ่งเขตภายนอกของพื้นที่ปฏิบัติงานให้มากที่สุด เพื่อให้แน่ใจว่าเก็บข้อมูลในบริเวณพื้นที่ปฏิบัติงานได้อย่างเพียงพอ บันทึกการขับผ่านรอบที่สองในระยะประมาณ 15 เมตร (50 ฟุต) ด้านในของการขับผ่านรอบแรก
3. ทำการสำรวจอย่างทั่วถึงโดยใช้การนำทางแบบแทรกตรงขณะที่ใช้ Parallel Tracking™ ไปในพื้นที่ปฏิบัติงาน

Surface Water Pro เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
Parallel Tracking เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

(ดูข้อมูลเพิ่มเติมที่ "รูปแบบการขับเพื่อเก็บข้อมูล")

4. มีโหมดการบันทึกการสำรวจให้ใช้สองรูปแบบ:

- อิงระยะ—เหมาะสำหรับการสำรวจด้วยความเร็วต่ำกว่าและแต่ละจุดมีระยะห่างสม่ำเสมอตามระยะที่ผู้ใช้งานกำหนด
- อิงเวลา—เหมาะสำหรับการสำรวจด้วยความเร็วสูงและระยะระหว่างจุดสำรวจแตกต่างกันตามความเร็วที่ใช้บันทึกการสำรวจ

5. ทำการสำรวจให้ทั่วพื้นที่ปฏิบัติงาน ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามีเวลาเพียงพอและพื้นที่ปฏิบัติงานอยู่ในสภาพที่ทำการสำรวจได้ ห้ามข้ามส่วนใดส่วนหนึ่งของพื้นที่ปฏิบัติงานด้วยสาเหตุว่าเปียกชื้นหรือเป็นโคลนจนไม่สามารถเข้าถึงได้ การข้ามส่วนของพื้นที่ปฏิบัติงานทำให้เกิดผลเสียต่อคุณภาพของแผนที่ที่สร้าง

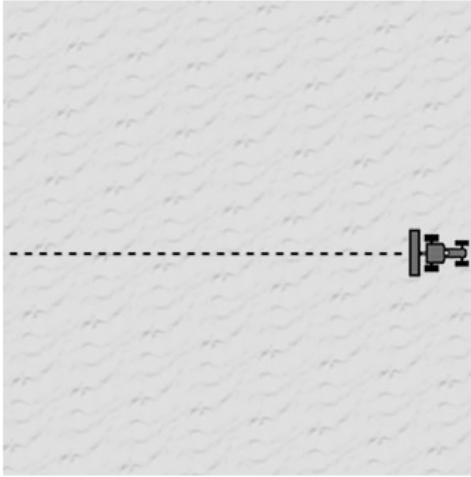
6. สำรวจกันร่อนน้ำทั้งหมดด้วยความกว้างและความลึกที่สามารถวัดได้ การใช้การนำทางแบบแทรกตรงอาจทำให้ผู้ควบคุมพลาดพื้นที่ความสูงที่อยู่ระหว่างแต่ละรอบการขับผ่านได้

โหมดสำรวจออกแบบมาเพื่อให้ผู้ควบคุมเก็บข้อมูลความสูงและข้อมูลตำแหน่งเป็นข้อมูลแยกจากกันได้ สามารถนำข้อมูลความสูงที่บันทึกจากการปฏิบัติงานอื่นๆ เช่นทำการปลูกหรือเก็บเกี่ยวมาใช้ได้เช่นกัน

หมายเหตุ : โหมดสำรวจใช้ร่วมกับการควบคุมส่วนไม่ได้

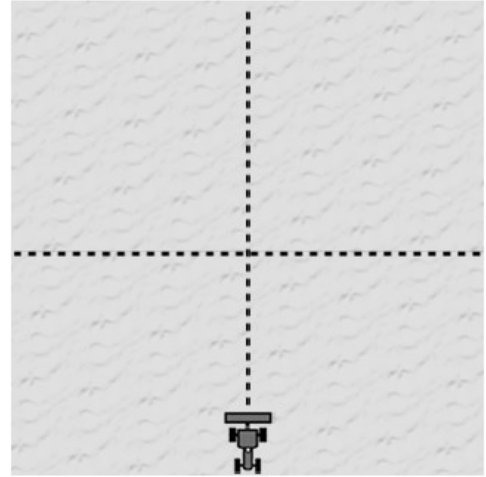
RW00482,00004D8-81-12AUG15-1/1

รูปแบบการขับเพื่อเก็บข้อมูล



PC21061—UN—06APR15

ไม่แนะนำ

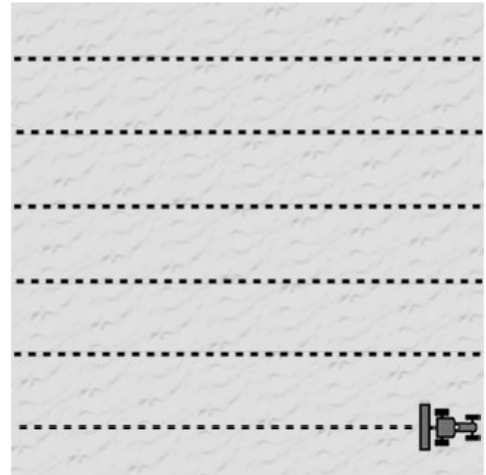


PC21062—UN—06APR15

ชั้นต่ำสุด

ยังมีการเก็บจุดข้อมูลมากเท่าไรก็มีความแม่นยำมากขึ้นเท่านั้น สามารถทำการสำรวจอย่างทั่วถึงได้โดยตั้งค่าการนำทางแบบ แทร็คตรงให้หัวพื้นที่ปฏิบัติงาน สร้างเส้นทางด้วยระยะห่าง ระหว่างเส้นต่อไปนี้ โดยขึ้นอยู่กับพื้นที่ปฏิบัติงาน

- สำหรับพื้นที่ปฏิบัติงานที่มีความสูงแตกต่างกันและมีทางลาด เลียงมาก แนะนำให้ใช้ระยะห่างระหว่างแทร็คที่ 7.5—15 เมตร (25—50 ฟุต)
- สำหรับพื้นที่ปฏิบัติงานที่เรียบ แนะนำให้ใช้ระยะห่างระหว่าง แทร็คที่ 15 เมตร (50 ฟุต)
- สำหรับพื้นที่ปฏิบัติงานที่เรียบมากหรือมีระดับที่แน่นอน แนะนำ ให้ใช้ระยะห่างระหว่างแทร็คที่ 15—30 เมตร (50—100 ฟุต) ห้ามใช้ระยะห่างระหว่างแทร็คเกิน 50 เมตร (164 ฟุต) ในการ สำรวจ



PC21064—UN—06APR15

แนะนำ

RW00482,00004CF-81-29JUL15-1/1

สำรวจพื้นที่ปฏิบัติงาน

PC8663—UN—29APR15

ก่อนบันทึกการสำรวจจะต้องมีการกำหนดแนวแบ่งเขตภายนอก
ของพื้นที่ปฏิบัติงานไว้ก่อน

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์การจัดการน้ำ



ปุ่ม Menu

PC12685—UN—29APR15



ปุ่ม GreenStar™

PC21185—UN—21MAY15



ซอฟต์แวร์การจัดการน้ำ

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

มีต่อไปหน้าถัดไป

RW00482,00004DE-81-12AUG15-1/2

4. เลือกแท็บ Setup (A)

5. เลือกโหมดสำรวจจากเมนูรอบดาว (B)

- Distance (ระยะ)—เหมาะสำหรับการสำรวจด้วยความเร็วต่ำกว่าและแต่ละจุดมีระยะห่างสม่ำเสมอตามระยะที่ผู้ใช้งานกำหนด
- Time (เวลา)—เหมาะสำหรับการสำรวจด้วยความเร็วสูงและระยะระหว่างจุดสำรวจแตกต่างกันตามความเร็วที่ใช้บันทึกการสำรวจ

6. ใส่ข้อมูลรอบเวลาสำรวจ (C)

7. เลือกแหล่งเครื่องรับสัญญาณจากเมนูรอบดาว (D)

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูเส้นทางที่บันทึกไว้สำหรับร่องน้ำ)

8. เลือกแท็บ Survey (E) และตรวจสอบจอแสดงผล Survey Capacity (F) เพื่อที่จะจัดเก็บข้อมูลเพิ่มเติม

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูคู่มือการใช้งานจอแสดงผล GreenStar™ 3 2630

9. เลือกปุ่มบันทึก (G) ไฟแสดงสถานะการบันทึก (H) จะกะพริบขณะกำลังบันทึก

10. ตั้งค่าเส้นทางหากใช้ AutoTrac™

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับเส้นทาง กรุณาดูในส่วนการปรับ)

11. ขับผ่านพื้นที่ปฏิบัติงานเพื่อเก็บข้อมูลสำหรับแผนที่ลักษณะภูมิประเทศ ยังมีการเก็บจุดข้อมูลมากเท่าใดยิ่งมีความแม่นยำมากขึ้นเท่านั้น

(กรุณาตั้งค่าแนะนำที่ รูปแบบการขับเพื่อเก็บข้อมูล)

12. เมื่อสำรวจทั่วทั้งพื้นที่แล้วให้เลือกปุ่มบันทึกเพื่อหยุดการบันทึก

13. เรียกข้อมูลแผนที่ระดับความสูง

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมกรุณาดูที่ การเรียกข้อมูลแผนที่ระดับความสูง)

A—แท็บ Setup

B—เมนูรอบดาวโหมดสำรวจ

C—ช่องใส่ข้อมูลรอบเวลาสำรวจ

D—เมนูรอบดาวแหล่งเครื่องรับ

สัญญาณ

E—แท็บ Survey (การสำรวจ)

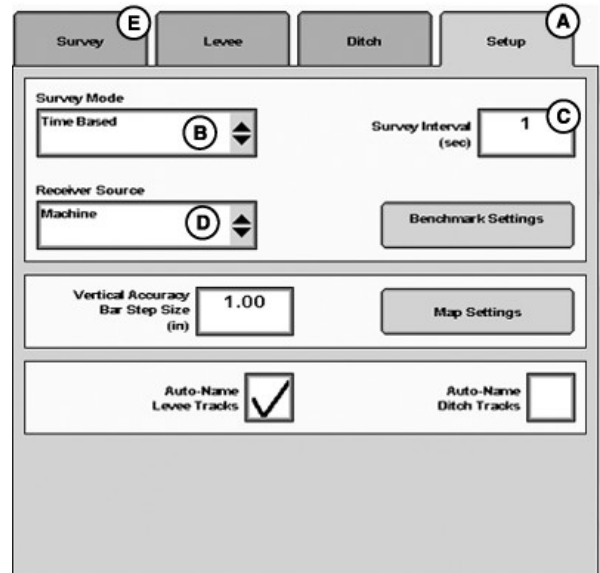
F—ความสามารถในการสำรวจ

G—ปุ่มบันทึก

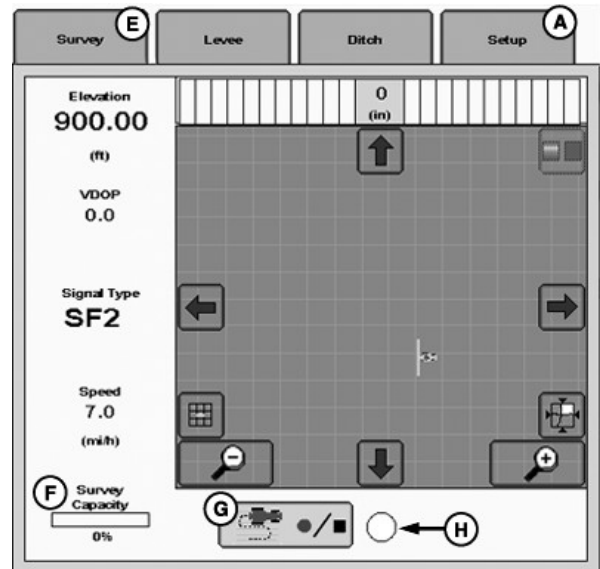
H—ไฟแสดงสถานะการบันทึก

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

AutoTrac เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company



PC21036—UN—14APR15



PC21037—UN—21MAY15

RW00482,00004DE-81-12AUG15-2/2

ร่อนน้ำ

ตั้งค่าการปฏิบัติงานกับร่อนน้ำ

PC8663—UN—29APR15



ปุ่ม Menu

PC12685—UN—29APR15



ปุ่ม GreenStar™

Surface Water Pro™ Plus จะต้องใช้ตัวรับสัญญาณที่ทั้งตัวรถ
และที่อุปกรณ์ต่อพ่วงเพื่อใช้งานซอฟต์แวร์การปฏิบัติงานกับร่อน
น้ำ

PC21186—UN—21MAY15



ซอฟต์แวร์เอกสารประกอบ

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์เอกสารประกอบ

Surface Water Pro เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

มีต่อไปในหน้าถัดไป

RW00482,00004DF-81-11AUG15-1/2

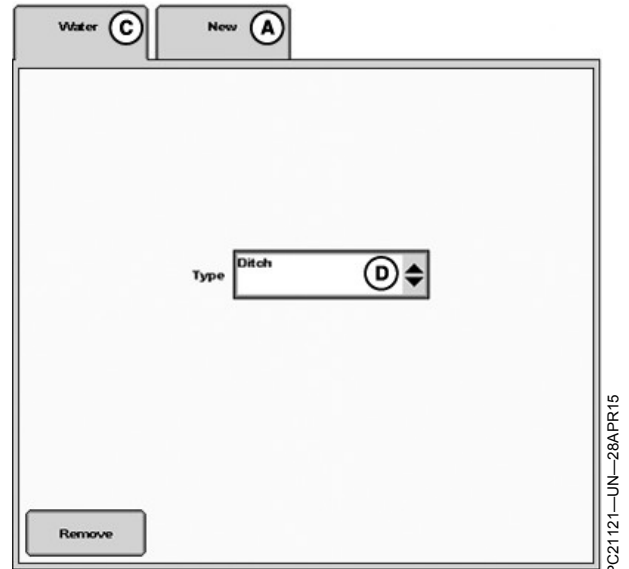
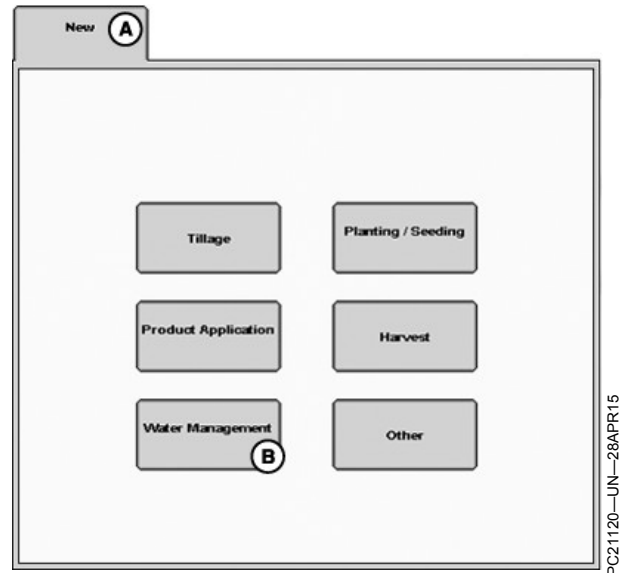
4. เลือกแท็บ New (A)

5. ปุ่ม Water Management (B) ถ้าปุ่ม Water Management เป็นสีเทา ให้เลือกแท็บ Water (C)

6. เลือก Ditch จากเมนู dropdown (D)

A—แท็บ New
B—ปุ่ม Water Management
(การรืหารจัดการน้ำ)

C—แท็บ Water
D—เมนู dropdown ประเภท



RW00482,00004DF-81-11AUG15-2/2

ตั้งค่าโหมดการกำหนดแทร็กเป็นแทร็กร่อนน้ำ

หมายเหตุ : ต้องทำการบันทึกจากสูงไปต่ำ แต่สามารถตัดเข้าจากทางไหนก็ได้ ถ้าไม่บันทึกแทร็กจากสูงไปต่ำ ซอฟต์แวร์ออกแบบการระบายน้ำใน Surface Water Pro™ Plus จะทำงานไม่ถูกต้อง

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์ Guidance
4. เลือกแท็บ Guidance Settings (A)
5. เลือก Ditch Track จากเมนูรอปดาวน์ (B)

A—แท็บ Guidance Settings
(การตั้งค่าการนำทาง)

B—เมนูรอปดาวน์ Tracking Mode

PC8663—UN—29APR15



ปุ่ม Menu

PC12685—UN—29APR15



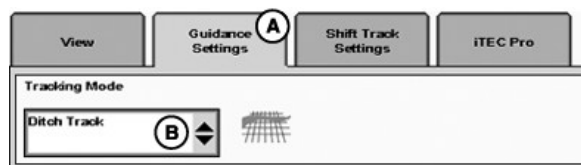
ปุ่ม GreenStar™

PC21148—UN—11MAY15



ซอฟต์แวร์ Guidance

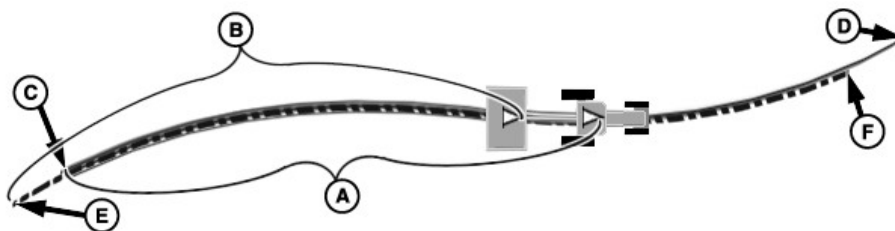
PC21229—UN—03JUN15



Surface Water Pro เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482,00004E0-81-23JUN15-1/1

เส้นทางที่บันทึกไว้สำหรับร่อนน้ำ



A—เส้นทางที่บันทึกโดยแทร็กเตอร์สำหรับ AutoTrac
B—เส้นทางที่บันทึกโดยอุปกรณ์ต่อพ่วงสำหรับแทร็กร่อนน้ำ

C—จุดเริ่มต้นของเส้นทางแทร็กเตอร์
D—จุดสิ้นสุดของเส้นทางแทร็กเตอร์

E—จุดเริ่มต้นของเส้นทางอุปกรณ์ต่อพ่วง
F—จุดสิ้นสุดของเส้นทางอุปกรณ์ต่อพ่วง

ถ้าใช้เครื่องรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วงในการบันทึกระดับความสูงสำหรับแทร็กร่อนน้ำ เส้นทางที่ได้จะแตกต่างกับเส้นทาง AutoTrac AutoTrac จะอ้างอิงกับเครื่องรับสัญญาณบนรถแทร็กเตอร์เสมอ เส้นทาง AutoTrac และแทร็กร่อนน้ำจะมีจุดเริ่ม

ต้นและสิ้นสุดต่างกัน แม้จะขับรถแทร็กเตอร์บนเส้นทางร่อนน้ำ การนำร่องสำหรับร่อนน้ำก็จะไม่ทำงานจนกว่าเครื่องรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วงจะอยู่บนเส้นทางเส้นตัด เส้นตัดจะอัปเดตเมื่อเครื่องรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วงอยู่บนร่อนน้ำที่บันทึกไว้

JS56696,00009E3-81-16MAY11-1/1

PC10857DW—UN—07OCT08

บันทึกแทร็กร่องน้ำ

PC8663—UN—29APR15



ปุ่ม Menu

PC12685—UN—29APR15



ปุ่ม GreenStar™

1. จอดรถให้เครื่องรับสัญญาณแหล่งข้อมูลอยู่ที่จุดเริ่มต้น (จุดฝั่งสูง) ของแทร็กร่องน้ำ หันหน้ารถไปทางจุดฝั่งต่ำ
(กรุณาดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับแหล่งเครื่องรับสัญญาณที่ การตั้งค่าโหมดสำรวจ)
2. เลือกปุ่ม Menu
3. เลือกปุ่ม GreenStar™
4. เลือกซอฟต์แวร์การบริหารจัดการน้ำ
5. เลือกแท็บ Ditch (A)
6. เลือกปุ่ม New (B)
7. เลือกปุ่ม Set A เพื่อเริ่มการบันทึกแทร็กร่องน้ำ
8. ขับไปตามแทร็กร่องน้ำ
9. หยุดเมื่อเครื่องรับสัญญาณแหล่งข้อมูลอยู่ในตำแหน่งทางออกระบายน้ำ
10. เลือกปุ่ม Set B เพื่อหยุดการบันทึกแทร็กร่องน้ำ
11. เมื่อต้องการเปลี่ยนชื่อแทร็กร่องน้ำ ให้เลือก "List Cleanup" ในเมนูรอปดาวน์ (C)
12. สร้างการออกแบบร่องระบายน้ำแบบเส้นตรงหรือสร้างการออกแบบร่องระบายน้ำแบบพอดี้พื้นที่

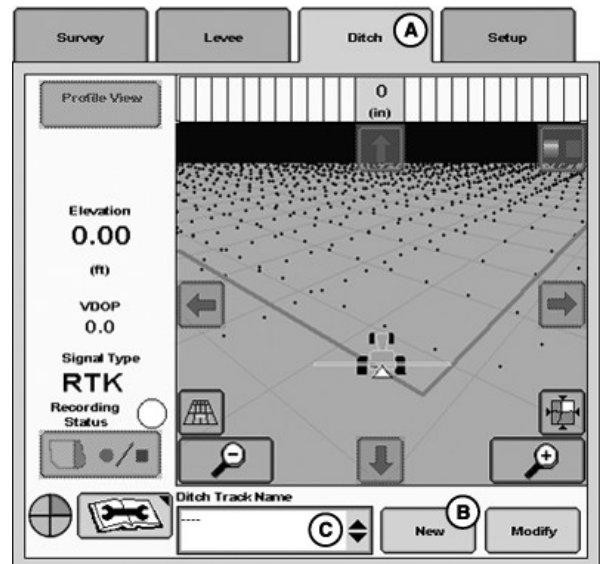
A—แท็บ Ditch (ร่องน้ำ)
B—ปุ่ม New

C—เมนูรอปดาวน์ Ditch Track Name (ชื่อแทร็กร่องน้ำ)

PC21185—UN—21MAY15



ซอฟต์แวร์การบริหารจัดการน้ำ



PC13748—UN—16MAY11



ปุ่ม Set A

PC13749—UN—16MAY11



ปุ่ม Set B

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482,00004E1-81-28AUG15-1/1

สร้างการออกแบบร่องระบายน้ำแบบเส้นตรง

PC8663—UN—29APR15



ปุ่ม Menu

PC12685—UN—29APR15



ปุ่ม GreenStar™

หมายเหตุ : ปริมาณการตัดจะคำนวณจากความกว้างของอุปกรณ์
ต่อพ่วง ตรวจสอบค่าก่อนออกแบบร่องระบายน้ำ

เมื่อต้องการสร้างหรือแก้ไขการออกแบบร่องระบายน้ำที่เกี่ยวข้อง
กับแทร็กร่อนน้ำ:

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์การบริหารจัดการน้ำ
4. เลือกแท็บ Ditch
5. เลือกปุ่มสร้าง/แก้ไขร่องระบายน้ำ

PC21185—UN—21MAY15



ซอฟต์แวร์การบริหารจัดการน้ำ

PC10857BS—UN—15JUL08



แท็บ Ditch (ร่อนน้ำ)

PC21130—UN—07MAY15



ปุ่มสร้าง/แก้ไขร่องระบายน้ำ

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

มีต่อไปหน้าถัดไป

RW00482,0000520-81-11AUG15-1/2

6. เลือก Linear จาก เมนูรอปดาวน์ Drain Type (A)

หมายเหตุ : เส้นร่อนระบายน้ำสีดำ (B) และปริมาณการตัด (C) จะอัปเดตทุกครั้งที่คุณกดปุ่ม Generate Drain (D)

7. เลือกปุ่ม Generate Drain

หมายเหตุ : เส้นสีดำคือตำแหน่งของการตัดที่สร้างขึ้นหลังจากเลือกปุ่ม Generate Drain เส้นสีน้ำเงิน (E) คือรูปร่างร่องระบายน้ำเริ่มต้นที่บันทึกไว้เมื่อบันทึกแทร็ก

8. เลือกปุ่มซูม (F และ G) เพื่อปรับมุมมองรูปร่างร่องระบายน้ำ ถ้ารูปร่างร่องระบายน้ำที่สร้างขึ้นเพียงพอแล้ว ให้เลือกปุ่ม Accept (H)

9. เมื่อต้องการปรับความลาดชัน ให้ใช้ปุ่มลดความลาดชัน (I) ปุ่มเพิ่มความลาดชัน (J) หรือกรอกค่าความลาดชันที่ต้องการ (K) การปรับเพิ่มหรือลดจะปรับความลาดชันครั้งละ 0.01%

10. เมื่อต้องการปรับออฟเซต ให้ใช้ปุ่มลดความออฟเซต (L) ปุ่มเพิ่มความออฟเซต (M) หรือกรอกค่าออฟเซตที่ต้องการ (N)

11. เลือกปุ่ม Generate Drain เพื่อดูการออกแบบร่องระบายน้ำหรือออฟเซตที่อัปเดตแล้ว

12. ทำขั้นตอน 9–12 ซ้ำจนกว่าจะได้ร่องระบายน้ำที่ต้องการ

13. เลือกปุ่ม Accept

A—เมนูรอปดาวน์ Drain Type (ประเภทร่องระบายน้ำ)

B—เส้นสีดำ

C—ปริมาณการตัด

D—ปุ่ม Generate Drain

E—เส้นสีน้ำเงิน

F—ปุ่มซูมออก

G—ปุ่มซูมเข้า

H—ปุ่ม Accept

I—ปุ่มลดความลาดชัน

J—ปุ่มเพิ่มความลาดชัน

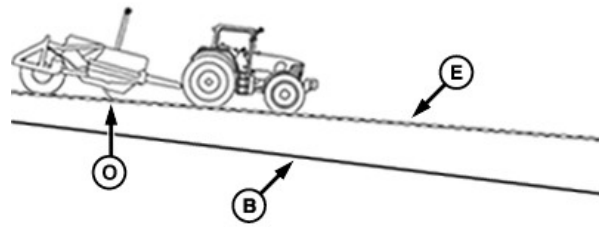
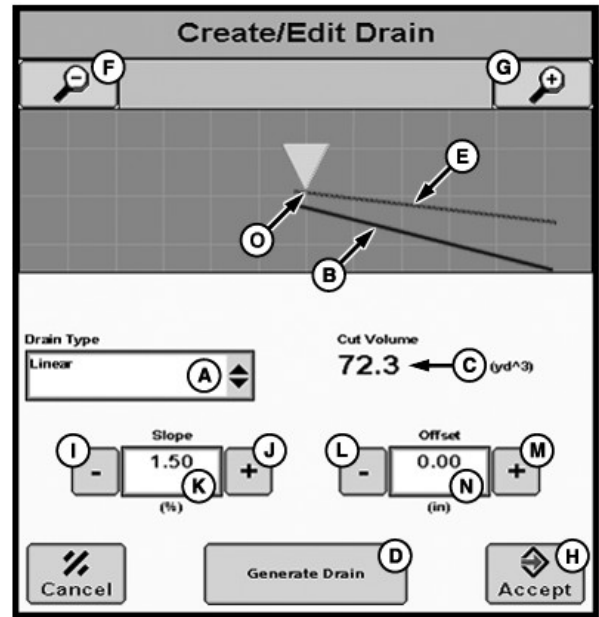
K—ช่องใส่ข้อมูลความลาดชัน

L—ปุ่มลดออฟเซต

M—ปุ่มเพิ่มออฟเซต

N—ช่องใส่ข้อมูลออฟเซต

O—ขอบการตัด



RW00482,0000520-81-11AUG15-2/2

PC21187—UN—21MAY15

PC21188—UN—21MAY15

สร้างการออกแบบร่องระบายน้ำแบบพอดีพื้นที่

PC8663—UN—29APR15



ปุ่ม Menu

หมายเหตุ : ปริมาณการตัดจะคำนวณจากความกว้างของอุปกรณ์
ต่อพ่วง ตรวจสอบค่าก่อนออกแบบร่องระบายน้ำ

Surface Water Pro™ Plus สามารถออกแบบร่องระบายน้ำแบบพอดีพื้นที่ได้ด้วยข้อมูลแนวตั้งของแทร็กร่อนน้ำที่มีอยู่แล้ว ระบบจะสร้างเป็นส่วนสั้นๆ หลายส่วนเพื่อลดปริมาณดินที่ต้องขุดสำหรับทางน้ำให้เหลือน้อยที่สุด การออกแบบร่องระบายน้ำแบบพอดีพื้นที่จะขึ้นอยู่กับพารามิเตอร์ที่กรอก ความลาดชันต่ำสุดคือค่าความลาดชันต่ำสุดที่ซอฟต์แวร์อนุญาตให้ใช้สำหรับส่วนนั้น ความลาดชันสูงสุดคือค่าความลาดชันสูงสุดที่ซอฟต์แวร์อนุญาตให้ใช้สำหรับส่วนนั้น

เมื่อต้องการสร้างหรือแก้ไขการออกแบบร่องระบายน้ำที่เกี่ยวข้องกับแทร็กร่อนน้ำ:

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์การจัดการน้ำ
4. เลือกแท็บ Ditch
5. เลือกปุ่มสร้าง/แก้ไขร่องระบายน้ำ

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

PC12685—UN—29APR15



ปุ่ม GreenStar™

PC21185—UN—21MAY15



ซอฟต์แวร์การจัดการน้ำ

PC10857BS—UN—15JUL08



แท็บ Ditch (ร่อนน้ำ)

PC21130—UN—07MAY15



ปุ่มสร้าง/แก้ไขร่องระบายน้ำ

มีต่อไปในหน้าถัดไป

RW00482,0000521-81-05DEC16-1/2

หมายเหตุ : เส้นสีดำ (A) คือตำแหน่งของการตัดที่สร้างขึ้นหลังจากเลือกปุ่ม Generate Drain เส้นสีน้ำเงิน (B) คือรูปร่างร่องระบายน้ำเริ่มต้นที่บันทึกไว้เมื่อบันทึกครั้งแรก

6. เลือก Best Fit จาก เมนูรอปดาวน์ Drain Type (C)
7. เลือกปุ่มซูม (D และ E) เพื่อปรับมุมมองรูปร่างร่องระบายน้ำ
8. ป้อนข้อมูลความลาดชันต่ำสุด (F) และความลาดชันสูงสุด (G)
9. ป้อนข้อมูลการตัดต่ำสุด (H) และการตัดสูงสุด (I)

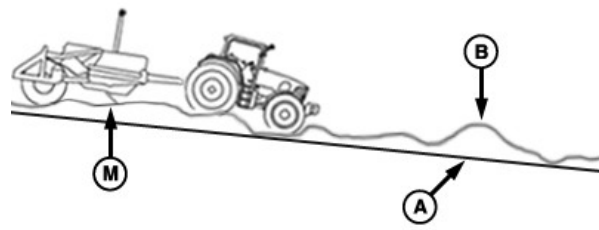
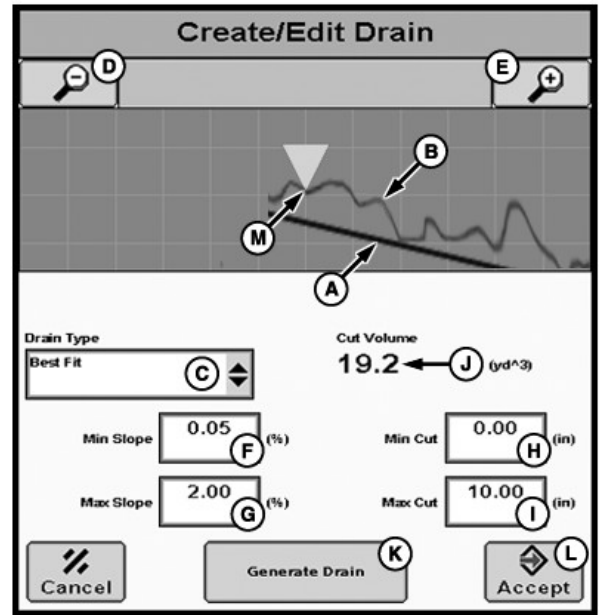
หมายเหตุ : เส้นร่องระบายน้ำสีดำและปริมาณการตัด (J) จะอัปเดตทุกครั้งที่คุณเลือกปุ่ม Generate Drain (K)

10. เลือกปุ่ม Generate Drain เพื่อดูการออกแบบร่องระบายน้ำและปริมาณการตัดที่อัปเดตแล้ว

หมายเหตุ : การทำงานโหมดนี้อาจให้ผลลัพธ์ว่า "No Solution" (ไม่สามารถออกแบบได้) ถ้าซอฟต์แวร์ไม่สามารถออกแบบร่องระบายน้ำได้ ให้แก้ไขพารามิเตอร์เพื่อให้สามารถออกแบบร่องระบายน้ำได้

11. ทำขั้นตอน 8-10 ซ้ำจนกว่าจะได้ร่องระบายน้ำที่ต้องการ
12. เลือกปุ่ม Accept (L)

- | | |
|--|-----------------------------|
| A—เส้นสีดำ (ความลาดที่ต้องการ) | H—ช่องใส่ข้อมูลการตัดต่ำสุด |
| B—เส้นสีน้ำเงิน (ความลาดแรกเริ่ม) | I—ช่องใส่ข้อมูลการตัดสูงสุด |
| C—เมนูรอปดาวน์ Drain Type (ประเภทร่องระบายน้ำ) | J—ปริมาณการตัด |
| D—ปุ่มซูมออก | K—ปุ่ม Generate Drain |
| E—ปุ่มซูมเข้า | L—ปุ่ม Accept |
| F—ช่องใส่ข้อมูลความลาดชันต่ำสุด | M—คมตัด |
| G—ช่องใส่ข้อมูลความลาดชันสูงสุด | |



RW00482,0000521-81-05DEC16-2/2

ดัดแปลงแทร็กร่องน้ำ

- ปุ่ม Cancel—ช่วยให้ผู้ควบคุมสามารถกลับไปยังหน้าที่แล้วได้โดยไม่มีการดำเนินการใดๆ
- ปุ่ม REPLACE—เป็นการลบแทร็กร่องน้ำที่มีอยู่ แล้วแทร็กร่องน้ำใหม่ที่มีชื่อเดียวกันจะสามารถทำการบันทึกในแทร็กดังกล่าวได้ทันที
- ปุ่ม REMOVE—แทร็กร่องน้ำที่จะถูกลบ

ถ้าเลือกปุ่ม Remove ผู้ควบคุมจะต้องยืนยันว่าต้องการลบแทร็กร่องน้ำที่มี ถ้ามีการลบแทร็กและเลือก AutoName ไว้ในหน้า SETUP หมายเลขแทร็กจะไม่ถูกปรับลดลง เช่น ถ้ามีการสร้างแทร็กร่องน้ำ 1, 2, 3, 4 และ 5 แล้วมีการลบแทร็ก 3 แทร็กที่เหลืออยู่จะเป็น: 1, 2, 4 และ 5 แทร็กจะไม่ถูกเปลี่ยนเป็น: 1, 2, 3 และ 4

- ปุ่ม Cancel—แทร็กร่องน้ำจะไม่ถูกลบ
- ปุ่ม Enter—แทร็กร่องน้ำจะถูกลบ



ดัดแปลงแทร็กร่องน้ำ



ลบแทร็กร่องน้ำ

JS56696,00009E5-81-16MAY11-1/1

ดูรูปร่างร่อนระบายน้ำ

PC8663—UN—29APR15



ปุ่ม Menu

PC12685—UN—29APR15



ปุ่ม GreenStar™

หมายเหตุ : ปุ่ม Edit Drain จะใช้งานไม่ได้จนกว่าจะมีการเปิดใช้งาน Surface Water Pro™ Plus

PC21185—UN—21MAY15

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์การจัดการน้ำ



ซอฟต์แวร์การจัดการน้ำ

Surface Water Pro เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

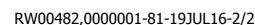
มีต่อไปในหน้าถัดไป

RW00482,0000001-81-19JUL16-1/2

- A—แท่น Ditch (ร่องน้ำ)
B—ปมสลั้มมมองด้านบนและมม
มองตัดด้านข้าง
C—ปมชุมออก
D—ปมชุมเข้า
- E—รูปร่างร่องระบายน้ำที่บันทึกไว้
(รูปร่างร่องระบายน้ำเริ่มต้นที่
บันทึกไว้เมื่อบันทึกแรก)
- F—รูปร่างร่องระบายน้ำที่ต้องการ
G—ขอบการตัดขุด



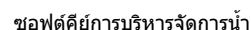
រៀង Profile View



PC8663—UN—29APR15



- PC12685—UN—29APR15



มีต่อในหน้าถัดไป

RW00482.00004E5-81-31AUG15-1/2

4. เลือกแท็บ Ditch (A)

5. เลือกปุ่มภาพมุมมองด้านบน (B)

6. จัดตำแหน่งของตัดของอุปกรณ์ต่อพ่วง (C) ไว้บนจุดควบคุม โดยให้ทิศทางรถ (D) หันไปทางเดียวกับร่อนน้ำ

หมายเหตุ : อาจจำเป็นต้องสลับมุมมองระหว่างมุมมองด้านบนกับ มุมมองตัดด้านข้างไปมาระหว่างเรียกแท็บ

7. เริ่มการตัดและใช้ AutoTrac™ (สวิตช์คืนการทำงาน) เพื่อเรียก แท็บร่อนน้ำ

8. เลือกปุ่ม Profile View

เส้นสีแดง (E) คือความสูงหลังการตัด เมื่อทำร่อนน้ำเสร็จแล้ว เส้นสีแดงควรจะตามเส้นสีดำ (F)

เส้นสีดำคือตำแหน่งของการตัดที่ต้องการที่สร้างขึ้นหลังจาก เลือกปุ่ม Generate Drain ในหน้า Edit Drain

เส้นสีน้ำเงิน (G) คือรูปร่างร่องระบายน้ำเริ่มต้นที่บันทึกไว้เมื่อ บันทึกครั้งแรก

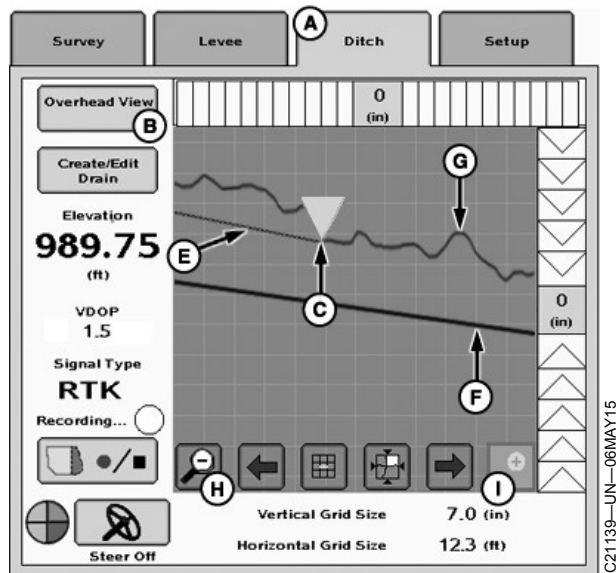
สามเหลี่ยมสีเขียวคือขอบการตัดปัจจุบันของอุปกรณ์ต่อพ่วง ซึ่งจะยับยั้งขึ้นลงเมื่อขอบการตัดยกขึ้นหรือลดลง

9. เลือกปุ่มซูม (H และ I) เพื่อปรับมุมมอง

10. ใช้การควบคุมไฮดรอลิกเพื่อปรับใบมีดตัดไปยังตำแหน่งที่ ต้องการ

A—แท็บ Ditch (ร่อนน้ำ)
B—ปุ่มภาพมุมมองด้านบน
C—ขอบการตัด
D—ทิศทางของรถ
E—เส้นสีแดง (เกรดหลังตัด)

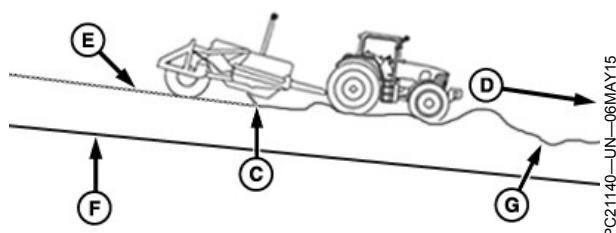
F—เส้นสีดำ (เกรดที่ต้องการ)
G—เส้นสีน้ำเงิน (เกรดแรกเริ่ม)
H—ปุ่มซูมออก
I—ปุ่มซูมเข้า



PC21136—UN—06MAY15



ปุ่ม Profile View



AutoTrac เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482,00004E5-81-31AUG15-2/2

คันดิน

ตั้งค่าการปฏิบัติงานกับคันดิน

PC8663—UN—29APR15



ปุ่ม Menu

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์เอกสารประกอบ

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

PC12685—UN—29APR15



ปุ่ม GreenStar™

PC21186—UN—21MAY15



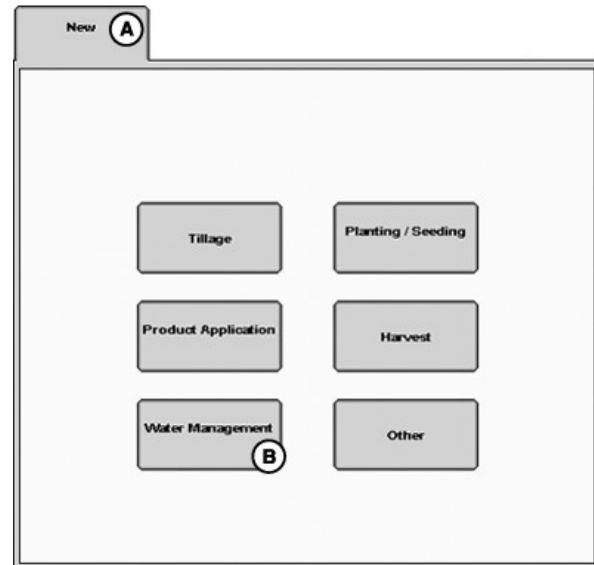
ซอฟต์แวร์เอกสารประกอบ

มีต่อไปในหน้าถัดไป

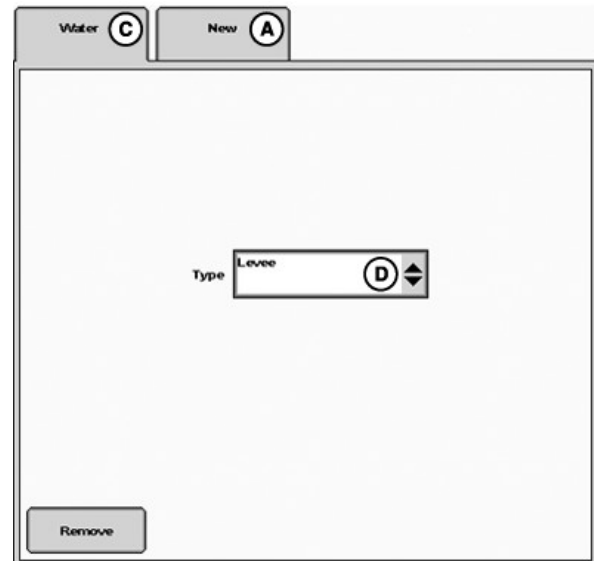
RW00482,00004E6-81-23JUN15-1/2

4. เลือกแท็บ New (A)
5. ปุ่ม Water Management (B) ถ้าปุ่ม Water Management เป็นสีเทา ให้เลือกแท็บ Water (C)
6. เลือก Levee (คันดิน) จากเมนูดรอปดาวน์ (D)

A—แท็บ New C—แท็บ Water
B—ปุ่ม Water Management D—เมนูดรอปดาวน์ประเภท
(การบริหารจัดการน้ำ)



PC21120—UN—28APR15



PC21122—UN—28APR15

RW00482,00004E6-81-23JUN15-2/2

ตั้งค่าโหมดการกำหนดแทร็กเป็นแทร็กคันดิน

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์ Guidance
4. เลือกแท็บ Guidance Settings (A)
5. เลือกแทร็กคันดินจากเมนูรอปดาวน์ (B)

A—แท็บ Guidance Settings
(การตั้งค่าการนำทาง)

B—เมนูรอปดาวน์ Tracking Mode

PC8663—UN—29APR15



ปุ่ม Menu

PC12685—UN—29APR15



ปุ่ม GreenStar™

PC21148—UN—11MAY15



ซอฟต์แวร์ Guidance

PC13742—UN—16MAY11



GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482,00004E7-81-23JUN15-1/1

ตั้งค่าปุ่มหมุนการขับ

PC8663—UN—29APR15



ปุ่ม Menu

PC12685—UN—29APR15



ปุ่ม GreenStar™

PC21185—UN—21MAY15



ซอฟต์แวร์การบริหารจัดการน้ำ

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์การบริหารจัดการน้ำ
4. เลือกแท็บคันดิน (A)
5. ขับไปยังจุดเริ่มต้นคันดิน
6. เลือกปุ่มตั้งค่าระดับความสูง (B) เพื่อตั้งระดับความสูงเป้าหมายเป็นระดับความสูงปัจจุบันของรถ
7. เมื่อต้องการเพิ่มค่าของชั้น ให้กรอกค่าในช่องใส่ข้อมูลการลดระดับความสูง (C) ทุกครั้งที่มีการเลือกปุ่มเพิ่ม (D) หรือลด (E) ระดับความสูง ความสูงเป้าหมายจะเปลี่ยนค่าการลดระดับความสูง

A—แท็บคันดิน

B—ปุ่มตั้งค่าระดับความสูง

C—ช่องใส่ข้อมูลการลดระดับความสูง

D—ปุ่มเพิ่มระดับความสูง

E—ปุ่มลดระดับความสูง

The screenshot shows the 'Levee' tab selected. On the left, there's a 'Map View' section with 'VDOP 2.0', 'Signal Type RTK', and 'Speed 0.0 (mi/h)'. Below this is a 'Steer On' button. The main area features a vertical scale from +0.50 to -0.50. To the right of the scale, there are three elevation values: 'Starting Elevation 1000.76 (ft)', 'Target Elevation 999.96 (ft)', and 'Elevation 999.93 (ft)'. On the far right, there are four buttons: 'Set Elevation' (labeled B), an upward arrow (labeled D), a downward arrow (labeled E), and a text input field for 'Elevation Drop' (labeled C) with the value '1.00 (ft)'. At the bottom, there's a 'Levee Track Name' field with the value '1', and 'New' and 'Modify' buttons.

PC21477—UN—28AUG15

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482,000052E-81-28AUG15-1/1

สร้างคันดิน

การสร้างคันดินจะต้องใช้การขับผ่านพื้นที่ปฏิบัติงานสามรอบ

รอบที่ 1—ขับไปตามแนวคันดินที่วางแผนไว้โดยคงตัวหมุนการขับให้มีค่าใกล้เคียงศูนย์ที่สุดเท่าที่จะทำได้ การรักษาค่าได้ใกล้เคียงศูนย์แสดงว่ารถปฏิบัติงานได้ใกล้เคียงระดับความสูงเป้าหมาย

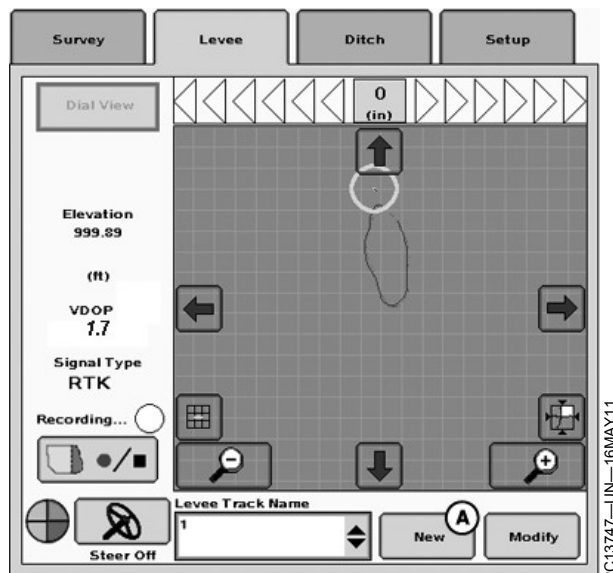
รอบที่ 2—บันทึกแตรักคันดินโดยขับทับรอยล้อของการขับรอบก่อน

1. เลือกปุ่ม New (A)
2. ที่จุดเริ่มต้นของคันดินที่วางแผนไว้ ให้เลือกปุ่ม Set A แล้วขับไปตามรอยล้อที่เกิดขึ้นขณะขับรอบที่ 1
3. เมื่อสุดคันดินให้เลือกปุ่ม Set B

รอบที่ 3—ชุดคันดิน

1. เลี้ยวกลับไปยังแตรักคันดินที่บันทึกไว้ในการขับรอบที่ 2
2. กดสวิตช์คืนการทำงาน AutoTrac™
3. จัดตำแหน่งอุปกรณ์ต่อพ่วงลงในดินที่ความสูงที่ต้องการแล้วขับไปตามเส้นทางที่วางแผนไว้

A—ปุ่มชื่อแตรักคันดินใหม่



PC13748—UN—16MAY11



ปุ่ม Set A

PC13749—UN—16MAY11



ปุ่ม Set B

AutoTrac เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482,000052F-81-31AUG15-1/1

รีโมทคอนโทรล

หลักการทำงาน

Surface Water Pro™ ที่มี Application Controller 1100 และ iGrade™ สามารถควบคุมความลึกอัตโนมัติของอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ใช้งานร่วมกันได้ Application Controller จะควบคุมระดับความสูง

Surface Water Pro เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
iGrade เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

ของอุปกรณ์ต่อพ่วงโดยอัตโนมัติ และส่งคำสั่งจุดสำหรับร่องน้ำหรือคันดินที่สร้างโดย Surface Water Pro™

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณ หรือดูคู่มือการใช้งาน iGrade™)

RW00482,000050D-81-11AUG15-1/1

การเลือกส่วนควบคุม

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม Application Controller 1100
3. เลือกซอฟต์แวร์ "การตั้งค่า"
4. เลือกปุ่ม Control Selection

หมายเหตุ : รีโมทคอนโทรลสามารถใช้งานกับแผ่นชุดดินแบบคู่ได้ จะต้องใช้วาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV) 1 กับแผ่นชุดดินด้านหน้าและ SCV 3 กับแผ่นชุดดินด้านหลัง เมื่อใช้งานแผ่นชุดดินแบบคู่ ให้เปลี่ยนประเภทการควบคุม SCV ของทั้ง SCV 1 และ SCV 3 เป็นรีโมทคอนโทรล

5. เลือกรีโมทคอนโทรลจากเมนูรอปดาวน์ประเภทการควบคุม SCV1 (A)
6. เลือกปุ่ม Back (B)

A—เมนูรอปดาวน์ประเภทการควบคุม SCV1 B—ปุ่ม Back

PC8663—UN—29APR15



ปุ่ม Menu

PC14926—UN—27APR12



ปุ่ม Application Controller 1100

PC21157—UN—11MAY15

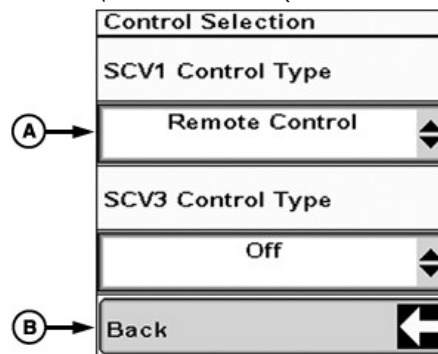


ซอฟต์แวร์ "การตั้งค่า"

PC17972—UN—07NOV13



ปุ่ม Control Selection (การเลือกส่วนควบคุม)



การเลือกส่วนควบคุม

PC18072—UN—10DEC13

RW00482,000050E-81-11AUG15-1/1

ใช้งานรีโมทคอนโทรล

1. ตั้งวาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV) เป็นโหมดอัตโนมัติ

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูคู่มือการใช้งาน iGrade™)

iGrade เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
AutoTrac เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

2. ใช้งาน AutoTrac™ บนแทร็กร่องน้ำหรือแทร็กคันดิน

RW00482,0000530-81-31AUG15-1/1

การทำงาน

ออฟเซตจะอ้างอิงกับค่าสิ่งที่ต้องการจากซอฟต์แวร์ของผู้ผลิตอื่น ไม่ใช่ระดับพื้นดิน (ระยะเกรด ไม่ใช่แนวแบ่งเขตการตัดสูงสุด)

1. เลือกซอฟต์แวร์เมนูหลัก
2. เลือกปุ่มรีโมทคอนโทรลหลัก

หลังจาก SCV เข้าตัวล็อคและเปิดใช้งาน AC แล้ว iGrade™ จะควบคุมความสูงใบมีดไปยังเกรด

- ตั้งออฟเซต—ความผิดพลาดศูนย์ (A) จะนำค่าความผิดพลาดปัจจุบันไปรวมกับออฟเซตเพื่อให้ได้ตามค่าสิ่งที่ต้องการ
- การเลื่อนออฟเซตจะมีประโยชน์เมื่ออุปกรณ์ต่อพ่วงพยายามควบคุมความสูงที่รถไม่สามารถทำได้ เลื่อนออฟเซตขึ้น (B) เพื่อให้ได้การตัดที่สามารถทำได้ และเลื่อนออฟเซตลง (C) กลับไปที่ 0 สำหรับรอบการเคลื่อนที่ต่อมา

เมื่อตั้งค่าจุดศูนย์ในรีโมทคอนโทรลแล้ว ค่าจะถูกแสดงถัดจากออฟเซต ค่านี้แสดงความต่างระหว่างความสูงที่ได้จากเครื่องรับสัญญาณตอนสำรวจกับความสูงของเครื่องรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วงด้านหน้าที่ปรับค่าความผิดพลาดศูนย์แล้ว

- A—ตั้งออฟเซต—ความผิดพลาด ศูนย์** **C—เลื่อนออฟเซตลง**
B—เลื่อนออฟเซตขึ้น

PC13072—UN—16NOV10



ซอฟต์แวร์เมนูหลัก

PC18066—UN—12NOV13



ปุ่มรีโมทคอนโทรลหลัก

Remote Control Main	
Status	No GPS
Control Error (ft)	0.00
Offset (ft)	0.000
Command (ft)	0.00
Set Offset - Zero Error	
Shift Offset Up	
Shift Offset Down	

(A) →

(B) →

(C) →

รีโมทคอนโทรลหลัก

PC18067—UN—12NOV13

iGrade เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

RW00482,00001D6-81-11FEB14-1/1

การแก้ปัญหาและการวิเคราะห์

ค่าการวิเคราะห์

ค่าการวิเคราะห์แสดงสิ่งที่ต้องการในการใช้งาน Surface Water Pro™

1. เลือกปุ่ม Menu
2. เลือกปุ่ม GreenStar™
3. เลือกซอฟต์แวร์ค่าการวิเคราะห์

PC8663—UN—29APR15



ปุ่ม Menu

PC12685—UN—29APR15



ปุ่ม GreenStar™

PC21185—UN—21MAY15

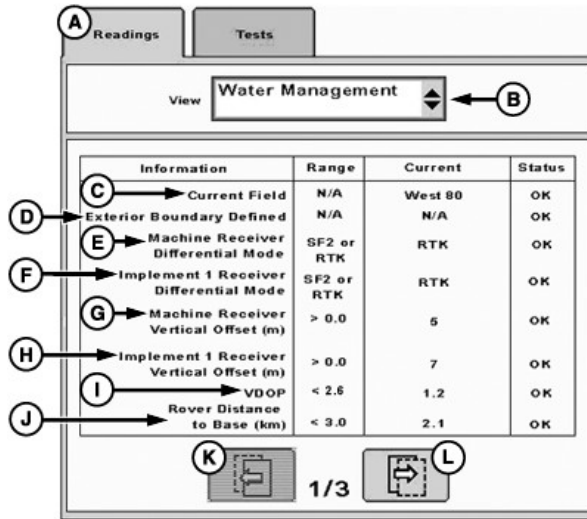


ซอฟต์แวร์การบริหารจัดการน้ำ

Surface Water Pro เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

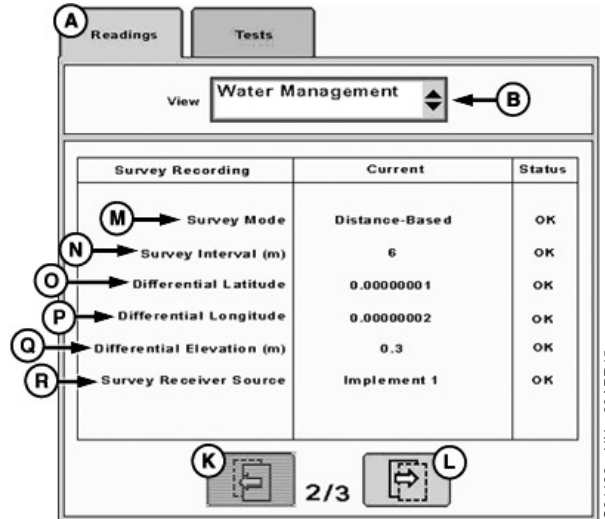
มีต่อไปในหน้าถัดไป

RW00482,00004EA-81-11AUG15-1/2



PC21126-UN-29APR15

หน้าค่าการวิเคราะห์ 1



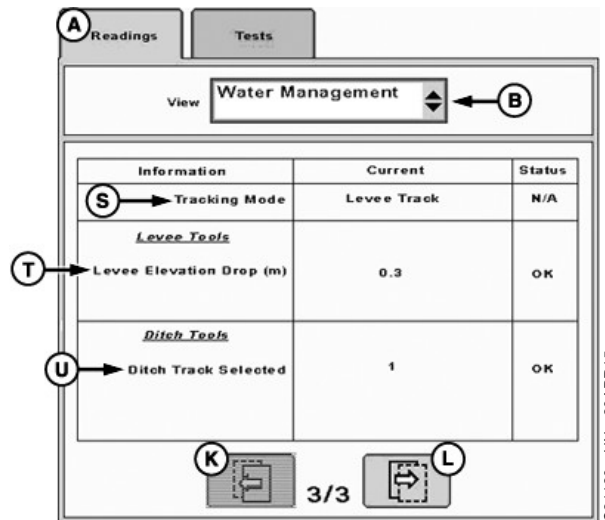
PC21128-UN-29APR15

หน้าค่าการวิเคราะห์ 2

4. เลือกแท็บ Reading (A)

5. เลือก Water Management จากเมนูรอปดาวน์ (B)

- | | |
|---|------------------------------|
| A—แท็บค่าต่างๆ | L—ปุ่มหน้าถัดไป |
| B—เมนูรอปดาวน์การวิเคราะห์ | M—โหมดสำรวจ |
| C—พื้นที่ปฏิบัติงานปัจจุบัน | N—รอบเวลาสำรวจ |
| D—แนวแบ่งเขตภายนอกกำหนดแล้ว | O—ความต่างของละติจูด |
| E—โหมดค่าส่วนต่างเครื่องรับสัญญาณที่รถ | P—ความต่างของลองจิจูด |
| F—โหมดค่าส่วนต่างเครื่องรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วง 1 | Q—ความต่างของความสูง |
| G—ออฟเซตแนวตั้งของเครื่องรับสัญญาณที่รถ | R—แหล่งเครื่องรับสัญญาณสำรวจ |
| H—ออฟเซตแนวตั้งของเครื่องรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วง 1 | S—โหมดการกำหนดแทร็ก |
| I—VDOP | T—การลดระดับความสูงของคันดิน |
| J—ระยะห่างจากโรเวอร์ถึงสถานีฐาน | U—เลือกแทร็กกรองน้ำ |
| K—ปุ่มหน้าที่แล้ว | |



PC21129-UN-29APR15

หน้าค่าการวิเคราะห์ 3

RW00482,00004EA-81-11AUG15-2/2

การแก้ปัญหา

ความสูงของใบมิดไม่ถูกต้อง

อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
ความสูงของใบมิดที่แสดงไม่ตรงกับ ความสูงจริง	ออฟเซต C หรือ D วัดไม่ถูกต้องในขณะที่ ทีกแทรก	วัดออฟเซตทั้งหมดตามที่แนะนำไว้ในคู่มือ การใช้งาน
ความลึกของร่องน้ำหรือคันดินไม่ตรง กับความสูง/ลึกที่ต้องการ	ออฟเซต C ควรเป็นความสูงที่แท้จริงของ เครื่องรับสัญญาณเมื่ออุปกรณ์ต่อพ่วงอยู่ใน ตำแหน่งยกสูงสุด ออฟเซต D ควรเป็นความสูงที่แท้จริงของใบ มิดเมื่ออุปกรณ์ต่อพ่วงอยู่ในตำแหน่งยก สูงสุด ออฟเซต C และ D จะวัดเมื่ออุปกรณ์ต่อพ่วง อยู่ในตำแหน่งยกสูงสุด แต่แทรกร่องน้ำถูก บันทึกเมื่ออุปกรณ์ต่อพ่วงแตะพื้น เครื่องรับสัญญาณที่รถจะใช้บันทึกแทรกร่อง น้ำและความสูงจากเครื่องรับสัญญาณที่รถ ไม่ถูกต้อง	ตรวจสอบให้แน่ใจว่าออฟเซตที่วัดตรงตาม รูปแบบการใช้รถ เช่น ถ้าบันทึกแทรกร่องน้ำ โดยแผ่นชุดดินอยู่กับพื้น ต้องตั้งค่าการวัด ออฟเซตให้สอดคล้องว่า ออฟเซต C = ออฟเซต D สามารถแก้ไขข้อผิดพลาดได้ เช่น ถ้าใบมิด (ขอบตัด) อยู่ทีพื้น แต่ภาพปรากฏแสดงว่า อยู่เหนือพื้น 2 นิ้ว ให้เพิ่มออฟเซต C ของ GPS อุปกรณ์ต่อพ่วง (ระยะแนวตั้งของ เครื่องรับสัญญาณถึงพื้น) ขึ้น 2 นิ้ว

ไม่สามารถบันทึกแทรกร่องน้ำ

อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
ไม่มีการแสดงแทรกร่องน้ำในแผนที่ GS3 ไม่ยอมให้ผู้ปฏิบัติบันทึกแทรกร่อง น้ำ	ผู้ควบคุมเลือก "ลูกคำ ฟาร์ม พื้นที่ปฏิบัติงาน" ไม่ถูกต้อง ผู้ควบคุมเลือกโหมดการแทรกไม่ถูกต้อง มีการปิดการแสดงผลเส้นทางบนแผนที่	ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเลือก "ลูกคำ ฟาร์ม พื้นที่ ปฏิบัติงาน" อย่างถูกต้อง ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเลือกโหมดการแทรกใน หน้า Guidance ถูกต้อง—จากแท็บ Guidance Settings ให้เลือกโหมดแทรก ร่องน้ำหรือแทรกคันดิน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเส้นทางเปิดอยู่— จากหน้าแผนที่ให้เลือกการตั้งค่าแผนที่ แล้วทำเครื่องหมายที่กล่องเลือกเส้นทาง

GS3 แสดงทิศทางการเคลื่อนที่ของรถกลับทาง

อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
GS3 แสดงทิศทางการเคลื่อนที่ของรถ กลับทาง SWP ไม่ยอมให้ทำการบันทึก เมื่ออยู่ในโหมดสำรวจโดยใช้พิกัดหรือ ATV GS3 จะแสดงทิศทางการเคลื่อนที่ ของรถกลับทาง ไม่สามารถสร้างผลลัพธ์สำหรับร่องระบายน้ำแบบพอดีพื้นที่	ทิศทางการเคลื่อนที่ถูกเปลี่ยนที่หน้า Guidance ในบางการใช้งานจะต้องติดตั้งเครื่องรับ สัญญาณ StarFire กลับด้าน	ที่ซอฟต์แวร์ StarFire เลือกเปลี่ยนทิศทาง การติดตั้งเครื่องรับสัญญาณให้ตรงกับ ทิศทางที่แท้จริงของเครื่องรับสัญญาณที่รถ ให้หน้า Guidance ให้เลือกแท็บ View ใน หน้า View ให้เลือกทิศทางการเคลื่อนที่ให้ ตรงกับทิศทางจริง

อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
ร่องระบายน้ำแบบพอดีพื้นที่ไม่สร้างผล ลัพธ์การออกแบบร่องระบายน้ำที่ ถูกต้อง	ความลาดชันต่ำสุดและสูงสุดที่ตั้งไว้มีความ สูงต่ำห่างกันน้อยไป หรืออธิบายได้อีกอย่าง ว่าระยะความต่างไม่กว้างพอ อาจทำการบันทึกแทรกร่องน้ำจากพื้นที่ต่ำ ไปยังพื้นที่สูง แล้วร่องระบายน้ำแบบพอดี พื้นที่จึงพยายามหาวิธีให้น้ำไหลขึ้นเนิน	ตั้งค่าความลาดชันสูงสุดและต่ำสุดให้สูง และต่ำที่สุดเท่าที่ระดับจะรองรับได้เพื่อเพิ่ม ระยะลึกในการตัด ใช้งานร่องระบายน้ำแบบ พอดีพื้นที่อีกครั้ง ถ้าทำการบันทึกแทรกร่องน้ำจากพื้นที่ต่ำไป ยังพื้นที่สูง ร่องระบายน้ำแบบพอดีพื้นที่จะ พยายามหาวิธีให้น้ำไหลขึ้นเนิน ให้บันทึก ร่องน้ำจากระดับพื้นที่สูงสุดไปยังต่ำสุด

แผนที่ร่องระบายน้ำแสดงเนินขึ้นความสูงน้อย (แนวตั้ง) ที่ ปลายแทรกร่องระบายน้ำ

อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
การออกแบบร่องระบายน้ำที่บันทึกมีการยกแหว่งหรือลาดขึ้นที่ปลายแตร็กร่องระบายน้ำ	มีการบันทึกจุดหยุดของแตร็กร่องน้ำในขณะที่ตัวรับสัญญาณไม่ได้อยู่ในจุดต่ำสุดของแตร็กร่องน้ำ	เมื่อจบแตร็กร่องน้ำที่จุดที่ร่องระบายน้ำสิ้นสุด ให้ตรวจดูให้แน่ใจว่าเครื่องรับสัญญาณที่จุดต่อพ่วงหยุดนิ่งแล้ว และจบการบันทึกที่จุดต่ำสุดของแตร็กร่องน้ำ อธิบายอีกอย่างได้ว่าถ้าทำการบันทึกที่แตร็กร่องน้ำขณะขับลงเนิน ให้จบการบันทึกก่อนจะมีการขับขึ้นเนินใดๆ จากร่องน้ำ
หลังรถเริ่มใช้งาน AutoTrac มีเส้นทางแนวตั้งแสดงขึ้น อุปกรณ์ต่อพ่วงยังคงทำงานหลังจากปิด AutoTrac ที่จุดสิ้นสุดแตร็กร		
อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
เส้นทางแนวตั้งไม่ได้แสดงการแก้ไขที่เวลาและตำแหน่งที่ AutoTrac ทำงาน มีการเสียการนำทาง AutoTrac ขณะที่ยังทำงานอยู่หรือกำลังใช้งาน AutoTrac เริ่มใช้งานแล้วและมีการนำทาง AutoTrac ก่อนจะมีการนำทางความสูงของอุปกรณ์ต่อพ่วง	แตร็กร่องน้ำบันทึกในทิศทางหนึ่ง แต่ทำการตัดร่องน้ำในทิศทางตรงกันข้าม การนำทาง AutoTrac จะอ้างอิงกับตำแหน่งเครื่องรับสัญญาณของรถ และการนำทางความสูงอุปกรณ์ต่อพ่วงจะอ้างอิงกับเครื่องรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วง ถ้าบันทึกแตร็กรในทิศทางหนึ่งแล้วทำการตัดในทิศทางตรงกันข้าม ระยะห่างระหว่างเครื่องรับสัญญาณทั้งสองคือระยะการขับโดยไม่มี การนำทางจากทั้ง AutoTrac หรือความสูงอุปกรณ์ต่อพ่วง โดยขึ้นอยู่กับทิศทางการเคลื่อนที่อ้างอิงกับทิศทางที่บันทึก	ตัดแตร็กร่องน้ำในทิศทางเดียวกับที่ทำการบันทึก ถ้าไม่สามารถหรือไม่เหมาะสมที่จะทำการบันทึกและตัดหรือขุดตั้งในทิศทางเดียวกันได้ รถจะเริ่มใช้ AutoTrac ก่อนที่อุปกรณ์ต่อพ่วงจะต้องขุดลงพื้น และการนำทาง AutoTrac จะหายไปก่อนสิ้นสุดแตร็กรหรือก่อนที่การนำทางความสูงอุปกรณ์ต่อพ่วงจะจบ
การนำทางไม่แสดงแตร็กรในทันที	แตร็กร่องน้ำบันทึกโดยใช้เครื่องรับสัญญาณที่รถเป็นแหล่ง การนำทางความสูงอุปกรณ์ต่อพ่วงจะทำงานเมื่อเครื่องรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วงอยู่นอเหนือแตร็กรที่บันทึกโดยเครื่องรับสัญญาณที่รถ	รถจะเริ่มใช้ AutoTrac ก่อนที่อุปกรณ์ต่อพ่วงจะต้องขุดลงพื้น และการนำทาง AutoTrac จะหายไปก่อนสิ้นสุดแตร็กรหรือก่อนที่การนำทางความสูงอุปกรณ์ต่อพ่วงจะจบ
อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
เมื่อทำการบันทึกส่วนเส้นตรงของแตร็กร่องน้ำหรือคันดิน แตร็กรการนำทางที่บันทึกไว้แสดงขึ้นช้าเมื่อเทียบกับการบันทึกส่วนเส้นโค้งของแตร็กร	การนำทางไม่จำเป็นต้องอัปเดตส่วนตรงของแตร็กรมากนัก ดังนั้นจึงมีการแสดงส่วนตรงของแตร็กรที่บันทึกไว้ช้ากว่า	รอเวลาให้ส่วนตรงของแตร็กรที่บันทึกไว้แสดงขึ้นบนจอ ซูมออก—อาจมีการแสดงแตร็กรนอกพื้นที่ที่กำลังดู
อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
ไอคอนแผ่นขุดดินหรือที่ขุดร่องน้ำจะไม่แสดงขึ้นเมื่อทำการเลือกจากเมนูดรอปดาวน Implement Type (ประเภทอุปกรณ์ต่อพ่วง)	ไฟล์บนแฟลชไดรฟ์ USB มีการติดตั้งผิดพลาดจึงทำให้แสดงไอคอนไม่ได้	เชื่อมต่อแฟลชไดรฟ์ USB เปล่าเข้ากับ GS3 แล้วเลือกแผ่นขุดดินหรือที่ขุดร่องน้ำจากเมนูดรอปดาวน Implement Type
อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
ออฟเซต GPS ไม่มีออฟเซต "D" หรือไม่มีระยะห่างแนวตั้งจากตัวรับสัญญาณ GPS ถึงพื้นดินในตำแหน่งอุปกรณ์ต่อพ่วงยกขึ้นจนสุด	ยังไม่ได้เลือกประเภทอุปกรณ์ต่อพ่วงเป็นแผ่นขุดดินหรือที่ขุดร่องน้ำ เครื่องรับสัญญาณของอุปกรณ์ต่อพ่วงไม่ได้เชื่อมต่อ ข้อมูลบนแฟลชไดรฟ์ USB มีการติดตั้งผิดพลาดจึงไม่ยอมให้มีการตั้งค่าแผ่นขุดดินหรือที่ขุดร่องน้ำแบบโรตารี	เลือกแผ่นขุดดินหรือที่ขุดร่องน้ำจากเมนูดรอปดาวน Implement Type เชื่อมต่อเครื่องรับสัญญาณของอุปกรณ์ต่อพ่วงเข้ากับระบบ เสียบแฟลชไดรฟ์ USB เปล่าเข้ากับ GS3

JS56696,00009F4-81-18MAY11-2/2

เอกสารการซ่อมบำรุงของ John Deere

ข้อมูลทางเทคนิค

ข้อมูลทางเทคนิคสามารถสั่งซื้อได้จาก John Deere จัดทำทั้งรูปแบบหนังสือและแผ่นซีดี

สามารถสั่งซื้อได้ตามช่องทางดังนี้:

- ร้านเอกสารข้อมูลทางเทคนิคของ John Deere: **www.JohnDeere.com/TechInfoStore**
- โทร 1-800-522-7448
- กรุณาติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณ

ข้อมูลที่มีจัดจำหน่าย ได้แก่ :

- 'แค็ตตาล็อกอะไหล่' ประกอบด้วยรายการชิ้นส่วนอะไหล่สำหรับเครื่องจักรของคุณ พร้อมภาพประกอบแบบแยกชิ้นส่วน ซึ่งจะช่วยให้คุณระบุชิ้นส่วนได้อย่างถูกต้อง นอกจากนี้ยังมีประโยชน์เมื่อทำการประกอบและการถอดอีกด้วย
- 'คู่มือการใช้งาน' ประกอบด้วยข้อมูลด้านความปลอดภัย การใช้งาน การบำรุงรักษา และการซ่อมบำรุง
- 'คู่มือทางเทคนิค' ประกอบด้วยข้อมูลการซ่อมบำรุงสำหรับเครื่องจักรของคุณ ซึ่งหมายถึงข้อมูลจำเพาะ ขั้นตอนการประกอบและการถอดแบบมีภาพประกอบ แผนผังการไหลของน้ำมันไฮดรอลิก และแผนผังการเดินสาย ผลัดกันทำงานอย่างจะมีคู่มือแยกต่างหากเกี่ยวกับข้อมูลการซ่อมและการวิเคราะห์และส่วนประกอบบางชนิด เช่น เครื่องยนต์ จะอยู่ในคู่มือทางเทคนิคสำหรับส่วนประกอบแยกต่างหาก
- หลักสูตรการศึกษาประกอบด้วยเอกสารที่เนื้อหาเกี่ยวข้องกัน หัวเล่ม แสดงรายละเอียดข้อมูลเบื้องต้นโดยไม่แบ่งแยกบริษัทผู้ผลิต:
 - 'เกษตรกรรมเบื้องต้น' เป็นชุดเอกสารที่ครอบคลุมเรื่องเทคโนโลยีในการทำฟาร์มเกษตรและฟาร์มปศุสัตว์
 - 'การจัดการธุรกิจฟาร์ม' เป็นชุดเอกสารที่เจาะลึกเกี่ยวกับปัญหาที่ "เกิดขึ้นจริง" และนำเสนอวิธีการแก้ไขที่สามารถใช้ได้จริงในส่วนของตลาด การเงิน การเลือกอุปกรณ์ และการปฏิบัติตามมาตรฐาน
 - 'การซ่อมบำรุงเบื้องต้น' เป็นคู่มือที่แสดงวิธีการซ่อมแซมและการรักษาอุปกรณ์ออฟโรด
 - 'การใช้งานรถแทรกเตอร์เบื้องต้น' เป็นคู่มือที่อธิบายเกี่ยวกับวิธีที่สามารถและการปรับรถแทรกเตอร์ วิธีการปรับปรุงประสิทธิภาพของรถแทรกเตอร์ และวิธีการจัดการกับการทำงานในพื้นที่เพาะปลูกที่ไม่จำเป็น
 - 'พื้นฐานของอุปกรณ์ขนาดกะทัดรัด' เป็นคู่มือคำแนะนำในการซ่อมบำรุงและดูแลรักษาอุปกรณ์ ไม่เกิน PTO 40 แรงม้า



TS189—UN—17JAN89



TS191—UN—02DEC88



TS224—UN—17JAN89



TS1663—UN—10OCT97

DX,SERVLIT-81-21APR16-1/1

การบริการของ John Deere ช่วยให้การทำงานได้อย่างต่อเนื่อง

John Deere พร้อมให้บริการเสมอ

ความพึงพอใจของลูกค้าเป็นสิ่งสำคัญสำหรับ John Deere

ตัวแทนจำหน่ายของเราพยายามเสมอที่จะให้บริการและชิ้นส่วนอะไหล่อย่างรวดเร็วและมีประสิทธิภาพ :

—ชิ้นส่วนอะไหล่สำหรับการบำรุงรักษาและการซ่อมบำรุง เพื่อการสนับสนุนอุปกรณ์ของคุณ

—ช่างเทคนิคที่ผ่านการฝึกอบรม ตลอดจนการวิเคราะห์และเครื่องมือซ่อมที่จำเป็น เพื่อการบริการให้กับอุปกรณ์ของคุณ

ขั้นตอนการแก้ไขปัญหาเพื่อความพึงพอใจของลูกค้า

ตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณพร้อมเสมอในการให้การสนับสนุนและแก้ไขปัญหาเกี่ยวกับอุปกรณ์ที่คุณอาจพบ

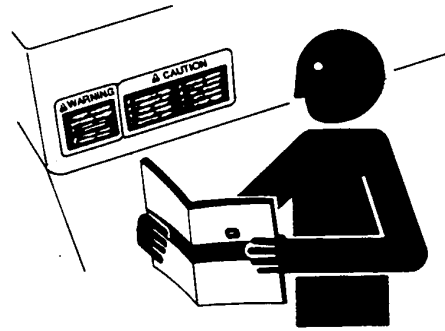
1. เมื่อติดต่อตัวแทนจำหน่ายของคุณ กรุณาเตรียมข้อมูลต่อไปนี้ให้พร้อม :

—รุ่นของเครื่องจักรและหมายเลขรหัสของผลิตภัณฑ์

—วันที่ซื้อ

—ลักษณะของปัญหา

2. ปรึกษาปัญหาที่พบกับผู้จัดการฝ่ายบริการของตัวแทนจำหน่าย



TS201—UN—15APR13

3. ถ้าไม่สามารถแก้ไขปัญหาได้ ให้อธิบายปัญหากับผู้จัดการของตัวแทนจำหน่าย และเรียกขอความช่วยเหลือ

4. ถ้าพบปัญหาซ้ำๆ ที่ตัวแทนจำหน่ายของคุณไม่สามารถแก้ไขได้ กรุณาขอให้ตัวแทนจำหน่ายของคุณติดต่อกับ John Deere เพื่อขอความช่วยเหลือ หรือติดต่อศูนย์ช่วยเหลือลูกค้า Ag Customer Assistance Center ที่หมายเลข 1-866-99DEERE (866-993-3373) หรือส่งอีเมลมายังเราที่ www.deere.com/en_US/ag/contactus/

DX,IBC,2-81-02APR02-1/1

ดัชนี

	หน้า		หน้า
S		ค	
Surface Water Pro		ความปลอดภัย, บันไดและที่	
การตั้งค่า	35-3	ใช้บันไดและที่จับอย่างถูกต้อง	05-2
W		ความปลอดภัย หลีกเสี่ยงของเหลวแรงดันสูง	
Water Management (การบริหารจัดการน้ำ)		หลีกเสี่ยงของเหลวแรงดันสูง	05-5
ค่าการวิเคราะห์	60-1	คันดิน	
ก		ขุดตักคันดิน	50-5
การเก็บรวบรวมข้อมูล		ตั้งเส้น A - B	50-5
จุดข้อมูล	40-2	ค่า	
รูปแบบการขับ	40-2	ค่าเกณฑ์มาตรฐาน	35-5
การแก้ปัญหา	60-3	ค่าการวิเคราะห์	
การตั้งค่า		Water Management (การบริหารจัดการน้ำ)	60-1
Client (ลูกค้า)	35-1	ค่าเกณฑ์มาตรฐาน	
Farm (ฟาร์ม)	35-1	การตั้งค่า	35-5
Field (พื้นที่ปฏิบัติงาน)	35-1	คำอธิบายซอฟต์แวร์	
Surface Water Pro	35-3	GreenStar™—ซอฟต์แวร์ Mapping	15-1
Task (งาน)	35-1	GreenStar™—ซอฟต์แวร์ Guidance	15-1
การปฏิบัติงานกับคันดิน	50-1	เครื่องรับสัญญาณ StarFire™—ซอฟต์แวร์	
การปฏิบัติงานกับร่องน้ำ	45-1	Diagnostics	15-2
เครื่องรับสัญญาณระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้น		เครื่องรับสัญญาณ StarFire™—ซอฟต์แวร์ RTK	15-2
โลก (GPS) ของรถ	25-6	เครื่องรับสัญญาณ StarFire™—ซอฟต์แวร์	
เครื่องรับสัญญาณระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้น		Satellite	15-2
โลก (GPS) ของอุปกรณ์ต่อพ่วง	25-6	เครื่องรับสัญญาณ StarFire™—ซอฟต์แวร์	
โหมดสำรวจ	35-3	StarFire™	15-1
การทำความสะอาด		ตัวควบคุมสำหรับแอปพลิเคชัน 1100-ซอฟต์แวร์	
แทรีกรองน้ำ	45-10	การตั้งค่า	15-2
การทำงาน		ตัวควบคุมสำหรับแอปพลิเคชัน 1100-ซอฟต์แวร์	
หลักการทำงาน	10-1	เมนูหลัก	15-2
การปฏิบัติงานกับคันดิน		เครื่องรับสัญญาณ StarFire	
การตั้งค่า	50-1	ส่วนประกอบ	20-1
การปฏิบัติงานกับร่องน้ำ		เครื่องรับสัญญาณระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้น	
การตั้งค่า	45-1	โลก (GPS)	25-6
การเปรียบเทียบเข้ากับจุดควบคุม	35-7	จ	
การเลือกส่วนควบคุม		จอแสดงผล	20-1
รีโมทคอนโทรล—พอร์ตซีเรียล	55-1	จอแสดงผล GreenStar	
การเลื่อนแทรีก	25-5	ส่วนประกอบ	20-1
การสร้างจุดควบคุม		จอแสดงผลอิเล็กทรอนิกส์, การใช้อย่างเหมาะสม	05-3
เกณฑ์มาตรฐาน	35-6	ข	
เกณฑ์มาตรฐาน		ซอฟต์แวร์	
การสร้างจุดควบคุม	35-6	การกำหนดแผนที่	35-2
ข		ซอฟต์แวร์ Mapping	35-2
ข้อกำหนด	10-1	ซอฟต์แวร์เอกสารประกอบ	35-1
ข้อความเตือน, ทำความเข้าใจ	05-1	ด	
		ตั้งค่าโหมดการกำหนดแทรีก	
		แทรีกคันดิน	50-3

มีต่อไปในหน้าถัดไป

หน้า	หน้า
แทร็กร่องน้ำ 45-3	ม
ตัด	โมดูลชุดเขยสภาพพื้นที่ (TCM)
แทร็กร่องน้ำ 45-10	การปรับเทียบ 25-8
ท	จอตรกและทำการปรับเทียบ 25-9
แทร็กร่องน้ำ 45-3	ปรับให้เหมาะสมที่สุด 25-7
บันทึก 50-5	ร
แทร็กร่องน้ำ 45-3	ร่องน้ำ
การทำความสะอาด 45-10	เส้นทางที่บันทึกไว้ 45-3
ตัดแปลง 45-8	ร่องระบายน้ำแบบพอดิพื้นที่
ตัด 45-10	สร้าง 45-7
บันทึก 45-4	ร่องระบายน้ำแบบเส้นตรง
น	สร้าง 45-5
แนวแบ่งเขต 35-2	ระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS)
ซอฟต์แวร์ Mapping 35-2	ตั้งค่าเครื่องรับสัญญาณของรถ 25-6
ปั๊มขวา/ซ้าย 35-2	ตั้งค่าเครื่องรับสัญญาณของอุปกรณ์ต่อพ่วง 25-6
ปั๊มบันทึก/หยุดชั่วคราว 35-2	รีโมทคอนโทรล
ปั๊มหยุด 35-2	ออฟเซต
ไฟแสดงการบันทึก 35-2	Water Surface Pro Plus 55-2
บ	รีโมทคอนโทรล—พอร์ตซีเรียล
บันทึก	หลักการทำงาน 55-1
แทร็กร่องน้ำ 50-5	รูปร่างร่องระบายน้ำ 45-9
เบ 35-2	เรียกข้อมูลแผนที่ระดับความสูง 30-2
ปั๊มบันทึก/หยุดชั่วคราว 35-2	ว
ป	วิธีการ
ปรับให้เหมาะสมที่สุด	สำรวจพื้นที่ปฏิบัติงาน 40-1
โมดูลชุดเขยสภาพพื้นที่ (TCM) 25-7	ส
ปั๊ม	สร้างการออกแบบร่องระบายน้ำแบบพอดิพื้นที่ 45-7
ซ้าย/ขวา 35-2	สร้างร่องระบายน้ำแบบเส้นตรง 45-5
บันทึก/หยุดชั่วคราว 35-2	ส่วนประกอบของระบบ
หยุด 35-2	เครื่องรับสัญญาณ StarFire 20-1
ปั๊มขวา/ซ้าย 35-2	จอแสดงผล GreenStar 20-1
ปั๊มหมุนการขับ 50-4	สอบเทียบ
ปั๊มหยุด 35-2	โมดูลชุดเขยสภาพพื้นที่ (TCM) 25-8
ผ	สำรวจพื้นที่ปฏิบัติงาน
แผนที่พื้นผิว 30-1	วิธีการ 40-1
แผนที่ระดับความสูง 30-1	เส้นทางที่บันทึกไว้
กำหนดเลเยอร์พื้นหลัง 30-2	ร่องน้ำ 45-3
แผนที่ลักษณะภูมิประเทศ 30-1	ใส่ข้อมูล
	รถ
	ข้อมูล 25-1
	ออฟเซต 25-1
	อุปกรณ์ต่อพ่วง
	ข้อมูล 25-3
	ออฟเซต 25-3

มีต่อไปในหน้าถัดไป

	หน้า		หน้า
ห		รีโมทคอนโทรล	
หลักการทำงาน	10-1	Water Surface Pro Plus	55-2
รีโมทคอนโทรล—พอร์ตซีเรียล	55-1	อุปกรณ์ต่อพ่วง	25-3
อ		ออฟเซตเครื่องจักร	25-1
ออฟเซต		ออฟเซตอุปกรณ์ต่อพ่วง	25-3
รถ	25-1		

