

**Wyświetlacz John Deere G5
CommandCenter™
Wersja oprogramowania: 11.2.4067-XXX**



JOHN DEERE

INSTRUKCJA OBSŁUGI

**G5 CommandCenter™ modele:
G5CS, G510, G512**

OMPFP27578 WYDANIE C6 (POLISH)

John Deere Ag Management Solutions

Wstęp

Wstęp

DZIĘKUJEMY za zakup produktu firmy John Deere.

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

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

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

PRAWA I LEWA STRONA PRODUKTU są określane zgodnie z kierunkiem ruchu maszyny lub narzędzia do przodu.

WPISAĆ NUMERY IDENTYFIKACYJNE PRODUKTU (P.I.N.) w instrukcji obsługi. Dokładne zapisanie wszystkich numerów może być pomocne przy poszukiwaniu skradzionego produktu. Numery te będą również potrzebne dealerowi podczas zamawiania części. Kopię numerów identyfikacyjnych należy przechowywać w bezpiecznym miejscu poza maszyną lub z dala od produktu.

GWARANCJĘ udziela firma John Deere w ramach programu wsparcia dla klientów, którzy korzystają z urządzenia i obsługują je w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi. Warunki gwarancji są wyjaśnione w karcie gwarancyjnej lub deklaracji, którą powinno się otrzymać od dealera.

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

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

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

DX,IFC,PRE-53-24SEP25

John Deere jest do Twojej dyspozycji.



TS201—UN—15APR13

Zadowolenie klienta jest ważne dla firmy John Deere.

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

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

DX,IFC,JDS-53-30SEP25

Nazwy handlowe

Nazwy handlowe	
AutoTrac™	Nazwa handlowa Deere & Company
CommandCenter™	Nazwa handlowa Deere & Company
FurrowVision™	Nazwa handlowa Deere & Company
GreenStar™	Nazwa handlowa Deere & Company
iGrade™	Nazwa handlowa Deere & Company

iPad™	Nazwa handlowa Apple
iTEC™	Nazwa handlowa Deere & Company
JDLiNK™	Nazwa handlowa Deere & Company
John Deere	Nazwa handlowa Deere & Company
RowSense™	Nazwa handlowa Deere & Company
SeedStar™	Nazwa handlowa Deere & Company
Service ADVISOR™	Nazwa handlowa Deere & Company
StarFire™	Nazwa handlowa Deere & Company
Voyager®	Nazwa handlowa ASA Electronics

ch177nn,1658757772656-53-23MAY25

Użytkowanie i narażenie na czynniki zewnętrzne wyświetlacza

WAŻNE: Wyświetlacze John Deere G5e CommandCenter nie wolno myć ciśnieniowo ani nie zanurzać ich w cieczy.

Wyświetlacze John Deere G5e CommandCenter i powiązane złącza po podłączeniu są pyłoszczelne i wodoszczelne (stopień IP65), zapewniając odporność na większość typowych warunków występujących w zastosowaniach rolniczych. Wyświetlacz może być używany w otwartej lub zamkniętej kabinie. Należy unikać ekstremalnych warunków, np. mycia ciśnieniowego wyświetlacza albo zanurzania go w cieczy. Należy usuwać wyświetlacz z maszyny, gdy nie jest używany, aby uniknąć przedłużonych okresów narażenia wyświetlacza na czynniki zewnętrzne.

ch177nn,1676275764495-53-04MAR25

Pobieranie aktualizacji oprogramowania

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

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

CZ76372,000071E-53-17JUN14

Księgarnia z dokumentacją techniczną John Deere

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

CZ76372,000071F-53-04AUG25

Ekranowa instrukcja obsługi

Instrukcja obsługi wyświetlacza G5 jest dostępna na wyświetlaczu w aplikacji "Centrum pomocy". Patrz pomoc w sekcji Wprowadzenie do wyświetlacza.

AL70325,000063C-53-04MAR25

Spis treści

	Strona		Strona
Bezpieczeństwo		Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa — ponowne uruchomienie systemu	02B-3
Informacje dotyczące bezpieczeństwa	02A-1	Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa — instalacja oprogramowania	02B-3
Znaczenie słów ostrzegawczych	02A-1	Etykiety ostrzegawcze bez tekstu	
Przestrzeganie instrukcji bezpieczeństwa	02A-1	Umiejscowienie etykiet ostrzegawczych	02C-1
Zachowanie bezpieczeństwa podczas konserwacji	02A-2	Opis etykiet ostrzegawczych bez tekstu	02C-1
Prawidłowe korzystanie ze schodków i poręczy	02A-2	Zapoznać się z instrukcją obsługi	02C-1
Bezpieczne postępowanie z podzespołami elektronicznymi i podpórkami	02A-2	Informacje	
Prawidłowe użytkowanie wyświetlacza elektronicznego	02A-3	Nazwy modeli i etykiet	03-1
Zachowanie bezpiecznej odległości od zespołu żniwnego	02A-3	Identyfikacja kodu daty	03-1
Bezpieczne użytkowanie ciągnika	02A-3	Informacja Federalnej Komisji Łączności	03-1
Bezpieczna obsługa systemów naprowadzania	02A-4	Deklaracja zgodności UE	03-3
Prawidłowe używanie pasa bezpieczeństwa	02A-5	Deklaracja zgodności UE	03-4
Bezpieczne parkowanie maszyny	02A-5	Deklaracja zgodności UE	03-5
Siedzisko instruktora	02A-6	Deklaracja zgodności UK	03-6
Bezpieczna obsługa systemów automatyzacji sprzętu	02A-6	Deklaracja zgodności UK	03-7
Unikanie płynów pod wysokim ciśnieniem	02A-6	Deklaracja zgodności UK	03-8
Przeczytać instrukcje obsługi sterowników ISOBUS	02A-7	Euroazjatycka Unia Gospodarcza — EAC	03-9
Unikać wypadków podczas jazdy do tyłu	02A-7	Euroazjatycka Unia Gospodarcza — EAC	03-12
Zapobieganie porażeniu prądem i pożarom	02A-7	Euroazjatycka Unia Gospodarcza — EAC	03-15
Unikanie linii wysokiego napięcia	02A-8	Obsługa — wprowadzenie do wyświetlacza	
Odpowiednia odległość podczas pracy autonomicznej	02A-8	G5 CommandCenter	04A-1
Jazda w maszynie podczas pracy autonomicznej	02A-8	Struktura strony pracy	04A-2
Bezpieczne zatrzymywanie maszyny autonomicznej	02A-9	Menu	04A-2
Odpadowe urządzenia elektryczne i elektroniczne	02A-10	Pomoc na ekranie	04A-2
Znaki bezpieczeństwa		Centrum stanu	04A-3
Bezpieczeństwo podczas pracy autonomicznej	02B-1	Przyciski programowe skrótów	04A-3
Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa — wykryto AutoTrac	02B-1	Licencje wyświetlacza	04A-3
Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa — nieprzejezdna granica	02B-1	Obsługa — konfiguracja wyświetlacza	
Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa — sterownik ISOBUS	02B-2	Ustawienia wyświetlacza	04B-1
Ostrzeżenie — nieprawidłowe działanie dodatkowego ISO	02B-2	Layout Manager	04B-5
Ostrzeżenie — konfiguracja dodatkowego ISO	02B-2	Użytkownicy i dostęp — maszyny uruchamiane kluczykiem	04B-8
Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa — kreator dodatkowego ISO	02B-2	Użytkownicy i dostęp — rozruch przyciskiem „Start”	04B-10
		Ustawienia bezprzewodowe	04B-11
		Ustawienia portu COM	04B-12
		Oryginalny monitor GreenStar	04B-13
		Monitor maszyny	04B-14
		Obsługa — ustawienia pracy i pola	
		Menedżer urządzeń	04C-1
		Wybór pola	04C-4
		Ustawienia pola	04C-5
		Pola i granice	04C-6
		Mapowanie	04C-13

Ciąg dalszy na następnej stronie

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

	Strona		Strona
Znaczniki	04C-15	AutoTrac RowSense	04H-22
Znaczniki wjazdu	04C-16	Wyłączanie systemu AutoTrac, gdy nie jest używany	04H-23
Ustawienia pracy	04C-16	Odłączanie i wyłączanie systemu	04H-23
Sumy pracy	04C-17	Ustawienia naprowadzania	04H-24
Monitor pracy	04C-18	Dźwięki śledzenia	04H-24
Zapis pracy	04C-19	Zapis prostej ścieżki lub omijanie przeszkód ...	04H-25
Udostępnianie	04C-19	Zapis prostej ścieżki w krzywej adaptacyjnej ...	04H-25
Wideo	04C-20		
Konfiguracja elementów sterowniczych	04C-22	Obsługa — AutoTrac Turn Automation	
Menedżer ustawień	04C-22	AutoTrac Turn Automation	04I-1
Teoria działania maszyny na biegu jałowym	04C-22	AutoTrac Turn Automation ciągnika	04I-2
Sterowanie trasami	04C-23	AutoTrac Turn Automation kombajnu	04I-5
		System AutoTrac Turn Automation opryskiwacza	04I-6
Obsługa — Menedżer plików		Obsługa — John Deere Machine Sync	
Menedżer plików	04D-1	Machine Sync	04J-1
Pamięć USB	04D-5	Zgodność Machine Sync	04J-3
Wykonywanie zrzutów ekranu	04D-6	Regulatory Machine Sync	04J-4
Obsługa — Menedżer oprogramowania		Obsługa Machine Sync — pojazd prowadzący	04J-6
Menedżer oprogramowania	04E-1	Obsługa Machine Sync — pojazd podążający	04J-7
Aktualizacja oprogramowania wyświetlacza i zespołu sterującego	04E-2	Ścieżka załączania	04J-8
Aktywacja sprzętu i oprogramowania innych niż wyświetlacz	04E-4		
Obsługa — ISOBUS VT		Obsługa — regulator nakładki	
ISOBUS VT	04F-1	Regulator nakładki	04K-1
Obsługa — odbiornik StarFire		Ręczny regulator nakładki	04K-1
Odbiornik GPS StarFire	04G-1	Obsługa — regulator sekcji	
Zdalne aktualizacje oprogramowania odbiornika StarFire	04G-1	Regulator sekcji	04L-1
Obsługa — naprowadzanie AutoTrac		Moduł stanu sekcji	04L-3
AutoTrac	04H-1	Ustawienia zakładki	04L-3
Bezpieczna obsługa systemów naprowadzania	04H-2	Obsługa — Autonomia	
Metody naprowadzania AutoTrac	04H-2	Omówienie aplikacji Autonomia	04M-1
AutoPath	04H-7	Obsługa — Remote Display Access	
Przesunięcie ścieżki	04H-11	Remote Display Access	04N-1
Powiadomienie o zmianie szerokości roboczej	04H-12	Kroki inicjowania aplikacji Remote Display Access w celu sterowania zewnętrznego wyświetlaczem	04N-1
Linie pomocnicze	04H-12	Obsługa — Monitorowanie płynów i filtrów	
Wspólny sygnał	04H-13	Monitorowanie płynów i filtrów	04O-1
Przełącznik trybu drogowego i przywracania ...	04H-13		
Rozstaw ścieżek	04H-13	Regulacja i optymalizacja — naprowadzanie AutoTrac	
Zestaw linii prowadzenia	04H-13	Ustawienia ścieżki okrężnej	05A-1
Zamiana linii prowadzenia	04H-13	Optymalizacja kierowania	05A-1
Wybór linii prowadzenia	04H-14	Ustawienia krzywej linii prowadzenia	05A-4
Ustawienia Lightbar	04H-14	Regulacja i optymalizacja — regulator sekcji	
Szczegóły mapy AutoPath	04H-14	Ustawienia zaawansowane	05B-1
Wykres kołowy statusu systemu AutoTrac	04H-15	Regulacja wydajności	05B-1
Ustawianie linii prowadzenia	04H-15	Wykrywanie i usuwanie usterek — wyświetlacz	
Włączenie AutoTrac	04H-16	Centrum diagnostyki	06A-1
Włączanie funkcji AutoTrac	04H-16	Przywracanie systemu	06A-6
Przełącznik przywracania	04H-16		
Ponowne włączanie systemu AutoTrac przy następnym przejeździe	04H-17		
Prędkość minimalna i maksymalna	04H-17		
Urządzenie prognozujące zakręty	04H-19		
Omijanie przeszkód	04H-19		
Komunikaty odłączenia AutoTrac	04H-20		
AutoTrac Implement Guidance (pasywne)	04H-21		

Strona

Wykrywanie i usuwanie usterek — AutoTrac

Komunikaty odłączenia AutoTrac	06B-1
Wykrywanie i usuwanie usterek	06B-1

Wykrywanie i usuwanie usterek — AutoTrac

Turn Automation

Wykrywanie i usuwanie usterek systemu	
Active Implement Guidance	06C-1

Wykrywanie i usuwanie usterek — Ethernet

Ethernet	06D-1
----------------	-------

Konserwacja — kalibracje

Konserwacja i kalibracje	07A-1
Kontrole serwisowe	07A-1
Okresy międzyobsługowe	07A-1
Kalibracje	07A-1

Konserwacja — serwis

Czyszczenie wyświetlacza	07B-1
Fabryczny reset danych	07B-1

Bezpieczeństwo

Informacje dotyczące bezpieczeństwa



T81389—UN—28JUN13

To jest symbol ostrzegawczy. Po dostrzeżeniu tego symbolu na maszynie lub w niniejszej instrukcji należy zachować ostrożność ze względu na ryzyko odniesienia obrażeń ciała.

Należy przestrzegać zalecanych środków ostrożności i bezpiecznych praktyk w zakresie obsługi.

DX,ALERT-53-03OCT22

określa najwyższy stopień zagrożenia. Znaki bezpieczeństwa **NIEBEZPIECZEŃSTWO** lub **OSTRZEŻENIE** są umieszczone w obszarach określonych zagrożeń. Ogólne środki ostrożności są umieszczone na znakach bezpieczeństwa z hasłem **UWAGA**. Słowo **UWAGA** zwraca również uwagę na komunikaty dotyczące bezpieczeństwa w niniejszej instrukcji.

DX,SIGNAL-53-05OCT16

Przestrzeganie instrukcji bezpieczeństwa



TS201—UN—15APR13

Znaczenie słów ostrzegawczych



⚠ OSTRZEŻENIE

⚠ UWAGA

TS187—53—30SEP88

NIEBEZPIECZEŃSTWO — słowo ostrzegawcze **NIEBEZPIECZEŃSTWO** oznacza niebezpieczną sytuację, która spowoduje śmierć lub poważne obrażenia ciała, jeśli dojdzie do skutku.

OSTRZEŻENIE — słowo ostrzegawcze **OSTRZEŻENIE** oznacza niebezpieczną sytuację, która może spowodować śmierć lub poważne obrażenia ciała, jeśli dojdzie do skutku.

UWAGA — słowo ostrzegawcze **UWAGA** oznacza niebezpieczną sytuację, która może spowodować lżejsze lub umiarkowane obrażenia ciała, jeśli dojdzie do skutku. Hasło ostrzegawcze **UWAGA** może również przestrzegać przed niebezpiecznymi praktykami powiązаныmi z sytuacjami mogącymi prowadzić do obrażeń ciała.

Wraz z symbolami ostrzegawczymi stosowane są słowa ostrzegawcze — **NIEBEZPIECZEŃSTWO**, **OSTRZEŻENIE** i **UWAGA**. **NIEBEZPIECZEŃSTWO**

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

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

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

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

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

DX,READ-53-01AUG22

Zachowanie bezpieczeństwa podczas konserwacji



TS218—UN—23AUG88

Przed przystąpieniem do pracy należy zapoznać się z procedurą serwisową. Miejsce pracy musi być czyste i suche.

Nie wolno smarować, serwisować ani regulować maszyny podczas ruchu. Trzymać ręce, stopy i odzież z dala od elementów napędzanych. Wyłączyć wszystkie napędy i zredukować ciśnienie za pomocą elementów sterowniczych. Opuścić sprzęt na podłoże. Zatrzymać silnik i zabezpieczyć maszynę. W zależności od wyposażenia, wyjąć kluczyk ze stacyjki, odłączyć akumulator i poczekać, aż maszyna ostygnie.

Podprzeć w bezpieczny sposób wszystkie części maszyny, które muszą być podniesione w celu przeprowadzenia czynności serwisowych.

Utrzymywać wszystkie części w dobrym stanie i dbać, aby były prawidłowo zamontowane. Wszelkie uszkodzenia należy natychmiast naprawiać. Wymieniać zużyte lub uszkodzone części. Usunąć nagromadzone smar, olej lub zanieczyszczenia.

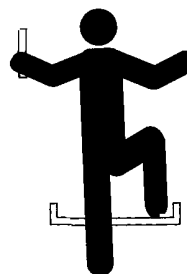
Przed przystąpieniem do regulacji układów elektrycznych lub spawania na maszynach samobieżnych należy odłączyć przewód masowy akumulatora (-).

W przypadku sprzętu przyczepianego odłączyć wiązki przewodów od ciągnika przed przystąpieniem do prac serwisowych przy podzespołach układu elektrycznego lub spawania na maszynie.

Upadek podczas czyszczenia lub pracy na wysokości może spowodować poważne obrażenia ciała. Używać drabiny lub pomostu, aby łatwiej dotrzeć do każdego miejsca. Używać wytrzymałych i bezpiecznych podpór pod stopy i uchwytów.

DX,SERV-53-20JAN26

Prawidłowe korzystanie ze schodków i poręczy



T133468—UN—15APR13

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

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

DX,WW,MOUNT-53-12OCT11

Bezpieczne postępowanie z podzespołami elektronicznymi i podpórkami



TS249—UN—23AUG88

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

Do przeprowadzenia montażu lub obsługi stacji bazowej

RTK na wieży lub wysokiej konstrukcji zatrudnić osobę z uprawnieniami do prac na wysokości.

Przy montażu lub obsłudze masztu odbiornika GPS używanego na narzędziu, stosować prawidłowe techniki podnoszenia i odpowiednie wyposażenie ochronne. Maszt jest ciężki i może być nieporęczny. Jeśli miejsca montażu są niedostępne z podłoża lub podestu obsługowego, potrzebne są dwie osoby.

DX,WW,RECEIVER-53-24AUG10

Prawidłowe użytkowanie wyświetlacza elektronicznego

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

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

W celu zapobieżenia obrażeniom podczas obsługi maszyny:

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

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

Z funkcji wyświetlacza można korzystać wyłącznie, gdy warunki pozwalają na korzystanie z nich w sposób bezpieczny i zgodnie z dostarczonymi instrukcjami.

Zawsze przestrzegać przepisów, postanowień lub zasad lokalnego prawa odnośnie bezpiecznej jazdy oraz przepisów ruchu drogowego podczas używania jakichkolwiek urządzeń dodatkowych.

DX,ELEC,DISPLAY-53-13JAN15

Zachowanie bezpiecznej odległości od zespołu żniwnego



ES 118 704

ES118704—UN—21MAR95

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

FX,CUT-53-21DEC90

Bezpieczne użytkowanie ciągnika

Można zmniejszyć ryzyko wystąpienia wypadków przez zastosowanie kilku prostych środków ostrożności:

- Używać ciągnika wyłącznie do tych prac, do których został zaprojektowany, np. pchania, ciągnięcia, holowania, napędzania i przenoszenia różnorodnego wymiennego sprzętu, przeznaczonego do wykonywania prac rolniczych.
- Poziom sprawności fizycznej i umysłowej operatora musi umożliwiać mu uzyskanie dostępu do stanowiska operatora i/lub elementów sterowniczych oraz prawidłowe i bezpieczne użytkowanie maszyny.
- Nie wolno użytkować maszyny w stanie rozproszenia, zmęczenia czy niezdolności do pracy. Prawidłowe użytkowanie maszyny wymaga od operatora zachowania pełnej koncentracji i świadomości.
- Ten ciągnik nie jest przeznaczony do wykorzystania w celach rekreacyjnych.
- Zapoznać się z niniejszą instrukcją obsługi przed przystąpieniem do pracy ciągnikiem i przestrzegać zaleceń dotyczących użytkowania i środków ostrożności podanych w instrukcji obsługi i na ciągniku.

- Postępować zgodnie z zaleceniami w zakresie użytkowania i dociążania, podanymi w instrukcji obsługi narzędzi/osprzętu, takich jak ładowacze czołowe.
- Postępować zgodnie z zaleceniami podanymi w instrukcji obsługi każdej zawieszanej/przyczepianej maszyny lub przyczepy. Nie używać agregatu ciągnik-maszyna lub ciągnik-przyczepa niezgodnie z instrukcjami.
- Przed uruchomieniem silnika lub rozpoczęciem pracy upewnić się, że nikt nie przebywa w pobliżu maszyny, przyłączonego sprzętu ani w strefie roboczej.
- Trzymać się z dala od trzypunktowego układu zawieszenia i zaczepu do przyczep jednoosiowych (jeśli jest) podczas ich sprawdzania.
- Trzymać ręce, stopy i odzież z dala od elementów napędzanych.

Zagadnienia związane z jazdą

- Nigdy nie wsiadać do ciągnika, ani go nie opuszczać podczas ruchu.
- Przejsć odpowiednie szkolenia przed przystąpieniem do użytkowania pojazdu.
- Trzymać dzieci i osoby postronne z dala od ciągnika i całego sprzętu.
- Nigdy nie jeździć ciągnikiem w inny sposób, niż na siedzisku zatwierdzonym przez John Deere i z zapiętym pasem bezpieczeństwa.
- Utrzymywać wszystkie osłony/zabezpieczenia na miejscu.
- Stosować odpowiednie sygnały wizualne i dźwiękowe podczas jazdy po drogach publicznych.
- Zjeżdżać na pobocze drogi przed zatrzymaniem się.
- Zmniejszać prędkość na zakrętach, używając hamulców pojedynczo oraz podczas pracy w pobliżu niebezpiecznych miejsc, na nierównym terenie lub stromych zboczach.
- Przyłączony sprzęt znajdujący się w górnym położeniu zmniejsza stabilność.
- Spiąć pedały hamulca przed jazdą po drodze.
- Hamować pulsacyjnie przy zatrzymywaniu się na śliskich nawierzchniach.
- Regularnie czyścić błotniki i fartuchy przeciwbłotne (chłapacze), jeśli są. Usunąć zanieczyszczenia przed jazdą po drodze publicznej.

Ogrzewane i wentylowane siedzisko operatora

- Zbyt wysoka temperatura nagrzewnicy siedziska może spowodować obrażenia ciała w wyniku poparzenia lub uszkodzenie siedziska. Aby zminimalizować ryzyko poparzenia, należy zachować ostrożność w przypadku używania nagrzewnicy siedziska przez dłuższy czas, zwłaszcza w sytuacjach, gdy operator nie odczuwa zmiany temperatury ani bólu skóry. Na siedzisku nie wolno umieszczać przedmiotów takich jak koc,

poduszka, pokrowiec itp., które mogą doprowadzić do przegrzania nagrzewnicy siedziska.

Holowanie ładunków

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

Parkowanie i opuszczanie ciągnika

- Przed opuszczeniem ciągnika wyłączyć zawory hydrauliki zewnętrznej, wyłączyć WOM, zatrzymać silnik, opuścić narzędzia/sprzęt na podłoże, ustawić elementy sterownicze narzędzia/sprzętu w położeniach neutralnych i włączyć mechanizmy parkowania — zapadkę postojową i hamulec postojowy. Poza tym, jeśli ciągnik ma być pozostawiony bez nadzoru, wyjąć kluczyk ze stacyjki (jeśli jest na wyposażeniu) i zabezpieczyć ciągnik.
- Pozostawienie przekładni na biegu z wyłączonym silnikiem NIE zapobiega ruchowi ciągnika.
- Nigdy nie zbliżać się do obracającego się WOM lub pracującego narzędzia.
- Przed rozpoczęciem czynności serwisowych należy odczekać, aż wszystkie elementy maszyny przestaną się poruszać.

Częste wypadki

Niebezpieczne użytkowanie lub nieprawidłowa eksploatacja ciągnika mogą prowadzić do wypadków. Należy zachować czujność z uwagi na zagrożenia związane z pracą ciągnika.

Najczęstsze wypadki z udziałem ciągników to:

- wywrotka ciągnika;
- kolizje z pojazdami silnikowymi;
- nieprawidłowe procedury uruchamiania;
- zaplątanie się w wały WOM;
- upadek z ciągnika;
- zmiżdżenie i przyciśnięcie podczas przyłączania.

DX,WW,TRACTOR-53-25NOV25

Bezpieczna obsługa systemów naprowadzania

Nie należy używać systemów naprowadzania na

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

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

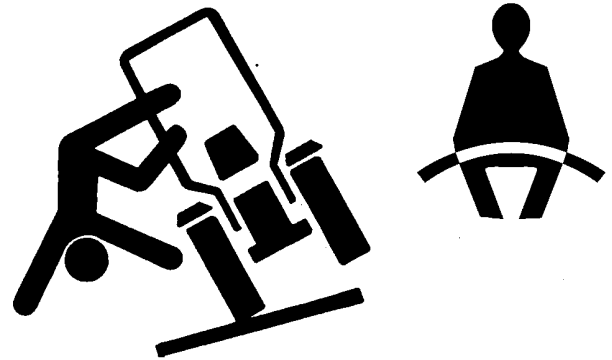
Systemy naprowadzania oznaczają wszelkie systemy do automatyzacji kierowania maszyną. Obejmuje to między innymi AutoTrac, iTEC, AutoTrac Turn Automation, AutoTrac Implement Guidance (pasywne), AutoTrac Universal, sterownik AutoTrac, AutoTrac RowSense oraz John Deere Machine Sync.

Aby zapobiec obrażeniom operatora i osób postronnych:

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

ch177nn,1660716404585-53-23MAY24

Prawidłowe używanie pasa bezpieczeństwa



TS1729—UN—24MAY13

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

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

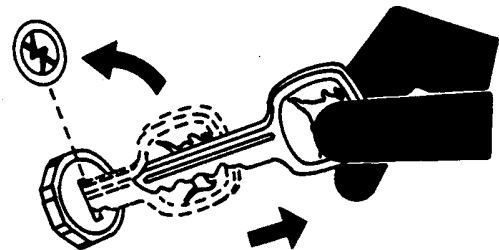
- Trzymając zaczep, przeciągnąć pas bezpieczeństwa w poprzek ciała.
- Włożyć zaczep do klamry. Posłuchać, czy nastąpiło kliknięcie.
- Pociągnąć zaczep pasa bezpieczeństwa, aby sprawdzić, czy jest on prawidłowo zapięty.
- Poprowadzić pas bezpieczeństwa w poprzek bioder.

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

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

DX,ROPS1-53-22AUG13

Bezpieczne parkowanie maszyny



TS230—UN—24MAY89

Przed rozpoczęciem pracy przy maszynie:

- Opuścić cały osprzęt na ziemię.
- Zatrzymać silnik i zabezpieczyć maszynę. Wyłączyć silnik i wyjąć kluczyk ze stacyjki (jeśli jest) przed pozostawieniem maszyny bez dozoru.
- Odłączyć przewód masowy akumulatora.
- Na stanowisku operatora umieścić tabliczkę "NIE URUCHAMIAĆ".

DX,PARK-53-25NOV25

Siedzisko instruktora



TS1730—UN—24MAY13

Siedzisko instruktora, jeśli jest na wyposażeniu, jest przeznaczone tylko dla celów szkolenia operatorów oraz diagnozowania problemów z maszyną.

DX,SEAT,NA-53-22AUG13

Bezpieczna obsługa systemów automatyzacji sprzętu



PC13793—UN—25MAY11

Nie należy używać systemów automatyzacji sprzętu na drogach publicznych. Przed wjazdem na drogę

publiczną zawsze należy wyłączyć (zdezaktywować) systemy automatyzacji sprzętu. Nie należy próbować włączać (aktywować) systemu automatyzacji sprzętu podczas jazdy na drodze publicznej.

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

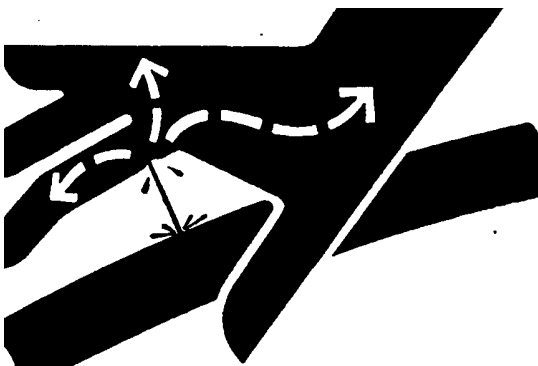
Systemy automatyzacji sprzętu obejmują wszelkie oprogramowania, które automatyzują poruszanie się sprzętu. Obejmuje to między innymi iGrade oraz aktywne naprowadzanie sprzętu.

Aby zapobiec obrażeniom operatora i osób postronnych:

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

ch177nn,1660716425482-53-17AUG22

Unikanie płynów pod wysokim ciśnieniem



X9811—UN—23AUG88

Przewody hydrauliczne należy sprawdzać okresowo, przynajmniej raz w roku, pod kątem nieszczelności, załamania, przecięć, pęknięć, przetarć, pęcherzy, korozji, odsłoniętego opłotu przewodów lub innych oznak zużycia bądź uszkodzenia.

Zużyte lub uszkodzone zespoły przewodów należy niezwłocznie zastępować zatwierdzonymi częściami zamiennymi firmy John Deere.

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

Zapobiec ryzyku poprzez zredukowanie ciśnienia przed odłączeniem przewodów hydraulicznych lub innych.

Przed zwiększeniem ciśnienia dokręcić wszystkie połączenia.

Sprawdzić, czy nie ma wycieków posługując się kawałkiem kartonu. Chronić ręce i ciało przed płynami pod wysokim ciśnieniem.

W razie przypadkowego przedostania się płynu pod wysokim ciśnieniem pod skórę, należy bezzwłocznie udać się pod opiekę chirurga.

DX,FLUID-53-05NOV25

Przeczytać instrukcje obsługi sterowników ISOBUS

Oprócz aplikacji GreenStar wyświetlacz może służyć jako wyświetlacz dla sterowników ISOBUS zgodnych ze standardem ISO 11783. Obejmuje to także możliwość sterowania narzędziami ISOBUS. Gdy używany jest w ten sposób, informacje i funkcje zespołu sterującego widoczne na wyświetlaczu należą do sterownika ISOBUS i podlegają odpowiedzialności producenta sterownika ISOBUS. Niektóre z funkcji mogą stanowić zagrożenie dla operatora lub osób postronnych. Przed rozpoczęciem użytkowania sterownika należy przeczytać instrukcję obsługi dostarczoną przez producenta sterownika ISOBUS i przestrzegać wszystkich zaleceń dotyczących bezpieczeństwa, podanych w instrukcji lub umieszczonych na sterowniku ISOBUS.

WSKAZÓWKA: ISOBUS odnosi się do normy ISO 11783

ch177nn,1660716458058-53-17AUG22

Unikać wypadków podczas jazdy do tyłu



PC10857XW—UN—15APR13

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

Nie polegać tylko na kamerze sprawdzając czy z tyłu maszyny nie ma ludzi lub przeszkód. System może być

ograniczony przez wiele czynników, takich jak praktyki serwisowe, warunki otoczenia i zakres roboczy.

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

Zapobieganie porażeniu prądem i pożarom



PC12631—UN—04JUN10

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

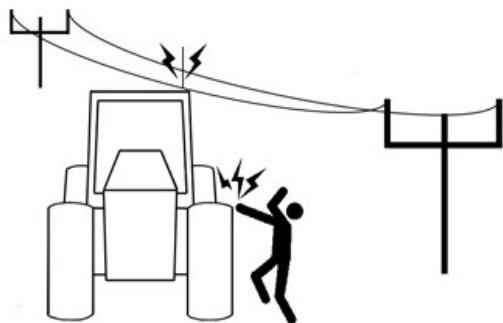
W celu zapobiegania obrażeniom na skutek porażenia prądem i pożarom należy zawsze odłączać zasilanie akumulatorowe oraz inne źródła energii elektrycznej od urządzeń przed przystąpieniem do ich instalowania lub serwisowania:

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

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

HC94949,0000487-53-27JAN14

Unikanie linii wysokiego napięcia



PC13658—UN—08NOV11

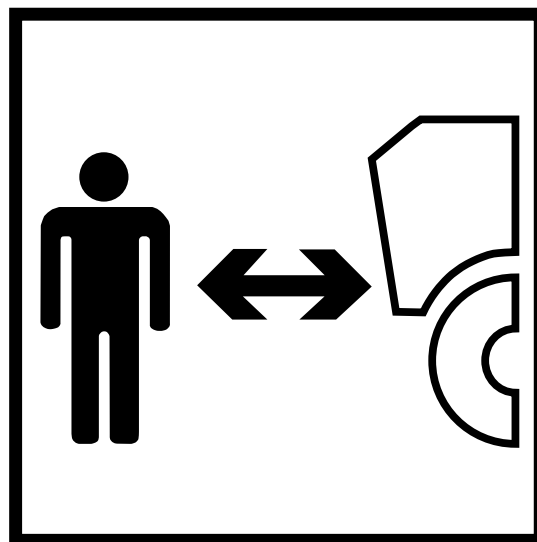
Antena maszyny może być na tyle wysoka, iż zetknie się z nisko wiszącymi przewodami elektrycznymi. Należy unikać poważnych obrażeń na skutek porażenia prądem elektrycznym:

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

HC94949,0000488-53-24JAN14

Odpowiednia odległość podczas pracy autonomicznej

Aby włączyć funkcję autonomii, operator przebywający poza maszyną musi znajdować się w odległości nie większej niż 450 metrów (1500 ft) od maszyny i sprzętu. W momencie zdalnego potwierdzania autonomii w kabinie nie powinien przebywać nikt. Operatorzy i osoby postronne muszą znajdować się w odległości co najmniej 16 m (50 ft) od maszyny i sprzętu przed potwierdzeniem autonomii. Gdy maszyna i sprzęt pracują autonomicznie, operatorzy i osoby postronne powinny zawsze znajdować się w odległości nie mniejszej niż 16 m (50 ft). Operatorom ani osobom postronnym nigdy nie wolno stawać na ścieżce ruchu maszyny i sprzętu.



APY76278—UN—04AUG22

bvmsit,1656505908907-53-24FEB25

Jazda w maszynie podczas pracy autonomicznej

Jeśli operator wybierze tryb załogowy, maszyna będzie wymagać od operatora pozostania na siedzisku. Nie wolno opuszczać siedziska ani podejmować prób opuszczenia stanowiska operatora w kabinie, gdy maszyna jest w ruchu. Maszyna może zatrzymać się nagle i gwałtownie w dowolnym momencie. Podczas jazdy maszyny należy zawsze pamiętać o zapinaniu pasów bezpieczeństwa, inaczej może dojść do obrażeń ciała.

System monitoruje przełącznik siedziska i wymusza tryb roboczy. Jeśli operator opuści swój fotel podczas pracy autonomicznej, maszyna zatrzyma się, a autonomia zostanie wyłączona. Układ przełączy przekładnię w położenie postojowe, a silnik będzie nadal pracował. W momencie zdalnego potwierdzania autonomii w kabinie nie powinien przebywać nikt.

ZIDXK1X,1763035942608-53-13NOV25

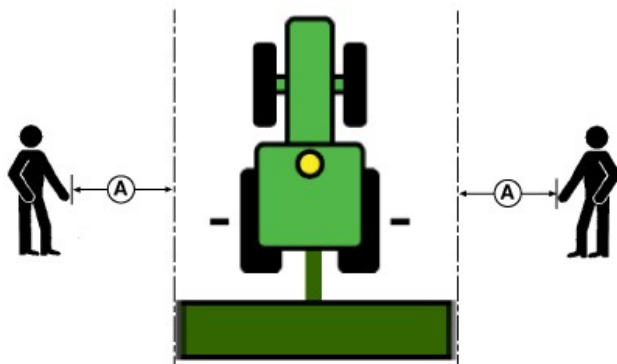
Bezpieczne zatrzymywanie maszyny autonomicznej

UWAGA: Nie dopuścić do odniesienia obrażeń lub śmierci. Nie wolno zbliżać się do toru ruchu osprzętu ani próbować wsiąść na stanowiska operatora, gdy autonomia pracuje. Widok z kamer percepcyjnych na osprzęcie nie oznacza, że system percepcji jest w stanie wykryć osobę na drodze ruchu.

- Maszyna porusza się
 - a. Zatrzymać maszynę za pomocą aplikacji mobilnej Operations Center. Jest to podstawowa metoda sterowania maszyną autonomiczną. Operator jest odpowiedzialny za zatrzymanie maszyny podłączonej do urządzenia zdalnego sterowania.
 - b. Jeśli maszyna autonomiczna utraciła łączność z Operations Center, należy poczekać 15 minut. Po 15 minutach maszyna autonomiczna zatrzyma się i opuści tryb autonomii.
 - c. Jeśli maszyna autonomiczna musi zostać zatrzymana, lecz nie ma dostępu do Operations Center, następująca osoba lub procedura zatrzymania pojazdu mogą wykonać zadanie zatrzymania maszyny:

WAŻNE: Dalszy tor ruchu i prędkość maszyny mogą zmienić, szczególnie w rejonach takich jak obrzeża, pagórki i podobny teren. Jeśli maszyna właśnie zawraca na obrzeżach lub wykonuje podobny manewr, zaleca się wykonanie procedury pieszo.

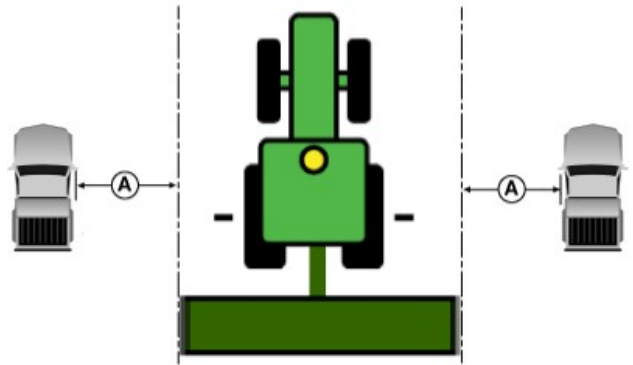
Idąc od środka pola, należy ostrożnie zbliżyć się do jednego z boków maszyny, idąc na wysokości jej kabiny lub jadąc równoległe do kabiny w tym samym kierunku, co maszyna, lecz w odległości 2-4 m (6-13 ft) od drogi ruchu osprzętu, aż maszyna zatrzyma się. Przed wejściem do kabiny poczekać, aż pomarańczowe światła, z wyłączeniem obrotowych świateł sygnalizacyjnych, przestaną migać.



PC662151N—UN—04JUN25

Osoba zatrzymująca maszynę w przypadku utraty połączenia z Operations Center

A—Odległość od maszyny 2-4 m (6-13 ft)



PC693485—UN—14NOV25

Pojazd zatrzymujący maszynę w przypadku utraty połączenia z Operations Center

A—Odległość od maszyny 2-4 m (6-13 ft)

WSKAZÓWKA: Pomarańczowe światła mogą migać nawet przez 5 minut

- Maszyna zatrzymana z nadal włączoną autonomią:

Jeśli maszyna zatrzymała się i nadal ma włączoną autonomię (pomarańczowe światła migają, z wyłączeniem obrotowych świateł sygnalizacyjnych), należy ostrożnie podejść do maszyny od jej boku, na wysokości kabiny. Przed wejściem do kabiny należy zachować odległość 2-4 m (6-13 ft) od drogi ruchu osprzętu, i poczekać, aż pomarańczowe światła zgasną, z wyłączeniem obrotowych świateł sygnalizacyjnych.

WSKAZÓWKA: Pomarańczowe światła mogą migać nawet przez 5 minut.

ch177nn,1739532758280-53-02FEB26

Odpadowe urządzenia elektryczne i elektroniczne



PC17530—UN—06AUG13

Produkty oznaczone symbolem przekreślonego kosza na kołach wskazują urządzenia elektryczne i elektroniczne, których nie wolno wyrzucać razem z niesortowanymi odpadami miejskimi lub domowymi.

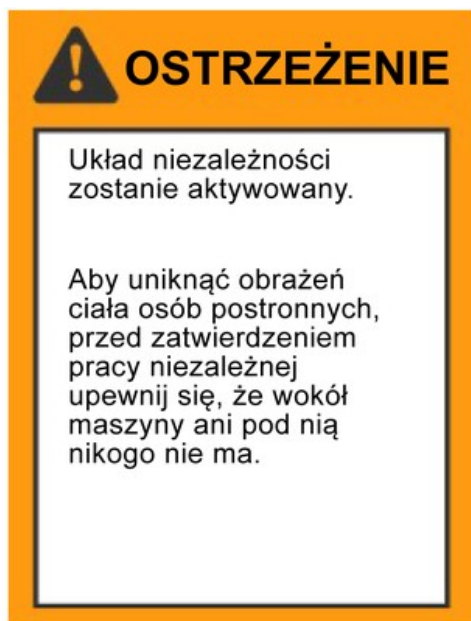
Urządzenia elektryczne i elektroniczne, ich osprzęt i opakowania należy przekazać do recyklingu zgodnie z wymogami ochrony środowiska.

HC94949,00007E8-53-16JUN15

Znaki bezpieczeństwa

Bezpieczeństwo podczas pracy autonomicznej

Ten komunikat wskazuje, że operator zainicjował proces przechodzenia maszyny z trybu ręcznego do trybu w pełni autonomicznego.



PC703789—53—30APR26

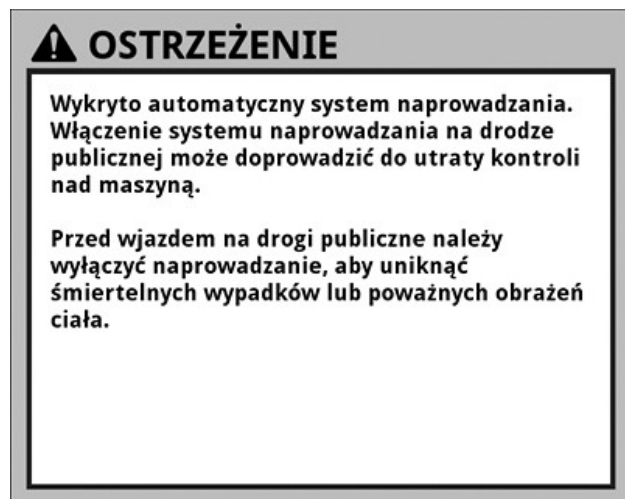
Ostrzeżenie

WSKAZÓWKA: Po naciśnięciu przycisku uruchamiania pracy autonomicznej w aplikacji mobilnej Operations Center pojawi się komunikat ostrzegawczy o przejściu do trybu autonomicznego.

WSKAZÓWKA: Jest to wymagane w celu aktywowania trybu autonomicznego systemu i przekazania sterowania autonomicznego maszynie.

bvvmsit,1657202622886-53-27FEB26

Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa — wykryto AutoTrac

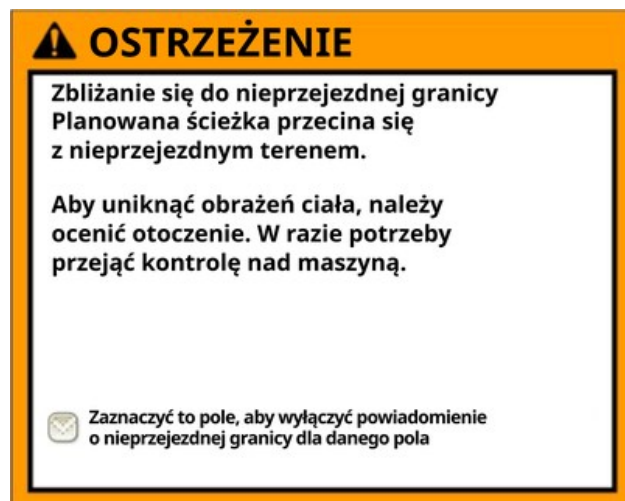


PC27620—53—23APR20

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

ch177nn,1660716819242-53-17AUG22

Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa — nieprzejezdna granica



PC703797—53—30APR26

AutoTrac Turn Automation

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

ch177nn,1738560303121-53-27FEB26

Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa — sterownik ISOBUS

! OSTRZEŻENIE

Wykryto sterownik ISOBUS. Nieprawidłowa czynność może spowodować niezamierzony ruch maszyny.

Aby zapobiec śmierci lub poważnemu zranieniu osób postronnych, należy zrozumieć, jak ten wyświetlacz obsługuje funkcje maszyny.

Należy dokładnie przeczytać i zrozumieć instrukcję obsługi sterownika ISOBUS.

PC27622—53—11MAR20

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

AL70325,0000563-53-19NOV25

Ostrzeżenie — konfiguracja dodatkowego ISO

! OSTRZEŻENIE

Zmieniono konfigurację wejścia ISO. Przejdź na stronę Ustawienia sterowania, aby sprawdzić konfigurację.

Nieprawidłowa obsługa może doprowadzić do niezamierzonego ruchu sprzętu. Aby uniknąć ryzyka śmierci i poważnych obrażeń u osób postronnych, należy dopilnować, aby:

- użytkownicy wiedzieli, które funkcje są przypisane do konkretnych elementów sterowania;
- elementy sterowania były prawidłowo oznaczone.

PC27624—53—11MAR20

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

AL70325,0000565-53-21OCT22

Ostrzeżenie — nieprawidłowe działanie dodatkowego ISO

! OSTRZEŻENIE

Nieprawidłowa obsługa może doprowadzić do niezamierzonego ruchu sprzętu.

Aby uniknąć ryzyka śmierci i poważnych obrażeń u osób postronnych, należy dopilnować, aby:

- użytkownicy wiedzieli, które funkcje są przypisane do konkretnych elementów sterowania;
- elementy sterowania były prawidłowo oznaczone.

Wybierz AKCEPTUJ, aby wyłączyć wejście zewnętrzne.

PC27623—53—11MAR20

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

AL70325,0000564-53-21OCT22

Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa — kreator dodatkowego ISO

! OSTRZEŻENIE

Elementy ster. maszyny pozostają aktywne w Kreatorze przypisania.

Nieprawidłowy wybór może skutkować niezamierzonym ruchem osprzętu. Aby uniknąć obrażeń:

- Upewnij się, że obszar wokół maszyny jest wolny
- Zidentyfikuj urządzenia wejściowe ISO Pom. dostępne w Kreatorze przypisania przed wykonaniem przypisań

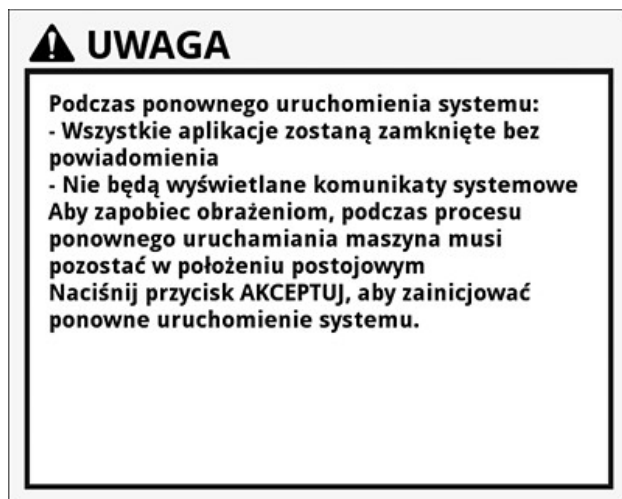
Naciśnij przycisk "AKCEPTUJ" w celu włączenia Kreatora przypisania.

PC27901—53—23APR20

Ten komunikat pojawia się, gdy wyświetlacz wykryje sterownik i joystick zgodny z ISOBUS.

AL70325,00005D5-53-03APR20

Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa — ponowne uruchomienie systemu

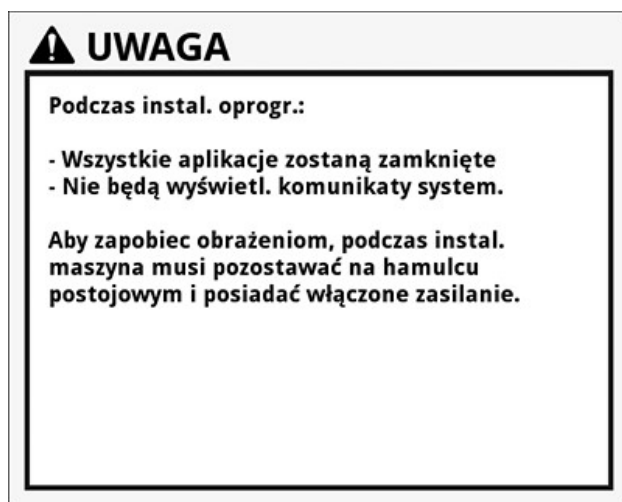


PC27625—53—11MAR20

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

AL70325,0000566-53-21OCT22

Ostrzeżenie dotyczące bezpieczeństwa — instalacja oprogramowania



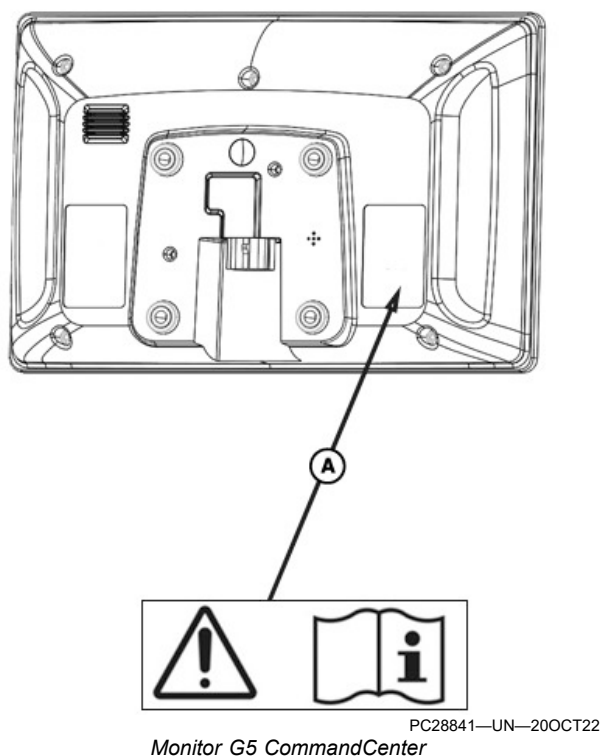
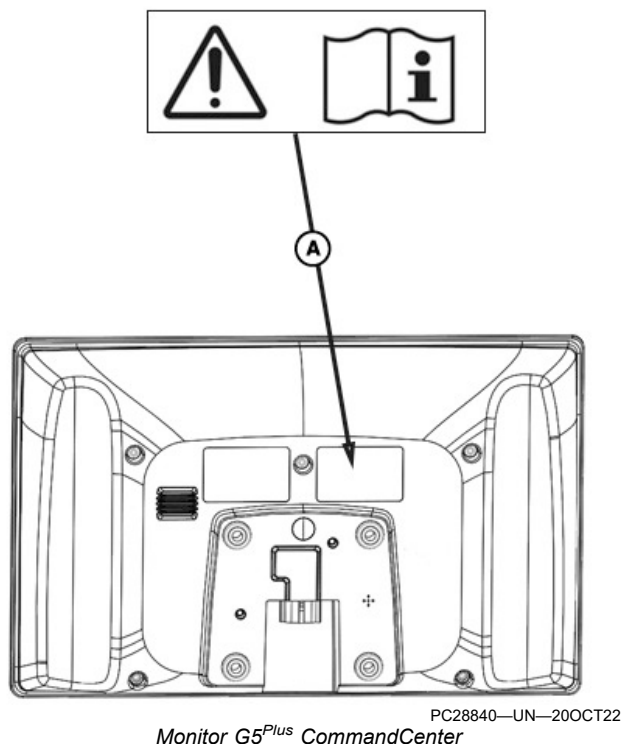
PC27626—53—11MAR20

Ten komunikat pojawia się po rozpoczęciu instalacji oprogramowania.

AL70325,0000567-53-21OCT22

Etykiety ostrzegawcze bez tekstu

Umieszczenie etykiet ostrzegawczych



A—Umieszczenie etykiet ostrzegawczych

ct47125,1666283263903-53-20OCT22

Opis etykiet ostrzegawczych bez tekstu



TCT005498—UN—11SEP12

Na tym urządzeniu znajdują się znaki bezpieczeństwa, które wskazują na potencjalne niebezpieczeństwo. Niebezpieczeństwo jest identyfikowane przez znak obrazkowy umieszczony w trójkącie ostrzegawczym. Sąsiadujący znak obrazkowy informuje, jak uniknąć obrażenia ciała. Znaki bezpieczeństwa, ich rozmieszczenie na wyposażeniu i krótki tekst objaśniający są pokazane w tej sekcji Bezpieczeństwo.

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

ct47125,1666286428449-53-03MAR25

Zapoznać się z instrukcją obsługi



PC28680—UN—11MAY22

- Niniejsza instrukcja obsługi zawiera ważne informacje, niezbędne do bezpiecznego użytkowania urządzenia.
- Przed przystąpieniem do eksploatacji wyświetlacza należy uważnie zapoznać się z instrukcją obsługi. Aby nie dopuścić do wypadków, należy przestrzegać wszystkich przepisów bezpieczeństwa.

ct47125,1666207682979-53-03MAR25

Informacje

Nazwy modeli i etykiet

Nazwy modeli i etykiet sprzętowych opisane w tej instrukcji obsługi:

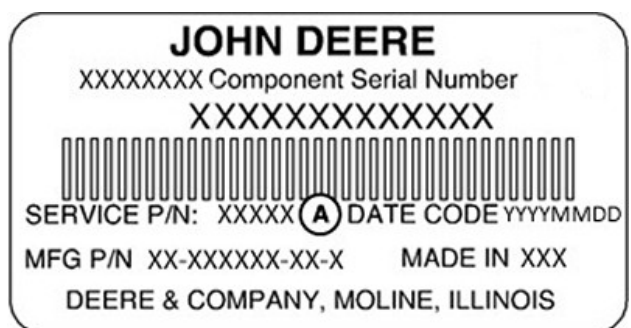
- G5CS — procesor G5/G5^{Plus}
- G510 — wyświetlacz G5
- G512 - G5Wyświetlacz^{Plus}

ci47125,1663856028059-53-10OCT22

Identyfikacja kodu daty

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

Metoda 1



PC28833—UN—11OCT22

Tabliczka produktu metoda 1



PC25149—UN—20DEC17

Kod daty metoda 1

- A—Kod daty (data produkcji)
B—Rok produkcji
C—Miesiąc produkcji
D—Dzień produkcji

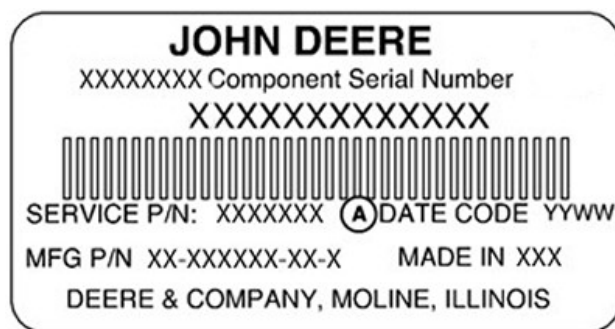
Aby określić datę produkcji, należy sprawdzić kod daty (A) na tabliczce produktu. "RRRR" (B) oznacza rok produkcji; "MM" (C) oznacza miesiąc produkcji; "DD" (D) oznacza dzień produkcji.

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

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

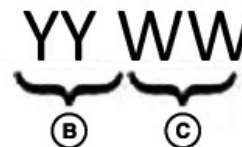
Kod daty		
RRRR	Rok produkcji	Przykład: 2011, 2012, 2013....
MM	Numer miesiąca roku produkcji	Przykład: 01, 02, 03...12
DD	Numer dnia miesiąca produkcji	Przykład: 01, 02, 03...31

Metoda 2



PC28834—UN—11OCT22

Tabliczka produktu metoda 2



PC26494—UN—08NOV18

Kod daty metoda 2

- A—Kod daty (data produkcji)
B—Rok produkcji
C—Tydzień produkcji

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

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

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

AL70325,000052D-53-11OCT22

Informacja Federalnej Komisji Łączności

Monitor John Deere 10,1 cala

Monitor John Deere 12,8 cala

Procesor G5

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

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

(1) Urządzenie nie może powodować szkodliwych zakłóceń.

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

To urządzenie zostało przetestowane i jest zgodne z ograniczeniami dla urządzenia cyfrowego Klasy B, zgodnie z częścią 15 przepisów FCC. Ograniczenia te mają zapewnić wystarczającą ochronę przed szkodliwymi zakłóceniami w instalacjach znajdujących się w obiektach mieszkalnych. Te urządzenia wytwarzają, wykorzystują i mogą przesyłać energię o częstotliwości radiowej, i jeżeli nie będą zainstalowane i używane zgodnie z instrukcjami, mogą powodować szkodliwe zakłócenia łączności radiowej. Nie można jednak zagwarantować, że zakłócenia takie nie wystąpią w żadnej instalacji urządzeń. Jeżeli urządzenie powoduje zakłócenia w odbiorze radiowym lub telewizyjnym, co można sprawdzić wyłączając i ponownie włączając odbiorniki RTV, zaleca się aby użytkownik spróbował wyeliminować zakłócenia w jeden z poniższych sposobów:

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

ch177nn,1660116079863-53-11OCT22

Deklaracja zgodności UE

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Nazwa produktu: Procesor G5/G5^{Plus}

Model(e): G5CS

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

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

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

EN55024
EN 55032
EN 55035
EN ISO 14982

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

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

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce sporządzenia deklaracji: Urbandale, IA

Data sporządzenia deklaracji: 28 listopada 2022 r.

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

Imię i nazwisko: Eric Rains

Tytuł: Globalny menedżer ds. inżynierii sprzętu elektronicznego



DXCE01—UN—28APR09
ct47125,1751554412563-53-03JUL25

Deklaracja zgodności UE

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Nazwa produktu: Wyświetlacz G5

Model(e): G510

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

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

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

EN 55032
EN 55024
EN 55035
EN ISO 14982

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

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

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce złożenia deklaracji: Urbandale, IA

Data wydania deklaracji: 28 listopada 2022 r.

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

Imię i nazwisko: Eric Rains

Tytuł: Globalny menedżer ds. inżynierii sprzętu elektronicznego



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

Deklaracja zgodności UE

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Nazwa produktu: Wyświetlacz G5^{Plus}

Model(e): G512

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

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

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

EN 55032
EN 55024
EN 55035
EN ISO 14982

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

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

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce złożenia deklaracji: Urbandale, IA

Data wydania deklaracji: 28 listopada 2022 r.

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

Imię i nazwisko: Eric Rains

Tytuł: Globalny menedżer ds. inżynierii sprzętu elektronicznego



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

Deklaracja zgodności UK

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Produkt: Procesor G5/G5^{Plus}

Model(e): G5CS

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

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

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

EN ISO 14982
ISO 13766-1

EN55032
EN55024
EN55035

Nazwisko i adres osoby upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

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

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce sporządzenia deklaracji: Urbandale, Iowa, USA

Data sporządzenia deklaracji: Listopad 28, 2022

Zakład produkcyjny: Deere & Company, Moline, IL 61265

Imię i nazwisko: Eric Rains

Tytuł: Globalny menedżer ds. inżynierii sprzętu elektronicznego

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

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

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



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

Deklaracja zgodności UK

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Produkt: Wyświetlacz G5

Model(e): G510

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

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

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

EN55032
EN55024
EN55035
EN ISO 14982

Nazwisko i adres osoby upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

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

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce złożenia deklaracji: Urbandale, Iowa, USA

Data wydania deklaracji: 28 listopada 2022 r.

Zakład produkcyjny: Deere & Company, Moline, IL 61265

Imię i nazwisko: Eric Rains

Tytuł: Globalny menedżer ds. inżynierii sprzętu elektronicznego

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

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

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



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

Deklaracja zgodności UK

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Niżej podpisana osoba oświadcza, że:

Produkt: Wyświetlacz G5^{Plus}

Model(e): G512

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

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

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

EN ISO 14982
ISO 13766-1

EN55032
EN55024
EN55035

Nazwisko i adres osoby upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

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

Niniejsza deklaracja zgodności została wydana na wyłączną odpowiedzialność producenta.

Miejsce złożenia deklaracji: Urbandale, Iowa, USA

Data wydania deklaracji: 28 listopada 2022 r.

Zakład produkcyjny: Deere & Company, Moline, IL 61265

Imię i nazwisko: Eric Rains

Tytuł: Globalny menedżer ds. inżynierii sprzętu elektronicznego

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

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

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

ct47125,1669663290093-53-01DEC22



RXA0179545—UN—16APR21

Euroazjatycka Unia Gospodarcza — EAC

Eurasian Economic Union

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

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

Product: G5/G5Plus Processor

Model: G5CS

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

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

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

For technical support, please contact your dealer.



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

PC29166—UN—31JUL23

Евразийский Экономический Союз

Информация о продукции, имеющей знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

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

Продукт: Процессор G5/G5Plus

Модель: G5CS

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

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

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

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



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

PC29172—UN—31JUL23

Еуразиялық экономикалық одақ

ЕАЭО техникалық шарттарының талаптарына сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

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

Өнім: G5/G5Plus Процессоры

Үлгі: G5CS

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

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

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

Техникалық қолдау алу үшін дилерге хабрласыңыз.



Euroazjatycka Unia Gospodarcza — EAC

Eurasian Economic Union

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

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

Product: G5 Display

Model: G510

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

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

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

For technical support, please contact your dealer.



Wyświetlacz G5 EAC w języku angielskim

PC29167—UN—31JUL23

Евразийский Экономический Союз

Информация о продукции, имеющей знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

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

Продукт: Дисплей G5

Модель: G510

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

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

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

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



Wyświetlacz G5 EAC w języku rosyjskim

PC29173—UN—31JUL23

Еуразиялық экономикалық одақ

ЕАЭО техникалық шарттарының талаптарына сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

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

Өнім: G5 дисплейі

Үлгі: G510

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

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

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

Техникалық қолдау алу үшін дилерге хабрласыңыз.



PC29178—UN—31JUL23
ct47125,1690812055824-53-31JUL23

Euroazjatycka Unia Gospodarcza — EAC

Eurasian Economic Union

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

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

Product: G5Plus Display

Model: G512

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

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

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

For technical support, please contact your dealer.



G5Wyświetlacz ^{Plus} EAC w języku angielskim

PC29168—UN—31JUL23

Евразийский Экономический Союз

Информация о продукции, имеющей знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

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

Продукт: Дисплей G5Plus

Модель: G512

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

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

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

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



G5Wyświetlacz ^{Plus} EAC w języku rosyjskim

PC29174—UN—31JUL23

Еуразиялық экономикалық одақ

ЕАЭО техникалық шарттарының талаптарына сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

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

Өнім: G5Plus Дисплей

Үлгі: G512

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

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

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

Техникалық қолдау алу үшін дилерге хабрласыңыз.



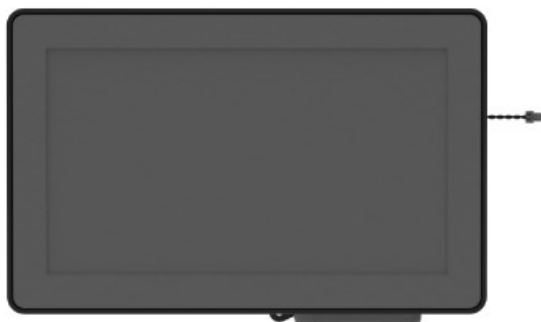
Obsługa — wprowadzenie do wyświetlacza

G5 CommandCenter

John Deere CommandCenter G5 został stworzony z myślą o maksymalnej łatwości użytkowania i wydajności. Jeden system oprogramowania zapewnia zgodność, zaś opcje sprzętowe zapewniają szereg wersji cenowych i funkcji. Monitor CommandCenter jest podłączany do CommandARM. Dostępne są opcje monitora G5 i G5^{Plus}.

WSKAZÓWKA: Oprogramowanie G5 CommandCenter jest zapisane w procesorze, a nie w monitorze.

CommandCenter G5 (10,1 cala)



PC665165—UN—03APR25
Monitor CommandCenter G5

- Moduły strony pracy takie same, jak na wyświetlaczu 12,8 cala.
- Przyciski programowe skrótów są zawsze widoczne.

G5^{Plus} CommandCenter (12,8 cala)



PC28490—UN—26MAY21
G5Monitor^{Plus} CommandCenter

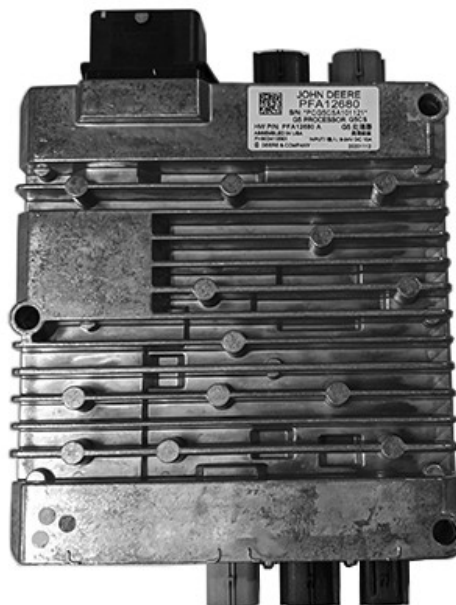
- Na pasku tytułowym jest wyświetlana obecnie oglądana strona pracy.
- Duże centrum stanu zapewnia bardziej szczegółowe informacje.
- Przyciski programowe skrótów są zawsze widoczne.

Procesor CommandCenter G5

Oprogramowanie CommandCenter G5 jest

wykonywane w procesorze niezależnie od wyświetlacza.

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



PC28489—UN—26MAY21
Procesor G5

Procesor G5

- Cztery analogowe wejścia kamery wideo
- Dwa cyfrowe wejścia kamery wideo
- Dwa wejścia USB
- Dwa wyjścia wyświetlacza
- Port Ethernet 1000BASE-T
- Możliwość rozbudowy do przyszłych zastosowań

Ponowne uruchamianie wyświetlacza G5 CommandCenter

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

Wszystkie aplikacje zostaną zamknięte.

Żadne komunikaty systemu nie będą wyświetlane.

- Restart programowy: Występuje, gdy maszyna zostanie włączona w ciągu 24 godzin od ostatniego włączenia maszyny. W celu wykonania restartu programowego nacisnąć przycisk zasilania. Po

wyłączeniu wyświetlacza nacisnąć ponownie przycisk zasilania.

- **Zimny rozruch:** Występuje, gdy maszyna była wyłączona przez ponad 48 godzin albo gdy komunikaty ekranowe informują o konieczności ponownego uruchomienia wyświetlacza (np. w przypadku zmiany języka lub dodania pomocniczego wyświetlacza).

WSKAZÓWKA: Po każdych 20 restartach programowych wyświetlacz wykonuje zimny rozruch.

Występują dwie dodatkowe metody wykonywania zimnego rozruchu:

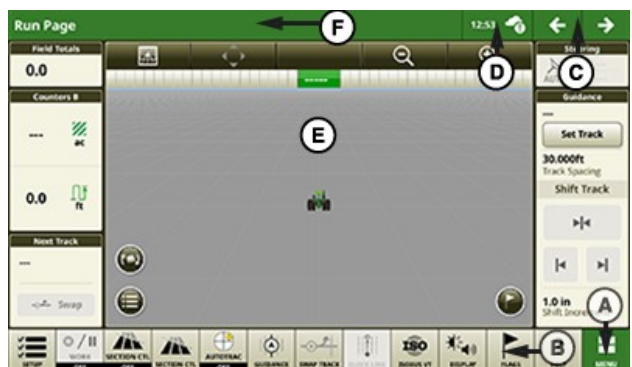
- Odłączyć zasilanie wyświetlacza, odłączając akumulator maszyny.
- Zmiana języka.
- Zmiana formatu liczb.
- Zmiana jednostek miar.

Porty USB

Aby zapewnić najlepszą ochronę przed wodą i kurzem, należy upewnić się, że pokrywy USB znajdują się na miejscu, gdy porty USB (E) nie są używane.

ct47125,1708113151155-53-21MAY24

Struktura strony pracy



PC28807—UN—20SEP22

Strona pracy wyświetlacza

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

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

Przyciski programowe skrótów (B) zapewniają szybki dostęp do często używanych aplikacji i funkcji.

Przyciski następnej lub poprzedniej strony pracy

(C) umożliwiają przełączanie pomiędzy wieloma stronami pracy.

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

Strona pracy (E) jest konfigurowana przy użyciu aplikacji Layout Manager.

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

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

ct47125,1708274355289-53-18FEB24

Menu



PC28688—UN—25AUG22

Przycisk menu

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

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

ct47125,1708274355252-53-18FEB24

Pomoc na ekranie



APY76313—UN—21SEP22

Aplikacja Centrum pomocy i przycisk informacji

Centrum pomocy służy jako uzupełnienie papierowej instrukcji obsługi. Przed przystąpieniem do pracy należy

zapoznać się z instrukcjami obsługi. Dostęp do Centrum pomocy można uzyskać na trzy sposoby:

1. Nawigacja do aplikacji Centrum pomocy
 - a. Wybrać Menu
 - b. Wybrać zakładkę Aplikacje
 - c. Wybrać Centrum pomocy
2. Wybrać skrót Centrum pomocy
3. Znak zapytania na stronie aplikacji

ct47125,1708274355193-53-18FEB24

Centrum stanu



Centrum stanu

PC28826—UN—22SEP22

Centrum stanu znajduje się na pasku tytułowym i zawiera ważne informacje dotyczące funkcji wyświetlacza, takie jak siła sygnału GPS i powiadomienia.

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

WSKAZÓWKA: Data i godzina oraz Pamięć danych są zawsze wyświetlane w Centrum stanu.

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

ct47125,1708274355155-53-18FEB24

Przyciski programowe skrótów



APY76316—UN—22SEP22

Przyciski programowe skrótów

Przyciski programowe skrótów umożliwiają wyświetlanie informacji o stanie i zapewniają szybki dostęp do funkcji aplikacji.

Przyciski programowe są zawsze widoczne wzdłuż dolnej krawędzi strony pracy.

(Informacje na temat dostosowywania paska skrótów zawiera sekcja dotycząca aplikacji Layout Manager).

ct47125,1708274355111-53-24MAY24

Licencje wyświetlacza

Wyświetlacz wymaga określonych licencji do uruchomienia różnych aplikacji na wyświetlaczu.

Licencja Basics

Licencja Basics jest wymagana do używania wyświetlacza G5.

Skontaktuj się z dealerem firmy John Deere w sprawie przeniesienia aktywacji Basics z niedziałającego wyświetlacza do nowego wyświetlacza.

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

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

WSKAZÓWKA: Danych nie można eksportować bez licencji Basics.

Dodatkowe licencje

WSKAZÓWKA: Licencje można przenosić tylko na podobny sprzęt.

Dodatkowe licencje są potrzebne do odblokowania zaawansowanych funkcji wyświetlacza.

Przejdź do licencji

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę System.
3. Wybrać aplikację Menedżer oprogramowania.
4. Wybrać kartę Licencja.

Przy ważnych licencjach dostępne są następujące funkcje:

- AutoTrac
- Synchronizacja danych
- Udostępnianie danych w polu
- Regulator sekcji
- Przyczyny bezczynności

Aby zakupić licencje, należy skontaktować się z dealerem firmy John Deere.

Funkcje demo

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

Tryb demo jest dostępny fabrycznie przez 15 godzin użytkowania. Na przykład czas aktywacji demo

AutoTrac jest zliczany tylko wówczas, gdy aktywacja jest włączona.

Przejdźcie do funkcji:

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

Aktywacje sprzętu

Aktywacje sprzętowe są instalowane fabrycznie lub przenoszone w ramach procesu przenoszenia aktywacji serwisowej. Aktywacje sprzętowe dostarczają informacji do oprogramowania wyświetlacza w celu zapewnienia prawidłowego działania powiązanego sprzętu

ct47125,1708274355040-53-18NOV25

Obsługa — konfiguracja wyświetlacza

Ustawienia wyświetlacza

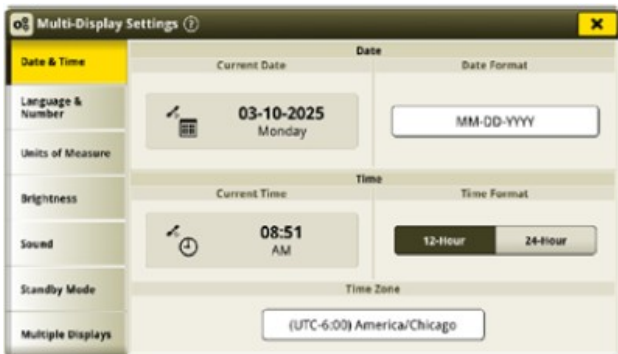


Ikona ustawień wyświetlacza

PC689856—UN—26SEP25

Aplikacja Ustawienia wyświetlacza na karcie System umożliwia dostosowanie niektórych konfiguracji wyświetlacza.

Data i czas



Zakładka Data i czas

PC689859—UN—26SEP25

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

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

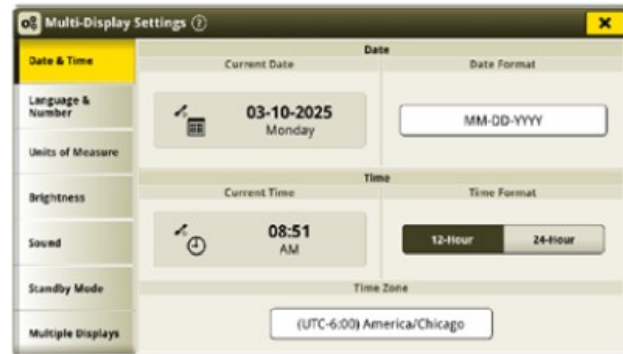
Bieżącą datę i czas można znaleźć w każdej chwili, wybierając Centrum stanu na górze głównej strony pracy.

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

Nawigacja do strony Data i czas

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

Zmiana bieżącej daty



Zakładka Data i czas

PC689859—UN—26SEP25

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

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

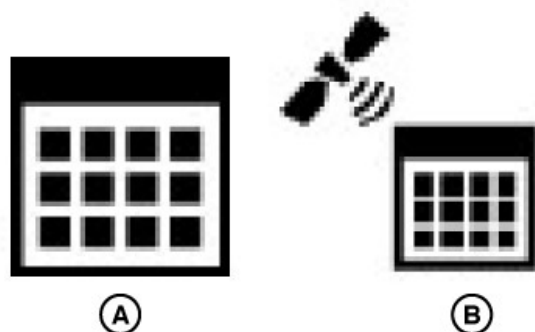
Format daty nie zależy od sygnału GPS i można go zmienić w każdej chwili.

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

Format daty

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

Zmiana bieżącej godziny



Ikona zmiany bieżącej godziny

PC689854—UN—26SEP25

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

Aktualny czas można zmienić tylko w przypadku, jeśli

GPS nie jest podłączony lub sygnał GPS nie jest dostępny. W przeciwnym razie sygnał GPS określa czas.

Zmiana czasu

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

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

Strefa czasowa

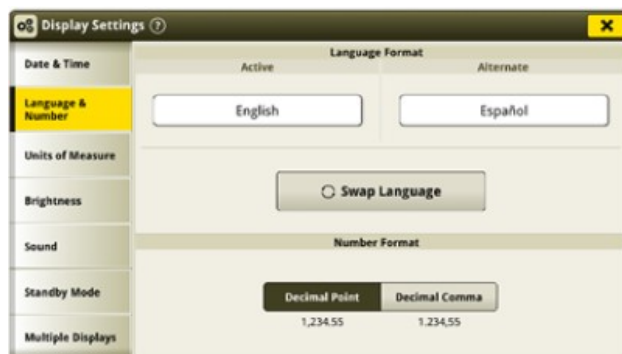
1. Wybierz kontynent lub ocean, a następnie Dalej.
2. Wybrać kraj, a następnie Dalej.
3. Wybrać strefę czasową, a następnie Dalej.
4. Potwierdzić wybraną strefę czasową i wybrać OK.

Format czasu

Przy pomocy przycisku opcji wybierz 12- lub 24-godzinny format czasu.

Język i liczby

Aplikacja Język i liczby służy do zmiany języka i formatu liczb.



PC689858—UN—26SEP25

Zakładka Język i liczby

- Format języka (aktywny i alternatywny)
- Przycisk Zmiana języka
- Format liczb (kropka dziesiętna lub przecinek dziesiętny)

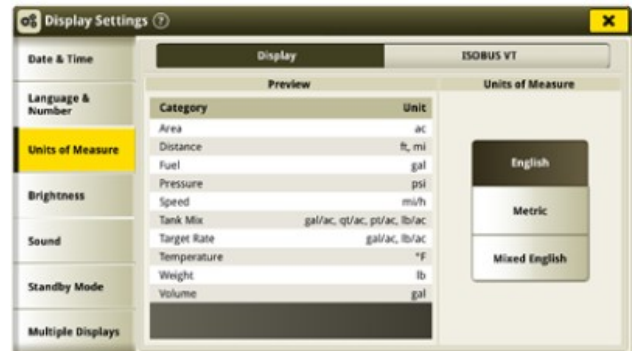
Wybierz odpowiednią zakładkę, aby zmienić ustawienia.

Przechodzenie do strony Język i liczby

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę System.
3. Wybrać Ustawienia wyświetlacza.

4. Wybrać Język i liczby.

JEDNOSTKA MIARY



PC689863—UN—26SEP25

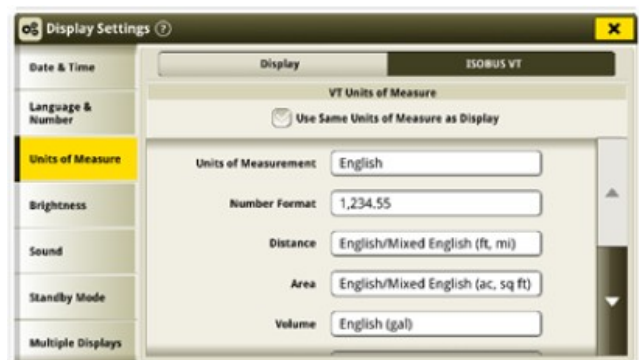
Zakładka Jednostki miary

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

Wyświetlacz

Wybrać opcję Imperialne, Metryczne lub Mieszane imperialne.

ISOBUS VT



PC689857—UN—26SEP25

ISOBUS VT

Jest możliwe, aby sterowniki wyświetlane w ISOBUS VT miały inne jednostki miar, niż reszta wyświetlacza. Usunąć zaznaczenie z Użyj takich samych jednostek miar, jak na wyświetlaczu, aby uaktywnić listy wyboru dla:

- Jednostki miar
- Format liczb
- Odległość
- Obszar
- Objętość
- Masa
- Temperatura
- Ciśnienie
- Siła

WSKAZÓWKA: Można użyć tych samych jednostek miary co na karcie Wyświetlacz.

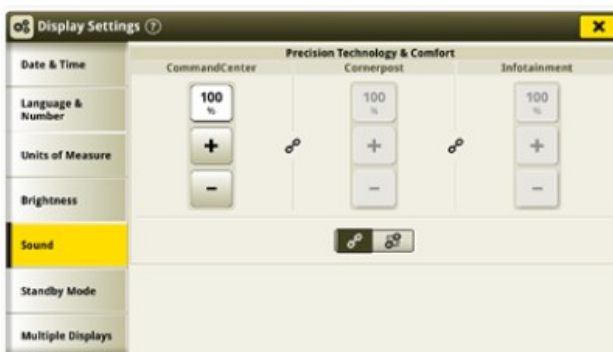
Jasność



PC684078—UN—26SEP25

Zakładka Jasność

Dźwięk



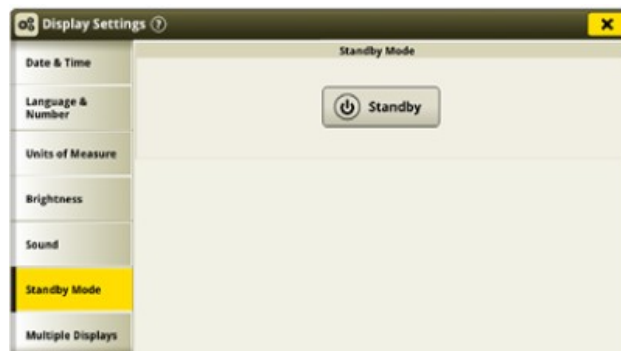
PC689861—UN—26SEP25

Zakładka Dźwięk

Głośność wyświetlacza można zmienić przy użyciu przycisków zwiększania (+) lub zmniejszania (-) głośności w odniesieniu do następujących elementów:

- CommandCenter
- Słupek narożny
- Informacje i rozrywka

Tryb gotowości



PC689862—UN—26SEP25

Zakładka Tryb gotowości

WSKAZÓWKA: W przypadku opryskiwaczy tryb gotowości jest niedostępny. Przycisk Tryb gotowości służy do wyłączania wyświetlacza.

Należy używać trybu gotowości wyświetlacza w celu oszczędzania energii.

Tryb jasności

• Tryb automatyczny

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

• Tryb dzienny i nocny

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

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

Ustawienia jasności

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

- Dzień
- Noc

W przypadku ustawień dziennych lub nocnych można dostosować różne wartości procentowe jasności:

- Technologia precyzyjna i komfort
- Widoczność

Wiele wyświetlaczy



Zakładka Wiele wyświetlaczy

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

Wiele wyświetlaczy w maszynie często dostarcza operatorowi różne informacje jednocześnie, co usprawnia sterowanie, monitorowanie i podejmowanie decyzji.

Istnieją dwa sposoby korzystania z wielu wyświetlaczy. Oba wyświetlacze lub tylko jeden z nich mogą służyć do wyświetlania aplikacji rolnictwa precyzyjnego

może służyć do wyświetlania aplikacji rolnictwa precyzyjnego, podczas gdy drugi pełni funkcję dualnego monitora. Konfiguracja ustawień wielu wyświetlaczy jest konieczna tylko w przypadku używania dwóch wyświetlaczy systemów rolnictwa precyzyjnego. Zmiany nie są konieczne w przypadku dualnego monitora.

Na przykład ciągniki 8R wykorzystują wiele wyświetlaczy. Wyświetlacze można skonfigurować na dwa sposoby.

1. CommandCenter jest zintegrowany z opcjonalnym dualnym monitorem. Oba monitory są obsługiwane przez ten sam procesor, dlatego nie ma konieczności konfigurowania ustawień wielu wyświetlaczy.
2. CommandCenter jest sparowany z wyświetlaczem uniwersalnym G5. Każdy wyświetlacz ma dedykowany procesor, dlatego konieczne jest skonfigurowanie ustawień wielu wyświetlaczy.

Wyświetlacz CommandCenter pełni funkcję głównego interfejsu do monitorowania i kontrolowania operacji wykonywanych przez maszynę oraz wyświetlania informacji, takich jak naprowadzanie, ustawienia maszyny, elementy sterujące sprzętu i dane dotyczące wydajności. Dualny monitor jest zwykle zamontowany po prawej stronie kabiny i może służyć do wyświetlania dodatkowych informacji, takich jak obraz z kamery, dokumentacja, mapowanie pola czy narzędzia diagnostyczne.

Jeśli jest konieczne indywidualne skonfigurowanie poszczególnych funkcji, włączaj i wyłączaj funkcje za

pomocą przełączników. Następnie wybrać priorytet każdej funkcji.

Aplikacje rolnictwa precyzyjnego

Aplikacja rolnictwa precyzyjnego jest to aplikacja na wyświetlaczu, która wykorzystuje rozwiązania technologiczne oparte na danych do realizacji zadań z zakresu rolnictwa precyzyjnego. Aplikacje te pomagają rolnikom w podejmowaniu świadomych decyzji w celu optymalizacji działalności operacyjnej.

Aplikacje te umożliwiają rolnikom zbieranie danych w czasie rzeczywistym, wykorzystywanie funkcji mapowania pola, analizę zmienności pola oraz wdrażanie praktyk zarządzania sprzętem w zależności od lokalizacji w celu zwiększenia produktywności, zmniejszenia kosztów własnych, zminimalizowania wpływu na środowisko i optymalizacji ogólnego zrównoważonego rozwoju gospodarstwa.

Aplikacje rolnictwa precyzyjnego można wykorzystać do zwiększenia wydajności, podejmowania dokładniejszych decyzji i osiągania lepszych wyników. Aplikacje rolnictwa precyzyjnego obejmują AutoTrac, regulator sekcji i dokumentację.

Przeglądarka sprzętu ISOBUS

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

Przeglądarka sprzętu ISOBUS 2

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

WSKAZÓWKA: *Przeglądarka sprzętu ISOBUS 2 wymaga subskrypcji Premium.*

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

Certyfikacja ISOBUS

Włączenie certyfikacji ISOBUS powoduje wyłączenie możliwości używania oryginalnego monitora GreenStar na wyświetlaczu G5. Aby umożliwić używanie oryginalnego monitora GreenStar, wyłącz certyfikację ISOBUS.

Sterownik zadań

WAŻNE: *NIE należy włączać aplikacji rolnictwa precyzyjnego na obu wyświetlaczach. Naprowadzanie oraz inne aplikacje nie będą działać poprawnie.*

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

Sterownik zadań (TC) decyduje o tym, czy CommandCenter może wysyłać i odbierać polecenia sterownika zadań ze sterownikami osprzętu. Obejmuje to również komunikaty regulatora sekcji.

Serwer plików

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

Serwer plików służy do wymiany plików lub dowolnych danych między maszyną a sprzętem, na przykład plików konfiguracyjnych, tabel nawozów czy plików językowych. Serwer plików wymaga do działania pamięci USB. Dane wysyłane ze sprzętu są przechowywane w folderze o nazwie Fileserver w pamięci USB.

Ustawienie priorytetu

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

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

ZIDXK1X,1759230099081-53-06OCT25

Layout Manager



Layout Manager

PC28704—UN—25AUG22

Za pomocą aplikacji Layout Manager można tworzyć i modyfikować strony pracy oraz paski skrótów, tak aby ważne informacje i funkcje były dostępne ze strony głównej.

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

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

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

Niestandardowe strony pracy o tej samej wielkości można zaimportować z innego wyświetlacza G5. Zaimportowane strony pracy są dostępne w zakładce Wszystkie strony pracy.

Przejdź do aplikacji Layout Manager

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Layout Manager.

Zestawy stron pracy



Zestawy stron pracy

PC15336—UN—10JUL13

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

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

Dodaj zestaw stron pracy



- A—Utwórz nowy zestaw
B—Zmień aktywny zestaw

PC28705—UN—25AUG22

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

Edytuj strony pracy w zestawie stron pracy



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

PC28706—UN—25AUG22

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

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

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

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

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

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

Edytuj zestawy stron pracy

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

Nazwa strony pracy



PC28707—UN—25AUG22

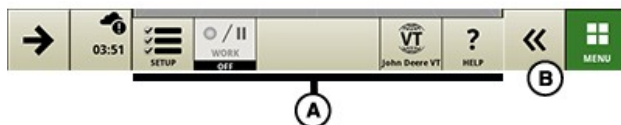
A—Przycisk Edytuj
B—Przycisk Uwzględnij dodatkowe strony pracy

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

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

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

Paski skrótów



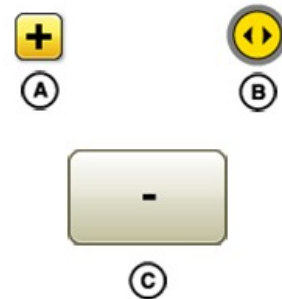
PC28914—UN—19JAN23

Przyciski programowe skrótów

A—Pasek skrótów
B—Przycisk programowy dostępny do skrótów

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

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



PC28708—UN—25AUG22

Edycja paska skrótów

A—Przycisk Utwórz nowy pasek skrótów
B—Przycisk Przenieś skrót
C—Usuwanie przycisku skrótów

Edycja paska skrótów

Skróty można dodawać, usuwać lub przegrupowywać na pasku skrótów.

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

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

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

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

Wszystkie strony pracy



PC15340—UN—10JUL13

Wszystkie strony pracy

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

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

Edycja strony pracy



PC28709—UN—25AUG22

A—Przycisk Edytuj
B—Przycisk Skopiuj
C—Przycisk Usuń

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

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

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

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

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

Utwórz nową stronę pracy



PC28710—UN—25AUG22

Przycisk Utwórz nową stronę pracy

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

Dodawanie, edycja lub duplikowanie stron pracy

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

Nazwa strony pracy



PC28707—UN—25AUG22

A—Przycisk Dodaj moduł
B—Przycisk Edytuj

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

Dodawanie modułu

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

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

WSKAZÓWKA: Rozpocznij od większych modułów przed dodaniem mniejszych, aby wypełnić obszar.

Użyć siatki do określenia obszaru potrzebnego dla modułu.

Przegrupowanie modułów



PC28712—UN—25AUG22

Przesuwanie modułu

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

Usuwanie modułu



PC28711—UN—25AUG22

Przycisk Usuń moduł

Wybrać moduł w celu jego podświetlenia, a następnie wybrać przycisk Usuń.

Poruszanie się po stronach pracy na stronie głównej

Guidance

PC28713—UN—25AUG22

Pasek tytułowy



PC28714—UN—25AUG22

Przyciski Następny i Poprzedni

A—Pasek tytułowy
B—Przyciski następnej i poprzedniej strony pracy

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

Pasek tytułowy (A)

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

Przyciski następnej i poprzedniej strony pracy (B)

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

Przeciąganie palcem (C)

Przeciągnąć palcem w lewo lub w prawo na wyświetlaczu, aby przemieścić się po stronach pracy.

ct47125,1708275551174-53-18FEB24

Użytkownicy i dostęp — maszyny uruchamiane kluczykiem



PC28700—UN—25AUG22

Użytkownicy i dostęp

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

Zakładka User Profiles (Profil użytkowników)

- Zmiana profilu wyświetlacza i ustalenie kodu PIN dostępu administratora.

Zakładka Access Groups (Grupy dostępu)

- Przechowuje funkcje wyświetlacza, które zostały zablokowane.

Zakładka Security PIN Code (Zabezpieczający kod PIN)

- Włącza blokadę wyświetlacza. W celu uzyskania dostępu do wyświetlacza wymagany jest kod PIN operatora lub administratora.

Nawigacja do aplikacji Użytkownicy i dostęp

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

Profile użytkowników



PC28701—UN—25AUG22

A—Profil administratora
B—Profil operatora

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

Profil administratora (A)

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

Profil operatora (B)

Profil operatora zawsze przypisany jest do grupy ograniczonego dostępu. Jest ograniczony tylko do tych funkcji, które zostały udostępnione. Profil operatora musi być profilem aktywnym, a profil administratora musi posiadać PIN w celu zablokowania funkcji.

Zmiana aktywnego profilu



PC28702—UN—25AUG22

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

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

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

Dodanie/zmiana PIN-u

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

Grupa dostępu

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

Grupa z pełnym dostępem

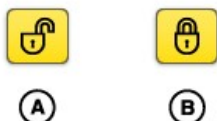
Grupa z pełnym dostępem może używać wszystkich

funkcji wyświetlacza. Grupy z pełnym dostępem nie można edytować.

Grupa z ograniczonym dostępem

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

Edytuj uprawnienia dostępu



A—Ikona odblokowania
B—Ikona zablokowania

PC28703—UN—25AUG22

Dla każdej wymienionej aplikacji wyświetlone jest "None Locked" ("Nic nie zablokowane"), jeśli żadne funkcje nie są zablokowane. Jeśli są zablokowane funkcje, są one wyszczególnione pod nazwą aplikacji, a ikona zmienia się na ikonę blokady.

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

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

Zabezpieczający kod PIN

Po włączeniu tej funkcji w celu uzyskania dostępu do wyświetlacza wymagany jest kod PIN. Można ustalić różne kody PIN dla profilu administratora i operatora.

Jeśli na wyświetlaczu zostanie wykonany fabryczny reset danych albo przywrócenie systemu, zostaną utracone kody PIN operatora. Kod PIN administratora jest zapisywany i wyświetlacz pozostaje zablokowany po włączeniu zasilania.

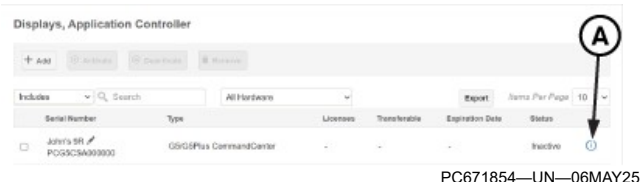
Dostęp tymczasowy

Po pięciu nieprawidłowych próbach wprowadzenia kodu PIN przez operatora wyświetlacz przechodzi w tryb dostępu tymczasowego. Wszystkie funkcje wyświetlacza są wówczas dostępne przez 24 godziny pracy. Po upływie czasu dostępu tymczasowego w celu odblokowania wyświetlacza niezbędny jest główny kod odblokowujący.

Uzyskanie głównego kodu odblokowującego

1. Zalogować się do konta na witrynie myjohndeere.com.
2. Wybrać StellarSupport.

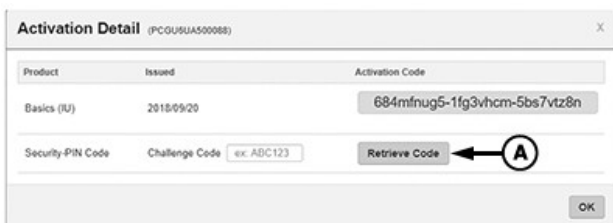
3. Wybrać Ag & Turf (Maszyny rolnicze i do pielęgnacji terenów zieleni).
4. Wybrać opcję zarządzania produktem w sekcji Wyświetlacz, Kontroler aplikacji.
5. Wybrać Wyświetlacz.
- 6.



Przycisk "i"

A—Przycisk "i"

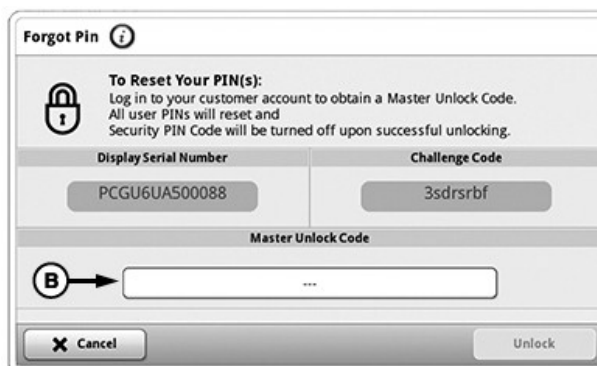
Wybrać zablokowany wyświetlacz, a następnie przycisk "i" po prawej stronie.



PC26539—UN—21NOV18

A—Przycisk Pobierz kod

7. Wprowadzić kod sprawdzający z wyświetlacza, a następnie wybrać przycisk Retrieve Code (Pobierz kod) (A), aby uzyskać główny kod odblokowujący.



PC26540—UN—21NOV18

B—Główny kod odblokowujący

8. Na wyświetlaczu wprowadzić główny kod odblokowujący (B).

ZIDXK1X,1769513326161-53-03MAR26

Użytkownicy i dostęp — rozruch przyciskiem „Start”



Użytkownicy i dostęp

PC28700—UN—25AUG22

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

Zakładka User Profiles (Profil użytkowników)

- Zmiana profilu wyświetlacza i ustalenie kodu PIN dostępu administratora.

Zakładka Access Groups (Grupy dostępu)

- Przechowuje funkcje wyświetlacza, które zostały zablokowane.

Zakładka Security PIN Code (Zabezpieczający kod PIN)

- Włącza blokadę wyświetlacza. Jeśli włączono zabezpieczenie kodem PIN, uruchomienie silnika wymaga kodu PIN operatora lub administratora.

Nawigacja do aplikacji Użytkownicy i dostęp

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

Profile użytkowników



(A)



(B)

A—Profil administratora
B—Profil operatora

PC28701—UN—25AUG22

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

Profil administratora (A)

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

zablokowania profilu administratora przed użytkownikami.

Profil operatora (B)

Dla profilu operatora można ustawić dostęp ograniczony lub dostęp zaawansowany.

Administrator może utworzyć maksymalnie 250 unikalnych profili operatorów.

WSKAZÓWKA: Trzeba upewnić się że numery PIN składają się z 4–8 znaków numerycznych.

Zmiana aktywnego profilu



(A)



(B)



(C)

PC28702—UN—25AUG22

A—Przycisk Zmień profil

B—Przycisk Edytuj

C—Przycisk Widok

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

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

Dodanie/zmiana PIN-u

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

Uprawnienia dostępu

Używaj uprawnień dostępu w celu ustawienia, wyświetlenia lub zmodyfikowania uprawnień dostępu dla grupy z ograniczonym dostępem.

Dostęp administratora

Ten profil i poziom dostępu w roli administratora pozwala zarządzać profilami operatora, dodawać lub usuwać profile operatora oraz tworzyć numery PIN dla tych profili.

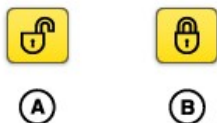
Dostęp zaawansowany

Użytkownicy z dostępem zaawansowanym mogą edytować tylko nazwy innych profili operatora i ich poziom dostępu.

Ograniczone prawa dostępu

Użytkownicy z ograniczonym dostępem mogą wyświetlić listę operatorów i zmienić aktywny profil za pomocą prawidłowego kodu PIN. Użytkownicy z ograniczonym dostępem mają dostęp wyłącznie do odblokowanych aplikacji.

Edytuj uprawnienia dostępu



A—Ikona odblokowania
B—Ikona zablokowania

PC28703—UN—25AUG22

Dla każdej wymienionej aplikacji wyświetlone jest "None Locked" ("Nic nie zablokowane"), jeśli żadne funkcje nie są zablokowane. Jeśli są zablokowane funkcje, są one wyszczególnione pod nazwą aplikacji, a ikona zmienia się na ikonę blokady.

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

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

Zabezpieczenie przed kradzieżą

Karta bezpiecznego rozruchu umożliwia administratorowi włączenie/wyłączenie konieczności wprowadzenia kodu PIN w przypadku maszyny bez immobilizera.



PC697606—UN—20JAN26

Karta Zabezpieczenie przed kradzieżą

Zabezpieczający kod PIN

Po włączeniu tej funkcji w celu uzyskania dostępu do wyświetlacza wymagany jest kod PIN. Można ustalić różne kody PIN dla profilu administratora i operatora.

Jeśli na wyświetlaczu zostanie wykonany fabryczny reset danych albo przywrócenie systemu, zostaną utracone kody PIN operatora. Kod PIN administratora jest zapisywany i wyświetlacz pozostaje zablokowany po włączeniu zasilania.

Poziomy bezpieczeństwa

- **Kod PIN wyłączony:** Przycisk włączenia PIN nie jest

zaznaczony. Operator nie musi wprowadzać kodu PIN, aby uruchomić silnik maszyny. Podczas włączania się wyświetlacza nie wyświetla się ekran wprowadzania kodu PIN.

- **Włączony kod PIN:** Przycisk włączania PIN jest zaznaczony. Wyświetlacz umożliwia wprowadzanie nieograniczonej liczby nieprawidłowych numerów PIN. Silnik uruchomi się dopiero po wprowadzeniu prawidłowego numeru PIN.
- **Wymagany kod PIN (zainstalowana opcja immobilizera):** Opcja włączenia numeru PIN jest domyślnie wybrana i zablokowana. Operator musi wprowadzić prawidłowy kod PIN, aby uruchomić silnik. Po 5 kolejnych nieprawidłowych próbach wprowadzenia kodu PIN wyświetlacz zostaje zablokowany na 15 minut blokadę, zanim będzie można ponownie spróbować wprowadzić kod PIN.

Uzyskanie kodu odblokowującego urządzenie (DUC)

1. Na wyświetlaczu przejść do prawego górnego rogu i wybrać polecenie „Odzyskiwanie kodu PIN”.
2. Za pomocą podłączonego urządzenia należy zalogować się do John Deere Operations Center za pomocą swoich poświadczeń.
3. W Operations Center wykonać procedurę odzyskiwania **kodu PIN / generowania kodu DUC**. Wprowadzić **numer identyfikacyjny produktu (PIN)** i **kod sprawdzający** z wyświetlacza G5, aby wygenerować **kod DUC**.
4. Powrócić do wyświetlacza G5 i wprowadzić wygenerowany **kod DUC**, a następnie zatwierdzić go.
5. Po sprawdzeniu poprawności DUC wprowadzić i potwierdzić **nowy kod PIN administratora**.

ZIDXK1X,1768745850768-53-03MAR26

Ustawienia bezprzewodowe



PC28801—UN—29AUG22

Ustawienia bezprzewodowe

Należy użyć aplikacji Ustawienia bezprzewodowe, aby połączyć się z siecią bezprzewodową lub utworzyć sieć bezprzewodową w celu podłączenia urządzenia przenośnego do maszyny. Aplikacja Ustawienia bezprzewodowe korzysta z modemu JDLINK lub bezprzewodowego złącza USB.

WSKAZÓWKA: Aplikacja Ustawienia bezprzewodowe jest dostępna dla modemu JDLINK tylko wtedy, gdy modem lub MTG są "aktywne" w magistrali CAN maszyny.

Funkcja ustawień bezprzewodowych nie jest dostępna, gdy modem JDLINK jest połączony z maszyną tylko przez Ethernet. Aby ta funkcja działała, modem JDLINK musi być połączony z siecią CAN maszyny.

Nawigacja do Ustawień bezprzewodowych

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę System.
3. Wybrać aplikację Ustawienia bezprzewodowe.

Patrz pomoc ekranowa, aby uzyskać instrukcje dotyczące ustanawiania połączenia maszyny do sieci bezprzewodowej lub sieci mobilnej do maszyny.

Maszyna do sieci bezprzewodowej



PC24041—UN—05APR17
Maszyna do sieci bezprzewodowej

WSKAZÓWKA: Zewnętrzna bezprzewodowa karta internetowa może być używana do ustanawiania połączenia maszyny z siecią bezprzewodową. Aby uzyskać wykaz kompatybilnych urządzeń, należy skontaktować się z dealerem John Deere.

Opcja Maszyna do sieci bezprzewodowej służy do łączenia maszyny z siecią bezprzewodową za pomocą modemu JDLINK.

Opcji Maszyna do sieci bezprzewodowej należy używać w następujących przypadkach:

- Aktualizacje oprogramowania drogą radiową (Over-the-Air)
- Zdalna diagnostyka
- Remote Display Access (RDA)
- Licencje online
- Synchronizacja danych za pomocą osobistego punktu dostępu

WSKAZÓWKA: Opcja Maszyna do sieci bezprzewodowej jest wyłączona, gdy używana jest aplikacja Machine Sync.

Sieć mobilna do maszyny



PC24042—UN—05APR17
Sieć mobilna do maszyny

Opcja Sieć mobilna do maszyny tworzy sieć bezprzewodową za pomocą modemu JDLINK w celu połączenia urządzeń bezprzewodowych z maszyną.

Opcji Sieć mobilna do maszyny należy używać w następujących przypadkach:

- John Deere Connect Mobile

WSKAZÓWKA: Opcja Sieć mobilna do maszyny jest wyłączona w ciągnikach, gdy używana jest aplikacja Machine Sync. Operatorzy ciągnika muszą używać aplikacji Machine Sync w celu połączenia z siecią pojazdu prowadzącego.

ZID XK1X, 1749533996335-53-20OCT25

Ustawienia portu COM



PC28803—UN—29AUG22
Ustawienia portu COM

Aplikacja Ustawienia portu COM służy do konfigurowania sygnału RS232, tak aby wyświetlacz mógł się komunikować z różnymi zespołami sterującymi i urządzeniami.

Nawigacja do Ustawień portu COM

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę System.
3. Wybrać aplikację Ustawienia portu COM.

WSKAZÓWKA: Do podłączenia urządzeń przez porty COM potrzebna jest dodatkowa wiązka przewodów. Skontaktować się z przedstawicielem firmy John Deere.

Wyświetlacz jest wyposażony w dwa porty szeregowy COM służące do podłączania następujących typów urządzeń:

- Field Doc Connect
- Odbiornik globalnego systemu pozycjonowania (GPS)
- Wykrywanie azotu (N) (producenci: Yara i Fritzmeier)
- GreenSeeker

- LH 5000
- Waga przyczepy do ziarna

Wymagania Field Doc Connect:

- Szybkość transmisji ustawiona na 9600.
- Rejestrowanie danych na zespole sterującym Raven jest włączone.
- Wartość wyzwolenia rejestrowania danych wynosi poniżej 3 sekund (zalecane ustawienie to 1 sekunda lub mniej).

Wymagania szeregowo GPS:

WSKAZÓWKA: *Naprowadzanie AutoTrac nie jest zgodne z GPS RS232 innych producentów.*

- Szybkość transmisji ustawiona na 19200.
- Szybkość transmisji ustawiona na 1 lub 5 Hz (naprowadzanie, naprowadzanie ręczne i Parallel Tracking™ wymagają ustawienia 5 Hz).
- Odbiornik jest ustawiony na generowanie następujących komunikatów:
 - GGA
 - GSA
 - RMC
 - 8 bitów danych
 - Parzystość — brak
 - 1 bit stopu
 - Sterowanie przepływem — brak

Ustawienia wykrywania azotu (N)

1. Zamontować, skalibrować i ustawić układ N-Sensing zgodnie z instrukcją obsługi producenta.
2. Skonfigurować ustawienia portu COM dla typu urządzenia i producenta.
3. Wybierz N-Sensing dla tempa docelowego / receptury na stronie Podsumowanie pracy w aplikacji Ustawienia pracy.

Ustawienia GreenSeeker

1. Zamontuj, skalibruj i ustaw układ GreenSeeker zgodnie z instrukcją obsługi producenta.
2. Skonfiguruj ustawienia portu COM dla typu urządzenia.
3. Wybierz GreenSeeker dla tempa docelowego / receptury na stronie Podsumowanie pracy w aplikacji Ustawienia pracy.

Konfiguracja LH 5000

1. Zamontować, skalibrować i ustawić układ LH 5000 zgodnie z instrukcją obsługi producenta.
2. Skonfigurować ustawienia portu COM dla typu

urządzenia Field Doc Connect i producenta LH Technologies.

3. Wybrać LH 5000 w aplikacji Menedżer sprzętu.

Ustawienia wózka zbożowego

1. Zamontować, skalibrować i ustawić układ przyczepy do ziarna zgodnie z instrukcją obsługi producenta.
2. Wybrać opcję Przyczepa do ziarna w polu Typ urządzenia.
3. Wybrać producenta przyczepy do ziarna.

Diagnostyka portu COM

Diagnostyka portu COM służy do określenia, czy spełniono wymagania do działania podłączonego zespołu sterującego lub urządzenia. Wartości wyświetlane w diagnostyce portu COM są określane przez typ urządzenia.

WSKAZÓWKA: *Niektórzy producenci wag przyczep do ziarna wymagają określonych wersji oprogramowania i ustawień wagi, aby waga była wyświetlana się na wyświetlaczu John Deere.*

ch177nn,1726040111160-53-08OCT25

Oryginalny monitor GreenStar



PC28804—UN—29AUG22

Oryginalny monitor GreenStar

Aplikacja oryginalnego monitora GreenStar pozwala na komunikację wyświetlacza G5 CommandCenter ze sterownikami zaprojektowanymi do użycia z oryginalnym monitorem GreenStar oraz ciągnikami serii 00, serii 10 i serii 20 z magistralą CCD.

WSKAZÓWKA: *Patrz tabela kompatybilności wyświetlacza G5 na stronie www.stellarsupport.deere.com w celu uzyskania informacji na temat kompatybilnych maszyn i osprzętu.*

Nawigacja do oryginalnego monitora GreenStar

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać oryginalny monitor GreenStar.

Oryginalny monitor GreenStar jest domyślnie wyłączony i można go włączyć lub wyłączyć w ustawieniach zaawansowanych aplikacji oryginalnego monitora GreenStar.

ct47125,1708275550824-53-18FEB24

Monitor maszyny



Monitor maszyny

PC28820—UN—20SEP22

Monitor maszyny wyświetla specyficzne dla maszyny wartości parametrów. Wartości są pogrupowane w następujący sposób:

- Prędkość i moc
- Paliwo i ciśnienie
- Temperatura
- Układ elektryczny
- Godziny

WSKAZÓWKA: Wartości dostępne w każdej grupie zależą od modelu maszyny.

Zakładki z lewej strony służą do przełączania pomiędzy grupami. Wybrać wartość, aby wyświetlić okno wyskakujące tej wartości.

Jeśli wartość nie jest dostępna, wyświetlone zostaną kreski.

Nawigacja do Monitora maszyny

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Monitor maszyny.

ct47125,1740581994094-53-26FEB25

Obsługa — ustawienia pracy i pola

Menedżer urządzeń



Menedżer urządzeń

PC28716—UN—25AUG22

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

Przejdźcie do aplikacji Menedżer sprzętu

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

Profil maszyny

Ustawienia ogólne

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

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

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

Przesunięcia GPS

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

W celu zapobieżenia błędom w mapowaniu, dokumentacji i regulatorze sekcji należy połączyć przesunięcia boczne wszystkich sprzętów i wprowadzić tę wartość dla pierwszego sprzętu. Na przykład, jeśli przesunięcie pierwszego osprzętu wynosi 5,1 cm (2 in.) w prawo, a przesunięcie drugiego osprzętu wynosi 2,5 cm (1 in.) w lewo, należy wprowadzić 1,3 cm (0,5 in.) w prawo.

- **Przesunięcie boczne GPS**
 - Odległość poprzeczna (z lewej lub prawej strony) od linii środkowej maszyny do środka odbiornika GPS. Wartość ta przyjmuje zazwyczaj ustawienie 0,0, chyba że odbiornik GPS jest przesunięty w lewo lub w prawo względem linii środkowej maszyny.
- **Przesunięcie liniowe GPS**

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

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

- **Wysokość GPS**

- Pionowa odległość od odbiornika GPS do podłoża.

Przesunięcie połączenia

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

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

Przywracanie profilu do fabrycznych wartości domyślnych

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

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

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

Profil sprzętu

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

Wyświetlacz G5 obsługuje dwa sterowniki ISOBUS z certyfikatem AEF (Agricultural Industry Electronics Foundation). Używanie dwóch sterowników ISOBUS jest ograniczone do konfiguracji jednego przedniego i jednego tylnego sprzętu.

WSKAZÓWKA: *Jeśli drugi sterownik ISOBUS nie jest wyświetlany w Menedżerze sprzętu, należy upewnić się, że maszyna ma skonfigurowane przednie złącze.*

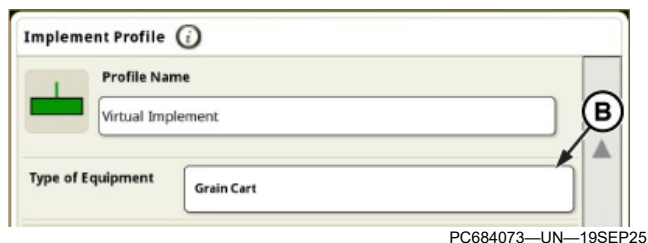
Używanie wielu sterowników ISOBUS jako tylnego sprzętu nie jest obsługiwane.

Ustawienia udostępniania masy zbioru ziarna

Aby prawidłowo skonfigurować i połączyć wykrytą i zgodną wagę ISOBUS ze sprzętem do przyczep do ziarna, należy wykonać następujące czynności:

1. Konfiguracja profilu osprzętu

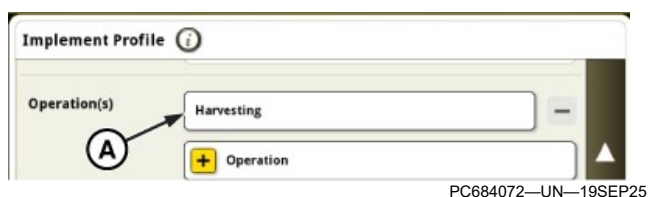
- Ustawianie typu sprzętu na przyczepę do ziarna



Profil sprzętu

B—Typ sprzętu

- Przypisać operację do zbioru.



Zakładka Operacja

A—Typ operacji

2. Specjalne wymagania dla wag ISOBUS Unverferth UHarvest Pro — wymagane są dodatkowe kroki konfiguracji dla modeli Unverferth UHarvest Pro:

- Sprawdź, czy oprogramowanie wagi UHarvest Pro zostało zaktualizowane do wersji 24.1.0.4 lub nowszej.
- Na stronie ISOBUS VT Unverferth upewnij się, że wybrane jest ustawienie „Włącz komunikację ze sterownikiem zadań”.

Zapisywanie ustawień profilu

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

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

- Nazwa profilu
- Nazwa ISO sterownika wykrytego sprzętu

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

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

Automatyczne wykrywanie ustawień profilu

WSKAZÓWKA: Regulator sekcji musi być **WYŁĄCZONY** w celu wykrycia siewników SeedStar 2 lub SeedStar XP przy pierwszym podłączeniu do ciągnika. Po pierwszym podłączeniu siewnik jest wykrywany bez względu na to, czy sterowanie sekcyjne jest **WŁĄCZONE** czy **WYŁĄCZONE**.

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

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

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

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

W celu wyświetlenia aktualnie wykrytej nazwy ISO należy wybrać Centrum Diagnostyki > zakładka Diagnostyka Sterownika > wybrać zespół sterujący sprzętu > zakładka Informacje o sterowniku.

Przed przystąpieniem do pracy należy sprawdzić wszystkie wymagane ustawienia. Punkt roboczy nie jest ustawiany automatycznie.

Typy połączenia

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

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

Szerokość robocza

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

Wymiary

• Przesunięcie boczne

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

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

W celu zapobieżenia błędom w mapowaniu, dokumentacji i regulatorze sekcji należy połączyć przesunięcia boczne wszystkich sprzętów i wprowadzić tę wartość dla pierwszego sprzętu. Na przykład, jeśli przesunięcie pierwszego osprzętu wynosi 5,1 cm (2 in.) w prawo, a przesunięcie drugiego osprzętu wynosi 2,5 cm (1 in.) w lewo, należy wprowadzić 1,3 cm (0,5 in.) w prawo.

• Środek obrotu

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

• Punkt roboczy

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

• Przesunięcie sekcji (sprzęt ISOBUS)

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

Zapis pracy

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

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

Opóźnienie mechaniczne

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

WSKAZÓWKA: Niektóre sterowniki mogą dynamicznie łączyć się z wyświetlaczem w oparciu o znane wartości punktów roboczych sprzętu i wymiarów w celu automatycznego obliczania wartości opóźnienia mechanicznego.

WSKAZÓWKA: Zdezaktywowane pole wprowadzania wskazuje, że sterownik dynamicznie wchodzi w interakcję z wyświetlaczem w celu zaktualizowania parametrów opóźnienia mechanicznego.

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

Opcja resetowania sprzętu ISOBUS



Przycisk resetowania

PC697601—UN—11FEB26



PC702246—UN—13FEB26

Lokalizacja przycisku resetowania

A—Przycisk resetowania
B—Resetuj profil

Przycisk resetowania (A) jest wyświetlany obok każdego ustawienia, które zostało ręcznie zmienione i zapisane. Jeśli zmodyfikowano jakiś profil, ale nie został jeszcze zapisany, ikona resetu nie jest widoczna dla takiego ustawienia. Po zmodyfikowaniu jednego lub

więcej ustawień w profilu sprzętu i zapisaniu profilu użytkownicy mogą indywidualnie resetować każde zmodyfikowane ustawienie lub resetować wszystkie ustawienia do wartości domyślnych za pomocą polecenia resetowania profilu (B).

ct47125,1705184704147-53-03MAR26

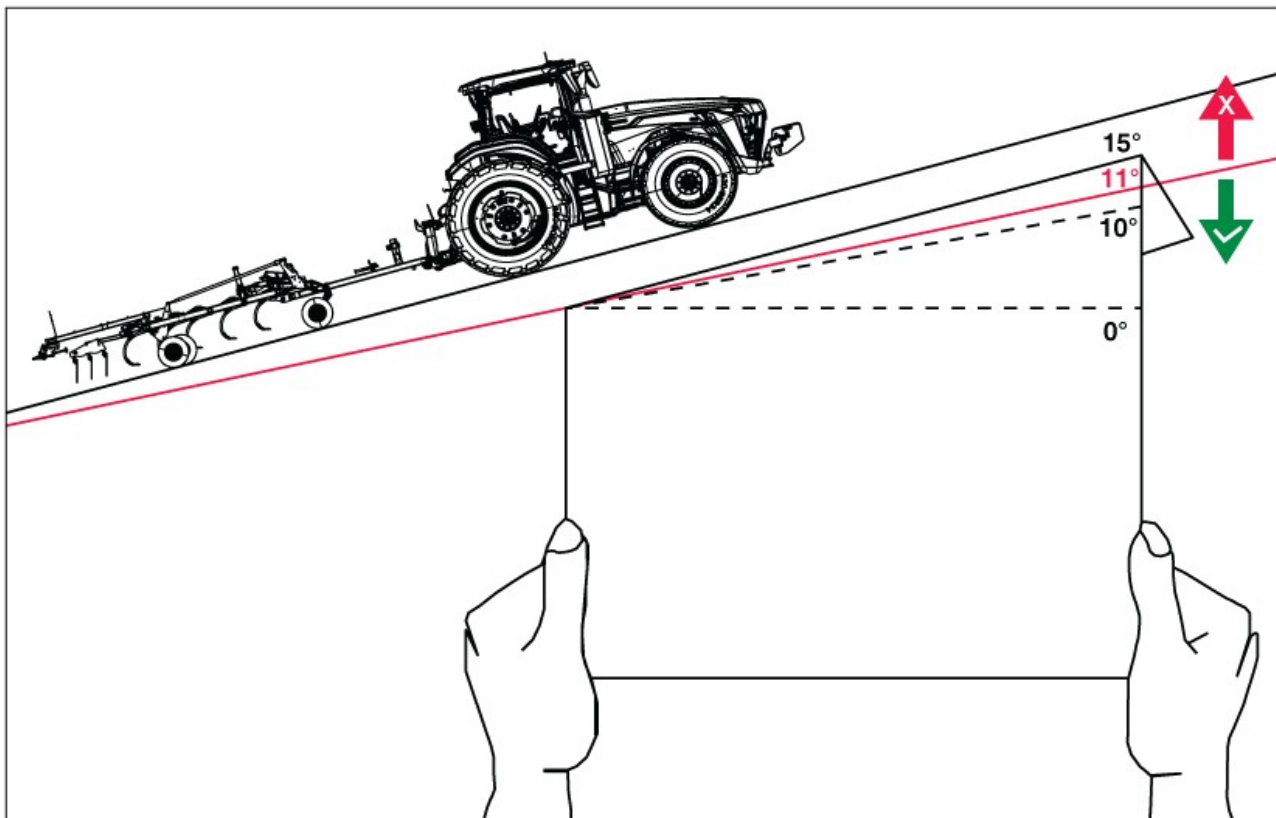
autonomicznych. Czynniki decydujące o tym, czy pole może być obrabiane w trybie autonomicznym, to:

- Płaskie ukształtowanie terenu (nachylenie maksymalnie 11°). W warunkach nachylenia system może ograniczyć prędkość poniżej ustawienia prędkości operatora.

Wybór pola

Należy dokładnie rozważyć wybór pola do operacji

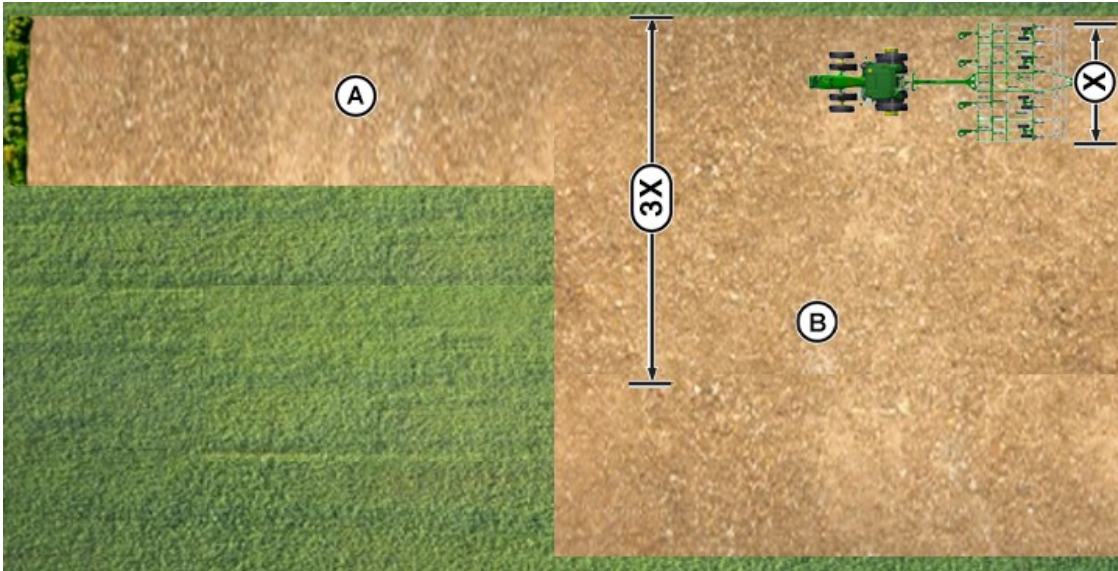
WAŻNE: Nie należy używać sprzętu na polu z nachyleniem przekraczającym 11 stopni / 20 procent.



PC620804—UN—27AUG24

Nachylenie wykraczające poza możliwości maszyny

- Obszary pola o szerokości co najmniej 3-krotnie większej od szerokości osprzętu



APY80354R—UN—02MAR23

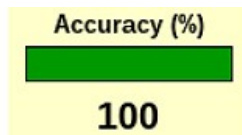
Obrabialny obszar pola

- A—Obszar pola niezatwierdzony przez autonomię (mniej niż 3x)
- B—Obszar pola niezatwierdzony przez autonomię (ponad 3x)

X—Szerokość sprzętu

WAŻNE: Próba włączenia obszaru mniejszego niż trzykrotność szerokości osprzętu może spowodować przekroczenie przez maszynę granicy zewnętrznej i zatrzymanie systemu autonomicznego w obszarze bufora.

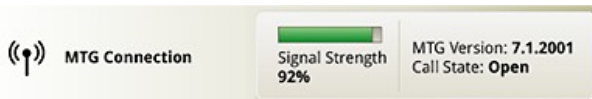
- Zasięg sygnału StarFire równy lub powyżej 80% globalnego wskaźnika dokładności (GAI)



APY80304—UN—01FEB23

Globalny wskaźnik dokładności

- Zasięg sygnału komórkowego powyżej 80%

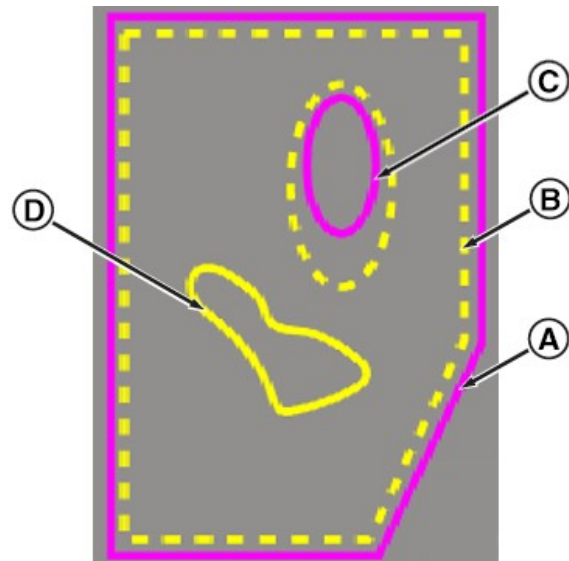


APY80305—UN—01FEB23

Zasięg sygnału komórkowego

- Zmapowane przeszkody wewnętrzne (np. drogi wodne, wloty i konstrukcje stałe)

WAŻNE: Nie należy łączyć wielu pól przez tworzenie wąskich dróg przejazdowych za pomocą granic zewnętrznych.



APY80306—UN—01FEB23

Zmapowana przeszkoda wewnętrzna

- A—Granica zewnętrzna autonomii
- B—Granica obrzeża
- C—Nieprzejezdna granica wewnętrzna
- D—Przejezdna granica wewnętrzna

- Pola z jednym kątem prostej linii prowadzenia (np.: całe pole znajduje się pod kątem 5° na północ).
- Pola obsługujące granice obrzeża dla trzech lub więcej przejazdów przez obrzeże

ZIDXK1X,1759921925938-53-28OCT25

Ustawienia pola

Pole musi być wolne od jakichkolwiek ruchomych

przedmiotów. Wszystkie obiekty celowo pozostawione na polu powinny mieć zmapowane granice. System percepcji nie zastępuje dokładnego mapowania granic. Obiekty niezmapowane mogą zostać obrobione lub spowodować niepotrzebne zatrzymania.

WSKAZÓWKA: Jeśli układ wykryje nadmierny poślizg kół, ciągnik się zatrzyma.

WSKAZÓWKA: Kałuże na polu mogą wywołać alarm wykrycia przeszkody.

ZIDXK1X,1759921923323-53-28OCT25

Pola i granice



Aplikacja Pola i granice

PC28766—UN—25AUG22

Nazwy pól służą do zorganizowania informacji tak, aby łatwiej można było znaleźć i wykorzystać dane, takie jak np. linie naprowadzania. Używanie nazw pól jest opcjonalne, dla niezdefiniowanych nazw pojawi się "---".

Aplikacja Pola i granice umożliwia:

- Wybieranie nazwy lokalizacji pola używanej dla wszystkich pozostałych aplikacji.
- Tworzenie nazwy klienta, gospodarstwa lub pola.
- Zmiana nazwy klienta, gospodarstwa lub pola.
- Powiązanie pola z innym gospodarstwem lub klientem.
- Usuwanie klienta, gospodarstwa lub pola.
- Tworzenie granic i zestawów granic.

Zaznaczenie pól Klient, Gospodarstwo i Pole powoduje ustawienie bieżącej lokalizacji i wybór nazwy pola używanej we wszystkich pozostałych aplikacjach.

WSKAZÓWKA: Zapisanie danych dla właściwego klienta, gospodarstwa i pola jest wymagane w przypadku zarządzania danymi za pomocą Centrum operacji John Deere.

Integracja z naprowadzaniem

- Pole może zostać powiązane z linią prowadzenia podczas tworzenia albo edytowania tej linii.
- Listę ścieżek naprowadzania można filtrować według nazwy pola.

Moduł strony pracy

Moduł Lokalizacja dla aplikacji Pola jest dostępny w

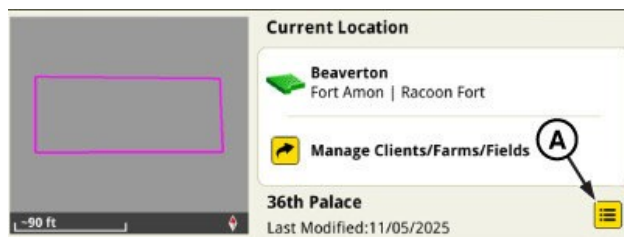
aplikacji Layout Manager. Jest dostępny również na domyślnej stronie pracy naprowadzania i można go dodać do dowolnej strony pracy.

Wybrać pole w module lokalizacji, aby:

- Filtrować listę ścieżek naprowadzania.
- Powiązać nowe ścieżki z polem podczas ich tworzenia.
- Rozpocząć nowe albo kontynuować poprzednie dane robocze.

Nawigacja do aplikacji Pola i granice

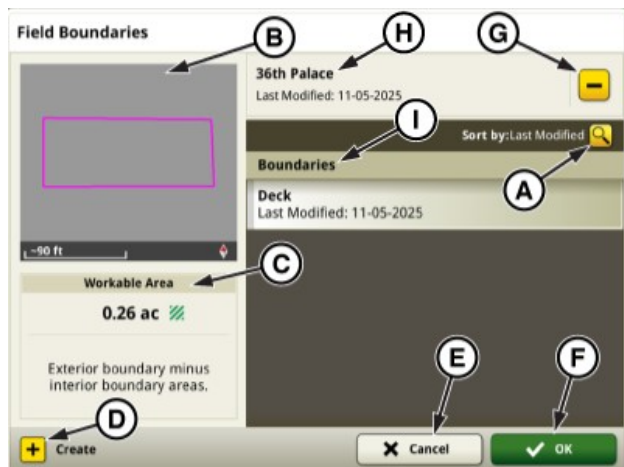
1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Pola i granice.



Ikona Lista

PC697603—UN—29JAN26

A—Ikona Lista



Granice pola

PC697604—UN—12FEB26

- A—Lupa — sortowanie lub filtrowanie dostępnych granic według różnych kryteriów
- B—Sekcja górna — bieżąca aktywna lub wybrana granica
- C—Obszar pracy — obliczony obszar objęty granicą
- D—Przycisk plus — użyj go do utworzenia granicy
- E—Anuluj — anuluj wybór lub wszelkie zmiany
- F—OK — prześlij zmiany wyboru granicy pola
- G—Przycisk minus — służy do anulowania wyboru bieżącej granicy
- H—Bieżący wybór granicy
- I—Inne dostępne granice

WSKAZÓWKA: Bieżący wybór aktywnej granicy w Operations Center nie aktualizuje automatycznie wybranej granicy dla klienta, gospodarstwa lub pola. Wybór granicy musi być dokonany ręcznie.

Zarządzaj klientami/gospodarstwami/polami

Organizacja pól



PC28767—UN—25AUG22

A—Klient
B—Gospodarstwo
C—Pole

W celu ułatwienia organizacji danych zastosować następującą hierarchię:

- Klienci (A) stanowią najwyższy poziom organizacji.
- Gospodarstwa (B) stanowią środkowy poziom organizacji. Gospodarstwo można powiązać z klientem.
- Pola (C) są podstawowym poziomem organizacji. Pole można powiązać z gospodarstwem i z klientem.

Ścisła hierarchia nie jest konieczna, jednak można używać tylko nazw pól, a pola gospodarstwa i klienta pozostawić puste. Można nawet w ogóle nie używać nazw pól.

Te decyzje zależą od ilości danych. Im więcej danych, tym bardziej pomaga ich porządkowanie.

WSKAZÓWKA: W starszych wyświetlaczach John Deere mapy i linie prowadzenia były zapisywane w oparciu o nazwy pól. W przypadku wyświetlacza G5 dane są zapisywane w postaci punktów współrzędnych geograficznych. Nazwa pola jest potrzebna tylko do filtrowania danych.

Wybór i filtrowanie nazw

W hierarchii Klient, Gospodarstwo, Pole wybrać klientów i gospodarstwa, aby wyszukać pola.

1. Wybierz zakładkę Klient.
2. Wybrać klienta z listy. Nazwa klienta jest wyświetlana na zakładce Klient.
3. Automatycznie zostanie wyświetlona zakładka Gospodarstwo. Wyświetlone będą tylko gospodarstwa powiązane z danym klientem.
4. Wybrać gospodarstwo z listy. Nazwa gospodarstwa jest wyświetlana na zakładce Gospodarstwo.
5. Automatycznie zostanie wyświetlona zakładka Pole. Wyświetlone będą tylko pola powiązane z danym klientem i gospodarstwem. Wybrać pole.

Usuń filtr

Usunąć filtr, wybierając przycisk Skasuj wybory.

Tworzenie i edytowanie nazw

WSKAZÓWKA: Po zapisaniu danych nie należy zmieniać nazw klientów, gospodarstw ani pól. W przypadku zmiany nazwy należy zmienić nazwę w pozostałych lokalizacjach, takich jak Centrum Operacji John Deere.

Nazwy klienta, gospodarstwa i pola nie mogą się powtarzać. Nazwy związane z innymi klientami i gospodarstwami muszą być unikatowe.

Zakładki Klient i Gospodarstwo

Po wybraniu zakładki Klient lub Gospodarstwo nacisnąć przycisk Edytuj u dołu strony, aby wyświetlić listę Edytuj klienta lub Edytuj gospodarstwo.

Na liście wybrać jedną z nazw klienta lub gospodarstwa, aby ją edytować lub wybrać przycisk New (Nowy) u dołu strony, aby utworzyć nazwę.

Zakładka Pole

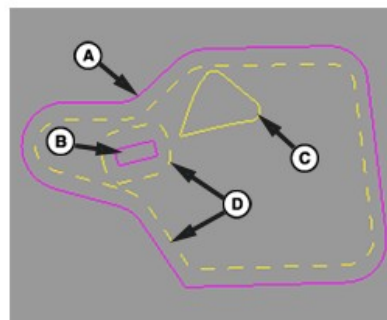
Po wybraniu zakładki Pole podświetlić nazwę pola i wybrać przycisk Edytuj, aby edytować pole. Wybrać przycisk New (Nowy) u dołu strony, aby utworzyć nazwę.

Kasowanie nazw

Aby skasować nazwę, należy wprowadzić klienta, gospodarstwo lub pole w tryb edycji, a następnie wybrać przycisk kasowania na stronie edycji.

- Skasowanie klienta powoduje również skasowanie wszystkich gospodarstw i pól związanych z klientem.
- Skasowanie gospodarstwa powoduje również skasowanie wszystkich pól związanych z gospodarstwem.

Granice pola



PC28768—UN—25AUG22

A—Granica zewnętrzna (różowa)
B—Nieprzejezdna granica wewnętrzna (różowa)
C—Przejezdna granica wewnętrzna (żółta)
D—Granica obrzeża (żółta)

Granica zewnętrzna (A) określa obwód pola.

WSKAZÓWKA: Tworzenie i używanie granic wewnętrznych wymaga granicy zewnętrznej.

Granice wewnętrzne określają ważne obszary pola. Te granice mogą być nieprzejezdne (różowe) (B) lub przejezdne (żółte) (C). Przykładem nieprzejezdnej granicy jest studnia, a przejezdnej granicy ciek wodny.

Granice obrzeża (żółte linie przerywane) (D) określają obszary pola, na których znajdują się rzędy kończące i rzędy skreślenia. Są one tworzone wewnątrz granicy zewnętrznej i wokół nieprzejezdnych granic wewnętrznych.

W przypadku użycia w połączeniu z aplikacją Regulator sekcji granice zapobiegają nakładaniu produktu wewnątrz zaznaczonych obszarów pola i poza polem.

Obliczanie powierzchni

Szacowany obszar określony granicami jest obliczany na płaskiej, dwuwymiarowej powierzchni. Wszystkie aktywne obszary określone granicami wewnętrznymi są odejmowane od obszaru określonego granicą zewnętrzną. Do obliczania obszaru określonego granicami nie używa się zmian wysokości.

Sumy pracy uwzględniają zmiany wysokości w sumach obszarów pracy. Ze względu na różnice w obliczeniach wartości obszaru określonego granicami i sumy pracy są różne.

Do utworzenia granicy za pomocą mapy pokrycia potrzebne są:

- Nazwa pola
- Mapa pokrycia bez przerw w pokryciu na zewnątrz pola

Do utworzenia objętej granicy konieczne są:

- Nazwa pola
- Odbiornik StarFire z sygnałem SF1 lub lepszym

Do utworzenia granicy autonomii konieczne są:

- Nazwa pola
- Przejechana granica
- Odbiornik StarFire 7000/7500 z sygnałem SF-RTK/RTK

Granice funkcji autonomii

Granica funkcji autonomii to granica wysokiej jakości, która zawiera atrybuty powtarzalności i jest rejestrowana w celu zapewnienia zgodności ze wymogami bezpieczeństwa wyznaczonymi dla operacji autonomicznych.

Granice autonomii są granicami przejechanymi zapisanymi za pomocą odbiornika StarFire 7000/7500 i wyświetlacza 4. generacji / G5 w celu zapewnienia dokładności i powtarzalności na potrzeby funkcji

automatyzacji dla całego pola i autonomii. Informacje są przechwytywane i zapisywane razem z danymi w momencie rejestrowania przejechanej granicy.

Granice funkcji autonomii są oznaczone niebieskim kolorem, a obok nazwy lub typu granicy wyświetla się niebieska ikona funkcji Autonomia.

Granice, które nie spełniają wymagań funkcji Autonomia, są oznaczone pomarańczowym kolorem, a obok nazwy lub typu granicy wyświetla się czarna ikona funkcji Autonomia.

Jeśli operator ma wykonać kolejną dostępną czynność, taką jak wybranie opcji Zapisz, prognozowana jakość danego segmentu granicy będzie wyświetlana linią przerywaną.

Na przykład podczas zapisu linia przerywana łączy bieżący punkt z punktem początkowym zapisu. Linia przerywana zmienia kolor na niebieski lub pomarańczowy, w zależności od tego, czy dany segment będzie autonomiczny (niebieski), czy nieautonomiczny (pomarańczowy), jeśli granica zostanie zapisana w tym momencie.

WSKAZÓWKA: Bieżący punkt musi znajdować się w odległości maksymalnie 100 m (329 ft) od punktu początkowego zapisu, a wszystkie wymagania muszą zostać spełnione, aby segment został uznany za autonomiczny (niebieski).

W przypadku wstrzymania zapisu linia przerywana łączy bieżący punkt z punktem, w którym zapis został wstrzymany. Linia przerywana zmienia kolor na niebieski lub pomarańczowy, w zależności od tego, czy dany segment będzie autonomiczny (niebieski), czy nieautonomiczny (pomarańczowy), jeśli zapis zostanie wznowiony w tym momencie.

Granice funkcji autonomii — omówienie

WSKAZÓWKA: Granice wykorzystywane na potrzeby układu autonomicznego muszą spełniać wymagania przewidziane dla funkcji autonomii. Patrz punkt Wymagania dotyczące mapowania granic pól na potrzeby funkcji Autonomia w tej sekcji.

Dokładne granice funkcji autonomii umożliwiają bezpieczną i precyzyjną pracę układu autonomicznego. Granica pola służy jako punkt odniesienia dla tych produktów. Dokładność jest fundamentem skutecznej pracy i precyzyjnego sterowania maszyną.

Układ autonomiczny wykorzystuje przejechane granice funkcji autonomii jako zewnętrzne i nieprzekraczalne granice w celu bezpiecznego poruszania się po polu bez wykraczania poza wyznaczony obszar. Granice, które nie spełniają wymagań funkcji autonomii, są oznaczone pomarańczowym lub czerwonym kolorem.

Jakość wyświetlana	Bez autonomii			Autonomia
Jakość Operations Center	Niezna-ny	Podstawowe	Zaawansowane	Autonomia
Metoda	-	- Zaimportowano - Ręcznie rysowane - Z poprzedniej operacji - Przejechane	Przejechane	Przejechane
Tryb korekcji	-	- Zdigitalizowany - SF1 - SF2	- SF3 - RTK - RTKX - mRTK - SF-RTK	- RTK - RTKX - SF-RTK
Dodatkowe wymogi	Żadne	Żadne	Żadne	Wszystkie pozycje na liście kontrolnej Szczegóły muszą być spełnione
Edytowanie	Brak ograniczeń edycji	Brak ograniczeń edycji	Brak ograniczeń edycji	Edycje zmniejszające granicę są dozwolone. Edycje zmniejszające granicę są dozwolone.
Zalecane przypadki użycia	Stosować rozważnie	- Mapy - Raportowanie - Wykrywanie pól - Pogoda - Logistyka - Przewidywana prędkość postępowania - Automatyka	Wszystkie podstawowe przypadki użycia oraz: - Regulator sekcji - AutoTrac (śledzenie według granicy) - AutoTrac Turn Automation - Układ prowadzenia sprzętu AutoTrac - AutoPath (rzędy) - AutoPath (granice)	Wszystkie zaawansowane przypadki użycia oraz: Autonomia Jakość granic autonomii jest wymagana w połączeniu z rozwiązaniami autonomicznymi.

			• Machine Sync	
Kolor granic podczas rejestrowania	Czerwony	Czerwony	Pomarańczowy	Niebieski

Jeśli dokładność zapisu granicy spadnie poniżej 80%, zapisanej granicy nie będzie można wykorzystać do obsługi autonomii.

Następujące czynniki mogą spowodować spadek dokładności zapisu granicy poniżej 80%:

1. Zacienienie
2. Nieprzeprowadzenie kalibracji TCM w odbiorniku.
3. Nieodpowiedni czas namierzania sygnału odbiornika.
4. Zmiana kierunku montażu odbiornika.
5. Zamontowano nowy odbiornik.
6. Ponownie podłączono odbiornik.
7. Zmiana wymiarów przesunięcia odbiornika.



UWAGA: Zachować ostrożność, aby uniknąć obrażeń ciała lub uszkodzenia mienia. Zewnętrzne granice autonomii oraz wewnętrzne nieprzekraczalne granice należy umieścić w odległości co najmniej 1,5 m (5 ft) od takich obiektów, jak:

- Budynki mieszkalne, własność prywatna, budowle i drogi publiczne
- Zbocza o nachyleniu powyżej 11 stopni (20 procent)
- Otwory, rowy, wpusty, strome nasypy, zbiorniki wodne i inne ubytki terenu
- Turbiny wiatrowe, słupy trakcyjne i sprzęt do nawadniania wokół osi obrotu
- Nisko zawieszone obiekty, takie jak przewody elektryczne, gałęzie i odciagi
- Przyłącza lub zbiorniki magazynowe propanu i gazu ziemnego

WAŻNE: Nie należy łączyć wielu pól przez tworzenie wąskich dróg przejazdowych za pomocą granic zewnętrznych.

WSKAZÓWKA: Lista warunków, które mogą stwarzać zagrożenie nie jest wyczerpująca. Należy uważać na wszystkie sytuacje, które mogą obniżyć stabilność maszyny, słabo widoczne zagrożenia lub miejsca, gdzie przebywa więcej ludzi.

WAŻNE: Topografia pola może ulegać zmianom w kolejnych latach i porach roku. Jeśli tak się stanie, należy przeprowadzić ponowne mapowanie pola. Przykłady: erozja, rowy, osuwiska, zapadliska.

Przesunięcia zapisu granic autonomii

! UWAGA: Zachować ostrożność, aby uniknąć obrażeń ciała lub uszkodzenia mienia. Nieprawidłowe przesunięcia granic i błędne wymiary sprzętu mogą spowodować, że maszyna przejedzie przez niebezpieczne obszary. Przed przystąpieniem do mapowania należy sprawdzić przesunięcia granic i wymiary sprzętu.

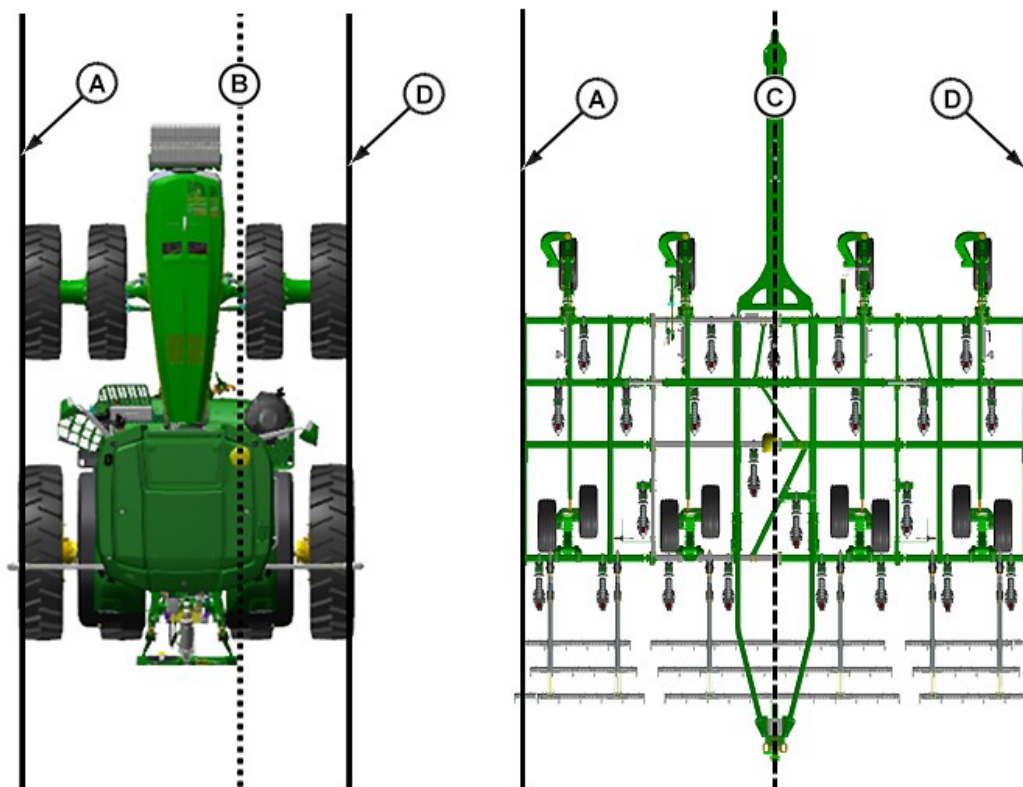
Przesunięcie zapisu granic autonomii może być generowane na podstawie sygnału GPS maszyny lub punktu roboczego sprzętu, w zależności od sprzętu używanego do mapowania. Jeśli granica jest rejestrowana przy użyciu maszyny bez sprzętu, należy użyć danych GPS. W przypadku używania sprzętu z odbiornikiem należy użyć punktu roboczego sprzętu.

- GPS maszyny
 - Uniwersalny odbiornik StarFire — przesunięcie

zapisu granic jest mierzone na podstawie odległości od krawędzi maszyny do środka odbiornika.

- Zintegrowany odbiornik StarFire — zapis granic jest mierzony na podstawie odległości od krawędzi maszyny do środka maszyny. W przypadku wszystkich zintegrowanych odbiorników jako punkt odniesienia należy przyjąć środek maszyny, niezależnie od lokalizacji odbiornika.
- Punkt roboczy sprzętu — przesunięcie zapisu granic jest mierzone na podstawie odległości od krawędzi sprzętu do środka sprzętu.

WSKAZÓWKA: W przypadku dowolnego odbiornika uniwersalnego, maszyny czy sprzętu należy pamiętać o ustaleniu prawidłowych przesunięć bocznych GPS w profilu maszyny lub sprzętu, aby zapewnić dokładne umiejscowienie granic.



Pomiar przesunięcia zapisu granic autonomii

APY80353—UN—23FEB23

A—Lewa krawędź ramy
B—Środek odbiornika uniwersalnego maszyny

C—Środek sprzętu
D—Prawa krawędź ramy

WSKAZÓWKA: Jeśli odbiornik uniwersalny maszyny nie jest zamontowany w linii środkowej maszyny, należy ustalić przesunięcie boczne w profilu maszyny, aby uwzględnić dokładne miejsce montażu. Następnie wykorzystać środek odbiornika, aby ustalić przesunięcie zapisu granic w lewo lub w prawo.

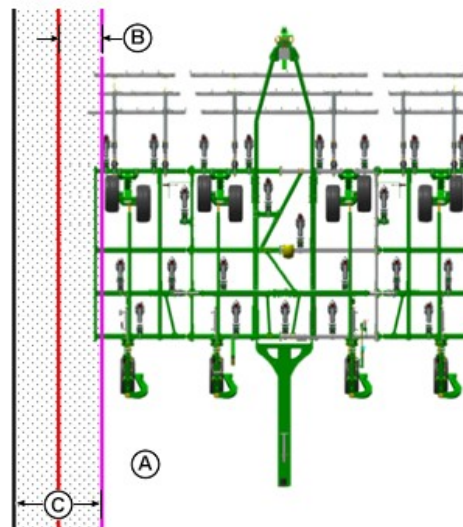
WSKAZÓWKA: Jeśli odbiornik sprzętu nie jest zamontowany w linii środkowej sprzętu, należy ustalić przesunięcie boczne w profilu sprzętu, aby uwzględnić dokładne miejsce montażu. Następnie wykorzystać linię środkową sprzętu, aby wymierzyć przesunięcie zapisu granic w lewo lub w prawo. Wartości przesunięcia w lewo i w prawo względem linii środkowej sprzętu będą równe, a lokalizacja odbiornika sprzętu nie ma wpływu na wartości przesunięcia zapisu granic.

Zwis sprzętu:

Sprzęt autonomiczny zaprojektowano w taki sposób, aby podczas pracy umożliwiał fizyczny zwis (sprzętu, migaczy, podnośnika sprzętu, obciążników maszyny itp.) w obszarze buforowym w czasie wykonywania prac polowych. Tolerancja robocza wymusza dopuszczalną wielkość zwisu na obszarze buforowym. Odległość między tolerancją roboczą a maksymalnym obszarem buforowym może się różnić w zależności od typu sprzętu i jakości sygnału GPS, ale tolerancja robocza nigdy nie przekroczy obszaru buforowego. Jeśli sprzęt zatrzymuje się w obszarze buforowym, należy odpowiednio zmienić położenie sprzętu.

WAŻNE: Unikać usterek pracy autonomicznej.

Szczegółowe mapowanie granic pola w funkcji Autonomia jest kluczowym elementem zapewnienia poprawnego działania układu autonomicznego. Więcej informacji zawiera punkt Wymagania dotyczące mapowania granic pól na potrzeby funkcji Autonomia w tej sekcji.



APY80321—UN—21FEB23

Minimalna odległość od zagrożeń

- A—Autonomia lub nieprzekraczalna granica
- B—Tolerancja robocza
- C—Obszar buforowy, 1,5 m (5 ft)

Wymagania dotyczące mapowania granic pól na potrzeby funkcji Autonomia

- **Wyświetlanie przejechanych:** Najdokładniejszym sposobem wygenerowania cyfrowej wersji granic pola jest fizyczna jazda po tych granicach, podczas której system GPS rejestruje lokalizację maszyny. Należy przejechać wzdłuż granic i utworzyć je na wyświetlaczu. Granice utworzone lub zmodyfikowane poza wyświetlaczem nie będą działać w funkcji autonomii.
- **Dokładność GPS:** Jeśli podczas zapisu granic zewnętrznych dokładność sygnału GPS spadnie poniżej 80%, granica nie spełni wymagań autonomii. Poczekaj wówczas na poprawę sygnału i ponownie zmapować obszar.
- **Wymiary:** Wszystkie wymiary sprzętu i odbiornika muszą być dokładne podczas rejestrowania przejechanej granicy. Przesunięcie boczne GPS ma krytyczne znaczenie dla zapewnienia prawidłowego stosowania przesunięć zapisu granic.

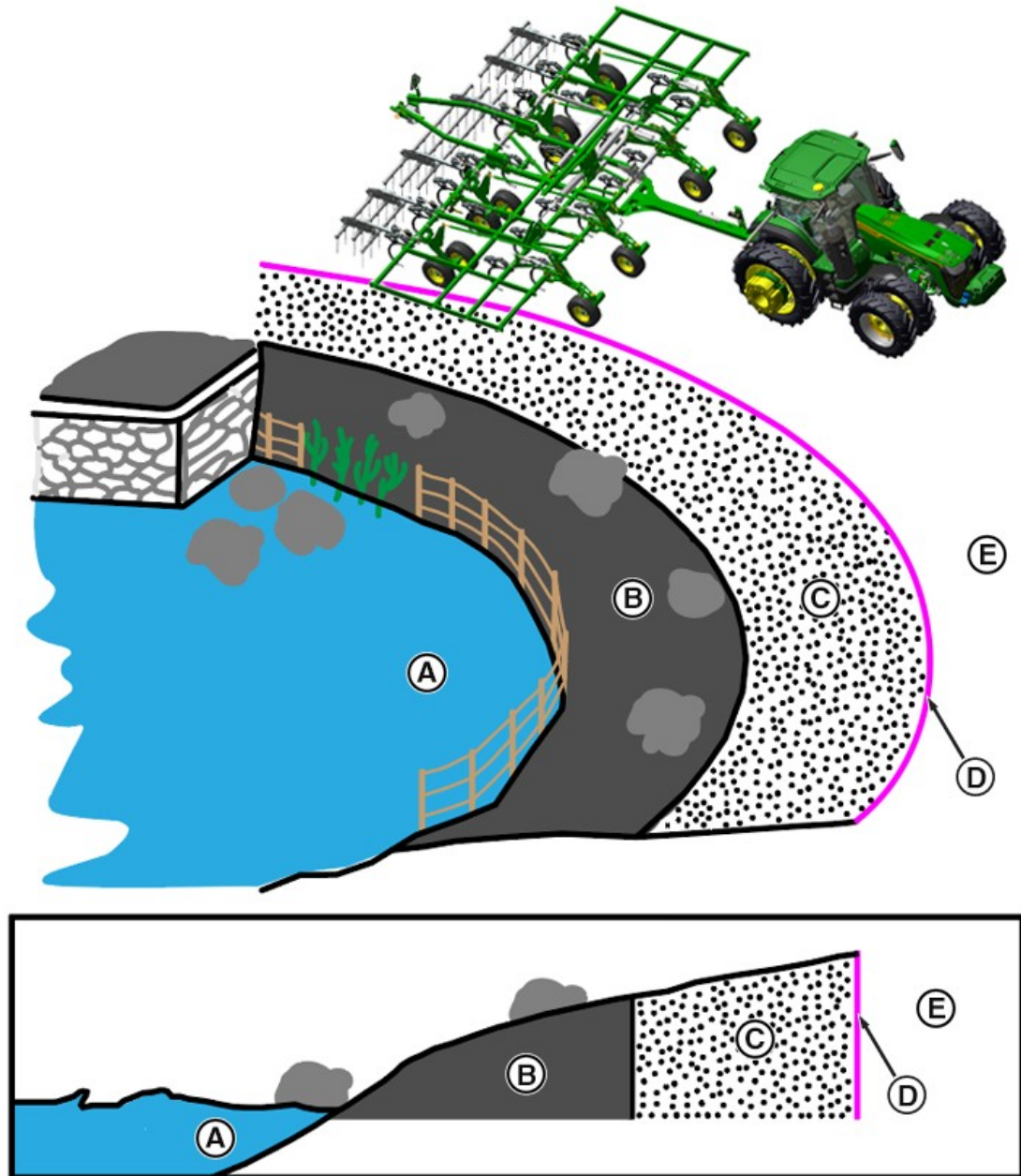
UWAGA: Zachować ostrożność, aby uniknąć obrażeń ciała lub uszkodzenia mienia. Nieprawidłowe przesunięcia granic i błędne wymiary sprzętu mogą spowodować, że maszyna przejedzie przez niebezpieczne obszary. Przed przystąpieniem do mapowania należy sprawdzić przesunięcia granic i wymiary sprzętu.

- **Wstrzymaj i wznów:** W razie konieczności należy użyć przycisków wstrzymania i wznowienia, aby zatrzymać i uruchomić rejestrowanie granic po dojeździe do narożników. Ta praktyka pozwala zapobiec niedokładnym zapisom kształtu granic.

Maszyna musi znajdować się w promieniu 100 m (328 ft) od miejsca wstrzymania, aby utrzymać jakość autonomii dla danego segmentu. Jeśli opcja wznowiania zostanie wybrana w odległości większej niż 100 m (328 ft) od miejsca wstrzymania, segment zostanie sklasyfikowany jako niezgodny z autonomią.

WSKAZÓWKA: W przypadku oprogramowania w wersji 25.2 (10.31.xxx-XXX) i wcześniejszych odległość wstrzymania i rejestrowania wynosi 5 m (17 ft).

WSKAZÓWKA: Normalna praca może uwzględniać zwis sprzętu w obszarze buforowym. Jest to dopuszczalne. Nadmierny zwis (przed przekroczeniem obszaru buforowego) może doprowadzić do zatrzymania układu autonomicznego.



Zagrożenia i nachylenia terenu

APY80302—UN—02FEB23

A—Zagrożenie
B—Zagrożenie
C—Obszar buforowy, 1,5 m (5 ft)

D—Granica robocza funkcji Autonomia
E—Wewnętrzna strona pola

Mapowanie



Mapowanie

PC28771—UN—25AUG22

Aplikacja Mapowanie służy do wyświetlania cech przestrzennych, takich jak:

- Naprowadzanie
- Pokrycie i dane robocze
- Receptury na bazie mapy

Widok mapy można dodać do stron pracy za pomocą kilku różnych rozmiarów modułów w aplikacji Layout Manager.

Nawigacja do Mapowania

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Mapowanie.

Mapy danych roboczych

WSKAZÓWKA: Mapy danych roboczych są usuwane w momencie rozpoczęcia nowej pracy. Aby uzyskać informacje na temat rozpoczynania nowej pracy, należy zapoznać się z punktem Ustawienia pracy w tej sekcji albo z pomocą ekranową aplikacji Ustawienia pracy.

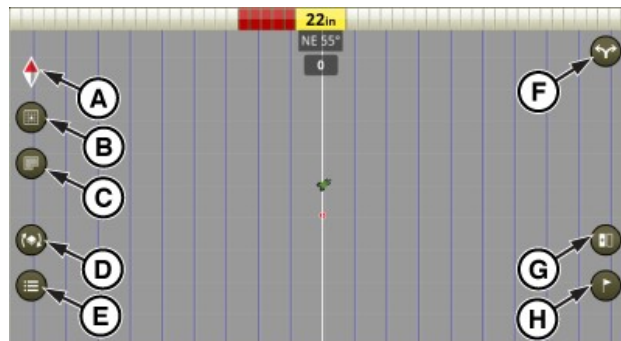
Dane robocze obejmują informacje na temat tempa, produktu i pokrycia (stanu pracy). Są one zapisywane na podstawie lokalizacji GPS i czasu.

Pliki danych roboczych zawierają następujące informacje:

- Czas
- szerokość i długość geograficzna,
- Wysokość
- nazwa pola (jeśli została wprowadzona przez operatora),
- Pokrycie
- Dokumentacja

Nie ma ograniczeń co do rozmiaru zapisywanych danych roboczych dla każdej nazwy pola. Jedyne ograniczenie stanowi pojemność pamięci wyświetlacza.

Informacja o dostępnej pamięci wyświetlacza znajduje się w Centrum stanu na stronie głównej.



Mapowanie

PC649529—UN—11OCT24

Kompas (A): Wskazuje kierunek kardynalny na mapie. Wybranie opcji Kompas (A) pozwala przełączać między trybami kursu maszyny u góry i północy u góry.

- **Kurs maszyny u góry:** Jest to domyślny tryb pracy kompasu, w którym kurs maszyny wyznacza górę ekranu, a widok obraca się zgodnie z kierunkiem jazdy maszyny (podobnie jak w widoku perspektywicznym).
- **Północ u góry:** W tym trybie góra ekranu zawsze wskazuje północ, a widok nie obraca się wraz z kierunkiem maszyny (podobnie jak w przypadku nieruchomego widoku pola).

Widok mapy (B): Wybranie tej opcji pozwala przełączać widoki mapy.

- **Widok pola:** Widok z lotu ptaka na maszynę i pole. Widok zmienia się w miarę przemieszczania się maszyny przez pole.
- **Widok perspektywiczny:** Pokazuje pole z perspektywy użytkownika. Widok zmienia się w miarę przemieszczania się maszyny przez pole.
- **Nieruchomy widok pola:** Widok z lotu ptaka na maszynę i pole. Widok nie zmienia się w miarę przemieszczania się maszyny przez pole, ale możliwe jest przesuwanie widoku.

Widok pola (C): Wybranie tej opcji pozwala pomniejszyć krawędzie granicy. Jeśli nie ma żadnej granicy, mapa zostanie pomniejszona tak, aby obejmowała zakres pokrycia.

Przełączanie warstw mapy (D): Wybranie tej opcji pozwala przełączać między typami map. Informacje wyświetlane w legendzie zmieniają się w zależności od wybranego typu mapy.

Legenda (E): Wybranie tej opcji pozwala wyświetlić legendę mapy.

Urządzenie prognozujące zakręty (F): Ostrzega operatora o zbliżającym się końcu przejazdu i wyświetla odległość do końca przejazdu w widoku mapy.

Podział (G): Włącza/wyłącza wizualizację wielu modułów map jednocześnie.

Znaczniki (H): Wybranie tej opcji pozwala dodać typ znacznika do mapy, a w przypadku znaczników obszarów i linii — rozpocząć zapis. Typy znaczników są tworzone w aplikacji Znaczniki.

Mapa pokrycia

Dane pokrycia pokazują, gdzie praca została wykonana. Obszar na mapie, na którym praca została wykonana jednokrotnie, jest zaznaczony kolorem jasnoniebieskim, a obszar, na którym praca została wykonana więcej niż jednokrotnie — kolorem ciemnoniebieskim. Mapa pokrycia jest wyrównywana względem całkowitego obrobionego obszaru w aplikacji Monitor pracy.

Dane robocze są wyświetlane na mapie dla odległości 3,21 km (2 mi) we wszystkich kierunkach od bieżącej lokalizacji GPS.

Mapa pokrycia jest dostępna dla wszystkich wyświetlaczy G5. Do zapisywania danych pokrycia wymagany jest odbiornik StarFire.

Mapa receptur

Mapy receptur zawierają informacje o tempie docelowym służące do zarządzania strefami pola. Są one używane przez wyświetlacz do automatycznej zmiany tempa docelowego podczas pracy w poszczególnych zarządzanych strefach.

Receptury można zaimportować do wyświetlacza jako pliki shape za pomocą menedżera plików i wyświetlać je na mapie po wybraniu w aplikacji Ustawienia pracy. Na mapy receptur nakładane są mapy danych roboczych.

Zerowe tempo w recepturze jest oznaczane czarnym kolorem na mapie. Zerowe tempa w recepturze powodują wyłączenie sekcji w regulatorze sekcji.

Dodatkowe rodzaje map

Mapa tempa

Mapa tempa przedstawia dane dotyczące tempa odebrane ze sterownika maszyny lub sprzętu. Jeśli obszar został pokryty więcej niż jeden raz, wyświetlane jest tempo ostatniego przejazdu.

Mapa plonu

Mapa plonu wyświetla średni plon odebrany z czujnika przepływu masy.

Mapa wilgotności

Mapa wilgotności przedstawia średnią wilgotność zebranej uprawy odebraną z czujnika wilgotności.

Mapa odpadów

Mapa odpadów wyświetla pomiar materiału innego niż uprawa z układu odczytu.

Mapa odmian

Mapa odmian wyświetla odmiany uprawy na polu. Do rozróżnienia odmian używanych jest maksymalnie dziesięć kolorów. Jeśli zapisanych jest więcej niż dziesięć odmian, kolory powtarzają się.

Wyświetlacz G5 dokumentuje i wyświetla odmianę zbieraną w punkcie środkowym szerokości roboczej hедера. Jeśli środkowy punkt hедера znajduje się w lokalizacji, dla której na mapie lokalizatora odmiany nie zdefiniowano żadnej odmiany, wówczas w miejscu odmiany wyświetlacz udokumentuje i wyświetli "---".

Mapa produktu

WSKAZÓWKA: Mapa produktu jest wyświetlana tylko w razie operacji stosowania pojedynczej cieczy.

Mapa produktu wyświetla produkty lub mieszanki w zbiorniku zastosowane na polu. Do rozróżnienia produktów i mieszanek w zbiorniku używanych jest maksymalnie dziesięć kolorów. Jeśli zapisanych jest więcej niż dziesięć produktów i mieszanek w zbiorniku, kolory powtarzają się.

Mapa rozdzielania

Mapa rozdzielania wyświetla procentowy pomiar skuteczności systemu dozowania siewnika w dostarczaniu jednego nasiona na raz do ziemi. Warstwa mapy rozdzielania pokaże wydajność dozowania rząd po rzędzie.

Funkcje mapy

Gesty: Aplikacja Mapowanie umożliwia użytkownikom poruszanie się po mapach na wyświetlaczach G5 za pomocą gestów. Dostępne są następujące gesty:

1. Powiększanie:

- Zsuwając i rozsuwając dwa palce dotykające ekranu, można odpowiednio powiększać i pomniejszać obraz.
- Wielkość obrazu można zmieniać także jednym palcem, stukając nim ekran dwukrotnie, a następnie przytrzymując i przeciągając w górę lub w dół.
- Dwukrotne stuknięcie jednym palcem umożliwia stopniowe powiększanie.
- Pojedyncze stuknięcie dwoma palcami umożliwia stopniowe pomniejszanie.

2. Obracanie mapy:

Obraz mapy przeciąga się jednym palcem.

WSKAZÓWKA: Podczas obracania mapy w widoku perspektywicznym ikona maszyny może przejść z położenia pionowego do płaskiego.

3. **Przerzucanie strony pracy:** Ustawić palec poza krawędzią wyświetlacza, a następnie przesunąć nim przez granicę wyświetlacza w lewo lub w prawo, aby przejść na kolejną stronę.



PC646024—UN—11SEP24

Kierunek przejazdu

Wizualizacja przejazdu: Znaki strzałek umieszczone nad przejazdami wskazują kierunek przejazdu.



PC646027—UN—13SEP24

Ikony podziału mapy

A—Ikona podziału
B—Ikona scalania

Mapa podziału: Mapowanie umożliwia podzielenie dużego ekranu mapy. Ta funkcja umożliwia jednoczesną wizualizację wielu warstw mapy. Jeśli moduł mapy można podzielić, widoczna jest ikona podziału (A). Wybranie ikony scalenia (B) powoduje ponowne scalenie ekranów. Podzielone ekrany mapy są ze sobą na stałe połączone. Wszelkie gesty, takie jak przesuwanie lub powiększanie, będą miały wpływ na obie strony podzielonej mapy.

Widok satelitarny: Satelitarny obraz w tle można włączyć/wyłączyć za pomocą przycisku przełącznika Tło na stronie pracy Mapowanie.

WSKAZÓWKA: Do włączenia warstwy obrazu satelitarnego w tle wymagana jest licencja G5 Advanced.

ZIDXK1X,1749534195748-53-24SEP25

Znaczniki



PC28773—UN—25AUG22

Znaczniki

Znaczniki służą do oznaczania punktów orientacyjnych w obrębie pola. Te punkty można wykorzystać do naprowadzania lub dokumentacji.

Znaczniki informują operatorów w kabinie o tym, czy aktualna ścieżka przejazdu maszyny przecina się z oznaczonym obszarem, punktem lub linią, co umożliwia im natychmiastowe skorygowanie trasy w razie konieczności.

WSKAZÓWKA: Alert związany ze znacznikiem umieszczonym w autonomicznym polu nie ma wpływu na pracę maszyny w trybie autonomicznym. Należy użyć granic, aby maszyna pracująca w trybie autonomicznym mogła omijać określony obszar lub obiekt.

Nawigacja do znaczników

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać Znaczniki.

Typy kształtu znacznika



PC684076—UN—25SEP25

A—Znacznik wjazdu
B—Znacznik punktu
C—Znacznik obszaru
D—Znacznik linii

- Znacznik wjazdu (A) — służy do oznaczania miejsca wjazdu maszyny na pole.
- Znacznik punktu (B) — służy do oznaczania na polu punktów, takich jak skała albo gdzie w aplikatorze skończył się produkt.
- Znacznik obszaru (C) — służy do oznaczania ważnych obszarów, takich jak kępa chwastów lub dół w polu.
- Znacznik linii (D) — służy do oznaczania na polu linii, takich jak linie drenażowe czy ogrodzenia.

WSKAZÓWKA: Jeśli zdefiniowano punkt roboczy, znacznik jest zapisywany w punkcie roboczym. Jeśli nie zdefiniowano żadnego punktu roboczego, znacznik jest zapisywany bezpośrednio pod odbiornikiem GPS.

ch177nn,1738294533577-53-24SEP25

Znaczniki wjazdu



Znacznik wjazdu

PC620771—UN—08AUG24

Znaczniki wjazdu są definiowane lub tworzone przez operatora w celu określenia lokalizacji wjazdu maszyny na pole. Idealną metodą rozmieszczenia znaczników jest umieszczenie ich w pobliżu linii granicznej, na której znajduje się wjazd na pole. Nie ma ograniczeń dotyczących umieszczania znaczników na polu. Można je również umieszczać w granicach, poza granicami lub w bieżącej lokalizacji maszyny.

Zaleca się ograniczenie liczby znaczników umieszczanych na polu w celu uzyskania optymalnej wydajności maszyny. Znaczniki wjazdu można ustawić za pomocą wyświetlacza, Operations Center i aplikacji mobilnej Operations Center.

ZIDXK1X,1759921986197-53-28OCT25

Ustawienia pracy



Ustawienia pracy

PC28769—UN—25AUG22

Aplikacji Ustawienia pracy używa się w przypadku zmiany sprzętu lub pól albo stosowania innego produktu. Ustawienia dostępne w aplikacji Ustawienia pracy zależą od operacji.

Za pomocą aplikacji Layout Manager można dodać przycisk programowy Ustawienia pracy do paska skrótów.

Nawigacja do Ustawień roboczych

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.

3. Wybrać aplikację Ustawienia pracy.

Podsumowanie pracy

Opcja Podsumowanie pracy służy do wybierania szczegółów czynności, takich jak produkt, typ uprawy i tempo docelowe / receptura.

Lista prac

Po wybraniu Listy prac można wyświetlić i wybrać prace planowane, udostępnione lub historyczne.

- Planowane — pozwala wybrać zaimportowany plan pracy i automatycznie ustawić wyświetlacz, aby rozpocząć wykonywanie pracy.
- Udostępnione — pozwala wybrać i dołączyć grupę roboczą do udostępniania map pokrycia, położenia maszyny i linii prowadzenia.
- Historyczna — pozwala wybrać i wznowić poprzednie zdarzenia pracy.

Nowa praca



Przycisk Nowa praca

PC28710—UN—25AUG22

Nacisnąć przycisk Nowa praca, aby usunąć dane robocze z mapy wybranego pola. Jeśli nazwa pola nie jest wybrana, wszystkie dane robocze zarejestrowane bez nazwy pola są zapisywane na liście pracy, a następnie usuwane z mapy.

Inne warunki, które powodują rozpoczęcie nowej pracy:

- Operator zmienia klienta, gospodarstwo lub pole i nie wznowia pracy.
- Operator zmienia uprawę podczas sadzenia lub zbioru. Jeśli występuje więcej niż jedna operacja, nowa praca zostanie rozpoczęta dla operacji, która została zmodyfikowana.
- Operator zmienia produkt lub suchą mieszankę podczas stosowania produktu suchego lub gazowego. Jeśli występuje więcej niż jedna operacja, nowa praca zostanie rozpoczęta dla operacji, która została zmodyfikowana.
- Operator zmienia produkt lub mieszankę w zbiorniku, gdy wykonywana jest aktywnie więcej niż jedna operacja stosowania cieczy. Nowa praca zostanie rozpoczęta dla operacji, która została zmodyfikowana.

WSKAZÓWKA: Zmiana produktu lub mieszanki w zbiorniku, gdy wykonywana jest jedna operacja stosowania cieczy, nie powoduje automatycznego wygenerowania nowej pracy. Przycisk Nowa praca musi być wybrany, jeżeli wymagana jest nowa praca.

- Wykryto nowy sprzęt lub platformę, które tworzą zestaw operacji niepasujący do poprzedniego zestawu operacji.
- Poprzednio wykryte sprzęt lub platforma zostały odłączone i utworzono wirtualne sprzęt lub platformę.
- Operator dołącza do udostępnionej grupy roboczej i występuje dowolny z pozostałych wymienionych warunków.

Tempo docelowe / receptura



Receptura

PC28806—UN—29AUG22

Wyświetlacz obsługuje wyłącznie format pliku shape ArcGIS.

Można zaimportować nieograniczoną liczbę receptur.

Każda receptura ma nieograniczoną liczbę stref tempa.

Nie ma żadnego określonego minimalnego rozmiaru strefy tempa.

Wybór tempa dla wielu stref

Zaznaczyć pole wyboru Wybór tempa dla wielu stref, aby wybrać metodę, jakiej wyświetlacz będzie używać w celu określenia tempa docelowego dla podzielonej sekcji lub wielu sekcji:

- Najwyższe — używa najwyższego tempa receptury spośród wszystkich temp mieszczących się w danym obszarze pokrycia miernika.
- Najniższe — używa najniższego niezerowego tempa receptury spośród wszystkich temp mieszczących się w danym obszarze pokrycia miernika.
- Średnie — używa średniego ważonego, niezerowego tempa receptury uzyskanego ze wszystkich temp mieszczących się w danym obszarze pokrycia miernika.
- Najbardziej typowe — używa niezerowego tempa receptury, które obejmuje największy zakres danego obszaru pokrycia miernika.

Domyślnie tempo dla wielu stref jest ustawione na Najwyższe. Tempo dla wielu stref można skonfigurować dla każdej operacji. Wybór dla danej operacji utrzymuje się aż do wykonania resetu fabrycznego. Po resece fabrycznym wyświetlacz ustawia wszystkie operacje na Najwyższe.

Zadania ISOBUS

Wyświetlacz John Deere G5 może zapisywać wartości łączne ISOBUS zapewniane przez osprzęt z certyfikatem TC-GEO (geograficzny sterownik zadań) AEF (Agricultural Industry Electronics Foundation) oraz opryskiwacze przyczepiane firmy John Deere. W zadaniu zapisywane są wszystkie podsumowania

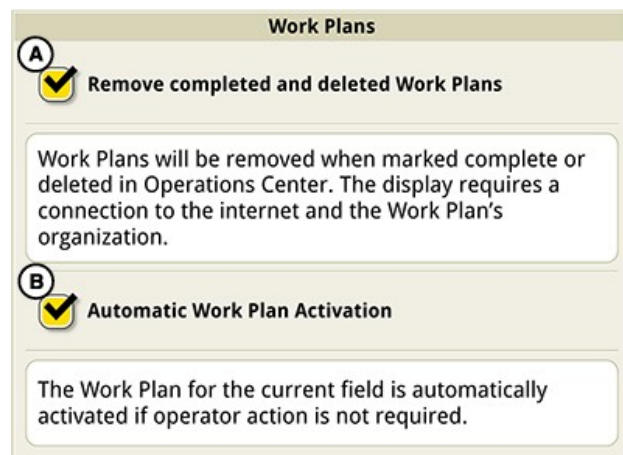
dostarczane przez sprzęt ISOBUS, takie jak czas, powierzchnia, masa i objętość.

Warunki

Użyć funkcji Warunki w celu ręcznego dokumentowania warunków pogodowych i polowych, a także sporządzania uwag dotyczących pracy podczas wykonywania pracy w polu.

WSKAZÓWKA: Jeśli aktywna jest stacja Mobile Weather, ręczne dokumentowanie warunków pogodowych jest wyłączone.

Ustawienia planu pracy



PC29324—UN—28NOV23

Ustawienia planu pracy

A—Usuń zakończone i usunięte plany pracy

B—Automatyczna aktywacja planu pracy

Usuń zakończone i usunięte plany pracy (A) — gdy to ustawienie jest włączone, a plan pracy osiągnie 90% ukończenia lub nie był używany przez co najmniej 2 tygodnie, jest oznaczany jako zakończony i usuwany z listy prac.

Automatyczna aktywacja planu pracy (B) — gdy to ustawienie jest włączone, natychmiast po wprowadzeniu pola, dla którego istnieje plan pracy, jest on automatycznie aktywowany. Jeśli jednak występują jakiegokolwiek konflikty, należy je rozwiązać, aby to ustawienie działało prawidłowo.

ct47125,1708275985144-53-18FEB24

Sumy pracy



Sumy pracy

PC28770—UN—25AUG22

Dane zbiorcze są wyświetlane dla aktywnego pola i czynności roboczej. Aby zmienić pola, przejść do aplikacji Pola i granice i ustawić bieżącą lokalizację. Aby dodać moduły sum pracy do strony pracy, należy użyć aplikacji Layout Manager.

Otwieranie danych zbiorczych pracy

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Sumy pracy.

Operacja robocza

Jeśli zapisanych jest wiele czynności roboczych, wybrać rodzaj czynności za pomocą przełącznika.

Jeśli dla czynności zapisanych jest wiele odmian lub produktów, po danych zbiorczych pola wyświetlone są osobne dane zbiorcze dla każdej z tych pozycji.

WSKAZÓWKA: Różne inne specyficzne sumy pracy są dostępne dla określonych maszyn i sprzętów. Dodatkowe informacje można znaleźć w pomocy ekranowej.

WSKAZÓWKA: Niektóre sumy pracy mogą nie być widoczne z powodu konfiguracji maszyny lub sprzętu albo nieprawidłowej kalibracji.

Obszar

Obszar to całkowita powierzchnia, jaka została obrobiona, gdy rejestrowanie pracy było włączone. Obliczenie jest oparte na szerokości roboczej sprzętu, prędkości postępowej i przepracowanym czasie.

Pozostały obszar to powierzchnia na polu, która nie została jeszcze obrobiona. Obliczenie wymaga granicy zewnętrznej i bierze pod uwagę granice wewnętrzne.

Czas

Czas to czas, przez jaki zapis pracy był włączony dla bieżącej operacji, zmierzony z dokładnością do dziesiątej części godziny.

Pozostały czas to szacunkowy czas potrzebny do zakończenia pracy na polu obliczony w oparciu o pozostały obszar oraz czas, jaki zajęło obrobienie gotowej części pola.

Tempo

Tempo to łączna liczba nasion lub ilość zastosowanego produktu podzielona przez obrobiony obszar.

Całkowita zastosowana ilość

Całkowita zastosowana ilość to łączna liczba nasion lub ilość zastosowanego produktu.

Produkt

Pozostały produkt to ilość produktu potrzebna do zakończenia pracy. Jest on obliczany poprzez pomnożenie pozostałego obszaru przez tempo.

WSKAZÓWKA: W przypadku używania mieszanki w zbiorniku podana ilość to cała mieszanka w zbiorniku, a nie poszczególne składniki.

Paliwo

Paliwo to ilość paliwa zużyta podczas rejestrowania pracy.

Całkowity ładunek

Ładunek łącznie wskazuje wybrane dane zbioru według ładunku zebranej uprawy. Gdy dostępne są więcej niż trzy wartości łączne ładunku, operator może wybrać, które wartości łączne mają być wyświetlane. Należy wybrać dokładnie trzy wartości.

Udostępnione sumy

Sumy pracy mogą być udostępniane za pomocą udostępniania danych w polu. Udostępnione sumy są aktualizowane zarówno stopniowo przez wyświetlacz, jak również wtedy, gdy informacje są odbierane od innych członków grupy. Aby uzyskać szczegółowe informacje na temat dołączania do grupy roboczej, patrz pomoc ekranowa aplikacji Ustawienia pracy.

Niestandardowe sumy

Wyświetlanie historii pracy dla pola lub grupy pól w wybranym zakresie dat. Niestandardowe sumy można filtrować według klienta/gospodarstwa/pola, uprawy, operacji lub produktu.

ct47125,1708275985068-53-18FEB24

Monitor pracy



Monitor pracy

PC28775—UN—25AUG22

WSKAZÓWKA: Niektóre wartości specyficzne dla maszyny i operacji mogą nie być widoczne z powodu konfiguracji maszyny lub sprzętu albo braku prawidłowej kalibracji.

Monitor pracy wyświetla wartości uśrednione i zbiorcze dla maszyny oraz operacji. Wybrać wartość na stronie, aby wyświetlić okno wyskakujące tej wartości. Każda z tych wartości może zostać umieszczona na głównej stronie pracy.

Skorzystać z przycisku Reset na dole strony, aby skasować wszystkie wartości, z wyjątkiem wartości chwilowych. Obok przycisku pojawi się data i czas ostatniego resetu.

Znajdujący się po prawej stronie przycisku Reset zapis

pracy wskazuje, czy monitor pracy jest aktualnie aktywny i wykonuje zliczanie. Pulsujące światło oznacza, że monitor jest aktywny.

Nawigacja do Monitora pracy

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Monitor pracy.

Zapis pracy

Gdy Zapis pracy jest WŁĄCZONY, gromadzone są dane funkcji zapisu map i liczników wymagających wyzwalaczy zapisu. Liczniki wymagające funkcji Zapis pracy obejmują:

- Obszar obrobiony
- Przepracowany czas
- Wydajność
- Średnie zużycie paliwa na powierzchnię
- Średnia prędkość robocza

Wybrać Work Recording (Zapis pracy) w dolnym prawym rogu, aby wyświetlić okno wyskakujące z ustawieniami zapisu.

Stan zapisu jest określany na podstawie bieżącego wyzwalacza zapisu, ustawionego w profilu sprzętu. Jeśli wyzwalacz zapisu nie pasuje do aktualnych czynności, nacisnąć przycisk Edit (Edytuj), aby zmienić wybrany wyzwalacz zapisu. Aby uzyskać więcej informacji, patrz sekcja Implement Profile (Profil sprzętu).

WSKAZÓWKA: Jeśli wyzwalacz zapisu ustawiono na tryb ręczny, zapis pracy włączany lub wyłączany jest przy pomocy przycisku zapisu.

ch177nn,1728630571459-53-11OCT24

Zapis pracy

Gdy Zapis pracy jest WŁĄCZONY, gromadzone są dane funkcji zapisu map i liczników wymagających wyzwalaczy zapisu. Liczniki wymagające funkcji Zapis pracy obejmują:

- Obszar obrobiony
- Przepracowany czas
- Wydajność
- Średnie zużycie paliwa na powierzchnię
- Średnia prędkość robocza

Wybrać Work Recording (Zapis pracy) w dolnym prawym rogu, aby wyświetlić okno wyskakujące z ustawieniami zapisu.

Stan zapisu jest określany na podstawie bieżącego wyzwalacza zapisu, ustawionego w profilu sprzętu. Jeśli

wyzwalacz zapisu nie pasuje do aktualnych czynności, nacisnąć przycisk Edit (Edytuj), aby zmienić wybrany wyzwalacz zapisu. Aby uzyskać więcej informacji, patrz sekcja Implement Profile (Profil sprzętu).

WSKAZÓWKA: Jeśli wyzwalacz zapisu ustawiono na tryb ręczny, zapis pracy włączany lub wyłączany jest przy pomocy przycisku zapisu.

ct47125,1708275984938-53-18FEB24

Udostępnianie



Udostępnianie

PC28774—UN—25AUG22

WSKAZÓWKA: W celu uzyskania optymalnej wydajności na wszystkich wyświetlaczach i modemach JDLINK musi być zainstalowana ta sama wersja oprogramowania.

WSKAZÓWKA: Aplikacja Udostępnianie działa między wyświetlaczami 4. generacji i G5.

Należy użyć aplikacji Udostępnianie do wyświetlania wymogów udostępniania danych pomiędzy maszynami. Udostępnianie danych umożliwia udostępnianie linii naprowadzania i danych pomiędzy maksymalnie sześcioma operatorami pracującymi na tym samym polu. Aby dołączyć do zespołu, operatorzy muszą przejść do zakładki listy prac w aplikacji Ustawienia pracy. Aby udostępnić linie prowadzenia, operator musi przejść do aplikacji Naprowadzanie AutoTrac.

Udostępnione dane robocze są przesyłane i odbierane w 30-sekundowych segmentach. Wraz z transferem danych wyświetlacz zwykle odbiera aktualizacje do pokrycia od członków grupy co około 30 sekund. Pozycja członków grupy jest aktualizowana co 6 sekund.

WSKAZÓWKA: Czasy transferu danych mogą się różnić w zależności od siły sygnału połączenia bezprzewodowego.

Gdy aplikacja Udostępnianie jest włączona, następujące informacje są udostępniane między wyświetlaczami:

- Linie naprowadzania (tylko linii prowadzenia proste i okrężne)

WSKAZÓWKA: linii prowadzenia prostych utworzonych za pomocą metod Dostęp maszyny A + B, Dostęp maszyny A + kurs lub Dostęp maszyny szer./dług. geogr. + kurs nie można udostępnić.

- Mapy pokrycia
- Mapy zastosowania

Pokrycie, zakładka, udostępnione pokrycie i udostępniona zakładka są wyświetlane za pomocą różnych kolorów. Udostępnione mapy pokrycia są widoczne w niektórych modułach stron pracy oraz w aplikacjach naprowadzania i mapowania AutoTrac.

Wymagania do udostępniania pozycji maszyny i linii naprowadzania:

WSKAZÓWKA: Aby uzyskać najlepsze wyniki, należy używać poziomu korekty SF2 lub wyższego. Użycie SF1 może powodować niepożądane przesunięcia udostępnionych linii naprowadzania i udostępnionego pokrycia, co może mieć negatywny wpływ na wydajność działania AutoTrac i regulatora sekcji.

- Opcje Automatycznie synchronizuj dane i Odbieraj dane grupy roboczej są włączone w aplikacjach Udostępnianie lub Menedżer plików.
- Wymagany jest modem JDLINK z aktywną subskrypcją JDLINK Connect.
- Wymagany jest CommandCenter 4600 lub wyświetlacz uniwersalny 4640 z aktywacją In-Field Data Sharing.
- Wymagany jest wyświetlacz G5 CommandCenter lub wyświetlacz uniwersalny G5 z ważną licencją na udostępnianie danych w polu.
- Wszystkie wyświetlacze 4. generacji i G5 w grupie roboczej są powiązane z tą samą organizacją John Deere Operations Center.
- Grupy robocze muszą posiadać taki sam ID pracy.
- Operatorzy muszą mieć takie same ustawienia klienta, gospodarstwa i pola.

Dodatkowe wymagania do udostępniania map pokrycia i danych roboczych:

- Operatorzy muszą mieć takie same ustawienia operacji oraz uprawy, produktu lub mieszanki w zbiorniku.

WSKAZÓWKA: W przypadku używania receptury operatorzy muszą używać takiej samej receptury. W przypadku wielopojemnikowych siewników pneumatycznych konfiguracja zbiornika musi być zdefiniowana tak samo dla każdego siewnika w grupie roboczej.

WSKAZÓWKA: Mapy pokrycia mogą być udostępniane pomiędzy maszynami z pojedynczą operacją stosowania cieczy zgodną z regulatorem sekcji podczas stosowania różnych produktów i mieszanek w zbiorniku. System nie łączy się automatycznie z grupą. Operator musi ręcznie dołączyć inne maszyny poprzez wybranie odpowiedniej grupy roboczej z listy udostępnionych prac.

WSKAZÓWKA: Operatorzy we wszystkich maszynach muszą wybrać opcję Nowa praca w celu usunięcia pokrycia dla pola z lokalnego wyświetlacza przed rozpoczęciem nowej pracy. Dodatkowo, jeden wyznaczony operator wyświetlacza musi wybrać opcję Nowa grupa w celu usunięcia wspólnego pokrycia grupy. Po wykonaniu tej czynności pozostałe wyświetlacze mogą dołączyć do nowo utworzonej grupy. Po wykonaniu tych kroków funkcja In-Field Data Sharing będzie działać zgodnie z oczekiwaniami podczas nowej sesji roboczej.

ct47125,1708275984869-53-08JUL25

Wideo



Wideo

PC684074—UN—19SEP25

UWAGA: Unikać ryzyka odniesienia obrażeń lub śmierci. Nie należy polegać na kamerze, jeśli chodzi o unikanie kolizji lub dostrzeganie osób postronnych. Podczas obsługi maszyny należy zawsze zachowywać czujność i zwracać uwagę na otoczenie. Należy zapoznać się z tematem Unikanie wypadków przy cofaniu w sekcji dotyczącej bezpieczeństwa.

WAŻNE: Przed skorzystaniem z aplikacji Wideo sprawdzić, czy obraz kamery lub aplikacja Wideo przedstawiają odbicie lustrzane.

WSKAZÓWKA: Najnowszą listę kompatybilnych kamer można znaleźć w podręczniku sprzedaży produktów rolniczych.

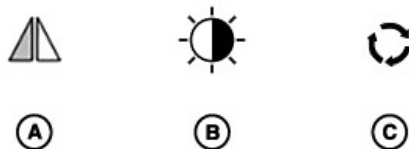
Aplikacja Wideo służy do obserwowania obszarów wokół maszyny.

G5 CommandCenter może obsługiwać do czterech wejść kamery.

Nawigacja do Wideo

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Wideo.

Elementy sterujące kamerą



A—Lusterko wideo
B—Kontrast
C—Widok skanowania

PC27708—UN—31OCT19

Przełączanie kamer

Jeśli podłączona jest więcej niż jedna kamera, wybrać pomiędzy wejściami wideo, kierując się nazwami kamer.

WSKAZÓWKA: Kamera cyfrowa pozostanie przypisana do wybranego wyświetlacza do momentu ręcznego ponownego przypisania.

Lusterko wideo

Wybrać przycisk Lusterko wideo (A), aby zasymulować lusterko wsteczne. Wybór lusterka wideo powoduje odwrócenie lewej i prawej strony obrazu.

Kontrast

WSKAZÓWKA: W przypadku kamer cyfrowych funkcje regulacji kontrastu są niedostępne.

Regulować kontrast wideo (B) za pomocą przycisków plus (+) i minus (–). Rozjaśnić obraz, wybierając przycisk plus, przyciemnić, wybierając przycisk minus.

Widok skanowania

Wybrać przycisk Widok skanowania (C), aby skanować wejścia wideo aktywnych kamer.

Tryb pełnoekranowy

Aby otworzyć tryb pełnoekranowy, należy nacisnąć obszar wideo. Elementy sterujące wideo w trybie pełnoekranowym różnią się od normalnego widoku.

Sygnal kamer

Sygnal kamer wyświetla nazwy wszystkich kamer, które są wykryte przez aplikację Wideo. Wybrać z listy kamerę do wyświetlenia w trybie pełnoekranowym.

Widok skanowania

W trybie pełnoekranowym wybrać widok skanowania, aby skanować wejścia wideo aktywnych kamer. Wejście wideo jest wyświetlane przez określony czas, po czym następuje przełączenie na następne wejście wideo z listy kamer. Czas skanowania określa się w ustawieniach zaawansowanych.

Wyzwalacze wideo

Obraz wideo może być wyświetlany podczas wykonywania określonych funkcji maszyny (np. cofanie, włączanie WOM). Wyzwalacze wideo są dostępne po wykryciu odpowiednich funkcji maszyny.

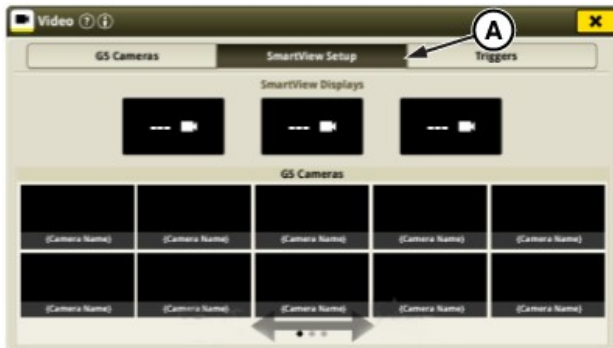
1. Wybrać ustawienia zaawansowane, aby skonfigurować ustawienia.
2. Wybrać sygnał wyzwalający.
3. Wybrać wejście kamery dla aktualnego sygnału wyzwalającego. Ta kamera jest wyświetlana przy uaktywnionym sygnale wyzwalającym.

WSKAZÓWKA: Aby zapobiec wyświetlaniu wideo dla danego sygnału wyzwalającego, wybrać opcję *Bez kamery*.

4. Wprowadzić limit czasu wideo. Czas od dezaktywacji sygnału wyzwalającego, przez który pokazywane jest wideo.

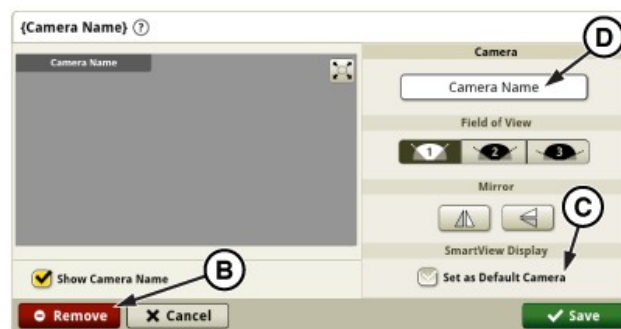
Ustawienia SmartView

- **SmartView (A)** — umożliwia operatorowi ustawienie kamer wideo na opryskiwaczu tak, aby obraz był wyświetlany na pasku wyświetlacza SmartView nad przednią szybą, co zapewnia lepszą widoczność podczas transportu maszyny po drogach lub w ciasnych przestrzeniach.



PC689867—UN—01OCT25

Zakładka Ustawienia SmartView



PC689869—UN—06OCT25

Ustawienia kamery

- **Usuń (B)** — usunięcie kamery z przypisania do jednego z wyświetlaczy SmartView.

- **Ustaw jako kamerę domyślną (C)** — zaznaczenie tego pola powoduje przypisanie kamery jako domyślnego widoku kamery dla tego wyświetlacza SmartView.
- **Kamera (D)** — operator może nazwać kamerę, aby lepiej orientować się, z której kamery obraz ogląda i gdzie znajduje się ona na maszynie.

WSKAZÓWKA: Karta Ustawienia Smartview jest dostępna na wyświetlaczu CommandCenter.

ct47125,1708275984738-53-03DEC25

Konfiguracja elementów sterowniczych



PC28805—UN—29AUG22

Konfiguracja elementów sterowniczych

Aplikacja Ustawienia elementów sterujących służy do konfigurowania wejść ISOBUS używanych do sterowania funkcjami sprzętu lub do zmiany konfiguracji innych elementów sterujących.

Nawigacja do aplikacji Ustawienia elementów sterowniczych

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Ustawienia elementów sterowniczych.

Aplikacja Ustawienia elementów sterowniczych i dostępne sygnały wejściowe mogą się różnić w zależności od typu maszyny. Dodatkowe informacje na temat aplikacji Ustawienia elementów sterowniczych można znaleźć w instrukcji obsługi maszyny.

ct47125,1708275984679-53-18FEB24

Menedżer ustawień



PC28715—UN—25AUG22

Menedżer ustawień

Wykorzystywać menedżera ustawień do wczytywania, edytowania lub zapamiętywania konfiguracji maszyny i

ustawień sprzętu. Zapisane konfiguracje umożliwiają łatwe przywrócenie ustawień maszyny i sprzętu stosowanych podczas pracy.

Nawigacja do Menedżer ustawień

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

ct47125,1708275984563-53-18FEB24

Teoria działania maszyny na biegu jałowym



PC620652—UN—15MAY24

Teoria działania maszyny na biegu jałowym

Aplikacja Maszyna w stanie beczynności dokumentuje przyczynę stanu beczynności maszyny. Gdy maszyna jest całkowicie zatrzymana do prędkości 0 km/h (0 mph) przez określony czas, na wyświetlaczu pojawi się okno wyskakujące, które zawiera monit z prośbą o podanie przyczyny stanu beczynności maszyny.

Okno wyskakujące zawiera listę, z której należy wybrać przyczynę stanu beczynności. Przyczyny różnią się w zależności od typu maszyny i operacji wykrytej przez wyświetlacz. Wybrana przyczyna stanu beczynności jest wysyłana do powiązanej organizacji w John Deere Operations Center™.

Zebrane dane mogą być analizowane w Operations Center w celu podejmowania świadomych decyzji dotyczących poprawy wydajności.

Przejsie do aplikacji Maszyna w stanie beczynności

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Maszyna w stanie beczynności.

WSKAZÓWKA: Więcej informacji na temat przyczyn stanu beczynności można znaleźć w Pomocy.

bvmsit,1715251816294-53-14MAY25

Sterowanie trasami



Sterowanie trasami

PC620653—UN—10MAY24

Sterownik zadań John Deere dostarcza wyłącznie dane GNSS i dane linii prowadzenia.

WSKAZÓWKA: Więcej informacji na temat Sterowania trasami zawiera Pomoc.

ch177nn,1740568465132-53-26FEB25

Trasy są to wyznaczone tory ruchu lub drogi w obrębie pola, po których maszyny, takie jak ciągniki lub opryskiwacze, poruszają się podczas operacji sadzenia, opryskiwania lub zbioru. Trasy są zwykle tworzone i rejestrowane podczas operacji sadzenia.

Aplikacja Sterowanie trasami umożliwia tworzenie i zarządzanie wykorzystaniem tras w polu. Sterowanie trasami współpracuje z funkcją Sterowanie sekcjami.

Funkcja Sterowanie trasami umożliwia optymalizację prac polowych dzięki schematowi precyzyjnie wyznaczonych tras oraz zarządzanie ruchem sprzętu. Funkcję Sterowanie trasami można wykorzystać do minimalizacji ugniatania gleby, niszczenia upraw oraz do zwiększania wydajności operacyjnej.

Przejsięcie do aplikacji Sterowanie trasami

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Sterowanie trasami.

Poziomy trasy

Zgodnie ze standardem ISOBUS układ sterowania trasą ma trzy poziomy:

- **Poziom 1** — zapewnia podstawowe zarządzanie trasą podczas korzystania z prostych linii prowadzenia. Sprzęt działa jako nadrzędny, co umożliwia operatorowi bezpośrednie sterowanie ustawieniami tras za pomocą modułu GPS (globalnego systemu pozycjonowania) maszyny.
- **Poziom 2** — umożliwia pracę w asymetrycznym rytmie. Umożliwia również zapisanie ustawień trasy na wyświetlaczu. Jednak sprzęt pozostaje jednostką nadrzędną, co gwarantuje stałą pracę.
- **Poziom 3** — wstępnie zdefiniowane trasy mogą nakazać sprzętowi automatyczne WŁĄCZANIE/WYŁĄCZANIE tras. Ten poziom integruje zaawansowane funkcje automatyki.

Aktualnie sterowanie trasą jest zgodne z funkcjonalnością trasy ISOBUS poziomu 1. Gdy sprzęt ISOBUS zostanie wykryty jako zgodny z poziomem trasy 1, system umożliwi wybór trybu automatycznego. W trybie automatycznym sprzęt oblicza trasę na podstawie sygnału wejściowego GNSS (globalnego systemu nawigacji satelitarnej). Na tym etapie sprzęt ISOBUS steruje i zarządza układem sterowania trasą.

Menedżer plików



Menedżer plików

PC28785—UN—29AUG22

Aplikacja Menedżer plików służy do przesyłania danych do i z wyświetlacza. Dane można przysyłać bezprzewodowo za pomocą Centrum operacji John Deere albo przenosić je między wyświetlaczami i zgodnym oprogramowaniem komputerowym przy użyciu pamięci USB.

Ważne jest okresowe kopiowanie danych do pamięci USB.

Pamięć wewnętrzna wyświetlacza ma wystarczającą pojemność, aby przechowywać wszystkie dane maszyny z jednego sezonu. Gdy pamięć zostanie wypełniona w 90%, pojawi się komunikat. Dane należy wyeksportować i skasować, zanim wykorzystanie pamięci przekroczy 90%.

Przejdźcie do aplikacji Menedżer plików

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

Rodzaje danych



PC28786—UN—29AUG22

A—Linie prowadzenia
B—Pliki Layout Manager
C—Profile sprzętu
D—Profile maszyny

- Ścieżki naprowadzania (A) obejmują linie naprowadzania oraz powiązane nazwy klienta, gospodarstwa i pola.

WSKAZÓWKA: Zaimportowane linii prowadzenia krzywej adaptacyjnej wymagają przynajmniej jednego kompletnego segmentu.

WSKAZÓWKA: Krzywe adaptacyjne, ścieżki granic i linie AutoPath nie są obsługiwane przez dane ustawień Data Sync.

WSKAZÓWKA: Proste linie prowadzenia utworzone za pomocą metod Dostęp maszyny A + B, Dostęp maszyny A + kurs lub Dostęp maszyny szer./dług. geogr. + kurs i wzorce maszyny nie mogą być eksportowane ani importowane. Linia prowadzenia jest importowana jako linia prowadzenia 0.

WSKAZÓWKA: Podczas eksportowania danych eksportowane są również udostępnione ścieżki naprowadzania z udostępniania danych w polu.

- Pliki Layout Manager (B) można przysyłać pomiędzy wyświetlaczami G5. Można je również importować z wyświetlacza 4. generacji. Pliki te obejmują niestandardowe strony pracy, zestawy stron pracy i paski skrótów.

WSKAZÓWKA: Plików Layout Manager nie można przysyłać z wyświetlacza G5 do wyświetlacza 4. generacji, ale na odwrót są one obsługiwane.

WSKAZÓWKA: Zaimportowane strony pracy są dostępne w zakładce Wszystkie strony pracy w aplikacji Layout Manager.

Niektóre moduły stron pracy powracają po zaimportowaniu do ustawień domyślnych.

Moduły stron pracy utworzone dla zespołów sterujących sprzętu ISOBUS VT są pokazywane jako niedostępne, jeśli sterownik nie jest podłączony do maszyny.

- Profile osprzętu (C) można przysyłać między wyświetlaczami G5. Obejmuje to profile zapisane w wyświetlaczu dla sprzętów bez zespołu sterującego.

WSKAZÓWKA: Rodzaj połączenia, rejestrowanie pracy, działanie i sterownik tempa nie są importowane z profilami sprzętu.

- Profile maszyny (D) konfiguruje się za pomocą aplikacji Menedżer sprzętu.

WSKAZÓWKA: Profile maszyny można importować i eksportować wyłącznie przy użyciu wyświetlacza uniwersalnego G5.

WSKAZÓWKA: Wyświetlacz G5 automatycznie generuje ustawienia profilu maszyny po wykryciu zgodnej maszyny John Deere.

WSKAZÓWKA: Zaimportowane profile maszyny zawierające numer PIN maszyny nie są widoczne w aplikacji Menedżer sprzętu. Profil maszyny jest generowany automatycznie, gdy wyświetlacz wykryje kompatybilną maszynę John Deere. Automatycznie wygenerowany profil maszyny zastępuje wszelkie zaimportowane profile zawierające numer PIN maszyny. Zaimportowane profile maszyny niezawierające numeru PIN maszyny są nadal widoczne w aplikacji Menedżer sprzętu.



E



F



G



H

PC28787—UN—29AUG22

E—Dane robocze
F—Granice
G—Dane ustawień
H—Receptury

- Dane robocze (E) obejmują dane mapowania i wartości sumaryczne. Można je wczytywać do Centrum operacji John Deere albo do kompatybilnego oprogramowania komputerowego. Podczas importowania danych roboczych przesyłane są tylko dane mapowania. Wartości sumarycznych nie można importować.

WSKAZÓWKA: Nie można wyeksportować z wyświetlacza udostępnionego pokrycia z udostępniania danych w polu. W celu wyeksportowania pokrycia ze zdarzenia udostępniania danych w polu dane muszą zostać wyeksportowane z wyświetlacza każdego biorącego udział członka zespołu.

WSKAZÓWKA: Dane niedokończonej pracy można wyeksportować z jednego wyświetlacza i zaimportować do innego, aby wznowić pracę za pomocą funkcji Historia pracy w aplikacji Ustawienia pracy. Powiązane wartości sumaryczne pracy nie są importowane.

- Granice (F) konfiguruje się za pomocą aplikacji Pola i granice.
- Dane ustawień (G) zawierają granice, linie prowadzenia, znaczniki, operatorów, nazwy klienta, gospodarstwa i pola, odmiany upraw i produkty.

WSKAZÓWKA: Granice, linie prowadzenia, znaczniki i operatorzy nie mogą być eksportowane samodzielnie, ale są uwzględniane podczas eksportowania danych ustawień. Dane znaczników obejmują lokalizację, typ znacznika i kolor znaczników dla każdego CFF. Dane operatora obejmują informacje o profilu operatora.

- Receptury (H) konfiguruje się za pomocą aplikacji Ustawienia pracy.



I



J



K



L

PC28788—UN—29AUG22

I—Zadania ISOBUS
J—Zrzuty ekranów
K—Dzienniki błędów
L—Lokalizator odmiany

- Zadania ISOBUS (I) konfiguruje się za pomocą aplikacji Zadania ISOBUS.

WSKAZÓWKA: Ograniczenie rozmiaru pliku zadań ISOBUS wynosi 10 MB.

- Zrzuty ekranu (J) to kopie obrazów wyświetlanych na ekranie.
- Dzienniki błędów (K) są generowane automatycznie przez wyświetlacz i mogą być wykorzystywane przez John Deere w celu rozwiązywania problemów.
- Pliki Lokalizatora odmiany (L) konfiguruje się za pomocą John Deere Operations Center.



M



N



O

PC28789—UN—29AUG22

M—Dane w kwarantannie
N—Dane identyfikatora zbioru
O—Konfiguracje ustawień

- Dane w kwarantannie (M) to plik utworzony, gdy operator umieszcza dane w kwarantannie po wystąpieniu nieoczekiwanego błędu.

WSKAZÓWKA: Odzyskanie danych umieszczonych w kwarantannie wymaga pomocy technicznej. Skontaktować się z dealerem John Deere w celu próby odzyskania danych.

- Pliki danych ID zbioru (N) są konfigurowane w aplikacji Ustawienia pracy i zawierają one zapisane informacje na temat zbioru bawelny.
- Konfiguracje ustawień (O) można przysyłać między wyświetlaczami G5. Dostępne ustawienia różnią się w zależności od maszyny i rodzaju sprzętu. Ustawienia są konfigurowane za pomocą aplikacji Menedżer ustawień.



P



Q



R



S

PC28153—UN—05OCT20

P—Ustawienia Menedżera dostępu
Q—Dane linii AutoPath
R—Przechwytywanie danych StarFire
S—Pliki urządzenia Ethernet

- Ustawienia Menedżera dostępu (P) konfiguruje się za pomocą aplikacji Użytkownicy i dostęp.

WSKAZÓWKA: Skonfigurować aplikację Użytkownicy i dostęp, aby zapobiec wprowadzaniu niepożądanych zmian przez operatorów.

- Pliki danych linii AutoPath (Q) konfiguruje się w John Deere Operations Center i są one używane do tworzenia linii prowadzenia AutoPath.

WSKAZÓWKA: Plików AutoPath nie można eksportować z wyświetlacza.

- Przechwytywanie danych StarFire (R) zawiera dane zarejestrowane z odbiornika StarFire i używane przez John Deere do rozwiązywania problemów. Aby włączyć przechwytywanie danych StarFire, wybierz opcję Przechwytywanie danych na stronie VT odbiornika.

WSKAZÓWKA: Przechwytywanie danych StarFire jest dostępne wyłącznie w zintegrowanych odbiornikach StarFire 6000.

- Pliki urządzenia Ethernet (S) są gromadzone z urządzeń John Deere, które obsługują protokół przekazywania plików i posiadają połączenie Ethernet do wyświetlacza. Pomagają one firmie John Deere w rozwiązywaniu problemów.

Centrum Operacji John Deere



Operations Center

PC21844—UN—16NOV15

Centrum operacji służy do automatycznego przesyłania danych pomiędzy wyświetlaczami i John Deere Operations Center. Dane są przesyłane przez sieć telefonii komórkowej za pomocą modemu JDLINK albo bezprzewodowego połączenia internetowego.

WSKAZÓWKA: Operations Center wymaga aktywnego modemu JDLINK lub bezprzewodowego adaptera USB z dostępem do Internetu.

Ustawienia synchronizacji danych

Dane są przesyłane do i odbierane z John Deere Operations Center, gdy modem JDLINK jest w zasięgu sieci komórkowej lub posiada dostęp do Internetu albo bezprzewodowy adapter USB posiada dostęp do Internetu.

Gdy Centrum operacji John Deere lub połączony wyświetlacz są używane do tworzenia i usuwania aktywnego typu danych ustawień, zmiany są synchronizowane z Centrum operacji John Deere i wszystkimi połączonymi wyświetlaczami w organizacji. Elementy usunięte z wyświetlacza są archiwizowane w John Deere Operations Center, a elementy zarchiwizowane w John Deere Operations Center są usuwane z wyświetlaczy.

WSKAZÓWKA: Jeśli Konfiguracja synchronizacji danych jest włączona, następujących elementów danych nie można usunąć z wyświetlacza:

- Informacje CFF
- Klient

- Gospodarstwo

- Pole

- Linie prowadzenia

- Linie AB

A + B

A + kurs

Auto B

Szer./dług. geogr.

Szer./dług. geograficzna + kurs

- Krzywe AB

- Okręgi

Napęd

Szer./dług. geogr.

- Granice

- Granice

- Obrzeża

- Znaczniki

- Punkt

- Przewód

- Obszar

- Wejście

- Produkty

- Uprawa

- Odmiana

- Substancja chemiczna

- Nawóz

- Mieszanka w zbiorniku/mieszanka sucha

- Operatorzy

Aby usunąć element z wyświetlacza, należy wyłączyć opcję Konfiguracja danych synchronizacji w John Deere Operations Center.

Gdy nie jest dostępne połączenie z Internetem, zmiany wprowadzone lokalnie są przechowywane na wyświetlaczu i są synchronizowane po nawiązaniu połączenia z Internetem.

Synchronizacja danych — dane robocze

WSKAZÓWKA: Na stronie Operations Center zaznaczenie pola wyboru Włącz synchronizację z Operations Center spowoduje przesyłanie danych do John Deere Operations Center co 30 sekund.

Dane są przesyłane do John Deere Operations Center, gdy modem JDLINK jest w zasięgu sieci komórkowej lub posiada dostęp do Internetu albo bezprzewodowy adapter USB posiada dostęp do Internetu. W przypadku braku połączenia dane robocze są zapisywane w wyświetlaczu. Dane zostają wysłane po przywróceniu połączenia.

Dane robocze są przesyłane do analizatora pola i plików w John Deere Operations Center.

Wyzwalacze danych roboczych

Mimo że dane robocze są przesyłane automatycznie z wyświetlacza do John Deere Operations Center co 30 sekund, plików nie można przeglądać w Operations Center, dopóki nie nastąpi jedno z tych zdarzeń wyzwalających dane:

- Nowa praca została rozpoczęta albo zmieniono klienta, gospodarstwo lub pole.
- Utrata komunikacji komórkowej lub dostępu do Internetu między wyświetlaczem a Centrum operacji John Deere na dłużej niż 30 minut.
- Stacyjka wyłączona, a następnie włączona w ciągu 30 minut.
- Stacyjka wyłączona na dłużej niż 30 minut.

Import danych



Import danych

PC20405—UN—30APR15

Wybierz metodę importowania:

- Import z pamięci USB — wybrać foldery w pamięci USB, które zawierają dane do zaimportowania.
- Importuj odebrane pliki — importuj pliki ustawień i receptur z Centrum operacji John Deere.

Aby importować pliki z John Deere Operations Center, wymagany jest modem JDLink.

Po zaimportowaniu plików ustawień i receptur do wyświetlacza użyć opcji Ustawienia robocze, aby zastosować pliki. Informacje na temat tworzenia i wysyłania plików ustawień do wyświetlacza G5 zawierają pliki pomocy dostępne w John Deere Operations Center.

Zgodność

Dane można przysyłać z innego wyświetlacza G5, wyświetlacza 4. generacji, zgodnego oprogramowania komputerowego lub John Deere Operations Center w formacie bieżących systemów. Korzystając z oprogramowania w wersji 25.3 i nowszej nie można importować ani eksportować plików w formacie starszych systemów.

- Wyświetlacze bieżących systemów (G5, G5e, G5Plus, 4600 V2, 4200 V2, 4640, 4240)
- Wyświetlacze starszych systemów (4600 V1, 4200 V1, 4100, 2630)

John Deere Operations Center nie obsługuje możliwości przeglądania, wysyłania ani odbierania stron

pracy. Jeśli plik ustawień zawiera tylko strony pracy, jest on wyświetlany jako nieprawidłowy w Centrum operacji John Deere. Jeśli plik ustawień zawiera linie naprowadzania lub granice oraz strony pracy, jest on wczytywany prawidłowo, ale strony pracy są niewidoczne.

Pliki ustawień z wyświetlacza GreenStar 3 2630 nie mogą być importowane bezpośrednio do wyświetlacza 4. generacji lub G5 po aktualizacji oprogramowania do wersji 25.3. Aby zaimportować pliki z tych urządzeń, należy je najpierw przesłać do Operations Center, a następnie utworzyć plik ustawień w formacie wyświetlacza 4. generacji/G5.

WSKAZÓWKA: W przypadku aktualizacji oprogramowania 25.3 lub nowszej wyświetlacze G5 nie mogą już eksportować danych w formacie APEX. Zakończono obsługę wszystkich produktów dla APEX. W rezultacie klienci używający APEX nie mogą już wysyłać danych z APEX do Operations Center.

Importowane pola muszą zawierać granicę zewnętrzną, jeśli importowana jest granica wewnętrzna. Nie można utworzyć ani zaimportować granicy wewnętrznej za pomocą wyświetlacza, jeśli wcześniej nie została utworzona lub zaimportowana granica zewnętrzna.

WSKAZÓWKA: Aby pomyślnie zaimportować kompletne profile sprzętu z innego wyświetlacza, należy sprawdzić, czy wyświetlacz źródłowy działa z oprogramowaniem w wersji 25.3 lub nowszej.

Konflikty danych

W razie potrzeby zaimportowane nazwy klienta, gospodarstwa i pola są zmieniane. Na przykład nazwa "Field1" zostanie zmieniona na "Field1(1)", jeśli istnieje już pole o tej samej nazwie.

W przypadku eksportowania do Centrum operacji John Deere danych roboczych z pól, których nazwy przekraczają długość 20 znaków, nazwy są wyświetlane poprawnie. W przypadku importowania danych z powrotem do wyświetlacza nazwy pól są skracane. Dane są rozpoznawane jako dane należące do pola, z którego zostały wyjściowo wyeksportowane z wyświetlacza.

Jeśli linie naprowadzania dotyczą tego samego pola i zostały utworzone przy użyciu tej samej metody śledzenia, wyświetlacz stwierdzi następujące konflikty.

Różne nazwy, takie same linie

- Jeśli linie są takie same, nazwa linii prowadzenia na wyświetlaczu zostanie zastąpiona przez nazwę na pamięci USB.

Takie same nazwy, różne linie

- Jeśli występują dwie różne linie o takich samych

nazwach, nazwa linii na pamięci USB zostanie zmieniona po zaimportowaniu. Np. nazwa "Track1" zostaje zmieniona na "Track1(1)".

WSKAZÓWKA: Import plików może się nie powieść z wielu powodów. Usunąć zgłoszone przez wyświetlacz przyczyny powodujące błąd w przypadku wszystkich plików, których import się nie powiodł. Odnieść się do pomocy ekranowej w celu uzyskania pomocy w zakresie nieudanego importu.

Receptury

W celu zaimportowania receptur pliki shape muszą się znajdować w folderze o nazwie Rx w katalogu głównym pamięci USB.

Eksport danych



Eksport danych

PC20406—UN—30APR15

WSKAZÓWKA: W przypadku eksportowania danych roboczych za pomocą pamięci USB trzeba użyć osobnego urządzenia dla każdego wyświetlacza. Wyeksportowane dane robocze nie są umieszczane w żadnym indywidualnym folderze profilu. Dane ustawień są umieszczane w folderze JD4600, a dane robocze są umieszczane w folderze JD-Data w katalogu głównym pamięci USB.

Wybrać metodę eksportu umożliwiającą transfer żądanych rodzajów danych.

- Aby szybko przetransferować wszystkie dane robocze, linie naprowadzania i strony pracy z użyciem ustawień domyślnych, wybrać opcję eksportu wszystkich danych.
- Aby przetransferować zrzuty ekranów i pliki dziennika błędów, wybrać opcję eksportu danych diagnostycznych.

Eksportowanie danych do użycia z wyświetlaczami starszych systemów (4600V1, 4200V1, 4100, GreenStar 3 2630)

Dane ustawień wyeksportowane z wyświetlaczy 4. generacji nie są automatycznie przygotowywane do użycia przez wyświetlacze starszych systemów. Przed przystąpieniem do eksportowania danych wyświetlacza 4. generacji:

1. Wyeksportować dane do pamięci USB lub bezprzewodowo do John Deere Operations Center.
2. Korzystając z kreatora pliku ustawień w John Deere Operations Center, utworzyć plik ustawień w

formacie plików starszych systemów i wyeksportować plik do pamięci USB.

3. Zaimportować nowo utworzony plik ustawień w formacie starszych systemów z pamięci USB do żądanego wyświetlacza starszych systemów.

Kasowanie danych



Kasowanie danych

PC20407—UN—30APR15

Polecenie usuwania danych służy do usuwania wybranych rodzajów danych z wyświetlacza.

- Aby skasować dane pracy i strony pracy, należy wybrać opcję kasowania niestandardowego.
- Aby usunąć zrzuty ekranów i pliki rejestru błędów, należy wybrać opcję Usuwanie danych diagnostycznych.

ZIDXK1X,1749535410021-53-04MAR26

Pamięć USB

WSKAZÓWKA: Porty USB wyświetlacza G5 nie są przeznaczone do użytku jako stacja ładowania dla innych urządzeń.

Wymagania dla wyświetlaczy John Deere

- Format USB — wymagany jest format FAT32 lub NTFS.

WSKAZÓWKA: Format NTFS nie może być używany do przywracania systemu.

- Pojemność — zalecana pojemność wynosi od 32 do 64 GB. Maksymalna obsługiwana pojemność wynosi 512 GB.
- Łączność — USB 2.0 lub USB 3.0
- Maksymalne wymiary — 9,2 mm (3/8 in) grubości na 21,7 mm (7/8 in) szerokości

Najlepsze praktyki

- Po włożeniu pamięci USB odczekać 10 sekund. Rozpoznanie dużego dysku USB może zająć nieco czasu.
- Należy używać pamięci USB o pojemności 16 GB lub większej, tak aby mogły być zapisane wielokrotne kopie zapasowe.
- Należy usunąć z pamięci USB wszystkie pliki nie związane z wyświetlaczami John Deere.

Sprawdzić zakładkę Sprzęt wyświetlacza w aplikacji

Centrum diagnostyczne, aby określić, czy wyświetlacz rozpoznaje pamięć USB.

ch177nn,1728630654672-53-11OCT24

Wykonywanie zrzutów ekranu



PC28811—UN—20SEP22

A—Obszar zrzutu ekranu

Wybrać podświetlony obszar w górnym lewym rogu ekranu. Nacisnąć i przytrzymać, aż ekran zacznie migać i wyświetlacz wyemituje dźwięk migawki aparatu fotograficznego.

Włożyć pamięć USB i wybrać Export Data (Eksportuj dane), aby przenieść zrzuty ekranu do pamięci.

ct47125,1708277939611-53-18FEB24

Obsługa — Menedżer oprogramowania

Menedżer oprogramowania



PC28693—UN—25AUG22

Menedżer oprogramowania

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

Nawigacja do Menedżera oprogramowania

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

Pakiety oprogramowania

Oprogramowanie i pliki pomocy dla wyświetlacza G5 zostały podzielone na pakiety. Każdy pakiet wymieniono osobno na karcie Instalacje i aktualizacje oraz Informacje o wersji.

System operacyjny G5



PC28694—UN—25AUG22

System operacyjny G5

- Zawiera system operacyjny wyświetlacza i podstawowe aplikacje.

Pomoc dla systemu operacyjnego G5



PC28695—UN—25AUG22

Pomoc dla systemu operacyjnego G5

- Zawiera pliki pomocy do aplikacji wyświetlacza.

Aplikacje AMS



PC28808—UN—20SEP22

Aplikacje AMS

- Zawiera oprogramowanie wyświetlacza.

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

Licencje

Licencja umożliwia włączenie rozszerzonych funkcji na wyświetlaczu. Funkcje i produkty objęte licencją zależą od rodzaju zakupionej licencji.

Licencje można przenosić między wyświetlaczami uniwersalnymi lub wyświetlaczami CommandCenter zainstalowanymi w maszynach podobnego typu.

WSKAZÓWKA: Dostępne licencje mogą się różnić w zależności od regionu. W celu uzyskania szczegółowych informacji należy skontaktować się z dealerem firmy John Deere.



PC28697—UN—25AUG22

Przycisk szczegółów

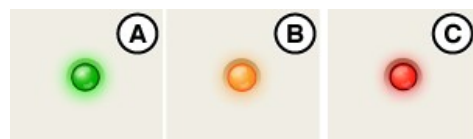
StellarSupport.com wymaga numeru seryjnego wyświetlacza, aby utworzyć licencję. Licencja na CommandCenter wymaga również numeru PIN maszyny. Nacisnąć przycisk szczegółów, aby wyświetlić numer seryjny wyświetlacza i numer PIN maszyny.

Stan licencji

Przejsć do Menedżera oprogramowania, aby wyświetlić informacje o licencji:

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę System.
3. Wybrać Menedżera oprogramowania.
4. Wybrać kartę Licencja.
5. Wybrać licencję z listy.
6. Wybrać opcję Szczegóły, aby wyświetlić szczegóły wybranej licencji. Dostępne szczegóły zależą od typu licencji.

Licencja może przyjmować następujące stany:



PC649528—UN—09OCT24

Stan licencji

Aktywna (A): Licencja jest aktywna.

Problem (B): Oznacza, że wystąpił problem z numerem seryjnym, dostawą licencji itp.

Oczekuje na datę rozpoczęcia (B): Data aktywacji licencji jeszcze nie nadeszła.

Wygasła (C): Licencja wygasła.

cl47125,1705261192994-53-09OCT24

Aktualizacja oprogramowania wyświetlacza i zespołu sterującego

Aktualizacje oprogramowania są wydawane co jakiś czas dla wyświetlaczy G5 w celu dostarczenia udoskonaleń i ulepszeń w działaniu. Te aktualizacje są zarządzane przez aplikację komputerową o nazwie Menedżer oprogramowania.

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

Określenie wersji oprogramowania na wyświetlaczu

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

Pobieranie aktualizacji oprogramowania



Pamięć USB

PC15348—UN—11JUL13

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

Aktualizacje oprogramowania można pobrać z:

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

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

Instalacja aktualizacji oprogramowania

Pamięć USB

1. Włożyć pamięć USB do górnego portu USB, obok portu osprzętu.



PC23932—UN—21MAR17

A—Przycisk Zainstaluj oprogramowanie

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

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

Wszystkie aplikacje zostaną zamknięte.

Żadne komunikaty systemu nie będą wyświetlane.

Nie wyjmuj pamięci USB.



A



B

PC28696—UN—25AUG22

A—Wskaźnik postępu

B—Zielony znak zaznaczenia

6. Wskaźnik postępu (A) wyświetla procentową wartość postępu instalacji poszczególnych pakietów. Po pomyślnej instalacji pakietu wyświetlony zostaje zielony haczyk (B).
7. Wyświetlacz uruchomi się ponownie w celu ukończenia aktualizacji.
8. Wyjąć pamięć USB i wrócić do komputera. Uruchomić narzędzie Menedżer oprogramowania, aby wgrać pliki zwrotne.

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

Aktualizacje online

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

! UWAGA: Unikać ryzyka odniesienia obrażeń ciała. Upewnić się, że maszyna jest w położeniu postojowym i nie wyłączać zasilania elektrycznego w trakcie procesu instalacji. Podczas instalacji oprogramowania:
Wszystkie aplikacje zostaną zamknięte.
Żadne komunikaty systemu nie będą wyświetlane.

7. Wyświetlacz uruchomi się ponownie w celu ukończenia aktualizacji.

Zdalne aktualizacje za pomocą aplikacji mobilnej Equipment Mobile

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

Programowanie przy użyciu bezprzewodowej transmisji danych

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

Programowanie przy użyciu bezprzewodowej transmisji danych jest dostępne za pośrednictwem Service Center lub John Deere Operations Center.

1. Włączyć zapłon maszyny i pozostawić włączony przez cały czas procedury aktualizacji oprogramowania.
2. Wybrać menu na wyświetlaczu maszyny.
3. Wybrać zakładkę System.
4. Wybrać opcję Ustawienia bezprzewodowe.
5. Ustawić przełącznik przy pozycji Sieć mobilna do maszyny w położeniu Wł.
6. Zalogować się na komputerze do Service Center lub John Deere Operations Center i sprawdzić, czy są jakiekolwiek oczekujące aktualizacje oprogramowania.
7. Pobrać aktualizację oprogramowania na komputer.
8. Po pobraniu aktualizacji połączyć komputer z siecią bezprzewodową modemem JDLINK maszyny.
9. Na stronie aktualizacji oprogramowania wybrać opcję Rozpocznij instalację.
10. Po wyświetleniu monitu z prośbą o połączenie z siecią Wi-Fi MTG maszyny przeczytać instrukcje na ekranie i wybrać polecenie Połącz.
11. Na stronie Aktualizacje oprogramowania w Service Center wybrać opcję Wybierz plik(i), a następnie wybrać pobrany pakiet aktualizacji. Wybrać opcję Otwórz.
12. Wybrać polecenie Rozpocznij przesyłanie, aby przesłać pobrane oprogramowanie do wyświetlacza.
13. Gdy przesyłanie oprogramowania zostanie zakończone, wybrać opcję Rozpocznij programowanie.
14. Na wyświetlaczu maszyny zostanie otwarte okno Instalacje i aktualizacje z informacją o stanie instalacji.
15. Po bezbłędnym zakończeniu programowania wybrać polecenie Pobierz plik zwrotny na stronie Aktualizacje oprogramowania w Service Center.
16. Wybrać opcję Prześlij plik zwrotny i przesłać pobrany plik, aby zakończyć procedurę aktualizacji oprogramowania.

Programowanie zdalne przy użyciu bezprzewodowej transmisji danych

1. Włączyć zapłon maszyny i pozostawić włączony

przez cały czas procedury aktualizacji oprogramowania.

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

WSKAZÓWKA: Aplikacja Equipment Mobile obsługuje również zdalne programowanie.

2. Na komputerze zalogować się do Service Center lub John Deere Operations Center i wpisać PIN maszyny w pasku wyszukiwania maszyny.
3. Wybrać odpowiednią maszynę z listy rozwijanej Wyszukiwanie maszyny.
4. W obszarze Programowanie oprogramowania sprawdzić, czy są jakiegokolwiek aktualizacje oprogramowania.
5. Wybrać opcję instalacji, a oprogramowanie zostanie pobrane i zainstalowane na wyświetlaczu.
6. Na wyświetlaczu maszyny wybrać opcję Zainstaluj oprogramowanie po wyświetleniu monitu Zdalna aktualizacja oprogramowania ISOBUS VT.
7. Na wyświetlaczu powinno rozpocząć się pobieranie oprogramowania.
8. Gdy pobieranie oprogramowania zostanie zakończone, wybrać polecenie Zainstaluj.
9. Postępować zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie i wybrać opcję Kontynuuj, aby kontynuować instalację.
10. Na wyświetlaczu powinna rozpocząć się instalacja oprogramowania. Po zakończeniu instalacji sprawdzić, czy wyświetlacz ma najnowszą wersję oprogramowania.

Wykrywanie i usuwanie usterek

Jeśli aktualizacja nie powiedzie się, wyświetlacz zachowa bieżącą wersję.

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

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

Optymalizacja miejsca na dysku USB w celu zaktualizowania oprogramowania wyświetlacza

Wykonać następującą procedurę, aby zoptymalizować dostępną pamięć pamięci USB:

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

4. Wybrać SDS.

WSKAZÓWKA: W przypadku folderu JDSync wybrać folder App Data\Roaming.

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

ch177nn,1737540664268-53-09FEB26

Aktywacja sprzętu i oprogramowania innych niż wyświetlacz

W przypadku aktywacji sprzętu i oprogramowania innych niż wyświetlacz nacisnąć przycisk szczegółów, aby wpisać kod aktywacyjny. Pojedynczy kod może obejmować wiele funkcji, jednak służy do wykonywania tylko jednego typu działania (aktywacja lub dezaktywacja). Np. jeden kod może uaktywnić trzy funkcje, podczas gdy osobny kod będzie potrzebny do dezaktywacji dwóch funkcji.

Wprowadzanie kodu aktywacji lub dezaktywacji



PC28698—UN—25AUG22

Przycisk Wprowadź kod

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

Aktywacja online



PC28699—UN—25AUG22

Aktywacja online

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

ct47125,1708278219954-53-18FEB24

ISOBUS VT



ISOBUS VT

PC28796—UN—29AUG22

Ten wyświetlacz John Deere obsługuje sterowniki zgodne z magistralą ISOBUS organizacji Agricultural Industry Electronics Foundation (AEF) zgodnie z normą ISO 11783. Takie zespoły sterujące można przeglądać i obsługiwać za pomocą terminala wirtualnego (VT) ISOBUS. Jeśli podłączony jest rozszerzony monitor, można wyświetlić i obsługiwać drugi VT.

Gdy podłączony jest zespół sterujący ISOBUS, pliki graficzne interfejsu użytkownika zostają załadowane do terminala ISOBUS VT. Następnie ISOBUS VT umożliwia operatorowi przechodzenie do wszystkich dostępnych funkcji zespołu sterującego ISOBUS oraz ich obsługę.

Nawigacja do ISOBUS VT

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację ISOBUS VT.

Podłączony sprzęt i zespoły sterujące ISOBUS

Wyświetlacz G5 wprowadza dane i komunikuje się z różnymi sterownikami ISOBUS w tym samym czasie. Po wybraniu przycisku menu wyświetlona zostaje lista wszystkich podłączonych zespołów sterujących ISOBUS.

Wybrać żądany zespół sterujący ISOBUS i nacisnąć przycisk OK, aby przejrzeć interfejs użytkownika.

Wykrywanie i usuwanie usterek

Jeśli interfejs zespołu sterującego ISOBUS nie jest wyświetlany prawidłowo:

- Wyświetlić sterownik ISOBUS w Centrum stanu i wykonać procedurę wykrywania i usuwania usterek dla wskazanego stanu. Aby uzyskać więcej informacji, obejrzeć zespoły sterujące ISOBUS w aplikacji Centrum diagnostyki.

Jeśli interfejs nadal nie jest wyświetlany prawidłowo:

1. Wybrać ustawienia na górze aplikacji ISOBUS VT.
2. Wybrać Oczyszczyć ISOBUS VT w ustawieniach zaawansowanych, aby skasować przechowywane pliki interfejsu użytkownika zespołu sterującego ISOBUS.

Interfejs użytkownika zostanie załadowany ponownie przy następnym podłączaniu zespołu sterującego.

Moduł strony pracy

Moduły ISOBUS VT mogą być dodawane do strony pracy za pomocą aplikacji Layout Manager.

Moduły są ładowane ze sterownika sprzętu i dostępne tylko wtedy, gdy sterownik jest podłączony. Typy dostępnych modułów są uzależnione od producenta sterownika. Ten wyświetlacz jest przystosowany do wyświetlania ISOBUS VT w wersji 4.

ct47125,1708279097632-53-18FEB24

Obsługa — odbiornik StarFire

Odbiornik GPS StarFire



PC28798—UN—29AUG22

Odbiornik GPS StarFire odbiera współrzędne globalnego pozycjonowania i korekcyjne sygnały różnicowe poprzez pojedynczy odbiornik.

WSKAZÓWKA: Moduł TCM zintegrowanego odbiornika StarFire 7000/7500 jest skalibrowany fabrycznie. Jeśli zachodzi potrzeba wykonania kalibracji w terenie, patrz sekcja Wykrywanie i usuwanie usterek w instrukcji obsługi zintegrowanego odbiornika StarFire 7000/7500.

Moduł kompensacji terenu (TCM) jest zintegrowany z odbiornikiem i wprowadza korekty pod kątem dynamiki maszyny, jak np. przechyły boczne i wzdłużne na zboczach, nierówności terenu lub zmienne warunki glebowe. Do prawidłowego działania konieczna jest dokładna kalibracja TCM.

Patrz instrukcja obsługi odbiornika StarFire, aby uzyskać wskazówki dotyczące ustawień i kalibracji.

Zaawansowana kalibracja TCM

Moduł TCM musi być skalibrowany po pierwszym zainstalowaniu odbiornika w maszynie lub przeniesiony do innej maszyny. Zaawansowana kalibracja modułu TCM generuje tymczasową linię prowadzenia AutoTrac, po której maszyna będzie jechać podczas kalibrowania odbiornika TCM. Zaawansowana kalibracja modułu TCM może kalibrować jednocześnie moduły TCM wielu odbiorników. Jest ona dokładniejsza niż poprzedni proces kalibracji i nie jest wymagane, aby maszyna znajdowała się na równym podłożu.

Instrukcje dotyczące wykonania procedury zaawansowanej kalibracji modułu TCM można znaleźć w Pomocy.

Wymagania

- Odbiornik StarFire 6000 lub nowszy.
- Wersja oprogramowania odbiornika to 4.40N (pakiet oprogramowania 20-2) lub nowsza.
- Wyświetlacz to CommandCenter G5 lub wyświetlacz uniwersalny G5.
- Wyświetlacz posiada ważną licencję na AutoTrac.

Nawigacja do odbiornika GPS StarFire

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację StarFire.

ch177nn,1728632148789-53-11OCT24

Zdalne aktualizacje oprogramowania odbiornika StarFire

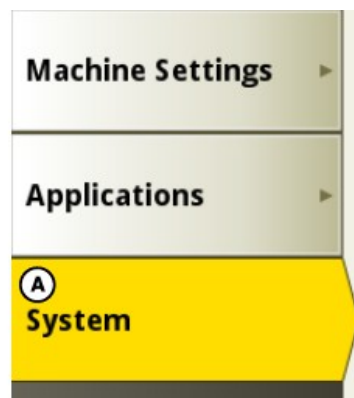
1. Wybrać Menu.



Menu

PC28688—UN—25AUG22

2. Wybrać zakładkę System (A).



Zakładka System

PC28821—UN—21SEP22

A—Zakładka System

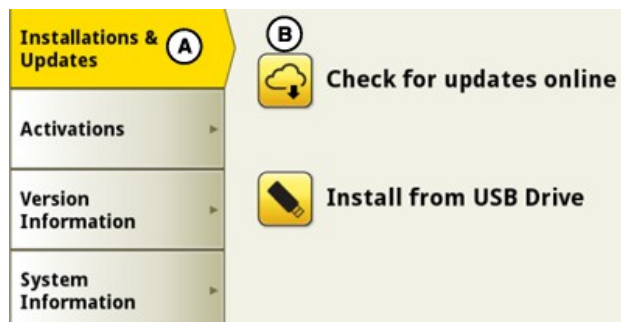
3. Wybrać Menedżera oprogramowania.



Menedżer oprogramowania

PC28693—UN—25AUG22

4. W zakładce Instalacje i aktualizacje (A) wybrać opcję "Sprawdź dostępność aktualizacji online" (B).



Przycisk Sprawdź dostępność aktualizacji online

PC28822—UN—21SEP22

A—Zakładka Instalacja i aktualizacje

B—Przycisk Sprawdź dostępność aktualizacji online

5. Wybrać opcję Pokaż aktualizacje innych urządzeń (A), a następnie nacisnąć Dalej (B).



PC28823—UN—08MAY23

Przycisk Pokaż aktualizacje innych urządzeń

- A—Przycisk Pokaż aktualizacje innych urządzeń
B—Przycisk Dalej

6. Wybrać oprogramowanie do pobrania i nacisnąć Zainstaluj.



PC28824—UN—08MAY23

Przycisk programowy Zainstaluj

ct47125,1708279129268-53-18FEB24

Obsługa — naprowadzanie AutoTrac

AutoTrac



Naprowadzanie

PC28717—UN—25AUG22

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

Informacje ogólne

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

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

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

WSKAZÓWKA: Powtarzalność w trakcie sezonu wegetacyjnego i używanie tego samego sygnału korekcji mają kluczowe znaczenie w przypadku korzystania z systemu AutoTrac przy wykonywaniu wielu zadań w trakcie sezonu. Obejmują one tworzenie linii naprowadzania AutoTrac podczas sadzenia, a następnie wykorzystywanie ich do wykonywania kolejnych zadań, takich jak nawożenie, oprysk po wejściu uprawy i zbiór. Utrzymywanie tego samego sygnału korekcji zapewnia dokładność wyrównania we wszystkich operacjach, minimalizując nakładki i pominięcia przy maksymalizacji wydajności.

Naprowadzanie AutoTrac — omówienie



PC665155—UN—19MAY25

Naprowadzanie AutoTrac — strona główna

- A—AutoTrac
- B—Układ kierowniczy
- C—Następna ścieżka
- D—Sygnalizator świetlny
- E—Elementy sterujące mapy
- F—Naprowadzanie
- G—Przesunięcie ścieżki

AutoTrac (A)—Zawiera przełącznik WŁ./WYŁ.

AutoTrac i wyświetla bieżący etap AutoTrac. Wybranie etapu AutoTrac otwiera stronę diagnostyki AutoTrac.

Steering (B)—Pokazuje czułość kierowania jako górną wartość, a czułość namierzania jako dolną wartość. Wybranie opcji Kierowanie powoduje otwarcie strony Optymalizacja kierowania.

Next Track (C)—Określa następną linię prowadzenia, na której namierzanie ustawiony jest AutoTrac i zawiera możliwość zamiany. Wybrać Zamień, aby zmienić następną linię na następną dostępną linię na liście linii prowadzenia. Wybranie linii powoduje otwarcie strony Lista linii prowadzenia.

Lightbar (D)—Wyświetla odległość, na jaką maszyna jest przesunięta w lewo lub prawo od linii prowadzenia.

Map Controls (E)—Zawiera funkcje przełączania widoku, przesuwania, kursu, pomniejszania i powiększania.

Guidance (F)—Pokazuje bieżącą linię i rozstaw ścieżek. Wybranie opcji Ustaw linię powoduje otwarcie listy linii prowadzenia. Wybranie rozstawu ścieżek powoduje otwarcie strony Rozstaw ścieżek.

Shift Track (G)—Służy do regulacji położenia ustawionej linii w lewo, do środka lub w prawo względem maszyny.

Wybranie opcji Przyrost przesunięcia powoduje otwarcie strony Przyrost przesunięcia.

ZIDXK1X, 1750076420718-53-06OCT25

Bezpieczna obsługa systemów naprowadzania

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

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

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

Aby zapobiec obrażeniom operatora i osób postronnych:

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

Metody naprowadzania AutoTrac

System AutoTrac może obsługiwać wiele różnych metod naprowadzania w celu dostosowania do różnych typów pól i operacji. Na stronie głównej AutoTrac wybrać opcję Ustaw linię, aby otworzyć listę linii prowadzenia, a następnie wybrać opcję Nowa linia, aby uzyskać dostęp do strony Wybór metody naprowadzania.

Procedury tworzenia poszczególnych typów linii naprowadzania znajdują się w Pomocy.

Dostępne są następujące metody naprowadzania:

- Metody prostej linii prowadzenia
 - Metoda A + B
 - Metoda A + kurs
 - Metoda Auto B
 - Metoda szer./dług. geograficznej
 - Metoda szer./dług. geograficznej + kurs
 - Dostęp: A + B
 - Dostęp: A + kurs
 - Dostęp: Szer./dług. geograficzna + kurs
- Metody ścieżki zakrzywionej
 - Krzywa adaptacyjna
 - Krzywe AB
- Metody ścieżki okrężnej
 - Jazda po okręgu
 - Szer./dług. geogr. okręgu
- Metoda śledzenia według granicy
 - Wypełnienie granicy

Metody prostej linii prowadzenia



Ścieżka prosta

PC28721—UN—25AUG22

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

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

pracy z prowadzeniem równoległym lub systemem AutoTrac.

Metody określania ścieżki 0:

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

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

Dostęp maszyny

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

Kurs

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

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

Metoda obliczania linii naprowadzania

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

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

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

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

Powiel ścieżkę

Funkcja Powiel ścieżkę tworzy kopię aktywnej linii prowadzenia.

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

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

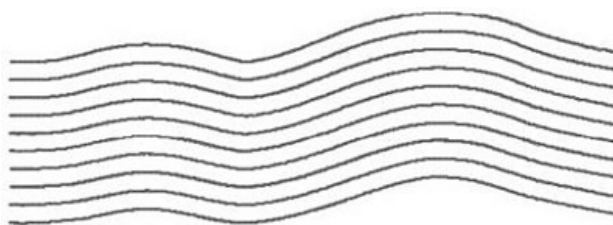
Metody ścieżki zakrzywionej

Krzywe AB



Krzywe AB

PC28723—UN—25AUG02



PC9028—UN—16APR06

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

przejazdu. Zakrzywienie przejazdu zmienia się, aby zminimalizować błąd pomiędzy przejazdami.

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

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

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

WSKAZÓWKA: W trybie krzywych AB dostępne jest pominięcie przejazdu.

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

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

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

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

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

Powiel ścieżkę

Funkcja Powiel ścieżkę tworzy kopię aktywnej linii prowadzenia.

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

Naprowadzanie po krzywej AB

Najbliższa ścieżka jest podkreślona grubszą białą linią.

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

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

Krzywe adaptacyjne



PC702238—UN—05FEB26

Wyszukiwanie krzywej adaptacyjnej

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

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

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

Po wybraniu krzywej adaptacyjnej ikona pojawi się w prawym górnym rogu ekranu. Wybranie tej ikony umożliwi użytkownikowi przełączanie się między dostępnymi krzywymi.

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

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

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

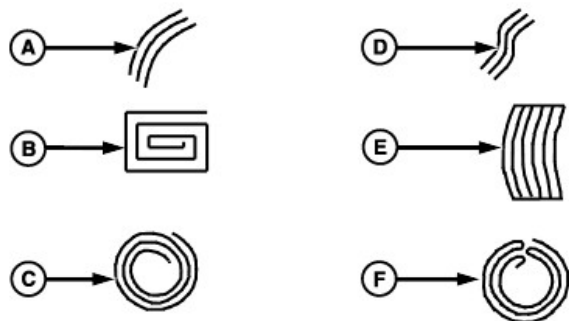
Operator może albo jechać po wygenerowanych liniach prowadzenia ręcznie przy użyciu funkcji śledzenia równoległego albo włączyć system AutoTrac po zapisaniu początkowego przejazdu i wyświetleniu powielonej ścieżki.

W razie zatrzymania sesji zapisu krzywej linia nie jest rzutowana przed maszyną. Operator może używać AutoTrac tylko na liniach dostępnych z poprzednich sesji zapisu. Zakończenie sesji zapisu powoduje zachowanie wszystkich segmentów krzywej zapisanych w ramach sesji jako pojedynczej linii prowadzenia.

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

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

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



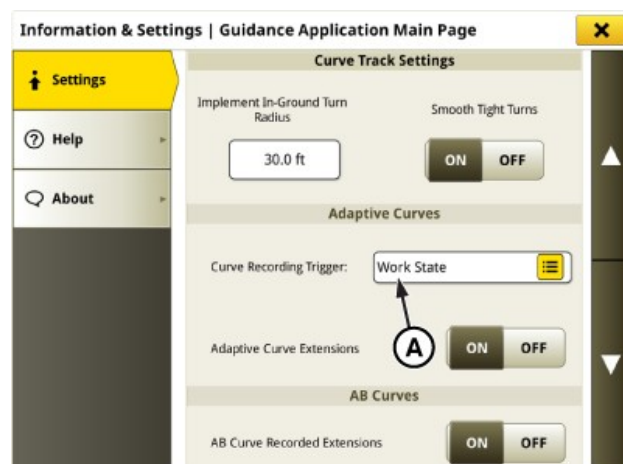
PC9032—UN—17APR06

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

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

- Prostokątny
- Typu tor wyścigowy
- Spiralny
- Kołowy

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



PC676265—UN—26JUN25

Przedłużenia krzywej adaptacyjnej

Prowadzenie po krzywych adaptacyjnych

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

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

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

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

Metody ścieżki okrężnej

Ścieżka okrężna

PC28726—UN—30AUG22

Ścieżka okrężna pozwala operatorowi tworzyć koncentryczne, okrężne linie naprowadzania. Została ona stworzona z myślą o używaniu na polach ze środkiem obrotu.

Ścieżka okrężna jest oparta na współrzędnych szerokości i długości geograficznej środka obrotu. Koncentryczne linie naprowadzania są tworzone w oparciu o rozstaw ścieżek na odległość do 1,6 km (1 mi.) od środka obrotu.

Ścieżka okrężna jest przeznaczona do pracy ze środkiem obrotu w terenie o nachyleniu mniejszym niż 2%. Ponieważ ścieżka okrężna tworzy okrężne odstępy w płaskim terenie, odstęp między liniami naprowadzania i ścieżka poprowadzona od środka obrotu przestają się ze sobą pokrywać w miarę oddalania się ścieżki od środka obrotu w nachylnym terenie. Ten odstęp wynika z różnic między odległościami, jakie są przejeżdżane po wzniesieniach i w płaskim terenie. Różnice w odległościach rosną wraz ze wzrostem nachylenia terenu.

Przesunięcie ścieżki jest używane do promieniowego przesunięcia ścieżek bliżej lub dalej od punktu środkowego. Przesunięcie ścieżki nie powoduje przesunięcia punktu środkowego. Ta metoda umożliwia operatorowi używanie sprzętu o różnych szerokościach, uwzględnienie różnych długości środkowych wież obrotowych lub uwzględnienie rozszerzania/kurczenia się środkowych sekcji nawadniających. W przypadku dodania, zmodyfikowania lub usunięcia krawędzi ścieżki okrężnej istniejące przesunięcia dla tej ścieżki są usuwane. Używanie przesunięcia ścieżki z krawędzią spowoduje, że narzędzie nie pokryje się z krawędzią.



Odległość do punktu środkowego

PC20395—UN—08DEC14

Odległość do punktu środkowego pokazuje odległość od środka okręgu do bieżącej lokalizacji. Odległość jest pokazywana do 1609 m (5280 ft.). Ta funkcja musi być włączona w ustawieniach ścieżki okrężnej w celu wyświetlenia przycisku na mapie naprowadzania. Gdy przycisk jest wyświetlany na mapie naprowadzania, należy nacisnąć go w celu pokazania lub ukrycia odległości.

Istnieją dwie metody tworzenia ścieżki okrężnej:

Szer./dług. geogr. okręgu

Szer./dług. geogr. okręgu

PC28727—UN—25AUG22

- Jeśli znane są współrzędne szerokości i długości geograficznej środka obrotu, można wprowadzić te współrzędne w celu utworzenia ścieżki okrężnej.

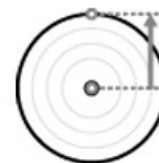
Jazda po okręgu

Jazda po okręgu

PC28726—UN—30AUG22

- Współrzędne szerokości i długości geograficznej środka obrotu są obliczane na podstawie przejechanej trasy. Koncentryczne, okrężne linie naprowadzania są tworzone w oparciu o współrzędne.
- Zaleca się przejechanie całego okręgu dla uzyskania optymalnego wyliczenia środka okręgu. Przejechanie więcej niż całego okręgu nie zwiększa dokładności wyliczenia.

Więcej informacji na temat tworzenia okrężnych ścieżek można znaleźć w Centrum pomocy na ekranie.

Krawędź ścieżki okrężnej

PC17399—UN—08DEC14

WSKAZÓWKA: Krawędzi okrężnej ścieżki można używać wyłącznie w wyświetlaczach czwartej generacji i G5. Informacji o krawędzi nie można używać w wyświetlaczach GreenStar 3.

Krawędź ścieżki okrężnej oznacza zewnętrzną granicę środka obrotu. Jest ona wyświetlana na mapie naprowadzania jako pomarańczowa linia.

Utworzenie krawędzi ścieżki okrężnej umożliwia tworzenie linii naprowadzania począwszy od krawędzi. W innym przypadku linie naprowadzania są tworzone począwszy od środka obrotu.

WSKAZÓWKA: Rozstaw ścieżek i szerokość robocza muszą być równe dla końca narzędzia, tak aby nastąpiło pokrycie z krawędzią.

Podczas tworzenia linii naprowadzania punktem odniesienia jest krawędź, a nie środek okręgu. Ta funkcja może być użyteczna w przypadku używania sprzętów o różnym rozstawie ścieżek na tym samym polu. Wystarczy wprowadzić nowy rozstaw ścieżek, a linie naprowadzania zostaną dostosowane począwszy od krawędzi. Linie naprowadzania są tworzone począwszy od krawędzi, w oparciu o rozstaw ścieżek i przesunięcia. W razie usunięcia krawędzi linie naprowadzania są tworzone od środka na zewnątrz.

Naprowadzanie po ścieżce okrężnej

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

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

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

Metoda śledzenia według granicy



PC28728—UN—25AUG22
Ścieżka wypełnienia granicy

Ścieżka wypełnienia granicy tworzy linie naprowadzania na podstawie wymiarów granicy zewnętrznej oraz rozstawu ścieżek maszyny.

WSKAZÓWKA: Ścieżka wypełnienia granicy nie wykorzystuje kompensacji nachylenia. W przypadku pracy na nachylonym polu zalecane jest używanie krzywych adaptacyjnych.

Wyświetlacz tworzy trzy linie naprowadzania na podstawie kształtu granicy i rozstawu ścieżek — jedną od zewnątrz oraz dwie od wewnątrz granicy. Dodatkowe ścieżki granicy są tworzone podczas wjazdu maszyny

na pole. Na końcach każdej ścieżki granicy dodawane są przedłużenia linii prostej o długości 15 m (50 ft).

WSKAZÓWKA: W przypadku wybrania przesunięcia ścieżki wszystkie ścieżki są dostosowywane i ponownie generowane.

Ścieżka wypełnienia prostej

Nacisnąć przycisk Rejestruj wypełnienie, aby utworzyć linie naprowadzania za pomocą Wypełnienia prostej w obrębie granicy całego pola. Ścieżka wypełnienia prostej wykorzystuje metodę A + B prostej ścieżki do tworzenia linii naprowadzania. W przypadku używania regulatora sekcji zalecane jest wykonanie przejazdów ścieżki wypełnienia granicy przed użyciem przycisku Rejestruj wypełnienie.

Ścieżki wypełnienia granicy nie można wyeksportować do innego wyświetlacza. Jeśli ścieżka wypełnienia granicy jest potrzebna w innym wyświetlaczu, można wygenerować taką samą ścieżkę z użyciem tej samej granicy zewnętrznej.

Naprowadzanie na ścieżce wypełnienia granicy

Najbliższa ścieżka jest podkreślona grubszą białą linią.

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

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

ZIDXX1X,1749537808095-53-12FEB26

AutoPath

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

Przed użyciem linii prowadzenia AutoPath zaimportuj dane linii AutoPath z John Deere Operations Center. Dane linii AutoPath są zawarte w pliku ustawień. Jeśli nie są dostępne żadne dane źródłowe, linie prowadzenia AutoPath można generować za pomocą

granicy. Patrz "Edycja AutoPath" w pomocy, aby uzyskać więcej informacji.

Wymagania dotyczące maszyny:

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

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

- CTM396
- Opryskiwacz
- Kombajn
- Kosiarka

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

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

WSKAZÓWKA: Odbiorniki StarFire z sygnałem SF-RTK lub wyższym są potrzebne do obsługi sadzenia i zbioru trzciny cukrowej z powtarzalnością przez wiele sezonów.

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

WSKAZÓWKA: Sygnał udostępniony może być używany do zapisu danych.

- Wyświetlacz CommandCenter G5.
- Wyświetlacz CommandCenter G5 musi mieć ważną licencję na AutoPath.

AutoPath (rzędy)

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

Wymagania dotyczące operacji źródłowych AutoPath (rzędy):

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

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

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

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

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

Kompatybilne sprzęty dla AutoPath (rzędy):

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

Wymagania dotyczące użycia AutoPath (rzędy)

- Plik ustawień z John Deere Operations Center zawiera dane AutoPath.
- Wyświetlacz uniwersalny G5 musi mieć ważną licencję na AutoPath.
- Maszyna jest wyposażona w odbiornik StarFire z poziomem sygnału SF3 lub większym.

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

- Maszyna jest wyposażona w system automatycznego naprowadzania John Deere lub Reichhardt Green Fit.

- Rodzaj uprawy musi być uprawą rzędowną, a w celu uzyskania najlepszych wyników zaleca się użycie najnowszych danych źródłowych.

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

Generowanie AutoPath (rzędy):

WSKAZÓWKA: Plików AutoPath nie można eksportować z wyświetlacza.

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

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

AutoPath (rzędy) ma następujące opcje generowania linii:

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

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

- Wybrać opcję Naśladuj przejazdy operacji źródłowej, aby używać wyłącznie przejazdów zgodnych z przejazdami operacji źródłowej. Śledzenie przejazdów operacji źródłowej zmniejsza ubijanie gleby, ale może powodować nakładanie się obszarów pokrycia.



Default to this Method

PC613046—UN—20FEB24

Pole wyboru Domyślna metoda

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

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

AutoPath (granice)

WSKAZÓWKA: Plików AutoPath nie można eksportować z wyświetlacza.

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

Generowanie AutoPath (granice):

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

- Jeśli zewnętrzny plan naprowadzania z granicy został udostępniony, AutoPath (granice) wygeneruje dane bezpośrednio.
- Jeśli żaden zewnętrzny plan nie został udostępniony, ale granica jest zdefiniowana dla bieżącego pola, operator może wybrać istniejący plan granicy dla pola lub utworzyć nowy plan granicy z menu Dane.
- Jeśli dane o granicy pola nie są kompletne, użytkownik może wybrać skrót do aplikacji Pola i Granica, aby zakończyć konfigurowanie informacji o granicy. Nie można wygenerować przejazdów z użyciem AutoPath (granice), dopóki granica nie zostanie zdefiniowana.

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

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

AutoPath (granice) ma następujące opcje generowania linii:

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

linie prowadzenia równoległe do istniejącej linii prowadzenia.

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

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

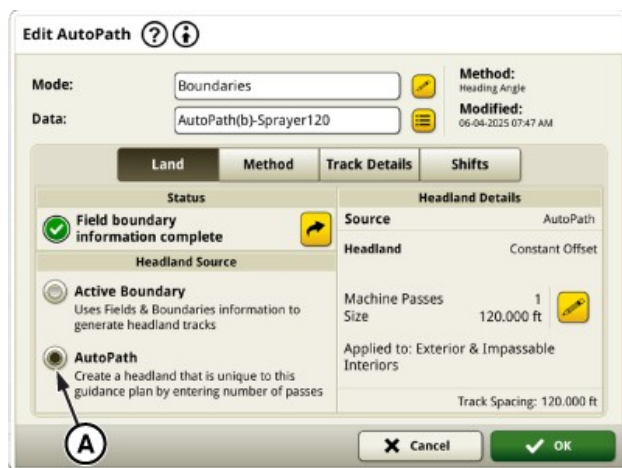
WSKAZÓWKA: Aby uzyskać więcej informacji na temat ustawień zaawansowanych, patrz Pomoc ekranowa.

Tworzenie obrzeży:

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

Aby utworzyć obrzeże, należy postępować zgodnie z instrukcjami:

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



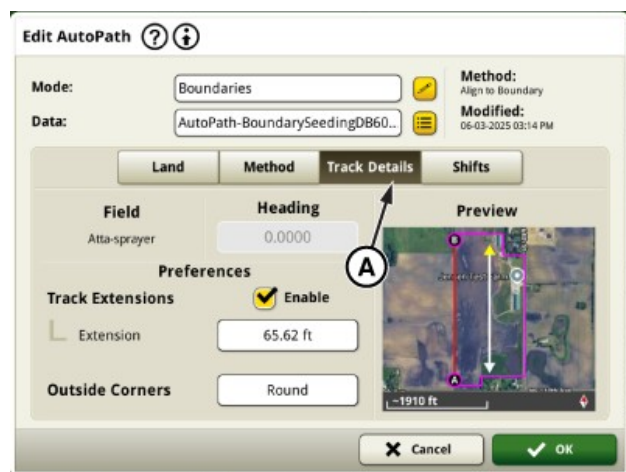
PC676263—UN—17JUN25

Źródło obrzeża

A—AutoPath

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

Szczegóły linii:



PC676267—UN—24JUN25

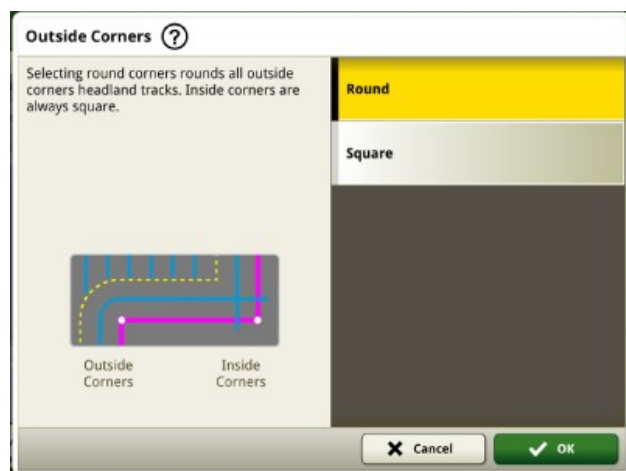
Strona Szczegóły linii

A—Zakładka Szczegóły ścieżki

Zakładka Szczegóły linii wyświetla informacje o polu, kursie oraz granicy i obrzeżu dla wybranej linii.

WSKAZÓWKA: Informacje o granicy i obrzeżu nie są wymagane w przypadku generowania linii AutoPath z rzędów.

Preferencja typu narożnika zewnętrznego umożliwia wybranie kwadratowego lub zaokrąglonego narożnika zewnętrznego.



PC676266—UN—24JUN25

Narożniki zewnętrzne

Okno Podgląd wyświetla podgląd wygenerowanych linii AutoPath. Kurs linii można modyfikować, wybierając pole wprowadzania i dostosowując go do wymaganych wartości.

Metodę generowania AutoPath można zmienić na karcie Szczegóły linii, wybierając przycisk Edytuj obok nazwy metody.

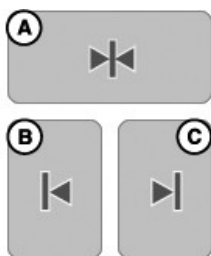
WSKAZÓWKA: Więcej informacji można znaleźć w Pomocy.

Ustawienia widoczności linii prowadzenia mogą być używane do wyboru linii pokazanych w widoku mapy. Widok mapy można przełączać między wszystkimi liniami, liniami pola i liniami obrzeża. Widok domyślny to Pokaż wszystkie linie prowadzenia.

WSKAZÓWKA: Ustawienia widoczności linii prowadzenia nie są dostępne w przypadku używania AutoPath (rzędy).

ZIDXK1X, 1768306979200-53-13JAN26

Przesunięcie ścieżki



PC16665—UN—18MAR13

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

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

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

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

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

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

WSKAZÓWKA: Główne przesunięcie ścieżki jest domyślnie włączone.

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

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

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

WSKAZÓWKA: Środkowe przesunięcie ścieżki jest niedostępne, gdy w odniesieniu do krzywych AB i śledzenia wzdłuż granicy używa się funkcji wykrywania rzędów.

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

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

Udostępnione przesunięcia linii naprowadzania

Aby udostępnić przesunięcie linii prowadzenia:

1. Przesuń aktywną linię prowadzenia.
2. Otwórz listę linii prowadzenia.
3. Wybierz przycisk Udostępnij, aby udostępnić aktywną linię wraz z jej przesunięciami w grupie roboczej.

Aby odebrać przesunięcie linii naprowadzania:

WSKAZÓWKA: Jeśli aktywna linia naprowadzania została przesunięta przez innego operatora, powiadomienie o przesunięciu nie pojawia się do momentu ponownego wybrania aktywnej linii.

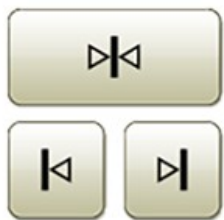
1. Wybierz inną linię naprowadzania.
2. Wybierz ponownie poprzednią linię naprowadzania.

Przesunięcie pojedynczej linii

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

AutoTrac pozostaje aktywny po zastosowaniu przesunięcia pojedynczej linii.

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



PC28718—UN—25AUG22

Przyciski przesunięcia pojedynczej linii

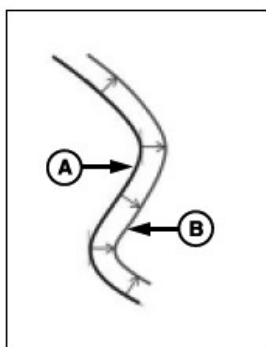
- A**—Przesuń ścieżkę do środka
B—Przesuń ścieżkę w lewo
C—Przesuń ścieżkę w prawo

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

Moduł przesunięcia pojedynczej linii można dodać do strony pracy za pomocą aplikacji Layout Manager.

Przesuwanie krzywych AB

Wyświetlacze G5 przesuwają krzywe AB za pomocą innej logiki niż w przypadku pozostałych metod naprowadzania. Zamiast prostych przesunięć poprzecznych krzywe AB są przesuwane promieniowo. Przesunięcia promieniowe zapewniają ruch kierunkowy prostopadły do stycznej krzywej w każdym punkcie ścieżki. Każdy punkt wzdłuż krzywej jest przesuwany podczas ponownego tworzenia. Powoduje to zmianę kształtu i geometrii krzywej wraz z przesunięciem.



PC27479—UN—06SEP19

Przykład przesunięcia krzywej AB

- A**—Krzywa AB
B—Nowa krzywa AB

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

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

Importowanie i eksportowanie przesunięć krzywej AB

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

Przesunięcia promieniowe z wyświetlacza G5 nie są zgodne z innymi typami wyświetlaczy.

Krzywe AB wyeksportowane do wyświetlaczy GreenStar 2, wyświetlaczy GreenStar 3 lub John Deere Operations Center utrzymują swoje przesunięcia promieniowe po zaimportowaniu z powrotem do wyświetlacza G5 tylko wtedy, gdy krzywa AB nie była zmieniana na wyświetlaczu innego typu.

WSKAZÓWKA: Wyświetlacz czwartej generacji nie obsługuje importowania przesunięć.

ct47125,1705346976821-53-29SEP25

Powiadomienie o zmianie szerokości roboczej

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

ct47125,1708279572721-53-18FEB24

Linie pomocnicze

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

Aby uzyskać więcej informacji na temat linii pomocniczych, patrz pomoc ekranowa.

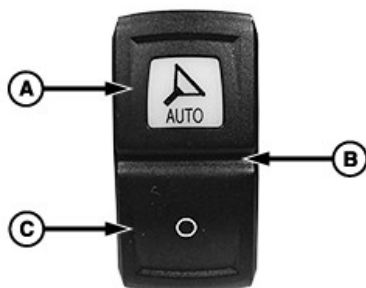
ct47125,1708279572586-53-18FEB24

Wspólny sygnał

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

ct47125,1708279572455-53-18FEB24

Przełącznik trybu drogowego i przywracania



PC20494—UN—19AUG19

Przełącznik trybu drogowego i przywracania

A—Położenie przywracania
B—Położenie włączenia
C—Pozycja wyłączenia

Na przełączniku trybu drogowego i przywracania wybrać:

- Położenie przywracania (A) — połowa przełącznika z oznaczeniem AUTO.
- Położenie włączenia (B) — środkowe położenie przełącznika.
- Położenie wyłączenia (C) — połowa przełącznika bez oznaczenia.

ct47125,1708279572310-53-18FEB24

Rozstaw ścieżek

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

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

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

ct47125,1708279572181-53-18FEB24

Zestaw linii prowadzenia

Zestaw linii prowadzenia to grupa linii prowadzenia utworzone przez operatora. Ustawienie linii prowadzenia umożliwia operatorowi przełączanie pomiędzy różnymi liniami prowadzenia.

Tworzenie ustawienia linii prowadzenia

1. Nacisnąć przycisk Ustaw linię prowadzenia lub wybrać moduł strony pracy Następna linia prowadzenia.
2. Wybrać przycisk Ustaw nową linię prowadzenia.
3. Wybrać przycisk Dodaj ścieżkę i wybrać z listy żadaną linię prowadzenia.
4. Powtórzyć krok 3, aż wszystkie wymagane linii prowadzenia zostaną dodane do zestawu linii prowadzenia.

Wybór zestawu ścieżek

1. Nacisnąć przycisk Ustaw linię prowadzenia lub wybrać moduł strony pracy Następna linia prowadzenia.
2. Wybrać ustawienie linii prowadzenia na stronie Lista linii prowadzenia.

WSKAZÓWKA: Usunięcie linii z zestawu linii prowadzenia nie powoduje usunięcia jej z wyświetlacza. Usunięcie zestawu ścieżek nie powoduje usunięcia linii w zestawie ścieżek z wyświetlacza.

Więcej informacji można znaleźć w plikach pomocy ekranowej.

ct47125,1708279572049-53-18FEB24

Zamiana linii prowadzenia



PC17412—UN—15JUL13

Zamiana ścieżki pozwala operatorowi na łatwe przełączenie między liniami naprowadzania. Zamiany ścieżki można użyć, tworząc zestaw ścieżek (grupę linii naprowadzania) lub używając globalnego zestawu ścieżek (wszystkich linii naprowadzania dostępnych na wyświetlaczu). Wybranie zamiany linii prowadzenia powoduje zmianę linii prowadzenia w oparciu o kolejność linii prowadzenia w ustawieniu linii prowadzenia.

Zamiana na następną linię prowadzenia

WSKAZÓWKA: Jeśli nie będzie wybrana linia prowadzenia, przycisk Zamień linię prowadzenia będzie w kolorze szarym (nieaktywny).

Aby wybrać następną ścieżkę naprowadzania, należy użyć jednej z poniższych metod:

- Nacisnąć przycisk Zamień w module Następna ścieżka.
- Nacisnąć przycisk Zamień ścieżkę na pasku skrótów.

ct47125,1708279571907-53-18FEB24

Wybór linii prowadzenia

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

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

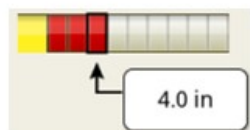
Jeśli wybrane pole nie posiada powiązanych linii prowadzenia albo operator usunie klienta, gospodarstwo i pole, wówczas nazwa ścieżki zmienia się na "---", co oznacza, że nie ma aktywnej ścieżki. W celu wybrania linii prowadzenia wybrać opcję Ustaw linię na stronie głównej aplikacji Naprowadzanie albo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

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

ct47125,1708279571781-53-18FEB24

Ustawienia Lightbar

WSKAZÓWKA: Sygnalizator świetlny nazywany jest też wskaźnikiem dokładności ścieżki.



PC28719—UN—25AUG22

Wielkość przyrostu sygnalizatora świetlnego

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

Kierunek do przyjęcia — kiedy ta opcja jest wybrana, lampki zapalone po lewej stronie sygnalizatora świetlnego oznaczają, że maszyna musi być

skierowana w lewo, aby wyrównać się z linią prowadzenia.

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

Pasywny sygnalizator świetlny naprowadzania sprzętu



PC671879—UN—24JUN25

A—Lightbar maszyny
B—Lightbar sprzętu

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

Sygnalizator świetlny maszyny (A) — wyświetla odległość, na jaką maszyna jest przesunięta w lewo lub prawo od linii prowadzenia.

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

ZIDKX1X,1750077355275-53-16JUN25

Szczegóły mapy AutoPath

Wybrać przycisk Szczegóły mapy AutoPath, aby wyświetlić informacje dotyczące rzędów i przejazdów na podstawie operacji źródłowej. Szczegóły mapy AutoPath pozwalają operatorowi na wyświetlenie planowanych linii prowadzenia AutoPath na określonym polu.

Przycisk Rzędy pozwala ukryć lub wyświetlić dane rzędów.

Wybranie opcji "Przejazdy operacji źródłowej" spowoduje ukrycie lub wyświetlenie przejazdów wygenerowanych na podstawie operacji źródłowej.

Zaznaczyć pole wyboru Kierunki źródłowe, aby ukryć lub wyświetlić strzałki kierunkowe. Po włączeniu strzałki kierunkowe pokazują kierunek jazdy przejazdu źródłowego.

ct47125,1708279571499-53-18FEB24

Wykres kołowy statusu systemu AutoTrac

Ikona AutoTrac ma cztery etapy, pokazywane na wykresie kołowym statusu AutoTrac:

1. Zainstalowano



Zainstalowano

PC28729—UN—25AUG22

Zespół sterujący układ kierowniczy i cały osprzęt niezbędny do działania został zainstalowany.

- Wykryto zespół sterujący układu kierowniczego.
- Wykryto licencję AutoTrac.

WSKAZÓWKA: W stosownych przypadkach należy wykonać procedurę bezpieczeństwa sterownika układu kierowniczego.

2. Skonfigurowany



Skonfigurowany

PC28730—UN—29AUG22

Tryb śledzenia został ustalony i ustanowiona została prawidłowa ścieżka 0. Wybrany został prawidłowy poziom sygnału StarFire dla AutoTrac. Muszą być spełnione następujące warunki:

- System naprowadzania jest włączony.
- Ścieżka 0 jest określona.
- Wykryto poprawny sygnał GPS
- W zespole sterującym układu kierowniczego nie występują aktywne błędy.
- Komunikat TCM jest dostępny i prawidłowy.
- Maszyna ma ustawiony właściwy bieg.

WSKAZÓWKA: AutoTrac pozostaje w pozycji "1 ćwiartki", gdy tryb sadowniczy jest aktywny, ponieważ tryb sadowniczy nie jest obsługiwany na potrzeby naprowadzania AutoTrac. Jest to zdefiniowane przez licencję SF, która steruje dostępem do funkcji. Tryb sadowniczy nie jest prawidłowym sygnałem dla AutoTrac.

WSKAZÓWKA: Jeśli sygnał GPS jest nieprawidłowy, należy zapoznać się z instrukcją obsługi lub napraw odbiornika StarFire w celu uzyskania szczegółowych informacji.

3. Włączono



Włączono

PC28731—UN—25AUG22

Przycisk AutoTrac Wł/Wył został naciśnięty. Zostały spełnione wszystkie warunki pracy AutoTrac i system jest gotowy, aby go aktywować.

- Wybrać przycisk KIEROWANIE WŁ./WYŁ., aby włączyć opcję "Kierowanie wł."

4. Załączono



Załączono

PC28732—UN—25AUG22

Przełącznik przywracania został naciśnięty i AutoTrac kieruje maszyną.

- Nacisnąć przełącznik przywracania w maszynie, aby aktywować AutoTrac.
- Prędkość jest w prawidłowym zakresie
- Kurs/kąt maszyny jest we właściwym zakresie linii prowadzenia
- Maszyna w zakresie 40% szerokości linii prowadzenia
- Włączono przełącznik przywracania

Ostatni kod wyjściowy: Wskazuje, dlaczego AutoTrac został wyłączony lub nie łączy się. Kody wyjściowe pojawiają się w nowym oknie u góry strony.

ZIDXK1X,1749541393875-53-10OCT25

Ustawianie linii prowadzenia



PC28720—UN—25AUG22

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

1. Nacisnąć przycisk USTAW ŚCIEŻKĘ na stronie głównej naprowadzania.

2. Na liście ścieżek naprowadzania wybrać istniejącą linię naprowadzania lub utworzyć ją.

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

ct47125,1708279571183-53-23MAY24

Włączenie AutoTrac



PC28733—UN—30AUG22

Przełączanie Kierowanie Wł./Wył.

A—Kierowanie Wł.
B—Kierowanie Wył.

Następujące kryteria muszą być spełnione, aby AutoTrac został włączony:

- Maszyna musi być wyposażona w zespół sterujący układu kierowniczego obsługujący system AutoTrac.
- Ważna licencja obejmująca AutoTrac.
- Linia prowadzenia została utworzona. Aby uzyskać informacje na temat tworzenia linii prowadzenia patrz "Tworzenie linii prowadzenia" w tej sekcji.
- Wybrany jest prawidłowy poziom sygnału StarFire dla AutoTrac (SF1, SF2, SF3 lub RTK) oraz uzyskano poprawny sygnał GPS.
- AutoTrac z prawidłowymi sygnałami GPS, w tym SF1, SF2, SF3 lub RTK.
- W zespole sterującym układu kierowniczego nie występują aktywne błędy.

WSKAZÓWKA: Minimalna i maksymalna dozwolona prędkość zależą od typu maszyny i wersji oprogramowania zespołu sterującego układu kierowniczego.

Aby załączyć AutoTrac, należy użyć przełącznika Wł./WYŁ. kierowania na stronie głównej aplikacji naprowadzania AutoTrac lub nacisnąć klawisz skrótu AutoTrac na stronie głównej. Ponowne wybranie tych przycisków powoduje wyłączenie AutoTrac.

ct47125,1708279571041-53-18FEB24

Włączanie funkcji AutoTrac

UWAGA: Unikać ryzyka odniesienia obrażeń. Gdy system AutoTrac jest załączony, operator odpowiada za kierowanie na końcu ścieżki i unikanie kolizji.

Nie wolno podejmować prób włączenia (aktywacji) systemu AutoTrac podczas transportu po drodze publicznej.

1. Wybrać przycisk Kierowanie Wł./WYŁ., aby włączyć lub wyłączyć kierowanie.
2. Najechać maszyną na linię prowadzenia, aż z przodu maszyny pojawi się podświetlona linia nawigacyjna.
3. Gdy potrzebne jest wspomaganie kierowania, można ręcznie włączyć AutoTrac, naciskając przełącznik przywracania.

ct47125,1708279570911-53-18FEB24

Przełącznik przywracania



PC28734—UN—29AUG22

Przykładowy przełącznik przywracania



Ikona AutoTrac

PC20427—UN—28JUL16

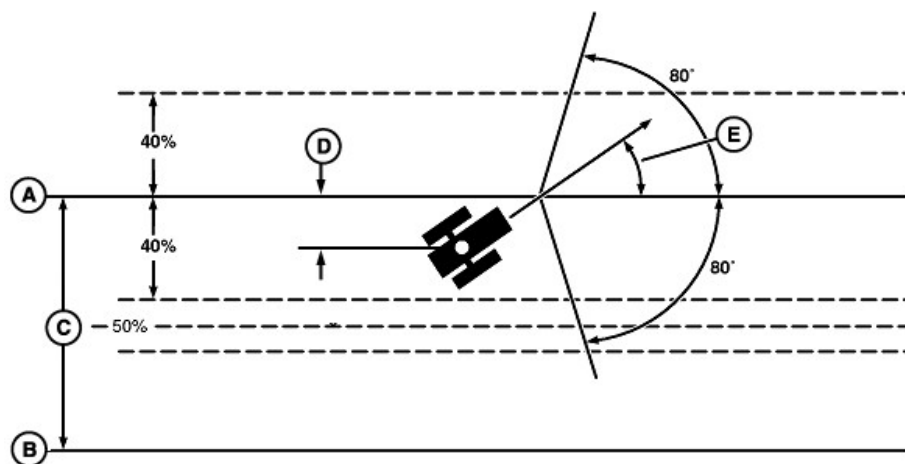
A—Przełącznik przywracania

WSKAZÓWKA: Lokalizacja przełącznika przywracania różni się w zależności od typu i modelu maszyny. Aby uzyskać informacje na temat lokalizacji przełącznika przywracania, patrz instrukcja obsługi maszyny.

Aby przełączyć AutoTrac z trybu włączenia do trybu aktywacji, należy nacisnąć przełącznik przywracania.

ct47125,1708279570776-53-18FEB24

Ponowne włączanie systemu AutoTrac przy następnym przejeździe



Śledzenie

PC8866—UN—02NOV05

A—Ścieżka 0
B—Ścieżka 1 na południe
C—Rozstaw ścieżek

D—Błąd odchyłki poprzecznej
E—Błąd kursu ścieżki

Po dojechaniu do końca rzędu operator musi zawrócić maszyną, aby wykonać następny przejazd. Obrócenie kierownicy powoduje odłączenie AutoTrac.

System AutoTrac można załączyć ponownie przez naciśnięcie przełącznika przywracania wyłącznie po spełnieniu następujących warunków:

WSKAZÓWKA: Zespół sterujący układem kierowniczym określa maksymalną prędkość, gdy maszyna korzysta z systemu AutoTrac.

Limit czasu jazdy do tyłu zależy od maszyny. Po upływie limitu czasu jazdy do tyłu należy ustawić maszynę na biegu do jazdy w przód przed ponownym uaktywnieniem jazdy do tyłu.

- Prędkość jazdy do przodu jest poniżej 30 km/h (18.6 mph).
- Prędkość jazdy do tyłu jest poniżej 10 km/h (6 mph).
- Kurs maszyny odbiega o nie więcej niż 80° od żądanej ścieżki.
- Maszyna jest w zakresie 40% odstępu między ścieżkami.
- Operator siedzi na siedzisku.
- Moduł TCM jest włączony.

WSKAZÓWKA: Numer ścieżki, który jest wyświetlany na mapie, zmienia się w połowie odległości między dwoma ścieżkami naprowadzania.

Prędkość minimalna i maksymalna

Prędkość minimalna i maksymalna zależy od maszyny i wersji oprogramowania zespołu sterującego układu kierowniczego.

WSKAZÓWKA: W przypadku niektórych maszyn AutoTrac może działać przy prędkościach nawet tak niskich, jak 0,1 km/h (0.06 mph). Więcej informacji można znaleźć w instrukcji obsługi maszyny.

Limity prędkości jazdy do przodu

Zintegrowany system AutoTrac		
Maszyna	Limit wysokiej prędkości jazdy do przodu	Limit niskiej prędkości jazdy do przodu
Ciągniki do upraw rzędowych i gąsienicowe 6R, 7R i 8R	Ciągniki kołowe: 36 km/h (22.4 mph) Ciągniki gąsienicowe: 31 km/h (19.3 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Ciągniki przegubowe	31 km/h (19.3 mph)	1 km/h (0.6 mph) MST: 1.5 km/h (0.9 mph)
Opryskiwacze	40 km/h (24.8 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Kombajny	22 km/h (13.7 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Samojezdne siewczarnie polowe	22 km/h (13.7 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Kosiarki samojezdne	28 km/h (17.4 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Maszyny do zbioru bawełny	15 km/h (9.3 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Gator (XUV 845E, XUV 845M, XUV 845R)	30 km/h (18.6 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)

ct47125,1708279570643-53-09DEC25

AutoTrac Universal 300 i AutoTrac Controller 300		
Maszyna	Limit wysokiej prędkości jazdy do przodu	Limit niskiej prędkości jazdy do przodu
Ciągniki do upraw rzędowych i gąsienicowe	30 km/h (18.6 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Ciągniki przegubowe	30 km/h (18.6 mph)	1 km/h (0.6 mph)
Opryskiwacze	37 km/h (23.0 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Kombajny	25 km/h (15.5 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Samojezdne sieczkarnie polowe	25 km/h (15.5 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Kosiarki samojezdne	25 km/h (15.5 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Maszyny do zbioru bawełny	25 km/h (15.5 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)

AutoTrac Universal 200		
Maszyna	Limit wysokiej prędkości jazdy do przodu	Limit niskiej prędkości jazdy do przodu
Ciągniki do upraw rzędowych i gąsienicowe	30 km/h (18.6 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Ciągniki przegubowe	30 km/h (18.6 mph)	0.8 km/h (0.5 mph)
Opryskiwacze	37 km/h (23.0 mph)	0.8 km/h (0.5 mph)
Kombajny	25 km/h (15.5 mph)	0.8 km/h (0.5 mph)
Samojezdne sieczkarnie polowe	25 km/h (15.5 mph)	0.8 km/h (0.5 mph)
Kosiarki samojezdne	25 km/h (15.5 mph)	0.8 km/h (0.5 mph)
Maszyny do zbioru bawełny	25 km/h (15.5 mph)	0.8 km/h (0.5 mph)

Sterownik AutoTrac — Raven		
Maszyna	Limit wysokiej prędkości jazdy do przodu	Limit niskiej prędkości jazdy do przodu
Ciągniki do upraw rzędowych i gąsienicowe	31 km/h (19.3 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)
Ciągniki przegubowe	31 km/h (19.3 mph)	1 km/h (0.6 mph)
Kosiarki samojezdne	20 km/h (12.4 mph)	0.5 km/h (0.3 mph)

Limity prędkości jazdy do tyłu

Zintegrowany system AutoTrac		
Maszyna	Jazda do tyłu i dopuszczalny czas	Limit wysokiej prędkości jazdy do tyłu
Ciągniki do upraw rzędowych i gąsienicowe 7R i 8R 7R (od nr ser. 110101) 8R (od nr ser. 160001) 8RT (od nr ser. 923001) 8RX (od nr ser. 801001)	Tak, bez ograniczeń	10 km/h (6.2 mph)
Ciągniki do upraw rzędowych i gąsienicowe 6R, 7R i 8R 7R (nr ser. —110100) 8R (nr ser. —160000) 8RT (nr ser. —923000)	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)
Ciągniki przegubowe	Nie	—
Opryskiwacze	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)
Kombajny	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)
Samojezdne sieczkarnie polowe	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)
Kosiarki samojezdne	Nie	—
Maszyny do zbioru bawełny	Tak, 45 s	5 km/h (3.1 mph)
Gator (XUV 845E, XUV 845M, XUV 845R)	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)

AutoTrac Universal 300 i AutoTrac Controller 300		
Maszyna	Jazda do tyłu i dopuszczalny czas	Limit wysokiej prędkości jazdy do tyłu
Ciągniki do upraw rzędowych i gąsienicowe	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)
Ciągniki przegubowe	Nie	—
Opryskiwacze	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)
Kombajny	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)
Samojezdne sieczkarnie polowe	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)
Kosiarki samojezdne	Nie	—
Maszyny do zbioru bawełny	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)

AutoTrac Universal 200		
Maszyna	Jazda do tyłu i dopuszczalny czas	Limit wysokiej prędkości jazdy do tyłu
Ciągniki do upraw rzędowych i gąsienicowe	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)
Ciągniki przegubowe	Nie	—

AutoTrac Universal 200		
Maszyna	Jazda do tyłu i dopuszczalny czas	Limit wysokiej prędkości jazdy do tyłu
Opryskiwacze	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)
Kombajny	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)
Samojezdne siewczarnie polowe	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)
Kosiarki samojezdne	Nie	—
Maszyny do zbioru bawełny	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)

Sterownik AutoTrac — Raven		
Maszyna	Jazda do tyłu i dopuszczalny czas	Limit wysokiej prędkości jazdy do tyłu
Ciągniki do upraw rzędowych i gąsienicowe	Tak, 45 s	10 km/h (6.2 mph)
Ciągniki przegubowe	Nie	—
Kosiarki samojezdne	Nie	—

ZIDXK1X, 1749542759320-53-23JUN25

osiągnięciu przewidywanego punktu skrętu ponownie rozlegną się dźwięki ostrzegawcze.

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

Ikona urządzenia prognozującego zakręty na mapie

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

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

ct47125, 1708279570255-53-18FEB24

Urządzenie prognozujące zakręty



PC17238—UN—11JUL13

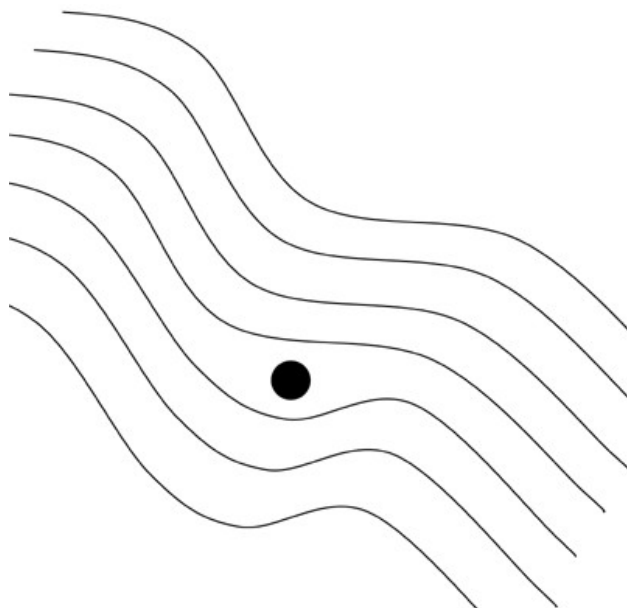
Urządzenie prognozujące zakręty ostrzega operatora o zbliżającym się końcu przejazdu i wyświetla odległość do końca przejazdu w widoku mapy.

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

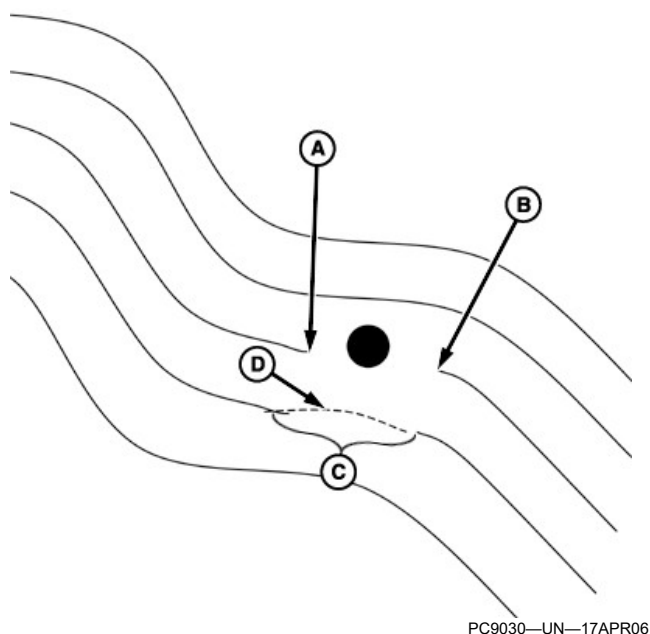
Urządzenie prognozujące zakręty służy wyłącznie do wskazywania punktu skrętu maszyny pracującej w trybie śledzenia równoległego lub AutoTrac, gdy jest ustawiony tryb prostej linii prowadzenia. Urządzenie prognozujące zakręty nie służy do ostrzegania o obrzeżu. Prognozowanie zakrętów jest oparte wyłącznie na poprzednim zachowaniu się maszyny podczas skrętu. Punkty skrętu są również określone, gdy AutoTrac jest wyłączony i błąd kierunku przekracza 45°. Przewidywane skręty będą zbiegać się z granicą pola tylko, jeśli granica jest liniowa i ciągła albo jeśli operator rozpocznie skręt przed lub za granicą.

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

Omijanie przeszkód



PC9029—UN—17APR06



PC9030—UN—17APR06

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

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

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

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

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

przejazdach, jeśli zapis będzie włączony podczas następnego przejazdu.

ct47125,1708279570135-53-18FEB24

Komunikaty odłączenia AutoTrac

Komunikaty odłączenia AutoTrac — przy każdym odłączeniu AutoTrac emitowane są dwa dźwięki, po których występuje ostrzeżenie z informacją o przyczynie odłączenia. Wyświetlane są również komunikaty informujące, dlaczego AutoTrac nie włączył się. Komunikaty odłączenia są wyświetlane przez 7 sekund, a następnie znikają.

Komunikaty odłączenia AutoTrac	
Kod	Komunikat
702752.00	Nic jeszcze nie sprawdzono
702752.01	Poruszono kierownicą
702752.02	Zbyt niska prędkość kół
702752.03	Zbyt duża prędkość kół
702752.04	Nieprawidłowy bieg
702752.05	Zmieniony numer linii prowadzenia
702752.06	GPS nie ma podwójnej częstotliwości
702752.07	SSU ma aktywne kody diagnostyczne
702752.08	Ostatni stan przejściowy w porządku
702752.09	Nieprawidłowe komunikaty GSD
702752.10	Brak prowadzenia równoległego
702752.11	Karta dostępu nieobecna
702752.12	Za duży błąd kursu
702752.13	Za duży błąd odchyłki poprzecznej
702752.14	Przełącznik siedziska rozwarły
702752.15	Za niska temperatura oleju
702752.16	TCM nieobecny
702752.17	Niewłaściwy kod aktywacji
702752.18	Tryb diagnostyczny steruje zaworem
702752.19	Przełącznik hедера kombajnu wyłączony
702752.20	Przełącznik droga / pole kombajnu włączony
702752.21	Napięcie niestabilne
702752.22	AutoTrac jest za długo włączony na wstecznym
702752.23	AutoTrac jest za długo aktywny poniżej progu niskiej prędkości
702752.24	Za wysoka krzywizna
702752.25	Maszyna nie porusza się w kierunku do przodu
702752.26	Niska linia ELX (wyłączenie)
702752.27	Nieprawidłowe dane biegu
702752.28	Nieprawidłowe dane przełącznika przywracania
702752.29	Nieprawidłowy komunikat stacji
702752.30	Przełącznik AutoTrac / naprowadzania na rząd SPFH wyłączony
702752.31	Przełącznik szybkiego zatrzymania samojednej sieczkarni polowej włączony
702752.32	AutoTrac nie włączony
702752.33	Namierzanie linii
702752.34	Śledzenie po linii
702752.35	Nieznany kierunek

702752.36	Przejście do GPS zbyt odległe
702752.37	Poza rzędem
702752.38	Przekroczenie czasu sterowania przez czujnik
702752.39	Nieprawidłowa sekwencja komunikatu
702752.40	Maszyna nie może osiągnąć zadanej krzywizny ścieżki
702752.41	Prędkość maszyny na podstawie GPS jest inna niż prędkość maszyny na podstawie kół
702752.42	Niedopasowanie bieżącej krzywizny
702752.43	Maszyna jest ustawiona na biegu parkowania
702752.44	Przekroczenie czasu komunikatu poleceń dodatkowego kierowania
702752.45	Przekroczenie czasu komunikatu stanu dodatkowego kierowania
702752.46	Nieprawidłowe dane przełącznika siedziska
702752.47	Nieprawidłowe dane VIN
702752.48	Nieprawidłowe dane rozstawu osi
702752.49	Przekroczenie czasu komunikatu info TCM
702752.50	Przekroczenie czasu komunikatu automatyki maszyny
702752.51	Przekroczenie czasu komunikatu zbaczania z trasy i szybkości skrętu maszyny
702752.52	Przekroczenie czasu komunikatu kierunku i prędkości na podstawie kół
702752.53	Przekroczenie czasu danych ścieżki
702752.54	Nieznana awaria zespołu sterującego układu kierowniczego
702752.55	Temperatura AutoTrac Universal poza zakresem
702752.56	AutoTrac jest za długo aktywny w trybie kierowania czterema kołami
702752.57	Maszyna w trybie jazdy bokiem
702752.58	Odmówiono autoryzacji
702752.62	Zarezerwowany
702752.63	Brak działania

ct47125,1708279569946-53-18FEB24

AutoTrac Implement Guidance (pasywne)

Naprowadzanie osprzętu AutoTrac (pasywne) służy do poprawy dokładności w zmieniających się warunkach terenowych, podczas przejazdów po krzywych i w pagórkowatym terenie. Naprowadzanie osprzętu AutoTrac (pasywne) kieruje maszyną w taki sposób, że osprzęt utrzymuje się na linii naprowadzania.

Układ prowadzenia sprzętu AutoTrac wykorzystuje pomiary profilu sprzętu wprowadzone w aplikacji Menedżer sprzętu oraz sygnały GPS z odbiorników maszyny i sprzętu. Te informacje służą do określania położenia odbiornika sprzętu w stosunku do odbiornika maszyny. W oparciu o linię naprowadzania układ prowadzenia sprzętu AutoTrac kieruje maszyną w taki sposób, że sprzęt porusza się po linii naprowadzania. Na skutek tego maszyna może poruszać się poza linią prowadzenia.

Nawigacja do naprowadzania AutoTrac

1. Wybrać Menu.

2. Wybrać zakładkę Aplikacje.

3. Wybrać aplikację Naprowadzanie AutoTrac.



Ikona Ustawienia

PC15305—UN—19MAR13

Wybrać ikonę Ustawienia, aby włączyć naprowadzanie osprzętu AutoTrac (pasywne).

WSKAZÓWKA: Na naprowadzanie sprzętu mogą mieć wpływ zmiany w warunkach terenowych i środowiskowych, a także nieprawidłowa konfiguracja maszyny lub sprzętu.

Wymagania:

WSKAZÓWKA: Rozsiewacze pneumatyczne serii C i rozsiewacze pneumatyczne holowane 1910 z napędem hydraulicznym są kompatybilne z systemem AutoTrac Implement Guidance (pasywnym) i obsługują granice proste oraz zakrzywione i typ linii prowadzenia AutoPath.

- Wyświetlacz uniwersalny G5
- Ważna licencja na naprowadzanie osprzętu
- Odbiornik StarFire zamontowany na maszynie
 - Odbiornik StarFire 3000 z sygnałem SF2 lub RTK
 - Odbiornik StarFire 6000 z sygnałem SF3 lub RTK
 - Odbiornik StarFire 7000/7500 z sygnałem SF-RTK lub RTK
- Odbiornik StarFire zamontowany na osprzęcie
 - Odbiornik StarFire 3000 z sygnałem SF1, SF2 lub RTK
 - Odbiornik StarFire 6000 z sygnałem SF1, SF3 lub RTK
 - Odbiornik StarFire 7000/7500 z sygnałem SF1, SF-RTK lub RTK
- Włączony sygnał udostępniony

WSKAZÓWKA: W przypadku używania odbiorników z różniącymi się siłami sygnału odbiornik maszyny musi mieć silniejszy sygnał.

Wspólny sygnał dla odbiornika sprzętu jest ustawiany automatycznie na włączony.

AutoTrac Implement Guidance w trybie wstecznym

AutoTrac Implement Guidance w trybie wstecznym jest obsługiwany w następujących maszynach:

- Wszystkie maszyny z konfiguracją AT2
- Ciągniki serii 7, 8 i 9 z pojedynczym ciągnionym sprzętem

Zalecana prędkość podczas pracy z AutoTrac Implement Guidance w trybie wstecznym wynosi 3–6 km/h (2–4 mph). W celu uzyskania optymalnej wydajności należy przełączyć z powrotem na tryb do przodu, gdy błędy maszyny i sprzętu wynoszą 13 cm (5 in) lub mniej.

Aby sprawdzić, w której konfiguracji maszyna pracuje, należy przejść do Diagnostyki AutoTrac:

1. Wybrać wykres kołowy AutoTrac.
2. Wybrać opcję Kondycja.
3. Wybrać opcję System AutoTrac.
4. Sprawdzić, czy tryb AutoTrac to AT 2.0.

Zamontowany system AutoTrac Implement Guidance

WSKAZÓWKA: System AutoTrac™ Implement Guidance nie jest kompatybilny z 3-punktowym sprzętem montowanym z tyłu, z wyjątkiem siewnika TT 8022 wykorzystującego nieobrotowy tylny zaczep 3-punktowy.

System automatycznie włącza lub wyłącza się w zależności od położenia podnośnika (podnośnik całkowicie opuszczony to 0%, a całkowicie podniesiony — 100%):

Warunek włączenia: Włącza się, gdy sprzęt jest opuszczony i osiągnie 70% ruchu podnośnika (domyślnie).

Warunek wyłączenia: Wyłącza się, gdy sprzęt jest podniesiony powyżej 85% ruchu podnośnika (domyślnie).

Zasady konfiguracji:

1. Próg włączenia i wyłączenia muszą się różnić o co najmniej 10%.
2. Próg wyłączenia nie może przekraczać 95%.
3. Wartość włączenia (dolny limit) nie może być wyższa niż wartość wyłączenia (górny limit).
4. Wartość wyłączenia (górny limit) nie może być niższa niż wartość włączenia (dolny limit).

ZIDXK1X,1751351942342-53-01JUL25

AutoTrac RowSense

AutoTrac RowSense to rozszerzenie zintegrowanej funkcji AutoTrac używane w przypadku zbioru kukurydzy lub stosowania produktu. Sygnały wysyłane przez czujniki rzędu są zintegrowane z istniejącymi sygnałami AutoTrac, pomagając utrzymać posuwanie się maszyny wzdłuż rzędów. Gdy sygnał z czujników rzędu nie jest wykrywany (np. maszyna przejeżdża przez drogę wodną), stosowane będzie normalne naprowadzanie GPS.

AutoTrac RowSense współpracuje ze wszystkimi istniejącymi metodami śledzenia i większością standardowych systemów do zbioru i stosowania produktów. Wszystkie tryby śledzenia można konfigurować w taki sam sposób, jak ma to miejsce w przypadku AutoTrac korzystającego z sygnału GPS.

Aby zakupić AutoTrac RowSense, należy skontaktować się z dealerem firmy John Deere.

Więcej informacji można znaleźć w instrukcji obsługi AutoTrac RowSense.

Przesuwanie linii prowadzenia

WSKAZÓWKA: Przesuwanie linii prowadzenia wymaga wyświetlacza Premium.

Gdy AutoTrac RowSense jest włączony, linia prowadzenia jest przesuwana automatycznie w taki sposób, aby utrzymać jej wyśrodkowane położenie względem czujników rzędu. Po wybraniu nowego pola lub wyłączeniu AutoTrac RowSense system usuwa wszystkie przesunięcia dla wszystkich ścieżek naprowadzania ustawionych przez AutoTrac RowSense.

Ikony stanu AutoTrac RowSense



Uśpienie (biała ikona)

PC24011—UN—31MAR17

System jest odłączony.



System włączony (zielona ikona)

PC28735—UN—25AUG22

System jest włączony i działa z użyciem czujników rzędu i GPS.



Brak sygnału GPS (żółta ikona)

PC28736—UN—25AUG22

System jest włączony i działa wyłącznie z użyciem danych czujnika rzędu.



PC28737—UN—25AUG22

Brak sygnału czujnika rzędu (pomarańczowa ikona)

System jest włączony i działa wyłącznie z użyciem GPS.

Włączanie czujników rzędu

Po ustaleniu ścieżki początkowej można nacisnąć przełącznik przywracania AutoTrac, gdy maszyna znajdzie się w połowie rozstawu ścieżek i będzie ustawiona pod dopuszczalnym kątem względem rzędów. RowSense naprowadzi maszynę natychmiast, gdy czujniki rzędu będą w stanie określić położenie rzędu.

Zawracanie na obrzeżach przebiega tak samo, jak w przypadku systemu AutoTrac opartego na GPS.

1. Operator zrównuje się ze ścieżką.
2. Nacisnąć przełącznik przywracania, aby ponownie załączyć system AutoTrac.
3. Czujniki rzędu wykrywają położenie rzędu i kierują wzdłuż niego.

Funkcji rozszerzania linii w trybach "Krzywe adaptacyjne", "Określona ścieżka" i "Krzywe AB" można używać do rozszerzania przedłużenia sąsiedniej ścieżki na obrzeża.

Opuszczanie rzędu

Opuszczanie rzędu występuje w przypadku utraty danych z czujników rzędu. AutoTrac pracuje w oparciu o GPS do momentu ponownego pojawienia się danych rzędu. Takie opuszczenie może wystąpić w przypadku wjeżdżania w drogi wodne.

W przypadku opuszczenia rzędu w trybie prostej ścieżki lub ścieżki krzywej AB ścieżka naprowadzania zostaje ponownie wyśrodkowana. Dzięki tej metodzie istnieje większa szansa, że AutoTrac RowSense odnajdzie właściwą linię prowadzenia po drugiej stronie drogi wodnej.

Ręczny RowSense

Wybrać tryb ręczny RowSense, aby użyć czujnika rzędu tylko na hederze. Ręczny RowSense nie wymaga licencji.

Ręczny RowSense jest dostępny w ustawieniach zaawansowanych naprowadzania, jeśli spełnione są następujące warunki:

- Wyświetlacz uniwersalny G5 jest zamontowany w maszynie.
- Wyświetlacz wykrywa maszynę jako samojedzną sieczkarnię polową, maszynę do zbioru bawełny lub zespół żniwny do bawełny.

- Wyświetlacz wykrywa czujniki wykrywacza rzędów na magistrali CAN.

ct47125,1708279569656-53-18FEB24

Wyłączanie systemu AutoTrac, gdy nie jest używany



Ikona Ustawienia

PC15305—UN—19MAR13

UWAGA: Unikać ryzyka odniesienia obrażeń. Zawsze przed wyjazdem na drogę należy wyłączyć (odłączyć i wyłączyć) system AutoTrac.

Główny przełącznik naprowadzania WŁ/WYŁ steruje aplikacją Naprowadzanie.

WAŻNE: Unikać usterek systemu. Przed wyłączeniem wzorca naprowadzania należy anulować wybór dowolnej aktywnej linii prowadzenia na liście linii prowadzenia.

Przycisk WŁ./WYŁ. w module strony pracy tylko włącza i wyłącza AutoTrac i nie wyłącza aplikacji Naprowadzanie.

WSKAZÓWKA: Aplikacja Naprowadzanie jest wyłączona, gdy główny przełącznik naprowadzania jest wyłączony. Dotyczy to wszystkich funkcji wyświetlacza dotyczących naprowadzania.

Główny przełącznik naprowadzania znajduje się w ustawieniach naprowadzania. Wybrać ikonę Ustawienia u góry aplikacji Naprowadzanie.

ct47125,1708279569656-53-18FEB24

Odłączanie i wyłączanie systemu

UWAGA: Przed wjazdem na drogę publiczną wyłącz system naprowadzania, aby uniknąć śmiertelnych wypadków lub poważnych obrażeń.

Odłączanie systemu AutoTrac

Odłączenie systemu AutoTrac następuje przez:

- Obrót kierownicą.
- Zmniejszenie prędkości poniżej 0,5 km/h (0.3 mph).

WSKAZÓWKA: W przypadku niektórych maszyn AutoTrac może działać przy prędkościach nawet tak niskich, jak 0,1 km/h (0.06 mph). Więcej informacji można znaleźć w instrukcji obsługi maszyny.

- Przelącznie przycisku Kierowanie Wł.-Wył. do momentu wyświetlenia Kierowanie Wył. w zakładce Widok naprowadzania lub w aplikacji Naprowadzanie i przejścia AutoTrac na 2/4 wykresu kołowego stanu.
- Opuszczenie przez operatora siedziska na dłużej niż 7 sekund, jeśli używany jest przełącznik siedziska, lub niewykrycie przez monitor aktywności operatora żadnych czynności przez 7 minut.

Gdy system AutoTrac jest włączony, operator może obrócić kierownicą, aby wyłączyć system AutoTrac i kierować ręcznie. Operator może również przełączyć przełącznik trybu drogowego i przywracania do położenia WYŁ., aby odłączyć AutoTrac. Spowoduje to przestawienie AutoTrac do 1/4 wykresu kołowego stanu i uruchomienie 30-sekundowego czasomierza:

- Jeżeli przełącznik zostanie włączony przed upływem 30 sekund, system AutoTrac zostanie włączony z 3/4 wykresu kołowego stanu. Naciśnij przełącznik przywracania, aby ponownie załączyć system AutoTrac.
- Jeżeli przełącznik zostanie włączony po upływie 30 sekund, system AutoTrac zostanie skonfigurowany z 2/4 wykresu kołowego stanu. Przed ponownym załączeniem systemu AutoTrac poprzez naciśnięcie przełącznika przywracania konieczne jest ponowne udostępnienie systemu AutoTrac, aby wyświetlona została ikona 3/4 wykresu kołowego.

WSKAZÓWKA: Przełącznik trybu drogowego i przywracania jest niedostępny w zintegrowanym układzie kierowniczym AutoTrac.

WSKAZÓWKA: Maszyna Gator XUV z roku modelowego 2026 (AT2) jest wyposażona w system obecności operatora monitorujący napięcie pasów bezpieczeństwa. Obecność operatora jest monitorowana przez status pasa bezpieczeństwa; jeśli pas bezpieczeństwa jest odpięty, naprowadzanie AutoTrac zostanie wyłączone.

Wyłączanie systemu AutoTrac

Przełącz przełącznik trybu drogowego i przywracania do położenia WYŁ. w celu przejścia systemu AutoTrac na 1/4 wykresu kołowego stanu.

Aby wyłączyć AutoTrac poprzez wyświetlacze GreenStar:

1. Wybrać przycisk programowy Naprowadzanie.
2. Wybrać kartę Ustawienia naprowadzania.
3. Wybrać menu rozwijane Tryb prowadzenia.

4. Wybrać Kierowanie wyłączone.

Na wyświetlaczu wybrać ikonę Ustawienia na górze aplikacji Naprowadzanie, a następnie przełączyć Naprowadzanie główne na WYŁ.

ZID XK1X, 1749792007505-53-08JUL25

Ustawienia naprowadzania



Ikona Ustawienia

PC15305—UN—19MAR13

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

Naprowadzanie główne

Przelączenie naprowadzania głównego powoduje włączenie/wyłączenie aplikacji naprowadzania.

ct47125, 1708279569355-53-18FEB24

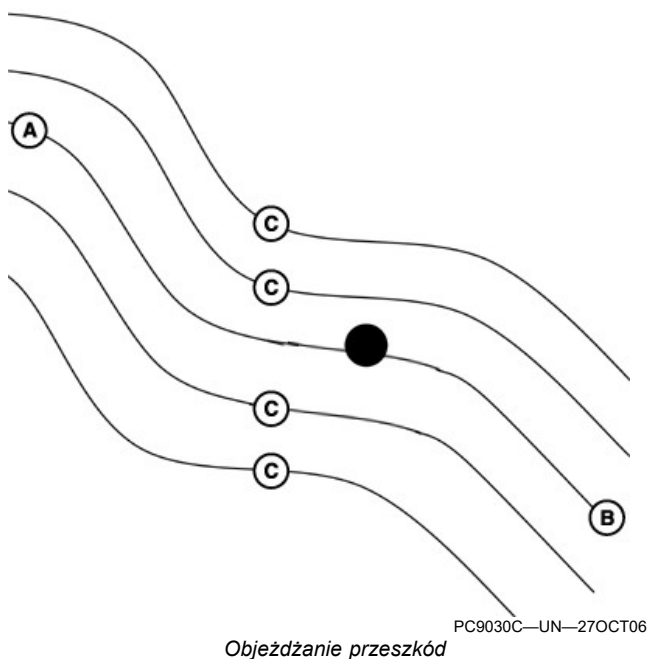
Dźwięki śledzenia

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

WSKAZÓWKA: Dźwięki śledzenia są domyślnie włączone.

ct47125, 1708279569259-53-18FEB24

Zapis prostej ścieżki lub omijanie przeszkód



PC15310—UN—09APR13
Przyciski Krzywa linia i Prosta linia

A—Punkt A
B—Punkt B
C—Przejazdy wygenerowane z linii prowadzenia 0
D—Krzywy odcinek
E—Prosty odcinek

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

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

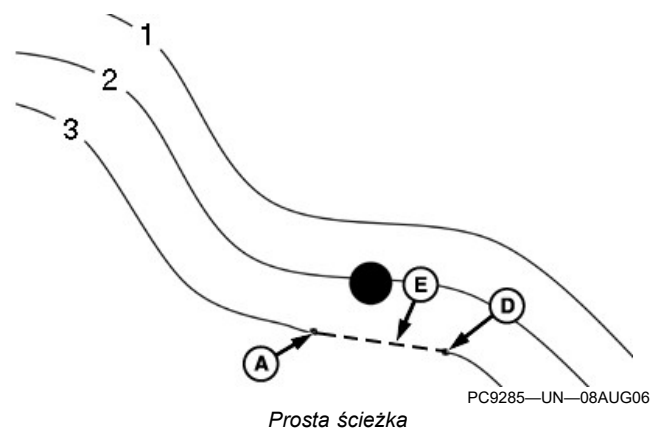
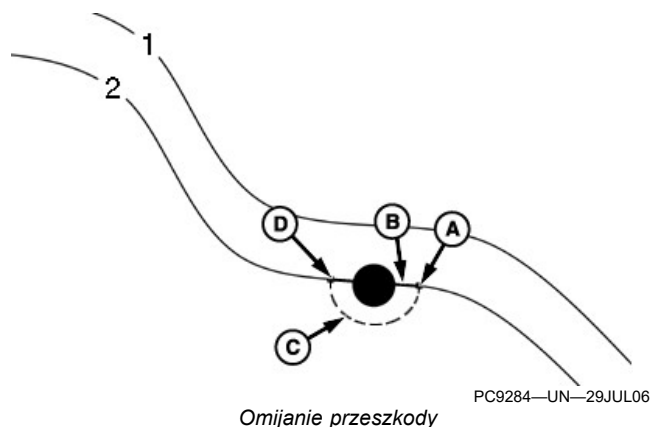
3. Aby zakończyć zapis prostej linii i wznowić zapis krzywej ścieżki, należy nacisnąć przycisk Krzywa linia.

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

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

ct47125,1708279569088-53-18FEB24

Zapis prostej ścieżki w krzywej adaptacyjnej



PC15311—UN—09APR13
Przyciski Krzywa linia i Prosta linia

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

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

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

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

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

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

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

ct47125,1708279568819-53-18FEB24

Obsługa — AutoTrac Turn Automation

AutoTrac Turn Automation



PC28762—UN—25AUG22

AutoTrac Turn Automation

AutoTrac Turn Automation automatyzuje nawroty końcowe w odpowiednio wyposażonych maszynach. Ta automatyzacja pozwala operatorowi skupić się na innych zadaniach zamiast koordynować nawroty końcowe.

Podczas początkowego ustawiania AutoTrac Turn Automation zalecane jest korzystanie z ustawień domyślnych. Ustawienia domyślne zapewniają dobry punkt wyjścia, sprawdzający się w przypadku wielu konfiguracji maszyn i sprzętów. W przypadku niektórych konfiguracji może zachodzić potrzeba wyregulowania ustawień zaawansowanych AutoTrac Turn Automation w celu uzyskania optymalnej wydajności. Na przykład wartości maksymalnego promienia skrętu i maksymalnego kąta skrętu mogą wymagać regulacji, jeśli szerokość ciągnika wzrosła na skutek zastosowania potrójnych opon albo jeśli promień skrętu zmienił się na skutek wyregulowania ograniczników skrętu.

Nawigacja do AutoTrac Turn Automation

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację AutoTrac Turn Automation.

Mapowanie

Moduł mapy AutoTrac Turn Automation wyświetla informacje na temat zbliżających się skrętów, takie jak odległość do skrętu oraz kierunek skrętu. Skorzystać z pomocy ekranowej, aby uzyskać więcej informacji na temat aplikacji Mapowanie.

Zgodność AutoTrac Turn Automation

AutoTrac Turn Automation jest zgodna z następującymi wyświetlaczami i odbiornikami:

WSKAZÓWKA: Zaktualizować oprogramowanie do najnowszej wersji.

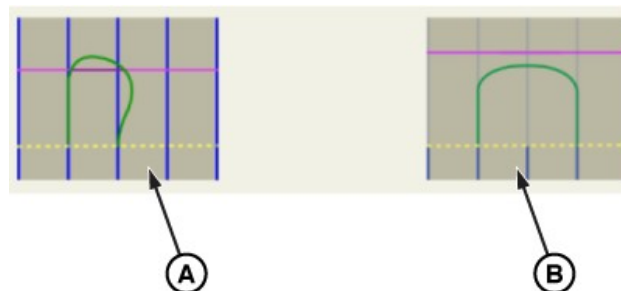
- Wyświetlacz 4600 CommandCenter
- Wyświetlacz uniwersalny 4640
- Wyświetlacz CommandCenter G5
- Wyświetlacz uniwersalny G5
- Odbiornik StarFire 3000
- Odbiornik StarFire 6000
- Odbiornik StarFire 7000

- Odbiornik StarFire 7500

AutoTrac Turn Automation jest niezgodna z następującymi wyświetlaczami:

- CommandCenter 4200
- CommandCenter 4600 z procesorem w wersji 1
- Wyświetlacz uniwersalny 4240
- Oryginalny wyświetlacz GreenStar
- Wyświetlacz GreenStar 2 1800
- Wyświetlacz GreenStar 2 2600
- Wyświetlacz GreenStar 3 2630 w przypadku używania z CommandCenter 4600 lub wyświetlaczem uniwersalnym 4640

Zalecenia dotyczące pominięcia skrętu



PC613045—UN—20FEB24

Zalecenia dotyczące pominięcia skrętu

- A—Bez pominięcia
B—Pomiń skręt

AutoTrac Turn Automation sugeruje pominięcie skrętu w razie potrzeby, gdy rozstaw ścieżek jest mniejszy niż minimalna średnica skrętu maszyny. Ta funkcja jest stosowana tylko wtedy, gdy wybrane są skręty typu U.

Wybrać OK w komunikacie Zalecenie pominięcia skrętu, aby zaakceptować pominięcie skrętu. Zamknąć komunikat lub wybrać Anuluj, aby odrzucić zalecenie i kontynuować bez pominięcia skrętu.

WSKAZÓWKA: Wybory są zachowywane podczas zimnych rozruchów i restartów programowych.

WSKAZÓWKA: Zalecenie powinno pojawić się ponownie w przypadku zmiany pól i gdy rozstaw ścieżek jest mniejszy niż średnica skrętu.

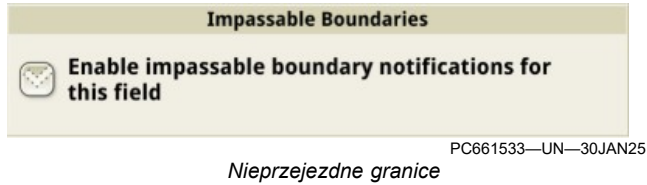
Inteligentne ustawianie rozmiaru skrętu:

Gdy rozstaw ścieżek jest równy lub większy niż minimalna średnica skrętu maszyny, aplikacja zaplanuje wydajny skręt typu U.

Gdy rozstaw ścieżek jest mniejszy niż minimalna średnica skrętu maszyny, kształt skrętu będzie kształtem żarówki, który zajmuje więcej miejsca.

WSKAZÓWKA: W przypadku zaakceptowania pominięcia skrętu aplikacja ignoruje funkcję inteligentnego ustawiania rozmiaru skrętu.

Nieprzejezdne granice



Ostrzeżenie o nieprzejezdnych granicach można wyłączyć przez zaznaczenie pola wyboru w ustawieniach zaawansowanych systemu AutoTrac Turn Automation. To pole wyboru umożliwia ustawienie domyślnego stanu (ostrzeżenie włączone) w następujących warunkach:

- Zmiana pola
- Operator poza siedziskiem
- Wyłączenie i włączenie stacyjki

ch177nn,1740569992622-53-26FEB25

AutoTrac Turn Automation ciągnika

Należy używać AutoTrac Turn Automation z iTEC w celu zautomatyzowania wielu zadań w kabinie. Ta automatyka pozwala operatorom na poświęcenie więcej uwagi sprzętowi i wykonywanym zadaniom, a mniej mechanicznej stronie obsługi sprzętu.

Wymagania do działania

- Funkcja AutoTrac Turn Automation musi być aktywowana.
- Automatyka skrętu musi być włączona.
- Przełącznik główny iTEC musi być włączony.

WSKAZÓWKA: Aplikacja AutoTrac Turn Automation jest niezgodna ze ścieżkami dostępu maszyny.

WSKAZÓWKA: Aby używać aplikacji AutoTrac Turn Automation z krzywymi AB, krzywe te muszą zostać zarejestrowane od jednego końca pola do przeciwnego (pomiędzy obrzeżami). Nawroty końcowe nie zostaną wygenerowane, jeśli krzywe AB nie zostaną prawidłowo zarejestrowane.

- Muszą być wybrane proste linie prowadzenia, krzywe AB lub AutoPath.
- Sekwencje obrzeża muszą być zdefiniowane.
- Informacje o granicy pola muszą być kompletne.
- Wymagania profilu sprzętu muszą być spełnione.
- Wymagania profilu maszyny muszą być spełnione.
- Skręt typu ósemka może być włączony (opcjonalnie).

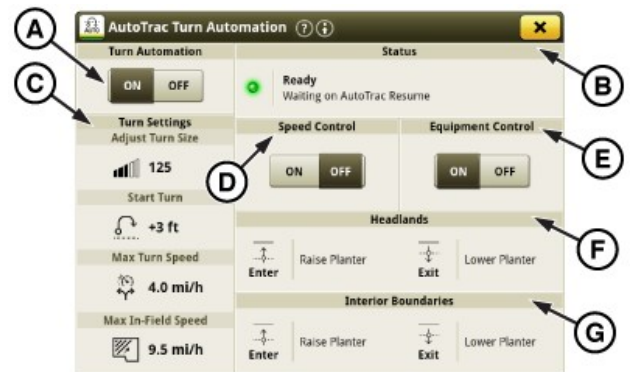
Automatyka skrętu AutoTrac zawiera zaawansowane naprowadzanie i sterowanie prędkością, funkcje systemu zarządzania sprzętem (IMS) i funkcje iTEC. W przypadku używania automatyki skrętu AutoTrac w ciągnikach z IMS albo niektórych ciągnikach z iTEC trzeba wyłączyć IMS lub iTEC ciągnika. Za pomocą poniższej tabeli określić, czy iTEC ciągnika musi być wyłączony.

Model maszyny	Numer seryjny
6R	-20100
7R	-10001
8R	-67001
8RT	-909001
9R	-10000
9RT	-904000

WSKAZÓWKA: Jeśli IMS lub iTEC jest włączony, przełącznik główny iTEC na wyświetlaczu uniwersalnym G5 zostanie automatycznie wyłączony i nie będzie można przeprowadzić konfiguracji automatyki skrętu AutoTrac.

W zależności od maszyny należy wyłączyć IMS lub iTEC ciągnika albo w pozycji iTEC w CommandCenter albo na prawej konsoli. Aby ponownie użyć systemu IMS lub iTEC w CommandCenter, należy wyłączyć automatykę skrętu AutoTrac i iTEC na wyświetlaczu uniwersalnym G5.

Ustawienia AutoTrac Turn Automation ciągnika



PC620657—UN—17MAY24

Strona ustawień AutoTrac Turn Automation ciągnika

- A—Automatyka skrętu
- B—Status
- C—Ustawienia skrętu
- D—Sterowanie prędkością
- E—Sterowanie sprzętem
- F—Obrzeża
- G—Granice wewnętrzne

Turn Automation (A) — ustawić w pozycji WŁ., aby włączyć aplikację AutoTrac Turn Automation.

WSKAZÓWKA: W przypadku maszyn z iTEC włączenie AutoTrac Turn Automation włącza również funkcję iTEC. Jeżeli operator wyłączy iTEC, spowoduje to również wyłączenie AutoTrac Turn Automation

Status (B) — zapewnia operatorowi wizualny wgląd w status automatyki.



- Szara kontrolka LED (automatyka WYŁ.) — główny przełącznik automatyki skrótu jest WYŁĄCZONY.
- Pomarańczowa kontrolka LED (niegotowy) — jedno lub większa liczba wymagań automatyki skrótu nie zostało spełnionych.
- Czerwona kontrolka LED (wykryto błąd) — wykryto błąd w systemie.
- Zielona kontrolka LED (gotowy) — automatyka skrótu jest gotowa. Naciśnięcie przełącznika przywracania w celu włączenia.
- Niebieska kontrolka LED (aktywny) — system działa.

Ustawienia skrótu (C) — umożliwiają szybki podgląd wartości różnych ustawień związanych z Turn Automation.

Regulator szybkości (D) — wyłączyć Regulator szybkości, aby ręcznie sterować prędkością maszyny.

WSKAZÓWKA: Nie używać sterowania prędkością, jeśli inne aplikacje lub funkcje maszyny również korzystają z tej funkcji.

WSKAZÓWKA: Wyświetlacz pokazuje komunikat ostrzegawczy przed wykonaniem skrótu, nakazujący operatorowi zmniejszenie prędkości w celu uzyskania bezpiecznego i dokładnego skrótu.

Sterowanie sprzętem (E) — wyłączyć Sterowanie sprzętem, aby umożliwić działanie funkcji Turn Automation bez konfiguracji systemu iTEC™.

Obrzeża (F) — wybrać obszar tekstowy, aby zmodyfikować sekwencje wyzwalane dla obrzeży.

WSKAZÓWKA: Jeśli granice wewnętrzne są wyszarzone, oznacza to, że na polu nie ma granic wewnętrznych. Aby uzyskać dostęp do ustawień, należy przejechać przez granicę wewnętrzną.

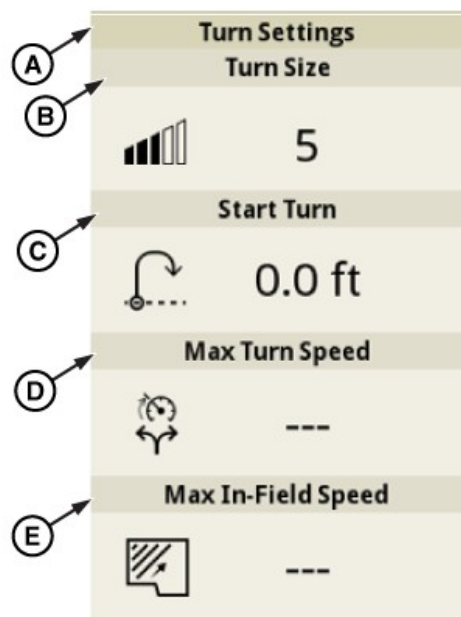
Granice wewnętrzne (G) — wybrać obszar tekstowy,

aby zmodyfikować sekwencje wyzwalane dla granic wewnętrznych.

WSKAZÓWKA: Jeśli granice wewnętrzne są wyszarzone, oznacza to, że na polu nie ma granic wewnętrznych. Aby uzyskać dostęp do ustawień, należy przejechać przez granicę wewnętrzną.

WSKAZÓWKA: Aby uzyskać szczegółowe informacje na temat Turn Automation, patrz pomoc ekranowa AutoTrac Turn Automation.

Ustawienia skrótu



Ustawienia skrótu

PC613043—UN—12FEB24

- A—Ustawienia skrótu
- B—Rozmiar skrótu
- C—Rozpoczęcie skrótu
- D—Maksymalna prędkość skrótu
- E—Maks. prędkość w polu

Ustawienia skrótu (A) — umożliwiają szybki podgląd wartości różnych ustawień związanych z Turn Automation.

Rozmiar skrótu (B) — umożliwia regulację kształtu ścieżki skrótu. Mniejsza liczba spowoduje mniejszy skręt i odwrotnie.

Rozpoczęcie skrótu (C) — reguluje ścieżkę skrótu, tak aby zaczynała się przed minięciem albo po minięciu granicy obrzeża.

WSKAZÓWKA: Jeśli prędkość maszyny zostanie zmieniona ręcznie podczas aktywnego działania AutoTrac Turn Automation, ustawienia automatyki prędkości dla maksymalnej prędkości skrętu i maksymalnej prędkości w polu nie będą używane do funkcji sterowania prędkością. Jednak AutoTrac Turn Automation pozostanie aktywna i będzie kontynuować wykonywanie zaawansowanych funkcji naprowadzania w skłęcie, systemu zarządzania osprzętem (IMS) oraz iTEC™.

WSKAZÓWKA: Maksymalna prędkość skrętu nie powoduje zastąpienia ustawionej prędkości ciągnika. Maksymalna prędkość, z jaką maszyna może pracować przy użyciu AutoTrac Turn Automation, stanowi niższą z dwóch wartości.

Maks. prędkość skrętu (D) — reguluje maksymalną prędkość, z jaką maszyna może jechać podczas skrętu.

WSKAZÓWKA: Maksymalna prędkość w polu nie powoduje zastąpienia ustawionej prędkości ciągnika. Maksymalna prędkość, z jaką maszyna może pracować przy użyciu AutoTrac Turn Automation, stanowi niższą z dwóch wartości.

Maks. prędkość w polu (E) — reguluje maksymalną prędkość maszyny, gdy nie znajduje się ona na obrzeżu.

Zgodność z ciągnikami John Deere:

AutoTrac Turn Automation ciągnika jest zgodna z następującymi ciągnikami John Deere:

WSKAZÓWKA: Modele 8x30T i 9x30T są niezgodne z AutoTrac Turn Automation.

- 6R FT4 (IVT i iTEC)
- 7M (CQT) od roku modelowego 2024
- 7R FT4 (IVT, CQT i e23)
- 8R, 8RT FT4 (EVT, IVT, PST 16 i e23)
- 8RX (EVT, IVT i e23)
- 9R, 9RX, 9RT FT4 (e18)
- 6R IT4 (IVT i iTEC)
- 7R IT4 (IVT i CQT)
- 8R, 8RT IT4 (IVT i PST 16)
- 9R, 9RT IT4 (PST 18)
- 8x30 (IVT i PST 16)
- 9x30 (PST 18)

IVT (przekładnia bezstopniowa)

CQT (przekładnia CommandQuad II)

PST (przekładnia PowerShift)

e18 (18-biegowa przekładnia PowerShift z Efficiency Manager)

e23 (23-biegowa przekładnia PowerShift z Efficiency Manager)

Zgodność z siewnikami pneumatycznymi holowanymi

Funkcja AutoTrac Turn Automation ciągnika jest zgodna z następującymi siewnikami pneumatycznymi:

- Seria C
- 1910 z napędem hydraulicznym

Kompatybilność ze sprzętem

AutoTrac Turn Automation ciągnika nie jest zgodna z następującymi sprzętami:

- Sprzęty zawieszane z przodu
- Wiele sprzętów holowanych szeregowo, gdy element roboczy nie jest podłączony bezpośrednio do ciągnika

Wzorce skrętu ciągnika

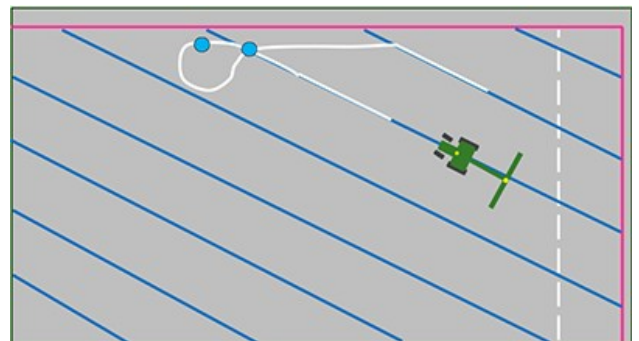
Skręt typu ósemka

WSKAZÓWKA: Zakręt typu ósemka jest włączony w legendzie mapy AutoTrac Turn Automation w aplikacji Mapowanie.

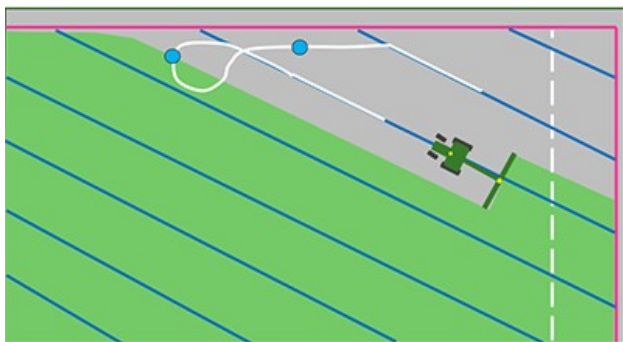
Zakręt typu ósemka jest używany, gdy pole posiada górną/dolną granicę i ścieżki ustawione pod kątem. Zakręt jest ustawiony wewnątrz granicy na połowę szerokości sprzętu, tak aby utrzymać sprzęt wewnątrz granicy. Maszyna automatycznie przełącza się na zakręt typu U, jeśli kąt linii naprowadzania w stosunku do obrzeża przekracza 45° i przełącza się z powrotem na zakręt typu ósemka, gdy kąt wynosi 45° lub mniej.

Zakręt typu ósemka jest zgodny z prostą ścieżką.

W razie wybrania opcji Maksymalne pokrycie na zakrętach synchronizuje ona ustawienia iTEC z pokryciem. Sekwencje iTEC są ustawiane w miejscach rozpoczęcia i zakończenia pokrycia. To ustawienie włącza się na stronie Informacje i ustawienia.



Maksymalne pokrycie na zakrętach — WYŁĄCZONE



PC28851—UN—08MAY23

Maksymalne pokrycie na zakrętach — WŁĄCZONE

A—Pokrycie jest WYŁ.

B—Pokrycie jest WŁ.

Aby uzyskać szczegółowe informacje na temat skrętu typu ósemka, patrz pomoc ekranowa AutoTrac Turn Automation.

ch177nn,1707730259045-53-18SEP25

AutoTrac Turn Automation kombajnu

AutoTrac Turn Automation kombajnu automatyzuje tylko nawroty końcowe. AutoTrac Turn Automation kombajnu nie steruje prędkością ani innymi funkcjami maszyny.

System AutoTrac Turn Automation jest zgodny ze zintegrowanym AutoTrac i RowSense.

Wymagania do działania

- Funkcja AutoTrac Turn Automation musi być aktywowana.
- Automatyka skrętu musi być włączona.
- Musi być wybrana prosta linie prowadzenia lub AutoPath.
- Informacje o granicy pola muszą być kompletne.
- Wymagania profilu maszyny muszą być spełnione.
- Spiralne skręty mogą być włączone (opcjonalnie).

Po zakończeniu przejazdu AutoTrac Turn Automation jest wyłączana przed skrętem, jeśli ślimak wyładowczy jest aktywny lub wysunięty.

WSKAZÓWKA: UWAGA: Ślimak wyładowczy można wysunąć, jeśli ta funkcja jest włączona w ustawieniach zaawansowanych.

Ustawienia AutoTrac Turn Automation kombajnu



A



B

PC29160—UN—01JUN23

Ustawienia AutoTrac Turn Automation kombajnu

- Agresywność (A)** — reguluje kształt ścieżki skrętu.
- Rozpoczęcie skrętu (B)** — reguluje ścieżkę skrętu, tak aby zaczynała się przed minięciem albo po minięciu granicy obrzeża.

Automatyka podnoszenia/opuszczania hedera



Header Raise/Lower Automation

PC661531—UN—29JAN25

Automatyka podnoszenia/opuszczania hedera

Automatyka podnoszenia/opuszczania hedera współpracuje z AutoTrac Turn Automation w celu automatycznego podnoszenia i opuszczania hedera podczas wjazdów i wyjazdów na obszar pokrycia lub w obręb granic w terenie.

Po włączeniu obu funkcji i spełnieniu wymagań wstępnych nacisnąć przycisk aktywacji (2 lub 3) na wielofunkcyjnej dźwigni sterującej, aby włączyć automatykę podnoszenia/opuszczania hedera.

WSKAZÓWKA: Więcej informacji na temat automatyki podnoszenia/opuszczania hedera zawiera pomoc ekranowa i/lub instrukcja obsługi zgodnego kombajnu.

Zgodność AutoTrac Turn Automation kombajnu

AutoTrac Turn Automation kombajnu jest zgodna z następującymi kombajnami:

Kombajny John Deere	Rok modelowy
Seria S600	2012–2017
Seria S540 i S550	2012 i nowsze
Seria T	2012 i nowsze
Seria W	2012 i nowsze
Seria S 700	2017 - 2024
Seria S4	2027 i nowsze
Seria S7	2025 i nowsze
Seria X	Wszystko

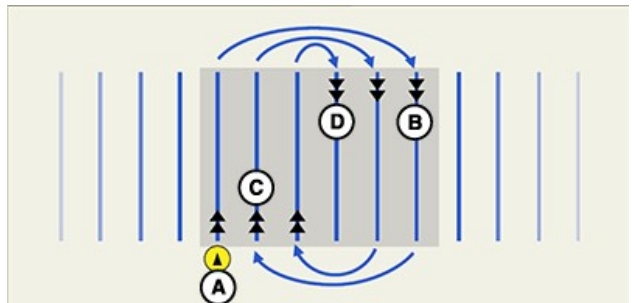
Wzorce nawrotów

WSKAZÓWKA: Wzorce nawrotów określają, który przejazd należy przejechać w zależności od pokrycia. Jeśli przejazd jest w większości pokryty, kombajn pominie przejazd i przejdzie do następnego przejazdu.

WSKAZÓWKA: Gdy wiele maszyn pracuje na tym samym terenie, można użyć współdzielonego pokrycia do określenia następnego przejazdu, aby uniknąć nakładania się.

AutoTrac Turn Automation kombajnu może wykonywać dwa skrzyty spiralne:

1. **Spiralnie do wewnątrz** — podczas skrzytu spiralnego do wewnątrz kombajn zawsze skręca w prawo. Liczba pominięć jest rozmiarem terenu minus 2. Po zakończeniu pracy liczba pominięć stopniowo spada do zera. W tym przykładzie rozmiar terenu jest ustawiony na 6, co skutkuje maksymalnie 4 pominięciami. Od punktu początkowego (A) kombajn ukończy początkowy przejazd, pominie 4 przejazdy i ukończy przejazd piąty (B). Kombajn pomija 3 przejazdy i kończy następny przejazd (C) we wzorcu. Kombajn nadal wykonuje skrzyty do wewnątrz, aż do zakończenia każdego przejazdu. Po wykonaniu końcowego nawrotu (D) maszyna domyślnie ustawia się na przejazd prosty. Operator przechodzi do następnego pola i kontynuuje wybrany wzorec.

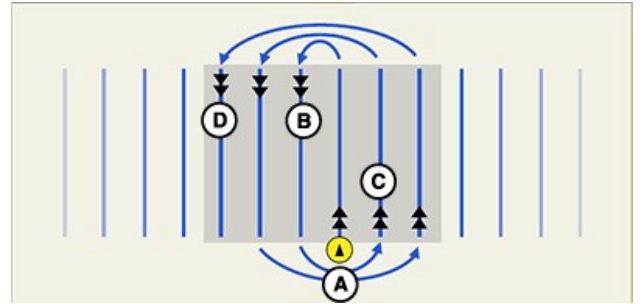


PC29159—UN—01JUN23
Skręt spiralny do wewnątrz w terenie o rozmiarze 6

A—Punkt początkowy
B—Przejazd piąty
C—Następny przejazd
D—Końcowy nawrót

2. **Spiralnie na zewnątrz** — kombajn rozpocznie pracę na środku terenu i będzie nawracać po spirali, zawsze skręcając w lewo. Rozmiar terenu określa maksymalną liczbę pominięć. Podczas nawracania spiralnego na zewnątrz liczba pominięć zaczyna się od zera. Podczas przejazdów liczba pominięć zwiększa się stopniowo, aż do osiągnięcia maksymalnej liczby pominięć. W tym przykładzie rozmiar terenu wynosi 6 i zaczyna się od 0 pominięć. Kombajn przechodzi od punktu początkowego (A) w górę rzędu i przejeżdża w dół sąsiedniego przejazdu w lewo (B). Gdy kombajn osiągnie koniec drugiego przejazdu (B), liczba pominięć wzrasta o jeden,

umożliwiając kombajnowi pominięcie ukończonego rzędu i przemieszczenie się w górę najbliższego nieobrobionego przejazdu (C). Kombajn będzie nadal skręcać na zewnątrz, aż do zakończenia żądanej liczby przejazdów. Po wykonaniu końcowego nawrotu (D) maszyna domyślnie ustawia się na przejazd prosty. Operator przechodzi do następnego pola i kontynuuje wybrany wzorec.



PC29158—UN—01JUN23
Przykład spirali na zewnątrz

A—Punkt początkowy
B—Drugi rząd
C—Trzeci rząd
D—Końcowy nawrót

ZIDXK1X,1770807759185-53-18FEB26

System AutoTrac Turn Automation opryskiwacza

Wymagania do działania

System AutoTrac Turn Automation opryskiwacza jest dostępny na następujących wyświetlaczach z licencją zaawansowaną systemu automatyki 4.0 lub G5:

- Wyświetlacz uniwersalny 4640
- Wyświetlacz 4600 CommandCenter
- Wyświetlacz uniwersalny G5/G5^{Plus}
- Wyświetlacz CommandCenter G5/G5^{Plus}

Następujące typy linii prowadzenia są obsługiwane w przypadku systemu AutoTrac Turn Automation opryskiwacza:

- Prosta linia prowadzenia
- AutoPath (rzędy)
- AutoPath (granice)

WSKAZÓWKA: Podczas wjazdu na obrzeże i wyjazdu z pola system ustawia wartość Prawda dla znacznika Poza uprawą na przecięciu obrzeża ze środkiem osi przedniej maszyny.

Podczas wyjazdu z obrzeża i wjazdu na pole system ustawia wartość Fałsz dla znacznika Poza uprawą na przecięciu obrzeża ze środkiem osi przedniej maszyny.

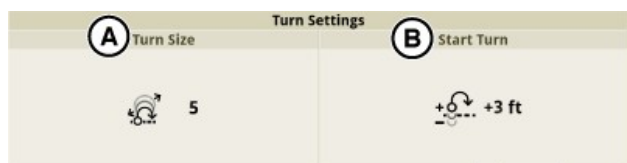
Następujące funkcje nie są dostępne w przypadku systemu AutoTrac Turn Automation opryskiwacza:

- Sterowanie prędkością
- Konfiguracja sekwencji
- Ustawienia prędkości jazdy w polu i prędkości skrętu
- Krzywe AB, krzywe adaptacyjne i okręgi

Ustawienia systemu AutoTrac Turn Automation opryskiwacza

WSKAZÓWKA: Po włączeniu system AutoTrac Turn Automation opryskiwacza przechodzi w stan gotowości bez ustawień regulacji szybkości lub konfiguracji sekwencji.

Ustawienia skrętu — prosta linia prowadzenia



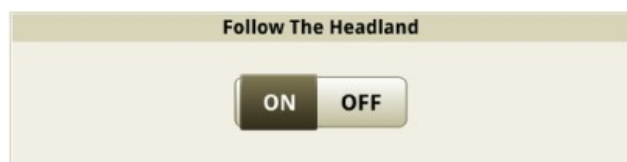
PC661530—UN—29JAN25

Ustawienia skrętu — prosta linia prowadzenia

Rozmiar skrętu (A): Reguluje kształt ścieżki skrętu. Mniejsza liczba spowoduje mniejszy skręt i odwrotnie.

Rozpoczęcie skrętu (B): Reguluje ścieżkę skrętu, tak aby zaczynała się przed minięciem albo po minięciu granicy obrzeża.

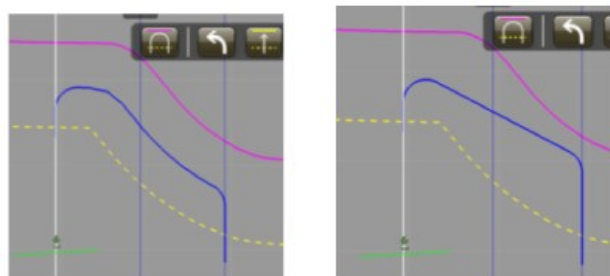
Podążanie za obrzeżem



PC662153—UN—17FEB25

Podążanie za obrzeżem

Funkcja podążania za obrzeżem jest to ustawienie zaawansowane dostępne tylko wtedy, gdy stosuje się tryb naprowadzania Prosta linia prowadzenia.



(A)

(B)

PC661535—UN—02FEB25

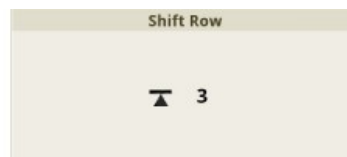
Podążanie za obrzeżem

A—Podążanie za obrzeżem WŁĄCZONE
B—Podążanie za obrzeżem WYŁĄCZONE

Gdy ta opcja jest włączona, maszyna podąża za krzywizną obrzeża, na którym występują krzywe. Gdy ta opcja jest wyłączona, maszyna porusza się po najkrótszej (prostej) ścieżce na obrzeżu, a nie za krzywizną (jeśli taka występuje). Funkcja podążania za obrzeżem jest domyślnie Włączona. Wybór przełącznika jest zapamiętywany nawet po wyłączeniu stacji.

WSKAZÓWKA: Funkcja podążania za obrzeżem jest dostępna tylko wtedy, gdy stosuje się tryb naprowadzania Ścieżka prosta.

Ustawienia skrętu — AutoPath (rzędy)



PC659264—UN—29JAN25

Przesunięcie rzędu

W przypadku używania funkcji AutoPath (rzędy) ustawienie Przesunięcie rzędu powoduje przesunięcie określonych rzędów z bieżącego przejazdu AutoPath na obrzeżu. Przesunięcie rzędu umożliwia wybór kierunku przesunięcia (do wewnątrz lub na zewnątrz) oraz liczby rzędów do przesunięcia.

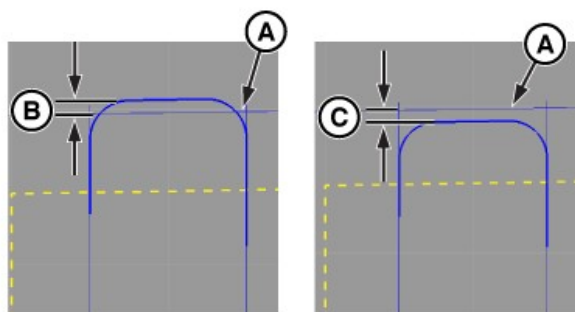
Ustawienia skrętu — AutoPath (granice)



PC661529—UN—29JAN25

Przesunięcie rozpoczęcia skrętu

Przesunięcie rozpoczęcia skrętu to miejsce, w którym maszyna rozpoczyna automatyczny skręt w odniesieniu do śledzenia według granicy AutoPath.



(B)

(C)

PC662154—UN—20FEB25

Przesunięcie rozpoczęcia skrętu

A—Śledzenie według granicy AutoPath

B—Przesunięcie dodatnie

C—Przesunięcie ujemne

Przesunięcie dodatnie (B) oznacza, że maszyna wykonuje skręt po śledzeniu według granicy AutoPath (A). Przesunięcie ujemne (C) oznacza, że maszyna wykonuje skręt przed śledzeniem według granicy AutoPath (A).

Zakres wartości przesunięcia rozpoczęcia skrętu wynosi od +100 do –100 i reguluje się go w krokach co 0,3 m (1 ft).

Zgodność systemu AutoTrac Turn Automation opryskiwacza

Opryskiwacz samojezdny John Deere	Model
400R	408R, 410R i 412R
600R	612R i 616R
Hagie	ST12S, ST16S i ST20S (rok modelowy 2022 i nowsze)

Opryskiwacz zaczepiany John Deere	Model
800R	800R

Wzorce nawrotów

System AutoTrac Turn Automation opryskiwacza obsługuje tylko manewry zawracania.

ch177nn,1740570144512-53-26FEB25

Obsługa — John Deere Machine Sync

Machine Sync



Machine Sync

PC28763—UN—25AUG22

John Deere Machine Sync umożliwia zsynchronizowane ruchy zgodnych maszyn. Machine Sync wykorzystuje system AutoTrac w celu prowadzenia pojazdu podążającego do położenia początkowego określonego w odniesieniu do pojazdu prowadzącego. Pojazd podążający zachowuje to położenie podczas pracy. Machine Sync utrzymuje przesunięcie liniowe i boczne pomiędzy pojazdami prowadzącym i podążającym za pomocą informacji uzyskanych z odbiorników StarFire. Informacje są przesyłane bezprzewodowo pomiędzy maszynami za pomocą modemu JDLINK na każdej maszynie.

Machine Sync nie wykorzystuje komunikacji komórkowej.

Nawigacja do Machine Sync

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Machine Sync.

Wymagania

Aby możliwe było działanie Machine Sync, muszą być spełnione następujące wymagania:

Wymagania sieciowe

Machine Sync wymaga przekazywania informacji pomiędzy pojazdem prowadzącym i podążającym. Zarówno pojazd prowadzący, jak i podążający muszą być połączone do tej samej sieci bezprzewodowej. W pojeździe prowadzącym można utworzyć sieć w aplikacji Machine Sync albo aplikacji Ustawienia bezprzewodowe. Pojazd podążający łączy się do sieci pojazdu prowadzącego za pomocą aplikacji Machine Sync.

Aby uzyskać szczegółowe informacje na temat ustawień sieci i łączenia z siecią bezprzewodową, patrz aplikacja Ustawienia bezprzewodowe.

Wymagania dotyczące pojazdu prowadzącego

WSKAZÓWKA: Zaktualizować oprogramowanie do najnowszej wersji.

- Maszyna musi być wyposażona w wyświetlacz 4. generacji lub wyświetlacz uniwersalny G5.
- Maszyna musi być wyposażona w odbiornik StarFire 6000, StarFire 7000 lub StarFire 7500 ze współdzielonym sygnałem.

- Maszyna musi posiadać modem JDLINK.
 - Połączenie JDLINK Boost jest obsługiwane.
- Maszyna musi posiadać zainstalowany dodatkowy zestaw anteny.
- Maszyna musi posiadać odpowiednią licencję.

Wymagania dotyczące pojazdu podążającego

WSKAZÓWKA: Zaktualizować oprogramowanie do najnowszej wersji.

- Maszyna musi być ciągnikiem.
- Maszyna musi być wyposażona w CommandCenter G5, wyświetlacz uniwersalny G5 lub wyświetlacz 4. generacji.
- Maszyna musi być wyposażona w odbiornik StarFire 6000, StarFire 7000 lub StarFire 7500 ze współdzielonym sygnałem.
- Maszyna musi posiadać modem JDLINK.
- Maszyna musi posiadać zainstalowany dodatkowy zestaw anteny.
- Maszyna musi posiadać odpowiednią licencję.
- Maszyna musi mieć aktywację Tractor Implement Automation.

WSKAZÓWKA: Należy skontaktować się z dealerem John Deere w celu aktywacji Tractor Implement Automation.

Przed przystąpieniem do użytkowania Machine Sync

Aplikacja Menedżer sprzętu

Sprawdzić, czy informacje o maszynie, w tym pomiary i przesunięcia, są prawidłowe i wprowadzone w wyświetlacz.

Prowadzący

- Sprawdzić, czy ustawienia maszyny i sprzętu są prawidłowe.

Maszyna podążająca

- Sprawdzić, czy typ maszyny to ciągnik.
- Sprawdzić, czy przesunięcia maszyny są prawidłowe.

Aplikacja AutoTrac

WAŻNE: John Deere Machine Sync nie obsługuje krzywych o zakrzywieniu ponad 0,5° na metr.

Jeśli pojazd prowadzący jedzie po ostrym zakręcie lub zmienia kierunek, pojazd podążający nie ma możliwości śledzenia i Machine Sync wyłącza się. Gdy Machine Sync zostaje wyłączona, rozlega się sygnał dźwiękowy, a następnie jest wyświetlany komunikat z informacją o przyczynie dezaktywacji.

WSKAZÓWKA: Przed zmianą jakichkolwiek ustawień AutoTrac lub Machine Sync zapisz bieżące wartości.

Prowadzący

WSKAZÓWKA: System utrzymuje stan maszyny prowadzącej w systemie John Deere Machine Sync po przełączeniu stacyjki bez wysyłania monitu do maszyny podążającej z żądaniem pozostawienia funkcji John Deere Machine Sync w stanie włączonym.

- John Deere Machine Sync może działać z dowolną dostępną metodą naprowadzania AutoTrac.
- AutoTrac nie jest wymagany dla pojazdu prowadzącego.

Maszyna podążająca

WSKAZÓWKA: System wysyła monit do maszyny podążającej z żądaniem pozostawienia funkcji John Deere Machine Sync w stanie włączonym tylko wtedy, gdy była ona włączona po ostatnim wyłączeniu i ponownym włączeniu stacyjki.

WSKAZÓWKA: Przełącznik wykorzystania systemu John Deere Machine Sync jest ustawiony domyślnie w pozycji WŁĄCZONEJ przy monicie.

- Przed użyciem John Deere Machine Sync należy wykonać regulację precyzyjną ustawień kierowania do przodu AutoTrac dla każdej maszyny z osobna.

Aplikacja Udostępnianie

Aplikacja Udostępnianie zapewnia dodatkowe przenoszenie danych pomiędzy prowadzącym i podążającym.

WSKAZÓWKA: Udostępnianie musi być włączone zarówno dla wyświetlacza pojazdu prowadzącego, jak i podążającego. Skrót do aplikacji Udostępnianie jest dostępny na stronie Informacje i ustawienia Machine Sync.

WSKAZÓWKA: Aby wyłączyć IFDS, należy się upewnić, że funkcja Machine Sync jest WYŁĄCZONA.

Prowadzący

- Sprawdzić, czy udostępnianie jest włączone w celu użycia funkcji udostępniania danych w polu.
- Sprawdzić, czy wszystkie wyświetlacze G5 w grupie roboczej są powiązane z tym samym ID pracy.

Maszyna podążająca

- Sprawdzić, czy udostępnianie jest włączone w celu użycia funkcji udostępniania danych w polu.
- Sprawdzić, czy wszystkie wyświetlacze G5 w grupie roboczej są powiązane z tym samym ID pracy.
- Sprawdzić, czy profil sprzętu jest określony w Menedżerze sprzętu wraz z rodzajem operacji dopasowanym do pojazdu prowadzącego.

Poniższe informacje są przekazywane pomiędzy pojazdem prowadzącym i podążającym w przypadku korzystania z funkcji udostępniania:

- Nazwa operatora na mapie
- Automatyczny wybór prowadzącego
- Poziom wypełnienia zbiornika ziarna
- Stan ślimaka wyładowczego
- Udostępnianie hasła sieci
- Udostępnianie mapy pokrycia

Poziom wypełnienia zbiornika ziarna i stan ślimaka wyładowczego są wyświetlane w polu Wybrany prowadzący na stronie głównej aplikacji Machine Sync. Te ikony stanu mogą również być wyświetlane na stronie głównej poprzez wybranie jednego z modułów strony pracy Listy prowadzących Machine Sync w aplikacji Layout Manager.

Udostępnianie danych za pomocą JDLink Boost

Gdy pojazd prowadzący i pojazd podążający znajdują się w odległości 50 m (165 ft) od siebie, funkcja połączenia przez Wi-Fi zostanie wyłączona. Funkcje łączności, takie jak monitorowanie danych na żywo, Remote Display Access, In-Field Data Sharing itp., nie będą dostępne w tym czasie.

WSKAZÓWKA: Dane pozostaną niezmienione w tym czasie i zostaną udostępnione hostowi po przywróceniu łączności.

Najlepsze praktyki podczas wyłączania

W momencie obrócenia kierownicą w celu wyłączenia Machine Sync ustawiona prędkość pojazdu podążającego jest zmieniana tak, aby odpowiadała ostatniej znanej prędkości pojazdu prowadzącego. Aby uniknąć konieczności resetowania ustawionej prędkości pojazdu podążającego przy każdym wyłączeniu funkcji John Deere Machine Sync albo ograniczyć opóźnienie związane z resetowaniem, zalecane jest stosowanie następujących metod wyłączania:

- W ciągniku wyposażonym w przekładnię PST należy przestawić dźwignię przełączania w górę, wybrać przycisk Ustawiona prędkość 1 lub Ustawiona prędkość 2, który ma zdefiniowaną prędkość wyższą niż aktualna prędkość albo obrócić pokrętło regulacji prędkości w górę.
- W ciągniku wyposażonym w przekładnię IVT lub EVT z dźwignią liniową należy ręcznie przestawić dźwignię sterowania prędkością z położenia F1 do położenia F2 albo użyć pokrętła regulacji prędkości w celu zwiększenia ustawionej prędkości.
- W ciągniku z przekładnią IVT lub EVT z dźwignią CommandPro każdy ruch dźwigni, w tym do tyłu, spowoduje wyłączenie automatyki prędkości.

ch177nn,1740570175759-53-11FEB26

Zgodność Machine Sync

Zgodność z ciągnikami John Deere:

WSKAZÓWKA: Ciągniki serii 6R z CommandPro są zgodne z Machine Sync G5 wyłącznie z instalacją pakietu MFTCU AL229483A.

WSKAZÓWKA: Maszyny 8x30T i 9x30T są niezgodne z John Deere Machine Sync.

- 6R (IVT)
- 7M (CQT) od roku modelowego 2024
- 7R (IVT, CQT i e23)
- 8R (EVT, IVT, PST i e23)
- 8RT (EVT, IVT, PST i e23)
- 8RX (EVT, IVT i e23)
- 8x30 (IVT i PST)
- 9R (PST)
- 9RT (PST)
- 9RX (PST)
- 9x30 (PST)

EVT (elektryczna przekładnia bezstopniowa)

IVT (przekładnia bezstopniowa)

CQT (przekładnia CommandQuad II)

PST (przekładnia PowerShift)

e23 (23-biegowa przekładnia PowerShift z Efficiency Manager)

Zgodność z kombajnami John Deere:

- Seria S
- Seria T
- Seria W
- Seria X
- Seria 50, 60 i 70

WSKAZÓWKA: W przypadku serii 70 wymagany jest dodatkowy zestaw, aby móc zapoznać się z informacją o napełnieniu zbiornika ziarna.

Zgodność samojezdnej sieczkarni polowej John Deere:

- 8000
- 9000

Zgodność samojezdnego kombajnu do zbioru trzciny cukrowej John Deere:

- CH570W
- CH570T
- CH950
- CH960

Kompatybilność ATU / ATC / Reichardt GREENFIT:

ATU300/ATC300 i GREEN FIT mogą technicznie pełnić funkcję pojazdów prowadzących Machine Sync, chociaż wydajność pojazdów podążających będzie w dużym stopniu zależeć od dokładności układu kierowniczego pojazdu prowadzącego.

WSKAZÓWKA: Zalecamy korzystanie ze zintegrowanego systemu AutoTrac dla maszyn prowadzących Machine Sync.

Funkcja Machine Sync jest niezgodna z następującymi elementami:

- Oryginalne GreenStar, GreenStar 2 1800 i GreenStar 2 2600
- Wyświetlacz GreenStar 3 2630 używany z CommandCenter 4600
- Modemy JDLINK 2G i JDLINK 3G
- System komunikacji radiowej maszyny (MCR)
- Oryginalne odbiorniki StarFire 300 i StarFire iTC

Machine Sync na wyświetlaczach mieszanych:

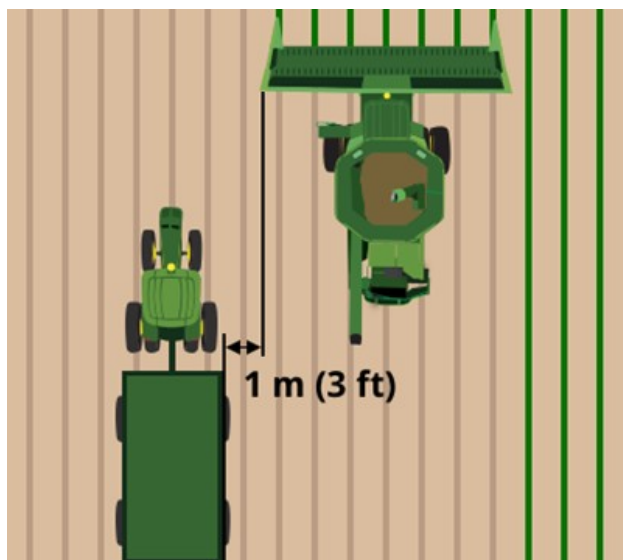
Machine Sync będzie działać pomiędzy zgodnymi wyświetlaczami 4. generacji i G5. Upewnić się, że każdy używany wyświetlacz posiada odpowiednie aktywacje lub licencje wymagane do używania Machine Sync. Listę wymaganych aktywacji lub licencji można znaleźć w podręczniku sprzedaży produktów rolniczych.

WSKAZÓWKA: Wyświetlacze 4. generacji wymagają aktywacji Machine Sync, natomiast wyświetlacze G5 wymagają licencji.

Zastrzeżenia:

UWAGA: Unikać ryzyka odniesienia obrażeń lub wypadku. Zachować czujność i w razie potrzeby przejąć kontrolę nad kierownicą. System Machine Sync nie umożliwia wykrywania ani unikania przeszkód i osób postronnych.

UWAGA: Unikać ryzyka odniesienia obrażeń lub wypadku. Podążając za pojazdem prowadzącym, należy zachować ostrożność i przejąć kontrolę w przypadku nagłego zatrzymania pojazdu prowadzącego. Machine Sync nie zatrzymuje całkowicie pojazdu podążającego.



PC28837—UN—11OCT22

- Machine Sync nie obsługuje pracy z żadną częścią maszyny lub urządzenia w odległości mniejszej niż 1 m (3 ft) od innej maszyny lub urządzenia.
- Machine Sync nie obsługuje nawrotów.
- Machine Sync nie dokonuje kompensacji różnic nachylenia pomiędzy maszynami.
- Machine Sync nie działa, gdy prędkość pojazdu prowadzącego przekracza 16,0 km/h (10 mph).
- Machine Sync nie działa przy prędkości 0 km/h (0 mph).

WSKAZÓWKA: Minimalna wymagana prędkość dla ciągników przegubowych serii 9 wynosi 2 km/h (1.2 mph) podczas namierzania i śledzenia.

Aby zapewnić najlepsze działanie Machine Sync:

- Ścieżka prosta jest dokładniejsza niż ścieżka krzywa.
- Gdy nie jest używana ścieżka prosta, większą dokładność uzyskuje się przy niższych prędkościach.
- Łagodne zakręty są dokładniejsze niż ostre zakręty o małym promieniu.
- Ciągniki przegubowe charakteryzują się większą przedstawioną powyżej zmiennością działania niż inne maszyny.

- W celu uzyskania optymalnego działania John Deere Machine Sync wymaga regulacji zaawansowanych ustawień AutoTrac.

Wspólny sygnał

Sygnał udostępniony umożliwia odbiornikom StarFire udostępnianie informacji w przypadku sparowania za pomocą automatyki zbioru John Deere Machine Sync. Umożliwia to maksymalizację wydajności systemu podczas zbioru przez dwa odbiorniki maszyny. W poniższej tabeli przedstawiono oczekiwaną dokładność tego systemu:

Poziom aktywacji odbiornika kombajnu	Poziom aktywacji odbiornika ciągnika z przyczepą do ziarna	Ogólny poziom dokładności systemu	Zależność pomiędzy dwoma odbiornikami
SF1	SF1	SF1	RTK
SF3 / SF2	SF1	SF3 / SF2	RTK
SF3 / SF2	SF3 / SF2	SF3 / SF2	RTK
RTK	SF1	RTK	RTK
RTK	SF3 / SF2	RTK	RTK

Wspólny sygnał

Sygnał udostępniony jest zgodny z takimi samymi lub różnymi modelami odbiorników. Wymagana jest obsługa Machine Sync, chyba że spełnione są następujące warunki zarówno dla pojazdu prowadzącego, jak i podążającego:

- Odbiornik StarFire 7000 lub nowszy
- Korekcja StarFire SF-RTK na obu odbiornikach.

ZIDXX1X,1749554066047-53-06OCT25

Regulatory Machine Sync

WSKAZÓWKA: Wszystkie ustawienia związane z ruchem zostaną zablokowane do czasu zakończenia sesji RDC.

Punkt wyjściowy

WAŻNE: Domyślny punkt wyjściowy jest generowany w oparciu o na ustawienia w aplikacji Menedżer sprzętu i kształt strefy roboczej. Przed przystąpieniem do pracy z Machine Sync sprawdzić, czy wszystkie ustawienia maszyny i sprzętu oraz przesunięcia są prawidłowe.

WSKAZÓWKA: Przycisk Ustaw punkt wyjściowy jest dostępny jedynie wówczas, gdy pojazd podążający znajduje się w strefie roboczej. Strefa robocza jest zaznaczona na mapie granicą.



PC28764—UN—25AUG22

Punkt wyjściowy to punkt, do którego system doprowadzi pojazd podążający w celu umożliwienia rozładunku produktu. Punkt wyjściowy jest generowany automatycznie w oparciu o ustawienia w aplikacji Menedżer sprzętu oraz kształt strefy roboczej.

Domyślny punkt wyjściowy jest unikalny dla ustawień pojazdu prowadzącego i podążającego.

W celu zapisania innego punktu wyjściowego niż domyślny naciśnij przycisk Ustaw punkt wyjściowy.

WSKAZÓWKA: Zdefiniowany przez użytkownika punkt wyjściowy może zostać utracony w razie podłączenia wyświetlacza do innej maszyny, wybrania innego profilu maszyny albo usunięcia lub wymiany innego elementu. Przed rozpoczęciem pracy należy sprawdzić, czy został ustawiony zdefiniowany przez użytkownika punkt wyjściowy.

Wiele punktów wyjściowych



PC28765—UN—25AUG22

Przełącznik Ustaw/Włącz

Pojazd podążający może utworzyć wiele punktów wyjściowych na stronie Informacje i ustawienia. Każdy punkt wyjściowy jest automatycznie przypisywany do numeru.

Aby ustawić punkt wyjściowy, wybrać opcję Ustaw na przełączniku Ustaw/Włącz, a następnie wybrać numer punktu wyjściowego. Punkt wyjściowy jest ustawiany w lokalizacji pojazdu podążającego.

Aby zmienić aktywny punkt wyjściowy, wybrać opcję Włącz na przełączniku Ustaw/Włącz, a następnie wybrać numer punktu wyjściowego. Po włączeniu systemu AutoTrac pojazd podążający zostanie poprowadzony do wybranego punktu wyjściowego.

Odbicie lustrzane

Punkt wyjściowy/punkty wyjściowe ustawione po jednej stronie strefy w kształcie litery U zostaną automatycznie odbite po drugiej stronie, gdy pojazd podążający przemieści się na drugą stronę. Ta funkcja jest uaktywniana, gdy w ustawieniach Machine Sync są włączone następujące funkcje:

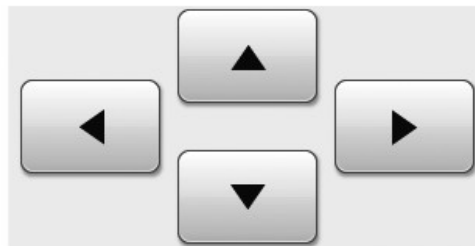
1. Pominięcie strefy roboczej w kształcie litery U jest włączone.
2. Tryb kontrolowanego ruchu jest włączony.
3. Wiele punktów początkowych jest włączonych.

WAŻNE: Ta funkcja nie jest obsługiwana w kombajnach.

Czułość prędkości

Wprowadzić czułość prędkości w ustawieniach zaawansowanych Machine Sync. W pojeździe podążającym można regulować czułość prędkości w celu uzyskania łagodniejszych lub bardziej agresywnych zmian prędkości.

Mała poprawka



PC28082—UN—28JUL20

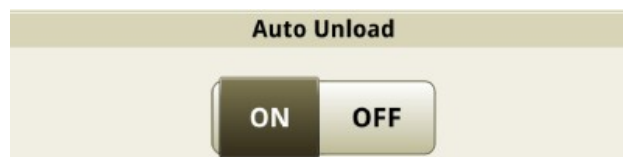
Przyciski małych poprawek

Machine Sync umożliwia operatorom pojazdu prowadzącego i podążającego wprowadzanie małych poprawek pozycji pojazdu podążającego w celu równomiernego rozprowadzenia produktu w wózku rozładunkowym.

Mała poprawka jest odległością, na jaką przesunie się pojazd podążający po każdym naciśnięciu przycisku małej poprawki. Przyrosty małych poprawek liniowej i bocznej można dostosować na stronie Informacje i ustawienia.

WSKAZÓWKA: Regulacje wprowadzone za pomocą przycisków małych poprawek nie są zapisywane, chyba że na stronie Informacje i ustawienia zostanie włączona opcja Zapisz małe poprawki do następnego połączenia.

Auto Unload



PC662149—UN—11FEB25

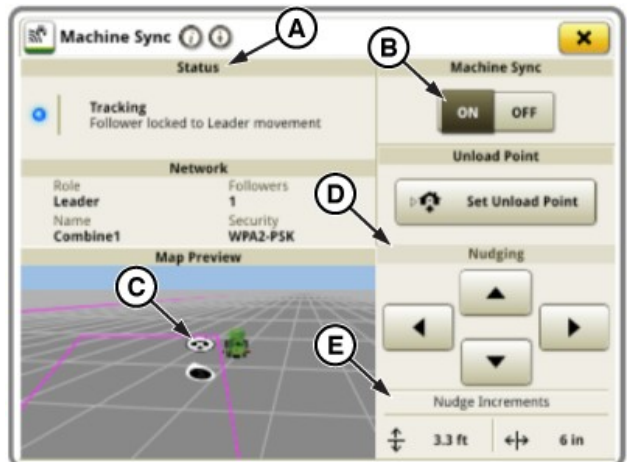
Auto Unload

Funkcję Auto Unload można włączyć/wyłączyć, przechodząc do ustawień zaawansowanych w Machine Sync. Funkcja ta wykorzystuje kamerę stereowizyjną do automatycznego przesuwania przyczepy do ziarna do przodu lub do tyłu, aż do napełnienia.

WSKAZÓWKA: Więcej informacji można znaleźć w oddzielnej instrukcji obsługi Auto Unload kombajnu.

ZIDXX1X,1770628114463-53-11FEB26

Obsługa Machine Sync — pojazd prowadzący



PC689864—UN—26SEP25

- A—Stan Machine Sync
 B—Główny przycisk przełączania
 C—Punkt wyjściowy
 D—Przyciski małych poprawek

Prowadzący — niegotowy

Stan Machine Sync (A) pozostaje Niegotowy do momentu, aż pojazd podążający znajdzie się w strefie roboczej. Kolor wskaźnika stanu jest pomarańczowy.

WSKAZÓWKA: Strefa robocza jest wyświetlana, gdy pojazdy podążający i prowadzący komunikują się ze sobą.

Przełącznik główny (B) musi być włączony, aby Machine Sync mogła działać.

WSKAZÓWKA: Machine Sync musi zostać włączona po każdym wyłączeniu i włączeniu zasilania.

WSKAZÓWKA: Zakłócenia pochodzące z urządzeń routerów bezprzewodowych, radia CB, dodatkowych silników elektrycznych, zdalnych sterowników, urządzeń Bluetooth lub anten znajdujących się w polu widzenia mogą powodować problemy z sygnałem. Problemy z sygnałem mogą uniemożliwiać początkowe podłączenie lub wywoływać opóźnienia w komunikacji. Jeśli pojazd podążający znajduje się w strefie roboczej, a nie jest wykrywany przez pojazd prowadzący, należy skontaktować się z dealerem John Deere w celu uzyskania pomocy.

Prowadzący — gotowy

Gdy pojazdy podążający i prowadzący znajdują się w odpowiednich pozycjach i są gotowe do śledzenia, stan Machine Sync zmienia się na Gotowy. Kolor wskaźnika stanu zmienia się na zielony.

Prowadzący — namierzanie

Stan John Deere Machine Sync zmienia się na

Namierzanie, gdy pojazd podążający znajduje się w strefie roboczej i został naciśnięty przełącznik przywracania AutoTrac w ciągniku. Kolor wskaźnika stanu zmienia się na niebieski.

WSKAZÓWKA: Gdy funkcja John Deere Machine Sync pracuje w trybie namierzania/prowadzenia, następujące funkcje są wyłączone:

- Przesunięcie ścieżki (naprowadzanie AutoTrac)
- Przesunięcia (wszystkie typy linii prowadzenia)
- Przesunięcia poprzeczne (naciśnięcie przycisków konfiguracji na dźwigni hydrostatycznej)

WSKAZÓWKA: Stan funkcji John Deere Machine Sync nie ma wpływu na przesunięcia RowSense.

Prowadzący — śledzenie

Stan Machine Sync zmienia się na Śledzenie, gdy pojazd podążający osiągnie punkt wyjściowy (C).

Pojazd podążający śledzi teraz pojazd prowadzący. Gdy zmieni się kierunek jazdy lub prędkość pojazdu prowadzącego, pojazd podążający dostosuje się do tych zmian.

Pojazd prowadzący może teraz wykonać wyładunek do wózka pojazdu podążającego.

W razie potrzeby można nacisnąć przyciski małych poprawek (D), aby dostosować pozycję pojazdu podążającego.

Ustawienia strefy roboczej pojazdu prowadzącego

WSKAZÓWKA: Pominięcie strefy roboczej w kształcie litery U można włączyć na stronie Informacje i ustawienia.

WAŻNE: Opcja pominięcia strefy roboczej w kształcie litery U nie ma zastosowania do kombajnu prowadzącego.

Jeśli jako typ maszyny wybrano Kombajn lub Inna w Menedżerze sprzętu, funkcja Machine Sync ustawia domyślnie lewostronną strefę roboczą. Domyślnie pozostałe typy maszyny są ustawione domyślnie jako strefa robocza w kształcie litery U.

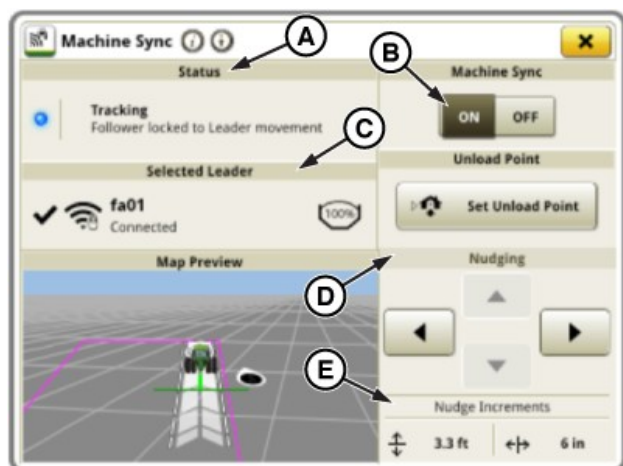
Gdy pominięcie strefy roboczej w kształcie litery U jest włączone, strefa robocza jest w kształcie U. Kiedy pominięcie strefy roboczej w kształcie litery U jest wyłączone, strefa robocza znajduje się wyłącznie po lewej stronie maszyny. Strefa robocza w kształcie U pozwala na regulację szerokości wewnętrznej i wewnętrznej na stronie Informacje i ustawienia pojazdu prowadzącego.

Długość całkowitą strefy roboczej można regulować, zmieniając wartości przedniej i tylnej krawędzi strefy roboczej. Wartości domyślne to:

- Przednia krawędź 25 m (82 ft)
- Tylna krawędź 20 m (65.6 ft)

ZID XK1X, 177062796648-53-09FEB26

Obsługa Machine Sync — pojazd podążający



PC689865—UN—26SEP25

- A—Stan Machine Sync
 B—Główny przycisk przełączania
 C—Przyciski małych poprawek
 D—Pole Wybrany prowadzący

Podążający — niegotowy

Stan Machine Sync (A) pozostaje Niegotowy do momentu, aż pojazd podążający znajdzie się w strefie roboczej i będzie gotowy do śledzenia. Kolor wskaźnika stanu jest pomarańczowy.

WSKAZÓWKA: Strefa robocza jest wyświetlana, gdy pojazdy podążający i prowadzący komunikują się ze sobą.

Przełącznik główny (B) musi być włączony, aby Machine Sync mogła działać.

WSKAZÓWKA: Machine Sync musi zostać włączona po każdym wyłączeniu i włączeniu zasilania.

Podążający — gotowy

Gdy pojazdy podążający i prowadzący znajdują się w odpowiednich pozycjach i są gotowe do śledzenia, stan Machine Sync zmienia się na Gotowy. Kolor wskaźnika stanu zmienia się na zielony.

Podążający — namierzenie

Stan John Deere Machine Sync zmienia się na Namierzenie, gdy pojazd podążający znajduje się w strefie roboczej i został naciśnięty przełącznik przywracania AutoTrac w ciągniku. Kolor wskaźnika stanu zmienia się na niebieski.

WSKAZÓWKA: Białe strzałki i wyznaczona strefa załączenia prowadzą użytkowników do optymalnej lokalizacji aktywacji Machine Sync tuż za punktem wyjściowym, zwiększając komfort klienta i minimalizując zmienność namierzenia.

Podążający — śledzenie

Stan Machine Sync zmienia się na Śledzenie, gdy pojazd podążający osiągnie punkt wyjściowy.

Pojazd podążający śledzi teraz pojazd prowadzący. Gdy zmieni się kierunek jazdy lub prędkość pojazdu prowadzącego, pojazd podążający dostosuje się do tych zmian.

Pojazd prowadzący może teraz wykonać wyładunek do wózka pojazdu podążającego.

W razie potrzeby można nacisnąć przyciski małych poprawek (C), aby dostosować pozycję pojazdu podążającego.

Poziom wypełnienia zbiornika ziarna i stan ślimaka wyładowczego są wyświetlane w polu Wybrany prowadzący (D).

Podczas pracy operator powinien regulować prędkość tylko za pomocą regulacji obrotów silnika. Przełączenie przekładni podczas pracy spowoduje wyłączenie Machine Sync.

Ze względu na właściwości automatycznej regulacji prędkości ciągników 9R i 6R zalecane jest pełne otwarcie przepustnicy podczas używania Machine Sync.

W celu wyłączenia funkcji operator ciągnika może wykonać skręt kierownicą, zwiększyć ustawienie prędkości przekładni lub zatrzymać maszynę.

WSKAZÓWKA: Należy się upewnić, że w pojeździe podążającym została ustawiona prędkość, która umożliwi dostosowanie się do prędkości pojazdu prowadzącego i jej utrzymanie.

Tryb kontrolowanego ruchu

WSKAZÓWKA: Gdy udostępniony jest tryb kontrolowanego ruchu, małe poprawki w lewo i w prawo są niedostępne.

Tryb kontrolowanego ruchu włącza się na stronie Informacje i ustawienia.

Po włączeniu trybu kontrolowanego ruchu pojazd podążający porusza się po linii prowadzenia, podczas gdy prędkość jest kontrolowana przez pojazd prowadzący. Jeśli punkt wyjściowy nie znajduje się na linii prowadzenia, pojazd podążający porusza się równolegle względem punktu wyjściowego, pozostając na linii prowadzenia.

Podczas korzystania z trybu kontrolowanego ruchu naciśnij przełącznik przywracania AutoTrac jeden raz

na aktywnej linii prowadzenia. Gdy pojazd podążający znajduje się w strefie roboczej, ponownie naciśnij przełącznik przywracania AutoTrac w celu zsynchronizowania prędkości z pojazdem prowadzącym.

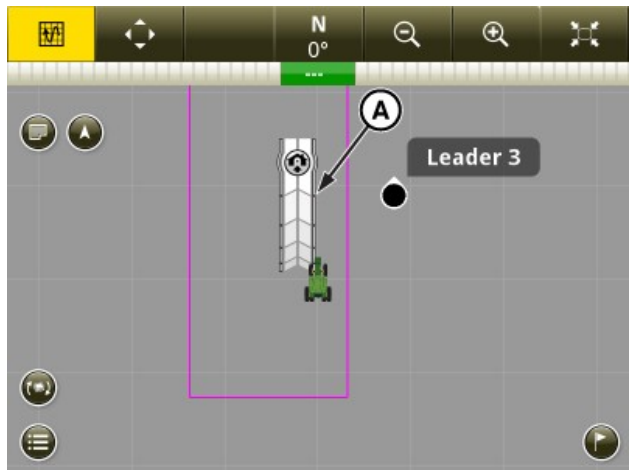
WSKAZÓWKA: Jeśli pojazdy prowadzący i podążający są prowadzone na różnych liniach prowadzenia, pojazd podążający może nie być ustawiony równolegle względem pojazdu prowadzącego.

Maks. ustawiona prędkość automatyki

WSKAZÓWKA: Ustawiona maksymalna prędkość automatyki nie jest dostępna dla wszystkich maszyn.

ZIDXK1X,1770956593734-53-12FEB26

Ścieżka załączania



PC689868—UN—03OCT25

Ścieżka załączania

A—Ścieżka załączania

Zostaje wyświetlona ikona **Ścieżka załączania**, aby ułatwić operatorom wyrównanie względem punktu wyjściowego. Zalecaną najlepszą praktyką jest załączanie, gdy pozycja maszyny jest wyrównana względem białej strzałki. Załączanie można przeprowadzić wykonać również w innych położeniach w strefie roboczej, wyrównanie względem strzałki przed włączeniem funkcji Machine Sync zapewnia płynniejsze przejście od namierzania do prowadzenia.

ZIDXK1X,1759686490078-53-05OCT25

Obsługa — regulator nakładki

Regulator nakładki

Regulator zakładki automatycznie reguluje szerokość hedera, gdy kombajn przejeżdża przez obszary, na których już wykonano zbiór. Funkcja ta zwiększa dokładność danych powierzchni i plonu.

Nawigacja do regulatora zakładki

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Regulator zakładki.

W przypadku używania innych hederów o szerokości 15,2 m (50 ft) lub mniejszej sekcje hedera są automatycznie dzielone na sekcje 15,2 cm (6 in). W przypadku hederów o szerokości większej niż 15,2 m (50 ft) występuje 100 sekcji rozmieszczonych równomiernie na całej szerokości hedera.

Regulator zakładki zapewnia, że obszar zbioru nie rozciąga się poza granice pola ani nie wchodzi w granicę wewnętrzną.

- Granica zewnętrzna — dla danego pola może być określona tylko jedna granica zewnętrzna.
- Granice wewnętrzne — dla danego pola może być określonych i nazwanych wiele granic wewnętrznych.

Granice, mimo że opcjonalne, mogą być pomocne podczas używania regulatora zakładki. Na przykład, zewnętrzna granica może pomóc zapewnić, że żaden obszar poza polem nie jest włączony do obliczania plonów, jeżeli sekcja hedera lub zespołu żniwnego wystaje poza granicę. Analogicznie, wewnętrzna granica umożliwia przejazd przez rzekę i pomaga zapewnić wyłączenie wszystkich sekcji na czas przejazdu.

ct47125,1708280038540-53-18FEB24

Ręczny regulator nakładki

Ręczny regulator zakładki dzieli heder na segmenty nazywane grupami. W przypadku hederów do upraw rzędowych standardowo jedna grupa odpowiada jednemu rzędowi i nie można tego zmienić. Hedery żniwne można skonfigurować z 2–24 grupami.

Operator może ręcznie włączać i wyłączać poszczególne grupy, tak aby dostosować heder do napływu uprawy. Ręczny regulator zakładki jest zgodny z automatycznym regulatorem zakładki. Ręczne wyłączenie grupy zastępuje jakikolwiek inny stan takiej grupy. Ręczny regulator zakładki pomaga poprawić dokładność dokumentacji w warunkach innych niż sytuacja, w której poprzednie pokrycie lub granica uniemożliwia napływ uprawy do danej części hedera.



(A)



(B)

PC28776—UN—25AUG22

A—Włącz wszystkie
B—Wyłącz wszystkie

Wybrać przycisk Wł. wszystko (A), aby włączyć wszystkie grupy.

Wybrać przycisk Wył. wszystko (B), aby wyłączyć wszystkie grupy.



PC28777—UN—25AUG22

Przełącznik lewa/prawa strona

WSKAZÓWKA: Przełącznik lewa/prawa strona pojawia się tylko wtedy, gdy istnieje 13 lub więcej grup.

Wyświetlacz pokazuje jednorazowo tylko do 12 przycisków grupy. Wybrać przełącznik lewa/prawa strona, aby wyświetlić grupy po lewej lub prawej stronie hedera. Wybrać przycisk grupy, aby włączyć lub wyłączyć poszczególne grupy.

Włączone grupy są zielone. Grupy wyłączone ręcznie są czarne. Grupy wyłączone automatycznie za pomocą regulatora zakładki są w zielono-białą kratkę.

ct47125,1708280038392-53-18FEB24

Obsługa — regulator sekcji

Regulator sekcji



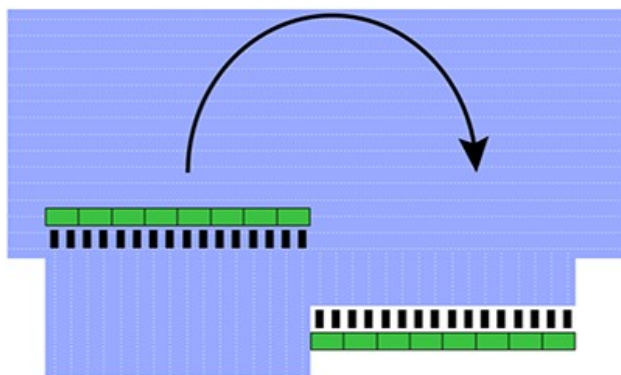
PC28778—UN—25AUG22

Regulator sekcji John Deere automatycznie włącza i wyłącza sekcje maszyny lub sprzętu, aby zmniejszyć zakładki i poprawić zarządzanie danymi wejściowymi. Regulator sekcji wymaga następujących elementów:

- Odbiornik Globalnego Systemu Nawigacji Satelitarnej (GNSS) (do korzystania z odbiornika StarFire wymagany jest sygnał o dokładności co najmniej SF2)
- Aktywacja regulatora sekcji
- Maszyna lub sprzęt z zespołem współpracującym z regulatorem sekcji (zgodność można sprawdzić u producenta zespołu sterującego)

Nawigacja do Regulatora sekcji

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację Regulator sekcji.



PC28779—UN—25AUG22

Regulator sekcji automatycznie steruje sekcjami maszyny lub sprzętu podczas wjazdu na wcześniej pokryte obszary lub ich opuszczania. Sekcje są wyłączane przy wjeździe na pokryte obszary i włączane z powrotem przy wjeździe na niepokryte obszary. Mapa pokrycia pokazuje wcześniej pokryte obszary poprzez zapisanie, gdzie maszyna lub sprzęt znajdowały się na polu. Kolor jasnoniebieski oznacza jednokrotny przejazd przez pole. Wszelkie nałożenia są zaznaczone kolorem ciemnoniebieskim.

Regulator sekcji decyduje, kiedy sekcja ma zostać włączona lub wyłączona na podstawie następujących czynników:

- Pozycja GPS
- Mapa pokrycia
- Przesunięcia maszyny i sprzętu

- Stan sekcji
- Ustawienia zakładek
- Opóźnienie mechaniczne
- Granice pola
- Granice obrzeża

Regulator sekcji wysyła komunikat CAN do sterownika maszyny lub sprzętu w celu zmiany stanu sekcji. Sekcja jest włączana, aby nanieść produkt na obszar. Jest ona wyłączana, aby zapobiec ponownemu naniesieniu produktu na ten sam obszar. Nie ma żadnego ograniczenia odległości od miejsca rozpoczęcia pracy na polu.

WAŻNE: Niektórzy operatorzy łączą dwa oddzielne pola w jedno przy użyciu "mostu lądowego" między nimi. Jeżeli regulator sekcji jest pozostawiony włączony, na tym pasie ziemi obszar może być nadal nanoszony produkt. Aby zapobiec niespodziewanemu pokryciu, należy zawsze wyłączyć regulator sekcji lub główny przełącznik podczas transportu między polami.

Dokładność regulatora sekcji

Na wydajność regulatora sekcji wpływają następujące czynniki:

- Dokładność GPS poprzedniej mapy pokrycia
- Bieżąca dokładność GPS
- Ustawienia profilu maszyny i profilu sprzętu
- Stała prędkość i kurs podczas wjazdu na obszar pokrycia i jego opuszczania

Zgodność

Regulator sekcji jest zgodny z funkcjami osprzętu ISO z certyfikatem ISOBUS (sterownik zadań i regulator sekcji) AEF (Agricultural Industry Electronics Foundation). Patrz Informacje dotyczące wyświetlacza G5 w celu uzyskania szczegółowych informacji na temat zgodności określonej maszyny i osprzętu John Deere.

Wiele wyświetlaczy

Regulator sekcji wymaga komunikacji sterownika zadań ze sterownikiem sprzętu i sterownik zadań nie może pracować na dwóch połączonych wyświetlaczach. Stan sterownika zadań można zobaczyć w ustawieniach wielu wyświetlaczy.

Główny przełącznik regulatora sekcji

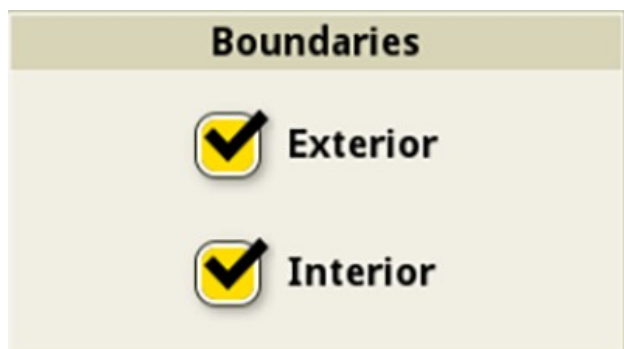


PC28780—UN—25AUG22

Główny przełącznik regulatora sekcji

Naciśnij główny przełącznik w celu włączenia regulatora sekcji. Przełącznik można również umieścić na pasku skrótów za pomocą aplikacji Layout Manager.

Granice



PC28812—UN—20SEP22

Granice

Granice zewnętrzne

Zaznacz pole wyboru Zewnętrzna, aby użyć granic zewnętrznych. Regulator sekcji nakazuje wyłączenie sekcji znajdujących się poza granicą zewnętrzną.

Granice wewnętrzne

Zaznacz pole wyboru Wewnętrzna, aby użyć granic wewnętrznych. Regulator sekcji nakazuje wyłączenie sekcji znajdujących się wewnątrz granicy wewnętrznej.

WSKAZÓWKA: Po wyłączeniu obu typów granic regulator sekcji ignoruje granice i wykorzystuje tylko poprzednie pokrycie do włączania i wyłączania sekcji.

Przełącznik Sterowanie w oparciu o obrzeża



PC28781—UN—25AUG22

Przełącznik Sterowanie w oparciu o obrzeża i Przesunięcie obrzeża

Naciśnąć przełącznik Sterowanie w oparciu o obrzeża w celu włączenia sterowania w oparciu o obrzeża.

Wybrać Przesunięcie w celu zmiany rozmiarów obrzeża. Zmiany przesunięcia obrzeża są zapisywane dla bieżącego pola.

WSKAZÓWKA: Sterowanie w oparciu o obrzeża wymaga wybrania jednej lub obu granic. Jeśli wybór zarówno granicy zewnętrznej, jak i wewnętrznej, jest anulowany, sterowanie w oparciu o obrzeża automatycznie wyłącza się.

Jeśli wybór tylko jednego typu granicy jest anulowany, sterowanie w oparciu o obrzeża ignoruje wszelkie obrzeża powiązane z taką granicą.

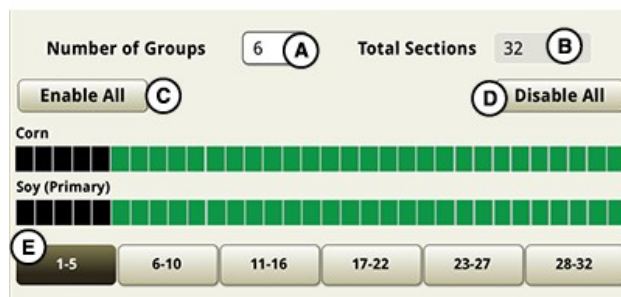
Ręczny regulator sekcji



PC28653—UN—29SEP22

Ręczny regulator sekcji

Za pomocą ręcznego regulatora sekcji można włączać i wyłączać grupy sekcji. Wybrać ręczny regulator sekcji, aby aktywować stronę ręcznego regulatora sekcji.



PC28654—UN—29SEP22

Strona Ręczny regulator sekcji

A—Liczba grup
B—Seksja łącznie
C—Włącz wszystkie

D—Wyłącz wszystkie
E—Grupy sekcji

- Liczba grup (A) — liczba grup, na które sekcje są podzielone. Operator określi tę wartość.
- Łączna liczba sekcji (B) — liczba sekcji, z których sprzęt może korzystać. Maszyna lub sprzęt określi tę wartość i nie można jej zmienić.
- Włącz wszystkie (C) — włącza wszystkie sekcje.
- Wyłącz wszystkie (D) — wyłącza wszystkie sekcje.
- Grupy sekcji (E) — włącza lub wyłącza sekcje w grupie.

ch177nn,1738062318219-53-02FEB25

Moduł stanu sekcji

Moduł stanu sekcji służy do ustalania, czy regulator sekcji wydał polecenie włączenia lub wyłączenia poszczególnych sekcji. Moduł można dodać do strony pracy za pomocą aplikacji Layout Manager. Możliwe są następujące stany sekcji:

WSKAZÓWKA: Stan sekcji nie zmienia się w zależności od tempa siewu. Jeśli w rzędach sekcji skończyły się nasiona, wyświetlany jest zielony znacznik, chyba że tempo we wszystkich sekcjach silnika napędowego wynosi zero. Sprawdzić populację nasion za pomocą SeedStar.

Sekcja włączona (nie nanosi)



PC28782—UN—29AUG22

Sekcja włączona — szary z zielonym obrysem

- Sazdarka lub siewnik pneumatyczny są podniesione.
- Sprzęgła sadzarki lub siewnika pneumatycznego są wyłączone.
- Wszystkie sekcje silnika napędowego zgłaszają zerowe tempo.

Sekcja nanosi



PC28783—UN—29AUG22

Sekcja nanosi — pełny zielony

- Sekcji wydano polecenie włączenia.
- Sekcja nanosi produkt lub nasiona.

Polecenie wyłączenia sekcji zostało wysłane (nie nanosi)



PC28784—UN—29AUG22

Sekcji wydano polecenie wyłączenia — zielone i białe paski

- Sekcja jest poza istniejącym pokryciem.
- Sekcji wydano polecenie wyłączenia przez granicę.
- Siewnik pneumatyczny lub sterownik tempa GreenStar są poniżej minimalnej prędkości regulatora sekcji.
- Wjechać w strefę receptury z zerowym tempem.

Sekcja wyłączona (nie nanosi) (tylko opryskiwacz)



PC24037—UN—05APR17

Sekcja wyłączona — pełny szary

- Regulator sekcji jest wyłączony.
- Sekcja jest sterowana ręcznie.

Zaindeksowano wyłączenie sekcji (nie nanosi) (tylko opryskiwacz)



PC24038—UN—05APR17

Zaindeksowano wyłączenie sekcji — pełny czarny

- Sterownik zaindeksował wyłączenie sekcji.

ct47125,1708280101719-53-18FEB24

Ustawienia zakładki

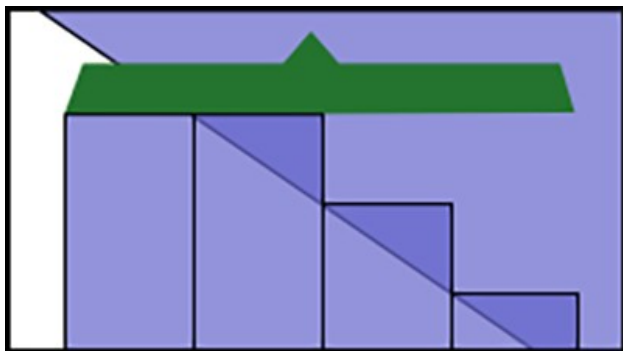
Zakładka ma miejsce podczas przekraczania poprzedniego pokrycia lub granicy. Wielkość zakładki zależy od preferencji operatora.

Skonfigurować ustawienia nałożenia dla celowych nałożeń. Użyć regulacji wydajności w celu skompensowania niezamierzonych pominięć i nałożeń. Aby uzyskać szczegółowe informacje, należy skorzystać z pomocy ekranowej regulatora sekcji.

Zakładka 100% + dodatkowa

Dodatkowa zakładka zapewnia pokrycie produktem poprzednio naniesionego obszaru, co pozwala wyeliminować pominięcia. Dodatkowa zakładka powoduje nadmierne zastosowanie.

Zakładka 100% — minimalizacja pominięć

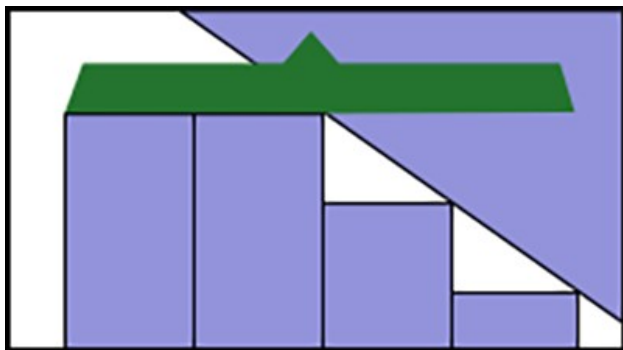


PC28836—UN—11OCT22

Nałożenie 100% — minimalizacja pominięć

Minimalizacja pominięć zapewnia pokrycie produktem do poprzednio naniesionego obszaru, bez pominięć. Minimalizacja pominięć może powodować nadmierne nanoszenie.

Zakładka 0% — minimalizacja zakładek



PC28835—UN—11OCT22

Zakładka 0% — minimalizacja zakładek

Minimalizacja zakładek zapewnia, że pokrycie produktem nie przekroczy poprzednio naniesionego obszaru. Minimalizacja zakładek może powodować niewystarczające zastosowanie.

Wartości procentowe z zakresu od 0 do 100% zapewniają pokrycie produktem w poprzednio pokrywanych obszarach na podstawie szerokości poszczególnych sekcji.

ct47125,1708280101564-53-18FEB24

Obsługa — Autonomia

Omówienie aplikacji Autonomia



APY76284—UN—28JUL22

Aplikacja Autonomia

WSKAZÓWKA: Oprogramowanie może wymagać rutynowej aktualizacji. Jeśli system wykryje nieaktualne sterowniki, po włączeniu maszyny na wyświetlaczu w kabinie pojawi się powiadomienie o zalecanej aktualizacji. Jeśli sterowniki związane z autonomią nie zostaną zaktualizowane w ciągu 7 dni, powiadomienie zmieni się na komunikat Wymagana aktualizacja, a autonomia nie będzie działać do momentu zaktualizowania wszystkich sterowników.

ct47125,1736794444709-53-12FEB26

Aplikacja Autonomia uruchamia system autonomii, który umożliwia maszynie wykonywanie operacji w polu bez fizycznej obecności operatora na siedzisku operatora.

WSKAZÓWKA: Aby uzyskać więcej informacji, patrz instrukcja obsługi aplikacji Autonomia.

Wymagania aplikacji Autonomia

WSKAZÓWKA: Aby uzyskać więcej informacji na temat maszyn i osprzętu zgodnych z aplikacją Autonomia, należy skontaktować się z dealerem.

Aby można było korzystać z aplikacji Autonomia, maszyna musi być wyposażona w następujący sprzęt:

- Konfiguracja gotowa/przygotowania do autonomii
- StarFire 7500 zintegrowany z ciągnikiem

Aby można było korzystać z aplikacji Autonomia, konieczne jest spełnienie następujących wymagań dotyczących:

- Licencja aplikacji Autonomia (więcej informacji można uzyskać u dealera)
- Licencja G5 Advanced
- Licencja SF-RTK lub Radio RTK
- TruSet (uprawa roli)
- John Deere Operations Center w kompatybilnej przeglądarce internetowej
- Operations Center Mobile na kompatybilnym urządzeniu z systemem Android lub Apple zaktualizowanym do najnowszej wersji oprogramowania.
- Zatwierdzone oprogramowanie do działania aplikacji Autonomia

Obsługa — Remote Display Access

Remote Display Access



Remote Display Access

PC684075—UN—06OCT25

Aplikacja Remote Display Access (RDA) umożliwia zdalny dostęp do wyświetlacza, jak i sterowanie zewnętrznym wyświetlaczem.

Remote Display Access (RDA)

Usługa RDA umożliwia użytkownikom zdalnym **wyświetlanie wyświetlacza maszyny** w czasie rzeczywistym, zapewniając cenny wgląd w operacje bez konieczności fizycznej obecności.

Remote Display Control (RDC)

Aplikacja RDC idzie o krok dalej, umożliwiając użytkownikom **bezpośrednią interakcję z wyświetlaczem** w celu dostosowywania ustawień, przeglądania stron, monitorowania aktualizacji na żywo oraz wykrywanie i usuwanie usterek w czasie rzeczywistym.

Przejdźcie do aplikacji Remote Display Access (RDA)

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Aplikacje.
3. Wybrać aplikację RDA.

Używanie aplikacji Remote Display Access (RDA)

Zalogować się do JDLink.com lub MyJohnDeere.com z komputera lub urządzenia mobilnego i wybrać odpowiednią maszynę. Rozpocząć sesję Remote Display Access, aby umożliwić zdalny podgląd wyświetlacza.

Po nawiązaniu połączenia ekran wyświetlacza będzie przekazywany do modemu JDLink przewodem Ethernet. Przy użyciu łącza sieci komórkowej informacje z modemu JDLink są wysyłane do sieci komunikacji John Deere, umożliwiając podgląd ekranu wyświetlacza za pomocą witryny JDLink.com lub MyJohnDeere.com.

Operator w kabinie może uzyskać zdalną pomoc podczas wprowadzania ustawień, optymalizacji i wykrywania usterek wyświetlacza.

RY24MV1,1760031346047-53-20OCT25

Kroki inicjowania aplikacji Remote Display Access w celu sterowania zewnętrznym wyświetlaczem

Korzystanie z aplikacji Remote Display Access

(RDA) i Remote Display Control (RDC) z urządzenia przenośnego:

1. Na urządzeniu przenośnym otworzyć aplikację Mobile Operations Center.



PC693496—UN—21NOV25

Przycisk aplikacji RDA w aplikacji Mobile Operations Center

2. Zainicjować sesję Remote Display Access, wybierając przycisk RDA. Wyświetlacz w kabinie będzie zaznaczony na niebiesko w celu wskazania sesji RDA.



APY80337—UN—10FEB23

Wyświetl sesję

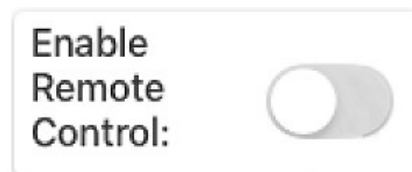
WSKAZÓWKA: Ta ikona jest wyświetlana na wyświetlaczu na pasku stanu, aby ułatwić wskazanie sesji wyświetlania.



PC582194—UN—30AUG23

Pasek stanu

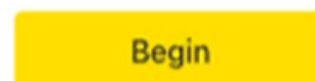
3. Zainicjować sesję Remote Display Control, wybierając przełącznik Włącz sterowanie zewnętrzne.



APY80338—UN—10FEB23

Włącz sterowanie zewnętrzne

4. Odczytać i potwierdzić przypomnienie dotyczące obsługi aplikacji Remote Display Control, wybierając przycisk Rozpocznij.



APY80340—UN—10FEB23

Przycisk Rozpocznij

Wyświetlacz w kabinie będzie zaznaczony na żółto w celu wskazania sesji Remote Display Control.



APY80341—UN—10FEB23

Sesja Remote Display Control

WSKAZÓWKA: Ta ikona jest wyświetlana na wyświetlaczu na pasku stanu, aby ułatwić wskazanie sesji Remote Display Control.



PC582195—UN—30AUG23

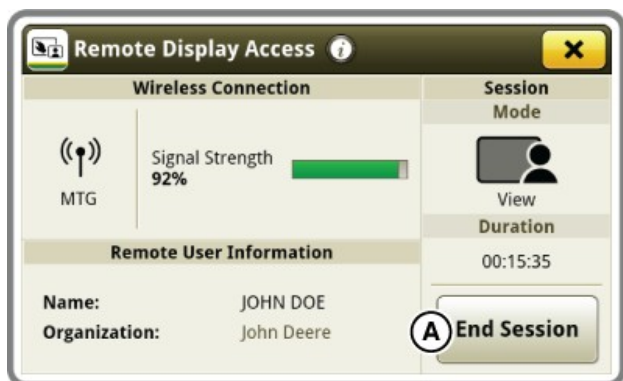
Pasek stanu

WSKAZÓWKA: Dostęp do Centrum diagnostycznego będzie ograniczony podczas sesji RDC do trybu wyświetlania.

Zakończenie sesji:

Funkcja Remote Display Access (RDA) zakończy działanie, jeśli operator zdalny wybierze przycisk Koniec sesji (A). Spowoduje to zakończenie działania aplikacji Remote Display Access (RDA) i Remote Display Control (RDC).

Przycisk Koniec sesji będzie dostępny podczas aktywnej sesji RDA.



APY80342R—UN—30AUG23

Interfejs użytkownika zakończenia sesji

A—Przycisk Koniec sesji

ZIDXK1X,1759924147017-53-21NOV25

Obsługa — Monitorowanie płynów i filtrów

Monitorowanie płynów i filtrów



PC697598—UN—10FEB26

Ikona monitorowania płynów i filtrów

Monitorowanie płynów wyświetla różne rodzaje płynów i wskazuje stan każdego z nich.

Dostęp do monitorowania płynów

1. Menu
2. Karta Aplikacje
3. Monitorowanie płynów

 PC697599—UN—12FEB26	OK wskazuje, że poziom płynu jest prawidłowy.
 PC697600—UN—12FEB26	Przepelnienie wskazuje, że poziom jest zbyt wysoki i zaleca się zmniejszenie ilości płynu.
 PC697600—UN—12FEB26	Niski wskazuje, że poziom jest za niski i zaleca się dodanie płynu.

Kompatybilność:

Obecnie aplikacja do monitorowania płynów i filtrów jest zgodna z następującymi platformami maszyn:

- Ciągniki serii 6RX z rocznika 2025 i nowsze
- Opryskiwacze serii 400R z rocznika 2027 i nowsze
- Opryskiwacze serii 600R z rocznika 2027 i nowsze

ZIDXK1X,1770013806717-53-02FEB26

Regulacja i optymalizacja — naprowadzanie AutoTrac

Ustawienia ścieżki okrężnej



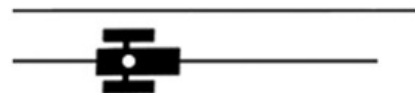
PC20395—UN—08DEC14

Odległość do punktu środkowego

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

ct47125,1708280148254-53-18FEB24

Korekty kierowania do przodu



PC16969—UN—22MAY13

Odchylenie od ścieżki



PC28738—UN—25AUG22

Ikona wysokiego ustawienia do przodu



PC28739—UN—25AUG22

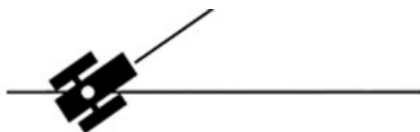
Ikona niskiego ustawienia do przodu

Optymalizacja kierowania

Monitor działania

Monitor działania pokazuje odchylenie od kursu i odchylenie od ścieżki. Ułatwia dostrajanie ustawień zaawansowanych systemu AutoTrac. Błąd odchylenia od kursu wskazuje relację kierunku ruchu maszyny względem bieżącej ścieżki. Błąd odchylenia od ścieżki pozwala wyświetlić błąd odchyłki poprzecznej lub przesunięcie względem bieżącej ścieżki.

Miernik błędu kursu



PC16972—UN—22MAY13

Błąd odchylenia od kursu wskazuje relację kierunku ruchu maszyny względem bieżącej ścieżki. Odchylenie od kursu powinno mieścić się w granicach $\pm 1^\circ$.

Jeśli jest poza tym zakresem, trzeba przeprowadzić regulację.

Miernik odchylenia od ścieżki



PC16969—UN—22MAY13

Błąd odchylenia od ścieżki pozwala wyświetlić błąd odchyłki poprzecznej lub przesunięcie względem bieżącej ścieżki. Wartość na półkolistym wskaźniku na bieżąco aktualizuje minimalne i maksymalne zmiany odchylenia od kursu w okresie ostatnich 10 sekund.

WSKAZÓWKA: Wartości zespołu sterującego układu kierowniczego są oparte na ustawieniach elementów kierowania maszyną.

Czułość linii — prowadzenie

Określa, jak agresywnie system AutoTrac reaguje na błąd zboczenia pojazdu w stosunku do ścieżki.

- Wyższe ustawienia: Powodują bardziej agresywną reakcję na błąd zboczenia maszyny ze ścieżki.
- Niższe ustawienia: Powodują mniej agresywną reakcję na błąd zboczenia maszyny ze ścieżki.

Trasa kursu



PC28740—UN—25AUG22

Wysoka trasa kursu



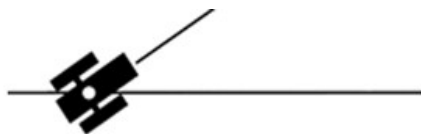
PC28741—UN—25AUG22

Niska trasa kursu

Określa wpływ szybkości skrętu na efektywność prowadzenia. Trasa kursu działa jak parametr prognostyczny, który może być użyty do zminimalizowania nadsterowności. Duże zmiany jego wartości mogą pogorszyć działanie.

- Wyższe ustawienia: Powodują bardziej agresywną reakcję na prędkość zbaczania.
- Niższe ustawienia: Powodują mniej agresywną reakcję na prędkość zbaczania.

Czułość linii — kurs



Błąd kierunku

PC16972—UN—22MAY13



Wysoka czułość linii dla kursu

PC28742—UN—25AUG22



Niska czułość linii dla kursu

PC28743—UN—25AUG22

Określa, jak agresywnie system AutoTrac reaguje na błędy odchylenia kursu.

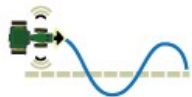
- Wyższe ustawienia: Powodują bardziej agresywną reakcję na odchylenie maszyny od kursu.
- Niższe ustawienia: Powodują mniej agresywną reakcję na odchylenie maszyny od kursu.

Szybkość reakcji układu kierowniczego



Wysoka szybkość reakcji układu kierowniczego

PC28744—UN—25AUG22



Niska szybkość reakcji układu kierowniczego

PC28745—UN—25AUG22

Reguluje stopień kierowania maszyną w celu utrzymania odpowiedniej wydajności prowadzenia. Zwiększenie szybkości reakcji układu kierowniczego generalnie powoduje poprawę dokładności śledzenia.

- Wyższe ustawienia: Powodują lepsze śledzenie ścieżki, lecz również mogą powodować zwiększone ruchy kierownicy lub jej drżenie.
- Niższe ustawienia: Powodują zmniejszenie ruchów kierownicy, lecz również mogą pogorszyć śledzenie ścieżki.

Czułość namierzania



Wysoka czułość namierzania

PC28746—UN—25AUG22



Niska czułość namierzania

PC28747—UN—25AUG22

Określa agresywność namierzania ścieżki przez maszynę. To ustawienie wpływa na wydajność wyłącznie przy namierzaniu ścieżki.

- Wyższe ustawienia: Powodują bardziej agresywne namierzanie linii.
- Niższe ustawienia: Powodują łagodniejsze namierzanie linii.

Czułość zakrzywienia



Wysoka czułość krzywrej

PC28748—UN—25AUG22



Niska czułość krzywrej

PC28749—UN—25AUG22

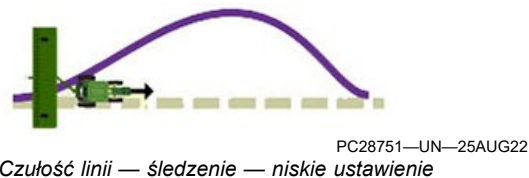
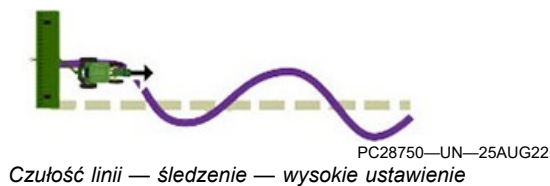
Określa, jak agresywnie system AutoTrac reaguje na zakrzywienie w ścieżce. To ustawienie wpływa na wydajność wyłącznie przy naprowadzaniu po krzywej ścieżce.

- Wyższe ustawienia: Powodują skręcanie maszyny po mniejszym promieniu (ciaśniej) na krzywej.
- Niższe ustawienia: Powodują skręcanie maszyny po większym (szerszym) promieniu na krzywej.

Kierowanie sprzętem

WAŻNE: W celu zapewnienia prawidłowego działania funkcji naprowadzania sprzętu wymagany jest pomiar środka obrotu sprzętu. Patrz Pomiar środka obrotu w pomocy ekranowej w celu uzyskania instrukcji dokładnego wykonywania pomiaru środka obrotu. Niedokładny pomiar środka obrotu może skutkować słabą wydajnością działania albo uszkodzeniem sprzętu.

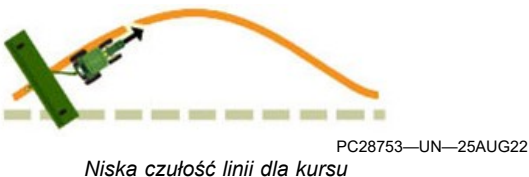
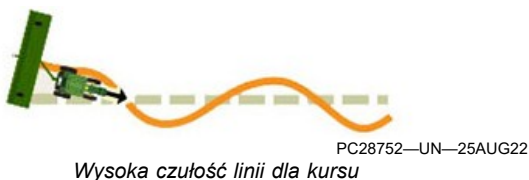
Czułość linii — prowadzenie



Określa, jak agresywnie system AutoTrac reaguje na błąd zboczenia pojazdu w stosunku do ścieżki.

- Wyższe ustawienia: Powodują bardziej agresywną reakcję na błąd zboczenia sprzętu ze ścieżki.
- Niższe ustawienia: Powodują mniej agresywną reakcję na błąd zboczenia sprzętu ze ścieżki.

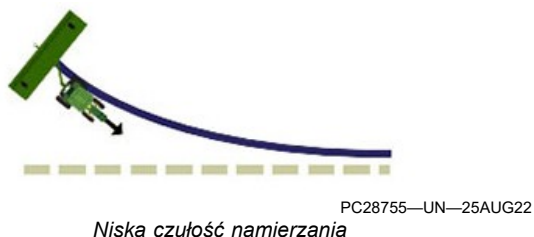
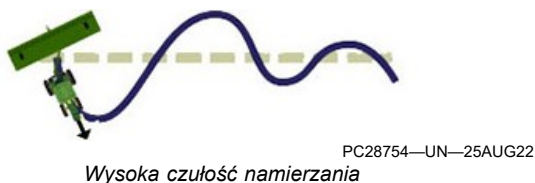
Czułość linii — kurs



Określa, jak agresywnie system AutoTrac reaguje na błąd kursu sprzętu.

- Wyższe ustawienia: Powodują bardziej agresywną reakcję na błąd odchylenia sprzętu od kursu.
- Niższe ustawienia: Powodują mniej agresywną reakcję na błąd odchylenia sprzętu od kursu.

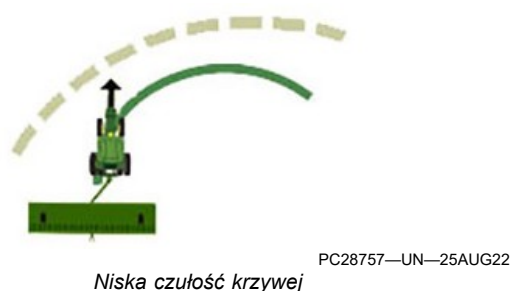
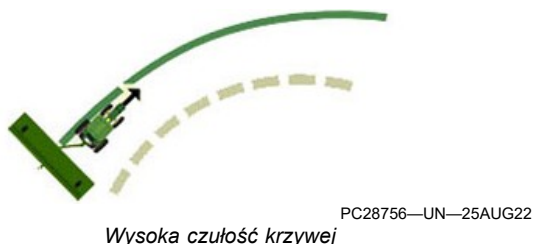
Czułość namierzania



Określa agresywność namierzania ścieżki przez maszynę. To ustawienie wpływa na wydajność wyłącznie przy namierzaniu ścieżki.

- Wyższe ustawienia: Powodują bardziej agresywne namierzanie linii.
- Niższe ustawienia: Powodują łagodniejsze namierzanie linii.

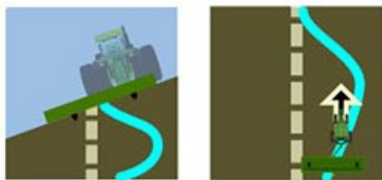
Czułość zakrzywienia



Określa, jak agresywnie system AutoTrac reaguje na zakrzywienie w ścieżce. To ustawienie wpływa na wydajność wyłącznie przy naprowadzaniu po krzywej ścieżce.

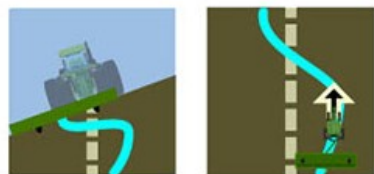
- Wyższe ustawienia: Powodują skręcanie maszyny po mniejszym promieniu (ciaśniej) na krzywej.
- Niższe ustawienia: Powodują skręcanie maszyny po większym (szerszym) promieniu na krzywej.

Czułość nachylenia



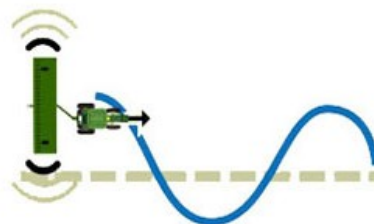
PC28758—UN—25AUG22

Wysoka czułość nachylenia



PC28759—UN—25AUG22

Niska czułość nachylenia



PC28761—UN—25AUG22

Niska wielkość reakcji nachylenia

Określa, jak szybko system AutoTrac reaguje na zmiany nachylenia.

- Wyższe ustawienia: Powodują bardziej agresywną reakcję na zmiany nachylenia.
- Niższe ustawienia: Powodują mniej agresywną reakcję na zmiany nachylenia.

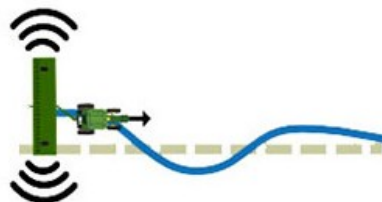
ct47125,1708280147900-53-18FEB24

WSKAZÓWKA: To ustawienie może wymagać regulacji w razie zmiany warunków glebowych.

Określa, jak agresywnie system AutoTrac reaguje na zmiany nachylenia. Zbyt wysoka wartość powoduje, że ciągnik ustawia sprzęt w górę zbocza. Zbyt niska wartość powoduje, że ciągnik ustawia sprzęt w dół zbocza.

- Wyższe ustawienia: Maszyna podjeżdża wyżej na nachyleniu w celu skompensowania zachowania sprzętu, który jest mniej odporny na zsuwanie się w dół.
- Niższe ustawienia: Maszyna podjeżdża niżej na nachyleniu w celu skompensowania zachowania sprzętu, który jest bardziej odporny na zsuwanie się w dół.

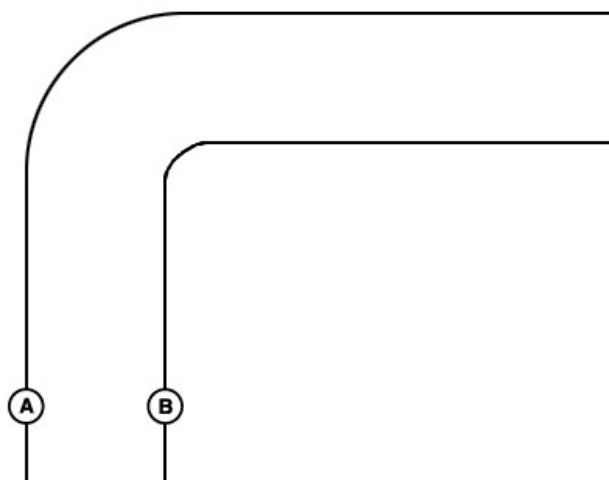
Wielkość reakcji nachylenia



PC28760—UN—25AUG22

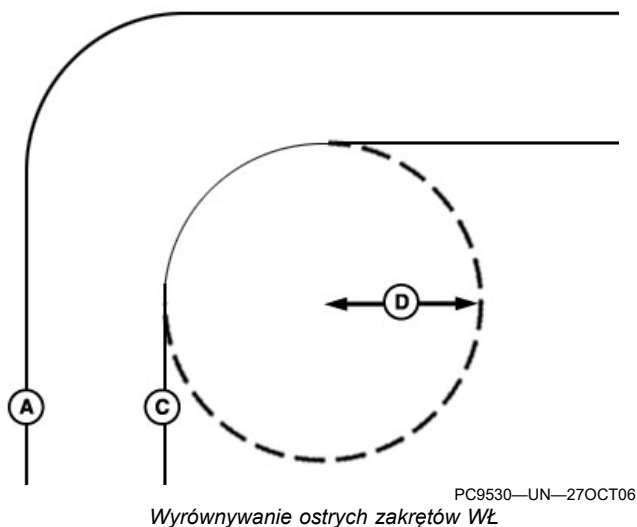
Wysoka wielkość reakcji nachylenia

Ustawienia krzywej linii prowadzenia



PC9529—UN—27OCT06

Wyrównywanie ostrych zakrętów WYŁ



- A—Poprzedni przejazd
 B—Następny przejazd — wyrównywanie ostrych zakrętów wyłączone
 C—Następny przejazd — wyrównywanie ostrych zakrętów włączone
 D—Promień skrótu ze sprzętem zagłębionym w glebie

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

Wyzwalacz zapisu krzywej — rejestrowanie ścieżki krzywej adaptacyjnej można uruchomić na trzy sposoby: ręczny zapis, tryb AutoTrac i tryb stanu roboczego.

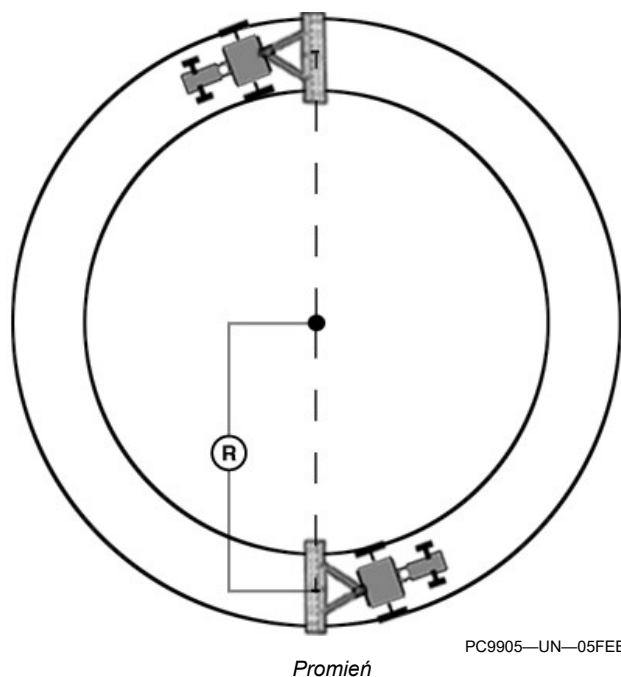
WSKAZÓWKA: Zaleca się zatrzymanie zapisu, jeśli konieczna jest zmiana kierunku. Zapis podczas cofania może prowadzić do nieefektywnego tworzenia linii naprowadzania.

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

Zapisane przedłużenia krzywej AB — przedłużenia prostoliniowe, które można dodawać na początku i końcu krzywej ścieżki AB. Generowane przedłużenia mają długość 90 m (300 ft). Włączenie tego ustawienia

powoduje, że przedłużenia nie są dodawane do wcześniej zapisanych krzywych AB.

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



R—Promień skrótu sprzętu

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

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

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

ZIDXK1X,1749562485257-53-25JUN25

Regulacja i optymalizacja — regulator sekcji

Ustawienia zaawansowane



Ikona Ustawienia

PC15305—UN—19MAR13

Wybrać ikonę ustawień u góry aplikacji Regulator sekcji, aby skonfigurować ustawienia zaawansowane.

Ciągła uprawa

Funkcji ciągłej uprawy należy używać w celu utrzymania narzędzia do uprawy w glebie podczas przejeżdżania przez poprzednie pokrycie. Celem tego jest uniknięcie pozostawiania śladów opon na poprzednim pokryciu. Ta funkcja jest dostępna wyłącznie w przypadku używania sprzętu do uprawy roli współpracującego z regulatorem sekcji.

Diagnostyka mapy

Diagnostyka mapy wyświetla funkcję wyprzedzenia regulatora sekcji. Wyprzedzenie jest białe, gdy sekcje zostały wyłączone i pomarańczowe, gdy sekcje zostały włączone.

Aby uzyskać najlepszą dokładność, należy zachować stałą prędkość i kierunek podczas wjeżdżania w obszar przejścia i wyjeżdżania z niego, gdy regulator sekcji włącza lub wyłącza sekcje. Zmiana prędkości lub kierunku pomiędzy miejscem, w którym wyprzedzenie przecina się z obszarem przejścia oraz miejscem, w którym punkt roboczy przecina się z obszarem przejścia, może spowodować pominięcia lub zakładki w pokryciu. Diagnostyka mapy służy do sprawdzania, czy okno wyprzedzenia jest stabilne, gdy maszyna jedzie ze stałą prędkością i kierunkiem.

WSKAZÓWKA: Przy niskich prędkościach i przy bardzo niskiej wartości opóźnienia mechanicznego wyprzedzenie może być bardzo zbliżone do zielonego paska punktu roboczego lub pokrywać się z nim.

ct47125,1708280187177-53-18FEB24

Upewnić się, że podczas używania funkcji dostrajania wydajności następujące warunki są spełnione:

- Jedź z taką samą prędkością podczas zakręcania i przejazdów przez pole.
- Jedź prostopadle do obrzeża albo pod kątem możliwie zbliżonym do 90 stopni.
- Jeśli wymagana jest dodatkowa zakładka, wyregulować ustawienie po zakończeniu dostrajania wydajności.

Instrukcje dotyczące dostrajania wydajności można znaleźć w pomocy ekranowej regulatora sekcji.

ct47125,1708280187055-53-18FEB24

Regulacja wydajności

Dostrajanie wydajności służy do korygowania pominięć i zakładek produktu rozprowadzanego na podłoże. Ta funkcja używa odległości i prędkości do regulacji ustawień opóźnienia mechanicznego.

Przed użyciem funkcji regulacji wydajności upewnić się, że następujące elementy są prawidłowe:

- Dokładność GPS.
- Ustawienia profilu maszyny i profilu sprzętu.
- Operator musi jechać ze stałą prędkością podczas wjazdu do obszaru pokrycia lub jego opuszczania.

Wykrywanie i usuwanie usterek — wyświetlacz

Centrum diagnostyki



Centrum diagnostyki

PC28791—UN—29AUG22

Centrum diagnostyczne zapewnia zaawansowane narzędzia diagnostyczne dla systemów podłączonych do wyświetlacza. Wybrać jedną z zakładek, aby uzyskać więcej informacji.

Diagnostyka systemu

- Przeglądanie informacji diagnostycznych dla maszyny, sprzętu i aplikacji wyświetlacza.

Komunikaty maszyny

- Przeglądanie komunikatów maszyny i informacji o maszynie.

Diagnostyka sterownika

- Dostęp do adresów diagnostycznych, kodów diagnostycznych i specyficznych informacji o każdym podłączonym urządzeniu.

Kody diagnostyczne

- Przeglądanie wszystkich aktywnych lub zapisanych kodów diagnostycznych.

Informacje o magistrali CAN

- Przeglądanie informacji diagnostycznych dla każdej magistrali CAN.

Informacje o magistrali CCD

- Przeglądanie informacji diagnostycznych dla każdej magistrali CCD.

Sieć

- Przeczytać odczyty diagnostyczne JDLINK.

Udostępnianie

- Przeglądanie informacji diagnostycznych dotyczących aplikacji Udostępnianie i transferu danych.

Informacje o magistrali Ethernet

- Wyświetlanie problemów z połączeniem ze wszystkimi sterownikami w sieci Ethernet.

Nawigacja do Centrum diagnostycznego

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

Diagnostyka systemu

Przeglądanie informacji diagnostycznych dla maszyny, sprzętu i aplikacji wyświetlacza.

W funkcji Diagnostyka systemu dostępne są następujące informacje:

Sprzęt wyświetlacza

Przeglądanie odczytów diagnostycznych dla procesora, monitora i wyświetlacza.

Stan AutoTrac

Przeglądanie odczytów diagnostycznych wpływających na wydajność AutoTrac.

Kreator diagnostyki naprowadzania

Wykrywanie i usuwanie powszechnych usterek systemu AutoTrac w maszynach zgodnych z AT2.

Wybrane systemy maszyny

Wybierz system maszyny, aby wyświetlić szczegóły dotyczące tego systemu. W przypadku większości systemów dostępne są następujące informacje:

Zakładka Ogólne

Zakładka Ogólne wskazuje, czy system posiada prawidłowe dane kalibracyjne i służy również do przekazywania innych informacji na temat stanu systemu.

Zakładka Odczyty przełącznika

Zakładka Odczyty przełącznika wskazuje stan wykrytych przełączników używanych w systemie do sterowania funkcjami maszyny.

Remote Display Control

Wyświetlanie wartości diagnostycznych oprogramowania, wersji lub interfejsów wirtualnych jest możliwe za pomocą sesji Remote Display Control.

Zakładka Odczyty czujnika

Zakładka Odczyty czujnika wskazuje wartości zgłaszane przez wykryte czujniki używane w systemie jako informacje wejściowe.

Zakładka Odczyty wyjściowe

Zakładka Odczyty wyjściowe wskazuje zadane i rzeczywiste wartości wyjściowe dla wybranych wyjść systemu.

Informacje o magistrali CCD

Zakładka Informacje o magistrali CCD wyświetla stan komunikacji pomiędzy sterownikami na magistrali CCD. Magistrala CCD maszyny łączy sterowniki, takie jak silnik, hydraulika i przekładnia.



A—Zielony wskaźnik, normalny zakres
B—Żółty wskaźnik, poza zakresem

PC28794—UN—29AUG22

Obok niektórych wartości wyświetlana jest zielona kropka lub żółta kropka z wykrzyknikiem. Niektóre rodzaje konfiguracji maszyny i sprzętu mogą powodować wystąpienie żółtego wskaźnika.

- Zielony wskaźnik (A) — wartość w zakresie normalnym
- Żółty wskaźnik (B) — wartość poza zakresem normalnym.

Diagnostyka sterownika

Diagnostyka sterownika wyświetla następujące informacje dla sterowników podłączonych do magistrali CAN.

Urządzenie

- Każde urządzenie z listy jest zidentyfikowane za pomocą ID (identyfikatora) urządzenia, adresu CAN i lokalizacji sieci CAN.

Kody

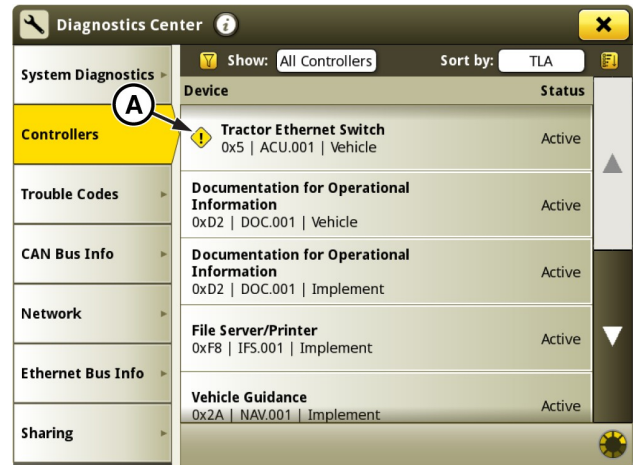
- Kody wskazują, czy w urządzeniu występują diagnostyczne kody błędów.

Licznik komunikatów

- Licznik komunikatów wyświetla liczbę komunikatów CAN odebranych ze sterownika. Za pomocą przycisku zero na dole strony wyzerować licznik komunikatów dla wszystkich sterowników.

Ikona informacji

- Jeśli wersja bazy danych pobrana przez system nie jest zgodna z wersją zgłoszoną przez sterownika, na liście sterowników pojawi się ikona wskazująca niezgodność. Kliknięcie ikony wyświetli dalsze informacje.



PC702242—UN—12FEB26

Ikona informacji

A—Ikona informacji

Wyświetlanie i sortowanie

Wybierz przycisk obok **Widok według**, aby zmienić sposób wyświetlania sterowników. Dostępne widoki to:

Wszystkie sterowniki

- Wyświetlone zostaną wszystkie sterowniki podłączone do wyświetlacza.

Sterowniki magistrali Ethernet

- Wyświetlone zostaną tylko sterowniki z powiązanym połączeniem Ethernet.

Sterowniki magistrali sprzętu

- Wyświetlone zostaną tylko sterowniki podłączone do magistrali CAN sprzętu.

Sterowniki magistrali maszyny

- Wyświetlone zostaną tylko sterowniki podłączone do magistrali CAN maszyny.

Sterowniki z aktywnymi kodami DTC

- Wyświetla urządzenia z aktywnymi kodami DTC.

Nieaktywne sterowniki

- Wyświetla urządzenia, które były aktywne w przeszłości, ale są obecnie nieaktywne

Wybrać przycisk obok **Sortuj według**, aby uporządkować listę zgodnie z tymi filtrami:

Urządzenie

- Lista posortowana wg ID urządzenia.

Ostatnio widziane

- Lista posortowana według sterowników, które ostatnio komunikowały się z wyświetlaczem.

Informacje diagnostyczne

Aby uzyskać dokładniejsze informacje, wybierz sterownik z listy.

WSKAZÓWKA: Wyświetlacz jest ustawiany na tryb diagnostyczny, gdy wybrany zostanie sterownik. Po zamknięciu strony sterownika tryb diagnostyczny jest wyłączany.

W zależności od rodzaju sterownika informacje diagnostyczne są wyświetlane na karcie Adresy diagnostyczne albo karcie Odczyty.

Adresy diagnostyczne

WAŻNE: Zmiana ustawień w adresach diagnostycznych może spowodować uszkodzenie zespołów sterujących maszyny lub sprzętu. Podczas zmiany wartości adresu należy przestrzegać instrukcji i zachować ostrożność.

Sterowniki mają adresy, które przechowują wartości dla różnych ustawień. Każdy adres jest identyfikowany przez numer i typ adresu. Adresy danych można tylko przeglądać (np. informacja o wersji oprogramowania), natomiast adresy wejściowe można edytować (np. kalibracja, ustawienia).

Odczyty

WAŻNE: Zmiana ustawień na karcie Odczyty może spowodować uszkodzenie sterowników maszyny lub sprzętu. Przestrzegaj instrukcji i zachowaj ostrożność przy zmianie wartości w adresie.

Sterowniki mają odczyty, które przechowują wartości dla różnych ustawień. Każdy odczyt jest identyfikowany przez numer i nazwę. Wybierz odczyt, aby wyświetlić wyskakujące okno ze szczegółowymi informacjami dotyczącymi odczytu. Jeśli wartość może być edytowana, wówczas pole wartości ma kolor biały. Jeśli wartość jest przeznaczona tylko do odczytu, wówczas pole wartości ma kolor szary.

Diagnostyczne kody błędów

Wyświetlane są bieżące i zapisane kody dla wybranego sterownika. Wybierz kod z listy, aby wyświetlić szczegóły kodu.

Informacje o sterowniku

Informacje o sterowniku wyświetlają szczegółowe specyfikacje i informacje dotyczące identyfikacji ze sterownika. Informacje te są przydatne podczas diagnostyki ISOBUS.

Diagnostyczne kody błędów



A—Przycisk odświeżania

B—Przycisk kasowania kodów

PC28792—UN—29AUG22

Zakładka Trouble Codes (Kody diagnostyczne) wyświetla wszystkie aktualne i przechowywane kody, które wystąpiły w systemie.

Wybrać przycisk Odśwież (A), aby usunąć, a następnie odzyskać wszystkie kody.

Wybrać przycisk Usuń kody (B), aby usunąć wszystkie kody z wyświetlacza.

Wyświetlanie i sortowanie



Typy kodów

PC28793—UN—29AUG22

A—Ostrzeżenie o zatrzymaniu

B—Ostrzeżenie serwisowe

C—Alarm informacyjny

Wybrać przycisk obok **Widok według**, aby zmienić sposób wyświetlania kodów. Dostępne widoki to:

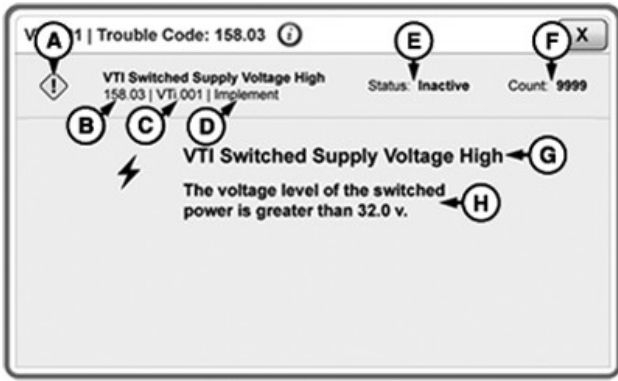
Kod

- W widoku według "Kod" na wyświetlaczu pokazywana jest lista wszystkich kodów. Wyświetlane są: typ (A – C), szczegóły, status i licznik kodu. Wybrać kod z listy, aby wyświetlić szczegóły kodu.

Urządzenie

- Widok według "Urządzenie" pokazuje listę wszystkich sterowników na CAN Bus. Wyświetlone zostaną: ID urządzenia, sieć CAN i wszystkie kody urządzenia, jeśli takowe występują. Wybrać sterownik z listy, aby wyświetlić kody urządzenia.

Szczegóły kodu



PC15334—UN—09JUL13

Szczegóły kodu

- A—Typ kodu diagnostycznego
 B—Numer kodu diagnostycznego
 C—ID urządzenia
 D—Sieć CAN Bus
 E—Status kodu
 F—Licznik
 G—Kod diagnostyczny
 H—Opis diagnostycznego kodu błędu

Wybrać diagnostyczny kod błędu, aby zobaczyć jego szczegóły.

Informacje o magistrali CAN

Zakładka Informacje o magistrali CAN zawiera informacje o stanie komunikacji pomiędzy sterownikami na magistrali CAN. CAN Bus pojazdu łączy sterowniki takie jak silnik, hydraulika i przekładnia. Magistrala CAN osprzętu łączy sterowniki takich urządzeń jak odbiornik StarFire, drugi wyświetlacz ISOBUS i osprzęt ISOBUS.



- A—Zielony wskaźnik, normalny zakres
 B—Żółty wskaźnik, poza zakresem

PC28794—UN—29AUG22

Obok niektórych wartości wyświetlana jest zielona kropka lub żółta kropka z wykrzyknikiem. Niektóre rodzaje konfiguracji maszyny i sprzętu mogą powodować wystąpienie żółtego wskaźnika.

- Zielony wskaźnik (A) — wartość w zakresie normalnym
- Żółty wskaźnik (B) — wartość poza zakresem normalnym.

Wartości magistrali CAN

Stan sieci

Aktywny

- System działa zgodnie z oczekiwaniami. Oprócz wyświetlacza, podłączony jest przynajmniej jeden sterownik i komunikuje się na magistrali CAN.

Nieaktywny

- Wyświetlacz nie komunikuje się z żadnymi innymi sterownikami na magistrali CAN. Jeśli wyświetlacz jest jedynym sterownikiem na magistrali CAN, całkowita wartość licznika komunikatów wzrasta, ale sieć osiągnie stan nieaktywny.

Całkowita liczba komunikatów

Całkowita liczba komunikatów jest liczbą komunikatów przesyłanych poprzez magistralę CAN. Podczas pracy maszyny ta wartość stale rośnie, ponieważ komunikaty na magistrali CAN są przesyłane przez cały czas.

Wysokie napięcie CAN i niskie napięcie CAN

Napięcie szczytowe jest najwyższym napięciem średnim, jakie wystąpiło od ostatniej zimnej inicjacji. Pomiary napięcia są uśredniane co sekundę. Normalnie napięcia szczytowe CAN Hi i CAN Lo mieszczą się w zakresie pomiędzy 1,8 i 3,3 V.

WSKAZÓWKA: Wyświetlacz wykona zimny rozruch, jeśli był nieaktywny przez 48 godzin, jeśli jego zasilanie bezpośrednio zostało odłączone lub jeśli wykonano 20 restartów programowych.

Wykorzystanie magistrali

Informacje są przesyłane pomiędzy sterownikami należącymi do magistrali CAN w formie komunikatów. Magistrala CAN sprzętu John Deere pracuje z szybkością 250 kbd, co oznacza, że jej włączenie w celu przekazania komunikatów może następować do 256000 razy na sekundę. Wykorzystanie magistrali wynosi wtedy 100%.

Jeśli na przykład sterownik sprzętu nie działa, tak jak powinien, przyczyną problemu może być 45% lub wyższe wykorzystanie magistrali. Ze względu na wysokie obciążenie magistrali niektóre sterowniki nie mogą wtedy wysyłać i odbierać wszystkich niezbędnych komunikatów.

WSKAZÓWKA: Niektóre rodzaje sprzętu ISOBUS nie działają, jeżeli obciążenie magistrali przekracza 25%.

Działający odbiornik StarFire powoduje obciążenie magistrali na poziomie ok. 5–7%.

Wykorzystanie magistrali można zmniejszyć, odłączając sprzęt lub odbiorniki GPS.

Szybkość transmisji

Szybkość transmisji wskazuje, z jaką szybkością pracuje magistrala. ISOBUS i magistrala narzędzia John Deere działają z prędkością 250 kbd. Każdy sterownik podłączony do tego systemu musi pracować przy prędkości 250 kbd, w przeciwnym razie nie będzie funkcjonować prawidłowo.

Stan magistrali CAN i liczniki błędów

Możliwe są cztery stany magistrali CAN:

- Aktywna — magistrala CAN działa bez żadnych problemów.
- Pasywna — pojawiły się błędy pasywne.
- Ostrzeżenie — pojawiły się błędy ostrzegawcze magistrali.
- Wyłączenie — pojawiły się błędy powodujące wyłączenie magistrali.

Jeśli pojawił się jeden z tych błędów, wyświetlacz zapisze liczbę jego wystąpień.

Licznik błędów biernych

- Jeśli wartość licznika jest powyżej zera, sterownik na magistrali CAN nie otrzymał wszystkich komunikatów. Ważne informacje mogły zostać utracone. Jest to najprawdopodobniej spowodowane wysokim wykorzystaniem magistrali.

Licznik ostrzeżeń magistrali

- Jeśli wartość licznika jest powyżej zera, sterownik na magistrali CAN ma problemy.

Licznik wyłączeń magistrali

- Jeśli wartość licznika jest powyżej zera, sterownik na magistrali CAN ma problemy. Brakuje mu pewnej liczby komunikatów i nie otrzymuje kolejnych. Ważne informacje zostały utracone. Prawdopodobnie towarzyszy temu wysokie wykorzystanie magistrali CAN.

Liczba błędów przekroczenia

- Licznik błędów przekroczenia wskazuje, że aplikacje lub sterowniki na magistrali CAN otrzymują komunikaty szybciej niż są w stanie je przetworzyć. Powoduje to utratę komunikatów i nieprawidłowe działanie systemu. Prawdopodobnie towarzyszy temu wysokie wykorzystanie magistrali CAN.

Sieć

W zakładce Sieć wyświetlane są odczyty diagnostyczne modemu JDLINK, połączenia sieciowego i karty SIM należące do klienta.

Modem JDLINK jest jednym z głównych składników rozwiązań telematycznych John Deere, takich jak JDLINK, zdalny Service ADVISOR oraz John Deere Remote Display Access (RDA).

Modem JDLINK obejmuje oprogramowanie układowe, modem komórkowy i urządzenie SIM. Wysyła i odbiera dane oraz komunikaty przez sieci komórkowe.

RA wymaga do działania nieprzerwanego połączenia komórkowego. JDLINK nie wymaga nieprzerwanego połączenia z siecią komórkową, ponieważ modem JDLINK może przechowywać dane obejmujące aż 1000 godzin.

Informacje o magistrali Ethernet

Informacje o magistrali Ethernet zawierają informacje o problemach z połączeniem ze wszystkimi sterownikami w sieci Ethernet.

WSKAZÓWKA: Wyświetlacz G5 obsługuje tylko porty sprzętowe ETH100-1 i ETH100-2.

Pozycje wyświetlane na stronie Informacje o magistrali Ethernet:

- *Stan łącza Ethernet* — wyświetla, czy sieć działa czy nie.
- *Adres internetowy* — wyświetla przypisany lub statyczny adres IP używany przez wyświetlacz.
- *Przekazane pakiety* — liczba pakietów przekazanych od momentu włączenia wyświetlacza.
- *Odebrane pakiety* — liczba pakietów odebranych od momentu włączenia wyświetlacza.
- *Błąd pakietu* — liczba pakietów uszkodzonych lub nieprawidłowo sformatowanych od momentu włączenia wyświetlacza.
- *Utrata pakietu* — liczba pakietów utraconych przed dostarczeniem.
- *Prędkość* — prędkość podłączonej sieci Ethernet.
- *Licznik podłączonych urządzeń* — liczba sterowników z adresami IP, które wyświetlacz rozpoznaje w sieci.
- *Odlączenia* — liczba odląceń od momentu włączenia wyświetlacza.

Ukrycie Centrum diagnostycznego



PC15331—UN—08JUL13

Ukrywanie Centrum diagnostycznego

Po wybraniu zespołu sterującego wyświetlacz przejdzie w tryb diagnostyczny. Wybranie opcji ukrycia Centrum diagnostycznego pozwoli zminimalizować aplikację i powrócić do strony głównej.

Przycisk ukrywania jest przydatny w celu uzyskania dostępu do innej części wyświetlacza podczas procedury kalibracji. Aby powrócić do tej samej strony diagnostyki, należy wybrać z menu aplikację Centrum diagnostyczne.

WSKAZÓWKA: Pozostawianie wyświetlacza w trybie diagnostycznym nie jest zalecane, ponieważ może to negatywnie wpłynąć na osiągi.

Zakończyć tryb diagnostyczny, zamykając stronę zespołu sterującego.

ZIDXK1X,1770830382630-53-12FEB26

Przywracanie systemu



PC620654—UN—14MAY24

A—Kod PIN przywracania

Funkcja przywracania systemu próbuje zabezpieczyć i potencjalnie zapisać dane użytkownika. Przywracanie systemu jest inicjowane, gdy system wykryje konflikt, który mógłby spowodować uszkodzenie planowanych funkcji.

Gdy wyświetlacz przejdzie po raz pierwszy do trybu przywracania systemu, na ekranie wyświetli się czasomierz odliczający 30-sekundowy czas przywracania systemu. Aby rozpocząć przywracanie systemu, należy skontaktować się z dealerem firmy John Deere i podać kod PIN przywracania (A).

Zaczekanie do końca odliczania czasu przez czasomierz spowoduje przywrócenie normalnej pracy wyświetlacza. Jeśli ten ekran nadal się wyświetla, należy się skontaktować z dealerem firmy John Deere i podać kod PIN przywracania (A).

ZIDXK1X,1770621032342-53-10FEB26

Wykrywanie i usuwanie usterek — AutoTrac

Komunikaty odłączenia AutoTrac

Komunikaty odłączenia AutoTrac — przy każdym odłączeniu AutoTrac emitowane są dwa dźwięki, po których występuje ostrzeżenie z informacją o przyczynie odłączenia. Wyświetlane są również komunikaty informujące, dlaczego AutoTrac nie włączył się. Komunikaty odłączenia są wyświetlane przez 7 sekund, a następnie znikają.

Komunikaty odłączenia AutoTrac	
Kod	Komunikat
702752.00	Nic jeszcze nie sprawdzono
702752.01	Poruszono kierownicą
702752.02	Zbyt niska prędkość kół
702752.03	Zbyt duża prędkość kół
702752.04	Nieprawidłowy bieg
702752.05	Zmieniony numer linii prowadzenia
702752.06	GPS nie ma podwójnej częstotliwości
702752.07	SSU ma aktywne kody diagnostyczne
702752.08	Ostatni stan przejściowy w porządku
702752.09	Nieprawidłowe komunikaty GSD
702752.10	Brak prowadzenia równoległego
702752.11	Karta dostępu nieobecna
702752.12	Za duży błąd kursu
702752.13	Za duży błąd odchyłki poprzecznej
702752.14	Przełącznik siedziska rozwarły
702752.15	Za niska temperatura oleju
702752.16	TCM nieobecny
702752.17	Niewłaściwy kod aktywacji
702752.18	Tryb diagnostyczny steruje zaworem
702752.19	Przełącznik hedera kombajnu wyłączony
702752.20	Przełącznik droga / pole kombajnu włączony
702752.21	Napięcie niestabilne
702752.22	AutoTrac jest za długo włączony na wstecznym
702752.23	AutoTrac jest za długo aktywny poniżej progu niskiej prędkości
702752.24	Za wysoka krzywizna
702752.25	Maszyna nie porusza się w kierunku do przodu
702752.26	Niska linia ELX (wyłączenie)
702752.27	Nieprawidłowe dane biegu
702752.28	Nieprawidłowe dane przełącznika przywracania
702752.29	Nieprawidłowy komunikat stacyjki
702752.30	Przełącznik AutoTrac / naprowadzania na rząd SPFH wyłączony
702752.31	Przełącznik szybkiego zatrzymania samojednej sieczkarni polowej włączony
702752.32	AutoTrac nie włączony
702752.33	Namierzanie linii
702752.34	Śledzenie po linii
702752.35	Nieznany kierunek
702752.36	Przejsie do GPS zbyt odległe
702752.37	Poza rzędem
702752.38	Przekroczenie czasu sterowania przez czujnik
702752.39	Nieprawidłowa sekwencja komunikatu

702752.40	Maszyna nie może osiągnąć zadanej krzywizny ścieżki
702752.41	Prędkość maszyny na podstawie GPS jest inna niż prędkość maszyny na podstawie kół
702752.42	Niedopasowanie bieżącej krzywizny
702752.43	Maszyna jest ustawiona na biegu parkowania
702752.44	Przekroczenie czasu komunikatu poleceń dodatkowego kierowania
702752.45	Przekroczenie czasu komunikatu stanu dodatkowego kierowania
702752.46	Nieprawidłowe dane przełącznika siedziska
702752.47	Nieprawidłowe dane VIN
702752.48	Nieprawidłowe dane rozstawu osi
702752.49	Przekroczenie czasu komunikatu info TCM
702752.50	Przekroczenie czasu komunikatu automatyki maszyny
702752.51	Przekroczenie czasu komunikatu zbaczania z trasy i szybkości skrętu maszyny
702752.52	Przekroczenie czasu komunikatu kierunku i prędkości na podstawie kół
702752.53	Przekroczenie czasu danych ścieżki
702752.54	Nieznana awaria zespołu sterującego układu kierowniczego
702752.55	Temperatura AutoTrac Universal poza zakresem
702752.56	AutoTrac jest za długo aktywny w trybie kierowania czterema kołami
702752.57	Maszyna w trybie jazdy bokiem
702752.58	Odmówiono autoryzacji
702752.62	Zarezerwowany
702752.63	Brak działania

ct47125,1708283950104-53-18FEB24

Wykrywanie i usuwanie usterek

WSKAZÓWKA: System AutoTrac został wyregulowany tak, by dobrze działał w większości warunków polowych przy użyciu różnych rodzajów sprzętu. Jednakże dla nietypowych warunków zapewnione są ustawienia zaawansowane, pozwalające operatorowi na dokładne wyregulowanie systemów do specyficznych warunków polowych i sprzętowych. Przed wykonaniem czynności wymienionych w poniższych przypadkach należy spróbować wyregulować czułość kierowania.

Przed regulacją przeprowadź kontrolę i usuń pozostałe usterki. Przeprowadź niezbędne kontrole mechaniczne i kalibracje za pośrednictwem przyłączonej maszyny. Jeśli nie zostaną wykonane te czynności, mogą wystąpić usterki maszyny lub operator może stracić czas na dokładną regulację systemu, którego nie da się wyregulować.

Nadmierny ruch kół: Ogólne działanie systemu AutoTrac jest do zaakceptowania, ale koła szybko szarpią w obie strony.

Agresywny ruch wężykowaty: Operator dostrzega

ciągły ruch w obie strony, patrząc ponad maską maszyny. Dostrzegalne są ruchy, ale błąd zbaczania ze ścieżki pokazywany na wyświetlaczu (oddalenie od linii A–B) jest często względnie mały.

Powolny ruch wężykowaty: Działanie systemu AutoTrac wydaje się powolne przy próbie pozostawiania na linii i maszyna powoli wędruje z boku na bok.

Powolne namierzanie linii: AutoTrac zdaje się działać wolno w trakcie namierzania linii. Ciągnik pozostaje przez długi czas poza linią z jednej strony, zanim wróci na linię.

Agresywne namierzanie linii: AutoTrac wychodzi poza linię, a następnie nadmiernie kompensuje to w trakcie namierzania, co skutkuje intensywnym, ciasnym ruchem wężykowatym podczas namierzania.

Śledzenie na zewnątrz krzywej: AutoTrac działa powoli na krzywej linii prowadzenia, co powoduje powolny ruch wężykowaty po żądanej linii. Ta linia często oddala się na zewnątrz od żądanej ścieżki.

Śledzenie wewnątrz krzywej: AutoTrac wykazuje szybkie i częste korekty w trybie krzywej ścieżki, co powoduje ciasny wzór wężykowaty lub poruszanie się po wewnętrznej stronie żądanej ścieżki.

WSKAZÓWKA: Metody wykrywania i usuwania usterek można znaleźć w plikach pomocy ekranowej.

Ogólna regulacja

Zalecenia dotyczące regulacji:

- Czulość kierowania: Przed wykonaniem jakichkolwiek innych regulacji ustawić na wartość 70. Regulować w przyrostach co 10.
- Czulość prowadzenia po linii: Regulować w przyrostach co 20.
- Czulość linii dla kursu: Regulować w przyrostach co 10.
- Trasa kursu: Regulować w przyrostach co 10.
- Szybkość reakcji układu kierowniczego: Regulować w przyrostach co 10.
- Czulość namierzania: Regulować w przyrostach co 20.
- Czulość na zakrzywienie: Regulować w przyrostach co 20.

Po jednej wartości naraz: Regulację ustawień należy wykonywać w polowych warunkach problemu, gdy AutoTrac jest aktywny; wykonać następujące czynności:

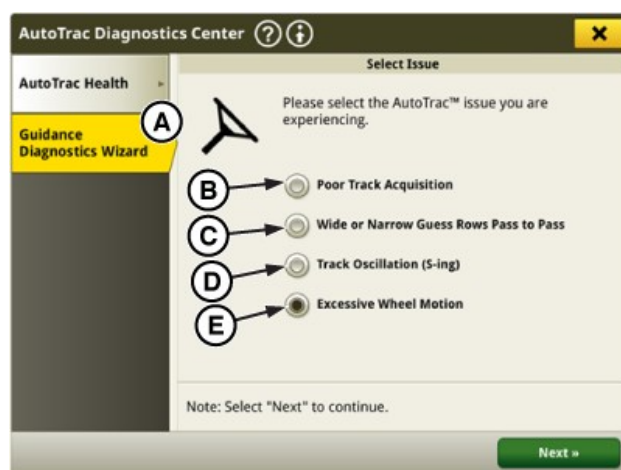
1. Rozpocząć od standardowych ustawień fabrycznych. Wartość parametru Czulość kierowania jest skorelowana z wartością na karcie Widok naprowadzania. Należy próbować użyć dla tego ustawienia wartości, która jest podobna do warunków, w jakich wykonywana jest praca (70 dla betonu, 100 dla większości warunków, 120 dla

miękkiego gruntu). Liczba ta może nadal wymagać modyfikacji poza sugerowane ustawienia.

2. Gdy AutoTrac jest aktywny w problematycznych warunkach (prędkość, grunt, ustawienie opon itd.), należy zwiększać/zmniejszać Czulość linii dla kursu o współczynnik 10.
3. Jeżeli zmiana czulości linii dla kursu nie rozwiązuje problemu, należy zresetować parametr Czulość linii — kurs. Zwiększać lub zmniejszać trasę kursu w taki sam sposób, jak w poprzednim kroku.
4. Jeżeli żadna z poprzednich czynności nie rozwiązuje problemu, należy zresetować parametr "Trasa kursu" i zwiększać lub zmniejszać szybkość reakcji układu kierowniczego w podobny sposób, jak w poprzednich krokach.

Łączenie ustawień: Jeżeli powyższa procedura nie przyniesie zadowalającego działania i po nabraniu większego rozeznania, jak parametry zmieniają działanie systemu AutoTrac, można wypróbować różne kombinacje parametrów z aktywnym systemem AutoTrac.

Kreator diagnostyki naprowadzania



PC689866—UN—24APR26

Zakładka Kreator diagnostyki naprowadzania

Kreator diagnostyki naprowadzania dostarcza szczegółowych procedur wykrywania i usuwania typowych problemów związanych z naprowadzaniem.

WSKAZÓWKA: Kreator diagnostyki naprowadzania jest dostępny tylko w maszynach z konfiguracją systemu AutoTrac AT2. Te informacje są dostępne na stronie stanu AutoTrac po wybraniu kolejno opcji System AutoTrac → Tryb AutoTrac.

Wybierz przycisk wyboru odpowiadający występującemu problemowi:

- Słabe namierzanie linii prowadzenia — maszyna zjeżdża na jedną stronę linii przez długi czas, zanim uda jej się wyrównać do linii, lub przekracza linię i

stosuje nadmierną kompensację podczas namierzania.

- Szeroki/wąski pas między obrabianymi rzędami przy kolejnych przejazdach — odstęp między przejazdami jest nierównomierny, jednak przez cały przejazd odstęp pozostaje nieprawidłowy, co powoduje ciągłe przesunięcie całego przejazdu.
- Wężykowaty ruch — operator spoglądający ponad przednią częścią maski widzi ciągły ruch w tę i z powrotem.
- Nadmierny ruch kół — ogólne działanie systemu AutoTrac jest do zaakceptowania, ale koła szybko szarpią w obie strony.

ct47125,1705350329386-53-03MAR26

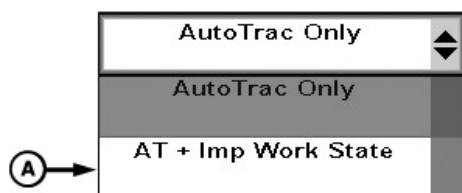
Wykrywanie i usuwanie usterek — AutoTrac Turn Automation

Wykrywanie i usuwanie usterek systemu Active Implement Guidance

Active Implement Guidance

Aby zapobiec kierowaniu przez sprzęt podczas nawrotów końcowych przy działających funkcjach Active Implement Guidance i automatyka skrętu AutoTrac, wyregulować następujące ustawienia:

Kontroler aplikacji 1100 (UCC1)

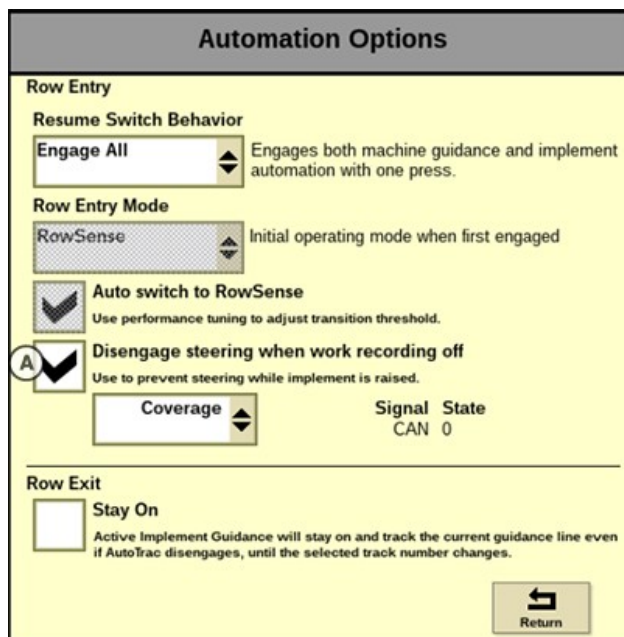


PC27869—UN—28FEB20

A—AT + stan roboczy sprzętu

1. Wybrać Kontroler aplikacji 1100 jako aplikację ISOBUS VT.
2. Wybrać przycisk Ustawienia kierowania sprzętem lub przycisk Ustawienia przesunięcia sprzętu.
3. Wybrać pozycję "AT + stan roboczy sprzętu" (A) z menu rozwijanego w ustawieniu Wymóg do włączenia.

Kontroler aplikacji 1100 (UCC2 nr ser. PCXL01C201000—)



PC28809—UN—20SEP22

A—Pole wyboru Wyłącz kierowanie

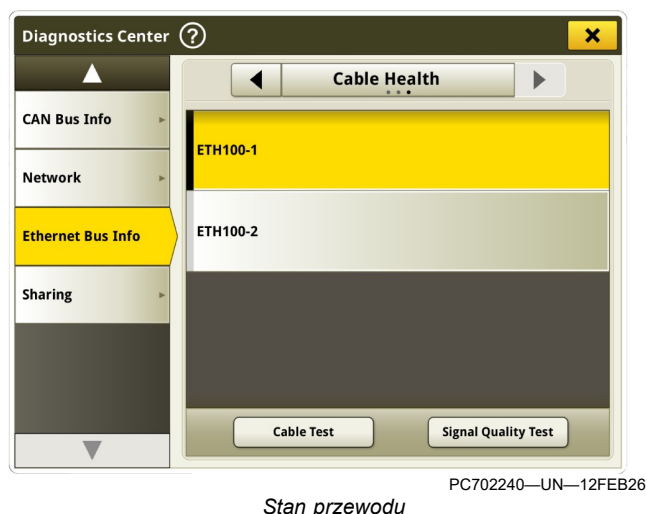
1. Wybrać Kontroler aplikacji 1100 jako aplikację ISOBUS VT.
2. Wybrać przycisk programowy Aktywne naprowadzanie sprzętu.
3. Wybrać Opcje automatyki w zakładce Ustawienia.

4. Zaznaczyć pole wyboru "Wyłącz kierowanie przy wyłączonym zapisie pracy" (A).

ct47125,1705351301467-53-24SEP25

Wykrywanie i usuwanie usterek — Ethernet

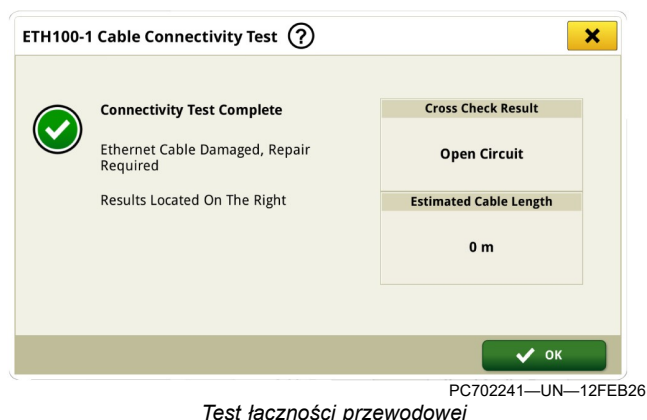
Ethernet



Dostęp do testów Ethernet: Centrum diagnostyczne → Informacje o magistrali Ethernet → Stan przewodu (karta) → Wybór portu. Dostępne są dwa testy sieci Ethernet:

- Test przewodu— wybierz, aby przeprowadzić test diagnostyczny przewodu.
- Test jakości sygnału— wybierz, aby przeprowadzić test jakości sygnału Ethernet.

Test łączności przewodowej



WSKAZÓWKA: Uruchomienie tego testu może spowodować chwilową utratę komunikacji wielu urządzeń. Upewnij się, że maszyna jest zatrzymana, w bezpiecznym stanie i nie pracuje aktywnie, zanim przejdziesz dalej.

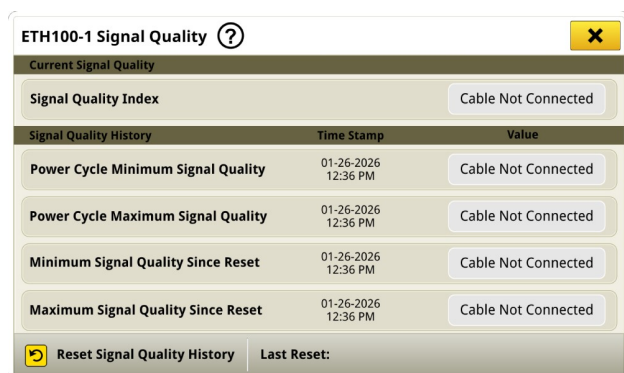
WSKAZÓWKA: Przycisk Uruchom jest wyłączony, gdy maszyna jest w ruchu.

- Wynik sprawdzenia krzyżowego — wyświetla wynik testu łączności kablowej.

Test wyświetlacza	Opis znaczenia
Test w toku	Test właśnie trwa.
Przewód Ethernet w dobrym stanie	Nie wykryto żadnych usterek podczas testu.
Uszkodzony przewód Ethernet, wymagana naprawa	Test wykazał, że para przewodów jest przzerwana.
	Test wykazał, że para przewodów jest zwarta.
	Test wykazał, że dwie pary przewodów są zwarte do siebie.
Wewnętrzna usterka przełącznika	Wewnętrzna usterka sprzętowa, wykryto problem z odczytem/zapisem.
Test zakończony	Test jest zakończony.

- Szacunkowa długość przewodu — wyświetla szacunkową długość testowanego kabla Ethernet.

Test jakości sygnału



Pozycje dostępne na stronie Jakość sygnału:

Poziom	Tekst wyświetlacza	Zakres
0	Bardzo zły	0–2
1	Zły	3–5
2	Dobre	6–8
3	Bardzo dobrze	9–11
4	Doskonale	12–15
5	Przewód niepodłączony	Nie dot.

ZIDXK1X,1770705010531-53-04MAR26

Konserwacja — kalibracje

Konserwacja i kalibracje



PC28795—UN—29AUG22

Konserwacja i kalibracje

Aplikacja Maintenance and Calibrations (Konserwacja i kalibracje) umożliwia operatorowi ustawianie okresów międzyobsługowych i wykonywanie kalibracji podzespołów maszyny.

Nawigacja do aplikacji Konserwacja i kalibracje

1. Wybrać Menu.
2. Wybrać zakładkę Ustawienia ciągnika.
3. Wybrać aplikację Konserwacja i kalibracje.

ct47125,1708284386704-53-18FEB24

Kontrole serwisowe

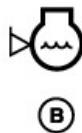
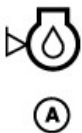
WSKAZÓWKA: Dostępność funkcji kontroli serwisowej zależy od opcji zakupu.

Przeprowadzać kontrole serwisowe przy maszynie ustawionej na poziomym terenie i wyłączonym silniku. W celu uzyskania dokładnych odczytów, przed sprawdzaniem poziomu płynów odczekać minimum 40 minut od wyłączenia silnika.

Kontrolka wskazuje status punktu kontroli serwisowej maszyny.

- Zielona kontrolka – poziom normalny
- Czerwona kontrolka – poziom wysoki lub niski

Dostępne są następujące punkty kontrolne:



PC17385—UN—15MAY14

A—Poziom oleju silnikowego

B—Poziom płynu chłodzącego silnik

- Silnik — poziom oleju (A)
- Poziom płynu chłodzącego (B)

DX,PC,MAINT,SERVCHECK-53-07APR17

Okresy międzyobsługowe

Okresy międzyobsługowe przypominają o konieczności wykonania obsługi okresowej.

Wybrać przycisk Dodaj okres międzyobsługowy, aby utworzyć nowy okres międzyobsługowy. Można dodać nieograniczoną ilość okresów międzyobsługowych.

Po utworzeniu, okres międzyobsługowy zostaje dodany do listy i jest wyświetlany z razem z nazwą, upływem czasu i odstępem czasu.

- Operator wybiera nazwę, aby zidentyfikować określony okres międzyobsługowy.
- Upływ czasu wskazuje liczbę godzin od ostatniego wyzerowania okresu międzyobsługowego.
- Odstęp czasu to liczba godzin pomiędzy przeglądami obsługowymi.

Okresy międzyobsługowe są posortowane od najkrótszego do najdłuższego. Następnie są posortowane wg nazwy, w porządku alfanumerycznym, gdzie pierwszeństwo mają liczby.

Dwadzieścia godzin przed upływem terminu czasu między przeglądami system poinformuje operatora, że maszyna wkrótce będzie musiała przejść przegląd. Po potwierdzeniu komunikatu system będzie informować operatora o zbliżającym się przeglądzie przy każdym uruchomieniu, aż do wyzerowania okresu międzyobsługowego.

DX,PC,MAINT,SERVINTERVAL-53-23DEC15

Kalibracje

Ta aplikacja służy do przeprowadzania kalibracji poślizgu kół i kalibracji radaru.

Kalibracja radaru



PC23946—UN—22MAR17

Kalibracja radaru

Radar wymaga kalibracji, gdy jest po raz pierwszy montowany na maszynie lub występuje różnica pomiędzy prędkością radaru i rzeczywistą prędkością jazdy podczas pracy bez obciążenia lub na utwardzonej nawierzchni.

WSKAZÓWKA: Obiekty poruszające się przy wietrznej pogodzie, takie jak liście, kurz lub żwir, mogą powodować niedokładne wskazywanie prędkości przez radar.

Kalibracja poślizgu kół



PC23947—UN—22MAR17

Kalibracja poślizgu kół

Skalibrować poślizg kół, jeśli podczas pracy bez obciążenia na twardym podłożu wystąpią rozbieżności pomiędzy prędkością wskazywaną przez radar a prędkością kół.

Wykonać kalibrację podczas jazdy nieobciążoną maszyną po twardym, suchym, czystym i równym podłożu.

WSKAZÓWKA: Kalibracja poślizgu kół jest dostępna tylko na podłączonym i skalibrowanym radarze.

Przed przystąpieniem do kalibracji poślizgu kół upewnić się, że prędkość radaru jest dokładna.

ct47125,1708284386858-53-18FEB24

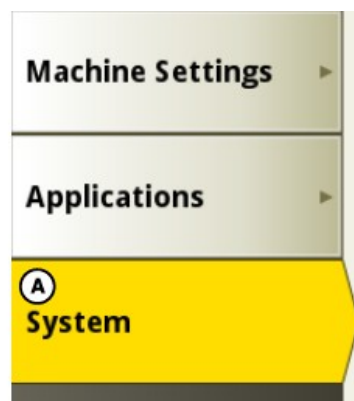
Konserwacja — serwis

Czyszczenie wyświetlacza

WAŻNE: Należy zawsze czyścić wyświetlacz przy wyłączonym zasilaniu. Czyszczenie ekranu podczas jego pracy może spowodować niezamierzone naciśnięcie przycisku.

W celu oczyszczenia wyświetlacza należy go wyłączyć i przetrzeć miękką ściereczką spryskaną środkiem czyszczącym bez zawartości amoniaku, takim jak środek do mycia szyb lub uniwersalny środek czyszczący firmy John Deere.

DX,PC,CLEAN,DISP-53-21OCT16



PC28821—UN—21SEP22

Zakładka System

Fabryczny reset danych



PC20398—UN—09DEC14

Ustawienia Menedżera plików

Wybrać Ustawienia na górze aplikacji Menedżer plików, aby otworzyć Fabryczny reset danych.

Wykonać fabryczny reset danych podczas przekazywania wyświetlacza pomiędzy użytkownikami. Ten proces powoduje usunięcie wszystkich danych użytkownika z wyświetlacza i nie można go cofnąć. Dane użytkownika obejmują dane ustawień i dokumentacji, informacje o naprowadzaniu, wartości sumaryczne oraz układy niestandardowych stron pracy. Licencje, ustawienia języka i ustawienia regionalne nie są resetowane. Po zresetowaniu wymagane jest ponowne uruchomienie.

Fabryczny reset danych na CommandCenter G5 należy wykonać przed sprzedażą maszyny.

Fabryczny reset danych na wyświetlaczu uniwersalnym G5 należy wykonać przed sprzedażą wyświetlacza.

1. Wybrać Menu.



Menu

PC28961—UN—24APR23

2. Wybrać zakładkę System.

3. Wybrać Menedżera plików.



PC28785—UN—29AUG22

Menedżer plików

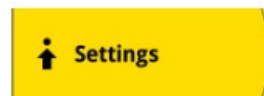
4. Wybrać Ustawienia.



PC28970—UN—24APR23

Ustawienia

5. Wybrać zakładkę Ustawienia.



PC29090—UN—08MAY23

Zakładka Ustawienia

6. Wybrać Rozp. reset do ustawień fabrycznych.



PC29091—UN—08MAY23

7. Postępować zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie.

ch177nn,1660729958790-53-15OCT25

Indeks

A		D	
Aktualizacja		Dźwięki śledzenia.....	04H-24
Oprogramowanie	04E-2		
Pobieranie	04E-2	E	
Przywrócenie.....	04E-2	Etykiety ostrzegawcze bez tekstu	02C-1
Założyć	04E-2		
Aplikacje		I	
Centrum diagnostyki	06A-1	ISOBUS VT.....	04F-1
ISOBUS VT	04F-1		
Konservacja i kalibracje	07A-1	K	
Menedżer ustawień.....	04C-22	Kalibracja poślizgu kół	07A-1
Monitor maszyny	04B-14	Kalibracja radaru.....	07A-1
Monitor pracy	04C-18	Kalibracje	
Odbiornik StarFire	04G-1	Poślizg kół.....	07A-1
Wideo	04C-20	Radar	07A-1
AutoTrac		Konservacja i kalibracje	07A-1
Komunikaty odłączenia	04H-20, 06B-1	Kontrola serwisowe.....	07A-1
Monitor aktywności	04H-23	Krzywe AB	
Odłączanie, wyłączanie	04H-23	Prosta ścieżka	04H-25
Ponowna aktywacja przy następnym przejeździe ..	04H-17	Przeszkody	04H-25
Przełącznik przywracania.....	04H-16	Ustawienia.....	05A-4
Urządzenie prognozujące zakręty	04H-19	Krzywe adaptacyjne	
Włączanie	04H-16	Prosta ścieżka	04H-25
Włączenie	04H-16	Przeszkody	04H-19
Wykres kołowy statusu	04H-15	Ustawienia.....	05A-4
Wyłączanie	04H-23		
		M	
B		Menedżer plików	
Bezpieczeństwo		Eksport	
Bezpieczna obsługa techniczna, praktyki.....	02A-2	Zrzuty ekranów	04D-6
Ciągnik, bezpieczne użytkowanie	02A-3	Menedżer ustawień.....	04C-22
Informacje dotyczące bezpieczeństwa		Menu	04A-2
Bezpieczne zatrzymywanie maszyny		Monitor aktywności	04H-23
autonomicznej	02A-9	Monitor maszyny.....	04B-14
Jazda w maszynie podczas pracy autonomicznej		Monitor pracy.....	04C-18
02A-8		Zapis	04C-19
Odpowiednia odległość podczas pracy			
autonomicznej	02A-8	N	
Znak ostrzegawczy		Naprowadzanie	
Bezpieczeństwo podczas pracy autonomicznej .	02B-1	AutoPath.....	04H-7
Bezpieczeństwo, schodki i poręcze		Szczegóły mapy AutoPath	04H-14
Prawidłowe korzystanie ze schodków i poręczy	02A-2	AutoTrac	
Bezpieczeństwo, unikanie płynów pod wysokim		Komunikaty odłączenia	04H-20, 06B-1
ciśnieniem		Przełącznik przywracania	04H-16
Unikanie płynów pod wysokim ciśnieniem.....	02A-6	Włączanie	04H-16
		Włączenie	04H-16
C		Wykres kołowy statusu	04H-15
Centrum stanu	04A-3	Wyłączanie	04H-23
Ciągnik, bezpieczne użytkowanie.....	02A-3	Krzywe AB	
CommandCenter™		Prosta ścieżka	04H-25
Modele wyświetlacza.....	04A-1	Przeszkody.....	04H-25
		Krzywe adaptacyjne	
		Prosta ścieżka	04H-25
		Przeszkody.....	04H-19

Optimalizacja kierowania	05A-1
Prędkości maksymalne	04H-17
Prędkości minimalne	04H-17
Rozstaw ścieżek.....	04H-13
Ustawienia	
Dźwięki śledzenia	04H-24
Krzywa linii prowadzenia	05A-4
Przesunięcie ścieżki	04H-11
Sygnalizator świetlny.....	04H-14
Ścieżka okrężna.....	05A-1
Urządzenie prognozujące zakręty	04H-19
Wyłącznik główny (Wł./Wył.)	04H-24
Utwórz linię	04H-15
Wykrywanie i usuwanie usterek	06B-1
Zamiana linii prowadzenia.....	04H-13
Zestaw linii prowadzenia.....	04H-13
Znajdź linię	04H-15
Nazwy handlowe.....	2

O

Obsługa	
Ustawienia pola	
Konfiguracja.....	04C-5
Wybór pola	04C-4
Widok i sterowanie w aplikacji zdalnego dostępu (RA)	
Kroki inicjowania aplikacji Remote Display Access	
w celu sterowania zewnętrznego.....	04N-1
Odbiornik GPS	04G-1
Odbiornik StarFire	04G-1
Odłączanie, wyłączanie	
AutoTrac	04H-23
Okresy międzyobsługowe.....	07A-1
Oprogramowanie	
Aktualizacja	04E-2
Pobieranie	04E-2
Przywrócenie.....	04E-2
Wersje	04E-2
Założyć	04E-2

P

Pamięć USB	
Najlepsze praktyki	04D-5
Wymagania.....	04D-5
Podzespół systemu	
Przełącznik trybu drogowego i przywracania	04H-13
Pomoc na ekranie	04A-2
Przełącznik przywracania.....	04H-16
Przełącznik trybu drogowego i przywracania	04H-13
Przesunięcie ścieżki.....	04H-11
Przyciski programowe skrótów.....	04A-3

R

Rozstaw ścieżek	04H-13
-----------------------	--------

S

Słowa ostrzegawcze, znaczenie	02A-1
Status maszyny	07A-1
Strona pracy.....	04A-2

Ś

Ścieżka okrężna	
Ustawienia.....	05A-1

U

Urządzenie prognozujące zakręty	04H-19
AutoTrac	04H-19
Ustawienia	
Naprowadzanie	04H-24
Naprowadzanie główne	04H-24
Ustawienia krzywej linii prowadzenia.....	05A-4
Ustawienia Lightbar	04H-14
Ustawienia portu COM	04B-12
Ustawienia pracy.....	04C-16
Ustawienia ścieżki okrężnej	05A-1
Utwórz linię prowadzenia	04H-15

W

Wideo	04C-20
Wykrywanie i usuwanie usterek	
Naprowadzanie	06B-1
Wyświetlacz elektroniczny, prawidłowe użytkowanie ..	02A-3

Z

Zadania ISOBUS	04C-17
Zgodność	04J-3
Znaczniki.....	04C-15
Znajdź linię prowadzenia	04H-15
Zrzuty ekranów.....	04D-6