

**เวอร์ชันซอฟต์แวร์
จอแสดงผล John Deere G5
CommandCenter™: 11.1.3967-XXX**



JOHN DEERE

คู่มือการใช้งาน

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

OMPFP27124 ปัญหา B6 (THAI)

John Deere Ag Management Solutions

บทนำ

คำนำ

ขอขอบคุณที่ไว้วางใจในผลิตภัณฑ์ของ John Deere

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

คู่มือฉบับนี้ถือเป็นส่วนที่สำคัญของผลิตภัณฑ์ของคุณ และควรส่งมอบพร้อมกับผลิตภัณฑ์ให้กับเจ้าของคนใหม่เมื่อขายต่อด้วย

ขนาดที่ระบุในคู่มือฉบับนี้จะมีทั้งหน่วยเมตริกและเทียบเป็นหน่วยสหรัฐอเมริกา ใช้เฉพาะอะไหล่ทดแทนและที่ยึดที่ถูกต้องเท่านั้น ที่ยึดเมตริกและที่ยึดนี้จะต้องใช้ประแจเมตริกและประแจนิ้วแยกกันต่างหาก

ด้านขวาและด้านซ้าย หมายถึง ด้านขวาและด้านซ้ายเมื่อหันหน้าตามทิศทางการเคลื่อนที่ไปยังหน้าของรถหรืออุปกรณ์ต่อพ่วง

จดหมายเลขรหัสผลิตภัณฑ์ (P.I.N.) ไว้ในคู่มือการใช้งาน การจดบันทึกหมายเลขรหัสทั้งหมดไว้อย่างถูกต้องจะช่วยให้การสืบหาผลิตภัณฑ์ในกรณีที่สูญหาย ตัวแทนจำหน่ายของคุณต้องใช้หมายเลขเหล่านี้เมื่อส่งอะไหล่ จัดเก็บหมายเลขผลิตภัณฑ์ไว้ในที่ที่ปลอดภัย โดยไม่ควรเก็บไว้กับตัวผลิตภัณฑ์

การรับประกันเป็นส่วนหนึ่งของโปรแกรมสนับสนุนลูกค้าของ John Deere ที่ใช้งานและบำรุงรักษาอุปกรณ์ตามที่ได้อธิบายไว้ในคู่มือฉบับนี้ การรับประกันจะอธิบายไว้ในใบรับประกันหรือเอกสารเงื่อนไขที่คุณควรจะได้รับจากตัวแทนจำหน่ายของคุณ

การรับประกันดังกล่าวได้ให้การรับรองว่า John Deere จะรับผิดชอบต่อผลิตภัณฑ์ที่มีการชำรุดเกิดขึ้นภายในระยะเวลาการรับประกัน ในบางกรณี John Deere จะให้ความช่วยเหลือเพื่อปรับปรุงประสิทธิภาพในการทำงานซึ่งมักไม่มีค่าใช้จ่ายให้แก่ลูกค้า แม้ว่าจจะหมดระยะเวลาการรับประกันของผลิตภัณฑ์แล้วก็ตาม ในกรณีที่มีการใช้อุปกรณ์ในลักษณะที่ไม่เหมาะสมหรือมีการดัดแปลงการทำงานของอุปกรณ์จนผิดไปจากข้อกำหนด

จากโรงงาน การรับประกันสินค้าจะถือเป็นโมฆะและบริษัทอาจปฏิเสธการให้ความช่วยเหลือนอกสถานที่

ถ้าคุณไม่ใช่เจ้าของคนแรกของผลิตภัณฑ์นี้ เราขอแนะนำให้คุณติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ในท้องที่เพื่อแจ้งหมายเลขผลิตภัณฑ์ ซึ่งจะเป็นผลดีต่อตัวคุณเอง ข้อมูลดังกล่าวจะช่วยให้ John Deere สามารถติดต่อคุณได้เมื่อมีปัญหาหรือเมื่อมีการปรับปรุงผลิตภัณฑ์.

DX,IFC,PRE-81-24SEP25

John Deere พร้อมให้บริการเสมอ



TS201—UN—15APR13

ความพึงพอใจของลูกค้าเป็นสิ่งสำคัญสำหรับ John Deere

ตัวแทนจำหน่ายของเราพยายามเสมอที่จะให้บริการและขึ้นส่วนอะไหล่อย่างรวดเร็วและมีประสิทธิภาพ:

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

DX,IFC,JDS-81-30SEP25

เครื่องหมายการค้า

เครื่องหมายการค้า	
AutoTrac™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
CommandCenter™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
FurrowVision™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
GreenStar™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
iGrade™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
iPad™	เครื่องหมายการค้าของ Apple
iTEC™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
JDLink™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
John Deere	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
RowSense™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
SeedStar™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
Service ADVISOR™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
StarFire™	เครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

การใช้งานจอแสดงผลและการป้องกันอันตราย

สำคัญ : ห้ามล้างหรือแช่จอแสดงผล John Deere G5e CommandCenter

จอแสดงผล John Deere G5e CommandCenter และคอนเนคเตอร์ที่เกี่ยวข้อง เมื่อเชื่อมต่อหรือเสียบจอแสดงผล จะป้องกันฝุ่นและน้ำระดับ IP65 ซึ่งทนต่อสภาพต่างๆ ที่มักพบในการใช้งานเชิงเกษตรกรรม จอแสดงผลนี้สามารถใช้ในห้องขับเคลื่อนเปิดหรือแบบปิดได้ ควรหลีกเลี่ยงสภาพที่รุนแรง เช่น การล้างหรือแช่จอแสดงผล นำหน้าจอออกจากเครื่องจักรเมื่อไม่ได้ใช้เพื่อป้องกันความเสียหายจากการปล่อยทิ้งไว้ภายนอกเป็นเวลานาน

ch177nn,1676275764495-81-04MAR25

แหล่งเก็บรวบรวมเอกสารข้อมูลทางเทคนิคของ John Deere

เอกสารนี้อาจไม่ได้แสดงรายละเอียดฟังก์ชันของผลิตภัณฑ์ครบถ้วนเนื่องจากมีการเปลี่ยนแปลงในขณะตีพิมพ์ โปรดอ่านคู่มือการใช้งานฉบับล่าสุดก่อนเริ่มใช้งาน หากต้องการรับคู่มือการใช้งาน โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่ายหรือไปที่เว็บไซต์ techpubs.deere.com

CZ76372,000071F-81-04AUG25

คู่มือการใช้งานบนหน้าจอ

คู่มือผู้ใช้งานหน้าจอแสดงผล G5 มีอยู่ในหน้าแสดงผลในแอปพลิเคชันศูนย์ช่วยเหลือ ดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอในส่วนข้อมูลเบื้องต้นเกี่ยวกับจอแสดงผล

AL70325,000063C-81-04MAR25

การดาวน์โหลดการอัปเดตซอฟต์แวร์

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้อัปเดตซอฟต์แวร์ของจอแสดงผลเป็นรุ่นล่าสุดแล้ว คุณสามารถดาวน์โหลดการอัปเดตซอฟต์แวร์ได้จาก:

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

CZ76372,000071E-81-17JUN14

สารบัญ

หน้า

หน้า

ความปลอดภัย

สังเกตข้อมูลด้านความปลอดภัย	02A-1
ทำความเข้าใจข้อความเตือน	02A-1
ปฏิบัติตามคำแนะนำด้านความปลอดภัย	02A-1
ปฏิบัติตามวิธีการบำรุงรักษาอย่างปลอดภัย	02A-2
การใช้น้ำมันและที่จับอย่างถูกต้อง	02A-2
การทำงานกับอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์และตัวยึด	
อย่างปลอดภัย	02A-2
การใช้จอแสดงผลอิเล็กทรอนิกส์อย่างเหมาะสม	02A-2
ออกห่างจากรถเก็บบางที่ก่้างทำงาน	02A-3
การใช้งานรถแทรกเตอร์อย่างปลอดภัย	02A-3
การใช้งานระบบนำร่องอย่างปลอดภัย	02A-4
คาดเข็มขัดนิรภัยอย่างถูกต้อง	02A-4
การใช้งานระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติ	
อย่างปลอดภัย	02A-5
หลีกเลี่ยงของเหลวแรงดันสูง	02A-5
อ่านคู่มือการใช้งานชุดควบคุม ISOBUS	02A-5
หลีกเลี่ยงอุบัติเหตุการถอยชน	02A-6
การป้องกันการถูกไฟฟ้าช็อตและไฟลุกไหม้	02A-6
ระวังสายไฟฟ้า	02A-6
ระยะที่เหมาะสมระหว่างการทำงานอัตโนมัติ	02A-6
การขับเคลื่อนเครื่องจักรในระหว่างการทำงานอัตโนมัติ	02A-7
เศษเหลือทิ้งของผลิตภัณฑ์ไฟฟ้าและ	
อิเล็กทรอนิกส์	02A-7

ป้ายความปลอดภัย

ความปลอดภัยของระบบการทำงานอัตโนมัติ	02B-1
การเตือนเรื่องความปลอดภัย — ตรวจพบ	
AutoTrac	02B-1
การเตือนเรื่องความปลอดภัย — ขอบเขตที่ผ่านไม่ได้	02B-1
การเตือนด้านความปลอดภัย - ชุดควบคุม	
ISOBUS	02B-1
การเตือนด้านความปลอดภัย — การทำงานใน	
ลักษณะที่ไม่เหมาะสมของ ISO Aux	02B-2
การเตือนด้านความปลอดภัย — รูปแบบของ ISO	
Aux	02B-2
การเตือนด้านความปลอดภัย - วิซาร์ดของ ISO	
Aux	02B-2
การเตือนเรื่องความปลอดภัย — การเริ่มระบบใหม่	02B-2
การเตือนเรื่องความปลอดภัย — การติดตั้ง	
ซอฟต์แวร์	02B-3

ป้ายความปลอดภัยแบบไม่มีข้อความ

ตำแหน่งของป้ายเตือนความปลอดภัย	02C-1
การทำความเข้าใจกับป้ายความปลอดภัยแบบไม่มี	
ข้อความ	02C-1
อ่านคู่มือการใช้งาน	02C-1

การเปิดเผยข้อมูล

ชื่อรุ่นและป้าย	03-1
ระบุรหัสวันที่	03-1

ค่าแรงเดือนของคณะกรรมการกลางกำกับดูแล	
กิจการสื่อสาร	03-1
เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพ	
ยุโรป	03-3
เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพ	
ยุโรป	03-4
เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพ	
ยุโรป	03-5
เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสห	
ราชอาณาจักร	03-6
เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสห	
ราชอาณาจักร	03-7
เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสห	
ราชอาณาจักร	03-8
สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย – EAC	03-9
สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย – EAC	03-12
สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย – EAC	03-15

การใช้งาน - ข้อมูลเบื้องต้นเกี่ยวกับจอแสดงผล

G5 CommandCenter	04A-1
โครงสร้างหน้าการทำงาน	04A-2
Menu (เมนู)	04A-2
ความช่วยเหลือบนหน้าจอ	04A-2
ส่วนแสดงสถานะ	04A-3
ซอฟต์แวร์ค่าสั่งลัด	04A-3
ใบอนุญาตของจอแสดงผล	04A-3

การใช้งาน—การตั้งค่าจอแสดงผล

Display Settings (การตั้งค่าจอแสดงผล)	04B-1
ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ	04B-5
ผู้ใช้และสิทธิการเข้าถึง	04B-7
การตั้งค่าไรสาย	04B-9
การตั้งค่าพอร์ต COM	04B-10
Original GreenStar Monitor	04B-11
Machine Monitor (การตรวจสอบรถ)	04B-11

การใช้งาน—การตั้งค่างานและพื้นที่ปฏิบัติงาน

ตัวจัดการเครื่องจักร	04C-1
การเลือกพื้นที่ปฏิบัติงาน	04C-3
Field Setup	04C-5
พื้นที่ปฏิบัติงานและขอบเขต	04C-5
การกำหนดแผนที่	04C-12
ธง	04C-14
เครื่องหมายทางเข้า	04C-14
การตั้งค่างาน	04C-14
ผลงานรวม	04C-16
การตรวจสอบงาน	04C-17
การบันทึกงาน	04C-17
การแชร์	04C-17
วิดีโอ	04C-18
การตั้งค่าส่วนควบคุม	04C-20
ตัวจัดการการตั้งค่า	04C-20

มีต่อในหน้าถัดไป

คู่มือการใช้งาน ข้อมูล ภาพ และรายละเอียดทั้งหมด ในคู่มือฉบับนี้เป็นข้อมูลล่าสุด ขณะ
จัดพิมพ์ บริษัทขอสงวนสิทธิ์ในการเปลี่ยนแปลง ข้อมูลโดยไม่ต้องแจ้งให้ทราบ

COPYRIGHT © 2026
DEERE & COMPANY
Moline, Illinois
All rights reserved.

หน้า	หน้า
หลักการทำงานของรอบเดินเบาเครื่องจักร 04C-20	ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องพ่นสาร 04I-6
การใช้งาน—ตัวจัดการไฟล์	การใช้งาน—Machine Sync
ตัวจัดการไฟล์ 04D-1	การซิงค์เครื่องจักร 04J-1
ไดรฟ์ USB 04D-5	ความเข้ากันได้ของ Machine Sync 04J-2
การจับภาพหน้าจอ 04D-5	การควบคุม Machine Sync 04J-4
การทำงาน—ตัวจัดการซอฟต์แวร์	การทำงาน Machine Sync — อุปกรณ์นำ 04J-5
ตัวจัดการซอฟต์แวร์ 04E-1	การทำงาน Machine Sync—อุปกรณ์ตาม 04J-6
การอัปเดตซอฟต์แวร์ของจอแสดงผลและชุด ควบคุม 04E-2	รันเวย์การทำงาน 04J-7
การเปิดใช้งานฮาร์ดแวร์และซอฟต์แวร์ที่ไม่ใช่ จอแสดงผล 04E-4	การใช้งาน—ควบคุมการทำงานแบบคาบเกี่ยว
การใช้งาน—ISOBUS VT	การควบคุมการทำงานแบบคาบเกี่ยว 04K-1
ISOBUS VT 04F-1	ส่วนการทำงานแบบคาบเกี่ยวด้วยมือ 04K-1
การใช้งาน—เครื่องรับสัญญาณ StarFire	การใช้งาน—ควบคุมพื้นที่
เครื่องรับสัญญาณ GPS ของ StarFire 04G-1	การจัดการบริเวณพื้นที่ 04L-1
การอัปเดตซอฟต์แวร์ StarFire จากระยะไกล 04G-1	โมดูลสถานะของส่วน 04L-3
การใช้งาน—การนำร่อง AutoTrac	การตั้งค่าการคาบเกี่ยว 04L-3
AutoTrac 04H-1	การใช้งาน—การทำงานอัตโนมัติ
การใช้งานระบบนำร่องอย่างปลอดภัย 04H-1	ภาพรวมแอปพลิเคชันการทำงานอัตโนมัติ 04M-1
วิธีการนำร่อง AutoTrac 04H-2	การปฏิบัติงาน—การเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะ ไกล
AutoPath 04H-7	การเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกล 04N-1
เลื่อนแท่งรีด 04H-9	ขั้นตอนสำหรับการเริ่มการเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะ ไกลสำหรับการควบคุมจอแสดงผลจากระยะ ไกล 04N-1
การแจ้งเตือนการแก้ไขความกว้างของการทำงาน 04H-11	การปรับและการปรับใช้ให้เหมาะสม—การนำร่อง AutoTrac
เส้นแทรก 04H-11	การตั้งค่าแท่งรีดวงกลม 05A-1
Shared Signal (สัญญาณร่วม) 04H-11	การปรับการบังคับเลี้ยว 05A-1
สลับเส้นทางและสลับกลับมาทำงานต่อ 04H-11	การตั้งค่าแท่งรีดทางโค้ง 05A-4
ระยะห่างระหว่างแท่งรีด 04H-11	การปรับและการปรับใช้ให้เหมาะสม—ควบคุมพื นที่
กลุ่มแท่งรีด 04H-12	การตั้งค่าขั้นสูง 05B-1
สลับแท่งรีด 04H-12	การปรับประสิทธิภาพ 05B-1
การเลือกแท่งรีดนำร่อง 04H-12	การแก้ไขปัญหา—จอแสดงผล
การตั้งค่าแถบไฟสถานะ 04H-12	โหมดริวจดแจ้งข้อบกพร่อง 06A-1
รายละเอียดแผนที่ AutoPath 04H-13	การกู้คืนระบบ 06A-5
แผนภูมิวงกลมแสดงสถานะของ AutoTrac 04H-13	การแก้ไขปัญหา—AutoTrac
การกำหนดแท่งรีดสำหรับการนำร่อง 04H-14	ข้อความหยุดทำงาน AutoTrac 06B-1
การเปิดใช้งาน AutoTrac 04H-14	การแก้ปัญหา 06B-1
ใช้งาน AutoTrac 04H-14	การแก้ไขปัญหา—ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ
สวิตช์ดำเนินการต่อ 04H-15	AutoTrac
เปิดใช้งาน AutoTrac อีกครั้งในทางผ่านถัดไป 04H-15	การแก้ปัญหาด้วยระบบนำทางอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ใช้ งานอยู่ 06C-1
ความเร็วต่ำสุดและสูงสุด 04H-16	การบำรุงรักษา—การปรับเทียบ
ตัวคาดการณ์การเลี้ยว 04H-17	การบำรุงรักษาและการปรับเทียบ 07A-1
การหลบสิ่งกีดขวาง 04H-18	การตรวจสอบการซ่อมบำรุง 07A-1
ข้อความหยุดทำงาน AutoTrac 04H-18	กำหนดการซ่อมบำรุง 07A-1
ระบบนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac (พาสซีฟ) 04H-19	การปรับเทียบ 07A-1
AutoTrac RowSense 04H-20	
การปิด AutoTrac เมื่อไม่ได้ใช้งาน 04H-21	
หยุดการทำงานและปิดใช้งานระบบ 04H-21	
Guidance Settings (การตั้งค่าการนำร่อง) 04H-22	
เสียงเตือนการกำหนดร่องนำการไถ 04H-22	
การบันทึกเส้นทางตรงหรือการหลบสิ่งกีดขวาง 04H-22	
การบันทึกเส้นทางตรงในแท่งรีดโค้งแบบปรับได้ 04H-23	
การทำงาน—ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac	
ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac 04I-1	
ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของรถแทรกเตอร์ 04I-2	
ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องเกี่ยว นวด 04I-4	

หน้า

การบำรุงรักษา—การให้บริการ

ทำความสะอาดหน้าจอแสดงผล	07B-1
การรีเซ็ตข้อมูลกลับเป็นค่าจากโรงงาน	07B-1

ความปลอดภัย

สังเกตข้อมูลด้านความปลอดภัย



T81389—UN—28JUN13

นี่คือสัญลักษณ์แจ้งเตือนด้านความปลอดภัย เมื่อคุณเห็นสัญลักษณ์นี้บนเครื่องยนต์หรือคู่มือการใช้งานฉบับนี้ ให้ระมัดระวังอันตรายที่อาจเกิดขึ้นได้

ปฏิบัติตามข้อควรระวังและวิธีการทำงานอย่างปลอดภัยที่แนะนำ

DX,ALERT-81-03OCT22

ทำความเข้าใจข้อความเตือน



⚠ คำเตือน

⚠ ข้อควรระวัง

TS187—81—24MAY19

DANGER; ข้อความเตือน DANGER (อันตราย) เป็นการเตือนสถานการณ์อันตรายที่หากไม่หลีกเลี่ยงจะทำให้ถึงแก่เสียชีวิตหรือบาดเจ็บสาหัสได้

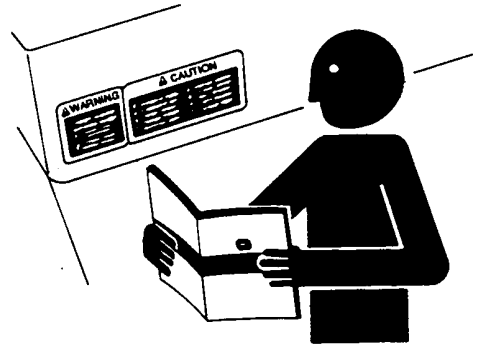
WARNING; ข้อความเตือน WARNING (คำเตือน) เป็นการเตือนสถานการณ์อันตรายที่หากไม่หลีกเลี่ยงอาจทำให้ถึงแก่เสียชีวิตหรือบาดเจ็บสาหัสได้

CAUTION; ข้อความเตือน CAUTION (ข้อควรระวัง) เป็นการเตือนสถานการณ์อันตรายที่หากไม่หลีกเลี่ยงอาจทำให้บาดเจ็บเล็กน้อยหรือปานกลางได้ CAUTION อาจใช้เตือนเรื่องการใช้ปฏิบัติที่ไม่ปลอดภัยในสถานการณ์ต่างๆ ซึ่งอาจทำให้บาดเจ็บได้อีกด้วย

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

DX,SIGNAL-81-05OCT16

ปฏิบัติตามคำแนะนำด้านความปลอดภัย



TS201—UN—15APR13

อ่านข้อความเพื่อความปลอดภัยทั้งหมดในคู่มือฉบับนี้และในป้ายเตือนบนรถอย่างละเอียด รักษาป้ายเตือนให้อยู่ในสภาพดี เปลี่ยนป้ายเตือนที่สูญหายหรือชำรุดเสียหาย ตรวจสอบให้แน่ใจว่าส่วนประกอบอุปกรณ์ชิ้นใหม่และชิ้นส่วนสำหรับซ่อมมีป้ายเตือนรุ่นล่าสุด คุณสามารถส่งชื่อป้ายเตือนสำหรับเปลี่ยนทดแทนได้จากตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณ

ชิ้นส่วนหรือส่วนประกอบจากบริษัทผู้ผลิตรายอื่น อาจมีข้อมูลด้านความปลอดภัยเพิ่มเติม ซึ่งไม่มีอยู่ในคู่มือการใช้งานฉบับนี้

ศึกษาวิธีใช้งานรถรวมถึงการใช้งานส่วนควบคุมต่างๆ อย่างถูกต้อง ห้ามมิให้ผู้ใดใช้งานรถโดยไม่ทราบวิธีการใช้งาน

ดูแลรักษารถให้อยู่ในสภาพพร้อมใช้งานอยู่เสมอ การดัดแปลงอุปกรณ์โดยไม่ได้รับอนุญาตอาจส่งผลต่อประสิทธิภาพการทำงานและ/หรือความปลอดภัยและอายุการใช้งานของเครื่องจักร

หากมีข้อสงสัยเกี่ยวกับเนื้อหาส่วนใดก็ตามในคู่มือฉบับนี้และต้องการความช่วยเหลือ กรุณาติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere

DX,READ-81-01AUG22

ปฏิบัติตามวิธีการบำรุงรักษาอย่างปลอดภัย



TS218—UN—23AUG88

โปรดทำความเข้าใจขั้นตอนการซ่อมบำรุงก่อนลงมือปฏิบัติงาน ดูแลพื้นที่ปฏิบัติงานให้สะอาดและแห้ง

ห้ามเดินสารหล่อลื่น ซ่อมบำรุง หรือปรับการทำงานของรถแทรกเตอร์ในขณะที่รถเคลื่อนที่ อย่ายืนมือ เท้า และเครื่องแต่งกายเข้าใกล้ชิ้นส่วนขับเคลื่อน คลายแรงดันด้วยการยกเลิกการใช้พลังงานและชุดควบคุมทั้งหมด ลดอุปกรณ์ลงมาที่ระดับพื้นระดับเครื่องยนต์แล้วยึดตรึงไว้ หากมีกฏแฉอยู่ให้ถอดกฏแฉออก ถอดแบตเตอรี่ แล้วปล่อยให้เครื่องจักรเย็นลง

รองรับส่วนต่างๆ ของรถที่ต้องยกไว้ในระหว่างการทำงานซ่อมบำรุง

ชิ้นส่วนทั้งหมดจะต้องอยู่ในสภาพดีและติดตั้งอย่างถูกต้อง ถ้ามีการชำรุด ให้ซ่อมทันที เปลี่ยนชิ้นส่วนที่สึกหรอหรือชำรุด เช็ดจาระบี คราบน้ำมัน หรือเศษสิ่งสกปรกที่เกาะอยู่ออก

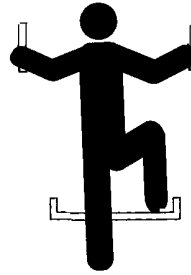
สำหรับอุปกรณ์ที่ขับเคลื่อนด้วยตัวเอง ถอดสายกราวด์แบตเตอรี่ (-) ก่อนทำการแก้ไขระบบไฟฟ้าหรือการเชื่อมต่อเครื่องจักร

สำหรับอุปกรณ์ลากจูง ถอดชุดสายไฟออกจากแทรกเตอร์ก่อนการซ่อมบำรุงส่วนประกอบของระบบไฟฟ้าหรือการเชื่อมต่อเครื่องจักร

การตกจากที่สูงขณะทำงานหรือทำความสะอาดสามารถก่อให้เกิดการบาดเจ็บร้ายแรง ใช้บันไดหรือแท่นยืนเพื่อเข้าถึงจุดต่างๆ อย่างง่ายดาย ใช้แท่นยืนและราวจับที่แข็งแรงและมั่นคง

DX,SERV-81-20JAN26

การใช้บันไดและที่จับอย่างถูกต้อง



T133468—UN—15APR13

ขึ้นและลงเครื่องจักรโดยหันหน้าเข้าหาตัวรถ เพื่อป้องกันการตก โดยต้องมีการสัมผัสกับบันได ที่จับ และราวจับ รวม 3 จุด

ใช้ความระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อมีโคลน หิมะ หรือความชื้น ซึ่งทำให้เกิดการลื่น ดูแลรักษาไม่ให้มีบันไดสกปรก มีจาระบี หรือน้ำมันเครื่อง ห้ามกระโดดเมื่อลงจากเครื่องจักร ห้ามประกอบหรือถอดอุปกรณ์เมื่อเครื่องจักรกำลังเคลื่อนที่

DX,WW,MOUNT-81-12OCT11

การทำงานกับอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์และตัวยึดอย่างปลอดภัย



TS249—UN—23AUG88

การตกในขณะที่ทำการติดตั้งหรือการถอดชิ้นส่วนอิเล็กทรอนิกส์ที่ติดตั้งไว้ที่อุปกรณ์ อาจทำให้ได้รับบาดเจ็บร้ายแรงได้ ใช้บันไดหรือแพลตฟอร์มเพื่อให้สามารถเข้าถึงตำแหน่งติดตั้งแต่ละจุดได้ง่ายขึ้น ใช้ที่เหยียบและที่จับที่แข็งแรงและมั่นคง ห้ามติดตั้งหรือถอดส่วนประกอบในสภาพการทำงานที่เปียกหรือเป็นน้ำแข็ง

ถ้าทำการติดตั้งหรือซ่อมบำรุงสถานีฐาน RTK บนหอสูงหรือโครงสร้างสูงอื่นๆ ให้ใช้อุปกรณ์เป็นที่ได้รับการรับรองแล้ว

ถ้าทำการติดตั้งหรือซ่อมบำรุงโครงติดตั้งตัวรับสัญญาณการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลกที่ใช้บนอุปกรณ์ต่อพ่วง ให้ใช้เทคนิคการยกที่เหมาะสมและสวมอุปกรณ์ป้องกันที่เหมาะสม โครงติดตั้งมีน้ำหนักมากและอาจทำให้การทำงานมีความยากลำบากได้ ต้องใช้คนสองคนเมื่อไม่สามารถเข้าถึงตำแหน่งติดตั้งจากพื้นหรือจากแพลตฟอร์มการซ่อมบำรุงได้

DX,WW,RECEIVER-81-24AUG10

การใช้จอแสดงผลอิเล็กทรอนิกส์อย่างเหมาะสม

จอแสดงผลอิเล็กทรอนิกส์เป็นอุปกรณ์เสริมที่มีไว้ช่วยผู้ใช้ใน

ด้านการทำงานในพื้นที่เพาะปลูก เพิ่มความสะดวกสบาย และให้ความบันเทิง จอแสดงผลมาพร้อมฟังก์ชันการทำงานมากมาย ถูกนำมาใช้ในแอปพลิเคชันของระบบรถหลายรุ่น และสามารถใช้ร่วมกับอุปกรณ์เสริมอื่นๆ เช่น อุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์แบบพกพา ได้

อุปกรณ์เสริมหมายถึงอุปกรณ์ใดๆ ที่ไม่จำเป็นต่อการใช้งานรถตามวัตถุประสงค์หลัก ผู้ปฏิบัติงานมีหน้าที่ความคุมการทำงานและความคุมรถให้เป็นไปอย่างปลอดภัย

วิธีป้องกันการบาดเจ็บขณะใช้งานรถ:

- ติดตั้งจอแสดงผลตามคำแนะนำในการติดตั้ง ตรวจสอบให้แน่ใจว่าติดตั้งอุปกรณ์เรียบร้อยแล้วและไม่บดบังทัศนวิสัยของคนขับหรือรบกวนการทำงานของชุดควบคุมการทำงาน
- อย่าให้จอแสดงผลทำให้คุณเสียสมาธิ ดันตัวและมีสติอยู่เสมอ พังความสนใจไปที่รถและสภาพแวดล้อมที่ทำงานอยู่
- ห้ามเปลี่ยนแปลงการตั้งค่าหรือใช้งานฟังก์ชันใดๆ ที่ต้องใช้เวลาที่ระบบควบคุมจอแสดงผลนานๆ ขณะที่รถกำลังเคลื่อนที่ ควรหยุดรถในสถานที่ที่ปลอดภัยและเลื่อนเกียร์ไปที่ตำแหน่งจอดก่อนดำเนินการดังกล่าว
- อย่าเปิดเสียงดังเกินไปจนไม่ได้ยินเสียงการจราจรภายนอกและเสียงรถฉุกเฉิน

ควรปิดใช้งานฟังก์ชันบางอย่างของจอแสดงผลเพื่อการทำงานที่ปลอดภัย และเปิดใช้งานอีกครั้งเมื่อรถหยุดนิ่งและ/หรือมีการเลื่อนเกียร์ไปที่ตำแหน่งจอด การไม่ปฏิบัติตามคำแนะนำเพื่อความปลอดภัยถือเป็นการละเมิดกฎหมายที่ใช้บังคับและอาจทำให้เกิดความเสียหาย ได้รับความบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

ใช้งานจอแสดงผลเมื่อสภาพการณ์เอื้ออำนวยให้ใช้งานได้อย่างปลอดภัยและใช้งานตามคำแนะนำที่ระบุไว้เท่านั้น ปฏิบัติตามกฎหมายข้อบังคับความปลอดภัย รวมถึงกฎหมายของรัฐหรือท้องถิ่น และกฎจราจรเมื่อใช้อุปกรณ์เสริม

DX,ELEC,DISPLAY-81-13JAN15

ออกห่างจากรถเก็บเกี่ยวที่กำลังทำงาน



ES 118 704

ES118704—UN—21MAR95

ชุดใบมีด เกลียวล้อเลี้ยว ล้อโน้ม และลูกกลิ้งป้อน ไม่สามารถติดตั้งตัวป้องกันอย่างมิดชิดได้ เนื่องจากลักษณะการใช้งาน ในระหว่างการทำงานให้อยู่ห่างจากชิ้นส่วนเคลื่อนที่ดังกล่าว ให้ปลดคลัตช์หลัก ดับเครื่องยนต์ แล้วนำกุญแจออก ก่อนทำการซ่อมบำรุงหรือนำสิ่งทีอุดตันออกจากรถเกี่ยววอด

FX,CUT-81-21DEC90

การใช้งานรถแทรกเตอร์อย่างปลอดภัย

สามารถลดโอกาสการเกิดอุบัติเหตุได้ด้วยการปฏิบัติตามข้อควรระวังง่าย ๆ เหล่านี้:

- ใช้รถแทรกเตอร์ของคุณกับงานที่ได้รับการออกแบบไว้ให้ใช้ เช่น การพลิก การดึง การลาก การดำเนินการ และอุปกรณ์ที่ปรับเปลี่ยนได้ต่าง ๆ ซึ่งออกแบบมาเพื่องานด้านเกษตรกรรม
- ผู้ปฏิบัติงานต้องมีความพร้อมทั้งด้านจิตใจและร่างกายเมื่อเข้าปฏิบัติหน้าที่ห้องผู้ควบคุม และ/หรือ ส่วนควบคุม และใช้งานรถอย่างถูกต้องและปลอดภัย
- ห้ามใช้งานรถเมื่อไม่มีสมาธิ เหนื่อยล้า หรือสภาพร่างกายไม่สมบูรณ์ การใช้งานรถอย่างถูกต้องเหมาะสมจำเป็นต้องอาศัยสมาธิและความระมัดระวังอย่างเต็มที่
- รถแทรกเตอร์นี้ไม่ได้ใช้เพื่อเป็นยานพาหนะสำหรับสั้นทางการ
- อ่านคู่มือการใช้งานฉบับนี้ก่อนการใช้งานรถแทรกเตอร์ และปฏิบัติตามคำแนะนำในการใช้งานและคำแนะนำเพื่อความปลอดภัยที่อยู่ในคู่มือและที่อยู่บนรถแทรกเตอร์
- ปฏิบัติตามคำแนะนำในการทำงานและคำแนะนำน้ำหนักถ่วงที่พบในคู่มือการใช้งานสำหรับอุปกรณ์ต่อพ่วง/อุปกรณ์ยึดของคุณ เช่น รถดักด้านหน้า
- ปฏิบัติตามคำแนะนำที่ระบุในคู่มือการใช้งานเครื่องจักรที่ติดตั้งหรือลากพ่วง หรือเทรลเลอร์ ห้ามใช้งานรถแทรกเตอร์กับรถ หรือรถแทรกเตอร์กับเทรลเลอร์ร่วมกัน เว้นแต่ปฏิบัติตามคำแนะนำทั้งหมดครบทุกประการ
- ก่อนสตาร์ทเครื่องยนต์หรือก่อนเริ่มการทำงาน ต้องตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีผู้ใดอยู่ในบริเวณใกล้กับเครื่องจักร อุปกรณ์ต่อพ่วง หรือบริเวณปฏิบัติงาน
- อยู่ห่างจากแกนต่อแบบสามจุดและจุดต่อพ่วงกระบอกพ่วง (ถ้ามีติดตั้งไว้) เมื่อทำการควบคุม
- อย่ายืนมือ เท้า และเครื่องแต่งกายเข้าใกล้ชิ้นส่วนขับเคลื่อน

เกี่ยวกับการขับ

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

การฉุน/ระบายอากาศที่นึ่งผู้ปฏิบัติงาน

- ระบบฉุนที่นึ่งที่ร้อนเกินไปอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บ เป็นแผลไหม้ และอาจทำให้ที่นึ่งได้รับความเสียหายได้ เพื่อลดความเสี่ยงที่จะเกิดแผลไหม้ ควรใช้ความระมัดระวังเมื่อต้องใช้งานระบบฉุนที่นึ่งเป็นระยะเวลานาน โดยเฉพาะอย่างยิ่งหากผู้ปฏิบัติงานไม่สามารถรับรู้การเปลี่ยนแปลงของอุณหภูมิหรือความเจ็บปวดที่เกิดขึ้นกับผิวหนังได้ ห้ามวางสิ่งของไว้บนที่นึ่ง เช่น ผ้าห่ม เบาะ ที่หุ้ม หรืออื่น ๆ ที่คล้ายกันนี้ ซึ่งอาจทำให้ระบบฉุนที่นึ่งเกิดความร้อนสูงเกินไป

การลากไหล

- ใช้ความระมัดระวังเมื่อทำการลากและหยุดส่วนบรรทุกที่มีน้ำหนักมาก ระยะทางที่ต้องใช้ในการหยุดรถจะเพิ่มขึ้นเมื่อลากไหลด้วยความเร็วสูงหรือไหลลงเนินชันเกินไป และเมื่ออยู่บนทางลาดชัน การลากไหลโดยไม่ใช้นิยามหรือไม่มีเบรกก็ตามที่หนักเกินไปอาจเป็นสาเหตุให้สูญเสียการควบคุมได้
- จะต้องพิจารณาน้ำหนักรวมของทั้งอุปกรณ์และไหลของอุปกรณ์ด้วย
- ต่อส่วนบรรทุกเข้ากับจุดต่อที่ได้รับการรับรองแล้วเท่านั้น เพื่อป้องกันการพลิกคว่ำไปทางด้านหลัง

การจอดและการออกจากรถแทรกเตอร์

- ก่อนที่จะลงจากยานพาหนะปิดการใช้งาน SCV ปลด PTO ดับเครื่องยนต์ ลดอุปกรณ์ต่อพ่วง/อุปกรณ์ยึดกลับลงมาบนพื้นดิน วางส่วนควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วง/อุปกรณ์ยึดไว้ในที่ว่าง และใส่เบรกจอดอย่างปลอดภัย ซึ่งรวมถึงแกนบังคับและเบรกจอด นอกจากนี้ในกรณีที่จอดรถแทรกเตอร์ทิ้งไว้โดยไม่มีการใช้งานให้ดึงกุญแจออก (หากมี) และยึดรถแทรกเตอร์ไว้
- การเข้าเกียร์ไว้แล้วดับเครื่องยนต์ไม่สามารถป้องกันรถแทรกเตอร์ไม่ให้ไหลได้
- ห้ามเข้าใกล้ PTO ที่กำลังทำงานอยู่ หรืออุปกรณ์ต่อพ่วงที่กำลังทำงานอยู่
- รอให้การเคลื่อนที่ทั้งหมดหยุดสนิทก่อนทำการซ่อมบำรุง

อุบัติเหตุทั่วไป

การใช้งานรถแทรกเตอร์อย่างไม่ปลอดภัยหรือการใช้งานรถแทรกเตอร์ผิดวัตถุประสงค์ สามารถส่งผลให้เกิดอุบัติเหตุได้เตรียมพร้อมสำหรับเหตุฉุกเฉินในระหว่างการใช้งานรถแทรกเตอร์อยู่เสมอ

อุบัติเหตุที่พบบ่อยที่สุดที่เกี่ยวข้องกับรถแทรกเตอร์ได้แก่:

- รถแทรกเตอร์พลิกคว่ำ
- การชนกับรถคันอื่นๆ
- การทำขั้นตอนการสตาร์ทอย่างไม่เหมาะสม
- การถูกเกี่ยวดึงเข้าไปในเพล่า PTO
- การตกจากรถแทรกเตอร์
- การชนหรือเบียดกันในระหว่างการลากจูง

DX,WW,TRACTOR-81-25NOV25

การใช้งานระบบนำร่องอย่างปลอดภัย

ห้ามใช้งานระบบนำร่องบนถนน จะต้องปิดระบบนำร่องก่อนขึ้นสู่ถนนเสมอ ห้ามพยายามเปิด (เปิดใช้งาน) ระบบนำร่องขณะที่กำลังทำการเคลื่อนย้ายบนถนน

ระบบนำร่องได้มีการออกแบบมาเพื่อช่วยเหลือผู้ปฏิบัติงานเพื่อให้สามารถทำงานในแต่ละกรณีที่เกี่ยวข้องได้อย่างมีประสิทธิภาพมากขึ้น ผู้ปฏิบัติงานต้องรับผิดชอบต่อเส้นทางและดูแลเรื่องความปลอดภัยของรถเสมอ ระบบนำร่องจะไม่ตรวจจับหรือป้องกันการชนกับสิ่งกีดขวาง รถ หรือยานพาหนะอื่นๆ โดยอัตโนมัติ

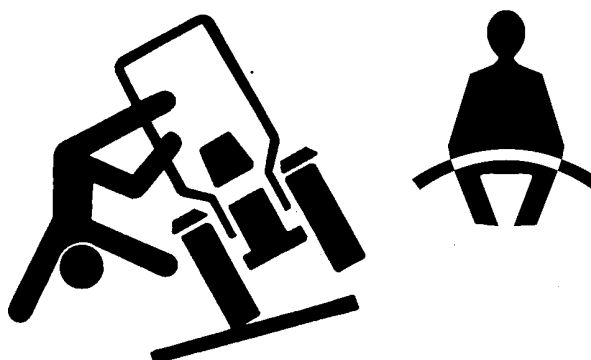
ระบบนำร่องมีโปรแกรมการใช้งานที่ใช้สำหรับควบคุมรถโดยอัตโนมัติ ซึ่งรวมถึงแต่อาจไม่จำกัดเพียง AutoTrac, iTEC, ระบบอัตโนมัติการเลี้ยวอัตโนมัติของ AutoTrac, ระบบการนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac (แบบพาสซีฟ), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac RowSense และ Machine Sync

เพื่อป้องกันไม่ให้ผู้ปฏิบัติงานและผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียงได้รับบาดเจ็บ:

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

ch177nn,1660716404585-81-23MAY24

คาดเข็มขัดนิรภัยอย่างถูกต้อง



TS1729—UN—24MAY13

ระวางการบาดเจ็บหรือการเสียชีวิตจากการถูกทับเมื่อเกิดการพลิกคว่ำ

รุดันนี้ติดตั้งโครงสร้างป้องกันขณะพลิกคว่ำ (ROPS) ใช้เข็มขัดนิรภัยเมื่อใช้งาน ROPS

- จับที่หัวเข็มขัดแล้วดึงเข็มขัดนิรภัยผ่านลำตัว
- สอดตัวล็อกเข้าไปในหัวเข็มขัด เมื่อล็อกจะได้ยินเสียงดังคลิก
- ลองกระตุกตัวล็อกเข็มขัดนิรภัยเพื่อในแน่ใจว่าเข็มขัดนิรภัยยึดอย่างมั่นคง
- ปรับเข็มขัดนิรภัยให้พาดผ่านบริเวณสะโพก

เปลี่ยนเข็มขัดนิรภัยทั้งชุด ถ้าอุปกรณ์ติดตั้ง หัวเข็มขัด เข็มขัดนิรภัย หรือตัวม้วนกลับ มีร่องรอยของการชำรุดเสียหาย

ตรวจเช็คเข็มขัดนิรภัยและอุปกรณ์อย่างน้อยปีละหนึ่งครั้ง มองหาสัญญาณที่แสดงอาการหลดหลวมของฮาร์ดแวร์ หรือความเสียหายบนตัวเข็มขัด เช่น รอยขาด การหลุดลุ่ย อาการสึกหรอที่รุนแรงหรือผิดปกติ การเปลี่ยนสี หรือรอยขีดข่วน เปลี่ยนเฉพาะชิ้นส่วนอะไหล่ที่ตรงตามคุณลักษณะเฉพาะสำหรับรถของคุณเท่านั้น

DX,ROPS1-81-22AUG13

การใช้งานระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติอย่างปลอดภัย



PC13793—UN—25MAY11

ห้ามใช้งานระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติบนถนน จะต้องปิดระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติก่อนขึ้นออกถนนเสมอ ห้ามพยายามเปิดระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติขณะที่กำลังทำการเคลื่อนย้ายบนถนน

ระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติได้รับการออกแบบมาเพื่อช่วยเหลือผู้ปฏิบัติงาน เพื่อให้สามารถทำงานในพื้นที่เพาะปลูกได้อย่างมีประสิทธิภาพมากยิ่งขึ้น ผู้ปฏิบัติงานมีหน้าที่ควบคุมรถให้ขับเคลื่อนไปตามเส้นทางตลอดเวลา

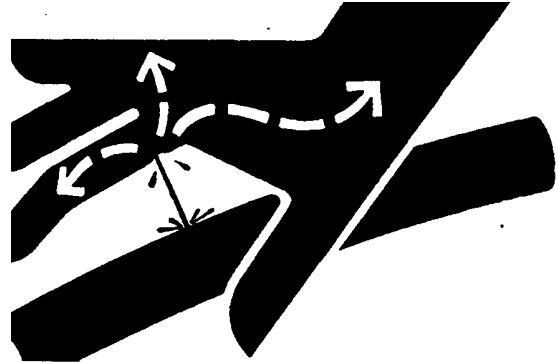
ระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติมีแอปพลิเคชันที่ใช้

สำหรับควบคุมการเคลื่อนที่ของอุปกรณ์ต่อพ่วง ซึ่งรวมถึง แต่อาจไม่จำกัดเพียง iGrade และ Active Implement Guidance เพื่อป้องกันไม่ให้ผู้ปฏิบัติงานและผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียงได้รับบาดเจ็บ:

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

ch177nn,1660716425482-81-17AUG22

หลีกเลี่ยงของเหลวแรงดันสูง



X9811—UN—23AUG88

ตรวจสอบสายท่อไฮดรอลิกอย่างสม่ำเสมออย่างน้อยปีละหนึ่งครั้งเพื่อหาการรั่ว การบิดงอ รอยตัด รอยแตก รอยถลอก การบวม การผูกพัน วัสดุหักงอที่หลุดลุ่ย หรือสัญญาณความเสียหายอื่นๆ

เปลี่ยนชิ้นส่วนสายท่อที่สึกหรอหรือชำรุดทันที โดยใช้ชิ้นส่วนที่ได้รับการรับรองจาก John Deere

ของเหลวแรงดันสูงที่รั่วออกมาอาจทะลุผิวหนังและทำให้เกิดการบาดเจ็บร้ายแรงได้

ป้องกันอันตรายดังกล่าวโดยการระบายแรงดันก่อนถอดท่อไฮดรอลิกหรือท่ออื่นๆ ขึ้นจุดต่อต่างๆ ให้เรียบร้อยก่อนเพิ่มแรงดัน

ตรวจหาการรั่วโดยใช้แผ่นกระดาษแข็ง ระวังอย่าให้มือหรือส่วนอื่นๆ ของร่างกายถูกของเหลวแรงดันสูง

ในกรณีที่เกิดการฉีดเข้าผิวหนังโดยไม่ได้ตั้งใจ ให้ทำการผ่าตัดทันที

DX,FLUID-81-05NOV25

อ่านคู่มือการใช้งานชุดควบคุม ISOBUS

นอกจากแอปพลิเคชัน GreenStar จอแสดงผลนี้ยังสามารถใช้เป็นอุปกรณ์แสดงผลสำหรับชุดควบคุม ISOBUS ที่ตรงตามมาตรฐาน ISO 11783 ได้ ซึ่งหมายถึงรวมถึงความสามารถในการควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS ด้วย เมื่อนำมาใช้ในลักษณะดังกล่าว ข้อมูลและฟังก์ชันควบคุมที่อยู่บนจอแสดงผลจะ

จากชุดควบคุม ISOBUS และถือเป็นการรับผิดชอบของ บริษัทผู้ผลิตชุดควบคุม ISOBUS ฟังก์ชันบางอย่างอาจเป็นอันตรายต่อผู้ใช้หรือผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียง อ่านคู่มือการใช้งานที่ได้จากบริษัทผู้ผลิตชุดควบคุม ISOBUS และปฏิบัติตาม ข้อความด้านความปลอดภัยทั้งหมดที่อยู่ในคู่มือและที่ติดอยู่บนชุดควบคุม ISOBUS ก่อนการใช้งาน

หมายเหตุ : ISOBUS หมายถึง มาตรฐาน ISO 11783

ch177nn,1660716458058-81-17AUG22

หลีกเลี่ยงอุบัติเหตุการถอยชน



PC10857XW—UN—15APR13

ก่อนเลื่อนเครื่องจักร ต้องแน่ใจว่าไม่มีผู้ใดอยู่ในเส้นทางเคลื่อนที่ของรถ ควรหันไปมองทางด้านหลังโดยตรง เพื่อให้มองเห็นได้ชัดเจนที่สุด ในกรณีที่ไม่สามารถมองเห็นด้านหลังได้ หรือเมื่อถอยเข้าที่แคบ ควรมีผู้ให้สัญญาณ

ไม่ควรใช้เพียงกล้องจับภาพเพียงอย่างเดียวในการตรวจดูว่ามีคนหรือสิ่งกีดขวางอยู่ที่ด้านหลังเครื่องจักรหรือไม่ ระบบอาจมีประสิทธิภาพการทำงานลดลงเนื่องจากหลายปัจจัยด้วยกัน ซึ่งรวมถึงการบำรุงรักษา ปัจจัยแวดล้อม และช่วงการทำงาน

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

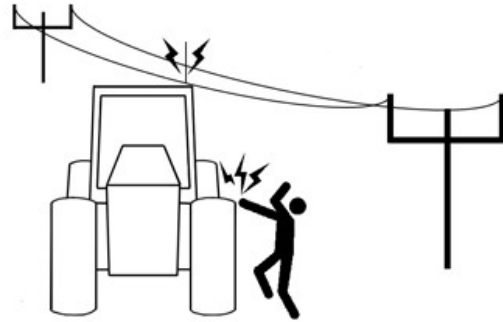
เพื่อป้องกันการบาดเจ็บจากไฟฟ้าช็อต ไฟไหม้ หรือความเสี่ยงต่ออันตรายจากความร้อน จึงต้องถอดแบตเตอรี่หรือแหล่งพลังงานไฟฟ้าออกจากอุปกรณ์ก่อนทำการติดตั้งหรือซ่อมบำรุงเสมอ:

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

ปฏิบัติตามกฎหมายและข้อกำหนดต่างๆ ในพื้นที่ เมื่อทำการติดตั้งอุปกรณ์ไฟฟ้า

HC94949,0000487-81-27JAN14

ระวังสายไฟฟ้า



PC13658—UN—08NOV11

เสาอากาศของรถอาจสูงพอที่จะเกี่ยวกับสายไฟฟ้าที่อยู่ต่ำได้ ระวังได้รับบาดเจ็บสาหัสจากไฟฟ้าช็อต:

- ออกห่างจากสายไฟฟ้าที่อยู่ต่ำขณะใช้งานหรือขนย้ายรถ

HC94949,0000488-81-24JAN14

การป้องกันการถูกไฟฟ้าช็อตและไฟลุกไหม้

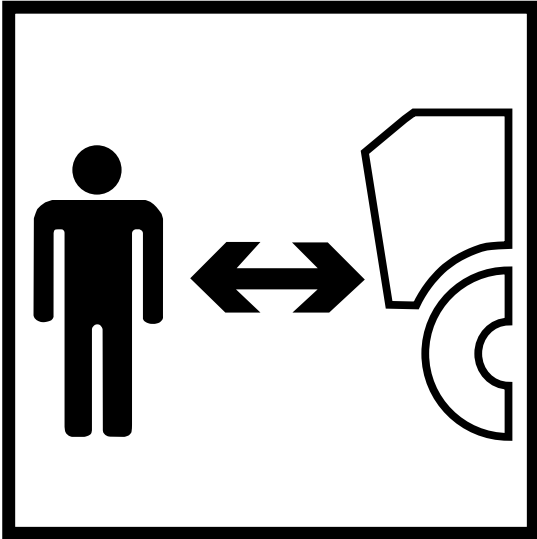


PC12631—UN—04JUN10

อุปกรณ์ที่ใช้พลังงานจากแบตเตอรี่หรือแหล่งจ่ายไฟฟ้าอื่นๆ จะเกิดไฟฟ้าช็อต, ประกายไฟ หรือสะเก็ดไฟหากมีการลัดวงจร การลัดวงจรอาจทำให้เกิดอุณหภูมิสูงมากจนกระทั่งสามารถทำให้เกิดแผลไหม้และทำให้วัสดุทั่วไปเกิดการติดไฟหรือละลายได้

ระยะที่เหมาะสมระหว่างการทำงานอัตโนมัติ

หากต้องการเริ่มต้นระบบการทำงานอัตโนมัติ ผู้ควบคุมระยะไกลจะต้องอยู่ภายในระยะ 450 เมตร (1500 ฟุต) ของเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วง ไม่ควรมีบุคคลในห้องขับเคลื่อนเมื่อมีการอนัติระบบการทำงานอัตโนมัติจากระยะไกล ผู้ปฏิบัติงานและผู้อยู่ในบริเวณใกล้เคียงต้องอยู่ไกลจากเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วงในระยะ 16 เมตร (50 ฟุต) ขึ้นไป ก่อนที่จะอนัติการทำงานอัตโนมัติ เมื่อเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วงทำงานโดยอัตโนมัติ ผู้ปฏิบัติงานและผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียงควรจะอยู่ห่างออกไป 16 เมตร (50 ฟุต) เสมอ ผู้ปฏิบัติงานและผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียงไม่ควรอยู่ในเส้นทางเคลื่อนที่ของเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วง



APY76278—UN—04AUG22
bvvmsit,1656505908907-81-24FEB25

ผลิตภัณฑ์ที่กำกับด้วยสัญลักษณ์ถังขยะมีล้อที่มีกากบาททับ หมายถึงเป็นผลิตภัณฑ์ไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์ที่จะต้องกำจัดทิ้งเช่นเดียวกับขยะในชุมชนหรือขยะในครัวเรือน

กรุณาส่งอุปกรณ์ไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์ อุปกรณ์เสริม และบรรจุภัณฑ์เพื่อนำไปทำการรีไซเคิลเพื่อสิ่งแวดล้อม

HC94949,00007E8-81-16JUN15

การขับเคลื่อนเครื่องจักรในระหว่างการทำงานอัตโนมัติ

หากผู้ปฏิบัติงานเลือกโหมดขับเคลื่อนด้วย เครื่องจักรจะกำหนดให้ผู้ปฏิบัติงานต้องอยู่บนที่นั่ง ห้ามลุกออกจากที่นั่งหรือพยายามออกจากห้องคนขับในขณะที่เครื่องจักรกำลังเคลื่อนที่ เครื่องจักรอาจหยุดกะทันหันและทันทีเมื่อใดก็ได้ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้สวมเข็มขัดนิรภัยตลอดเวลาขณะที่เครื่องจักรกำลังเคลื่อนที่ มิฉะนั้นอาจได้รับบาดเจ็บ

ระบบจะตรวจสอบสวิตช์ที่นั่งและบังคับใช้โหมดการทำงาน หากผู้ปฏิบัติงานลุกออกจากที่นั่งในขณะที่เครื่องจักรทำงานโดยอัตโนมัติ เครื่องจักรจะหยุดทำงานและปิดระบบการทำงานอัตโนมัติ ระบบจะเปลี่ยนเกียร์ไปที่ตำแหน่งจอด และเครื่องยนต์ยังคงเดินเครื่องอยู่ ไม่ควรมีบุคคลในห้องขับเคลื่อนเมื่อมีการอนุมัติระบบการทำงานอัตโนมัติจากระยะไกล

bvvmsit,1656506279470-81-27FEB25

เศษเหลือทิ้งของผลิตภัณฑ์ไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์

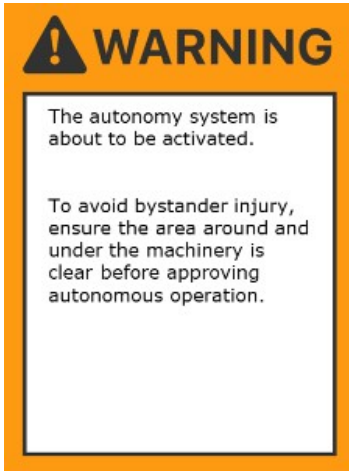


PC17530—UN—06AUG13

ป้ายความปลอดภัย

ความปลอดภัยของระบบการทำงานอัตโนมัติ

ข้อความนี้บ่งชี้ว่าผู้ปฏิบัติงานได้เริ่มกระบวนการเปลี่ยนโหมดเครื่องจักรจากการทำงานแบบแมนนวลไปเป็นโหมดทำงานอัตโนมัติอย่างสมบูรณ์แล้ว



APY76282—UN—28JUL22

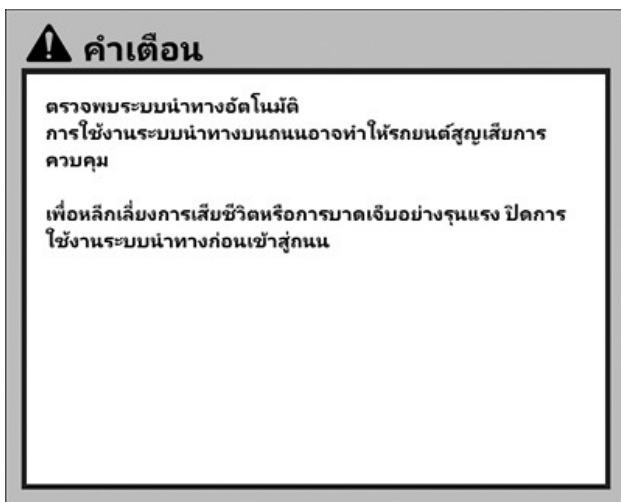
คำเตือน

หมายเหตุ : ข้อความเตือนการเปลี่ยนไปเป็นโหมดทำงานอัตโนมัติจะปรากฏหลังจากกดปุ่มเริ่มการทำงานอัตโนมัติใน Operations Center Mobile

หมายเหตุ : ซึ่งจำเป็นต้องเข้าสู่สถานะเปิดระบบการทำงานอัตโนมัติและส่งมอบการควบคุมอัตโนมัติให้เครื่องจักร

bvvmsit,1657202622886-81-03FEB25

การเตือนเรื่องความปลอดภัย — ตรวจพบ AutoTrac

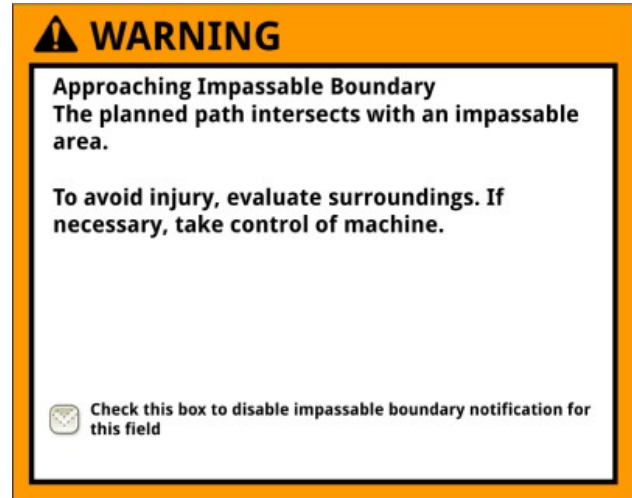


PC27620—81—23APR20

ข้อความนี้จะปรากฏเมื่อสารถหที่มีระบบนำร่องอัตโนมัติติดตั้งอยู่

ch177nn,1660716819242-81-17AUG22

การเตือนเรื่องความปลอดภัย — ขอบเขตที่ผ่านไม่ได้



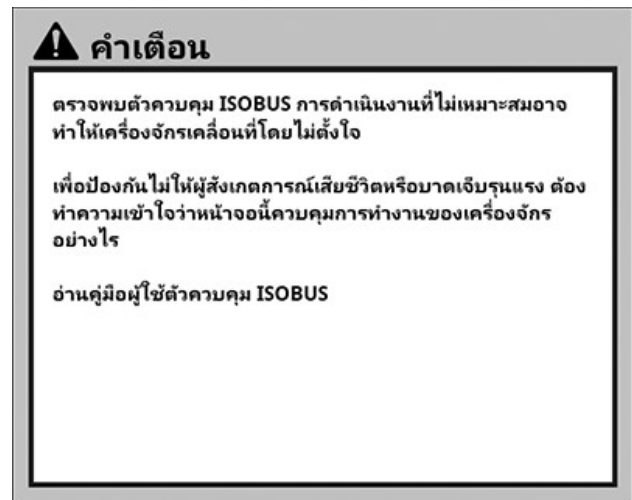
PC661534—UN—01FEB25

ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac

ข้อความนี้จะปรากฏเมื่อเส้นทางของรถขวางผ่านขอบเขตที่ผ่านไม่ได้ในขณะที่ระบบการเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ทำงาน

ch177nn,1738560303121-81-02FEB25

การเตือนด้านความปลอดภัย - ชุดควบคุม ISOBUS

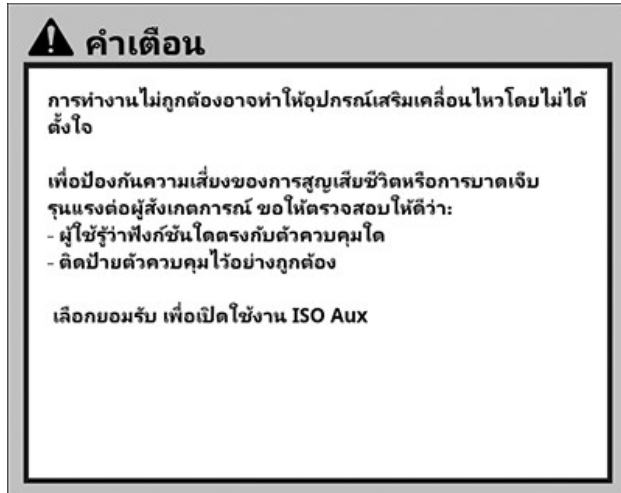


PC27622—81—11MAR20

ข้อความนี้จะปรากฏเมื่อระบบตรวจพบชุดควบคุม ISOBUS หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาอ่านคู่มือการใช้งานชุดควบคุม ISOBUS ในส่วนความปลอดภัย

AL70325,0000563-81-19NOV25

การเตือนด้านความปลอดภัย – การทำงานในลักษณะที่ไม่เหมาะสมของ ISO Aux

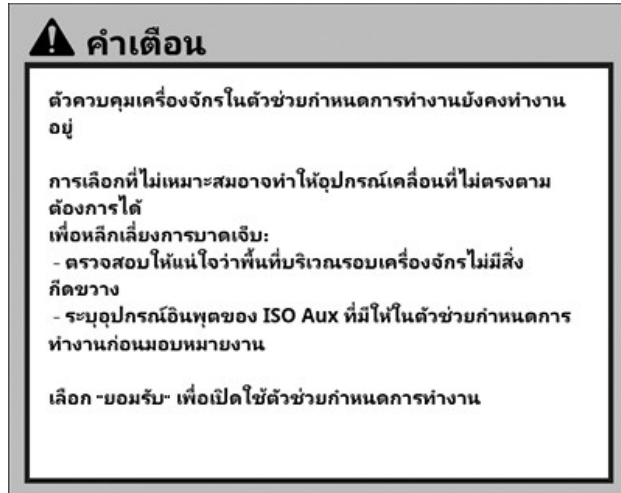


PC27623—81—11MAR20

ข้อความนี้จะปรากฏเมื่อผู้ใช้เปิดใช้การควบคุม ISO Aux

AL70325,0000564-81-21OCT22

การเตือนด้านความปลอดภัย - วิศวกรของ ISO Aux

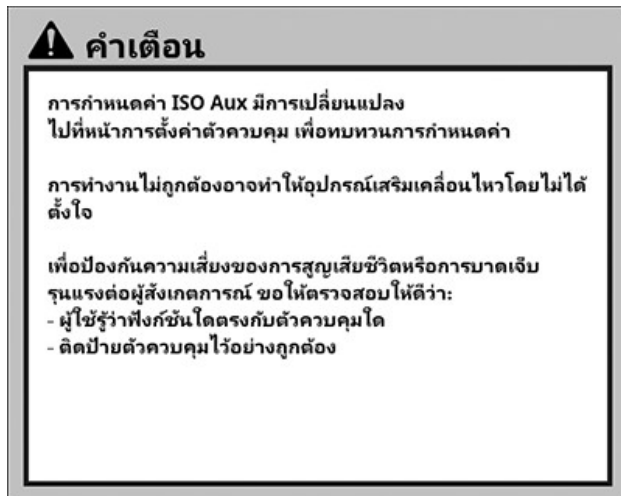


PC27901—81—23APR20

ข้อความนี้จะปรากฏเมื่อจอแสดงผลตรวจพบชุดควบคุม ISOBUS และคันบังคับที่เข้ากันได้

AL70325,00005D5-81-03APR20

การเตือนด้านความปลอดภัย – รูปแบบของ ISO Aux

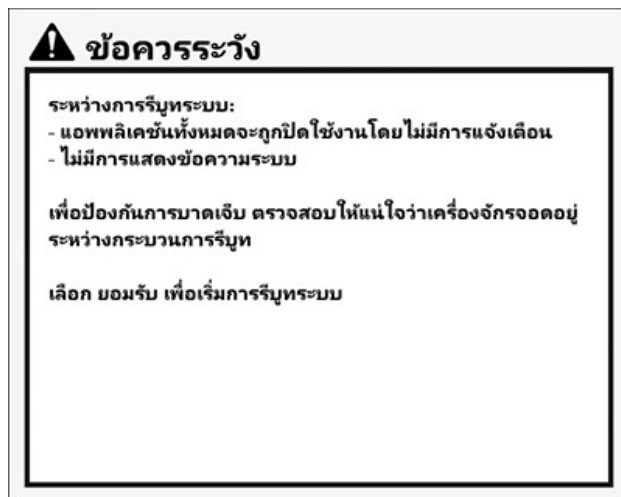


PC27624—81—11MAR20

ข้อความนี้จะปรากฏเมื่อระบบตรวจพบชุดควบคุม ISOBUS ที่มีฟังก์ชัน ISO Aux หรือมีการแก้ไขรูปแบบการควบคุม ISO Aux ขณะเวลาทำงาน ตัวอย่างเช่น การใส่อินพุตหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงเพิ่มเติม

AL70325,0000565-81-21OCT22

การเตือนเรื่องความปลอดภัย – การเริ่มระบบใหม่

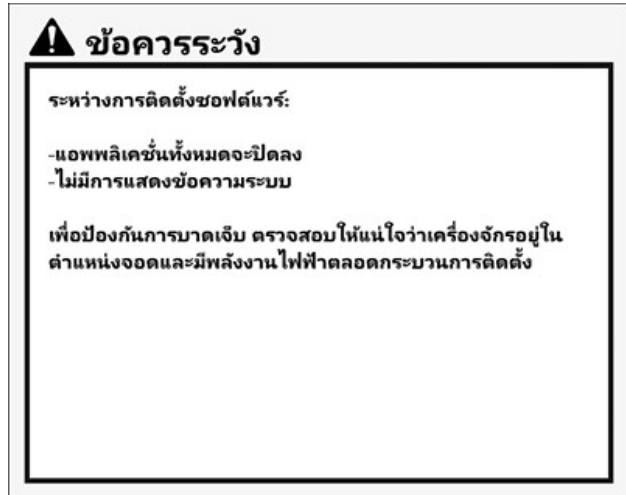


PC27625—81—11MAR20

ข้อความนี้จะปรากฏเมื่อจอแสดงผลพบข้อผิดพลาดที่จำเป็นจะต้องทำการเริ่มระบบใหม่

AL70325,0000566-81-21OCT22

การเตือนเรื่องความปลอดภัย — การติดตั้งซอฟต์แวร์



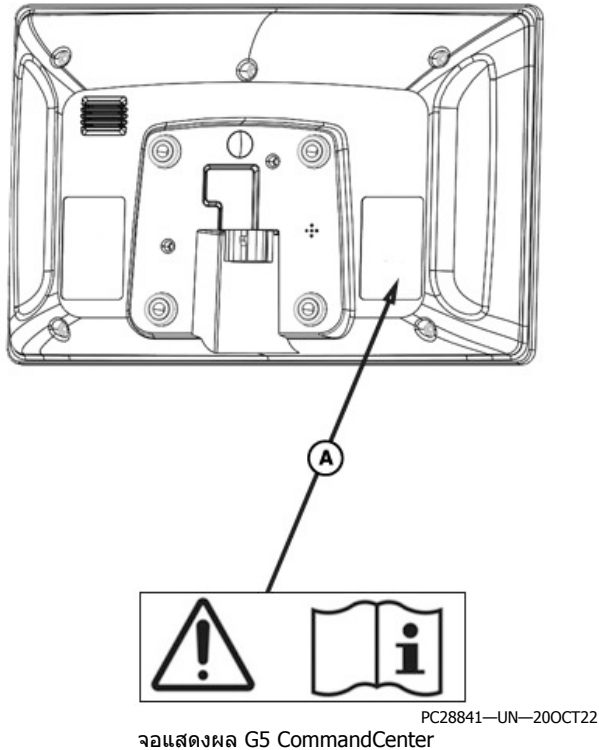
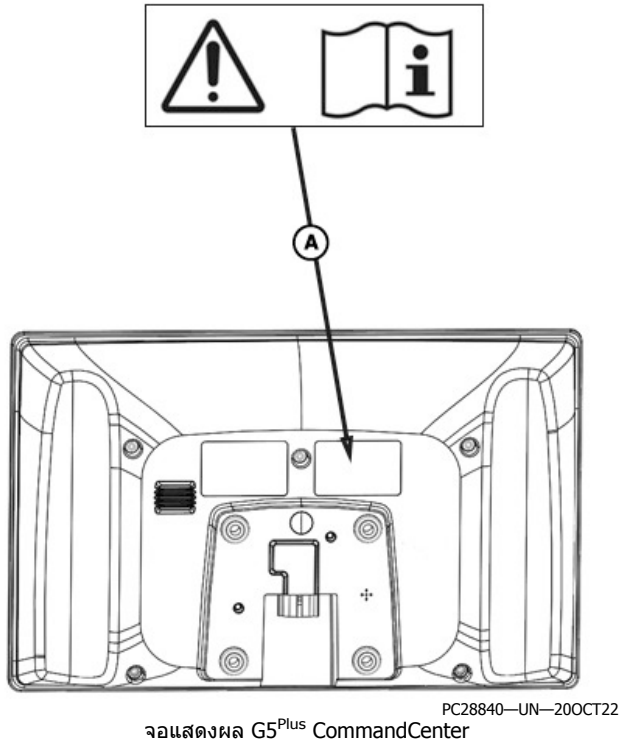
PC27626—81—11MAR20

ข้อความนี้จะปรากฏเมื่อเริ่มทำการติดตั้งซอฟต์แวร์

AL70325,0000567-81-21OCT22

ป้ายความปลอดภัยแบบไม่มีข้อความ

ตำแหน่งของป้ายเตือนความปลอดภัย



A—ตำแหน่งของป้ายเตือนความปลอดภัย

การทำความเข้าใจกับป้ายความปลอดภัยแบบไม่มีข้อความ



TCT005498—UN—11SEP12

บนอุปกรณ์นี้ ป้ายความปลอดภัยจะติดอยู่ที่ตำแหน่งซึ่งแสดงถึงอันตรายที่อาจเกิดขึ้น อันตรายต่างๆ จะระบุด้วยรูปภาพภายในสัญลักษณ์รูปสามเหลี่ยม รูปภาพที่อยู่ข้างๆ จะให้ข้อมูลเกี่ยวกับวิธีหลีกเลี่ยงไม่ให้เกิดการบาดเจ็บ เนื้อหาส่วน 'ความปลอดภัย' จะแสดงตำแหน่งที่ติดตั้งป้ายความปลอดภัยบนอุปกรณ์ รวมถึงข้อความอธิบายโดยสรุป

ชั้นส่วนหรือส่วนประกอบจากบริษัทผู้ผลิตรายอื่น อาจมีข้อมูลด้านความปลอดภัยเพิ่มเติม ซึ่งไม่มีอยู่ในคู่มือการใช้งานฉบับนี้

ct47125,1666286428449-81-03MAR25

อ่านคู่มือการใช้งาน



PC28680—UN—11MAY22

- คู่มือการใช้งานฉบับนี้มีข้อมูลที่สำคัญและจำเป็นสำหรับการใช้งานอุปกรณ์อย่างปลอดภัย
- อ่านคู่มือการใช้งานอย่างระมัดระวังก่อนใช้งานจอแสดงผล ปฏิบัติตามกฎหมายความปลอดภัยทั้งหมดเพื่อหลีกเลี่ยงอุบัติเหตุ

ct47125,1666207682979-81-03MAR25

ct47125,1666283263903-81-20OCT22

การเปิดเผยข้อมูล

ชื่อรุ่นและป้าย

ชื่อรุ่นและป้ายของฮาร์ดแวร์ที่ครอบคลุมในคู่มือการใช้งานนี้คือ:

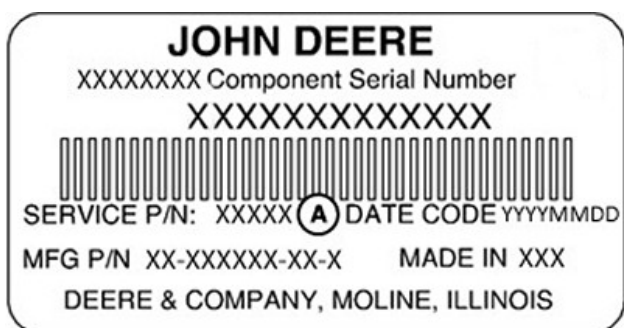
- G5CS - หน่วยประมวลผล G5/G5^{Plus}
- G510 - จอแสดงผล G5
- G512 - G5จอแสดงผล^{Plus}

ct47125,1663856028059-81-10OCT22

ระบุรหัสวันที่

รหัสวันที่บนป้ายผลิตภัณฑ์จะระบุโดยใช้วิธีหนึ่งจากสองวิธีดังนี้

วิธีที่ 1



PC28833—UN—11OCT22

วิธีที่ 1 ป้ายผลิตภัณฑ์



PC25149—UN—20DEC17

วิธีที่ 1 รหัสวันที่

A—รหัสวันที่ (วันที่ผลิต)

B—ปีที่ผลิต

C—เดือนที่ผลิต

D—วันที่ผลิต

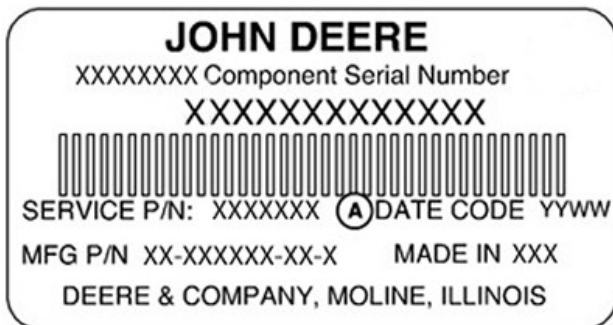
ใช้รหัสวันที่ (A) บนป้ายผลิตภัณฑ์เพื่อระบุวันที่ผลิต "YYYY" (B) ระบุปีที่ผลิต; "MM" (C) ระบุเดือนที่ผลิต; "DD" (D) ระบุวันที่ผลิต

หมายเหตุ : เลขเดือนของช่วงที่ผลิตอยู่ระหว่าง 01-12

เลขวันของช่วงที่ผลิตอยู่ระหว่าง 01-31

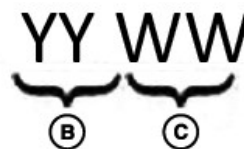
รหัสวันที่		
YYYY	ปีที่ผลิต	ตัวอย่าง: 2011, 2012, 2013....
MM	เลขเดือนของปีที่ผลิต	ตัวอย่าง: 01, 02, 03...12
DD	วันที่ของเดือนที่ผลิต	ตัวอย่าง: 01, 02, 03...31

วิธีที่ 2



PC28834—UN—11OCT22

วิธีที่ 2 ป้ายผลิตภัณฑ์



PC26494—UN—08NOV18

วิธีที่ 2 รหัสวันที่

A—รหัสวันที่ (วันที่ผลิต)

B—ปีที่ผลิต

C—สัปดาห์ที่ผลิต

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

หมายเหตุ : เลขสัปดาห์ของช่วงที่ผลิตจะอยู่ระหว่าง 01-52

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

AL70325,000052D-81-11OCT22

คำแจ้งเตือนของคณะกรรมการกลางกำกับดูแลกิจการสื่อสาร

จอแสดงผล 10.1 นิ้วของ John Deere

จอแสดงผล 12.8 นิ้วของ John Deere

หน่วยประมวลผล G5

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

อุปกรณ์นี้ได้มาตรฐานตามส่วนที่ 15 ของ FCC โดยการใช้งานจะต้องเป็นไปตามเงื่อนไขสองประการต่อไปนี้:

(1) อุปกรณ์นี้จะต้องไม่ก่อให้เกิดสัญญาณรบกวนที่เป็นอันตราย

(2) อุปกรณ์นี้จะต้องรับสัญญาณรบกวนทุกรูปแบบ รวมถึงสัญญาณรบกวนที่อาจส่งผลให้อุปกรณ์เกิดการทำงานในลักษณะที่ไม่พึงประสงค์

อุปกรณ์นี้ได้รับการทดสอบและพบว่าสอดคล้องกับข้อกำหนดของอุปกรณ์ดีจิตอลคลาส B ซึ่งตรงกับส่วนที่ 15 ของข้อบังคับของ FCC ข้อจำกัดเหล่านี้ได้ถูกกำหนดขึ้นเพื่อให้มีการป้องกันที่สมเหตุสมผลต่อสัญญาณรบกวนที่เป็นอันตรายเมื่อทำการติดตั้งภายในบริเวณที่พักอาศัย อุปกรณ์นี้สร้าง ใช้งาน รวมถึงสามารถกระจายคลื่นความถี่วิทยุได้ ขณะเดียวกันถ้าไม่ได้ติดตั้งและใช้งานตามคำแนะนำ อาจก่อให้เกิดสัญญาณรบกวนที่เป็นอันตรายต่อการสื่อสารทางวิทยุ อย่างไรก็ตาม ไม่มีการรับประกันแต่อย่างใดว่าสัญญาณรบกวนดังกล่าวจะไม่เกิดขึ้นเมื่อทำการติดตั้งตามที่ระบุเอาไว้ หากอุปกรณ์นี้สร้างสัญญาณรบกวนที่เป็นอันตรายต่อการรับสัญญาณของวิทยุหรือโทรทัศน์ซึ่งสามารถตรวจสอบได้โดยการปิดและเปิดอุปกรณ์ ขอแนะนำให้ผู้ใช้งานลองแก้ไขสัญญาณรบกวนดังกล่าวโดยทำตามวิธีการหนึ่ง หรือหลายวิธีการดังนี้:

- ปรับทิศทางหรือปรับตำแหน่งเสาอากาศรับสัญญาณใหม่
- เพิ่มระยะห่างระหว่างอุปกรณ์และเครื่องรับสัญญาณ
- ต่ออุปกรณ์เข้ากับปลั๊กไฟที่ไม่ใช่วงจรเดียวกับที่เครื่องรับสัญญาณเชื่อมต่ออยู่
- ติดต่อตัวแทนจำหน่ายหรือช่างซ่อมวิทยุ/โทรทัศน์ที่มีประสบการณ์เพื่อขอความช่วยเหลือ

ch177nn,1660116079863-81-11OCT22

เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพยุโรป

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ชื่อผลิตภัณฑ์: หน่วยประมวลผล G5/G5^{Plus}

รุ่น: G5CS

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามกฎระเบียบต่อไปนี้:

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

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:

EN55024
EN 55032
EN 55035
EN ISO 14982

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลในประชาคมยุโรปที่ได้รับอนุญาตในการจัดทำไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

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

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, IA

วันที่ประกาศ: 28 พฤษภาคม 2022

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL, 61265

ชื่อ: Eric Rains

ตำแหน่ง: ผู้จัดการฝ่ายวิศวกรรม ส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์ทั่วโลก



DXCE01—UN—28APR09
ct47125,1751554412563-81-03JUL25

เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพยุโรป

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ชื่อผลิตภัณฑ์: จอแสดงผล G5

รุ่น: G510

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามกฎหมายต่อไปนี้:

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

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:

EN 55032
EN 55024
EN 55035
EN ISO 14982

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลในประชาคมยุโรปที่ได้รับอนุญาตในการจัดทำไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

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

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, IA

วันที่ประกาศ: 28 พฤศจิกายน 2022

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL, 61265

ชื่อ: Eric Rains

ชื่อเรื่อง: ผู้จัดการฝ่ายวิศวกรรม ส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์ทั่วโลก



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

เอกสารแสดงมาตรฐานผลิตภัณฑ์ของสหภาพยุโรป

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ชื่อผลิตภัณฑ์: จอแสดงผล G5^{Plus}

รุ่น: G512

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามกฎหมายต่อไปนี้:

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

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:

EN 55032
EN 55024
EN 55035
EN ISO 14982

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลในประชาคมยุโรปที่ได้รับอนุญาตในการจัดทำไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

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

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, IA

วันที่ประกาศ: 28 พฤศจิกายน 2022

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL, 61265

ชื่อ: Eric Rains

ชื่อเรื่อง: ผู้จัดการฝ่ายวิศวกรรม ส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์ทั่วโลก



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

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสหราชอาณาจักร

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ผลิตภัณฑ์: หน่วยประมวลผล G5/G5^{Plus}

รุ่น: G5CS

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามข้อบังคับของสหราชอาณาจักรต่อไปนี้:

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

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:

EN ISO 14982
ISO 13766-1

EN55032
EN55024
EN55035

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลที่ได้รับอนุญาตให้รวบรวมไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

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

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, Iowa, USA

วันที่ประกาศ: 28 พฤศจิกายน 2022

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL 61265

ชื่อ: Eric Rains

ตำแหน่ง: ผู้จัดการส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์ทั่วโลก

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

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

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



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

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสหราชอาณาจักร

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ผลิตภัณฑ์: จอแสดงผล G5

รุ่น: G510

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามข้อบังคับของสหราชอาณาจักรต่อไปนี้:

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

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:

EN55032
EN55024
EN55035
EN ISO 14982

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลที่ได้รับอนุญาตให้รวบรวมไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

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

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, Iowa, USA

วันที่ประกาศ: 28 พฤศจิกายน 2022

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL 61265

ชื่อ: Eric Rains

ชื่อเรื่อง: ผู้จัดการส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์ทั่วโลก

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

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

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



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

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสหราชอาณาจักร

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ผลิตภัณฑ์: จอแสดงผล G5^{Plus}

รุ่น: G512

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามข้อบังคับของสหราชอาณาจักรต่อไปนี้:

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

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือเอกสารกฎเกณฑ์อื่นๆ:

EN ISO 14982
ISO 13766-1

EN55032
EN55024
EN55035

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลที่ได้รับอนุญาตให้รวบรวมไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

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

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, Iowa, USA

วันที่ประกาศ: 28 พฤศจิกายน 2022

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL 61265

ชื่อ: Eric Rains

ชื่อเรื่อง: ผู้จัดการสวนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์ทั่วโลก

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

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

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

ct47125,1669663290093-81-01DEC22



RXA0179545—UN—16APR21

สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย – EAC

Eurasian Economic Union

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

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

Product: G5/G5Plus Processor

Model: G5CS

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

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

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

For technical support, please contact your dealer.



G5/G5^{Plus} Processor EAC เป็นภาษาอังกฤษ

PC29166—UN—31JUL23

Евразийский Экономический Союз

Информация о продукции, имеющей знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

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

Продукт: Процессор G5/G5Plus

Модель: G5CS

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

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

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

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



G5/G5^{Plus} Processor EAC เป็นภาษารัสเซีย

PC29172—UN—31JUL23

Еуразиялық экономикалық одақ

ЕАЭО техникалық шарттарының талаптарына сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

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

Өнім: G5/G5Plus Процессоры

Үлгі: G5CS

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

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

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

Техникалық қолдау алу үшін дилерге хабрласыңыз.



สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย – EAC

Eurasian Economic Union

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

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

Product: G5 Display

Model: G510

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

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

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

For technical support, please contact your dealer.



จอแสดงผล G5 EAC เป็นภาษาอังกฤษ

PC29167—UN—31JUL23

Евразийский Экономический Союз

Информация о продукции, имеющей знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

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

Продукт: Дисплей G5

Модель: G510

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

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

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

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



จอแสดงผล G5 EAC เป็นภาษารัสเซีย

PC29173—UN—31JUL23

Еуразиялық экономикалық одақ

ЕАЭО техникалық шарттарының талаптарына сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

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

Өнім: G5 дисплейі

Үлгі: G510

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

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

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

Техникалық қолдау алу үшін дилерге хабрласыңыз.



สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย – EAC

Eurasian Economic Union

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

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

Product: G5Plus Display

Model: G512

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

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

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

For technical support, please contact your dealer.



G5^{Plus} Display EAC เป็นภาษาอังกฤษ

PC29168—UN—31JUL23

Евразийский Экономический Союз

Информация о продукции, имеющей знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

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

Продукт: Дисплей G5Plus

Модель: G512

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

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

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

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



G5^{Plus} Display EAC เป็นภาษารัสเซีย

PC29174—UN—31JUL23

Еуразиялық экономикалық одақ

ЕАЭО техникалық шарттарының талаптарына сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

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

Өнім: G5Plus Дисплейі

Үлгі: G512

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

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

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

Техникалық қолдау алу үшін дилерге хабрласыңыз.



การใช้งาน - ข้อมูลเบื้องต้นเกี่ยวกับจอแสดงผล

G5 CommandCenter

หน้าจอ G5 CommandCenter ของ John Deere ได้รับการออกแบบมาเพื่อให้สามารถใช้งานได้อย่างสะดวกและเต็มประสิทธิภาพ การมีซอฟต์แวร์เพียงระบบเดียวจะทำให้ระบบมีความเป็นเอกภาพ ในขณะที่ฮาร์ดแวร์จะมีให้เลือกใช้หลากหลายตามระดับราคาและฟังก์ชันการทำงาน หน้าจอ CommandCenter ติดยึดอยู่กับ CommandARM มีตัวเลือกหน้าจอ G5 และ G5^{Plus}

หมายเหตุ : ซอฟต์แวร์ใน CommandCenter G5 อยู่บนหน่วยประมวลผล ไม่ใช่นบนหน้าจอ

G5 CommandCenter (10.1 นิ้ว)



PC665165—UN—03APR25

หน้าจอ G5 CommandCenter

- โมดูลในหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานจะมีลักษณะเดียวกับจอขนาด 12.8 นิ้ว
- คุณสามารถมองเห็นซอฟต์แวร์ค่าสั่งสั่งได้ตลอดเวลา

G5CommandCenter^{Plus} (12.8 นิ้ว)



PC28490—UN—26MAY21

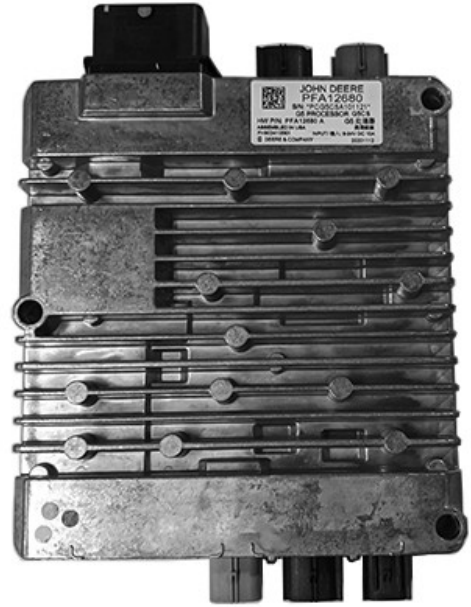
G5หน้าจอ CommandCenter^{Plus}

- แถบชื่อเรื่องจะแสดงหน้าการทำงานที่กำลังดูอยู่
- ศูนย์วิธีใช้ ขนาดใหญ่ ให้ข้อมูลที่มากกว่า
- คุณสามารถมองเห็นซอฟต์แวร์ค่าสั่งสั่งได้ตลอดเวลา

หน่วยประมวลผลของ G5 CommandCenter

ซอฟต์แวร์ G5 CommandCenter ทำงานบนหน่วยประมวลผลแยกต่างหากจากจอแสดงผล

หมายเหตุ : ความสามารถสูงสุดสำหรับหน่วยประมวลผลแต่ละตัวจะแสดงไว้ในรายการ ฟังก์ชันบางอย่างอาจไม่สามารถใช้ได้ ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับรูปแบบอุปกรณ์ของรถ



PC28489—UN—26MAY21

หน่วยประมวลผล G5

หน่วยประมวลผล G5

- อินพุตกล้องวิดีโออนาล็อก 4 ช่อง
- อินพุตกล้องวิดีโอดิจิทัล 2 ช่อง
- อินพุต USB 2 ช่อง
- เอาต์พุตจอแสดงผล 2 ชุด
- พอร์ตอีเทอร์เน็ต 1000BASE-T
- สามารถอัปเกรดเพื่อรองรับโปรแกรมการใช้งานในอนาคตได้

การรีบูตตัวประเมินผล CommandCenter G5

⚠ ระวัง : ระวังความเสี่ยงของการบาดเจ็บ ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารถอยู่ในโหมดจอดและมีกระแสไฟเดินอยู่ตลอดกระบวนการติดตั้ง เมื่อตัวประมวลผลกำลังรีบูต:

แอปพลิเคชันทั้งหมดจะปิดการทำงาน

ไม่มีข้อความจากระบบแสดงขึ้น

- วอร์มบูต: จะเริ่มขึ้นเมื่อมีการปิดกุญแจเปิดเครื่องภายใน 24 ชั่วโมงนับจากครั้งสุดท้ายที่มีการปิดกุญแจเครื่อง กดปุ่มเปิดปิดเพื่อทำการวอร์มบูต เมื่อจอแสดงผลหยุดทำงานแล้ว ให้กดปุ่มเปิดปิดอีกครั้ง
- โคลด์บูต: จะเริ่มขึ้นเมื่อมีการปิดกุญแจดับเครื่องนานกว่า 48 ชั่วโมง หรือเมื่อมีการแจ้งเตือนบนหน้าจอให้รีบูต (เช่น เมื่อเปลี่ยนภาษาหรือเพิ่มหน้าจอที่ส่ง)

หมายเหตุ : หลังจากการวอร์มบูตทุก 20 ครั้ง จอแสดงผลจะทำการโคลด์บูต

ยังมีวิธีต่อไปในการทำโคลด์บูต:

- ถอดกำลังไฟออกจากจอแสดงผลโดยถอดแบตเตอรี่ของเครื่องจักร
- การเปลี่ยนภาษา
- การเปลี่ยนรูปแบบตัวเลข
- การเปลี่ยนหน่วยวัด

พอร์ต USB

เพื่อการปกป้องน้ำและฝุ่นที่ดีที่สุด ตรวจสอบให้แน่ใจว่าฝาคอของ USB อยู่ในตำแหน่งเดิมเมื่อไม่ได้ใช้พอร์ต USB (E)

ct47125,1708113151155-81-21MAY24

โครงสร้างหน้าการทำงาน



PC28807—UN—20SEP22

หน้าการทำงานของจอแสดงผล

A—Menu (เมนู)

B—ซอฟต์แวร์ค่าตั้ง

C—ปุ่มหน้าจอ "Run" กดไปหรือก่อนหน้า

D—ส่วนแสดงสถานะ

E—หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

F—การเลือกแถบข้อ/หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

เมนู (A) จะแสดงแอปพลิเคชันทั้งหมดที่ติดตั้งในจอแสดงผลและเครื่องจักร

ซอฟต์แวร์ค่าตั้ง (B) ช่วยให้สามารถเข้าถึงแอปพลิเคชันและฟังก์ชันที่ใช้บ่อยได้อย่างรวดเร็ว

ปุ่มเรียกดูหน้าการทำงานกดไปและก่อนหน้า (C) ใช้สลับไปยังหน้าการทำงานแต่ละหน้า

เลือกบริเวณที่ระบุ (D) เพื่อเปิดส่วนแสดงสถานะ ข้อมูลที่สำคัญของฟังก์ชันต่างๆ ของจอแสดงผลจะถูกเลือกไว้ เช่น ระดับสัญญาณ GPS และปริมาณข้อมูลที่สามารถบันทึกได้

คุณสามารถกำหนดค่า หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน (E) ได้โดยใช้แอปพลิเคชันตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ

เลือกแถบข้อ (F) เพื่อให้แสดง หน้าการทำงานที่เลือก เลือกหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานที่ต้องการจากรายการหน้าจอที่มีอยู่

(กรณาดูข้อมูลเกี่ยวกับการปรับแต่งหน้าการทำงานในหัวข้อ แอปพลิเคชัน Layout Manager)

ct47125,1708274355289-81-18FEB24

Menu (เมนู)



ปุ่มเมนู

PC28688—UN—25AUG22

เมื่อเลือกปุ่มเมนู แอปพลิเคชันทั้งหมดที่ติดตั้งไว้ในจอแสดงผลและรถจะแสดงขึ้น เลือกแถบซ้ายมือเพื่อดูกลุ่มแอปพลิเคชันต่าง ๆ

หมายเหตุ : แอปพลิเคชันที่สามารถใช้ได้อาจแตกต่างกัน ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับรูปแบบอุปกรณ์ของรถ

ct47125,1708274355252-81-18FEB24

ความช่วยเหลือบนหน้าจอ



APY76313—UN—21SEP22
แอปพลิเคชัน Help Center (ศูนย์ความช่วยเหลือ) และปุ่มข้อมูล

ศูนย์ความช่วยเหลือเป็นส่วนเพิ่มเติมของเอกสารคู่มือการใช้งาน ทำความเข้าใจกับคู่มือการใช้งานก่อนการปฏิบัติงาน ศูนย์ช่วยเหลือสามารถเข้าถึงได้สามวิธี:

1. ไปที่แอปพลิเคชันศูนย์ช่วยเหลือ
 - a. เลือก Menu (เมนู)
 - b. เลือกแท็บ "แอปพลิเคชัน"
 - c. เลือกศูนย์ช่วยเหลือ
2. เลือกทางลัดศูนย์ช่วยเหลือ
3. เครื่องหมายคำถามหน้าการใช้งาน

ct47125,1708274355193-81-18FEB24

การใช้งาน—การตั้งค่าจอแสดงผล

Display Settings (การตั้งค่าจอแสดงผล)

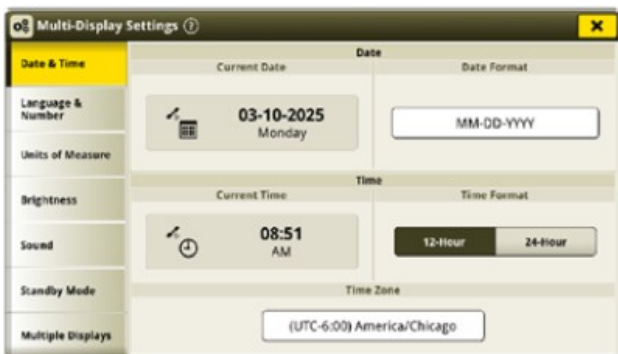


ไอคอนการตั้งค่าจอแสดงผล

PC689856—UN—26SEP25

แอปพลิเคชันการตั้งค่าจอแสดงผลในแท็บระบบจะปรับการกำหนดค่าจอแสดงผลบางรายการ

วันที่และเวลา



แท็บวันที่และเวลา

PC689859—UN—26SEP25

ข้อมูลจากแอปพลิเคชัน "วันที่และเวลา" จะถูกนำไปใช้ในฟังก์ชันที่สำคัญของระบบหลายอย่าง ซึ่งรวมถึงการบันทึกความผิดปกติ ใบอนุญาต และการบันทึกข้อมูล

วันที่และเวลาจะได้รับการปรับโดยอัตโนมัติถ้าได้ต่อเครื่องรับ GPS ไว้ และได้รับสัญญาณที่ถูกต้อง ในกรณีนี้ ให้ตั้งเฉพาะโซนเวลาเท่านั้น

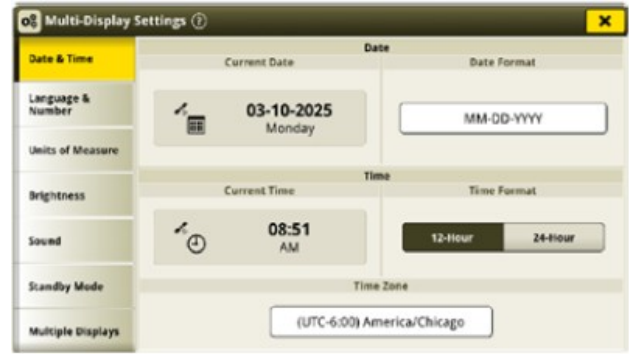
วันที่และเวลาปัจจุบันสามารถเรียกดูได้ตลอดเวลา โดยเลือกส่วนแสดงสถานะที่ด้านบนของหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานหลัก

หมายเหตุ : การตั้งค่าวันที่และเวลาจะส่งผลต่อการกรองข้อมูลการนำร่องและข้อมูลที่บันทึกไว้บนจอแสดงผลและซอฟต์แวร์สำหรับเดสก์ท็อป

ไปยังหน้าจอวันที่และเวลา

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ "ระบบ"
3. เลือกแอปพลิเคชัน "Date & Time" (วันที่และเวลา)

เปลี่ยนวันที่ปัจจุบัน



แท็บวันที่และเวลา

PC689859—UN—26SEP25

A—วันที่ผู้ใช้กำหนด

B—วันที่ที่กำหนดโดย GPS

การเปลี่ยนแปลงวันที่สามารถทำได้ในกรณีที่ไม่ได้ต่อ GPS ไว้ หรือไม่มีสัญญาณ GPS เท่านั้น มิฉะนั้น สัญญาณ GPS จะเป็นตัวกำหนดวันที่

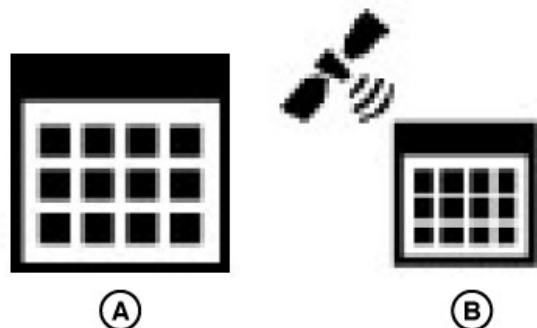
รูปแบบวันที่จะไม่ขึ้นอยู่กับการสัญญาณ GPS และสามารถเปลี่ยนแปลงได้ตลอดเวลา

1. เลือกวัน เดือน หรือปี
2. ใช้แผงปุ่มกดเพื่อใส่ค่าที่ถูกต้อง
3. เลือก "Done" (เสร็จสิ้น) เพื่อบันทึกการเปลี่ยนแปลง หรือกด "Cancel" (ยกเลิก) เพื่อยกเลิกการเปลี่ยนแปลงโดยไม่บันทึกการเปลี่ยนแปลง

รูปแบบวันที่

1. เลือกกรอบ "Date Format" (รูปแบบวันที่)
2. เลือกรูปแบบวันที่ที่ต้องการจากรายการ
3. เลือก "เสร็จสิ้น" เพื่อบันทึกการเปลี่ยนแปลง หรือกด "ยกเลิก" เพื่อยกเลิกการเปลี่ยนแปลงโดยไม่บันทึกการเปลี่ยนแปลง

เปลี่ยนเวลาปัจจุบัน



ไอคอนเปลี่ยนเวลาปัจจุบัน

PC689854—UN—26SEP25

A—เวลาที่ผู้ใช้กำหนด

B—เวลาที่กำหนดโดย GPS

การเปลี่ยนแปลงเวลาปัจจุบันสามารถทำได้ในกรณีที่ไม่ได้ต่อ

GPS ไว้ หรือไม่มีสัญญาณ GPS เท่านั้น มิฉะนั้น สัญญาณ GPS จะเป็นตัวกำหนดเวลา

เปลี่ยนเวลา

1. เลือกชั่วโมงหรือนาที
2. ใช้แผงปุ่มกดเพื่อใส่ค่าที่ต้องการ
3. เลือก "Done" (เสร็จสิ้น) เพื่อบันทึกการเปลี่ยนแปลง หรือ กด "Cancel" (ยกเลิก) เพื่อกลับไปยังหน้าจอก่อนหน้านี้โดยไม่บันทึกการเปลี่ยนแปลง

เขตเวลาและรูปแบบเวลาจะไม่ขึ้นอยู่กับสัญญาณ GPS และสามารถเปลี่ยนแปลงได้ตลอดเวลา

เขตเวลา

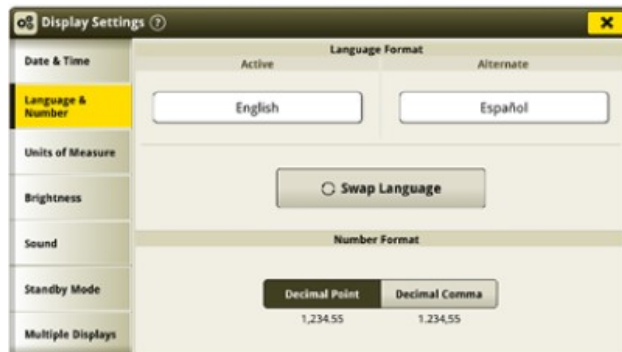
1. เลือกชื่อทวีปหรือมหาสมุทร แล้วเลือกถัดไป
2. เลือกชื่อประเทศ แล้วเลือก "Next" (ถัดไป)
3. เลือกเขตเวลา แล้วเลือก "Next" (ถัดไป)
4. ยืนยันเขตเวลาที่เลือก แล้วเลือก "OK"

Time Format (รูปแบบเวลา)

ใช้ปุ่มตัวเลือกเพื่อเลือกรูปแบบเวลา 12 ชั่วโมง หรือ 24 ชั่วโมง

ภาษาและตัวเลข

“ภาษาและตัวเลข” ใช้สำหรับเปลี่ยนภาษาและรูปแบบตัวเลข



แท็บภาษาและตัวเลข

PC689858—UN—26SEP25

- รูปแบบภาษา (ที่ใช้งานอยู่และอื่นๆ)
- ปุ่มเปลี่ยนภาษา
- รูปแบบตัวเลข (จุดทศนิยมหรือจุลภาคทศนิยม)

เลือกแถบใดก็ได้เพื่อเปลี่ยนแปลงการตั้งค่า

ไปที่ “ภาษาและตัวเลข”

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ “ระบบ”
3. เลือก “การตั้งค่าจอแสดงผล”
4. เลือก “ภาษาและตัวเลข”

หน่วยวัด



PC689863—UN—26SEP25

แท็บหน่วยวัด

คุณสามารถกำหนดค่าที่แตกต่างกันให้กับจอแสดงผลและส่วนควบคุมที่แสดงใน ISOBUS VT ได้ เลือกแถบใดก็ได้เพื่อเปลี่ยนแปลงการตั้งค่า

จอแสดงผล

เลือก “อังกฤษ”, “เมตริก” หรือ “อังกฤษผสม”

ISOBUS VT



ISOBUS VT

PC689857—UN—26SEP25

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

- หน่วยวัด
- รูปแบบตัวเลข
- ระยะ
- พื้นที่
- ปริมาตร
- Mass (มวล)
- อุณหภูมิ
- แรงดัน
- แรง

หมายเหตุ : สามารถใช้หน่วยวัดเดียวกับจอแสดงผลได้

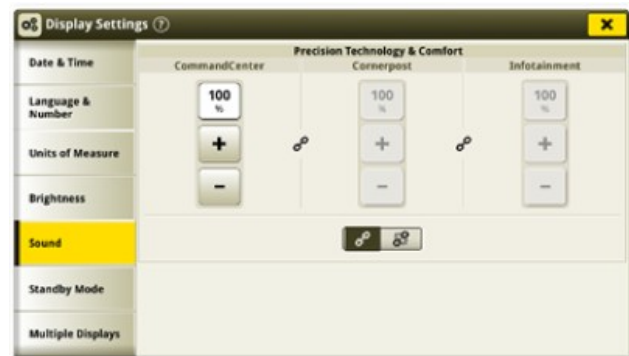
ความสว่าง



PC684078—UN—26SEP25

แท็บความสว่าง

เสียง



PC689861—UN—26SEP25

แท็บเสียง

โหมดความสว่าง

• โหมดอัตโนมัติ

ขอแนะนำให้ใช้โหมดอัตโนมัติ ซึ่งจะปรับความสว่างของจอแสดงผลตามสวิตช์ไฟห้องคนขับ ถ้าปิดไฟห้องขับ จอแสดงผลจะอยู่ในโหมดกลางวัน ถ้าเปิดไฟห้องขับ จอแสดงผลจะอยู่ในโหมดกลางคืน

• โหมดกลางวันและกลางคืน

เลือกโหมดใดก็ได้ เพื่อไม่ให้ความสว่างของจอแสดงผลเปลี่ยนตามสวิตช์ไฟห้องคนขับ

หมายเหตุ : โหมดที่เลือกจะไม่เป็นการปรับความสว่างของจอแสดงผลชุดที่สอง ปรับความสว่างของจอแสดงผลโดยใช้การตั้งค่าของจอชุดนั้น ๆ

การตั้งค่าความสว่าง

เลือกปุ่มตั้งค่าปุ่มใดก็ได้เพื่อแสดงหน้าจอป๊อปอัพสำหรับโหมดความสว่างนั้น ๆ

- วัน
- กลางคืน

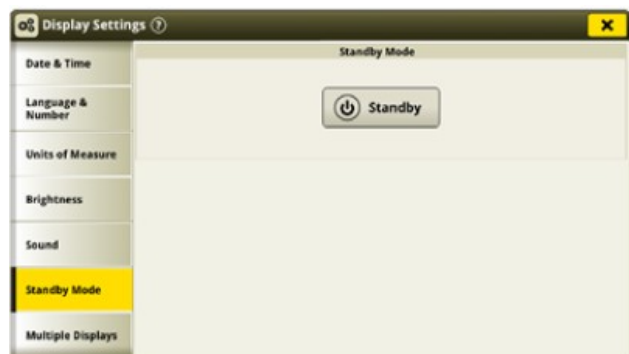
สำหรับการตั้งค่ากลางวันหรือกลางคืน สามารถปรับเปอร์เซ็นต์ความสว่างได้:

- เทคโนโลยีและความสะดวกสบายที่แม่นยำ
- การมองเห็น

ปรับระดับเสียงของจอแสดงผลโดยกดปุ่มเพิ่ม (+) หรือลด (-) ใช้ได้สำหรับ:

- CommandCenter
- เสามุม
- ระบบข้อมูลและความบันเทิง

โหมดสแตนด์บาย



PC689862—UN—26SEP25

แท็บโหมดสแตนด์บาย

หมายเหตุ : โหมดสแตนด์บายไม่มีให้บริการในเครื่องบิน. ปุ่มโหมดสแตนด์บายใช้เพื่อปิดจอแสดงผล.

ใช้โหมดสแตนด์บายให้จอแสดงผลเป็นโหมดประหยัดพลังงาน

จอแสดงผลหลายจอ



PC689860—UN—26SEP25
แท็บ "Multiple Displays" (การใช้จอแสดงผลหลายชุด)

หมายเหตุ : ไม่แนะนำให้ทำการเปลี่ยนแปลงการตั้งค่าแต่ละค่าเหล่านี้

จอแสดงผลหลายจอในรถหนึ่งคันมักใช้เพื่อแสดงข้อมูลประเภทต่างๆ พร้อมกันเพื่อให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถทำการควบคุม ตรวจสอบ และตัดสินใจได้ดีขึ้น

การใช้งานจอแสดงผลหลายจอมีอยู่สองวิธี จอแสดงผลทั้งสองจออาจเป็นจอแสดงผล Precision Ag หรือหนึ่งในจอเหล่านั้น

อาจเป็นจอแสดงผล Precision Ag ในขณะที่อีกจอหนึ่งเป็นจอแสดงผลเสริม การกำหนดค่าการตั้งค่าจอแสดงผลหลายจอจำเป็นต้องเฉพาะเมื่อใช้งานจอแสดงผล Precision Ag สองจอแสดงผล ไม่จำเป็นต้องเปลี่ยนการกำหนดค่าเมื่อใช้จอแสดงผลเสริม

ตัวอย่างเช่น สำหรับรถแทรกเตอร์ 8R จะมีการใช้งานจอแสดงผลหลายจอ จอแสดงผลเหล่านี้สามารถตั้งค่าได้ดังนี้

1. CommandCenter จะผสานรวมเข้ากับจอแสดงผลเสริม หน้าจอทั้งสองทำงานกับหน่วยประมวลผลตัวเดียวกัน จึงไม่จำเป็นต้องกำหนดการตั้งค่าหลายหน้าจอ
2. CommandCenter จับคู่กับจอแสดงผล G5 Universal จอแสดงผลแต่ละจอจะมีหน่วยประมวลผลเป็นของตัวเอง ดังนั้นต้องกำหนดการตั้งค่าจอแสดงผลหลายจอ

จอแสดงผล CommandCenter ทำหน้าที่เป็นอินเตอร์เฟซหลักในการตรวจสอบและควบคุมการทำงานของรถ และแสดงข้อมูล เช่น การนำร่อง การตั้งค่ารถ การควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วง และข้อมูลประสิทธิภาพการทำงาน สามารถใช้จอแสดงผลเสริมได้ ซึ่งโดยปกติจะติดตั้งไว้ทางด้านขวามือของห้องขับ เพื่อแสดงข้อมูลเพิ่มเติม เช่น พีดกลอง การบันทึกเอกสาร การกำหนดแผนที่ของพื้นที่ปฏิบัติงาน หรือเครื่องมือการวิเคราะห์

หากคุณจำเป็นต้องกำหนดค่าฟังก์ชันต่าง ๆ แยกกันต่างหากเปิดหรือปิดฟังก์ชันต่าง ๆ ด้วยสวิตช์สลับ จากนั้นเลือกลำดับความสำคัญสำหรับแต่ละฟังก์ชัน

แอปพลิเคชัน Precision Ag

แอปพลิเคชัน Precision Ag เป็นโปรแกรมการใช้งานของจอแสดงผลที่ใช้โซลูชันเทคโนโลยีที่ขับเคลื่อนด้วยข้อมูลสำหรับการทำเกษตรที่มีความแม่นยำ โปรแกรมการใช้งานเหล่านี้ออกแบบมาเพื่อช่วยให้เกษตรกรตัดสินใจได้อย่างรอบคอบเพื่อปรับการปฏิบัติงานให้เหมาะสม

โปรแกรมการใช้งานเหล่านี้ช่วยให้เกษตรกรรวบรวมข้อมูลแบบเรียลไทม์ ใช้การกำหนดแผนที่ของพื้นที่ปฏิบัติงาน วิเคราะห์ความแตกต่างของพื้นที่ปฏิบัติงาน และหาวิธีการจัดการเฉพาะพื้นที่ปฏิบัติงานเพื่อเพิ่มผลผลิต ลดต้นทุนปัจจัยนำเข้า ผลกระทบต่อสิ่งแวดล้อม และปรับปรุงความยั่งยืนโดยรวมของฟาร์ม

ใช้ประโยชน์จากแอปพลิเคชัน Precision Ag เพื่อเพิ่มประสิทธิภาพ ตัดสินใจอย่างแม่นยำมากขึ้น และบรรลุผลลัพธ์ที่ดีขึ้น แอปพลิเคชัน Precision Ag ประกอบด้วย AutoTrac การควบคุมพื้นที่ และการบันทึกเอกสาร

ตัวเรียกดูอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS

ตัวเรียกดูอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS จะกำหนดว่า CommandCenter จะสามารถแสดงอินเตอร์เฟซของเทอร์มินอลเสมือน (VT) ได้หรือไม่

ตัวเรียกดูอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS 2

หมายเหตุ : หากไม่ได้เชื่อมต่อจอแสดงผลแบบขยายใหญ่เป็นพิเศษ ตัวสลับเรียกดูอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS 2 จะเป็นสีเทา

หมายเหตุ : ตัวเรียกดูอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS 2 จำเป็นต้องมีการสมัครรับบริการแบบพรีเมียม

ตัวเรียกดูอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS 2 จะกำหนดว่า CommandCenter จะสามารถแสดงอินเตอร์เฟซของ VT บนจอแสดงผลแบบขยายใหญ่เป็นพิเศษได้หรือไม่

ใบรับรอง ISOBUS

การเปิดใช้ใบรับรอง ISOBUS จะรับการใช้งานจอมอนิเตอร์ GreenStar ตั้งเดิมนบนจอแสดงผล G5 หากต้องการเปิดใช้งานจอมอนิเตอร์ GreenStar ตั้งเดิม ให้สลับปิดใบรับรอง ISOBUS

ชุดควบคุมงาน

สำคัญ : ห้ามเปิดแอปพลิเคชัน Precision Ag สำหรับจอแสดงผลทั้งสองจอ. มิฉะนั้นการนำร่องและโปรแกรมการใช้งานอื่นๆ จะทำงานไม่ถูกต้อง.

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

ชุดควบคุมงาน (TC) จะกำหนดว่า CommandCenter สามารถส่งและรับคำสั่ง TC ด้วยชุดควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงได้หรือไม่ คำสั่งเหล่านี้รวมถึงข้อความจากการควบคุมส่วนด้วย

ไฟล์เซิร์ฟเวอร์

หมายเหตุ : เมื่อใช้จอแสดงผลหลายจอ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไฟล์เซิร์ฟเวอร์ทำงานอยู่บนจอแสดงผลเพียงจอเดียว

ไฟล์เซิร์ฟเวอร์ทำการแลกเปลี่ยนไฟล์หรือข้อมูลระหว่างเครื่องยนต์และอุปกรณ์ต่อพ่วง เช่น ไฟล์การกำหนดค่า ตารางรายการปุ๋ย และไฟล์ข้อมูลภาษา ไฟล์เซิร์ฟเวอร์ต้องใช้ USB ถึงจะดำเนินการได้ ข้อมูลที่ส่งจากอุปกรณ์ต่อพ่วงจะถูกเก็บไว้ในแฟ้มที่มีชื่อว่า Fileserver ในไดรฟ์ USB

การตั้งค่าลำดับความสำคัญ

หมายเหตุ : หากต้องการดูลำดับความสำคัญบนจอแสดงผลแต่ละจอ ให้เลือกปุ่มเทอร์มินอลเสมือนใน Status Center

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

ZIDKX1X,1759230099081-81-06OCT25

ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ



ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ

ใช้โหมดจัดการหน้าจอสร้างและแก้ไขหน้าจอข้อมูลระหว่างการปฏิบัติงาน และแถบคำสั่งสลับ เพื่อให้สามารถเข้าถึงฟังก์ชันและข้อมูลสำคัญได้จากหน้าจอหลัก

หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานประกอบด้วย "โมดูล" หรือกรอบที่มีข้อมูลและปุ่มอยู่ สามารถเพิ่ม ลบออก หรือจัดเรียงโมดูลในหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานได้

หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานจะได้รับการรวมเข้าด้วยกันเพื่อสร้างชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน สามารถสร้างหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานสำหรับการทำงาน (การเพาะปลูกหรือการไถเตรียมดิน) หรือสำหรับการกำหนดค่าของผู้ปฏิบัติงานที่แตกต่างกัน

สามารถสร้างและบันทึกหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานได้ไม่จำกัด สามารถสร้างกลุ่มหน้าจอ "Run" ที่มีหน้าจอ "Run" สูงสุดสิบหน้าได้โดยไม่จำกัด

สามารถนำเข้าหน้าการทำงานแบบกำหนดเองระหว่างจอแสดงผล G5 อื่นที่มีขนาดเท่ากันได้ มีหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานที่นำเข้าอยู่ในแถบหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทั้งหมด

การเรียกหน้าจอ Layout Manager (ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ)

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

ชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน



ชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

ชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานคือกลุ่มของหน้าจอ

ข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานไม่เกินสิบหน้าที่รวมเข้าด้วยกันสำหรับการทำงานอย่างใดอย่างหนึ่ง เช่น การเพาะปลูก หรือการไถเตรียมดิน เฉพาะหน้าในชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานที่ใช้งานอยู่เท่านั้นที่จะแสดงผลขึ้นเมื่อหมุนเวียนไปตามหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานในหน้าหลัก

เลือกชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานที่จะแสดงผลหน้า "แก้ไขชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน"

เพิ่มชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน



PC28705—UN—25AUG22

A—สร้างชุดใหม่
B—เปลี่ยนชุดที่เปิดใช้งาน

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

แก้ไขหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานในชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน



PC28706—UN—25AUG22

A—ปุ่มแก้ไข
B—ปุ่มทำสำเนา
C—ปุ่ม "ขึ้น"
D—ปุ่ม "ลง"
E—ปุ่มนำออก

เลือกหน้าการทำงานที่ต้องการเพื่อแสดงแถวปุ่มสำหรับแก้ไขหน้าการทำงานนั้น

เลือกปุ่ม "แก้ไข" (A) เพื่อเปลี่ยนโมดูลในหน้าการทำงาน

เลือกปุ่ม "ทำสำเนา" (B) เพื่อสร้างหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานใหม่ด้วยโมดูลเดิม

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

เลือกปุ่ม "นำออก" (E) เพื่อลบหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานออกจากชุดหน้าการทำงาน ลบหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานออกจากชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานแล้ว แต่ยังคงมีอยู่ในรายการหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทั้งหมด

หมายเหตุ : ปุ่มนำออกจะไม่ปรากฏขึ้นหากมีหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานเพียงหนึ่งหน้าอยู่ในชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

แก้ไขชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

แก้ไขชื่อ แถบคำสั่งสลับที่กำหนดไว้ หรือเพิ่มหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานเพิ่มเติมไปยังชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน



A—ปุ่มแก้ไข

B—ปุ่มรวมหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานเพิ่มเติม

PC28707—UN—25AUG22

หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทุกหน้าจะต้องมีชื่อที่ไม่ซ้ำกับหน้าอื่น เลือกปุ่ม "แก้ไข" (A) เพื่อตั้งชื่อหรือเปลี่ยนชื่อชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

เลือกปุ่ม "แก้ไข" เพื่อเพิ่มหรือเปลี่ยนแถบคำสั่งที่กำหนดไว้ในชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

เลือกปุ่ม "รวมหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานเพิ่มเติม" (B) เพื่อเพิ่มหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานที่มีอยู่แล้วไปยังชุดหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

แถบทางลัด



ซอฟต์แวร์คำสั่ง

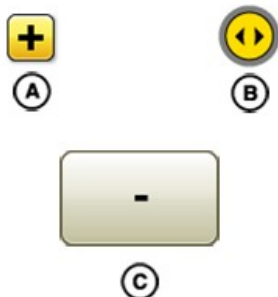
PC28914—UN—19JAN23

A—แถบคำสั่ง

B—ซอฟต์แวร์เข้าถึงคำสั่ง

แถบคำสั่งเป็นชุดรวมของซอฟต์แวร์คำสั่งซึ่งจะแสดงถึงข้อมูลสถานะและช่วยให้ใช้งานแอปพลิเคชันต่างๆ ได้อย่างรวดเร็ว แถบคำสั่งจะแสดงซอฟต์แวร์คำสั่งได้มากที่สุดเก้าซอฟต์แวร์คำสั่ง

ใช้แท็บ "แถบคำสั่ง" เพื่อเลือก แก้ไข หรือสร้างแถบคำสั่ง แถบทางลัดสามารถนำเข้าได้โดยใช้แอปพลิเคชันตัวจัดการไฟล์



แก้ไขแถบคำสั่ง

PC28708—UN—25AUG22

A—ปุ่มสร้างแถบคำสั่งใหม่

B—ปุ่มเลือกคำสั่ง

C—ปุ่มนำคำสั่งออก

แก้ไขแถบคำสั่ง

คำสั่งต่าง ๆ สามารถเพิ่ม ลบออก หรือจัดเรียงใหม่ในแถบคำสั่งได้

หมายเหตุ : คำสั่งที่เหมือนกันสามารถวางบนแถบคำสั่งได้เพียงครั้งเดียวเท่านั้น

เลือกปุ่ม "สร้างคำสั่งใหม่" (A) เพื่อสร้างแถบคำสั่งใหม่ แล้วเลือกแอปพลิเคชันที่มีเนื้อหาที่เหมาะสม ค้นหาคำสั่งที่มีฟังก์ชันที่ต้องการจากในรายการแล้วเลือกปุ่ม "เพิ่ม"

เมื่อเพิ่มลงในแถบคำสั่งแล้ว ให้เลือกคำสั่งดังกล่าวเพื่อเน้น กดและเลื่อนปุ่ม "เลื่อนคำสั่ง" (B) เพื่อย้ายไปยังบริเวณที่เปิดว่างอยู่

ถ้าต้องการนำคำสั่งออก ให้เลือกคำสั่งเพื่อเน้นแล้วเลือกปุ่ม "นำคำสั่งออก" (C)

หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทั้งหมด



PC15340—UN—10JUL13

หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทั้งหมด

หมายเหตุ : คุณสามารถส่งออกและนำเข้าหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานได้โดยใช้แอปพลิเคชันตัวจัดการไฟล์

แท็บหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทั้งหมดจะแสดงหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทุกหน้าที่สร้างไว้ในจอแสดงผล ซึ่งแท็บนี้จะรวมถึงหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานปัจจุบันในชุดหน้าจอที่เปิดใช้งาน และหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานที่ใช้ในชุดหน้าจออื่นด้วย

การแก้ไขหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน



PC28709—UN—25AUG22

A—ปุ่มแก้ไข

B—ปุ่มทำสำเนา

C—ปุ่มนำออก

เลือกหน้าการทำงานที่ต้องการเพื่อแสดงแถวปุ่มสำหรับแก้ไขหน้าการทำงานนั้น

เลือกปุ่ม "แก้ไข" (A) เพื่อเปลี่ยนโมดูลในหน้าการทำงาน

เลือกปุ่ม "ทำสำเนา" (B) เพื่อสร้างหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานใหม่ด้วยโมดูลเดิม

เลือกปุ่ม "นำออก" (C) เพื่อลบหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานออกจากจอแสดงผล ซึ่งจะเป็นการลบหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานออกจากจอแสดงผลและชุดที่เปิดใช้งานอย่างถาวร

หมายเหตุ : ปุ่มนำออกจะไม่แสดงถ้าเลือกหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานที่เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

สร้างหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานใหม่



ปุ่มสร้างหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานใหม่
PC28710—UN—25AUG22

เลือกปุ่ม "สร้างหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานใหม่" เพื่อ
สร้างหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานใหม่

การเพิ่ม แก้ไข หรือทำสำเนาหน้าจอ "Run"

ในการเพิ่ม แก้ไข หรือทำสำเนาหน้าจอ "Run" จะทำโดยใช้
อินเตอร์เฟซแบบเดียวกัน หน้าจอ "Run" หน้าใหม่จะเริ่มจาก
หน้าว่างเปล่า ในขณะที่การทำสำเนาหรือแก้ไขหน้าจอ "Run"
จะมีโมดูลที่มีอยู่เดิมด้วย

ชื่อหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน



A



B

A—ปุ่มเพิ่มโมดูล
B—ปุ่มแก้ไข

PC28707—UN—25AUG22

หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทุกหน้าจะต้องมีชื่อที่ไม่ซ้ำ
กับหน้าอื่น เลือกปุ่มแก้ไข (A) เพื่อตั้งชื่อหรือเปลี่ยนชื่อหน้าจอ
"Run"

เพิ่มโมดูล

เลือกปุ่ม "เพิ่มโมดูล" (B) แล้วเลือกแอปพลิเคชันที่มีข้อมูล
ต้องการใช้ ค้นหาโมดูลที่มีข้อมูลที่ต้องการใช้จากรายการ จาก
นั้นเลือกปุ่มเพิ่ม

หมายเหตุ : โมดูลหนึ่ง ๆ จะวางลงในหน้าจอข้อมูลระหว่าง
ปฏิบัติงานได้เพียงครั้งเดียว

หมายเหตุ : ให้เริ่มจากโมดูลที่มีขนาดใหญ่ก่อน จากนั้นจึงเพิ่ม
โมดูลที่มีขนาดเล็ก จนกระทั่งเต็มพื้นที่

ใช้เส้นตารางเพื่อช่วยให้ทราบพื้นที่ที่จำเป็นสำหรับแต่ละ
โมดูล

การจัดเรียงโมดูล



เลื่อนโมดูล

PC28712—UN—25AUG22

เมื่อเพิ่มโมดูลในหน้าจอ "Run" แล้ว ให้เลือกโมดูล และที่
โมดูลแล้วเลื่อนไปยังพื้นที่ว่าง

ลบโมดูลออก



ปุ่มนำโมดูลออก

PC28711—UN—25AUG22

เลือกโมดูล แล้วเลือกปุ่มลบออก

การเรียกหน้าการทำงานในหน้าหลัก

Guidance

แถบชื่อหน้าจอ

PC28713—UN—25AUG22



ปุ่มถัดไปและก่อนหน้า

PC28714—UN—25AUG22

A—แถบชื่อหน้าจอ
B—ปุ่มหน้าจอ "Run" ถัดไปและก่อนหน้า

ถ้ามีหน้าการทำงานอยู่ในชุดหน้าการทำงานที่เปิดใช้งาน
มากกว่าหนึ่งหน้าจอ จะมีหลายวิธีในการเลือกหน้าการทำงาน
ใดจะปรากฏในหน้าหลัก

แถบชื่อ (A)

เลือกแถบชื่อที่ด้านบนของหน้าหลักเพื่อแสดงรายการหน้าการทำงาน
ที่อยู่ในชุดหน้าการทำงานที่ใช้งานอยู่ เลือกหน้าการทำงาน
เพื่อดู สร้างหน้าการทำงานใหม่ แก้ไขชุดหน้าการทำงาน
หรือเลือกชุดหน้าการทำงานอื่นเพื่อดู

ปุ่มหน้าการทำงานถัดไปและก่อนหน้า (B)

เลือกลูกศรชี้ด้านขวาหรือซ้ายเพื่อเลือกหน้าจอ "Run"

การปิดหน้าจอด้วยนิ้ว (C)

ใช้นิ้วปิดหน้าจอไปทางด้านซ้ายหรือขวาเพื่อเลื่อนดูหน้าจอ
ข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

ct47125,1708275551174-81-18FEB24

ผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึง



ผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึง

PC28700—UN—25AUG22

ผู้ใช้และการเข้าใช้งานใช้สำหรับจัดการโปรไฟล์ของผู้ใช้ เพื่อป้องกันไม่ให้ผู้ใช้เข้าใช้งานคุณลักษณะบางอย่าง

แท็บ "User Profiles" (โปรไฟล์ของผู้ใช้)

- เปลี่ยนโปรไฟล์จอแสดงผลและตั้งค่าหมายเลขยืนยันตัวตน (PIN) สำหรับการเข้าถึงของผู้ดูแลระบบ

แท็บ "Access Groups" (กลุ่มสิทธิ์การเข้าถึง)

- จัดเก็บคุณลักษณะของจอแสดงผลที่ถูกล็อกไว้

แท็บการรักษาความปลอดภัยด้วยรหัส PIN

- เปิดใช้งานการล็อกจอแสดงผล จำเป็นต้องใช้ PIN ของผู้ควบคุมหรือผู้ดูแลระบบเพื่อเข้าใช้งานจอแสดงผล

การเรียกหน้าจอส Users & Access (ผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึง)

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บ System (ระบบ)
3. เลือกแอปพลิเคชัน "Users & Access" (ผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึง)

โปรไฟล์ผู้ใช้



A—โปรไฟล์ผู้ดูแลระบบ
B—โปรไฟล์ผู้ปฏิบัติงาน

PC28701—UN—25AUG22

จอแสดงผลสามารถกำหนดโปรไฟล์ได้สองแบบ คือ ผู้ดูแลระบบ และผู้ควบคุม โปรไฟล์ที่กำลังใช้งานจะปรากฏเหนือรายการโปรไฟล์

โปรไฟล์ผู้ดูแลระบบ (A)

โปรไฟล์ผู้ดูแลระบบจะถูกกำหนดไว้ใน "กลุ่มสิทธิ์การเข้าถึงเต็มรูปแบบ" เสมอ ซึ่งช่วยให้สามารถเข้าใช้คุณสมบัติทั้งหมดได้โดยไม่จำกัด รวมถึงสามารถล็อกและปลดล็อกคุณสมบัติในโปรไฟล์ผู้ควบคุมได้อีกด้วย การป้องกันไม่ให้ผู้ใช้เข้าใช้งานโปรไฟล์ผู้ดูแลระบบทำได้โดยการกำหนดรหัส PIN

โปรไฟล์ผู้ควบคุม (B)

โปรไฟล์ผู้ควบคุมจะถูกกำหนดไว้ใน "กลุ่มสิทธิ์การเข้าถึงแบบจำกัด" เสมอ ซึ่งจะสามารถใช้ได้เฉพาะคุณสมบัติที่ได้รับการกำหนดให้เข้าใช้งานได้เท่านั้น โปรไฟล์ผู้ควบคุมจะต้องเป็นโปรไฟล์ที่พร้อมใช้งาน และโปรไฟล์ผู้ดูแลระบบจะต้องมีรหัส PIN เสมอ เพื่อป้องกันคุณสมบัติที่ต้องการล็อกไว้

การเปลี่ยนโปรไฟล์ที่ใช้งานอยู่



A—ปุ่ม "Change Profile" (เปลี่ยนโปรไฟล์)

B—ปุ่มแก้ไข

C—ปุ่มเรียกดู

PC28702—UN—25AUG22

เลือกปุ่ม "Change Profile" (เปลี่ยนโปรไฟล์) แล้วเลือกโปรไฟล์จากรายการ

หมายเหตุ : ถ้าได้กำหนดรหัส PIN ไว้สำหรับโปรไฟล์ผู้ดูแลระบบ จะต้องป้อนรหัสเมื่อสลับจากโปรไฟล์ผู้ควบคุมเป็นโปรไฟล์ผู้ดูแลระบบ

การเพิ่ม/เปลี่ยนรหัส PIN

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

กลุ่มการเข้าใช้งาน

ใช้กลุ่มการเข้าใช้งานเพื่อตั้งค่า ดู หรือปรับสิทธิ์การเข้าใช้งานกลุ่มการเข้าใช้งานแบบจำกัด

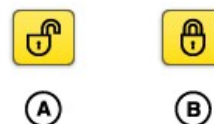
กลุ่มการเข้าใช้งานเต็มรูปแบบ

กลุ่มการเข้าใช้งานเต็มรูปแบบสามารถใช้พีเจอาร์ทั้งหมดบนจอแสดงผลได้ กลุ่มการเข้าใช้งานเต็มรูปแบบไม่สามารถแก้ไขได้

กลุ่มการเข้าใช้งานจำกัด

กลุ่มการเข้าใช้งานจำกัดสามารถใช้งานได้เฉพาะพีเจอาร์บางอย่างตามที่ผู้ดูแลระบบกำหนดไว้เท่านั้น กลุ่มการเข้าใช้งานแบบจำกัดจะสามารถแก้ไขได้ก็ต่อเมื่อกำลังใช้โปรไฟล์ผู้ดูแลระบบอยู่เท่านั้น

แก้ไขสิทธิ์การเข้าใช้งาน



A—ไอคอนปลดล็อก

B—ไอคอนล็อก

PC28703—UN—25AUG22

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

เลือกแอปพลิเคชัน แล้วเลือกปุ่มแก้ไข

หน้าจอส "Edit Access Groups" (แก้ไขกลุ่มการเข้าถึง) จะแสดงรายการคุณสมบัติที่สามารถล็อกหรือปลดล็อกได้โดยสลับสวิตช์ล็อก/ปลดล็อกที่อยู่ถัดจากพีเจอาร์แต่ละอย่าง ปิดหน้าต่างกล่าวดลงเพื่อบันทึกการแก้ไขกลุ่มการเข้าถึง

รหัส PIN ความปลอดภัย

เมื่อมีการเปิดใช้งาน จะต้องใส่หมายเลขยืนยันตัวตน (PIN)

เพื่อเข้าใช้งานฟังก์ชันของจอแสดงผล สามารถตั้งรหัส PIN แยกกันสำหรับโปรไฟล์ผู้ดูแลระบบและผู้ปฏิบัติงาน

หากมีการรีเซ็ตข้อมูลโรงงานหรือการกู้คืนระบบบนจอแสดงผล PIN ผู้ปฏิบัติงานจะหายไป PIN ผู้ดูแลระบบจะถูกบันทึกไว้ และหน้าจอจะยังล็อกต่อไปหลังจากเปิดเครื่อง

การเข้าใช้งานชั่วคราว

จอแสดงผลจะเข้าสู่โหมดการเข้าใช้งานชั่วคราวหลังจากผู้ควบคุมป้อนรหัส PIN ไม่ถูกต้องห้าครั้ง คุณสมบัติทั้งหมดของจอแสดงผลจะใช้งานได้ 24 ชั่วโมงในการปฏิบัติงาน หลังจากหมดเวลาการเข้าใช้งานชั่วคราว จะจำเป็นต้องใช้รหัสปลดล็อกหลักเพื่อปลดล็อกจอแสดงผล

รับโค้ดปลดล็อกหลัก

1. เข้าสู่บัญชีของคุณที่ myjohndeere.com
2. เลือก StellarSupport
3. เลือก Ag & Turf (การเกษตรและสนามหญ้า)
4. เลือก Product Activation (การเปิดใช้งานผลิตภัณฑ์)
5. เลือก Display (จอแสดงผล)



ปุ่ม "i"

PC26541—UN—21NOV18

6. เลือกจอแสดงผลที่ล็อกอยู่ จากนั้นคลิกปุ่ม "i" ที่ด้านขวามือ

Product	Issued	Activation Code
Basics (IU)	2018/09/20	684mfmg5-1fg3vhcm-5bs7vtz8n

Security PIN Code Challenge Code ex: ABC123 Retrieve Code (A)

PC26539—UN—21NOV18

A—ปุ่ม Retrieve Code (รับโค้ด)

7. ป้อนรหัสปัญหาจากจอแสดงผล แล้วเลือกปุ่ม Retrieve Code (รับโค้ด) (A) เพื่อรับโค้ดปลดล็อกหลัก

Forgot Pin (i)

To Reset Your PIN(s):
Log in to your customer account to obtain a Master Unlock Code. All user PINs will reset and Security PIN Code will be turned off upon successful unlocking.

Display Serial Number: PCGU6UA500088 Challenge Code: 3dsrbrbf

Master Unlock Code: (B) [Input field]

Cancel Unlock

PC26540—UN—21NOV18

B—รหัสปลดล็อกหลัก

8. ที่จอแสดงผล ให้ป้อนรหัสปลดล็อกหลัก (B)

ct47125,1708275551037-81-18FEB24

การตั้งค่าไร้สาย



การตั้งค่าไร้สาย

PC28801—UN—29AUG22

ใช้การตั้งค่าไร้สายเพื่อเชื่อมต่อเครือข่ายไร้สาย หรือสร้างเครือข่ายไร้สายเพื่อเชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือเข้ากับรถ แอปพลิเคชันการตั้งค่าไร้สายใช้โมเด็ม JDLINK หรืออะแดปเตอร์ USB แบบไร้สาย

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

ฟังก์ชันการตั้งค่าไร้สายไม่สามารถใช้งานได้เมื่อโมเด็ม JDLINK เชื่อมต่อกับเครื่องจักรผ่านทางอินเทอร์เน็ตเท่านั้น โมเด็ม JDLINK จะต้องเชื่อมต่อกับเครือข่าย CAN ของเครื่องจักรเพื่อให้ฟังก์ชันนี้ทำงาน

วิธีเข้าใช้การตั้งค่าไร้สาย

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

หากต้องการดูขั้นตอนในการเชื่อมต่อรถเข้ากับเครือข่ายไร้สาย หรือมือถือเข้ากับเครื่องจักร ให้ดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอ

เครื่องจักรไปยังระบบไร้สาย



เครื่องจักรไปยังระบบไร้สาย

PC24041—UN—05APR17

หมายเหตุ : อะแดปเตอร์อินเทอร์เน็ตแบบไร้สายภายนอกอาจใช้เพื่อสร้างการเชื่อมต่อเครื่องจักรเข้ากับระบบไร้สาย ติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณเพื่อดูรายการอุปกรณ์ที่ใช้ร่วมกันได้

Machine to Wireless จะเชื่อมต่อรถเข้ากับเครือข่ายไร้สายโดยใช้โมเด็ม JDLINK

ใช้เครื่องจักรไปยังเครือข่ายไร้สายในกรณีต่อไปนี้:

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

- ใบอนุญาตทางออนไลน์
- ซิงค์ข้อมูลโดยใช้จุดเชื่อมต่อส่วนตัว

หมายเหตุ : เครื่องจักรเชื่อมต่อแบบไร้สายจะไม่สามารถใช้งานได้ ขณะที่กำลังใช้งานแอปพลิเคชัน Machine Sync

มือถือไปยังเครื่องจักร



มือถือไปยังเครื่องจักร

PC24042—UN—05APR17

Mobile to Machine จะสร้างเครือข่ายไร้สายโดยใช้โมเด็ม JDLink เพื่อเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายเข้ากับเครื่องจักร

ใช้มือกับไปยังเครื่องจักรในกรณีต่อไปนี้:

- John Deere Connect Mobile

หมายเหตุ : มือกับไปยังเครื่องจักรจะไม่สามารถใช้งานได้บนแทรกเตอร์ ขณะที่กำลังใช้งานแอปพลิเคชัน Machine Sync ผู้ควบคุมรถแทรกเตอร์ต้องใช้แอปพลิเคชัน Machine Sync เพื่อเชื่อมต่อกับเครือข่ายของตัวนำทาง

ZIDXXIX,1749533996335-81-20OCT25

การตั้งค่าพอร์ต COM



การตั้งค่าพอร์ต COM

PC28803—UN—29AUG22

แอปพลิเคชันการตั้งค่าพอร์ต COM ใช้เพื่อปรับแต่งสัญญาณ RS232 เพื่อให้จอแสดงผลสามารถเชื่อมต่อกับอุปกรณ์หรือชุดควบคุมอื่นๆ

การตั้งค่า พอร์ต COM

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

หมายเหตุ : การมัดสายไฟฟ้ารวมกันเพิ่มเติมจำเป็นสำหรับการเชื่อมต่ออุปกรณ์ผ่านพอร์ต COM ติดต่อกับตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณ

จอแสดงผลจะมีพอร์ต COM แบบอนุกรมสองจุดสำหรับเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ต่อไปนี้:

- Field Doc Connect
- ตัวรับสัญญาณระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS)

- การตรวจจับไนโตรเจน (N) (ผลิตโดย: Yara และ Fritzmeier)
- GreenSeeker
- LH 5000
- ตรวจจับรถชนเมล็ด

ข้อกำหนด Field Doc Connect:

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

ข้อกำหนดชุด GPS:

หมายเหตุ : การนำร่องของ AutoTrac เข้ากันไม่ได้กับ GPS RS232 ของบุคคลที่สาม

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

การตั้งค่าการตรวจจับไนโตรเจน (N)

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

การตั้งค่า GreenSeeker

1. ติดตั้ง ปรับเทียบ และตั้งค่าระบบ GreenSeeker ตามคู่มือการปฏิบัติงานของผู้ผลิต
2. กำหนดค่าการตั้งค่าพอร์ต COM สำหรับประเภทอุปกรณ์
3. ในส่วนอัตราเป้าหมาย/Rx ที่หน้าสปรูงานในแอปพลิเคชันการตั้งค่างาน ให้เลือก GreenSeeker

การตั้งค่า LH 5000

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

การตั้งค่ารถขนเมล็ด

1. ติดตั้ง ปรับเทียบ และตั้งค่าระบบรถขนเมล็ดตามคู่มือการปฏิบัติงานของผู้ผลิต
2. เลือกรถขนเมล็ดในประเภทอุปกรณ์
3. เลือกผู้ผลิตรถขนเมล็ด

การวินิจฉัยพอร์ต COM

การวินิจฉัยพอร์ต COM ใช้เพื่อระบุว่าเป็นไปตามข้อกำหนดของการใช้งานชุดควบคุมที่เชื่อมต่อหรืออุปกรณ์หรือไม่ ค่าที่แสดงในการวินิจฉัยพอร์ต COM จะถูกกำหนดโดยประเภทอุปกรณ์

หมายเหตุ : บริษัทผู้ผลิตตราซังรถขนเมล็ดบางแห่งต้องการเวอร์ชันซอฟต์แวร์และการตั้งค่าตราซังเฉพาะ ตราซังจึงจะปรากฏบนจอแสดงผล John Deere

ch177nn,1726040111160-81-08OCT25

Original GreenStar Monitor



PC28804—UN—29AUG22

Original GreenStar Monitor

แอปพลิเคชัน Original GreenStar Monitor ช่วยให้หน้าจอ CommandCenter G5 สามารถสื่อสารกับชุดควบคุมที่ออกแบบมาเพื่อใช้กับ Original GreenStar Monitor และกับรถแทรกเตอร์ซีรีส์ 00, ซีรีส์ 10 และซีรีส์ 20 ด้วยบัส CCD

หมายเหตุ : คู่มือผู้ใช้แสดงความเข้ากันได้ของจอแสดงผล G5 ที่แสดงอยู่ใน www.stellarsupport.deere.com สำหรับเครื่องจักรและอุปกรณ์ที่ใช้งานร่วมกันได้

ไปที่ Original GreenStar Monitor

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บ Applications (แอปพลิเคชัน)
3. เลือก Original GreenStar Monitor

Original GreenStar Monitor ถูกปิดตามค่าเริ่มต้นและสามารถเปิดใช้หรือปิดใช้ได้ในการตั้งค่าขั้นสูงของแอปพลิเคชัน Original GreenStar Monitor

ct47125,1708275550824-81-18FEB24

Machine Monitor (การตรวจสอบรถ)



PC28820—UN—20SEP22

Machine Monitor (การตรวจสอบรถ)

แอปพลิเคชันการตรวจสอบรถจะแสดงค่าต่างๆ ที่เกี่ยวกับประสิทธิภาพของรถ กลุ่มของค่าต่างๆ ได้แก่:

- ความเร็วและกำลัง
- น้ำมันเชื้อเพลิงและแรงดัน
- อุณหภูมิ
- ระบบไฟฟ้า
- ชั่วโมง

หมายเหตุ : ค่าที่มีในแต่ละกลุ่มจะขึ้นอยู่กับรุ่นของรถ

เลือกแท็บที่ด้านซ้ายของหน้าจอเพื่อสลับระหว่างกลุ่ม เลือกค่าเพื่อดูข้อมูลป้อนกลับของค่าต่างๆ

ถ้าค่าไม่สามารถเรียกได้ ค่าจะแสดงเป็นเครื่องหมายขีด

การเรียกหน้าจอ "Machine Monitor" (การตรวจสอบรถ)

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ "แอปพลิเคชัน"
3. เลือกแอปพลิเคชัน "Machine Monitor" (การตรวจสอบรถ)

ct47125,1740581994094-81-26FEB25

การใช้งาน—การตั้งค่างานและพื้นที่ปฏิบัติงาน

ตัวจัดการเครื่องจักร



ตัวจัดการเครื่องจักร

PC28716—UN—25AUG22

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

การเรียกหน้าจอ "Equipment Manager" (ตัวจัดการอุปกรณ์)

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

โปรไฟล์ของเครื่องจักร

การตั้งค่าทั่วไป

ข้อมูลบางอย่างจะได้รับการตั้งค่าอัตโนมัติโดยชุดควบคุมเครื่องจักร หากจอแสดงผลตรวจพบเครื่องจักรนั้น

การตั้งค่าเฉพาะให้กับเครื่องจักรบางประเภทจะปรากฏในหน้าจอเมื่อสามารถใช้งานได้เท่านั้น

หมายเหตุ : การวัดค่าบางอย่างใช้ได้กับเครื่องจักรบางรุ่นเท่านั้น

ระยะเยื้องข้าง GPS

หมายเหตุ : เมื่อใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงหลายชุด จะใช้ระยะเยื้องข้างด้านข้างของอุปกรณ์ต่อพ่วงแรกเท่านั้น

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

- **ระยะเยื้องข้างแนวขวาง GPS**
 - ระยะทางด้านข้าง (ซ้ายหรือขวา) จากแนวตรงกลางของเครื่องจักรไปยังศูนย์กลางของตัวรับสัญญาณ GPS โดยปกติแล้ว ค่าดังกล่าวจะกำหนดไว้เป็น 0.0 เว้นแต่ในกรณีที่ตัวรับสัญญาณ GPS อยู่เยื้องไปทางซ้ายหรือขวาจากแนวกลางของรถ
 - **ระยะเยื้องข้างแนวตรง GPS**
 - ระยะแนวยาวจากศูนย์กลางของตัวรับสัญญาณ GPS ถึงจุดใดจุดหนึ่งบนรถ
- การวัดระยะเยื้องข้างแนวยาวของ GPS จะแตกต่างกันไปขึ้นอยู่กับประเภทของรถ หากต้องการดูวิธีการวัด

ระยะเยื้องข้าง ให้ไปที่ Onscreen Help (ความช่วยเหลือบนหน้าจอ)

- **ความสูงของ GPS**

- ระยะทางในแนวตั้งจากเครื่องรับ GPS ถึงพื้น

ระยะเยื้องข้างการเชื่อมต่อ

- จุดเชื่อมต่อคือตำแหน่งที่อุปกรณ์ต่อพ่วงเชื่อมต่อกับรถ ระยะเยื้องข้างการเชื่อมต่อคือการวัดระยะทางจากจุดเชื่อมต่อถึงจุดใดจุดหนึ่งบนรถ

การวัดระยะเยื้องข้างการเชื่อมต่อจะแตกต่างกันไปตามประเภทของรถ หากต้องการดูวิธีการวัดระยะเยื้องข้าง ให้ไปที่ Onscreen Help (ความช่วยเหลือบนหน้าจอ)

การคืนโปรไฟล์กลับสู่ค่าเริ่มต้น

หมายเหตุ : สามารถคืนโปรไฟล์กลับสู่ค่าเริ่มต้นได้เฉพาะรถที่จอแสดงผลตรวจพบเท่านั้น

ค่าเริ่มต้นของโปรไฟล์รถจะอยู่ในชุดควบคุมรถ การเปลี่ยนแปลงที่คุณทำกับค่าเหล่านี้จะถูกบันทึกไว้ในจอแสดงผล เลือกปุ่มรีเซ็ตโปรไฟล์เพื่อรีเซ็ตโปรไฟล์ให้เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

ใช้ฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอของศูนย์ช่วยเหลือ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับตัวจัดการอุปกรณ์และโปรไฟล์เครื่องจักร

โปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วง

ชื่อโปรไฟล์จะถูกตั้งตามอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ตรวจพบโดยอัตโนมัติ และไม่สามารถบันทึกได้ สำหรับอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ไม่มีชุดควบคุม ชื่อโปรไฟล์จะตั้งตามชื่อผู้ปฏิบัติงาน

จอแสดงผล G5 รองรับชุดควบคุม ISOBUS สองชุดที่ได้รับการรับรองจาก AEF (Agricultural Industry Electronics Foundation) การใช้งานชุดควบคุม ISOBUS สองชุดใช้ได้เฉพาะกับการปรับแต่งอุปกรณ์ต่อพ่วงด้านหน้าหนึ่งชิ้นและด้านหลังหนึ่งชิ้น

หมายเหตุ : หากชุดควบคุม ISOBUS ชุดที่สองไม่แสดงให้เห็นในตัวจัดการอุปกรณ์ โปรดดูให้แน่ใจว่าเครื่องจักรมีการติดตั้งตัวเชื่อมต่อด้านหน้า

ไม่รองรับการใช้งานชุดควบคุม ISOBUS หลายชุดเป็นอุปกรณ์ต่อพ่วงด้านหลัง

การตั้งค่าการแชร์น้ำหนักเมล็ดที่เก็บเกี่ยว

ปฏิบัติตามขั้นตอนต่อไปนี้เป็นเพื่อกำหนดค่าและเชื่อมต่อตราซึ่ง ISOBUS ที่ตรวจพบและเข้ากันได้กับอุปกรณ์ต่อพ่วงรถขนเมล็ด:

1. นำการกำหนดค่าโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงไปใช้
 - ตั้งค่าประเภทอุปกรณ์ต่อพ่วงเป็นรถขนเมล็ด



B—ประเภทอุปกรณ์

- กำหนดการปฏิบัติงานให้กับการเก็บเกี่ยว



A—ประเภทการทำงาน

- ข้อกำหนดพิเศษสำหรับ Unverferth UHarvest Pro รุ่น Unverferth UHarvest Pro ต้องทำตามขั้นตอนการตั้งค่าเพิ่มเติมของตราซัง ISOBUS:

- ยืนยันว่าอัปเดตซอฟต์แวร์ UHarvest Pro เป็นเวอร์ชัน 24.1.0.4 หรือใหม่กว่าแล้ว
- ในหน้า Unverferth ISOBUS VT โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้เลือกการตั้งค่า "เปิดใช้งานการรับส่งสัญญาณของชุดควบคุมงาน" แล้ว

การบันทึกค่าโปรไฟล์

เลือกปุ่ม "บันทึก" เพื่อบันทึกการตั้งค่าจากทุกแท็บและปิดแอปพลิเคชันโปรไฟล์ของอุปกรณ์ ไม่จำเป็นต้องกดปุ่ม Save (บันทึก) เมื่อสลับไปมาระหว่างแท็บ

ค่าโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงจะถูกบันทึกไว้ในจอแสดงผลตามปัจจัยต่อไปนี้:

- ชื่อโปรไฟล์
- ชื่อ ISO ของหน่วยควบคุมอุปกรณ์เสริมที่ตรวจพบ

หมายเหตุ : ตั้งค่าก่อนทำงานในหน่วยควบคุมอุปกรณ์เสริม เช่น การกำหนดค่าไดรฟ์ ก่อนกำหนดค่าโปรไฟล์ของอุปกรณ์

ชื่อ ISO จะเปลี่ยนเมื่อมีการเปลี่ยนแปลงการตั้งค่าบางอย่างของหน่วยควบคุมอุปกรณ์เสริม ซึ่งรวมถึงการเปลี่ยนแปลงการตั้งค่าหน่วยควบคุมระหว่างปุ๋ยและเมล็ดพันธุ์ด้วย

การตรวจจับกำหนดค่าโปรไฟล์โดยอัตโนมัติ

หมายเหตุ : จะต้องปิด Section Control เพื่อตรวจหาเครื่องปลูก SeedStar 2 หรือ SeedStar XP เมื่อกับรถแทรกเตอร์ครั้งแรก หลังจากการเชื่อมต่อในครั้งแรก จะมีการตรวจหาเครื่องปลูกว่าเปิดหรือปิด Section Control อยู่

ถ้าเชื่อมต่อชุดควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วง การตั้งค่าโปรไฟล์

อุปกรณ์ต่อพ่วงบางรายการจะตั้งค่าโดยชุดควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงโดยอัตโนมัติ

การแจ้งเตือน "สร้างโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงแล้ว" จะปรากฏขึ้นในครั้งแรกที่เชื่อมต่อชุดควบคุม เมื่อมีการเชื่อมต่ออุปกรณ์ต่อพ่วงอีกครั้งในอนาคต อุปกรณ์จะได้รับการยืนยันตัวตนด้วยชื่อ ISO และจะโหลดการตั้งค่าโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงที่ได้รับการบันทึกไว้ในจอแสดงผล

หมายเหตุ : การแจ้งเตือนจะปรากฏขึ้นอีกครั้งหากเลือก "ตั้งค่าในภายหลัง"

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

เมื่อต้องการดูชื่อ ISO ที่ตรวจพบในขณะนั้น ให้เลือก Diagnostics Center > แท็บ Controller Diagnostics > เลือกชุดควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วง > แท็บ Controller Info

ตรวจสอบการตั้งค่าบังคับทั้งหมดก่อนการทำงาน ระบบจะไม่ตั้งค่าจุดทำงานโดยอัตโนมัติ

ประเภทการเชื่อมต่อ

- ประเภทการเชื่อมต่อหรือจุดพ่วงอธิบายถึงวิธีการต่ออุปกรณ์ต่อพ่วงกับเครื่องจักรและทำการควบคุมวิธีที่จอแสดงผลตรวจหาการเคลื่อนไหวของอุปกรณ์ต่อพ่วงที่อยู่ข้างหลังเครื่องจักร
Coverage Map, Documentation และ Section Control ต้องมีการตั้งค่า Connection Type
- การหมุนแกนระยะเยื้องข้าง

อุปกรณ์ต่อพ่วงบางชิ้นจะมีบานพับเดียวที่เชื่อมต่อกับบานพับด้านหลังสามจุดของเครื่องจักร จอแสดงผลจะใช้ระยะเยื้องข้างของจุดหมุนนี้เพื่อตรวจจับการเคลื่อนไหวของอุปกรณ์ต่อพ่วงด้านหลังเครื่องจักร คุณสามารถใช้ตัวเลือกนี้ได้เมื่อเลือกประเภทการเชื่อมต่อเป็นบานพับหลังแบบสามจุด

ความกว้างในการทำงาน

- ความกว้างในการทำงานคือความกว้างของพื้นที่ที่ทำการไถ เพาะปลูก จัดฟัน หรือเก็บเกี่ยวในแต่ละรอบการเคลื่อนที่ในพื้นที่ปฏิบัติงาน ข้อมูลนี้จะใช้เพื่อสร้างแผนที่ข้อมูลงานและคำนวณพื้นที่ที่ทำงาน แอปพลิเคชันการนำร่อง การกำหนดแผนที่ และพื้นที่รวม จำเป็นต้องใช้ข้อมูลความกว้างในการทำงาน

ขนาด

- ระยะเยื้องข้างในแนวขวาง
ระยะในด้านวัดจากจุดศูนย์กลางของรถถึงจุดศูนย์กลางของความกว้างในการทำงานของอุปกรณ์ต่อพ่วง แอปพลิเคชันการนำร่องและการกำหนดแผนที่จำเป็นต้องใช้การตั้งค่าระยะเยื้องข้างในแนวขวาง

หมายเหตุ : เมื่อใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงหลายชุด จะใช้ระยะเยื้องข้างด้านข้างของอุปกรณ์ต่อพ่วงแรกเท่านั้น

เพื่อป้องกันมิให้เกิดข้อผิดพลาดในการกำหนดแผนที่ การบันทึกเอกสาร และ Section Control (ชุดควบคุมพื้นที่) ให้รวมระยะเยื้องข้างแนวขวางจากอุปกรณ์ต่อพ่วงทุกชิ้น และป้อนค่านั้นเป็นค่าของอุปกรณ์ต่อพ่วงชิ้นแรก ตัวอย่าง เช่น หากอุปกรณ์ต่อพ่วงแรกมีระยะเยื้องข้าง 5.1 ซม. (2 นิ้ว) ไปทางขวา และอุปกรณ์ต่อพ่วงที่สองมีระยะเยื้องข้าง 2.5 ซม. (1 นิ้ว) ไปทางซ้าย ให้ป้อนค่าระยะเยื้องข้างเป็น 1.3 ซม. (0.5 นิ้ว) ไปทางขวา

• ศูนย์กลางการหมุน

ระยะทางตามแนวจากจุดที่เชื่อมต่อไปยังศูนย์กลางการหมุนของอุปกรณ์ต่อพ่วงในขณะที่อยู่ตำแหน่งการทำงาน โดยปกติแล้ว นี่เป็นส่วนหนึ่งของชิ้นส่วนที่รับน้ำหนักของอุปกรณ์ต่อพ่วงสัมผัสกับพื้นดิน จุดศูนย์กลางของการหมุนมีความสำคัญ เพื่อสร้างโมเดลการทำการลากของอุปกรณ์เสริมรอบทางโค้งอย่างแม่นยำ ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ การทำแผนที่ และการนำร่องเครื่องมือพ่วงแบบพาสซีฟจำเป็นต้องมีการตั้งค่าศูนย์กลางการหมุน ขอแนะนำให้ตรวจสอบค่าศูนย์กลางการหมุนเพื่อการทำงานที่เหมาะสม ดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม:

• จุดทำงาน

ระยะห่างในแนวตรงจากจุดเชื่อมต่อไปยังจุดที่มีการปฏิบัติงาน ตัวอย่างเช่น จุดที่มีการหยอดเมล็ดพันธุ์หรือผลิตภัณท์ มีการเก็บเกี่ยวพืชผล หรือมีการไถพรวนดิน แอปพลิเคชันการกำหนดแผนที่จำเป็นต้องใช้การตั้งค่าจุดทำงาน

• Section Offset (อุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS)

ระยะห่างในแนวตรงจากศูนย์กลางการหมุนถึงจุดที่มีการทำงาน เช่น ตำแหน่งที่หยอดเมล็ดพันธุ์หรือผลิตผล ตำแหน่งที่เก็บเกี่ยวพืชผล หรือตำแหน่งที่มีการไถพรวนดิน แอปพลิเคชัน Mapping ต้องมีการตั้งค่า Section Offset

การบันทึกการทำงาน

- ปัจจุบันกระดานบันทึกจะเป็นตัวกำหนดการเปิดและปิดการบันทึกแผนที่และการตรวจสอบงาน รถบางประเภทอาจไม่สามารถใช้ปัจจุบันกระดานบันทึกบางอย่างได้

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

การดีเลย์ของกลไก

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

หมายเหตุ : ชุดควบคุมบางชุดอาจทำงานกับจอแสดงผลแบบไดนามิกตามจุดทำงานของอุปกรณ์ต่อพ่วงที่รู้จักและค่าขนาดเพื่อคำนวณค่าการหน่วงเชิงกลโดยอัตโนมัติ

หมายเหตุ : ช่องป้อนข้อมูลที่ถูกปิดใช้งานระบุว่าชุดควบคุมมีการโต้ตอบกับจอแสดงผลแบบไดนามิกเพื่ออัปเดตพารามิเตอร์การหน่วงเชิงกล

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ Equipment Manager และ Implement Profile โปรดใช้ฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอของศูนย์ช่วยเหลือ

รีเซ็ตตัวเลือกสำหรับอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS



ปุ่มรีเซ็ต

PC697601—UN—11FEB26



PC702246—UN—13FEB26

รีเซ็ตตำแหน่งของปุ่ม

A—ปุ่มรีเซ็ต
B—รีเซ็ตโปรไฟล์

ไอคอนรีเซ็ต "A" จะแสดงอยู่ถัดจากการตั้งค่าแต่ละรายการที่ปรับเปลี่ยนด้วยตนเองและบันทึกไว้ ในกรณีที่มีการแก้ไขโปรไฟล์แต่ยังไม่ได้บันทึก ไอคอนรีเซ็ตจะไม่แสดงสำหรับการตั้งค่าดังกล่าว เมื่อมีการแก้ไขการตั้งค่าในโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงอย่างน้อยหนึ่งรายการและบันทึกโปรไฟล์แล้ว ผู้ใช้จะสามารถรีเซ็ตการตั้งค่าที่แก้ไขทีละรายการหรือรีเซ็ตการตั้งค่าทั้งหมดเป็นค่าเริ่มต้นได้โดยใช้ "B"

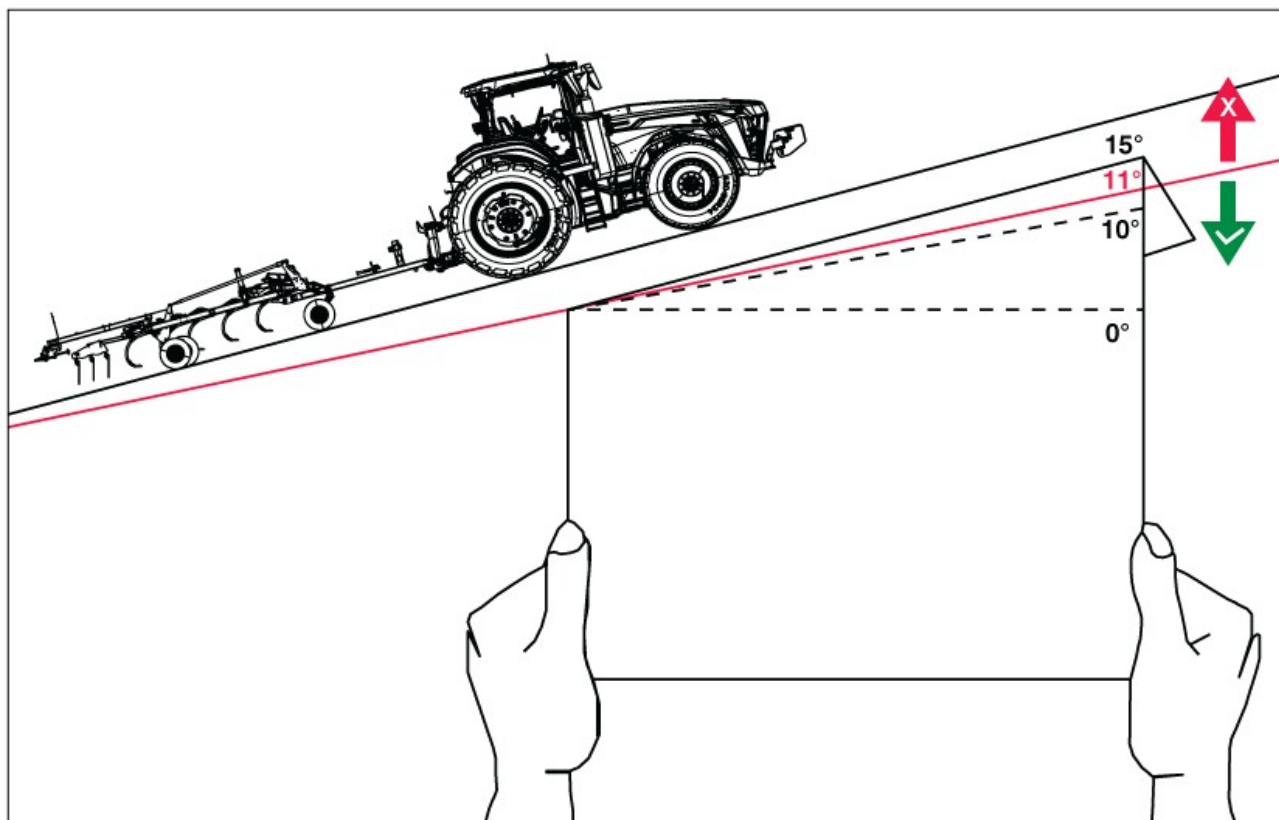
ct47125,1705184704147-81-13FEB26

การเลือกพื้นที่ปฏิบัติงาน

จะต้องพิจารณาพื้นที่ปฏิบัติงานที่เลือกไว้สำหรับการปฏิบัติงานอัตโนมัติอย่างระมัดระวัง ปัจจุบันสำหรับตัวเลือกพื้นที่ปฏิบัติงานที่ดีที่สุดสำหรับการปฏิบัติงานอัตโนมัติ ได้แก่:

- ภูมิประเทศแบบแบน (มีความลาดชันไม่เกิน 11°) ในสภาพที่พื้นลาดชัน ระบบอาจจำกัดความเร็วไว้ต่ำกว่าค่าความเร็วที่ผู้ปฏิบัติงานตั้งไว้

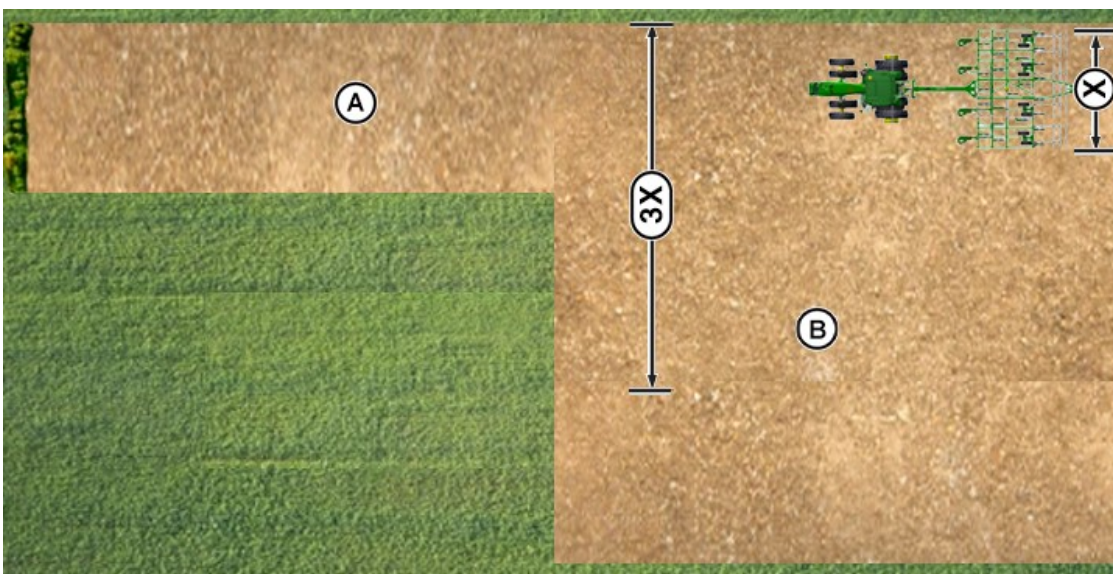
สำคัญ : ห้ามใช้งานอุปกรณ์ในพื้นที่ปฏิบัติงานที่มีความลาดชันเกิน 11 องศา/20 เปอร์เซ็นต์



PC620804—UN—27AUG24

รภูมิความลาดชันมากเกินไป

- พื้นที่ปฏิบัติงานที่สามารถทำงานได้อย่างน้อย 3 เท่าของความกว้างของอุปกรณ์ต่อพ่วง



APY80354R—UN—02MAR23

พื้นที่ปฏิบัติงานที่สามารถปฏิบัติงานได้

A—พื้นที่ปฏิบัติงานที่ไม่ได้รับอนุมัติสำหรับระบบทำงานอัตโนมัติ (น้อยกว่า 3 เท่า)

B—พื้นที่ปฏิบัติงานที่ได้รับอนุมัติสำหรับระบบทำงานอัตโนมัติ (มากกว่า 3 เท่า)

X—ความกว้างของอุปกรณ์ต่อพ่วง

เลือกพื้นที่ปฏิบัติงานในโมดูลตำแหน่งเพื่อ:

- กรองรายชื่อแทรกสำหรับการนำร่อง
- รวมแทรกใหม่ที่สร้างเข้ากับพื้นที่ปฏิบัติงาน
- เริ่มข้อมูลงานใหม่หรือใช้ข้อมูลงานก่อนหน้านี้ต่อ

ไปยังพื้นที่และขอบเขตการปฏิบัติงาน

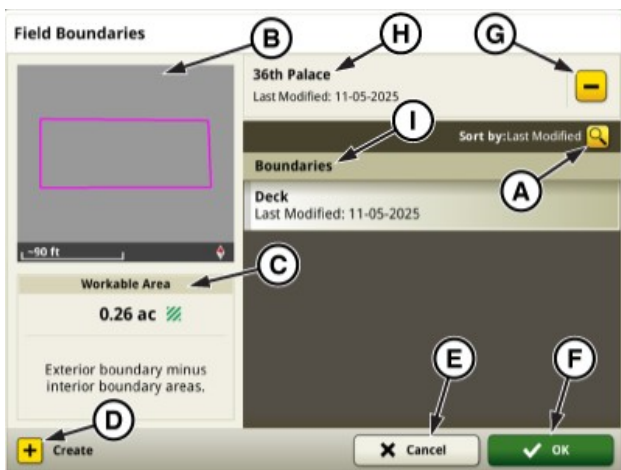
1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ “แอปพลิเคชัน”
3. เลือกแอปพลิเคชันพื้นที่ปฏิบัติงานและขอบเขต



ไอคอนรายการ

PC697603—UN—29JAN26

A—ไอคอนรายการ



ขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงาน

PC697604—UN—12FEB26

- A—แว่นขยาย : จัดเรียงหรือกรองขอบเขตที่มีอยู่ตามเกณฑ์ที่ต่างกัน
- B—ส่วนด้านบน: ขอบเขตที่เลือกหรือใช้งานอยู่ในปัจจุบัน
- C—พื้นที่ที่ปฏิบัติงานได้ : พื้นที่ที่คำนวณไว้ที่ขอบเขตครอบคลุม
- D—ปุ่มเครื่องหมายบวก : ใช้สร้างขอบเขตใหม่
- E—ยกเลิก : ยกเลิกการเลือกหรือการเปลี่ยนแปลงใดๆ
- F—ส่ง : ส่งการเปลี่ยนแปลงการเลือกขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงาน
- G—ปุ่มเครื่องหมายลบ : ใช้ยกเลิกการเลือกขอบเขตปัจจุบัน
- H—การเลือกขอบเขตปัจจุบัน
- I—ขอบเขตอื่นที่มีอยู่

หมายเหตุ : โปรดทราบว่า การเลือกขอบเขตที่ใช้งานอยู่ในปัจจุบันใน Operations Center จะไม่อัปเดตขอบเขตที่เลือกไว้โดยอัตโนมัติสำหรับลูกค้า ฟาร์ม หรือพื้นที่ปฏิบัติงาน ต้องเลือกขอบเขตด้วยตนเอง

จัดการลูกค้า/ฟาร์ม/ฟิลด์

การจัดการข้อมูลพื้นที่ปฏิบัติงาน



PC28767—UN—25AUG22

A—ลูกค้า
B—ฟาร์ม
C—แปลงปลูก

สำหรับการจัดการข้อมูล ให้ใช้ลำดับขั้นต่อไปนี้:

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

ไม่จำเป็นต้องใช้ลำดับขั้นที่เข้มงวด แม้ว่าจะสามารถใช้ชื่อพื้นที่ปฏิบัติงานเพียงอย่างเดียวและเว้นชื่อฟาร์มและลูกค้าให้ว่างไว้ หรือแม้แต่จะไม่กำหนดชื่อพื้นที่ปฏิบัติงานก็สามารถทำได้เช่นกัน

การพิจารณาดังกล่าวจะขึ้นอยู่กับปริมาณข้อมูลที่ต้องการบันทึก ข้อมูลที่มากขึ้นต้องการโครงสร้างเพื่อค้นหาพื้นที่ปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : ในจอแสดงผลรุ่นก่อนหน้าของ John Deere ข้อมูลแผนที่และเส้นนำร่องจะถูกบันทึกตามชื่อของพื้นที่ปฏิบัติงาน ในจอแสดงผล G5 ข้อมูลจะถูกบันทึกโดยอ้างอิงตำแหน่งจุดตัดละติจูดและลองจิจูด ชื่อพื้นที่ปฏิบัติงานจะใช้สำหรับการกรองข้อมูลเท่านั้น

การเลือกและการกรองชื่อ

ในลำดับขั้นข้อมูลลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน ให้เลือกลูกค้าและฟาร์ม เพื่อค้นหาพื้นที่ปฏิบัติงาน

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

การลบตัวกรอง

ลบตัวกรองโดยการกดปุ่ม Clear Selections (ล่างรายการที่เลือก)

การสร้างและแก้ไขชื่อ

หมายเหตุ : ไม่ควรเปลี่ยนชื่อลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน สิ่งบันทึกข้อมูล หากจะเปลี่ยน ให้เปลี่ยนชื่อในตำแหน่งอื่น เช่น John Deere Operations Center

ชื่อลูกค้า ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน จะต้องไม่ซ้ำกัน ชื่อที่เกี่ยวข้องกับลูกค้าและฟาร์มก็ต้องไม่ซ้ำกันเช่นเดียวกัน

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

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

จากรายการดังกล่าว ให้เลือกชื่อลูกค้าหรือฟาร์มที่ต้องการแก้ไข หรือเลือกปุ่ม "New" (สร้าง) ที่ด้านล่างของหน้าจอ เพื่อสร้างรายชื่อใหม่

แท็บ "Field" (พื้นที่ปฏิบัติงาน)

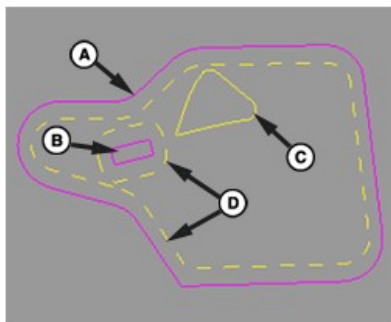
เมื่อเลือกแถบพื้นที่ปฏิบัติงานแล้ว ให้ไฮไลต์ชื่อพื้นที่ปฏิบัติงานแล้วกดปุ่มแก้ไขเพื่อแก้ไขพื้นที่ปฏิบัติงาน เลือกปุ่ม "New" (สร้าง) ที่ด้านล่างของหน้าจอ เพื่อสร้างรายชื่อใหม่

การลบชื่อ

เมื่อต้องการลบชื่อ ให้แก้ไขลูกค้า ฟาร์ม หรือพื้นที่ปฏิบัติงาน แล้วกดปุ่มลบในหน้าจอแก้ไข

- การลบลูกค้าจะเป็นการลบฟาร์มและพื้นที่ปฏิบัติงานทั้งหมดที่เกี่ยวข้องกับลูกค้าไปด้วย
- การลบฟาร์มจะเป็นการลบพื้นที่ปฏิบัติงานทั้งหมดที่เกี่ยวข้องกับฟาร์มไปด้วย

ขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงาน



PC28768—UN—25AUG22

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

ขอบเขตภายนอก (A) แสดงอาณาเขตของพื้นที่ปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : การสร้างและใช้ขอบเขตภายในจำเป็นต้องมีขอบเขตภายนอก

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

ขอบเขตหัวแปลง (เส้นประสีเหลือง) (D) แสดงพื้นที่ในทุ่งซึ่งมีจุดสิ้นสุดแถวหรือแถวเดี่ยว ซึ่งจะถูกสร้างขึ้นภายในขอบเขตด้านนอกและรอบขอบเขตด้านในที่ผ่านไม่ได้

เมื่อใช้กับแอปพลิเคชันควบคุมพื้นที่ ขอบเขตจะป้องกันไม่ให้เกิดการใช้ผลิตภัณฑ์ภายในพื้นที่ปฏิบัติงานที่ได้ทำเครื่องหมายไว้และนอกพื้นที่ปฏิบัติงาน

การคำนวณพื้นที่

พื้นที่ขอบเขตโดยประมาณจะคำนวณจากกระนาบสองมิติ พื้นที่

ขอบเขตภายในที่ใช้งานอยู่ทั้งหมดจะถูกหักออกจากพื้นที่ขอบเขตภายนอก ความผันแปรของระดับความสูงจะไม่นำมาใช้ในการคำนวณพื้นที่ขอบเขต

ผลรวมงานรวมความผันแปรของระดับความสูงในพื้นที่ทั้งหมดเนื่องจากความแตกต่างในการคำนวณ ผลรวมขอบเขตและผลรวมงานจะไม่เท่ากัน

การสร้างขอบเขตโดยใช้แผนที่ความครอบคลุมต้องระบุรายการต่อไปนี้

- ชื่อพื้นที่ปฏิบัติงาน
- แผนที่ความครอบคลุมที่ไม่มีช่องว่างภายนอกพื้นที่ปฏิบัติงาน

การสร้างขอบเขตการขับเคลื่อนต้องระบุรายการต่อไปนี้

- ชื่อพื้นที่ปฏิบัติงาน
- ตัวรับสัญญาณ StarFire ที่มีสัญญาณ SF1 หรือที่ดีกว่า

การสร้างขอบเขตการทำงานอัตโนมัติต้องระบุรายการต่อไปนี้:

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

ขอบเขตการทำงานอัตโนมัติ

ขอบเขตการทำงานอัตโนมัติเป็นขอบเขตคุณภาพสูงที่มีคุณลักษณะความสามารถในการทวนสัญญาณ และบันทึกเอาไว้เพื่อให้เป็นไปตามข้อกำหนดความปลอดภัยที่ตั้งไว้สำหรับการปฏิบัติงานอัตโนมัติ

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

ขอบเขตการทำงานอัตโนมัติจะแสดงด้วยสีน้ำเงินและแสดงไอคอนการทำงานอัตโนมัติสีน้ำเงินที่อยู่ติดกับชื่อหรือประเภทของขอบเขต

ขอบเขตที่ไม่ตรงตามข้อกำหนดการทำงานอัตโนมัติจะแสดงด้วยสีส้มและแสดงไอคอนการทำงานอัตโนมัติสีดาที่อยู่ติดกับชื่อหรือประเภทของขอบเขต

เส้นประแสดงการคาดการณ์คุณภาพของส่วนนั้นของขอบเขต หากผู้ปฏิบัติงานทำการดำเนินการถัดไปพร้อมใช้งาน เช่น การเลือก "บันทึก"

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

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

เมื่อหยุดการบันทึกชั่วคราว เส้นประจะเชื่อมต่อจุดปัจจุบันกับจุดที่การบันทึกหยุดชั่วคราว เส้นประจะเปลี่ยนสี น้ำเงินหรือส้ม ขึ้นอยู่กับว่าส่วนนั้นจะเป็นการทำงานอัตโนมัติ (สีน้ำเงิน) หรือไม่ในการทำงานอัตโนมัติ (สีส้ม) หากมีการบันทึกต่อในขณะนั้น

ภาพรวมของขอบเขตการทำงานอัตโนมัติ

หมายเหตุ : ขอบเขตที่ใช้สำหรับระบบอัตโนมัติจะต้องเป็นไปตามข้อกำหนดการทำงานอัตโนมัติ กรุณาดูที่ "ข้อกำหนดสำหรับการกำหนดแผนที่ขอบเขตการทำงานอัตโนมัติในพื้นที่ปฏิบัติงาน" ในส่วนนี้

ขอบเขตการทำงานอัตโนมัติที่แม่นยำช่วยให้ระบบอัตโนมัติทำงานได้อย่างปลอดภัยและแม่นยำ ขอบเขตของพื้นที่ปฏิบัติงานใช้เป็นจุดอ้างอิงสำหรับผลผลิตเหล่านี้ ความแม่นยำคือกุญแจสู่ความสำเร็จและการควบคุมเครื่องจักรที่เหมาะสม

ระบบอัตโนมัติใช้ขอบเขตการทำงานอัตโนมัติที่ได้รับการขับเคลื่อนสำหรับภายนอก และขอบเขตที่ผ่านไม่ได้ เพื่อไปยังพื้นที่ปฏิบัติงานอย่างปลอดภัยและยังคงอยู่ในพื้นที่ทำงานที่กำหนด ขอบแปลงที่ไม่ตรงตามข้อกำหนดระบบทำงานอัตโนมัติจะแสดงด้วยสีส้มและสีแดง

		• โลจิสติกส์ • ความเร็วเชิงคาดการณ์ • การทำงานอัตโนมัติ	• AutoTrac (ร่อนนำการไถของขอบแปลง) • ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac • ระบบ AutoTrac ช่วยปรับแนวการไถ • AutoPath (แถว) • AutoPath (ขอบเขต) • การซิงค์เครื่องจักร	ทำงานอัตโนมัติเป็นข้อกำหนดสำหรับการใช้กับโซลูชันอัตโนมัติ
สีของขอบแปลงขณะบันทึก	แดง	แดง	สีส้ม	น้ำเงิน

คุณภาพการแสดงผล	ไม่ใช่การทำงานอัตโนมัติ			ระบบทำงานอัตโนมัติ
คุณภาพ Operations Center	ไม่ทราบ	ธรรมดา	ขั้นสูง	ระบบทำงานอัตโนมัติ
วิธีการ	-	• นำเข้าแล้ว • วาดด้วยมือ • จากการปฏิบัติงานก่อนหน้านี้ • ขับเคลื่อน	ขับเคลื่อน	ขับเคลื่อน
โหมดการแก้ไข	-	• แปลงเป็นดิจิทัลแล้ว • SF1 • SF2	• SF3 • RTK • RTKX • mRTK • SF-RTK	• RTK • RTKX • SF-RTK
ข้อกำหนดเพิ่มเติม	ไม่มี	ไม่มี	ไม่มี	ต้องระบุรายการทั้งหมดในรายการตรวจสอบรายละเอียด
การแก้ไข	ไม่มีข้อจำกัดการแก้ไข	ไม่มีข้อจำกัดการแก้ไข	ไม่มีข้อจำกัดการแก้ไข	การแก้ไขที่ลดขอบแปลงที่อนุญาตการแก้ไขที่ขยายขอบแปลงที่ไม่อนุญาต
กรณีการใช้งานที่แนะนำ	ใช้ตามดุลยพินิจ	• แผนที่ • การรายงาน • การตรวจจับพื้นที่ปฏิบัติงาน • สภาพอากาศ	กรณีการใช้งานพื้นฐานทั้งหมด รวมถึง: • การจัดการบริเวณพื้นที่	กรณีการใช้งานขั้นสูงทั้งหมด รวมถึง: • ระบบทำงานอัตโนมัติ • คุณภาพขอบแปลงระบบ

หากความแม่นยำในการบันทึกขอบแปลงลดลงต่ำกว่า 80% จะไม่สามารถใช้งานระบบอัตโนมัติในขอบแปลงที่บันทึกไว้ได้อีกต่อไป

สิ่งต่อไปนี้อาจทำให้ความแม่นยำในการบันทึกขอบแปลงลดลงต่ำกว่า 80%:

1. การบดบังสัญญาณ
2. ตัวรับสัญญาณยังไม่ได้รับการปรับเทียบ TCM
3. เวลาเริ่มสัญญาณของตัวรับสัญญาณไม่เพียงพอ
4. มีการเปลี่ยนแปลงทิศทางหรือการยึดของตัวรับสัญญาณ
5. มีการติดตั้งตัวรับสัญญาณใหม่
6. เชื่อมต่อตัวรับสัญญาณอีกครั้ง
7. มีการเปลี่ยนแปลงขนาดระยะเยื้องข้างของตัวรับสัญญาณ

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

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

สำคัญ : ห้ามสร้างทางผ่านที่แคบด้วยขอบเขตภายนอกเพื่อเชื่อมต่อหลายพื้นที่ปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : ไม่ได้ระบุสภาวะทั้งหมดที่อาจก่อให้เกิดอันตรายไว้ เฝ้าระวังสถานการณ์ใดๆ ที่อาจส่งผลกระทบต่อเสถียรภาพของเครื่องจักร อันตรายที่ไม่สามารถมองเห็นได้ชัดเจนหรือการมีจำนวนคนเพิ่มขึ้น

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

ระยะเยื้องข้างของการบันทึกขอบเขตการทำงานอัตโนมัติ:

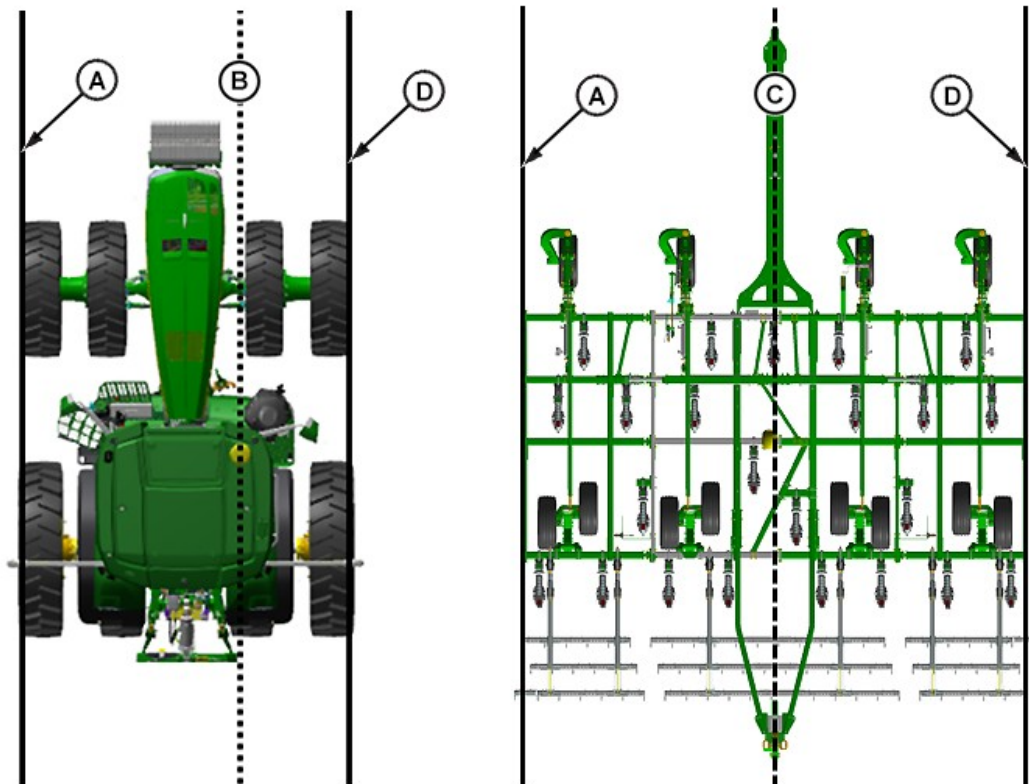
⚠ ระวัง : ระวังได้รับบาดเจ็บหรือเกิดความเสียหายแก่ทรัพย์สิน ระยะเยื้องข้างของขอบเขตและขนาดของอุปกรณ์ที่ไม่ถูกต้องอาจส่งผลให้รถต้องวิ่งผ่านเส้นทางที่มีพื้นที่ที่เป็นอันตราย ตรวจสอบระยะเยื้องข้างของขอบเขตและขนาดของอุปกรณ์ก่อนกำหนดแผนที่

ระยะเยื้องข้างของการบันทึกขอบเขตการทำงานอัตโนมัติสามารถสร้างขึ้นได้จาก GPS ของเครื่องจักรหรือจุดทำงานของอุปกรณ์ต่อพ่วง โดยขึ้นอยู่กับอุปกรณ์ที่ใช้ในการกำหนดพื้นที่

หากมีการบันทึกขอบเขตโดยใช้เครื่องจักรที่ไม่มีอุปกรณ์ต่อพ่วง ให้ใช้ GPS ของเครื่องจักร หากใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงที่มีตัวรับสัญญาณในการบันทึก ให้ใช้จุดทำงานของอุปกรณ์ต่อพ่วง

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

หมายเหตุ : สำหรับตัวรับสัญญาณ Universal ที่ใช้งานเครื่องจักร หรืออุปกรณ์ต่อพ่วง ต้องแน่ใจว่าได้ตั้งระยะเยื้องข้างด้านข้าง GPS อย่างถูกต้องในเครื่องจักรหรือโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงเพื่อให้แน่ใจว่ามีการจัดวางขอบเขตที่แม่นยำ



การวัดระยะเยื้องข้างของการบันทึกขอบเขตการทำงานอัตโนมัติ

APY80353—UN—23FEB23

A—ขอบโครงด้านซ้าย
B—ศูนย์กลางของตัวรับสัญญาณ Universal

C—ศูนย์กลางของอุปกรณ์ต่อพ่วง
D—ขอบโครงด้านขวา

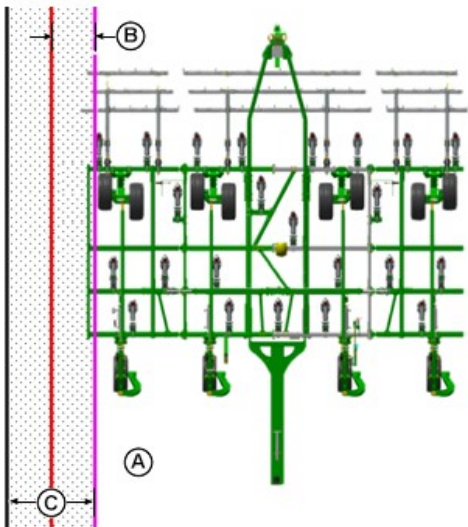
หมายเหตุ : หากตัวรับสัญญาณ Universal ของเครื่องจักรไม่ได้ติดตั้งอยู่บนแนวกลางของเครื่องจักร ให้สร้างระยะเยื้องข้างแนวขวางในโปรไฟล์ของเครื่องจักรเพื่อให้เห็นตำแหน่งการติดตั้งที่ถูกต้อง. จากนั้นใช้จุดศูนย์กลางของตัวรับสัญญาณที่ด้านซ้ายหรือด้านขวาสำหรับระยะเยื้องข้างของการบันทึกขอบเขต.

หมายเหตุ : หากตัวรับสัญญาณของอุปกรณ์ต่อพ่วงไม่ได้ติดตั้งอยู่ที่แนวกลางของอุปกรณ์ต่อพ่วง ต้องแน่ใจว่าได้กำหนดระยะเยื้องข้างในโปรไฟล์ของอุปกรณ์ต่อพ่วงโดยคำนึงถึงตำแหน่งการติดตั้งที่ถูกต้อง. จากนั้นใช้แนวกลางของอุปกรณ์ต่อพ่วงเพื่อวัดด้านซ้ายหรือด้านขวาสำหรับระยะเยื้องข้างของการบันทึกขอบเขต ค่าระยะเยื้องข้างไปทางซ้ายและขวาของเส้นแนวกลางอุปกรณ์ต่อพ่วงจะเท่ากัน และตำแหน่งของตัวรับสัญญาณของอุปกรณ์ต่อพ่วงจะไม่มีผลต่อค่าระยะเยื้องข้าง.

ระยะยื่นของอุปกรณ์:

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

สำคัญ : ระวังเกิดข้อผิดพลาดในการทำงานอัตโนมัติ การกำหนดแผนที่ของขอบเขตการทำงานอัตโนมัติในพื้นที่ปฏิบัติงานโดยละเอียดเป็นส่วนสำคัญในการรับรองว่าการทำงานอัตโนมัติจะประสบความสำเร็จ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูที่ "ข้อกำหนดสำหรับการกำหนดแผนที่ของขอบเขตการทำงานอัตโนมัติในพื้นที่ปฏิบัติงาน" ในส่วนนี้



ระยะห่างต่ำสุดจากอันตราย

APY80321—UN—21FEB23

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

ข้อกำหนดสำหรับการกำหนดแผนที่ของขอบเขตการทำงานอัตโนมัติในพื้นที่ปฏิบัติงาน

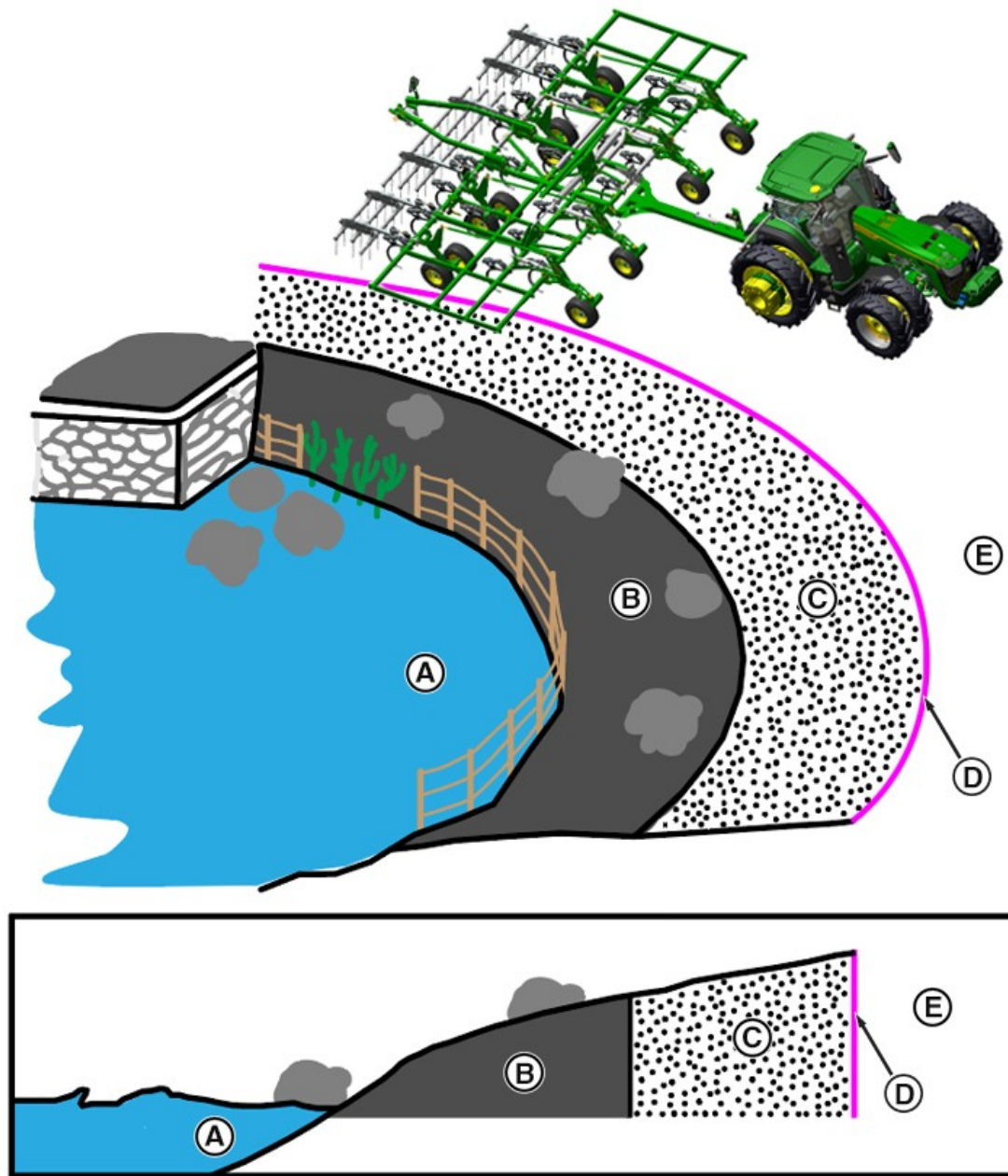
- **แสดงผลการขับเคลื่อน:** วิธีที่แม่นยำที่สุดในการแสดงขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงานแบบดิจิทัลคือการขับเคลื่อนไปในพื้นที่ปฏิบัติงานโดยให้ระบบ GPS บันทึกตำแหน่งของรถไปด้วย ต้องขับเคลื่อนและสร้างขอบเขตบนจอแสดงผล ขอบเขตใดๆ ที่สร้างหรือแก้ไขนอกจอแสดงผลจะไม่สามารถใช้งานได้สำหรับการทำงานอัตโนมัติ
- **ความแม่นยำของ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

⚠ ระวัง : ระวังได้รับบาดเจ็บหรือเกิดความเสียหายแก่ทรัพย์สิน ระยะเยื้องข้างของขอบเขตและขนาดของอุปกรณ์ที่ไม่ถูกต้องอาจส่งผลให้รถต้องวิ่งผ่านเส้นทางที่มีพื้นที่ที่เป็นอันตราย ตรวจสอบระยะเยื้องข้างของขอบเขตและขนาดของอุปกรณ์ก่อนกำหนดแผนที่

- **หยุดชั่วคราวและดำเนินการต่อ:** ใช้ปุ่มหยุดชั่วคราวและดำเนินการต่อเมื่อจำเป็นเพื่อหยุดและเริ่มการบันทึกขอบเขตเมื่อเจอกับมุม แนวทางปฏิบัตินี้จะหลีกเลี่ยงรูปร่างของขอบเขตที่ไม่ถูกต้อง เครื่องจักรต้องอยู่ภายในระยะ 100 เมตร (328 ฟุต) ของตำแหน่งหยุดชั่วคราว เพื่อรักษาคุณภาพของการทำงานอัตโนมัติสำหรับส่วนนั้น หากเลือกให้ทำงานต่อเมื่ออยู่ไกลเกิน 100 เมตร (328 ฟุต) จากตำแหน่งหยุดชั่วคราว ส่วนดังกล่าวจะถูกจัดเป็นไม่สามารถทำงานอัตโนมัติได้

หมายเหตุ : สำหรับซอฟต์แวร์รุ่น 25.2 (10.31.xx-XXX) และก่อนหน้า ระยะหยุดชั่วคราวและล้อคือ 5 ม. (17 ฟุต)

หมายเหตุ : การทำงานปกติอาจรวมถึงอุปกรณ์บางตัวที่ยื่นเข้าไปในพื้นที่กันชน ซึ่งเป็นสิ่งที่ยอมรับได้ ระยะยื่นที่มากเกินไป (ก่อนเกินพื้นที่กันชน) อาจทำให้ระบบการทำงานอัตโนมัติหยุดทำงาน



พื้นที่อันตรายและทางลาดชัน

APY80302—UN—02FEB23

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

D—ขอบเขตของการทำงานอัตโนมัติ
E—ภายในของพื้นที่ปฏิบัติงาน

ch177nn,1738323754322-81-12FEB26

การกำหนดแผนที่



การกำหนดแผนที่

PC28771—UN—25AUG22

แอปพลิเคชันการกำหนดแผนที่ใช้เพื่อดูคุณลักษณะเชิงพื้นที่เช่นดังต่อไปนี้:

- การนำร่อง
- พื้นที่ครอบคลุมและข้อมูลงาน
- ข้อมูลปฏิบัติการตามแผนที่

คุณสามารถเพิ่มมุมมองแผนที่ในหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน โดยใช้โมดูลขนาดต่างๆ ได้ในโหมดจัดการหน้าจอ

วิธีเข้าใช้ Mapping

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

แผนที่ข้อมูลงาน

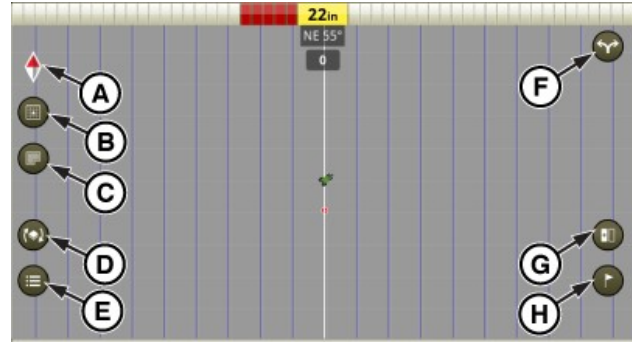
หมายเหตุ : แผนที่ข้อมูลงานจะถูกล้างเมื่อเริ่มงานใหม่ สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับการเริ่มงานใหม่ ให้ดูการตั้งค่างานในส่วนนี้ หรือวิธีใช้บนหน้าจอการตั้งค่างาน

ข้อมูลงานประกอบด้วยข้อมูลอัตรา ข้อมูลผลิตภัณฑ์ และข้อมูลความครอบคลุม (สถานะงาน) โดยจะบันทึกตามตำแหน่ง GPS และเวลา

ไฟล์ข้อมูลงานจะมีข้อมูลต่อไปนี้:

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

ไม่มีข้อจำกัดด้านขนาดสำหรับการบันทึกข้อมูลงานของพื้นที่ปฏิบัติงานแต่ละข้อ แต่จะมีข้อจำกัดด้านความจุของหน่วยความจำของจอแสดงผล คุณสามารถดูหน่วยความจำของจอแสดงผลได้ในศูนย์สถานะในหน้าหลัก



การกำหนดแผนที่

PC649529—UN—11OCT24

เข็มทิศ (A): แสดงทิศทางหลักบนแผนที่ เลือกเข็มทิศ (A) เพื่อสลับระหว่างโหมดทิศทางขึ้นของเครื่องจักรและโหมดทิศเหนือขึ้น

- **ทิศทางขึ้นของเครื่องจักร:** ตามค่าเริ่มต้น เข็มทิศจะอยู่ในโหมดนี้ ซึ่งทิศทางที่เครื่องจักรมุ่งหน้าไปจะอยู่ที่ด้านบนของหน้าจอ และมุมมองจะหมุนตามทิศทางของเครื่องจักร (คล้ายกับมุมมองแบบทัศนมิติ)
- **ทิศเหนือขึ้น:** ในโหมดนี้ ทิศเหนือจะอยู่ที่ด้านบนสุดของหน้าจอเสมอ และมุมมองจะไม่หมุนตามทิศทางของเครื่องจักร (คล้ายกับมุมมองพื้นที่ปฏิบัติงานแบบคงที่)

มุมมองแผนที่ (B): เลือกเพื่อสลับมุมมองแผนที่

- **มุมมองพื้นที่ปฏิบัติงาน:** มุมมองเครื่องจักรและพื้นที่ปฏิบัติงานจากด้านบน มุมมองจะปรับเปลี่ยนในขณะที่เครื่องจักรเคลื่อนที่ผ่านพื้นที่ปฏิบัติงาน
- **มุมมองแบบทัศนมิติ:** แสดงพื้นที่ปฏิบัติงานตามที่ผู้ใช้เห็น มุมมองจะปรับเปลี่ยนในขณะที่เครื่องจักรเคลื่อนที่ผ่านพื้นที่ปฏิบัติงาน
- **มุมมองพื้นที่ปฏิบัติงานแบบคงที่:** มุมมองเครื่องจักรและพื้นที่ปฏิบัติงานจากด้านบน มุมมองจะไม่ปรับเปลี่ยนในขณะที่เครื่องจักรเคลื่อนที่ผ่านพื้นที่ปฏิบัติงาน ถึงแม้ว่าจะสามารถเลื่อนมุมมองได้ก็ตาม

มุมมองพื้นที่ปฏิบัติงาน (C): เลือกเพื่อซูมออกจนถึงขอบของขอบเขต หากไม่มีขอบเขต แผนที่ จะซูมออกไปจนสุดพื้นที่ครอบคลุม

สลับชั้นแผนที่ (D): เลือกเพื่อสลับระหว่างประเภทของแผนที่ ข้อมูลที่แสดงในคำอธิบายภาพจะเปลี่ยนไปตามประเภทของแผนที่ที่เลือก

คำอธิบาย (E): เลือกเพื่อแสดงคำอธิบายแผนที่

ตัวคาดการณ์การเลี้ยว (F): แจ้งเตือนผู้ปฏิบัติงานโดยการคาดการณ์จุดสิ้นสุดรอบการเคลื่อนที่และแสดงระยะทางถึงจุดสิ้นสุดรอบการเคลื่อนที่ในมุมมองแผนที่

แยก (G): เปิด/ปิดการแสดงผลภาพของโมดูลแผนที่หลายโมดูลพร้อมกัน

ธง (H): เลือกเพื่อเพิ่มประเภทธงลงในแผนที่หรือเพื่อเริ่มต้นการบันทึกในกรณีที่เป็นพื้นที่และเส้นปักธง ประเภทแฟล็กจะสร้างขึ้นในแอปพลิเคชันแฟล็ก

แผนที่ความครอบคลุม

ข้อมูลพื้นที่ครอบคลุมจะแสดงว่างานจุดใดที่เสร็จแล้ว พื้นที่ที่เคยทำงานจะแสดงเป็นสีฟ้าอ่อนและพื้นที่ที่ทำงานมากกว่า

หนึ่งครั้งจะปรากฏเป็นสีน้ำเงินเข้ม แผนที่ส่วนครอบคลุมจะตรงกับพื้นที่ที่ทำงานแล้วทั้งหมดในการตรวจสอบงาน

ข้อมูลงานจะแสดงบนแผนที่เป็นระยะทาง 3.21 กม. (2 ไมล์) ในทุกทิศทางจากตำแหน่ง GPS ปัจจุบัน

แผนที่ส่วนครอบคลุมสามารถใช้ร่วมกับจอแสดงผล G5 ได้ จำเป็นต้องใช้ตัวรับสัญญาณ StarFire ในการบันทึกข้อมูลพื้นที่ที่ครอบคลุม

แผนที่ข้อมูลปฏิบัติการ

แผนที่ข้อมูลปฏิบัติการประกอบด้วยข้อมูลอัตราเป้าหมาย สำหรับโซนการจัดการภายในพื้นที่ปฏิบัติงาน ซึ่งถูกใช้โดยจอแสดงผลเพื่อเปลี่ยนอัตราเป้าหมายโดยอัตโนมัติเมื่อทำงานในแต่ละโซนการจัดการ

สามารถนำเข้าข้อมูลปฏิบัติการไปยังจอแสดงผลในรูปแบบ shapefile โดยใช้ตัวจัดการไฟล์ และข้อมูลจะแสดงบนแผนที่เมื่อถูกเลือกในการตั้งค่างาน แผนที่ข้อมูลงาน วางเหลื่อมอยู่บนแผนที่ข้อมูลปฏิบัติการ

อัตราศูนย์ในข้อมูลปฏิบัติการจะแสดงเป็นสีดำบนแผนที่ อัตราศูนย์ในข้อมูลปฏิบัติการจะไม่สั่งให้ปิดส่วนในการควบคุมพื้นที่

ประเภทแผนที่เพิ่มเติม

แผนที่อัตรา

แผนที่อัตราแสดงอัตราที่ได้รับจากชุดควบคุมเครื่องจักรหรืออุปกรณ์เสริม หากพื้นที่มีการดำเนินงานมากกว่าหนึ่งครั้ง จะแสดงอัตราของการเคลื่อนผ่านของเครื่องล่าสุด

แผนที่ผลผลิต

แผนที่ผลผลิตแสดงค่าเฉลี่ยผลผลิตที่ได้รับจากเซนเซอร์การไหลของมวล

แผนที่ความชื้น

แผนที่ความชื้นจะแสดงค่าเฉลี่ยความชื้นของการเก็บเกี่ยวที่ได้รับจากตัวเซนเซอร์ความชื้น

แผนที่ของเสีย

แผนที่ของเสียจะแสดงการวัดของวัสดุที่ไม่ใช่พืชจากระบบตรวจจับ

แผนที่พันธุ์

แผนที่พันธุ์พืชจะแสดงความหลากหลายของพืชในแปลง มีการใช้สีต่างกันถึงสิบสี่เพื่อแยกแยะสายพันธุ์ หากบันทึกมากกว่าสิบสายพันธุ์จะทำการใช้สีซ้ำ

จอแสดงผล G5 จะบันทึกและแสดงพันธุ์พืชที่เก็บเกี่ยวที่จุดกึ่งกลางของความกว้างของส่วนกว้างในการใช้งานของหัวเกี่ยว หากจุดศูนย์กลางของหัวเกี่ยวอยู่ในตำแหน่งโดยไม่มีกำหนดพันธุ์ในแผนที่ระบุพันธุ์ จากนั้นจะแสดงการบันทึกและแสดง "---" เป็นพันธุ์

แผนที่ผลิตภัณฑ์

หมายเหตุ : แผนที่ผลิตภัณฑ์จะแสดงขึ้นเมื่อใช้งานการปฏิบัติงานกับของเหลวชนิดเดียวเท่านั้น

แผนที่ผลิตภัณฑ์แสดงผลผลิตภัณฑ์หรือส่วนผสมในถังที่ใช้กับพื้นที่ปฏิบัติงาน มีการใช้สีต่างกันถึง 10 สีเพื่อแยกแยะระหว่างผลิตภัณฑ์กับส่วนผสมในถัง หากมีการบันทึกผลิตภัณฑ์และส่วนผสมในถังมากกว่าสิบรายการ จะมีการใช้สีซ้ำ

แผนที่การแยกปลูก

แผนที่การแยกปลูกจะแสดงค่าเปอร์เซ็นต์ของการวัดประสิทธิภาพของระบบการวัดเครื่องปลูกในขณะที่ส่งเมล็ดครั้งละหนึ่งเมล็ดลงบนพื้นดิน ชั้นแผนที่การแยกปลูกจะแสดงแถวตามประสิทธิภาพการแยกแถว

คุณสมบัติของแผนที่

ท่าทาง: แอปพลิเคชันกำหนดแผนที่ช่วยให้ผู้ใช้สามารถใช้งานแผนที่ภายในจอแสดงผล G5 โดยใช้ท่าทางได้ ท่าทางต่อไปนี้สามารถใช้ได้:

1. ชูม:

- หยิบเข้าหรือออกด้วยสองนิ้วเพื่อซูมเข้าหรือออก
- แตะสองครั้งด้วยนิ้วเดียว กดค้างไว้ แล้วลากขึ้นหรือลงเพื่อซูมด้วยใช้นิ้วเดียว
- แตะสองครั้งด้วยนิ้วเดียวเพื่อซูมเข้าที่ละน้อย
- แตะหนึ่งครั้งด้วยสองนิ้วเพื่อซูมออกที่ละน้อย

2. การเลื่อน: เลื่อนแผนที่โดยใช้นิ้วเดียว

หมายเหตุ : เมื่อเลื่อนในมุมมองแบบทัศนมิติ ไอคอนรถอาจเปลี่ยนจากตั้งตรงเป็นแบน

3. การพลิกหน้าจอดูข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน: เริ่มต้นด้วยการเลื่อนนิ้วเข้ามาจากขอบจอแสดงผล แล้วเลื่อนข้ามขอบจอแสดงผลเพื่อเปลี่ยนไปยังหน้าจอดูข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานถัดไป ได้ทั้งหน้าซ้ายหรือหน้าขวา



ทิศทางการเคลื่อนที่ของรอบการเคลื่อนที่

การแสดงผลรอบการเคลื่อนที่: เครื่องหมายลูกศรชี้ให้เห็นรอบการเคลื่อนที่ที่จะแสดงทิศทางการเคลื่อนที่ของรอบนั้น



ไอคอนแบ่งแผนที่

A—ไอคอนแบ่ง
B—ไอคอนผสม

แบ่งแผนที่: แผนที่มีความสามารถในการแบ่งหน้าจอแผนที่

ขนาดใหญ่ คุณสมบัตินี้จะช่วยให้สามารถแสดงภาพของชั้นแผนที่หลายชั้นพร้อมกันได้ หากสามารถแบ่งโมดูลแผนที่ได้ ไอคอนแบ่ง (A) จะปรากฏขึ้น การเลือกไอคอนผืนดิน (B) จะผืนดินหน้าจอกลับเข้าที่ หน้าจอแบ่งแผนที่จะล็อกเข้าด้วยกัน ทำทาง เช่น การเลื่อนหรือการซูมจะมีผลต่อทั้งสองด้านของแผนที่ที่แบ่งไว้

มุมมองจากดาวเทียม: สามารถเปิด/ปิดใช้งานพื้นหลังดาวเทียมได้โดยใช้ปุ่มสลับพื้นหลังในหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานของการกำหนดแผนที่

หมายเหตุ : จำเป็นต้องมีใบอนุญาตชั้นสูง G5 เพื่อเปิดใช้งานพื้นหลังของดาวเทียม

ZIDXX1X,1749534195748-81-24SEP25

- เครื่องหมายทางเข้า (A) - ใช้เพื่อทำเครื่องหมายตำแหน่งที่รถใช้เข้าไปในพื้นที่ปฏิบัติงาน
- เครื่องหมายจุด (B) - ใช้เพื่อทำเครื่องหมายที่จุดเฉพาะในพื้นที่ปฏิบัติงาน เช่น ก่อนหินหรือบริเวณที่ผลิตภัณฑ์ในอุปกรณ์หมด
- เครื่องหมายพื้นที่ (C) - ใช้เพื่อทำเครื่องหมายที่พื้นที่ที่สนใจ เช่น แถบรั้วพืชหรือจุดพื้นที่ต่ำในพื้นที่ปฏิบัติงาน
- เครื่องหมายเส้น (D) - ใช้เพื่อทำเครื่องหมายเส้นในพื้นที่ปฏิบัติงาน เช่น เส้นแบ่งหรือรั้ว

หมายเหตุ : หากกำหนดตำแหน่งการทำงาน ธงจะบันทึกที่ตำแหน่งการทำงาน หากไม่ได้กำหนดตำแหน่งการทำงาน ธงจะบันทึกโดยตรงจากตัวรับสัญญาณ GPS

ch177nn,1738294533577-81-24SEP25

ธง



ธง

PC28773—UN—25AUG22

ธงใช้เพื่อทำเครื่องหมายจุดสนใจในพื้นที่ปฏิบัติงาน จุดพวกนี้สามารถใช้เพื่อการนำร่องหรือการบันทึกเอกสาร

ธงจะแจ้งเตือนผู้ปฏิบัติงานในห้องขับหากเส้นทางปัจจุบันของเครื่องทับซ้อนกับพื้นที่ที่ถูกปักธง จุด หรือเส้น ช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถปรับเปลี่ยนได้ทันทีหากจำเป็น

หมายเหตุ : การแจ้งเตือนจากธงที่อยู่ในพื้นที่ปฏิบัติงานอัตโนมัติจะไม่ส่งผลกระทบต่อพฤติกรรมของเครื่องจักรที่ทำงานในโหมดทำงานอัตโนมัติ หากต้องการให้เครื่องจักรที่ทำงานอัตโนมัติหลีกเลี่ยงพื้นที่หรือวัตถุใดพื้นที่หนึ่ง ให้ใช้ขอบเขต

เครื่องหมายทางเข้า



ธงทางเข้า

PC620771—UN—08AUG24

ไปที่ธง

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

ประเภทรูปร่างธง



A



B



C



D

PC684076—UN—25SEP25

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

การตั้งค่างาน



การตั้งค่างาน

PC28769—UN—25AUG22

ใช้การตั้งค่างาน เมื่อเปลี่ยนอุปกรณ์ต่อพ่วง พื้นที่ปฏิบัติงาน หรือใช้ผลิตภัณฑ์อื่น การตั้งค่าในแอปพลิเคชัน “การตั้งค่างาน” เปลี่ยนแปลงตามการใช้งาน

ใช้แอปพลิเคชันโหมดจัดการหน้าจอเพื่อเพิ่มซอฟต์แวร์การตั้งค่างานลงในแถบคำสั่ง

วิธีเข้าใช้การตั้งค่างาน

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บ Applications (แอปพลิเคชัน)
3. เลือกแอปพลิเคชัน Work Setup

สรุปการทำงาน

ใช้สรุปงานเพื่อเลือกรายละเอียดการดำเนินการ เช่น ผลิตภัณฑ์ และอัตราเป้าหมาย/สูตรการทำงาน

รายการงาน

เลือกรายการงานเพื่อดูและเลือกงานจากงานที่วางแผนไว้ งานที่ได้แบ่งปัน หรืองานในอดีต

- งานที่วางแผนไว้ - เลือกนำเข้าแผนงานและตั้งค่าจอแสดงผลโดยอัตโนมัติเพื่อเริ่มปฏิบัติงาน
- งานที่ได้แบ่งปัน - เลือกและเข้าร่วมกลุ่มงานสำหรับส่วนที่ครอบคลุมการแชร์ ตำแหน่งเครื่องจักรและเส้นนำร่อง
- ประวัติงาน - เลือกและดำเนินการต่อ

งานใหม่



ปุ่มงานใหม่

PC28710—UN—25AUG22

เลือกปุ่ม "งานใหม่" เพื่อล้างข้อมูลงานออกจากแผนที่สำหรับพื้นที่ปฏิบัติงานที่เลือก ถ้าไม่ได้เลือกชื่อพื้นที่ปฏิบัติงาน ข้อมูลงานทั้งหมดที่บันทึกไว้โดยไม่มีชื่อพื้นที่ปฏิบัติงานจะถูกบันทึกลงในรายการงาน และจะถูกล้างออกจากแผนที่

เงื่อนไขอื่นๆ ที่เริ่มต้นงานใหม่:

- ผู้ปฏิบัติงานเปลี่ยนไคลเอนต์ ฟาร์ม หรือพื้นที่ปฏิบัติงานแล้วไม่ปฏิบัติงานต่อ
- ผู้ปฏิบัติงานเปลี่ยนต้นพืชในขณะที่ทำการปลูกหรือการเก็บเกี่ยว ถ้ามีการปฏิบัติงานมากกว่าหนึ่งรายการ งานใหม่จะเริ่มขึ้นสำหรับการปฏิบัติงานที่ได้รับการปรับปรุง
- ผู้ปฏิบัติงานเปลี่ยนผลิตภัณฑ์หรือส่วนผสมแบบแห้งในการปฏิบัติงานกับวัสดุแห้งหรือแก๊ส ถ้ามีการปฏิบัติงานมากกว่าหนึ่งรายการ งานใหม่จะเริ่มขึ้นสำหรับการปฏิบัติงานที่ได้รับการปรับปรุง
- ผู้ปฏิบัติงานเปลี่ยนผลิตภัณฑ์หรือถังผสมเมื่อมีการปฏิบัติงานกับของเหลวมากกว่าหนึ่งครั้ง งานใหม่จะเริ่มขึ้นสำหรับการปฏิบัติงานที่ได้รับการปรับปรุง

หมายเหตุ : การเปลี่ยนผลิตภัณฑ์หรือถังผสมในขณะที่ปฏิบัติงานกับของเหลวชนิดเดียวจะไม่สร้างงานใหม่โดยอัตโนมัติ ถ้าต้องการงานใหม่จะต้องเลือกปุ่ม "งานใหม่"

- ตรวจสอบอุปกรณ์ต่อพ่วงหรือแพลตฟอร์มใหม่ที่สร้างชุดการปฏิบัติงานที่ไม่ตรงกับชุดการปฏิบัติงานก่อนหน้านี้
- อุปกรณ์ต่อพ่วงหรือแพลตฟอร์มที่ตรวจสอบก่อนหน้านี้ถูกตัดการเชื่อมต่อและมีการสร้างแพลตฟอร์มหรือแพลตฟอร์มเสมือนขึ้น
- ผู้ปฏิบัติงานเข้าร่วมกลุ่มงานรวมและมีเงื่อนไขอื่นๆ ที่ปรากฏในรายการเกิดขึ้น

อัตราเป้าหมาย/ข้อมูลปฏิบัติการ



ข้อมูลปฏิบัติการ

PC28806—UN—29AUG22

จอแสดงผลรองรับรูปแบบ ArcGIS Shapefile เท่านั้น

สามารถพิมพ์อัตราข้อมูลปฏิบัติการได้ไม่จำกัด

ข้อมูลปฏิบัติการแต่ละชุดมีโซนอัตราได้ไม่จำกัด

โดยไม่กำหนดขนาดโซนอัตราขั้นต่ำที่สามารถวัดได้

การเลือกอัตราหลายโซน

เลือกกล่องรายการการเลือกอัตราหลายโซนเพื่อเลือกวิธีการที่จอแสดงผลใช้ระบุอัตราเป้าหมายระหว่างพื้นที่แบบแยกหรือหลายพื้นที่:

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

ตามค่าเริ่มต้นจะตั้งค่าอัตราหลายโซนเป็นสูงสุด สามารถกำหนดค่าอัตราหลายโซนสำหรับการทำงานที่แตกต่างกันได้ การกำหนดค่าสำหรับการทำงานดังกล่าวจะยังคงอยู่ เว้นแต่จะมีการรีเซ็ตเป็นค่าจากโรงงาน หลังจากรีเซ็ตเป็นค่าจากโรงงานแล้ว จอแสดงผลจะตั้งค่าการทำงานทั้งหมดเป็น "สูงสุด"

งาน ISOBUS

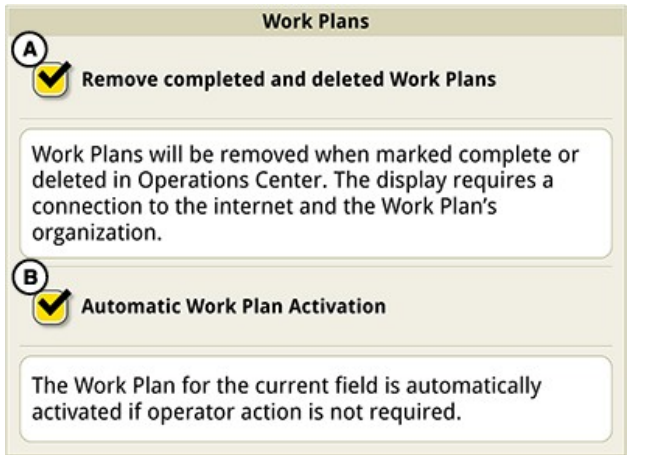
จอแสดงผล G5 ของ John Deere สามารถบันทึกยอดรวม ISOBUS จาก AEF (องค์การอิเล็กทรอนิกส์ด้านอุตสาหกรรมเกษตร), อุปกรณ์ต่อพ่วงที่ผ่านการรับรองจาก TC-GEO (ตัวควบคุมงานอิงตามภูมิศาสตร์) และเครื่องพ่นแบบดึงของ John Deere AEF ยอดรวมทั้งหมดจากอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS เช่น เวลา พื้นที่ มวล และปริมาณ จะถูกบันทึกไว้ในงาน

สภาพ

ใช้คุณสมบัติสภาพเพื่อบันทึกสภาพอากาศ สภาพพื้นที่ปฏิบัติงาน และหมายเหตุงานด้วยตนเองในขณะที่ทำงานในพื้นที่ปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : หากสถานีจอประมวลผลสภาพอากาศเปิดใช้งานอยู่ การบันทึกสภาพอากาศด้วยตนเองจะปิดใช้งาน

การตั้งค่าแผนงาน



การตั้งค่าแผนงาน

PC29324—UN—28NOV23

A—ลบแผนงานที่เสร็จสิ้นและที่ลบไปแล้ว

B—การเปิดใช้งานแผนการทำงานโดยอัตโนมัติ

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

การเปิดใช้งานแผนการทำงานอัตโนมัติ (B)—เมื่อเปิดใช้งานการตั้งค่านี้ พื้นที่ที่มีการป้อนพื้นที่ปฏิบัติงานที่มีแผนงานอยู่ ระบบจะเปิดใช้งานโดยอัตโนมัติ อย่างไรก็ตาม หากมีข้อขัดแย้งใดๆ จะต้องได้รับการแก้ไขเพื่อให้การตั้งค่านี้ทำงานได้อย่างถูกต้อง

ct47125,1708275985144-81-18FEB24

ผลงานรวม



ผลงานรวม

PC28770—UN—25AUG22

ผลรวมจะแสดงสำหรับพื้นที่ปฏิบัติงานและการทำงานที่ดำเนินการอยู่ หากต้องการเปลี่ยนพื้นที่ปฏิบัติงาน ไปที่แอปพลิเคชัน Fields and Boundaries และกำหนดตำแหน่งปัจจุบัน ใช้แอปพลิเคชันโหมดจัดการหน้าจอเพื่อเพิ่มโมดูลผลรวมงานเข้าไปในหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

วิธีเข้าใช้งานทั้งหมด

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

การทำงาน

หากมีการบันทึกการทำงานมากกว่าหนึ่งรายการ เลือกสวิตช์สลับเพื่อเลือกประเภทการทำงาน

หากมีการบันทึกพันธุ์พืชหรือผลิตภัณฑ์มากกว่าหนึ่งรายการ

สำหรับการทำงาน ผลรวมแยกเป็นรายการจะแสดงต่อจากผลรวมพื้นที่ปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : ข้อมูลงานเฉพาะอื่นๆ มิให้ใช้งานสำหรับเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วงบางประเภท ดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม:

หมายเหตุ : อาจมองไม่เห็นผลรวมของงานบางอย่างเนื่องจากข้อกำหนดค่าของเครื่องจักรหรืออุปกรณ์ต่อพ่วง หรือการเปรียบเทียบที่ไม่เหมาะสม

พื้นที่

พื้นที่ที่ทำงาน คือพื้นที่ทั้งหมดที่เคยทำงานในขณะที่เปิดการบันทึกงานเอาไว้ การคำนวณจะอิงตามความกว้างของการทำงานของอุปกรณ์ต่อพ่วง ความเร็วขณะอยู่บนพื้นดิน และเวลาที่ทำงาน

พื้นที่ที่เหลือคือพื้นที่ปฏิบัติงานที่ยังไม่มีการทำงาน การคำนวณจำเป็นต้องใช้ขอบเขตภายนอกและขอบเขตภายใน

เวลา

เวลาคือระยะเวลาที่บันทึกการทำงานเปิดอยู่สำหรับการทำงานในปัจจุบัน โดยวัดเป็นชั่วโมงทศนิยม

เวลาที่เหลือคือเวลาโดยประมาณในการทำงานในพื้นที่ปฏิบัติงานให้เสร็จสิ้นโดยอิงจากพื้นที่ที่เหลือและเวลาที่ใช้ทำงานในส่วนที่เสร็จสิ้นแล้วในพื้นที่ปฏิบัติงาน

อัตรา

อัตรา คือจำนวนเมล็ดหรือผลิตภัณฑ์ที่ใช้ไปทั้งหมดหารด้วยพื้นที่ทำงาน

ปริมาณทั้งหมดที่ใช้

ปริมาณทั้งหมดที่ใช้คือจำนวนรวมของเมล็ดหรือผลิตภัณฑ์ที่ใช้ไป

ผลิตภัณฑ์

ผลิตภัณฑ์ที่เหลือคือปริมาณผลิตภัณฑ์ที่ต้องใช้ในการทำงานจนเสร็จสิ้น ซึ่งจะคำนวณจากการคูณพื้นที่ที่เหลือกับอัตรา

หมายเหตุ : เมื่อใช้ส่วนผสมในถัง รายการปริมาณคือปริมาณส่วนผสมในถังทั้งหมด ไม่ใช่ปริมาณส่วนผสมแต่ละอย่าง

น้ำมันเชื้อเพลิง

น้ำมันเชื้อเพลิงคือปริมาณน้ำมันเชื้อเพลิงที่ใช้ไปในขณะที่มีการบันทึกงาน

โหลดทั้งหมด

ผลรวมโหลดจะแสดงข้อมูลการเก็บเกี่ยวที่เลือกต่อโหลดของต้นพืชที่เก็บเกี่ยว เมื่อมีผลรวมโหลดมากกว่าสามค่า ผู้ปฏิบัติงานสามารถเลือกผลรวมที่จะแสดงได้ ต้องเลือกค่าให้ครบสามค่า

ข้อมูลที่แชร์ทั้งหมด

สามารถแชร์ข้อมูลงานทั้งหมดโดยใช้งานการแชร์ข้อมูลขณะปฏิบัติงาน ข้อมูลที่แชร์ทั้งหมดจะได้รับการอัปเดตอย่างต่อเนื่องทั้งบนหน้าจอและเมื่อสมาชิกคนอื่นในกลุ่มได้รับข้อมูล หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการเข้าร่วมกลุ่มงาน โปรดดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอในแอปพลิเคชันตั้งค่างาน

จำนวนทั้งหมดแบบกำหนดเอง

ดูประวัติของงานในแต่ละพื้นที่ปฏิบัติงานหรือกลุ่มพื้นที่ในช่วงวันที่กำหนด สามารถทำการกรองจำนวนที่กำหนดเองทั้งหมดตามชื่อลูกค้า/ฟาร์ม/พื้นที่ปฏิบัติงาน พืชพันธุ์ ลักษณะการปฏิบัติงาน และผลิตภัณฑ์

ct47125,1708275985068-81-18FEB24

การตรวจสอบงาน



การตรวจสอบงาน

PC28775—UN—25AUG22

หมายเหตุ : อาจมองไม่เห็นค่าเฉพาะของเครื่องจักรและการทำงานบางอย่างเนื่องจากการกำหนดค่าของเครื่องจักรหรืออุปกรณ์ต่อพ่วง หรือไม่มีการเปรียบเทียบที่เหมาะสม

มอนิเตอร์การทำงานจะแสดงค่าต่าง ๆ ที่เกี่ยวกับการทำงานของเครื่องจักร ทั้งค่าเฉลี่ยและค่ารวม เลือกค่านับหน้าจอกเพื่อดูหน้าตาของข้อมูลของค่านั้นๆ สามารถเลือกแต่ละค่าในกลุ่มค่าเหล่านั้นบนหน้าการทำงานหลักได้

ใช้ปุ่มรีเซ็ตที่ด้านล่างของหน้าจอ เพื่อล้างค่าทั้งหมด ยกเว้นค่า ณ ขณะหนึ่ง วันที่และเวลาของการรีเซ็ตครั้งล่าสุดจะแสดงใกล้กับปุ่ม

ทางด้านขวาของปุ่มรีเซ็ต การบันทึกงาน จะแสดงว่ามอนิเตอร์งานกำลังทำงานอยู่และนับอยู่หรือไม่ ไฟกะพริบแสดงว่ากำลังทำงานอยู่

การเรียกหน้าจอ "Work Monitor" (การตรวจสอบงาน)

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

การบันทึกการทำงาน

เมื่อใช้ "การบันทึกงาน" การบันทึกแผนที่และตัวนับต่างๆ ที่จำเป็นต้องใช้ปัจจัยกระตุ้นการบันทึก จะเริ่มรวบรวมข้อมูล ตัวนับที่จำเป็นต้องใช้การบันทึกงานได้แก่:

- พื้นที่ที่ทำงานแล้ว
- เวลาที่ใช้ทำงาน
- กำลังการผลิต
- ความสิ้นเปลืองเชื้อเพลิงเฉลี่ยต่อพื้นที่
- ความเร็วการทำงานเฉลี่ย

เลือก "Work Recording" (การบันทึกงาน) ในมุมล่างขวาเพื่อเรียกดูหน้าต่างข้อมูลแสดงการตั้งค่าการบันทึก

สถานะการบันทึกจะอิงตามทริกเกอร์การบันทึกปัจจุบันที่เลือกในโปรไฟล์ของอุปกรณ์ ถ้าปัจจัยกระตุ้นการบันทึกไม่เหมาะสมกับการทำงานในปัจจุบัน ให้กดปุ่ม "แก้ไข" เพื่อเปลี่ยนปัจจัย

กระตุ้นการบันทึกที่เลือกไว้ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูที่ส่วน "โปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วง"

หมายเหตุ : ถ้ากำหนดปัจจัยกระตุ้นการบันทึกเป็นแบบสั่งการเอง จะสามารถเปิดและปิดการบันทึกงานได้โดยกดปุ่มบันทึก

ch177nn,1728630571459-81-11OCT24

การบันทึกงาน

เมื่อใช้ "การบันทึกงาน" การบันทึกแผนที่และตัวนับต่างๆ ที่จำเป็นต้องใช้ปัจจัยกระตุ้นการบันทึก จะเริ่มรวบรวมข้อมูล ตัวนับที่จำเป็นต้องใช้การบันทึกงานได้แก่:

- พื้นที่ที่ทำงานแล้ว
- เวลาที่ใช้ทำงาน
- กำลังการผลิต
- ความสิ้นเปลืองเชื้อเพลิงเฉลี่ยต่อพื้นที่
- ความเร็วการทำงานเฉลี่ย

เลือก "Work Recording" (การบันทึกงาน) ในมุมล่างขวาเพื่อเรียกดูหน้าต่างข้อมูลแสดงการตั้งค่าการบันทึก

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

หมายเหตุ : ถ้ากำหนดปัจจัยกระตุ้นการบันทึกเป็นแบบสั่งการเอง จะสามารถเปิดและปิดการบันทึกงานได้โดยกดปุ่มบันทึก

ct47125,1708275984938-81-18FEB24

การแชร์



การแชร์

PC28774—UN—25AUG22

หมายเหตุ : เพื่อประสิทธิภาพการทำงานที่ดีที่สุด จอแสดงผลทั้งหมดและโมเด็ม JDLink ทั้งหมดควรใช้ซอฟต์แวร์รุ่นเดียวกัน

หมายเหตุ : แอปพลิเคชันการแชร์การทำงานระหว่างจอแสดงผลรุ่น 4 และ G5

ใช้โปรแกรมการใช้งาน Sharing (การแชร์) เพื่อดูเงื่อนไขสำหรับการแชร์ข้อมูลภายในพื้นที่ปฏิบัติงาน การแชร์ข้อมูลทำให้ผู้ชมสามารถแบ่งปันการใช้เส้นนำร่องและข้อมูลต่าง ๆ ในขณะทำงานในพื้นที่ปฏิบัติงานแห่งเดียวกันได้สูงสุด 6 คน

หากต้องการเข้าร่วมทีม ผู้ขับรถต้องไปที่แท็บรายการงานในแอปพลิเคชันตั้งค่างาน หากต้องการแชร์เส้นนำร่อง ผู้ขับรถต้องไปที่แอปพลิเคชันการนำร่อง AutoTrac

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

หมายเหตุ : เวลาที่ใช้ถ่ายโอนข้อมูลจะเปลี่ยนไปตามความคุณภาพของสัญญาณการเชื่อมต่อแบบไร้สาย

เมื่อเปิดใช้งานโปรแกรมการใช้งาน Sharing (การแชร์) ข้อมูลต่อไปนี้จะถูกแชร์ในจอแสดงผลของผู้ขับรถในทีม:

- เส้นนำร่อง (แทริกตรงและวงกลมเท่านั้น)

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

- แผนที่พื้นที่ครอบคลุม
- แผนที่ตามที่ใช้

พื้นที่ครอบคลุม ส่วนที่ซ้อนกัน พื้นที่ครอบคลุมร่วม และส่วนที่ซ้อนกันร่วมจะแสดงโดยใช้สีไม่ซ้ำกัน แผนที่ความครอบคลุมร่วมจะปรากฏในโมดูลหน้าเรียกใช้และภายในแอปพลิเคชันการนำร่อง และการกำหนดแผนที่ AutoTrac เท่านั้น

เงื่อนไขในการแชร์ตำแหน่งของเครื่องจักรและเส้นนำร่อง:

หมายเหตุ : ใช้การแก้ไขในระดับ SF2 ขึ้นไปเพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่ดีที่สุด การใช้ SF1 อาจส่งผลให้ระบบเปลี่ยนร่องการไถและส่วนครอบคลุมที่แชร์กันโดยไม่ได้ตั้งใจได้ ซึ่งอาจส่งผลเสียต่อประสิทธิภาพการทำงานของ AutoTrac และการควบคุมพื้นที่

- ตัวเลือกซิงค์ข้อมูลโดยอัตโนมัติและรับข้อมูลกลุ่มงานจะเปิดทำงานภายในโปรแกรมการใช้งานการแชร์หรือตัวจัดการไฟล์
- ต้องมีโมเด็ม JDLINK ที่มีการสมัครใช้งาน JDLINK Connect ที่เปิดใช้งานอยู่
- จำเป็นต้องมี CommandCenter 4600 หรือจอแสดงผล Universal 4640 ที่สามารถเปิดใช้งานการแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงานได้
- จำเป็นต้องมีจอแสดงผล G5 CommandCenter หรือ G5 Universal ที่มีใบอนุญาตที่ถูกต้องสำหรับการแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงาน
- หน้าจอแสดงผลรุ่น 4 และ G5 ทั้งหมดในกลุ่มงานจะเชื่อมโยงกับองค์การศูนย์ปฏิบัติการ John Deere กลุ่มเดียวกัน
- กลุ่มงานต้องใช้ ID งานอันเดียวกัน
- ผู้ขับรถทุกคนต้องมีลูกค้ายี่ห้อ และพื้นที่ปฏิบัติงานที่เหมือนกัน

เงื่อนไขเพิ่มเติมสำหรับการแชร์แผนที่ส่วนครอบคลุมและข้อมูลงาน:

- ผู้ปฏิบัติงานแต่ละคนจะต้องมีการปฏิบัติงาน และพันธุ์พืชผลิตภัณฑ์ หรือถึงผสมที่เหมือนกัน

หมายเหตุ : หากมีการใช้ข้อมูลปฏิบัติการ ผู้ปฏิบัติงานทุกคนต้องใช้ข้อมูลปฏิบัติการแบบเดียวกัน สำหรับระบบบรรจุโภคภัณฑ์แบบหลายถัง กระบะแต่ละอันในกลุ่มงานจะต้องมีการกำหนดค่าถึงเหมือนกัน

หมายเหตุ : สามารถใช้แผนที่ความครอบคลุมร่วมกันระหว่างเครื่องจักรที่มีการควบคุมพื้นที่แห่งเดียว และใช้ผลิตภัณฑ์หรือส่วนผสมในถังที่ต่างกันได้ ระบบไม่ได้เข้าร่วมกลุ่มโดยอัตโนมัติ ผู้ปฏิบัติงานต้องนำเครื่องจักรอื่นๆ เข้าร่วมกลุ่มด้วยตนเองโดยเลือกกลุ่มงานที่เหมาะสมจากรายการงานที่ใช้ร่วมกัน

หมายเหตุ : ก่อนเริ่มงานใหม่ ผู้ปฏิบัติงานในเครื่องจักรทุกชนิดต้องเลือกงานใหม่เพื่อล้างจอแสดงผลในเครื่องสำหรับการใช้งานภาคสนาม นอกจากนี้ หนึ่งในผู้ที่ปฏิบัติงานเกี่ยวกับจอแสดงผลที่ได้รับการกำหนดต้องเลือกกลุ่มใหม่เพื่อล้างกลุ่มที่ใช้รายงานร่วมกัน เมื่อดำเนินการเสร็จสิ้นแล้ว จอแสดงผลที่เหลือจะสามารถเข้าร่วมกลุ่มที่สร้างขึ้นใหม่ได้ หลังจากเสร็จสิ้นขั้นตอนเหล่านี้ การแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงานจะทำงานตามที่คาดหวังไว้สำหรับเซสชันการทำงานใหม่

ct47125,1708275984869-81-08JUL25

วิดีโอ



วิดีโอ

PC684074—UN—19SEP25

⚠ ระวัง : ระวังได้รับบาดเจ็บหรือเสียชีวิต ห้ามใช้กล้องเพียงอย่างเดียวในการหลีกเลี่ยงการชนหรือเพื่อตรวจหาผู้ที่อยู่บริเวณใกล้เคียง สังเกตและระมัดระวังสภาพแวดล้อมโดยรอบตลอดเวลาขณะใช้งานรถ อ่านและทำความเข้าใจหัวข้อ "หลีกเลี่ยงอุบัติเหตุจากการถอยชน" ในเนื้อหาส่วนความปลอดภัย

สำคัญ : ตรวจสอบภาพจากกล้องหรือแอปพลิเคชันวิดีโอพลิกกลับด้านอยู่หรือไม่ ก่อนที่จะใช้แอปพลิเคชันวิดีโอ

หมายเหตุ : โปรดดูคู่มือการขายทางการเกษตรสำหรับรายการกล้องที่สามารถใช้ร่วมกันได้ล่าสุด

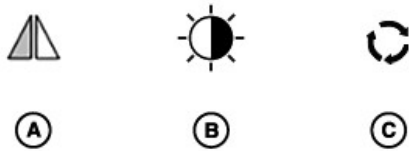
โปรแกรมการใช้งานวิดีโอใช้สำหรับสังเกตบริเวณโดยรอบรถ G5 CommandCenter สามารถรองรับอินพุตกล้องได้สูงสุดสี่ตัว

นำทางไปยังวิดีโอ

1. เลือกเมนู

- เลือกแท็บ “แอปพลิเคชัน”
- เลือกแอปพลิเคชันวิดีโอ

การควบคุมกล้อง



A—การพลิกภาพวิดีโอซ้าย-ขวา
B—Contrast (ความเปรียบต่าง)
C—สแกนมุมมอง

PC27708—UN—31OCT19

การสลับกล้อง

ถ้าต่อกล้องไว้มากกว่าหนึ่งชุด ให้เลือกอินพุตวิดีโอโดยเลือกกล้องชื่ออื่น

หมายเหตุ : ระบบจะยังคงกำหนดกล้องดิจิทัลให้กับจอแสดงผลที่เลือกจนกว่าจะมีการกำหนดใหม่ด้วยตนเอง

การพลิกภาพวิดีโอซ้าย-ขวา

เลือกปุ่ม “การพลิกภาพวิดีโอซ้าย-ขวา” (A) เพื่อแสดงภาพในลักษณะเดียวกับกระจกมองหลัง การเลือกการพลิกภาพวิดีโอซ้าย-ขวาจะทำให้ภาพวิดีโอพลิกสลับด้านซ้ายและขวา

Contrast (ความเปรียบต่าง)

หมายเหตุ : ปุ่มควบคุมความเปรียบต่างจะไม่สามารถใช้ได้กับกล้องที่มีแหล่งสัญญาณดิจิทัล

ปรับความเปรียบต่างของวิดีโอ (B) โดยใช้ปุ่มบวก (+) และลบ (-) ทำให้ภาพวิดีโอสว่างขึ้นด้วยการเลือกปุ่มเครื่องหมายบวก และทำให้วิดีโอมืดลงด้วยการเลือกปุ่มเครื่องหมายลบ

สแกนมุมมอง

เลือกปุ่ม “สแกนมุมมอง” (C) เพื่อสแกนระหว่างอินพุตวิดีโอของกล้องที่ใช้ทำงานอยู่

โหมดขยายเต็มหน้าจอ

เลือกเขตพื้นที่วิดีโอเพื่อเปิดโหมดขยายเต็มหน้าจอ การควบคุมวิดีโอในโหมดขยายเต็มหน้านั้นแตกต่างไปจากการควบคุมในมุมมองปกติ

ฟีดกล้อง

ฟีดกล้องจะแสดงชื่อของกล้องแต่ละตัวที่ตรวจพบโดยแอปพลิเคชันวิดีโอ เลือกกล้องจากรายชื่อนี้เพื่อดูในโหมดขยายเต็มหน้าจอ

สแกนมุมมอง

ขณะอยู่ในโหมดเต็มหน้าจอ ให้เลือกสแกนมุมมองเพื่อสแกนอินพุตวิดีโอของกล้องทุกตัวที่ทำงานอยู่ อินพุตวิดีโอจากกล้องตัวหนึ่งจะแสดงขึ้นมาในระยะหนึ่ง ก่อนจะเปลี่ยนเป็นอินพุตวิดีโอจากกล้องตัวต่อไปในรายชื่อกล้อง ตั้งเวลาสแกนได้ใน การตั้งค่าขั้นสูง

การกระตุ้นการทำงานของวิดีโอ

สามารถแสดงวิดีโอได้ในขณะที่กำลังใช้งานบางฟังก์ชันของ

รถ (เช่น ถอยหลัง หรือใช้งาน PTO) การกระตุ้นการทำงานของวิดีโอจะสามารถใช้ได้เมื่อตรวจพบฟังก์ชันของรถที่ทำงานร่วมกันได้

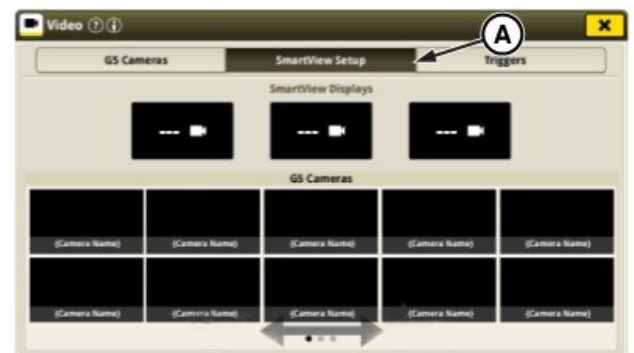
- เลือกการตั้งค่าขั้นสูงเพื่อกำหนดการตั้งค่า
- เลือกกลไกกระตุ้นการทำงาน
- เลือกอินพุตจากกล้องที่ใช้สำหรับกลไกกระตุ้นการทำงานที่เลือก กล้องจับภาพชุดนี้จะแสดงภาพเมื่อพบกลไกกระตุ้นการทำงาน

หมายเหตุ : เพื่อปิดไม่ให้วิดีโอแสดงขึ้นสำหรับกลไกกระตุ้นการทำงานนั้นๆ ให้เลือก “No Camera” (ไม่เลือกกล้อง)

- กำหนดความยาวของการแสดงวิดีโอ ซึ่งเป็นระยะเวลาสำหรับการแสดงภาพวิดีโอหลังจากกลไกกระตุ้นหยุดทำงาน

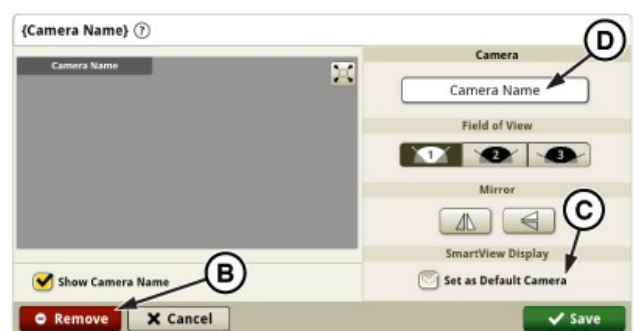
การตั้งค่า SmartView

- SmartView (A)** - ช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานตั้งค่ากล้องวิดีโอบนเครื่องพ่นสารสำหรับดูบนแถบแสดงผล SmartView เหนือกระจกหน้าได้ เพื่อที่คนวิสัยทัศน์ขึ้นขณะขับเคลื่อนรถบนถนนหรือในพื้นที่แคบ



PC689867—UN—01OCT25

แท็บการตั้งค่า SmartView



PC689869—UN—06OCT25

การตั้งค่ากล้อง

- นำออก (B)** - นำกล้องออกจากการกำหนดไปยังจอแสดงผล SmartView จอใดจอหนึ่ง
- ตั้งเป็นกล้องเริ่มต้น (C)** - ทำเครื่องหมายในช่องนี้เพื่อกำหนดกล้องเป็นมุมมองกล้องเริ่มต้นสำหรับจอแสดงผล SmartView นี้
- กล้อง (D)** - ผู้ปฏิบัติงานสามารถตั้งชื่อกล้องเพื่อช่วยให้เข้าใจได้ดียิ่งขึ้นว่ากำลังดูฟีดกล้องตัวใดและกล้องอยู่ที่ส่วนใดของเครื่องจักร

หมายเหตุ : แท็บการตั้งค่า Smartview มีอยู่ในจอแสดงผล CommandCenter

ct47125,1708275984738-81-03DEC25

การตั้งค่าส่วนควบคุม



การตั้งค่าส่วนควบคุม

PC28805—UN—29AUG22

ใช้แอปพลิเคชันการตั้งค่าการควบคุมเพื่อกำหนดค่าอินพุต ISOBUS ที่ใช้เพื่อควบคุมฟังก์ชันของอุปกรณ์ต่อพ่วงหรือเพื่อกำหนดค่าส่วนควบคุมอื่นๆ อีกครั้ง

การเข้าไปที่ Controls Setup (ตั้งค่าส่วนควบคุม)

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บ Applications (แอปพลิเคชัน)
3. เลือกแอปพลิเคชัน Controls Setup

แอปพลิเคชันการตั้งค่าส่วนควบคุมและอินพุตที่กำหนดค่าได้ที่มีให้แตกต่างกันไปตามประเภทของเครื่อง สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับแอปพลิเคชันการตั้งค่าส่วนควบคุม โปรดดูที่คู่มือการใช้งานรถ

ct47125,1708275984679-81-18FEB24

ตัวจัดการการตั้งค่า



ตัวจัดการการตั้งค่า

PC28715—UN—25AUG22

ใช้ตัวจัดการการตั้งค่าเพื่อโหลด แก้ไข หรือบันทึกการกำหนดค่าของรถและการตั้งค่าของอุปกรณ์ต่อพ่วง การบันทึกการกำหนดค่าใช้สำหรับเก็บบันทึกการตั้งค่าที่เครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วงใช้ขณะปฏิบัติงานได้อย่างง่ายดาย

เลือกไปที่ตัวจัดการการตั้งค่า

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บ Applications (แอปพลิเคชัน)
3. เลือกแอปพลิเคชันตัวจัดการการตั้งค่า

ct47125,1708275984563-81-18FEB24

หลักการทำงานของรอบเดินเบาเครื่องจักร



หลักการทำงานของรอบเดินเบาเครื่องจักร

PC620652—UN—15MAY24

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

ป๊อปอัพประกอบด้วยรายการเพื่อเลือกเหตุผลในการเดินเบา เหตุผลจะแตกต่างกันไปตามประเภทและการทำงานของเครื่องจักรที่จอแสดงผลตรวจพบ เมื่อเลือกเหตุผลการเดินเบาแล้ว เหตุผลจะถูกส่งไปยังองค์กรที่เกี่ยวข้องใน John Deere Operations Center

คุณสามารถวิเคราะห์ข้อมูลที่เก็บรวบรวมไว้ใน Operations Center เพื่อตัดสินใจอย่างรอบคอบเพื่อปรับปรุงประสิทธิภาพการทำงาน

ไปยังรอบเดินเบาเครื่องจักร

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

หมายเหตุ : สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับเหตุการณ์การเดินเบา กรุณาใช้ฟังก์ชันความช่วยเหลือบนหน้าจอ

bvwmisit,1715251816294-81-14MAY25

การควบคุมเส้นแนวราง



การควบคุมเส้นแนวราง

PC620653—UN—10MAY24

เส้นแนวรางเป็นเส้นทางหรือร่องนำการไถที่กำหนดภายในพื้นที่ปฏิบัติงานที่เครื่องจักรอย่างเช่น รถแทรกเตอร์หรือเครื่องพ่นสาร เคลื่อนที่ในระหว่างการปลูก การฉีดพ่น หรือการเก็บเกี่ยว โดยทั่วไป จะสร้างและบันทึกเส้นแนวรางระหว่างการปลูก

แอปพลิเคชันการควบคุมเส้นแนวรางจะสร้างและจัดการการใช้เส้นแนวรางภายในพื้นที่ปฏิบัติงาน การควบคุมเส้นแนวรางทำงานร่วมกับระบบควบคุมพื้นที่

ใช้การควบคุมเส้นแนวรางเพื่อปรับการทำงานในพื้นที่ปฏิบัติงานให้เหมาะสมกับรูปแบบเส้นแนวรางที่แม่นยำและจัดการ

การเคลื่อนที่ของอุปกรณ์ การควบคุมเส้นแนวรางสามารถใช้เพื่อลดการบดอัดดิน ลดความเสียหายของผลผลิตเก็บเกี่ยว และเพิ่มประสิทธิภาพในการทำงาน

ไปที่การควบคุมเส้นแนวราง

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

ระดับเส้นแนวราง

ตามมาตรฐานของ ISOBUS ระบบควบคุมเส้นแนวรางจะมีสามระดับ:

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

ในปัจจุบัน ระบบควบคุมเส้นแนวรางสามารถใช้ได้กับฟังก์ชันระดับเส้นแนวราง ISOBUS 1 ทั้งนี้ที่ตรวจพบอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS ว่าเป็นไปตามข้อกำหนดระดับเส้นแนวราง 1 ระบบจะสามารถเลือกโหมดอัตโนมัติได้ ในโหมดอัตโนมัติ อุปกรณ์ต่อพ่วงจะคำนวณเส้นแนวรางตามอินพุตของ GNSS (ระบบนำทางบนพื้นโลกด้วยดาวเทียม) ในขั้นตอนนี้ อุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS จะเป็นตัวควบคุมและเป็นเจ้าของระบบควบคุมเส้นแนวราง ชุดควบคุมงานของ John Deere มีเพียงข้อมูล GNSS และข้อมูลร่องนำการไถเท่านั้น

หมายเหตุ : สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการควบคุมเส้นแนวราง กรุณาใช้ฟังก์ชันความช่วยเหลือบนหน้าจอ

การใช้งาน—ตัวจัดการไฟล์

ตัวจัดการไฟล์



ตัวจัดการไฟล์

PC28785—UN—29AUG22

โปรแกรมการใช้งานตัวจัดการไฟล์ใช้ในการโอนข้อมูลเข้าและออกจากจอแสดงผล คุณสามารถถ่ายโอนข้อมูลแบบไร้สายได้ด้วยศูนย์ปฏิบัติการ John Deere หรือใช้ไดรฟ์ USB เพื่อถ่ายโอนข้อมูลระหว่างจอแสดงผลกับซอฟต์แวร์เดสก์ท็อปที่ใช้ร่วมกันได้

จุดสำคัญคือต้องสำรองข้อมูลเข้าไดรฟ์ USB เป็นระยะๆ

หน่วยความจำภายในจอแสดงผลถูกออกแบบมาให้สามารถบรรจุข้อมูลทั้งหมดจากรถในหนึ่งฤดูกาลเพาะปลูกได้ ข้อความเตือนจะปรากฏขึ้นเมื่อใช้หน่วยความจำไป 90% ควรโอนข้อมูลออกแล้วลบข้อมูลก่อนที่จะใช้หน่วยความจำไปเกิน 90%

การเรียกตัวจัดการไฟล์

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

ประเภทข้อมูล



PC28786—UN—29AUG22

A—แทร็กนาร์รอง

B—ไฟล์โหมดจัดการหน้าจอ

C—Implement Profiles (โปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วง)

D—โปรไฟล์รถ

- แทร็กนาร์รอง (A) หมายถึงถึงเส้นนาร์รองและชื่อลูกค้าฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงานที่เกี่ยวข้อง

หมายเหตุ : แทร็กทางโค้งแบบปรับได้ที่นำเข้ามาจำเป็นต้องมีอย่างน้อยหนึ่งส่วนที่สำเร็จ โปรดทราบว่าข้อมูลการตั้งค่า Data Sync ไม่รองรับเส้นโค้งปรับได้ เส้นทางของขอบแปลง และเส้น AutoPath

หมายเหตุ : โปรดทราบว่าข้อมูลการตั้งค่า Data Sync ไม่รองรับเส้นโค้งปรับได้ เส้นทางของขอบแปลง และเส้น AutoPath

หมายเหตุ : ไม่สามารถส่งออกหรือนำเข้าข้อมูลร่อนนำการไถทางตรงที่สร้างขึ้นด้วยวิธีการแบบเข้าถึงรถ A + B แบบเข้าถึงรถ A + ทิศทางการเคลื่อนที่ หรือแบบเข้าถึงรถละติจูด/ลองจิจูด + ทิศทางการเคลื่อนที่และรูปแบบรถไถได้ เส้นนาร์รองจะถูกนำเข้าเป็นแทร็ก 0

หมายเหตุ : ในการส่งออกข้อมูล แทร็กนำทางที่ใช้ร่วมกันจากการแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงานจะถูกส่งออกไปด้วย

- คุณสามารถถ่ายโอนไฟล์ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ (B) ไป

มาระหว่างหน้าจอแสดงผล G5 นอกจากนี้ยังสามารถนำเข้าจากจอแสดงผลรุ่น 4 ไฟล์เหล่านี้ประกอบด้วยหน้าการทำงานแบบกำหนดเอง ชุดหน้าการทำงาน และแถบคำสั่งลัด

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

หมายเหตุ : หน้าการทำงานที่นำเข้าแล้วจะอยู่ในแท็บ "หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานทั้งหมด" ใน "ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ"

บางโมดูลหน้าการทำงานจะถูกรีเซ็ตเป็นการตั้งค่าเริ่มต้นเมื่อนำเข้า

โมดูลหน้าการทำงานที่สร้างสำหรับชุดควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS VT จะปรากฏเป็น ไม่พร้อมใช้งาน หากชุดควบคุมไม่ได้เชื่อมต่อกับเครื่อง

- คุณสามารถถ่ายโอนโปรไฟล์อุปกรณ์เสริม (C) ไปมาระหว่างจอแสดงผล G5 ข้อมูลเหล่านี้รวมถึงโปรไฟล์ที่บันทึกไปยังจอแสดงผลสำหรับอุปกรณ์ต่อพ่วงโดยไม่มีชุดควบคุมด้วย

หมายเหตุ : ประเภทการเชื่อมต่อ การบันทึกงาน การดำเนินงาน และตัวควบคุมอัตราจะไม่ถูกนำเข้าด้วยโปรไฟล์อุปกรณ์เสริม

- โปรไฟล์รถ (D) กำหนดได้โดยใช้แอปพลิเคชันตัวจัดการอุปกรณ์

หมายเหตุ : โปรไฟล์เครื่องสามารถนำเข้าและส่งออกได้โดยใช้หน้าจอแสดงผล G5 Universal เท่านั้น

หมายเหตุ : หน้าจอแสดงผล G5 จะสร้างการตั้งค่าโปรไฟล์ของเครื่องจักรโดยอัตโนมัติเมื่อตรวจพบรถของ John Deere ที่ใช้ร่วมกันได้

หมายเหตุ : แอปพลิเคชันตัวจัดการอุปกรณ์จะไม่แสดงโปรไฟล์ของเครื่องจักรที่นำเข้าที่มี PIN ของรถให้เห็น การสร้างการตั้งค่าโปรไฟล์ของเครื่องจักรจะเกิดขึ้นอัตโนมัติเมื่อจอแสดงผลตรวจพบเครื่องจักรของ John Deere ที่ใช้ร่วมกับจอจอนี้ได้ โปรไฟล์ของรถที่สร้างขึ้นโดยอัตโนมัติจะทำงานแทนโปรไฟล์นำเข้าทั้งหมดที่มี PIN ของรถอยู่ แอปพลิเคชันตัวจัดการเครื่องจักรจะยังคงแสดงโปรไฟล์ของเครื่องจักรที่นำเข้ามาแต่ไม่มี PIN ของเครื่องจักรให้เห็น



PC28787—UN—29AUG22

E—ข้อมูลงาน

F—ขอบเขต

G—ข้อมูลการตั้งค่า

H—ข้อมูลปฏิบัติการ

- ข้อมูลงาน (E) รวมถึงข้อมูลการกำหนดแผนที่และข้อมูลผลรวม สามารถอัปโหลดข้อมูลดังกล่าวไปไว้ที่ศูนย์ปฏิบัติการ

John Deere หรือโหลดเก็บไว้ในซอฟต์แวร์เดสก์ท็อปที่สามารถใช้งานร่วมกันได้ เมื่อนำเข้าข้อมูลงาน จะถ่ายโอนเฉพาะข้อมูลการกำหนดแผนผังเท่านั้น ไม่สามารถนำเข้าข้อมูลการทำงานทั้งหมดได้

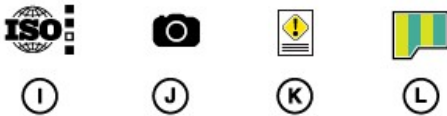
หมายเหตุ : ไม่สามารถส่งออกความครอบคลุมที่ใช้งานร่วมกันในการแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงานต่างๆ จากจอแสดงผลได้ หากต้องการส่งออกความครอบคลุมจากการแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงาน ข้อมูลต้องถูกส่งออกจากจอแสดงผลของสมาชิกทีมที่ได้รับการแชร์แต่ละคน

หมายเหตุ : ข้อมูลงานที่ยังไม่เสร็จสิ้นสามารถส่งออกจากจอแสดงผลหนึ่งและนำเข้าไปยังอีกจอหนึ่งเพื่อดำเนินการต่อไปโดยใช้เวิร์กโฟลว์การทำงานในแอปพลิเคชันดังกล่าว ไม่ได้นำเข้างานทั้งหมดที่เกี่ยวข้อง

- แนวแบ่งเขต (E) กำหนดค่าโดยใช้แอปพลิเคชันพื้นที่ปฏิบัติงานและแนวแบ่งเขต
- ข้อมูลการตั้งค่า (G) ประกอบด้วยขอบเขต ร่องนำการไถ แพล็ก ผู้ปฏิบัติงาน ลูกคำ ฟาร์ม รวมถึงชื่อพื้นที่ปฏิบัติงาน พันธุ์พืช และผลิตภัณฑ์

หมายเหตุ : โปรดทราบว่าไม่สามารถส่งออกขอบเขต ร่องนำการไถ แพล็ก และผู้ปฏิบัติงานได้ด้วยตนเอง แต่จะรวมไว้เมื่อส่งออกข้อมูลการตั้งค่า ข้อมูลแพล็กประกอบด้วยตำแหน่ง ประเภทของแพล็ก และสีของแพล็กสำหรับแต่ละ CFF แต่ละรายการ ข้อมูลผู้ปฏิบัติงานจะมีข้อมูลโปรไฟล์ผู้ปฏิบัติงาน

- สูตรการทำงาน (H) กำหนดค่าโดยใช้แอปพลิเคชันการตั้งค่างาน



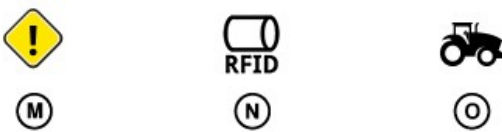
PC28788—UN—29AUG22

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

- งาน ISOBUS (I) จะได้รับการกำหนดด้วยแอปพลิเคชันงาน ISOBUS

หมายเหตุ : ขนาดไฟล์จำกัดของงาน ISOBUS คือ 10 MB

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



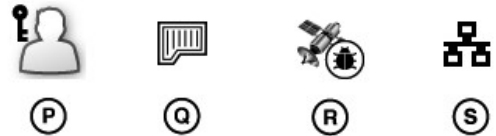
PC28789—UN—29AUG22

M—ข้อมูลที่กักไว้
N—ข้อมูล ID การเก็บเกี่ยว
O—การกำหนดการตั้งค่า

- ข้อมูลที่กักไว้ (M) เป็นไฟล์ที่สร้างขึ้นเมื่อผู้ปฏิบัติงานเลือกที่จะกักข้อมูลไว้หลังจากพบข้อผิดพลาดที่ไม่คาดคิด

หมายเหตุ : การกู้คืนไฟล์ที่กักต้องใช้เวลาช่วยเหลือด้านเทคนิค ติดต่อตัวแทนจำหน่ายของ John Deere ของคุณเพื่อทำการกู้คืนข้อมูล

- ไฟล์ข้อมูล ID การเก็บเกี่ยว (N) ได้รับการกำหนดค่าในแอปพลิเคชันการตั้งค่างานและมีข้อมูลการเก็บเกี่ยวฝ่ายที่บันทึกไว้
- การกำหนดการตั้งค่า (O) สามารถถ่ายโอนไปมาระหว่างจอแสดงผล G5 ได้ การตั้งค่าที่ใช้งานได้จะแตกต่างกันไปตามประเภทเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วง การกำหนดการตั้งค่าได้รับการกำหนดโดยใช้แอปพลิเคชันตัว



PC28153—UN—05OCT20

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

- การตั้งค่าตัวจัดการการเข้าถึง (P) จะได้รับการกำหนดค่าด้วยแอปพลิเคชันผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึง

หมายเหตุ : กำหนดค่าแอปพลิเคชันผู้ใช้และสิทธิ์การเข้าถึงเพื่อป้องกันการเปลี่ยนแปลงที่ไม่ต้องการจากผู้ปฏิบัติงาน

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

หมายเหตุ : ไฟล์ AutoPath ไม่สามารถส่งออกจากหน้าจอแสดงผลได้

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

หมายเหตุ : สามารถใช้งานการบันทึกข้อมูลของ StarFire ได้บน StarFire 6000 ที่มีตัวรับสัญญาณในตัวเท่านั้น

- ไฟล์อุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์ (S) จะถูกเก็บรวบรวมจากอุปกรณ์ของ John Deere ที่รองรับโปรโตคอลการถ่ายโอนไฟล์ และมีการเชื่อมต่ออิเล็กทรอนิกส์กับจอแสดงผล โดย John Deere ใช้ไฟล์เหล่านี้เพื่อแก้ไขปัญหา

John Deere Operations Center



ศูนย์ปฏิบัติการ

PC21844—UN—16NOV15

ใช้ Operations Center เพื่อถ่ายโอนข้อมูลระหว่างจอแสดงผลกับ Operations Center ของ John Deere โดยอัตโนมัติ การถ่ายโอนข้อมูลจะดำเนินการด้วยสัญญาณโทรศัพท์ผ่านโมเด็ม JDLink หรือผ่านการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตแบบไร้สาย

หมายเหตุ : Operations Center ต้องใช้โมเด็ม JDLink หรืออะแดปเตอร์ USB แบบไร้สายที่เปิดใช้งานและมีการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต

การตั้งค่าการเชื่อมต่อข้อมูล

ข้อมูลจะถูกส่งและรับจาก John Deere Operations Center เมื่อโมเด็ม JDLink มีสัญญาณโทรศัพท์มือถือหรือการเข้าถึงอินเทอร์เน็ต หรืออะแดปเตอร์ USB แบบไร้สายที่มีอินเทอร์เน็ต

เมื่อใช้ Operations Center ของ John Deere หรือจอแสดงผลที่เชื่อมต่อเพื่อสร้างและลบประเภทข้อมูลการตั้งค่าที่ใช้งานอยู่ การเปลี่ยนแปลงดังกล่าวจะซิงค์กับ Operations Center ของ John Deere และหน้าจอที่เชื่อมต่อทั้งหมดภายในองค์กร รายการที่ลบจากจอแสดงผลจะถูกเก็บถาวรใน Operations Center ของ John Deere และรายการที่เก็บถาวรใน Operations Center ของ John Deere จะถูกลบในจอแสดงผล

หมายเหตุ : หากเปิดใช้งานการตั้งค่าการเชื่อมต่อข้อมูล จะไม่สามารถลบรายการข้อมูลต่อไปนี้จากจอแสดงผลได้:

- ข้อมูล CFF
 - ลูกค้า
 - ฟาร์ม
 - แปลงปลูก
- แทรกนาร์วอจ
 - เส้น AB
 - A + B
 - A + ทิศทางการเคลื่อนที่
 - Auto B
 - Lat/Lon (ละติจูด/ลองจิจูด)
 - ทิศทางการเคลื่อนที่ละติจูด/ลองจิจูด
 - ทางโค้ง AB
 - วงกลม
 - ขับเคลื่อน
 - Lat/Lon (ละติจูด/ลองจิจูด)
- ขอบเขต
 - ขอบเขต
 - หัวแปลง
- ธง
 - จุด
 - เส้น
 - พื้นที่
 - ทางเข้า
- ผลิตภัณฑ์
 - ดันพีช
 - Variety (พันธุ์)
 - สารเคมี

- ปุ่ม
- ส่วนผสมในถัง/ส่วนผสมแบบแห้ง
- ผู้ปฏิบัติงาน

หากต้องการลบรายการออกจากจอแสดงผล ให้ปิดใช้งานตัวเลือกการตั้งค่าการเชื่อมต่อข้อมูลจาก Operations Center

เมื่อไม่มีการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต การเปลี่ยนแปลงที่สร้างขึ้นภายในเครื่องจะถูกเก็บไว้ในจอแสดงผลและจะซิงค์ข้อมูลเมื่อเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตแล้ว

การซิงค์ข้อมูล - ข้อมูลงาน

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

ข้อมูลจะถูกส่งไปยัง John Deere Operations Center เมื่อโมเด็ม JDLink มีสัญญาณโทรศัพท์มือถือหรือการเข้าถึงอินเทอร์เน็ต หรืออะแดปเตอร์ USB แบบไร้สายที่มีอินเทอร์เน็ต หากไม่มีการเชื่อมต่อ ข้อมูลงานจะถูกเก็บไว้ในจอแสดงผล การส่งข้อมูลจะเกิดขึ้นเมื่อการเชื่อมต่อกลับมาใช้งานได้

ข้อมูลงานจะอัปโหลดไปยังตัววิเคราะห์พื้นที่งานและไฟล์ใน Operations Center ของ John Deere

ทริกเกอร์ข้อมูลงาน

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

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

นำเข้าข้อมูล



นำเข้าข้อมูล

PC20405—UN—30APR15

เลือกวิธีอิมพอร์ตข้อมูลดังนี้

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

หากต้องการนำเข้าไฟล์จาก John Deere Operations Center ต้องมีโมเด็ม JDLink

หลังจากนำเข้าไฟล์กำหนดค่าและไฟล์ข้อมูลปฏิบัติการไปยังจอแสดงผลแล้ว ให้ใช้การตั้งค่างานเพื่อใช้ไฟล์ สำหรับวิธี

สร้างและส่งไฟล์การตั้งค่าไปยังจอแสดงผล G5 ดูที่ไฟล์วิธีใช้ ใน Operations Center ของ John Deere

ความเข้ากันได้

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

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

John Deere Operations Center ไม่รองรับความสามารถในการดู ส่ง หรือรับหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน หากไฟล์การตั้งค่ามีเพียงหน้าการทำงานเท่านั้น ไฟล์ดังกล่าวจะแสดงเป็นไม่ถูกต้องในศูนย์ปฏิบัติการ John Deere หากไฟล์กำหนดค่าเส้นทางหรือขอบเขต และหน้าการทำงาน ไฟล์การตั้งค่าจะโหลดได้อย่างถูกต้องแม้ว่าจะไม่สามารถดูหน้าการทำงานได้

ไม่สามารถนำเข้าไฟล์การตั้งค่าจากจอแสดงผล GreenStar 3 2630 ไปยังจอแสดงผลรุ่น 4 หรือ G5 ได้โดยตรงหลังจากการอัปเดตซอฟต์แวร์ 25.3 หากต้องการนำเข้าไฟล์จากอุปกรณ์เหล่านี้ จะต้องอัปเดตไฟล์ไปยัง Operations Center ก่อน และต้องสร้างไฟล์ติดตั้งในรูปแบบรุ่น 4/G5

หมายเหตุ : เมื่ออัปเดตซอฟต์แวร์ 25.3 หรือใหม่กว่า จอแสดงผล G5 จะไม่สามารถส่งออกข้อมูลในรูปแบบ APEX ได้อีก ผลกระทบทั้งหมดที่รองรับ APEX ได้สิ้นสุดลงแล้ว ดังนั้นลูกค้าที่ใช้ APEX จึงไม่สามารถส่งข้อมูลจาก APEX ไปยัง Operations Center ได้อีกต่อไป

พื้นที่ปฏิบัติงานที่นำเข้าต้องมีขอบเขตภายนอกเมื่อขอบเขตภายในถูกนำเข้ามา ขอบเขตภายในไม่สามารถสร้างหรือนำเข้าได้ในจอแสดงผล โดยไม่มีขอบเขตภายนอกที่สร้างขึ้นหรือนำเข้ามาก่อน

หมายเหตุ : เพื่อให้สามารถนำเข้าโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงทั้งหมดจากจอแสดงผลอื่นได้สำเร็จ โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าจอแสดงผลต้นฉบับกำลังทำงานบนซอฟต์แวร์ 25.3 หรือใหม่กว่า

การทับซ้อนของข้อมูล

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

เมื่อข้อมูลงานจากพื้นที่ปฏิบัติงานที่มีชื่อยาวเกิน 20 ตัวอักษรถูกส่งออกไปยังศูนย์ปฏิบัติการ John Deere ชื่อจะแสดงอยู่ภายใต้กรอบคั่น เมื่อนำเข้าข้อมูลกลับมายังจอแสดงผล ชื่อพื้นที่ปฏิบัติงานจะถูกตัดให้สั้นลง ข้อมูลที่จะถูกอ่านเป็นข้อมูลของพื้นที่ปฏิบัติงานเดิมที่ส่งออกจากจอแสดงผล

ถ้าเส้นทางอยู่ในพื้นที่ปฏิบัติงานเดียวกัน และสร้างขึ้นโดยใช้วิธีการกำหนดร่องนํ้าการไถเดียวกัน จอแสดงผลจะจัดการดังนี้

ชื่ออื่น เส้นทางเดียวกัน

- ถ้าเส้นทางเหมือนกัน ชื่อของเส้นทางนำร่องของจอแสดงผลจะถูกแทนด้วยชื่อในไดรฟ์ข้อมูล USB

ชื่อเดียวกัน ต่างเส้นทาง

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

หมายเหตุ : การนำเข้าไฟล์อาจล้มเหลวด้วยเหตุผลหลายประการ ลงมือแก้ไขข้อผิดพลาดที่แจ้งในจอแสดงผลด้วยการตรวจสอบไฟล์ที่อาจนำเข้าไม่สำเร็จ โปรดดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอเพื่อรับความช่วยเหลือเพิ่มเติมเมื่อนำเข้าข้อมูลล้มเหลว

ข้อมูลปฏิบัติการ

หากต้องการนำเข้าข้อมูลปฏิบัติการ ต้องมี shapefile ในโฟลเดอร์ชื่อ Rx ในไดรฟ์ USB

ส่งออกข้อมูล



ส่งออกข้อมูล

PC20406—UN—30APR15

หมายเหตุ : เมื่อส่งออกข้อมูลงานโดยใช้ไดรฟ์ USB ให้ใช้อุปกรณ์ที่แตกต่างกันสำหรับจอแสดงผลแต่ละจอ ข้อมูลงานที่ส่งออกจะไม่อยู่ในโฟลเดอร์โปรไฟล์ใด ๆ ข้อมูลการตั้งค่าจะอยู่ในโฟลเดอร์ JD4600 และข้อมูลงานจะอยู่ในโฟลเดอร์ JD-Data ในไดรฟ์ USB

เลือกวิธีการส่งออกเพื่อถ่ายโอนประเภทข้อมูลที่ต้องการ

- เลือก Export All Data เพื่อถ่ายโอนข้อมูลงาน เส้นทางทางและหน้าจอ "Run" ทั้งหมดอย่างรวดเร็วโดยใช้การตั้งค่าเริ่มต้น
- เลือกข้อมูลการวินิจฉัยเพื่อถ่ายโอนภาพหน้าจอและไฟล์บันทึกข้อผิดพลาด

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

การตั้งค่าข้อมูลที่ส่งออกจากจอแสดงผลรุ่น 4 จะไม่ปรับให้เข้ากับการใช้งานจอแสดงผลของระบบดั้งเดิมโดยอัตโนมัติ ก่อนส่งออกข้อมูลจากจอแสดงผลรุ่น 4:

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

ลบข้อมูล



ลบข้อมูล

PC20407—UN—30APR15

การลบข้อมูลจะลบประเภทข้อมูลที่เลือกออกจากจอแสดงผล

- เลือก Custom Delete เพื่อลบข้อมูลการทำงานและหน้าการทำงาน
- เลือกล้างข้อมูลการวินิจฉัยเพื่อลบภาพหน้าจอและไฟล์บันทึกข้อผิดพลาด

ZIDXK1X,1749535410021-81-17FEB26

ไดรฟ์ USB

หมายเหตุ : พอร์ต USB จอแสดงผล G5 ไม่ได้มีไว้เพื่อใช้เป็นสถานีชาร์จสำหรับอุปกรณ์อื่นๆ

ข้อกำหนดสำหรับจอแสดงผลของ John Deere

- รูปแบบ USB - ต้องเป็น FAT32 หรือ NTFS

หมายเหตุ : ไม่สามารถใช้รูปแบบ NTFS เพื่อการกู้คืนระบบได้

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

ข้อควรปฏิบัติ

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

ตรวจสอบให้แน่ใจว่า "แสดงฮาร์ดแวร์" ในแอปพลิเคชัน "ศูนย์การวิเคราะห์" เพื่อดูว่าจอแสดงผลรู้จักไดรฟ์ข้อมูล USB หรือไม่

ch177nn,1728630654672-81-11OCT24

การจับภาพหน้าจอ



PC28811—UN—20SEP22

A—บริเวณจับภาพตัวอย่างหน้าจอ

เลือกบริเวณที่แสดง ที่มุมบนซ้ายของหน้าจอ กดค้างไว้จนกระทั่งหน้าจอกะพริบ และมีเสียงซัดเตอร์กลองดังจากจอแสดงผล

ต่อไดรฟ์ข้อมูล USB แล้วเลือก "Export Data" (ส่งออกข้อมูล) เพื่อส่งภาพหน้าจอไปยังไดรฟ์

ct47125,1708277939611-81-18FEB24

การทำงาน-ตัวจัดการซอฟต์แวร์

ตัวจัดการซอฟต์แวร์



ตัวจัดการซอฟต์แวร์

PC28693—UN—25AUG22

ใช้ตัวจัดการซอฟต์แวร์เมื่อต้องการอัปเดตซอฟต์แวร์ เปิดใช้งานคุณสมบัติต่างๆ รวมถึงค้นหารายละเอียดเกี่ยวกับรุ่นซอฟต์แวร์

การเรียกตัวจัดการซอฟต์แวร์

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ “ระบบ”
3. เลือกแอปพลิเคชันจัดการซอฟต์แวร์

แพ็คเกจซอฟต์แวร์

ซอฟต์แวร์และไฟล์ช่วยเหลือของจอแสดงผล G5 จะแบ่งออกเป็นแพ็คเกจต่างๆ แต่ละชุดจะแสดงขึ้นแยกกันในแถบการติดตั้งและการอัปเดต และแถบข้อมูลเวอร์ชัน

ระบบปฏิบัติการ G5



ระบบปฏิบัติการ G5

PC28694—UN—25AUG22

- ประกอบด้วยระบบปฏิบัติการและแอปพลิเคชันพื้นฐานของจอแสดงผล

วิธีใช้ระบบปฏิบัติการ G5



วิธีใช้ระบบปฏิบัติการ G5

PC28695—UN—25AUG22

- ประกอบด้วยไฟล์ช่วยเหลือสำหรับแอปพลิเคชันของจอแสดงผล

แอปพลิเคชัน AMS



แอปพลิเคชัน AMS

PC28808—UN—20SEP22

- ประกอบด้วยซอฟต์แวร์ของจอแสดงผล

หมายเหตุ : แพคเกจฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอจะมีข้อมูลในภาษาที่จอแสดงผลสามารถแสดงได้

ใบอนุญาต

ใบอนุญาตเปิดใช้งานพีเจอาร์ที่เพิ่มขึ้นบนจอแสดงผล พีเจอาร์และผลิตภัณฑ์ภายในใบอนุญาตจะขึ้นอยู่กับชนิดของใบอนุญาตที่ซื้อ

สามารถถ่ายโอนใบอนุญาตระหว่างหน้าจอระบบหรือระหว่างจอแสดงผล CommandCenter ที่อยู่บนเครื่องจักรประเภทเดียวกันได้

หมายเหตุ : ใบอนุญาตที่มีอาจแตกต่างกันไปในภูมิภาคของคุณ สำหรับรายละเอียด โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณ



ปุ่มรายละเอียด

PC28697—UN—25AUG22

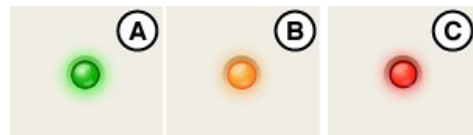
StellarSupport.com ต้องใช้หมายเลขผลิตภัณฑ์ของจอแสดงผลเพื่อสร้างใบอนุญาต ใบอนุญาต CommandCenter จะต้องใช้ PIN ของเครื่องจักรด้วยเช่นกัน ใช้ปุ่มรายละเอียดเพื่อดูหมายเลขผลิตภัณฑ์ของจอแสดงผลและ PIN ของเครื่องจักร

สถานะใบอนุญาต

ไปที่ตัวจัดการซอฟต์แวร์เพื่อดูข้อมูลใบอนุญาต:

1. เลือกเมนู
2. เลือกแท็บ “ระบบ”
3. เลือกตัวจัดการซอฟต์แวร์
4. เลือกแท็บใบอนุญาต
5. เลือกใบอนุญาตจากรายการ
6. เลือกรายละเอียด เพื่อดูรายละเอียดของใบอนุญาตที่เลือกรายละเอียดที่มีจะถูกกำหนดโดยประเภทของใบอนุญาต

ใบอนุญาตอาจมีสถานะต่อไปนี้:



สถานะใบอนุญาต

PC649528—UN—09OCT24

ใช้งานอยู่ (A): ใบอนุญาตเปิดใช้งานอยู่

ปัญหา (B): หมายความว่ามีความเกี่ยวข้องกับหมายเลขผลิตภัณฑ์ การส่งมอบใบอนุญาต ฯลฯ

กำลังรอดำเนินการวันที่เริ่มต้น (B): ยังไม่ถึงวันที่เปิดใช้งานใบอนุญาต

หมดอายุแล้ว (C): สิทธิการใช้งานหมดอายุแล้ว

ct47125,1705261192994-81-09OCT24

การอัปเดตซอฟต์แวร์ของจอแสดงผลและชุดควบคุม

มีการออกอัปเดตใหม่สำหรับซอฟต์แวร์ของจอแสดงผล G5 เป็นระยะเพื่อเพิ่มคุณสมบัติใหม่หรือปรับปรุงประสิทธิภาพการทำงานให้ดียิ่งขึ้น การอัปเดตเหล่านี้ได้รับการจัดการโดยแอปพลิเคชันสำหรับเดสก์ท็อปที่ชื่อว่าตัวจัดการซอฟต์แวร์

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

การระบุรุ่นซอฟต์แวร์บนจอแสดงผล

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

ดาวน์โหลดซอฟต์แวร์อัปเดต



ไดรฟ์ USB

PC15348—UN—11JUL13

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

คุณสามารถดาวน์โหลดการอัปเดตซอฟต์แวร์ได้จาก:

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

เมื่อไดรฟ์ USB มีซอฟต์แวร์รุ่นล่าสุดแล้ว ให้นำไปใช้ติดตั้งการอัปเดตที่เครื่องจักร

การติดตั้งการอัปเดตรุ่นซอฟต์แวร์

ไดรฟ์ USB

1. เสียบไดรฟ์ข้อมูล USB เข้าไปในพอร์ต USB ตัวบนที่อยู่ถัดจากพอร์ตอุปกรณ์เสริม



A—ปุ่ม "Install Software" (ติดตั้งซอฟต์แวร์)

PC23932—UN—21MAR17

2. เมื่อหน้าจอ "USB Drive Options" (ตัวเลือกสำหรับไดรฟ์ข้อมูล USB) ปรากฏ ให้เลือก "Install Software" (ติดตั้งซอฟต์แวร์) แลบนการติดตั้งและการอัปเดตของตัวจัดการซอฟต์แวร์จะปรากฏ

3. เลือก "ดูการอัปเดตสำหรับจอแสดงผล" หรือ "ดูการอัปเดตสำหรับอุปกรณ์อื่นๆ" แล้วเลือกปุ่ม "ถัดไป"
4. โดยจะแสดงชุดซอฟต์แวร์ที่ใหม่กว่ารุ่นที่มีอยู่แล้วเท่านั้น การตั้งค่าเริ่มต้นคือ เลือกแพ็คเกจซอฟต์แวร์แสดงผลทั้งหมด
5. เลือกปุ่มติดตั้ง ถ้าการอัปเดตไม่เริ่มทำงาน ให้ปฏิบัติตามข้อความบนหน้าจอเพื่อแก้ไขปัญหา

⚠ ระวัง : ระวังความเสี่ยงของการบาดเจ็บ ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารถอยู่ในโหมดจอดและมีกระแสไฟเดินอยู่ตลอดกระบวนการติดตั้ง ในระหว่างการติดตั้งซอฟต์แวร์:

แอปพลิเคชันทั้งหมดจะปิดการทำงาน

ไม่มีข้อความจากระบบแสดงขึ้น

ห้ามถอดไดรฟ์ USB ออก



PC28696—UN—25AUG22

A—ตัวแสดงความคืบหน้า
B—เครื่องหมายถูกสีเขียว

6. ตัวแสดงความคืบหน้า (A) จะแสดงเปอร์เซ็นต์ความคืบหน้าในการติดตั้งแต่ละแพ็คเกจ เครื่องหมายถูกสีเขียว (B) จะปรากฏเมื่อติดตั้งแพ็คเกจเรียบร้อยแล้ว
7. จอแสดงผลจะรีบูทเมื่ออัปเดตเสร็จสมบูรณ์
8. ถอดไดรฟ์ข้อมูล USB และนำกลับไปที่เครื่องคอมพิวเตอร์เรียกยูลิตี "Software Manager" (ตัวจัดการซอฟต์แวร์) เพื่ออัปเดตไฟล์ส่งกลับ

หมายเหตุ : ภายในไฟล์ส่งกลับจะมีข้อมูลรุ่นซอฟต์แวร์ และยังช่วยให้ตัวแทนจำหน่ายสามารถให้บริการเกี่ยวกับจอแสดงผลและรถได้

การอัปเดตออนไลน์

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



ระวัง : ระวังความเสี่ยงของการบาดเจ็บ ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารถอยู่ในโหมดจอดและมีกระแสไฟเดินอยู่ตลอดกระบวนการติดตั้ง ในระหว่างการติดตั้งซอฟต์แวร์:

แอปพลิเคชันทั้งหมดจะปิดการทำงาน
ไม่มีข้อความจากระบบแสดงขึ้น

7. จอแสดงผลจะรีบูทเมื่ออัปเดตเสร็จสมบูรณ์

การอัปเดตระยะไกลโดยใช้ Equipment Mobile

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

การตั้งโปรแกรมผ่านการสตรึมแบบไร้สาย

หมายเหตุ : สำหรับการตั้งโปรแกรมผ่านการสตรึมแบบไร้สาย คอมพิวเตอร์ที่ใช้ควรอยู่ใกล้กับรถ

การตั้งโปรแกรมผ่านการสตรึมแบบไร้สายสามารถทำได้ผ่าน Service Center หรือ John Deere Operations Center

1. เปิดสวิตช์กุญแจของเครื่องจักรและเปิดไว้ตลอดขั้นตอนการอัปเดตซอฟต์แวร์
2. ให้เลือก "เมนู" บนจอแสดงผลของรถ
3. เลือกแท็บ "ระบบ"
4. เลือก "การตั้งค่าการเชื่อมต่อไร้สาย"
5. เปิดการใช้งานคุณสมบัติ "มือถือไปยังเครื่องจักร" โดยใช้ปุ่มเปิด/ปิด
6. ที่คอมพิวเตอร์ ให้เข้าสู่ระบบ Service Center หรือ John Deere Operations Center แล้วตรวจสอบว่ามี การอัปเดตซอฟต์แวร์ที่รอดำเนินการหรือไม่
7. ดาวน์โหลดการอัปเดตซอฟต์แวร์บนคอมพิวเตอร์
8. เมื่อดาวน์โหลดการอัปเดตแล้ว ให้เชื่อมต่อคอมพิวเตอร์เข้ากับเครือข่ายไร้สายของโมเด็ม JDLINK ของเครื่องจักร
9. ในหน้าการอัปเดตซอฟต์แวร์ ให้เลือก "เริ่มการติดตั้ง"
10. เมื่อมีการแจ้งเตือน "เชื่อมต่อกับ MTG Wi-Fi ของเครื่องจักร" ให้อ่านคำแนะนำบนหน้าจอ แล้วเลือก "เชื่อมต่อ"
11. ในหน้าการอัปเดตซอฟต์แวร์ของศูนย์บริการ ให้เลือก "เลือกไฟล์" แล้วเลือกแฟ้มเอกสารอัปเดตที่ดาวน์โหลดมา เลือกเปิด
12. เลือก "เริ่มการอัปเดต" เพื่อถ่ายโอนซอฟต์แวร์ที่ดาวน์โหลดไว้ไปยังจอแสดงผล

13. เมื่อถ่ายโอนซอฟต์แวร์เสร็จสิ้นแล้ว ให้เลือก "เริ่มการตั้งโปรแกรม"
14. หน้าต่างการติดตั้งและการอัปเดตจะเปิดขึ้นบนจอแสดงผลของเครื่องจักร โดยระบุสถานะการติดตั้ง
15. เมื่อตั้งโปรแกรมสำเร็จแล้ว ให้เลือก "ดาวน์โหลดไฟล์ส่งกลับ" ในหน้าการอัปเดตซอฟต์แวร์ของศูนย์บริการ
16. เลือก "อัปเดตไฟล์ส่งกลับ" แล้วอัปเดตไฟล์ที่ดาวน์โหลดไว้เพื่อดำเนินการขั้นตอนการอัปเดตซอฟต์แวร์ให้เสร็จสิ้น

การตั้งโปรแกรมระยะไกลผ่านการสตรึมแบบไร้สาย

1. เปิดสวิตช์กุญแจของเครื่องจักรและเปิดไว้ตลอดขั้นตอนการอัปเดตซอฟต์แวร์

หมายเหตุ : ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเชื่อมต่อ JDLINK ดีแล้วก่อนดำเนินการตั้งโปรแกรมระยะไกล

หมายเหตุ : Equipment Mobile ยังสนับสนุนการตั้งโปรแกรมระยะไกลอีกด้วย

2. ที่คอมพิวเตอร์ ให้เข้าสู่ระบบ Service Center หรือ John Deere Operations Center แล้วป้อน PIN ของเครื่องจักรในแถบค้นหาเครื่องจักร
3. เลือกเครื่องจักรที่ต้องการจากเมนูรถปอดาว์ "ค้นหาเครื่องจักร"
4. ขณะทำการตั้งโปรแกรมซอฟต์แวร์ ให้ตรวจสอบว่ามี การอัปเดตซอฟต์แวร์ใหม่หรือไม่
5. เลือก "ติดตั้ง" แล้วซอฟต์แวร์จะดาวน์โหลดและติดตั้งบนจอแสดงผล
6. บนจอแสดงผลของเครื่องจักร ให้เลือก "ติดตั้งซอฟต์แวร์" ในข้อความแจ้งเตือนการอัปเดตซอฟต์แวร์ระยะไกล ISOBUS VT
7. การดาวน์โหลดซอฟต์แวร์จะเริ่มขึ้นบนจอแสดงผล
8. เมื่อการดาวน์โหลดเสร็จสมบูรณ์ ให้เลือก "ติดตั้ง"
9. ปฏิบัติตามคำแนะนำบนหน้าจอและเลือกดำเนินการต่อเพื่อดำเนินการติดตั้ง
10. การติดตั้งซอฟต์แวร์จะเริ่มขึ้นบนจอแสดงผล เมื่อการติดตั้งเสร็จสมบูรณ์แล้ว ให้ตรวจสอบว่าจอแสดงผลใช้ซอฟต์แวร์เวอร์ชันล่าสุด

การแก้ปัญหา

หากอัปเดตไม่สำเร็จ จอแสดงผลจะยังคงอยู่ในเวอร์ชันปัจจุบัน

ให้บันทึกข้อความแสดงความคิดเห็นไว้ ถ้าการอัปเดตรุ่นซอฟต์แวร์เกิดความผิดพลาด ลบไฟล์ออกจากไดรฟ์ข้อมูล USB แล้วบันทึกข้อมูลอัปเดตรุ่นซอฟต์แวร์ลงในไดรฟ์ข้อมูล USB อีกครั้ง ทำขั้นตอนการติดตั้งซอฟต์แวร์อีกครั้ง

ถ้าการอัปเดตรุ่นซอฟต์แวร์ยังคงล้มเหลว โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere

เพิ่มพื้นที่ในไดรฟ์ USB เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์จอแสดงผล

ปฏิบัติตามขั้นตอนต่อไปนี้เพื่อปรับพื้นที่ว่างในไดรฟ์ USB ให้เหมาะสม

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

หมายเหตุ : สำหรับโพลเดอร์ JDSync ให้เลือกโพลเดอร์ "ข้อมูลแอป/การโรมมิ่ง"

5. เลือก "DisplayDependencies"
6. ลบเนื้อหาทั้งหมดภายในโพลเดอร์ "RpmCache"
7. พอร์มัตไดรฟ์ USB เป็น FAT32
8. ดาวน์โหลดไฟล์อัปเดตแสดงผลผ่านตัวจัดการซอฟต์แวร์และถ่ายโอนไฟล์ไปยังไดรฟ์ USB

ch177nn,1737540664268-81-09FEB26

การเปิดใช้งานฮาร์ดแวร์และซอฟต์แวร์ที่ไม่ใช่จอแสดงผล

หากต้องการเปิดใช้งานฮาร์ดแวร์และซอฟต์แวร์ที่ไม่ใช่จอแสดงผลที่รองรับ ให้เลือกปุ่มรายละเอียดเพื่อป้อนรหัสเปิดใช้งาน รหัสหนึ่งรหัสอาจใช้ได้กับคุณสมบัติหลายอย่าง แต่จะสามารถใช้ดำเนินการได้เพียงหนึ่งประเภท (เปิดใช้งานหรือปิดใช้งาน) ตัวอย่างเช่น รหัสหนึ่งรหัสอาจใช้เปิดการทำงานคุณสมบัติบางอย่าง แต่อาจใช้อีกหนึ่งรหัสในการปิดคุณสมบัติบางอย่าง

การใส่รหัสเปิดใช้งานหรือปิดใช้งาน



PC28698—UN—25AUG22

ปุ่ม "Enter Code" (ป้อนรหัส)

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

การเปิดใช้งานออนไลน์



PC28699—UN—25AUG22

การเปิดใช้งานออนไลน์

การเปิดใช้งานออนไลน์จำเป็นต้องใช้การเชื่อมต่อไร้สายเพื่อดูหรือตรวจสอบการสมัครรับบริการในปัจจุบัน จอแสดงผลจะแสดงการตรวจสอบการสมัครรับบริการโดยอัตโนมัติเมื่อเปิดเครื่อง ไปที่ StellarSupport.com เพื่อซื้อการสมัครรับบริการ

ct47125,1708278219954-81-18FEB24

ISOBUS VT



ISOBUS VT

PC28796—UN—29AUG22

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

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

การเรียกหน้าจอ ISOBUS VT

1. เลือก Menu (เมนู)
2. เลือกแท็บ Applications (แอปพลิเคชัน)
3. เลือกแอปพลิเคชัน ISOBUS VT

อุปกรณ์ ISOBUS ที่เชื่อมต่อและชุดควบคุม

หน้าจอแสดงผล G5 จะโหลดและรับส่งสัญญาณกับชุดควบคุม ISOBUS ชุดต่างๆ พร้อมกัน รายชื่อของชุดควบคุม ISOBUS ที่เชื่อมต่อทั้งหมดจะปรากฏขึ้นหลังจากที่เลือกปุ่มเมนู

เลือกชุดควบคุม ISOBUS ที่ต้องการ แล้วกดปุ่ม OK เพื่อดูยูสเซอร์อินเตอร์เฟซ

การแก้ไขปัญหา

หากอินเทอร์เฟซตัวควบคุม ISOBUS แสดงผลไม่ถูกต้อง:

- ดูชุดควบคุม ISOBUS ในส่วนแสดงสถานะและปฏิบัติตามขั้นตอนการแก้ไขปัญหาสำหรับสถานะที่ระบุไว้ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ดูตัวควบคุม ISOBUS ในแอปพลิเคชันศูนย์วินิจฉัย

หากอินเทอร์เฟซยังคงแสดงผลไม่ถูกต้อง:

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

อินเตอร์เฟซผู้ใช้จะถูกโหลดขึ้นใหม่เมื่อต่อชุดควบคุมครั้งถัดไป

โมดูลหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

สามารถเพิ่มโมดูล ISOBUS VT ไปยังหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานโดยใช้แอปพลิเคชันตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ

โมดูลจะถูกโหลดจากชุดควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วง และจะใช้ได้ก็ต่อเมื่อเชื่อมต่อชุดควบคุมเท่านั้น ประเภทของโมดูลที่ใช้ได้จะขึ้นอยู่กับบริษัทผู้ผลิตชุดควบคุม จอแสดงผลนี้สามารถแสดงผล ISOBUS VT เวอร์ชัน 4 ได้

การใช้งาน—เครื่องรับสัญญาณ StarFire

เครื่องรับสัญญาณ GPS ของ StarFire



PC28798—UN—29AUG22

เครื่องรับสัญญาณ GPS StarFire จะรับได้ทั้งตำแหน่งพิกัดบนพื้นโลกและสัญญาณแก้ไขพิกัดด้วยการเปรียบเทียบผ่านทางตัวรับเพียงชุดเดียว

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

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

สำหรับคำแนะนำในการตั้งค่าและการปรับเทียบ ดูคู่มือปฏิบัติงานของตัวรับสัญญาณ StarFire

การปรับเทียบ TCM ขั้นสูง

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

ไปยังความช่วยเหลือบนหน้าจอสำหรับวิธีใช้งานกระบวนการสอบเทียบปรับ TCM ขั้นสูง

ข้อกำหนด

- รุ่นของตัวรับสัญญาณคือ StarFire 6000 หรือใหม่กว่า
- ซอฟต์แวร์เครื่องรับสัญญาณเป็นเวอร์ชัน 4.40N (ชุดซอฟต์แวร์ 20-2) หรือใหม่กว่า
- จอแสดงผลคือจอแสดงผล G5 CommandCenter และ G5 Universal
- จอแสดงผลมีใบอนุญาตที่ถูกต้องสำหรับ AutoTrac

ไปที่เครื่องรับสัญญาณ GPS StarFire

- เลือกเมนู
- เลือกแท็บ “แอปพลิเคชัน”
- เลือกแอปพลิเคชัน StarFire

ch177nn,1728632148789-81-11OCT24

การอัปเดตซอฟต์แวร์ StarFire จากกระยะไกล

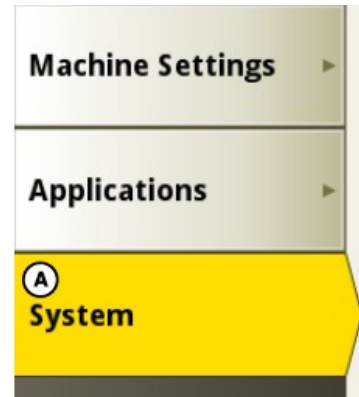
- เลือก Menu (เมนู)



Menu (เมนู)

PC28688—UN—25AUG22

- เลือกแท็บระบบ (A)



แท็บระบบ

PC28821—UN—21SEP22

A—แท็บระบบ

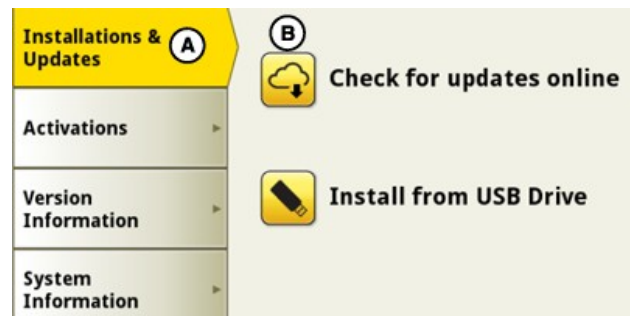
- เลือกตัวจัดการซอฟต์แวร์



ตัวจัดการซอฟต์แวร์

PC28693—UN—25AUG22

- ในแท็บการติดตั้งและการอัปเดต (A) ให้เลือกตรวจสอบการอัปเดตออนไลน์ (B)



ปุ่มตรวจสอบการอัปเดตออนไลน์

PC28822—UN—21SEP22

A—แท็บการติดตั้งและการอัปเดต
B—ปุ่มตรวจสอบการอัปเดตออนไลน์

- เลือกดูการอัปเดตของอุปกรณ์อื่น (A) จากนั้นกดถัดไป (B)



PC28823—UN—08MAY23

ปุ่มดูการอัปเดตของอุปกรณ์อื่น

A—ปุ่มดูการอัปเดตของอุปกรณ์อื่น

B—ปุ่มถัดไป

6. เลือกซอฟต์แวร์ที่จะดาวน์โหลด แล้วกดติดตั้ง



PC28824—UN—08MAY23

ติดตั้งซอฟต์แวร์

ct47125,1708279129268-81-18FEB24

การใช้งาน—การนำร่อง AutoTrac

AutoTrac



การนำร่อง

PC28717—UN—25AUG22

AutoTrac คือระบบช่วยบังคับเลี้ยว ซึ่งช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานไม่จำเป็นต้องคอยควบคุมพวงมาลัยขณะที่รถเคลื่อนที่ไปตามเส้นนำร่องที่ได้สร้างไว้ในพื้นที่ปฏิบัติงาน แต่ผู้ปฏิบัติงานยังคงจำเป็นต้องเลี้ยวรถเมื่อถึงตำแหน่งสิ้นสุดแถวปลูก เมื่อกดปุ่มทำงานต่อ AutoTrac จะเข้าควบคุมและบังคับเลี้ยวรถอีกครั้งในเส้นทางผ่านถัดจากนั้น

ข้อมูลทั่วไป

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

ผู้ใช้มีหน้าที่รับผิดชอบต่อการทำงานของรถและบังคับเลี้ยว เมื่อสิ้นสุดแต่ละแถว ระบบดังกล่าวจะไม่บังคับเลี้ยวรถเมื่อสิ้นสุดแถว

ระบบพื้นฐานของ AutoTrac ถูกออกแบบมาเพื่อใช้เป็นเครื่องมือช่วยเหลือ สำหรับใช้ทดแทนการตัดสินใจของมนุษย์ที่ผู้ควบคุมจะต้องประเมินความแม่นยำของระบบโดยรวมเพื่อให้ทราบว่าจะสามารถใช้ระบบช่วยบังคับเลี้ยวสำหรับช่วยในการทำงานในสวนใดของพื้นที่ปฏิบัติงานได้บ้าง การประเมินดังกล่าวมีความจำเป็น เนื่องจากในพื้นที่แต่ละแห่งจำเป็นต้องใช้ความแม่นยำในการทำงานที่แตกต่างกัน ขึ้นอยู่กับลักษณะงานเกษตรกรรมนั้นๆ ระบบ AutoTrac จะใช้ StarFire ซึ่งเป็นเครือข่ายแก้ไขพิกัดโดยการเปรียบเทียบสัญญาณระบุตำแหน่ง ร่วมกับการใช้ GPS ในระยะยาว ตำแหน่งอาจมีความคลาดเคลื่อนได้เล็กน้อย

หมายเหตุ : การทำซ้ำตามฤดูกาลและการใช้สัญญาณการแก้ไขเดียวกันเป็นสิ่งสำคัญเมื่อใช้ AutoTrac สำหรับงานหลายงานตลอดฤดูกาล ซึ่งรวมถึงการสร้างเส้นนำร่อง AutoTrac ระหว่างการปลูก แล้วใช้เส้นนำร่องเดียวกันนั้นสำหรับงานย่อยต่อไป เช่น การใส่ปุ๋ยข้างแถว การพ่นสารหลังพืชงอก และการเก็บเกี่ยว การใช้สัญญาณการแก้ไขเดียวกันจะช่วยให้แน่ใจถึงความแม่นยำในระหว่างการปฏิบัติงานทั้งหมด รวมถึงลดการทำงานที่ทับซ้อนกันให้เหลือน้อยที่สุดและการทำงานข้ามโดยเพิ่มประสิทธิภาพการทำงานไปพร้อมกัน

ภาพรวมของการนำร่อง AutoTrac



PC665155—UN—19MAY25

หน้าหลักการนำร่อง AutoTrac

- A—AutoTrac
- B—ระบบบังคับเลี้ยว
- C—เพลงถัดไป
- D—แถบไฟสถานะ
- E—การควบคุมแผนที่
- F—การนำร่อง
- G—เลื่อนแถว

AutoTrac (A)—ประกอบด้วยการสลับเปิด/ปิด AutoTrac และแสดงขั้นตอนปัจจุบันของ AutoTrac การเลือกขั้นตอน AutoTrac จะเปิดหน้าการวิเคราะห์ AutoTrac

Steering (B)—แสดงความไวในการบังคับเลี้ยวเป็นหมายเลขสูงสุดและรับความไวเป็นหมายเลขล่าง การเลือกระบบบังคับเลี้ยวจะเป็นการเปิดหน้าการปรับพวงมาลัย

Next Track (C)—ระบบนำร่องนำการใด AutoTrac ถัดไปถูกตั้งค่าเพื่อรับและมีการสลับ เลือกสลับเพื่อเปลี่ยนร่อนนำการใดถัดไปเป็นร่อนนำการใดถัดไปที่อยู่ในรายการนำการใด การเลือกร่อนนำการใดจะเป็นการเปิดหน้ารายการร่อนนำการใด

Lightbar (D)—ระบุระยะห่างระหว่างระยะที่เครื่องจักรอยู่นอกแถวการนำร่องไปทางซ้ายหรือขวา

Map Controls (E)—ประกอบด้วยฟังก์ชันการสลับมุมมอง ถัด ทิศทางการเคลื่อนที่ ชุมออก และชุมเข้า

Guidance (F)—แสดงร่อนนำการใดปัจจุบันและระยะห่างร่อนนำการใด การเลือกตั้งร่อนนำการใดจะเป็นการเปิดรายการร่อนนำการใด การเลือกระยะห่างร่อนนำการใดจะเป็นการเปิดหน้าระยะห่างร่อนนำการใด

Shift Track (G)—ปรับตำแหน่งของร่อนนำการใดที่ตั้งไว้ไม่ว่าจะเป็นทาง ซ้าย กลาง หรือขวาของรถ การเลือกระยะการเลื่อนจะเปิดหน้าระยะการเลื่อน

ZIDXX1X,1750076420718-81-06OCT25

การใช้งานระบบนำร่องอย่างปลอดภัย

ห้ามใช้งานระบบนำร่องบนถนน จะต้องปิดระบบนำร่องก่อนขับ

ขึ้นสู่ถนนเสมอ ห้ามพยายามเปิด (เปิดใช้งาน) ระบบนำร่องขณะที่กำลังทำการเคลื่อนย้ายบนถนน

ระบบนำร่องได้มีการออกแบบมาเพื่อช่วยเหลือผู้ปฏิบัติงานเพื่อให้สามารถทำงานในแต่ละกรณีที่เกี่ยวข้องได้อย่างมีประสิทธิภาพมากขึ้น ผู้ปฏิบัติงานต้องรับผิดชอบต่อเส้นทางและดูแลเรื่องความปลอดภัยของรถเสมอ ระบบนำร่องจะไม่ตรวจจับหรือป้องกันการชนกับสิ่งกีดขวาง รถ หรือยานพาหนะอื่นๆ โดยอัตโนมัติ

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

เพื่อป้องกันไม่ให้ผู้ปฏิบัติงานและผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียงได้รับบาดเจ็บ:

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

ch177nn,1660716404585-81-23MAY24

วิธีการนำร่อง AutoTrac

AutoTrac สามารถใช้วิธีการนำร่องหลากหลายวิธีเพื่อรองรับพื้นที่ปฏิบัติงานและการปฏิบัติงานที่แตกต่างกัน จากหน้าหลักของ AutoTrac ให้เลือกตั้งร่อนนำการไถเพื่อเปิดรายการร่อนนำการไถ จากนั้นเลือกร่อนนำการไถใหม่เพื่อเข้าถึงหน้าเลือกวิธีการนำร่อง

สำหรับขั้นตอนในการสร้างเส้นนำร่องแต่ละประเภท กรุณาดูที่วิธีใช้นี้หน้าจ่อ

วิธีการนำร่องต่อไปนี้สามารถใช้ได้:

- วิธีการแนวตรงของร่อนนำการไถ
 - วิธี A + B
 - A + วิธีเคลื่อนที่ไปยังหน้า
 - วิธี B อัตโนมัติ
 - วิธีละติจูด/ลองจิจูด
 - วิธีละติจูด/ลองจิจูด + วิธีเคลื่อนตามทิศทาง

- การเข้าถึง: A + B
- การเข้าถึง: A + ทิศทางการเคลื่อนที่
- การเข้าถึง: ละติจูด/ลองจิจูด + ทิศทางการเคลื่อนที่
- วิธีการร่อนนำการไถทางโค้ง
 - ทางโค้งปรับได้
 - เส้นโค้ง AB
- วิธีการร่อนนำการไถแบบวงกลม
 - การขับเคลื่อนเป็นวงกลม
 - ละติจูด/ลองจิจูดของวงกลม
- วิธีการขอบเขตร่อนนำการไถ
 - เติมขอบเขต

วิธีการแนวตรงของร่อนนำการไถ



แทร็กทางตรง

PC28721—UN—25AUG22

โหมดแทร็กทางตรงจะช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถขับเป็นเส้นตรงขนานกันได้ โดยใช้จอแสดงผลและเสียงเตือนเพื่อแจ้งให้ผู้ปฏิบัติงานทราบเมื่อรถกำลังจะออกนอกแทร็ก

โหมดแทร็กทางตรงช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถสร้างแทร็กทางตรงเริ่มต้นสำหรับพื้นที่ปฏิบัติงานได้โดยใช้การกำหนดค่าของตัวเลือกแทร็กที่ 0 ที่มีหลายรูปแบบ เมื่อกำหนดร่อนนำการไถที่ 0 (เส้นทางอ้างอิง) แล้ว ระบบจะสร้างรอบการเคลื่อนที่ทั้งหมดในพื้นที่ขึ้น เส้นทางผ่านแต่ละเส้นจะมีลักษณะเช่นเดียวกับเส้นทางผ่านเส้นแรก เพื่อให้แน่ใจว่าข้อผิดพลาดในการบังคับเลี้ยวจะไม่เกิดขึ้นตลอดพื้นที่ปฏิบัติงาน ทางผ่านที่ถูกสร้างขึ้นสามารถใช้ในการทำงานของการกำหนดแทร็กแบบขนานหรือ AutoTrac ได้

วิธีการกำหนดร่อนนำการไถที่ 0:

- A + B - กำหนดร่อนนำการไถที่ 0 โดยขับรถไปตามร่อนนำการไถดังกล่าว
- A + B อัตโนมัติ - กำหนดร่อนนำการไถที่ 0 โดยขับรถไปตามแนวร่อนนำการไถดังกล่าว
- A + ทิศทางในการเคลื่อนที่ - กำหนดแทร็กที่ 0 โดยขับรถไปยังตำแหน่ง A แล้วใส่ค่าทิศทางในการเคลื่อนที่ที่กำหนดไว้ล่วงหน้า
- ละติจูด/ลองจิจูด - กำหนดแทร็กที่ 0 โดยป้อนค่าละติจูดและลองจิจูดที่กำหนดไว้ล่วงหน้าสำหรับตำแหน่ง A และ B
- ละติจูด/ลองจิจูด + ทิศทางในการเคลื่อนที่ - กำหนดแทร็กที่ 0 โดยป้อนละติจูดและลองจิจูดที่กำหนดไว้ล่วงหน้าสำหรับตำแหน่ง A แล้วใส่ค่าทิศทางในการเคลื่อนที่ที่กำหนดไว้ล่วงหน้า
- การเข้าถึงของเครื่องจักร A + B - กำหนดแทร็กที่ 0 โดยขับไปตามแนวแทร็กดังกล่าว
- การเข้าถึงของเครื่องจักร A + ทิศทางในการเคลื่อนที่ - กำหนดแทร็กที่ 0 โดยขับไปยังตำแหน่ง A แล้วป้อนค่าทิศทางในการเคลื่อนที่ที่กำหนดไว้ล่วงหน้า
- ละติจูด/ลองจิจูดการเข้าถึงของเครื่องจักร + ทิศทางในการ

เคลื่อนที่ - กำหนดแทร็กที่ 0 โดยป้อนค่าละติจูดและลองจิจูดที่กำหนดไว้ล่วงหน้าสำหรับตำแหน่ง A แล้วป้อนค่าทิศทางในการเคลื่อนที่ที่กำหนดไว้ล่วงหน้า

หมายเหตุ : การกำหนดแทร็กที่ 0 สามารถทำได้ในระหว่างการทำงาน (เช่น การปลูก) แต่ปุ๋ยบางปุ๋ยจะไม่สามารถใช้ได้ระหว่างการสร้างเส้นนำร่อง

การเข้าถึงของเครื่องจักร

การเข้าถึงของเครื่องจักรคือการใช้งานแทร็กทางตรงเพื่อป้อนเส้นทางในทุ่งระหว่างทางผ่านพืชผล

ทิศทางการเคลื่อนที่

หมายเหตุ : สามารถแก้ไขทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นทางได้ในเวลาที่ใช้เส้นทางทางตรงที่ถูกสร้างขึ้นมาผ่านวิธีการแบบ A + ทิศทางการเคลื่อนที่ หรือวิธีการแบบละติจูด/ลองจิจูด + ทิศทางการเคลื่อนที่เท่านั้น

ข้อมูลทิศทางการเคลื่อนที่ชุดใหม่จะถูกเก็บบันทึกเอาไว้ในแทร็กที่มีอยู่ในแต่ละครั้งที่ค่านี้มีการเปลี่ยนแปลง หากมีการส่งออกข้อมูลไปที่ John Deere Operations Center หลังจากเปลี่ยนแปลงทิศทางการเคลื่อนที่แล้ว แทร็กที่มีการปรับเปลี่ยนจะเข้ามาแทนที่แทร็กที่เก็บบันทึกภายในศูนย์ปฏิบัติการ

วิธีการคำนวณเส้นนำร่อง

การคำนวณเส้นนำร่องเป็นวิธีการคำนวณตั้งต้นแบบฉบับของ John Deere วิธีการคำนวณเส้นนำร่องแบบอื่นๆ ได้แก่:

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

หมายเหตุ : เส้นนำร่องสามารถถ่ายโอนไปยังผู้ใช้ผู้อื่นผ่านการแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงาน หรือผ่านไฟล์ติดตั้งโดยใช้ไดรฟ์ USB หรือการถ่ายโอนข้อมูลแบบไร้สาย

หากต้องการทราบข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการสร้างแทร็กทางตรง ให้ไปยัง Help Center Onscreen (ความช่วยเหลือบนหน้าจอ) ของศูนย์ความช่วยเหลือ

ทำซ้ำแทร็ก

ทำซ้ำแทร็กจะสร้างสำเนาของแทร็กนำร่องที่ใช้งานอยู่

แทร็กที่ทำซ้ำใหม่จะมีชื่อตามค่าเริ่มต้นเป็นชื่อของแทร็กเดิมโดยเดิม (1) ต่อท้าย เลือกกล่องป้อนชื่อแทร็กเพื่อแก้ไขชื่อแทร็ก แทร็กใหม่สามารถอยู่กึ่งกลางบนเครื่องจักรหรือเลื่อนไปทางขวาหรือซ้ายได้

หากแทร็กตั้งต้นสร้างโดยการใช้วิธี A + ทิศทางในการเคลื่อนที่ หรือละติจูด/ลองจิจูด + ทิศทางในการเคลื่อนที่ ทิศทางการเคลื่อนที่ของของแทร็กใหม่สามารถแก้ไขได้โดยเลือกของรายการทิศทางการเคลื่อนที่

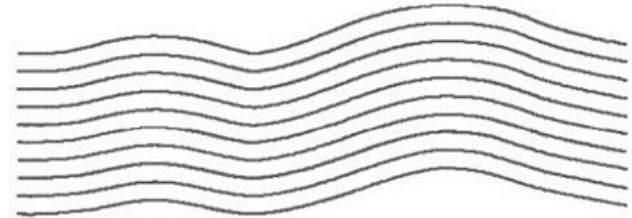
วิธีการร่อนนำการไถทางโค้ง

ทางโค้ง AB



ทางโค้ง AB

PC28723—UN—25AUG22



PC9028—UN—16APR06

โค้ง AB ช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถขับทางโค้งในทุ่งที่มีจุดสิ้นสุดสองจุด (เริ่มต้นและสิ้นสุด) ทางผ่านขนานในทิศทางการเคลื่อนที่ใด ๆ ถูกสร้างขึ้นตามแทร็กเดิมที่เคยขับ ทางผ่านแต่ละเส้นจะถูกสร้างขึ้นจากทางผ่านเดิมที่เคยขับ เพื่อให้แน่ใจว่าข้อผิดพลาดในการบังคับเลี้ยวจะไม่เกิดขึ้นซ้ำตลอดทั่วทั้งพื้นที่ปฏิบัติงาน รอบการเคลื่อนที่ที่ไม่ได้มีลักษณะเหมือนกับรอบการเคลื่อนที่เริ่มต้น ความโค้งของรอบการเคลื่อนที่ที่จะเปลี่ยนไป เพื่อลดข้อผิดพลาดระหว่างรอบการเคลื่อนที่แต่ละรอบ

หมายเหตุ : สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับการปรับระบบของคุณเพื่อให้ได้ประสิทธิภาพสูงสุด กรุณาดูที่ "การตั้งค่าแทร็กโค้ง"

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

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

หมายเหตุ : ในโหมดทางโค้ง AB จะสามารถข้ามทางผ่านได้

รอบการเคลื่อนที่ที่ไม่ได้มีลักษณะเหมือนกับรอบการเคลื่อนที่เริ่มต้น ความโค้งของรอบการเคลื่อนที่ที่จะเปลี่ยนไป เพื่อรักษาระดับความคลาดเคลื่อนระหว่างรอบการเคลื่อนที่แต่ละรอบ เมื่อผ่านไปแต่ละครั้ง ความโค้งของรอบการเคลื่อนที่จะหมุนหรือเว้าเพิ่มขึ้นตาม

หมายเหตุ : ข้อความ "Sharp Curve" (แทร็กโค้งแคบ) และ "End of Path" (สิ้นสุดเส้นทาง) อาจแสดงขึ้นเมื่ออยู่ในโหมดแทร็กโค้ง AB

แทร็กโค้ง AB จะถูกสร้างขึ้นโดยมีแนวเส้นตรงต่อขยายยาว 91 ม. (300 ฟุต) จากตำแหน่งสิ้นสุดเส้นทางจริงที่บันทึกไว้ ส่วน

ขยายของเส้นขยายก่อนและหลังบันทึกไว้เพื่อจัดเรียงเครื่องหรือทำเส้นทางต่อ

เมื่อเลือก "เปลี่ยนแทร็ก" แทร็กปัจจุบันจะได้รับการปรับและจะมีการสร้างทางผ่านห้าทางผ่านบนแต่ละฝั่งของแทร็ก สามารถใช้แทร็กโค้ง AB หลังจากสร้างแทร็กแรกขึ้นแล้ว แทร็กเพิ่มเติมจะสร้างขึ้นระหว่างการทำงาน ใช้ปุ่มเลื่อนแทร็กไปทางซ้ายหรือทางขวาเพื่อเลื่อนและวางแทร็กโค้ง AB ขึ้นใหม่

ดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการสร้างแทร็กโค้ง AB

ทำซ้ำแทร็ก

ทำซ้ำแทร็กจะสร้างสำเนาของแทร็กนำร่องที่ใช้ทำงานอยู่

แทร็กที่ทำซ้ำใหม่จะมีชื่อตามค่าเริ่มต้นเป็นชื่อของแทร็กเดิมโดยเติม (1) ต่อท้าย เลือกกล่องป้อนชื่อแทร็กเพื่อแก้ไขชื่อแทร็ก แทร็กใหม่สามารถอยู่กึ่งกลางบนเครื่องจักรหรือเลื่อนไปทางขวาหรือซ้ายได้

การนำร่องในแทร็กโค้ง AB

แทร็กที่ใกล้ที่สุดจะถูกเน้นด้วยเส้นหนาสีขาว

หมายเลขแทร็กจะแสดงขึ้นที่ใต้ตัวแสดงความแม่นยำของเส้นทาง และระบบจะปรับข้อมูลดังกล่าวโดยอัตโนมัติเมื่อขับเข้าสู่แทร็กใหม่ หมายเลขร่องนำการไถจะบอกจำนวนเส้นที่อยู่ห่างจากร่องนำการไถ และทิศทางจากร่องนำการไถ 0 ทิศทางของร่องนำการไถจะแสดงตามทิศทางจากร่องนำการไถ 0 (เหนือ ใต้ ตะวันออก หรือตะวันตก) หมายเลขแทร็กจะเปลี่ยนแปลงขณะที่รถอยู่ที่ตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างสองแทร็ก

ตัวแสดงความแม่นยำของเส้นทางจะแสดงระยะทางที่รถอยู่ห่างจากแทร็ก ระยะทางที่รถอยู่ห่างจากแทร็กจะแสดงระยะห่างจากแทร็กที่ใกล้ที่สุดถึงรถ ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะเพิ่มขึ้นจนกระทั่งรถเคลื่อนที่ถึงตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างแทร็กสองเส้น หลังจากถึงตำแหน่งกึ่งกลางแล้ว ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะลดลงเมื่อรถเคลื่อนที่เข้าหาแทร็กที่อยู่ถัดไป

เส้นโค้งปรับได้



การค้นหาเส้นโค้งปรับได้

PC702238—UN—05FEB26

หมายเหตุ : สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูที่การปรับประสิทธิภาพของระบบให้เหมาะสม (ดูที่การตั้งค่าร่องนำการไถทางโค้งในส่วนนี้)

แทร็กโค้งแบบปรับได้ช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถบันทึกเส้นทางโค้งที่เคยขับด้วยตนเองได้ หลังจากที่ยืนยันการขับตามทางโค้งที่เคยขับไว้ครั้งแรกและกลับรถ เส้นทางที่เดินรถจะปรากฏขึ้นและผู้ปฏิบัติงานจะสามารถใช้ Parallel Tracking หรือเปิดใช้งาน AutoTrac ได้

หลังจากบันทึกการเคลื่อนที่เริ่มต้น รอบการเคลื่อนที่เพิ่มเติมแต่ละเส้นจะถูกสร้างขึ้นจากทางผ่านที่เคยขับก่อนหน้านี้ เพื่อให้แน่ใจว่าข้อผิดพลาดในการบังคับเลี้ยวจะไม่เกิดขึ้นซ้ำตลอดทั่วทั้งพื้นที่งาน

เมื่อเลือกเส้นโค้งปรับได้ ไอคอนจะปรากฏที่มุมขวาบนของ

หน้าจอ การเลือกไอคอนนี้จะทำให้ผู้ใช้สามารถเปิด/ปิดเส้นโค้งที่มีอยู่ได้

หมายเหตุ : การข้ามรอบการเคลื่อนที่ (Skip Pass) ช่วยให้ผู้ควบคุมสามารถข้ามร่องนำการไถที่อยู่ถัดจากร่องนำการไถปัจจุบันได้ ไม่สามารถใช้งานการข้ามรอบการเคลื่อนที่ในการบันทึกร่องนำการไถโค้งแบบปรับได้

ทางผ่านที่สร้างขึ้นจะไม่ได้เหมือนกันทุกประการกับทางผ่านเดิม ความโค้งของทางผ่านจะเปลี่ยนไปเพื่อรักษาระดับความแม่นยำของทางผ่านสู่ทางผ่าน เมื่อจำเป็น ผู้ปฏิบัติงานสามารถเปลี่ยนเส้นทางที่เป็นทางโค้งได้ทุกตำแหน่งในพื้นที่งาน เพียงบังคับเลี้ยวรถให้ออกนอกเส้นทางที่เกิดขึ้นซ้ำ

หมายเหตุ : อาจมีการแสดงข้อความ "โค้งหักศอก" และ "สิ้นสุดเส้นทาง" เมื่ออยู่ในโหมดแทร็กโค้งแบบปรับได้

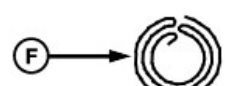
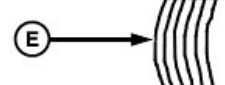
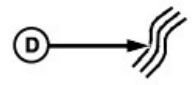
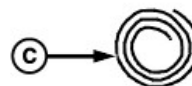
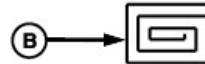
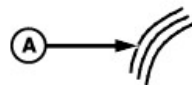
ผู้ปฏิบัติงานสามารถขับได้ทั้งด้วยตนเองในเส้นทางร่องที่สร้างขึ้นโดยใช้ Parallel Tracking หรือเปิดใช้งาน AutoTrac เมื่อบันทึกทางผ่านครั้งแรกและเส้นทางที่เกิดขึ้นซ้ำปรากฏขึ้น

หากเซชันการบันทึกทางโค้งหยุดทำงาน เส้นทางนั้นจะไม่ประมาณการหน้าเครื่องจักร ผู้ปฏิบัติงานสามารถใช้ AutoTrac กับเส้นทางนี้ให้ใช้งานได้จากเซชันการบันทึกก่อนหน้านี้ การสิ้นสุดเซชันการบันทึกจะบันทึกส่วนทางโค้งที่บันทึกไว้ทั้งหมดภายในเซชันเป็นแทร็กเดียว

หมายเหตุ : ไม่แนะนำให้ใช้ฟังก์ชันเลือกร่องนำการไถเมื่อใช้ร่องนำการไถโค้งแบบปรับได้ เมื่ออยู่ในโหมดร่องนำการไถโค้งแบบปรับได้ การเลือกร่องนำการไถจะไม่ช่วยขจัดความคลาดเคลื่อนของ GPS

คุณสามารถเพิ่มส่วนทางโค้งเพิ่มเติมลงในร่องนำการไถโค้งแบบปรับได้ที่มีอยู่เมื่อแก้ไขร่องนำการไถนำร่อง

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการสร้างร่องนำการไถโค้งแบบปรับได้ โปรดใช้ไปที่ส่วนช่วยเหลือบนหน้าจอของศูนย์ช่วยเหลือ



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

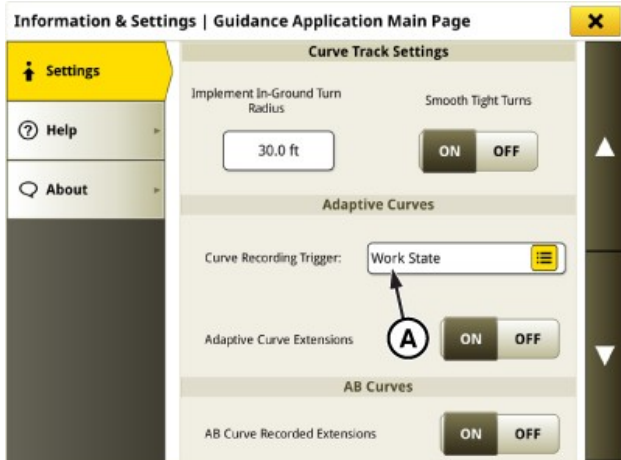
PC9032—UN—17APR06

โหมดร่องนำการไถโค้งแบบปรับได้ช่วยให้ผู้ควบคุมสามารถขับโดยมีการนำร่องในพื้นที่ปฏิบัติงานได้หลายรูปแบบ

- โค้งอย่างง่าย

- โค้งรูปตัว S
- กรอบ
- ลู
- เกลียว
- วงกลม

สามารถเพิ่มส่วนขยายเส้นลงในร่องนำการไถโค้งแบบปรับได้ที่มีอยู่ นี่เป็นส่วนขยายชั่วคราว (90 ม.) ที่แสดงขึ้นมาเมื่ออยู่ใกล้กับเส้น ไม่จำเป็นต้องบันทึก



PC676265—UN—26JUN25

ส่วนต่อขยายเส้นโค้งปรับได้

การนำร่องในแทร็กแนวโค้งแบบปรับได้

สำคัญ : เมื่อจำเป็นต้องทำงานในเส้นทางเดิมซ้ำอย่างแม่นยำโดยใช้ข้อมูลแทร็กโค้งแบบปรับได้ที่บันทึกไว้ จำเป็นต้องสร้างข้อมูลแทร็กเริ่มต้นและรอบการเคลื่อนที่ย่อยในพื้นที่ปฏิบัติงานด้วยความแม่นยำของ StarFire RTK สถานีฐาน RTK ควรทำงานในโหมดสถานีพิกัดสัมบูรณ์

หมายเหตุ : ระยะห่างระหว่างแทร็กสำหรับแทร็กทางโค้งปรับได้มีค่าคงที่ หากใช้ความกว้างของอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ต่างกันขณะกลับไปในพื้นที่ปฏิบัติงาน จะต้องบันทึกข้อมูลใหม่

แทร็กที่ใกล้ที่สุดจะถูกเน้นด้วยเส้นหนาสีขาว ตัวแสดงความแม่นยำของเส้นทางจะแสดงระยะทางที่รถอยู่ห่างจากแทร็ก ระยะทางที่รถอยู่ห่างจากแทร็กจะแสดงระยะห่างจากแทร็กที่ใกล้ที่สุดถึงรถ ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะเพิ่มขึ้นจนกระทั่งรถเคลื่อนที่ถึงตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างแทร็กสองเส้น หลังจากถึงตำแหน่งกึ่งกลางแล้ว ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะลดลงเมื่อรถเคลื่อนที่เข้าหาแทร็กที่อยู่ถัดไป

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

วิธีการร่องนำการไถแบบวงกลม



แทร็กวงกลม

PC28726—UN—30AUG22

แทร็กวงกลมจะช่วยให้ผู้ควบคุมสามารถสร้างเส้นนำร่องวงกลมร่วมศูนย์กลางได้ แทร็กดังกล่าวได้รับการออกแบบมาเพื่อใช้ในพื้นที่ปฏิบัติงานที่มีระบบจ่ายน้ำเป็นวงกลมรอบจุดศูนย์กลาง

แทร็กวงกลมจะยึดพิกัดละติจูดและลองจิจูดที่ศูนย์กลางของแกนเป็นหลัก เส้นนำร่องร่วมศูนย์กลางจะถูกสร้างขึ้นโดยยึดระยะห่างระหว่างแทร็กจากศูนย์กลางจุดหมุนออกไป 1.6 กม. (1 ไมล์)

แทร็กวงกลมออกแบบมาสำหรับการควบคุมศูนย์กลางจุดหมุนบนพื้นดินที่มีความลาดเอียงน้อยกว่า 2% เนื่องจากแทร็กวงกลมสร้างระยะห่างเป็นวงกลมบนพื้นราบ ระยะห่างเส้นนำร่องและแทร็กระบบจ่ายน้ำจึงไม่ตรงกัน เนื่องจากแทร็กอยู่ห่างออกไปจากระบบจ่ายน้ำในสภาพลาดเอียง ระยะห่างนี้เป็นผลมาจากความแตกต่างระหว่างระยะการเคลื่อนที่บนพื้นที่ลาดชันและพื้นที่ราบ ความแตกต่างนี้จะเพิ่มขึ้นตามความลาดเอียงที่เพิ่มขึ้น

ใช้การเลื่อนแทร็กเพื่อเลื่อนแทร็กเข้าหรือออกจากจุดศูนย์กลางตามแนวรัศมี การเลื่อนแทร็กจะไม่เลื่อนจุดศูนย์กลาง การเลื่อนแทร็กจะช่วยให้ผู้ใช้สามารถปรับความกว้างของอุปกรณ์ต่อพ่วงได้หลากหลายตามความยาวของเสาจ่ายน้ำที่แตกต่างกัน หรือเพื่อยืดหรือหดส่วนจ่ายน้ำ ถ้ามีการเพิ่มขอบแทร็กวงกลม การแก้ไขหรือการลบการเลื่อนแทร็กนั้นจะถูกลบออก การใช้การเลื่อนแทร็กกับขอบจะทำให้อุปกรณ์ต่อพ่วงไม่ตรงแนวกับขอบ



ระยะถึงจุดศูนย์กลาง

PC20395—UN—08DEC14

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

คุณสามารถสร้างแทร็กวงกลมได้สองวิธี:

ละติจูด/ลองจิจูดของวงกลม



ละติจูด/ลองจิจูดของวงกลม

PC28727—UN—25AUG22

- ถ้าทราบพิกัดละติจูดและลองจิจูดที่ศูนย์กลางของแกน ให้ระบุตำแหน่งเพื่อสร้างแทร็กวงกลม

การข้ามเป็นวงกลม



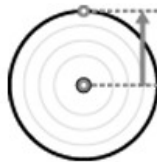
การข้ามเป็นวงกลม

PC28726—UN—30AUG22

- พิกัดละติจูดและลองจิจูดที่ศูนย์กลางของแกนจะคำนวณจากเส้นทางที่ขับ เส้นนำร่องวงกลมร่วมศูนย์กลางจะถูกสร้างขึ้นจากระยะพิกัด
- ขอแนะนำให้ขับเป็นวงกลมจนครบรอบเพื่อให้สามารถคำนวณศูนย์กลางวงกลมได้อย่างถูกต้อง การข้ามเป็นวงกลมมากกว่าหนึ่งรอบไม่ได้ช่วยเพิ่มความแม่นยำในการคำนวณ

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการสร้างแทร็กวงกลม กรุณาใช้ฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอของศูนย์ความช่วยเหลือ

ขอบแทร็กวงกลม



PC17399—UN—08DEC14

หมายเหตุ : ขอบแทร็กวงกลมสามารถใช้บนจอแสดงผลรุ่นที่ 4 และ G5 ได้เพียงอย่างเดียว ไม่สามารถใช้ข้อมูลขอบบนจอแสดงผล GreenStar 3 ได้

ขอบแทร็กวงกลมหมายถึงขอบด้านนอกของระบบจ่ายน้ำ ขอบดังกล่าวจะปรากฏเป็นเส้นสีส้มบนแผนที่นำร่อง

การสร้างขอบแทร็กวงกลมจะช่วยให้สามารถสร้างเส้นนำร่องจากขอบได้ มิฉะนั้นเส้นนำร่องจะถูกสร้างจากศูนย์กลางจุดหมุน

หมายเหตุ : ระยะห่างระหว่างแทร็กและความกว้างในการทำงานต้องเท่ากันเพื่อให้ปลายของอุปกรณ์ต่อพ่วงพอดีกับขอบ

เมื่อสร้างเส้นนำร่องแล้ว ขอบจะเป็นจุดอ้างอิงแทนจุดศูนย์กลางของวงกลม ซึ่งจะมีประโยชน์ในกรณีที่ใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงที่มีระยะห่างระหว่างแทร็กต่างกันในพื้นที่ปฏิบัติงานเดียวกัน เพียงป้อนระยะห่างระหว่างแทร็กใหม่ ระบบก็จะปรับเส้นนำร่องโดยเริ่มจากขอบ เส้นนำร่องจะถูกสร้างขึ้นโดยยึดขอบเป็นหลักโดยใช้ระยะห่างระหว่างแทร็กและการเลื่อน ถ้ามีการลบขอบออก เส้นนำร่องจะถูกสร้างจากด้านนอกของศูนย์กลาง

การนำร่องในแทร็กวงกลม

เมื่อใช้แทร็กวงกลม ไม่จำเป็นต้องขับตามแทร็กเรียงตามลำดับ แทร็กที่ใกล้ที่สุดจะถูกเน้นด้วยเส้นหนาสีขาว

หมายเลขแทร็กจะแสดงขึ้นที่ได้นั้แสดงความสะดวกแม่นยำของเส้นทาง และระบบจะปรับข้อมูลดังกล่าวโดยอัตโนมัติเมื่อขับเข้าสู่แทร็กใหม่ หมายเลขร่องนำการไถจะบอกจำนวนเส้นที่อยู่ห่างจากร่องนำการไถ และทิศทางจากร่องนำการไถ 0 ทิศทางของร่องนำการไถจะแสดงตามทิศทางร่องนำการไถ 0 (เหนือ ใต้ ตะวันออก หรือตะวันตก) หมายเลขแทร็กจะเปลี่ยนแปลงขณะที่รถอยู่ที่ตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างสองแทร็ก

ตัวแสดงความสะดวกแม่นยำของเส้นทางจะแสดงระยะทางที่รถอยู่ห่างจากแทร็ก ระยะทางที่รถอยู่ห่างจากแทร็กจะแสดงระยะห่างจากแทร็กที่ใกล้ที่สุดถึงรถ ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะเพิ่มขึ้นจนกระทั่งรถเคลื่อนที่ถึงตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างแทร็กสองเส้น หลังจากถึงตำแหน่งกึ่งกลางแล้ว ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะลดลงเมื่อรถเคลื่อนที่เข้าหาแทร็กที่อยู่ถัดไป

วิธีการขอบเขตร่องนำการไถ



แทร็กเดิมขอบเขต

PC28728—UN—25AUG22

ขอบเขตแทร็กเดิมจะสร้างเส้นนำทางจากขนาดของขอบนอกและระยะแทร็ก

หมายเหตุ : แทร็กเดิมขอบเขตจะไม่ใช้การชดเชยความลาดเอียง หากปฏิบัติงานในทางลาดเอียง แนะนำให้ใช้เส้นโค้งปรับตัว

หน้าจอแสดงผลสร้างเส้นนำร่องได้สามเส้น ขึ้นอยู่กับรูปร่างขอบเขตและระยะห่างระหว่างแทร็ก โดยเส้นนำร่องหนึ่งอยู่นอกขอบเขตและเส้นนำร่องสองเส้นอยู่ภายในขอบเขต แทร็กขอบเขตเพิ่มเติมจะถูกสร้างขึ้นเมื่อเครื่องจักรเคลื่อนย้ายเข้าไปในพื้นที่ปฏิบัติงาน ระบบจะเพิ่มแนวเส้นตรงต่อขยายยาว 15 ม. (50 ฟุต) เข้าไปที่ปลายเส้นทางของขอบแปลงแต่ละเส้น

หมายเหตุ : เมื่อเลือกเปลี่ยนแทร็ก แทร็กทั้งหมดจะได้รับการปรับและสร้างใหม่

แทร็กเดิมเป็นเส้นตรง

เลือกปุ่ม บันทึกรถเดิม เพื่อสร้างเส้นนำร่องโดยใช้ การเดิมเส้นตรง รอบพื้นที่ปฏิบัติงานทั้งหมดภายในขอบเขต แทร็กเดิมเป็นเส้นตรงจะใช้วิธี A + B ของแทร็กตรงเพื่อสร้างเส้นนำร่องเมื่อใช้ Section Control ขอแนะนำให้คุณขับผ่านแทร็กเดิมขอบเขตให้สมบูรณ์ก่อนใช้บันทึกการเดิม

ไม่สามารถส่งออกแทร็กเดิมขอบเขตไปยังหน้าจอแสดงผลอื่นได้ หากต้องการแทร็กเดิมขอบเขตบนหน้าจอแสดงผลอื่น สามารถสร้างแทร็กเดียวโดยใช้ขอบเขตนอกเดียวกัน

การนำทางด้วยแทร็กเดิมขอบเขต

แทร็กที่ใกล้ที่สุดจะถูกเน้นด้วยเส้นหนาสีขาว

หมายเลขแทร็กจะแสดงขึ้นที่ได้นั้แสดงความสะดวกแม่นยำของเส้นทาง และระบบจะปรับข้อมูลดังกล่าวโดยอัตโนมัติเมื่อขับเข้าสู่แทร็กใหม่ หมายเลขแทร็กจะบอกจำนวนเส้นที่อยู่ห่างออกไปและทิศทางจากแทร็ก 0 ทิศทางของร่องนำการไถจะแสดงตามทิศ

จากระบบนำร่องไถ 0 (เหนือ ใต้ ตะวันออก หรือตะวันตก) หมายเลขแทร็กจะเปลี่ยนแปลงขณะที่รถอยู่ที่ตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างสองแทร็ก

ตัวแสดงความแม่นยำของเส้นทางจะแสดงระยะทางที่รถอยู่ห่างจากแทร็ก ค่าความคลาดเคลื่อนจะแสดงระยะจากแทร็กที่ใกล้ที่สุดถึงรถ ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะเพิ่มขึ้นจนกระทั่งรถเคลื่อนที่ถึงตำแหน่งกึ่งกลางระหว่างแทร็กสองเส้น หลังจากถึงตำแหน่งกลางแล้ว ตัวเลขความคลาดเคลื่อนจะลดลงเมื่อรถเคลื่อนที่เข้าหาแทร็กที่อยู่ถัดไป

ZIDXX1X,1749537808095-81-12FEB26

AutoPath

AutoPath ใช้ข้อมูลแถวหรือขอบเขตเพื่อสร้างเส้นทางนำร่องสำหรับการทำงานในพื้นที่ปฏิบัติงานต่อมา AutoPath ช่วยลดการทำงานแบบคาดเดาและอินพุตของผู้ปฏิบัติงานที่จำเป็นเพื่อให้เส้นทางผ่านพื้นที่ปฏิบัติงานได้อย่างแม่นยำ เส้นทาง AutoPath ลดเวลาในการตั้งค่า ลดการคาดเดาแถวปลูกที่ผิดพลาดและลดความเสียหายจากการตั้งค่าการนำร่องที่ไม่ถูกต้อง

ก่อนใช้เส้นทางนำร่อง AutoPath ให้นำเข้าข้อมูลเส้นทาง AutoPath จาก John Deere Operations Center ข้อมูลเส้นทาง AutoPath จะรวมอยู่ในไฟล์ติดตั้ง หากไม่มีแหล่งข้อมูลอยู่ คุณสามารถสร้างเส้นทางนำร่อง AutoPath ได้โดยใช้ขอบเขตสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดู "แก้ไข AutoPath" ในฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอ

ข้อกำหนดเฉพาะสำหรับเครื่องจักร:

AutoPath สามารถทำงานร่วมกับเครื่องจักรต่อไปนี้ที่ติดตั้งระบบ AutoTrac ของ John Deere หรือ Reichardt Green Fit:

หมายเหตุ : เพื่อประสิทธิภาพสูงสุด ให้ใช้ AutoTrac RowSense ร่วมกับ AutoPath

- รถแทรกเตอร์
- เครื่องพ่นสาร
- เครื่องเกี่ยวนา
- รถตัดหญ้า

หมายเหตุ : เอกสาร AutoPath จะไม่สามารถใช้งานได้เมื่อเปิดใช้งานโหมดการบันทึกข้อมูล ISOBUS ในการตั้งค่างาน

AutoPath (แถว)

AutoPath (แถว) ใช้แหล่งที่มาของการปฏิบัติงานในบันทึกระยะเยื้องข้างของเครื่องจักร และระยะห่างระหว่างแทร็กเพื่อสร้างเส้นทางนำร่องสำหรับการปฏิบัติงานในภายหลังในพื้นที่ปฏิบัติงานนั้นๆ AutoPath (แถว) ช่วยลดการทำงานแบบคาดเดาและอินพุตของผู้ปฏิบัติงานที่จำเป็นเพื่อให้เส้นทางผ่านพืชลำต้นยืนได้อย่างแม่นยำ เส้นทาง AutoPath ลดเวลาในการตั้งค่าลดการคาดเดาแถวปลูกที่ผิดพลาดและลดความเสียหายจากการตั้งค่าการนำร่องที่ไม่ถูกต้อง

ข้อกำหนดของการปฏิบัติงานต้นทางสำหรับ AutoPath (แถว):

หมายเหตุ : ความแม่นยำของเส้นทาง AutoPath ขึ้นอยู่กับความถูกต้องของข้อมูลการทำงานต้นทาง เมื่อกำลังบันทึกแหล่งที่มาของการปฏิบัติงานอยู่ แนะนำให้ใช้การนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ใช้งานอยู่หรือการนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วงของ AutoTrac

แหล่งที่มาของการปฏิบัติงานคือการปฏิบัติงานที่ได้บันทึกไว้สำหรับการใช้สร้างเส้นทาง AutoPath การปฏิบัติงานที่มีแหล่งที่มาเข้ากันได้คือการไถ การปลูก และการใช้งานผลิตภัณฑ์

หมายเหตุ : ต้องบันทึกการปฏิบัติงานต้นทางด้วยตัวรับสัญญาณของอุปกรณ์ต่อพ่วง

หากแหล่งที่มาของการปฏิบัติงานไม่มีข้อมูลแถว การปฏิบัติงานใดๆ ที่ตามมาในพื้นที่นั้น เช่น การปลูก การใช้ผลิตภัณฑ์ หรือการเก็บเกี่ยว จำเป็นต้องมีแถวที่กำหนดไว้เป็นระเบียบเพื่อให้ AutoPath เพื่อสร้างเส้นทางนำร่อง

ข้อมูลแหล่งที่มาของการปฏิบัติงานที่ส่งไปยัง John Deere Operations Center จะต้องบันทึกด้วย:

- ตัวรับสัญญาณ StarFire ที่ใช้สัญญาณที่ระดับ SF3 หรือมากกว่าบนทั้งเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วง

หมายเหตุ : จำเป็นต้องใช้เครื่องรับสัญญาณ StarFire ที่ใช้สัญญาณ SF-RTK หรือมากกว่าเพื่อรองรับการปลูกต้นอ้อยและการเก็บเกี่ยวข้าวในหลายฤดูกาล

หมายเหตุ : ตรวจสอบว่ามีการปรับเทียบ TCM กับตัวรับสัญญาณทุกเครื่อง (เครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วง)

หมายเหตุ : สามารถใช้สัญญาณร่วมเพื่อบันทึกข้อมูลได้

- จอแสดงผล G5 หรือ G5^{Plus} Universal

อุปกรณ์ต่อพ่วงที่ใช้ได้กับ AutoPath (แถว):

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

ข้อกำหนดการใช้งานของ AutoPath (แถว)

- ไฟล์การตั้งค่าจากศูนย์ปฏิบัติการ John Deere มีข้อมูล AutoPath

- จอแสดงผล G5 Universal ต้องมีใบอนุญาตที่ถูกต้องสำหรับ AutoPath
- เครื่องจักรมีตัวรับสัญญาณ StarFire ที่ใช้สัญญาณระดับ SF3 หรือสูงกว่า

หมายเหตุ : เพื่อประสิทธิภาพการทำงานสูงสุด ให้ใช้สัญญาณระดับเดียวกับที่ใช้สำหรับบันทึกแหล่งที่มาของการปฏิบัติงาน

- เครื่องจักรติดตั้งระบบ AutoTrac ของ John Deere หรือ Reichardt Green Fit
- ชนิดพืชต้องปลูกในแถว และขอแนะนำให้ใช้แหล่งข้อมูลล่าสุดเพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด

การสร้าง AutoPath (แถว)

หมายเหตุ : ไฟล์ AutoPath ไม่สามารถส่งออกจากหน้าจอแสดงผลได้

หมายเหตุ : สามารถปรับเปลี่ยนไฟล์ AutoPath ที่นำเข้าไปยังจอแสดงผลได้ แต่การเปลี่ยนแปลงจะไม่ซิงค์กับ John Deere Operations Center

เมื่อติดตั้งเครื่องจักรเข้าไปในพื้นที่ปฏิบัติงานที่มีไฟล์การทำงานต้นทางที่เกี่ยวข้อง เส้น AutoPath ที่ปรับให้เหมาะสมสำหรับเส้นทางน้อยจะถูกสร้างขึ้นโดยอัตโนมัติ จากนั้นสามารถแก้ไขแทร็ก AutoPath ปัจจุบันได้จากหน้าเลือกแทร็กนำร่อง เลือกปุ่มวิธีที่ใช้เพื่อเลือกวิธีในการสร้างทางผ่าน AutoPath (แถว) มีตัวเลือกการสร้างแทร็กต่อไปนี้:

- เลือกปรับให้เหมาะสมที่สุด เพื่อให้การเคลื่อนที่ทั้งหมดครอบคลุมพื้นที่โดยใช้ทางผ่านต่างๆ น้อยที่สุดเท่าที่จะเป็นไปได้

หมายเหตุ : ถ้าความกว้างในการดำเนินงานปัจจุบันแคบกว่าความกว้างในการดำเนินงานของแหล่งดำเนินงาน ตัวเลือกที่จะไปยังทางผ่านการดำเนินการตามแหล่งที่มาจะเป็นสีเทาโดยอัตโนมัติ

- เลือกติดตามทางผ่านการดำเนินการตามแหล่งที่มาเพื่อใช้เฉพาะทางผ่านที่สอดคล้องกับทางผ่านของแหล่งที่มาของการปฏิบัติงาน การติดตามเส้นทางการทำงานต้นทางจะลดการบิดตัวดินแต่อาจส่งผลให้เกิดการทับซ้อนของพื้นที่ความครอบคลุม



PC613046—UN—20FEB24

ช่องทำเครื่องหมายค่าเริ่มต้น

ตัวเลือกเริ่มต้นคือ ปรับให้เหมาะสมสำหรับจำนวนครั้งที่จะผ่านน้อยที่สุด หากต้องการเปลี่ยนค่าเริ่มต้นเป็น ติดตามเส้นทางการทำงานต้นทาง ให้เลือกปุ่มที่ต้องเลือกเพียงปุ่มเดียวแล้วเลือกกล่องทำเครื่องหมายค่าเริ่มต้นเพื่อใช้วิธีการนี้ ขั้นตอนนี้จะช่วยให้แน่ใจว่าวิธีการสร้างยังคงเหมือนเดิมในทุกพื้นที่ปฏิบัติงาน

เส้น AutoPath (แถว) เริ่มต้นที่ 20 เมตร (66 ฟุต) หลังจากสิ้นสุดแถวปลูก สามารถเปลี่ยนส่วนขยายเส้นได้ในการตั้งค่าขั้น

สูง AutoPath (แถว) สามารถเชื่อมต่อเส้นข้ามช่องว่างได้ถึง 50 ม. (164 ฟุต) เช่น ข้ามทางน้ำ

หมายเหตุ : ส่วนขยายเส้นจะเป็น "ปิด" ตามค่าเริ่มต้นหากแพลตฟอร์มที่ตรวจพบเป็นรถตัดอ้อย

หมายเหตุ : สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการตั้งค่าขั้นสูงโปรดดูวิธีใช้บนหน้าจอ

AutoPath (ขอบเขต)

หมายเหตุ : ไฟล์ AutoPath ไม่สามารถส่งออกจากหน้าจอแสดงผลได้

AutoPath (ขอบเขต) จะใช้ข้อมูลขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงานเพื่อสร้างเส้นนำร่อง AutoPath (ขอบเขต) จำเป็นต้องมีข้อมูลขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงานที่ถูกต้องในการสร้างทางผ่าน วิธีนี้เหมาะสำหรับรถที่ใช้ในงานในแถวที่ไม่ใช่ต้นพืชและปลูกต้นพืชแถวใหม่

การสร้าง AutoPath (ขอบเขต):

เมื่อเครื่องจักรลากเข้าไปในพื้นที่ปฏิบัติงานที่ไม่มีไฟล์การทำงานต้นทางที่เกี่ยวข้อง แต่มีขอบเขตที่กำหนดไว้ AutoPath (ขอบเขต) จะสร้างเส้นทางผ่านตามเงื่อนไขต่อไปนี้:

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

หมายเหตุ : หากมีไฟล์ปฏิบัติงานต้นทาง AutoPath (แถว) จะสร้างเส้นทางผ่านจากข้อมูลการปฏิบัติงานต้นทาง

หากมีการข้ามการแจ้งเตือนเริ่มต้นสำหรับการจัดวางขอบเขต AutoPath (ขอบเขต) สามารถสร้างขึ้นได้ทุกครั้งโดยใช้ การตั้งค่าร่อนนำการไถเพื่อเลือกชื่อ AutoPath และเลือกแผนขอบเขตที่มีอยู่หรือสร้างแผนใหม่เมื่อทำการแก้ไขชื่อ AutoPath

AutoPath (ขอบเขต) มีวิธีการสร้างแทร็กดังต่อไปนี้:

- เลือกมุมทิศทางการเคลื่อนที่เพื่อสร้างแทร็กในมุมที่ต้องการ
- เลือก Align (จัดตำแหน่ง) เพื่อสร้างแทร็กที่ขนานกับขอบเขต
- เลือกจากแทร็กที่มีอยู่เพื่อสร้างแทร็กตรงที่ขนานกับเส้นนำร่องที่มีอยู่

การจัดแนวกับพีเอเจอร์ขอบเขตช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถสร้างชุดร่อนนำการไถตรงที่ตรงกับส่วนที่กำหนดของขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงานได้อย่างง่ายดาย จอแสดงผลเริ่มต้นเป็นขอบเขตที่ยาวที่สุดของขอบเขต แต่สามารถเลือกขอบใดก็ได้

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

หมายเหตุ : สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการตั้งค่าขั้นสูง โปรดดูที่วิธีใช้บนหน้าจอ

สร้างหัวแปลง:

เมื่อมีการกำหนดหัวแปลงใน AutoPath - ขอบเขต พื้นที่ปฏิบัติงาน และขอบเขตควรระบุว่าหัวแปลงถูกกำหนดไว้ที่อื่น และนำผู้ใช้โดยตรงไปยังค่าข้อกำหนดของหัวแปลง AP

หากต้องการสร้างหัวแปลง ให้ปฏิบัติตามขั้นตอนที่กำหนด:

1. ไปที่การแก้ไข Autopath
2. เลือกแหล่งที่มาของหัวแปลง Autopath



PC676263—UN—17JUN25

แหล่งที่มาของหัวแปลง

A—AutoPath

3. คลิกที่ทางผ่านเครื่องจักรเพื่อตั้งจำนวนของเส้นทางผ่าน
4. คลิกที่ "ตกลง" เพื่อดำเนินการให้เสร็จสมบูรณ์

รายละเอียดแทร็ก:



PC676267—UN—24JUN25

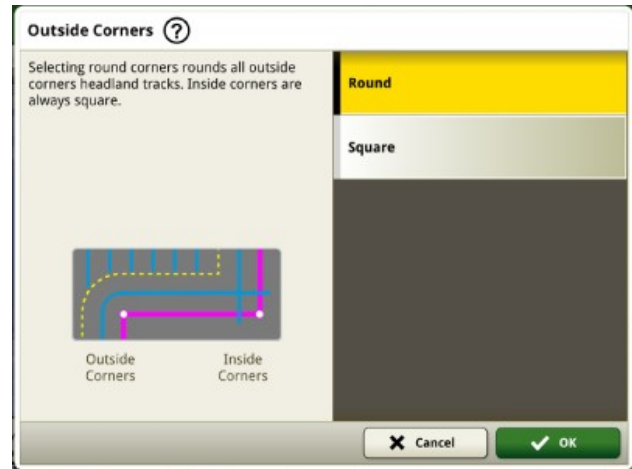
หน้ารายละเอียดเส้นทาง

A—แถบรายละเอียดเส้นทาง

แท็บ รายละเอียดแทร็ก จะแสดงข้อมูลพื้นที่ปฏิบัติงาน ทิศทาง และขอบเขต และหัวแปลงของแทร็กที่เลือก

หมายเหตุ : ไม่จำเป็นต้องใช้ข้อมูลขอบเขตและหัวแปลงเมื่อสร้าง AutoPath จากแถว

การกำหนดค่าประเภทมุมภายนอกจะมีตัวเลือกในการเลือกระหว่างสี่เหลี่ยมจัตุรัสหรือมุมด้านนอกแบบวงกลม



PC676266—UN—24JUN25

มุมด้านนอก

หน้าต่างแสดงตัวอย่างจะแสดงตัวอย่างของ AutoPath ที่สร้างขึ้น สามารถแก้ไขทิศทางการเคลื่อนที่ได้โดยการเลือกช่องสำหรับใส่ข้อมูลและปรับค่าตามค่าที่กำหนด

คุณสามารถเปลี่ยนวิธีการสร้าง AutoPath ได้จากแท็บ รายละเอียดแทร็ก โดยเลือกปุ่มแก้ไขถัดจากชื่อวิธีการ

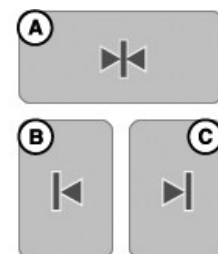
หมายเหตุ : ดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

สามารถใช้การตั้งค่าการมองเห็นแทร็กเพื่อเลือกรายการที่จะแสดงในมุมมองแผนที่ สามารถเปลี่ยนมุมมองแผนที่ระหว่างแทร็ก แทร็กพื้นที่ปฏิบัติงาน และแทร็กหัวแปลงทั้งหมดได้ มุมมองเริ่มต้นคือ แสดงแทร็กทั้งหมด

หมายเหตุ : การตั้งค่าการมองเห็นเส้นทางจะไม่พร้อมใช้งานเมื่อใช้ AutoPath (แถว)

ZIDXK1X,1751352575676-81-29SEP25

เลื่อนแทร็ก



PC16665—UN—18MAR13

A—เลื่อนแทร็กเข้าตรงกลาง
B—Shift Track Left

C—Shift Track Right

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

หมายเหตุ : ความคลาดเคลื่อนนั้นย่อมพบได้ในระบบ GPS ที่ใช้ดาวเทียมและการแก้ไขพิกัดโดยการเปรียบเทียบสัญญาณระบุตำแหน่ง

เมื่อใช้การแก้ไขพิกัดโดยการเปรียบเทียบสัญญาณระบุตำแหน่งแบบ SF1, SF2 หรือ SF3 (หรือเมื่อใช้ RTK ในโหมดสำรวจแบบเร็ว) แทร็กอาจคลาดเคลื่อนเมื่อเวลาผ่านไปหรือเมื่อปิดและเปิดระบบ คุณสามารถใช้การแทร็กเพื่อชดเชยความคลาดเคลื่อนของ GPS ได้

การแทร็กจะเลื่อนแทร็กที่ 0 และเส้นนำร่องทั้งหมดที่เกี่ยวข้องกับแทร็กดังกล่าว เส้นนำร่องจะถูกเลื่อนไปทางขวาหรือซ้ายตามระยะทางที่กำหนดไว้ นอกจากนี้ผู้ปฏิบัติงานยังสามารถจัดให้เส้นนำร่องอยู่กึ่งกลางของร่องได้ด้วย

เมื่อต้องการจัดเส้นให้อยู่กึ่งกลางของตำแหน่งร่องในปัจจุบัน ให้เลือก สํารวจฐานอย่างรวดเร็ว ตรงกลาง (A) เมื่อต้องการเลื่อนไปทางซ้าย ให้เลือก สํารวจฐานอย่างรวดเร็ว ด้านซ้าย (B) เมื่อต้องการเลื่อนไปทางขวา ให้เลือก สํารวจฐานอย่างรวดเร็ว ด้านขวา (C)

หมายเหตุ : ค่าตั้งต้นของการเลื่อนแทร็กหลักคือ "ON" (ใช้งาน)

การเลื่อนแทร็กจะปิดการทำงานขณะที่การบันทึกส่วนโค้งแบบปรับได้กำลังทำงาน

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

ไม่แนะนำให้ใช้การเลื่อนแทร็กพร้อมกับโค้งแบบปรับได้ การเลื่อนจะพิจารณาทิศทางการเคลื่อนที่ไปตามแทร็กในปัจจุบัน ไม่ใช่รูปร่างของทั้งแทร็ก การเลื่อนแทร็กอาจเป็นสาเหตุให้บางส่วนของแทร็กดังกล่าวเลื่อนเข้าหาหรือเลื่อนออกจากระยะการเลื่อนที่ต้องการได้

หมายเหตุ : ไม่สามารถใช้การเลื่อนร่องนำการไถตรงกลางได้เมื่อมีการใช้การตรวจจับแถวสำหรับเส้นทางโค้ง AB และร่องนำการไถของขอบแปลง

สามารถเลื่อนแทร็กได้เมื่อใช้โค้ง AB (ดูที่การเลื่อนโค้ง AB)

คุณสามารถมองเห็นการเลื่อนโดยรวมได้เมื่อทำการแก้ไขเส้นนำร่องของแทร็กทางตรงหรือแทร็กแบบวงกลมเท่านั้น การล้างการเลื่อนจะสามารถใช้ได้กับทุกแทร็ก

การเลื่อนเส้นนำร่องที่แทรกกัน

หากต้องการแทรกการเลื่อนเส้นนำร่อง:

1. เลื่อนเส้นนำร่องที่เปิดใช้งานอยู่
2. เปิดรายชื่อแทร็กนำทาง
3. เลือกปุ่มแทรก เพื่อแทรกเส้นที่เปิดใช้งานและการเลื่อนเส้นกับกลุ่มงาน

หากต้องการรับการเลื่อนเส้นนำร่อง:

หมายเหตุ : เส้นนำร่องที่เปิดใช้งานอยู่จะถูกเลื่อนโดยผู้ปฏิบัติงานรายอื่น การแจ้งเตือนการเลื่อนจะไม่แสดงจนกว่าเส้นที่เปิดใช้งานจะถูกเลือกอีกครั้ง

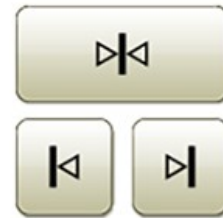
1. เลือกเส้นนำร่องอื่น
2. เลือกเส้นนำร่องก่อนหน้าอีกครั้ง

การเลื่อนเส้นนำร่องเดี่ยว

หมายเหตุ : สามารถเปลี่ยนเส้นนำร่องทางเดียวได้แค่กับแทร็กทางตรงและแทร็กโค้ง AB เท่านั้น

AutoTrac ยังคงทำงานหากมีการเปลี่ยนเส้นนำร่องเดี่ยว

หมายเหตุ : การเปลี่ยนเส้นนำร่องทางเดียวสามารถใช้เพื่อเลื่อนแทร็กขึ้น 30% ของระยะห่างแทร็กสำหรับแทร็กทางตรงและแทร็กโค้ง AB 40% เท่านั้น



ปุ่มเปลี่ยนเส้นนำร่องทางเดียว

PC28718—UN—25AUG22

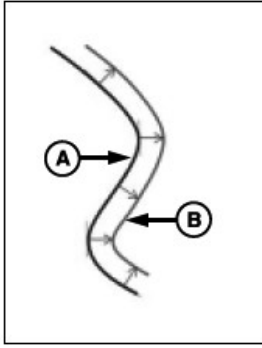
- A—เลื่อนแทร็กเข้าตรงกลาง
- B—Shift Track Left
- C—Shift Track Right

การเลื่อนเส้นนำร่องเดี่ยวเป็นการปรับเส้นนำร่องซ้ายหรือขวาโดยไม่กระทบกับตำแหน่งหรือรูปร่างของแทร็กที่อยู่รอบ ๆ ในตอนท้ายของการเลี้ยวหรือเมื่อแทร็กใหม่ถูกเลือก การเลื่อนร่องนำจะถูกรีเซ็ตกลับเป็นศูนย์

คุณสามารถเพิ่มโมดูลการเลื่อนเส้นนำร่องเดี่ยวนี้ในหน้าการทำงานได้โดยใช้แอปพลิเคชัน Layout Manager

การเลื่อนเส้นโค้ง AB

จอแสดงผล G5 จะแสดงเส้นโค้ง AB โดยใช้ระบบที่แตกต่างกันไปจากวิธีนำร่องแบบอื่นๆ เส้นโค้ง AB จะใช้การเลื่อนในแนวรัศมีแทนที่จะใช้การเลื่อนทางตรงหรือการเลื่อนด้านข้าง การเลื่อนในแนวรัศมีจะสนับสนุนการเคลื่อนไหวกตามทิศทางที่ตั้งจากกับระนาบสัมผัสของส่วนโค้งที่แต่ละจุดของแทร็ก แต่ละจุดบนส่วนโค้งจะถูกเลื่อนไปในขณะที่ดำเนินการสร้างใหม่ รูปร่างและหน้าตาของส่วนโค้งจะเปลี่ยนไปขณะทำการเลื่อน



ตัวอย่างการเคลื่อนเส้นโค้ง AB

PC27479—UN—06SEP19

A—ทางโค้ง AB
B—ทางโค้ง AB ใหม่

เมื่อมีการเคลื่อนเส้นโค้ง AB (A) เส้นโค้ง AB ใหม่ (B) ก็จะถูกเคลื่อนในแนวรัศมี ณ ตำแหน่งที่ทำการเคลื่อน ระบบจะทำการเคลื่อนในแนวรัศมีโดยอัตโนมัติตามแนวเส้น การเว้นช่องว่างระหว่างแทร็กและทิศทางการของเส้นโค้ง AB ใหม่จะอ้างอิงจากเส้นโค้ง AB เดิม

หมายเหตุ : ทางผ่านใหม่ทุกเส้นจะได้รับการแต่งเส้นโค้ง การแต่งอาจทำให้เกิดช่องว่างขนาดเล็กในการครอบคลุม สามารถปิดการแต่งส่วนของเส้นได้ในการตั้งค่าการนำร่องได้ หากจำเป็น

การนำเข้าและส่งออกการเปลี่ยนเส้นโค้ง AB

เมื่อคุณนำเข้าเส้นโค้ง AB ที่ได้รับการเคลื่อนจากจอแสดงผล GreenStar 3 2630 ระบบจะนำเข้าเส้นที่เคลื่อนด้วย หากมีการเปลี่ยนแปลงขนาดหรือการจัดวาง ระบบจะไม่สร้างเส้นโค้ง AB ขึ้นใหม่จากการเปลี่ยนแปลงเหล่านั้น เพื่อปรับตามการเปลี่ยนแปลงดังกล่าว คุณจะต้องสร้างเส้นโค้ง AB โดยใช้เส้นโค้ง AB เส้นเดิมเท่านั้น

การเคลื่อนในแนวรัศมีจากจอแสดงผล G5 ไม่สามารถใช้กับจอแสดงผลประเภทอื่นได้

เส้นโค้ง AB ที่ส่งออกไปยังจอแสดงผล GreenStar 2, จอแสดงผล GreenStar 3, หรือ ของ John Deere Operations Center จะยังคงค่าการเคลื่อนในแนวรัศมีไว้เมื่อนำเข้ากลับมายังจอแสดงผล G5 ได้ก็ต่อเมื่อไม่มีการแก้ไขเส้นโค้ง AB ในจอแสดงผลประเภทอื่น

หมายเหตุ : จอแสดงผลรุ่นที่ 4 ไม่รองรับการนำเข้าการเคลื่อน

ct47125,1705346976821-81-29SEP25

การแจ้งเตือนการแก้ไขความกว้างของการทำงาน

เปิดใช้การแจ้งเตือนการแก้ไขความกว้างของการทำงานเพื่อรับการแจ้งเตือนทุกครั้งที่มีการแก้ไขความกว้างของการทำงาน of เครื่องจักรหรืออุปกรณ์ต่อพ่วง

ct47125,1708279572721-81-18FEB24

เส้นแตรม

เส้นแตรมเป็นเส้นนำร่องที่ไฮไลต์ด้วยสีต่างๆ เพื่อเตือนผู้ควบคุมเครื่องให้ดำเนินการในทางผ่านนั้น เช่น เส้นแตรมเตือนผู้ควบคุมเครื่องให้ปิดส่วนเครื่องปลูกด้วยตนเองได้ จะได้ไม่วางเมล็ดพันธุ์ในทางที่กำหนดไว้ เส้นทางที่กำหนดไว้เหล่านี้ใช้สำหรับแถววงล้อในระหว่างช่วงฤดูเพาะปลูกได้ เพื่อทำให้เมล็ดพันธุ์บดอัดน้อยลงและพืชผลเสียหายน้อยลงในส่วนที่เหลือของทุ่ง

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับเส้นแตรม กรุณาใช้ฟังก์ชันความช่วยเหลือบนหน้าจอ

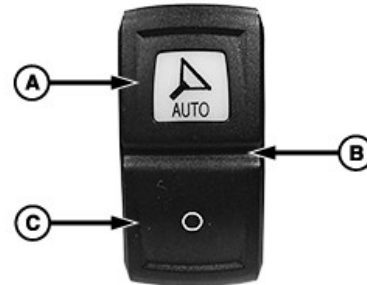
ct47125,1708279572586-81-18FEB24

Shared Signal (สัญญาณร่วม)

สัญญาณร่วมจะใช้สัญญาณแก้ไขของเครื่องจักรเพื่อแชร์สัญญาณกับตัวรับสัญญาณของอุปกรณ์และเครื่องจักรอื่นๆ เมื่อมีการใช้งาน Machine Sync (การเชื่อมต่อข้อมูลรถ) โดยตัวรับที่มีสัญญาณแก้ไขแม่นยำที่สุดจะต้องติดตั้งบนเครื่องจักร

ct47125,1708279572455-81-18FEB24

สลับเส้นทางและสลับกลับมาทำงานต่อ



PC20494—UN—19AUG19

สลับเส้นทางและสลับกลับมาทำงานต่อ

A—ตำแหน่งดำเนินการต่อ
B—ตำแหน่งเปิด
C—ตำแหน่งปิด

ที่สวิตช์เส้นทางและดำเนินการต่อ ให้เลือก:

- ตำแหน่งดำเนินการทำงาน (A) – สวิตช์เลือกอยู่ฝั่ง AUTO
- ตำแหน่งเปิด (B) – สวิตช์เลือกอยู่ตรงกลาง
- ตำแหน่งปิด (C) – สวิตช์เลือกอยู่ฝั่งที่เปิด

ct47125,1708279572310-81-18FEB24

ระยะห่างระหว่างแทร็ก

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

ระยะห่างระหว่างแทร็กจะใช้ในแอปพลิเคชันนำร่องเพื่อกำหนดว่ารอบการเคลื่อนที่แต่ละรอบจะอยู่ห่างจากรอบก่อนหน้านี้เป็นระยะทางเท่าใด Track Spacing (ระยะห่างระหว่างแทร็ก) จะคล้ายกับ Working Width (ความกว้างของส่วนที่ใช้ทำงาน) แต่จะใช้ Track Spacing (ระยะห่างระหว่างแทร็ก) เพื่อกำหนดทางเพียงอย่างเดียว และทั้งสองค่าจะไม่เกี่ยวข้องกัน

ในการรักษาความกว้างของแถวระหว่างทางผ่าน ให้ตั้งค่าระยะห่างระหว่างแทร็กให้เท่ากับกับความกว้างของส่วนที่ใช้งาน เพื่อให้แน่ใจว่าจะมีส่วนคาบเกี่ยวกันเล็กน้อยในการไถหรือพ่นสเปรย์ หรือเพื่อเพื่อความคลาดเคลื่อนของ GPS ให้กำหนดค่าให้ระยะห่างระหว่างแทร็กน้อยกว่าความกว้างของส่วนที่ใช้งาน

ct47125,1708279572181-81-18FEB24

กลุ่มแทร็ก

กลุ่มแทร็กเป็นกลุ่มของเส้นนำร่องที่ผู้ปฏิบัติการสร้าง กลุ่มแทร็กจะอนุญาตให้ผู้ปฏิบัติการสามารถเปลี่ยนระหว่างเส้นนำร่องที่แตกต่างกันได้อย่างรวดเร็ว

สร้างชุดแทร็ก

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

เลือกชุดแทร็ก

1. เลือกปุ่มชุดแทร็กหรือเลือกหน้ารันโมดูลแทร็กต่อไป
2. เลือกกลุ่มแทร็กจากหน้ารายการแทร็กการนำร่อง

หมายเหตุ : การนำเส้นทางออกจากกลุ่มแทร็กจะไม่ทำให้เส้นทางถูกลบออกจากจอแสดงผล การลบกลุ่มแทร็กจะไม่ลบเส้นทางในกลุ่มแทร็กออกจากจอแสดงผล

สามารถดูข้อมูลเพิ่มเติมได้จากไฟล์ฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอ

ct47125,1708279572049-81-18FEB24

สลับแทร็ก



PC17412—UN—15JUL13

การสลับแทร็กช่วยให้ผู้ควบคุมสลับเส้นทางได้อย่างง่ายดาย การสลับแทร็กสามารถใช้ได้โดยการสร้างชุดแทร็ก (กลุ่มเส้นนำร่อง) หรือใช้ชุดแทร็กส่วนกลาง (เส้นนำร่องทุกเส้นที่ปรากฏบนจอแสดงผล) เมื่อเลือกแล้ว การสลับแทร็กจะเปลี่ยนแทร็กนำร่องตามลำดับของเส้นนำร่องในกลุ่มแทร็ก

สลับไปยังแทร็กถัดไป

หมายเหตุ : ปุ่มสลับแทร็กจะเปลี่ยนเป็นสีเทาเมื่อไม่ได้เลือกแทร็ก

เมื่อต้องการเลือกแทร็กสำหรับการนำร่องถัดไป ให้ใช้หนึ่งในวิธีต่อไปนี้:

- เลือกปุ่มสลับในโมดูลแทร็กถัดไป

- เลือก "Swap Track" ในแถบคำสั่งลัด

ct47125,1708279571907-81-18FEB24

การเลือกแทร็กนำร่อง

เมื่อเปิดใช้งานการเลือกแทร็กนำร่องแล้ว จอแสดงผลจะเลือกแทร็กนำร่องโดยอัตโนมัติทุกครั้งที่มีการเลือกลูกคำ ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติงาน หากมีพื้นที่ปฏิบัติงานที่เกี่ยวข้องกับแทร็กหลายทาง ระบบจะเลือกแทร็กแรกสุดในรายชื่อแทร็กนำร่องให้เป็นแทร็กที่ทำงานอยู่

หมายเหตุ : แทร็กที่ทำงานอยู่จะไม่เปลี่ยนเป็นแทร็กอื่นหากผู้ขับรถเลือกพื้นที่ปฏิบัติการแห่งใหม่ในขณะที่ AutoTrac เปิดใช้งานอยู่

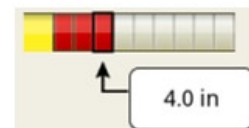
หากพื้นที่ปฏิบัติการที่เลือกมาไม่มีแทร็กนำร่องเกี่ยวข้องด้วย หรือหากผู้ขับรถยกเลิกการเลือกลูกคำ ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติการ ชื่อของแทร็กจะเปลี่ยนเป็น "---" เพื่อบ่งชี้ว่าไม่มีแทร็กที่ทำงานอยู่ หากต้องการเลือกแทร็กนำร่อง ให้เลือก ตั้งแทร็กในหน้าหลักของแอปพลิเคชันนำร่อง หรือเลือกลูกคำ ฟาร์ม และพื้นที่ปฏิบัติการในแอปพลิเคชันพื้นที่ปฏิบัติการ

หมายเหตุ : ค่าเริ่มต้นจะกำหนดให้การเลือกแทร็กนำร่องเปิดใช้งานอยู่แล้ว การรีเซ็ตข้อมูลจากโรงงานหรือการตั้งโปรแกรมซอฟต์แวร์ใหม่จะคืนสภาพฟิเจอร์นี้ให้กลับเป็นการตั้งค่าเริ่มต้นใหม่

ct47125,1708279571781-81-18FEB24

การตั้งค่าแถบไฟสถานะ

หมายเหตุ : แถบไฟสถานะจะเรียกอีกอย่างหนึ่งว่า ตัวแสดงความแม่นยำของเส้นทาง



ความละเอียดของแถบไฟสถานะ

PC28719—UN—25AUG22

ความละเอียด — ใช้สำหรับตั้งค่าระยะการเคลื่อนที่ออกนอกเส้นทางเท่ากับหนึ่งระดับของแถบไฟสถานะ

แสดงทิศทางบังคับไปตามเส้นทาง — เมื่อเลือกตัวเลือกนี้ ไฟที่ด้านซ้ายของแถบไฟสถานะจะสว่าง หมายความว่าเครื่องจักรนั้นจำเป็นต้องเลี้ยวไปทางซ้ายเพื่อขนานไปกับเส้นทางสำหรับการนำร่อง

แสดงทิศทางออกนอกเส้นทาง — เมื่อเลือกตัวเลือกนี้ ไฟที่ด้านซ้ายของแถบไฟสถานะจะสว่าง หมายความว่าเครื่องจักรนั้นจำเป็นต้องเลี้ยวรถไปทางขวาเพื่อขนานไปกับเส้นทางสำหรับการนำร่อง

แถบไฟนำทางอุปกรณ์ต่อพ่วงแบบทางอ้อม



A—แถบไฟสถานะเครื่องจักร
B—แถบไฟสถานะต่อพ่วง

เมื่อใช้งานการนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วงแบบทางอ้อม จอแสดงผลจะแสดงแถบไฟสถานะที่สองเพิ่มขึ้นมา

แถบไฟสถานะเครื่องจักร (A) — แสดงระยะที่เครื่องจักรอยู่นอกแทร็กนำร่องไปทางขวาหรือซ้าย

แถบไฟสถานะอุปกรณ์ต่อพ่วง (B) — แสดงระยะที่ศูนย์กลางการหมุนของอุปกรณ์ต่อพ่วงอยู่นอกแทร็กนำร่องไปทางขวาหรือทางซ้าย

PC671879—UN—24JUN25

ZIDXK1X,1750077355275-81-16JUN25

รายละเอียดแผนที่ AutoPath

เลือกรายละเอียดแผนที่ AutoPath เพื่อดูข้อมูลแถวและเส้นทางที่ผ่านการปฏิบัติงานต้นทาง รายละเอียดแผนที่ AutoPath จะทำให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถดูว่า AutoPath ได้วางแผนการนำร่องผ่านพื้นที่อย่างไร

เลือกปุ่มแถวเพื่อซ่อนหรือแสดงข้อมูลแถว

เลือกต้นทางของเส้นทางปฏิบัติงานเพื่อที่จะซ่อนหรือแสดงเส้นทางที่สร้างจากต้นทางของการปฏิบัติงาน

เลือกช่องทำเครื่องหมาย "ทิศทางต้นทาง" เพื่อซ่อนหรือแสดงลูกศรทิศทาง เมื่อเปิดใช้งาน ลูกศรบอกทิศทางจะแสดงทิศทางการเคลื่อนที่ของเส้นทางต้นทาง

ct47125,1708279571499-81-18FEB24

แผนภูมิวงกลมแสดงสถานะของ AutoTrac

ไอคอน AutoTrac จะมีสถานะสี่ระดับ ซึ่งจะแสดงด้วยตัวแสดงสถานะรูปวงกลมของ AutoTrac:

1. ติดตั้งแล้ว



ติดตั้งแล้ว

PC28729—UN—25AUG22

ได้ติดตั้งชุดควบคุมระบบบังคับเลี้ยวและอุปกรณ์อื่นๆ ทั้งหมดที่จำเป็นต่อการใช้งานไว้แล้ว

- ตรวจสอบชุดควบคุมระบบบังคับเลี้ยว

- ตรวจสอบใบอนุญาต AutoTrac

หมายเหตุ : หากมีการรองรับ ต้องใช้การรักษาความปลอดภัยตัวควบคุมการบังคับเลี้ยว

2. กำหนดค่าแล้ว



กำหนดค่าแล้ว

PC28730—UN—29AUG22

มีการกำหนด Tracking Mode และมีการกำหนด Track 0 ที่ถูกต้องแล้ว เลือกระดับสัญญาณ StarFire ที่ถูกต้องสำหรับ AutoTrac แล้ว สภาพการทำงานของรถต้องเป็นไปตามเงื่อนไขต่อไปนี้:

- ระบบนำร่องจะถูกเปิดใช้งาน
- มีการกำหนดแทร็ก 0
- ตรวจสอบสัญญาณ GPS ที่ใช้ได้
- ชุดควบคุมระบบบังคับเลี้ยวไม่มีความผิดปกติที่ยังไม่ได้รับการแก้ไข
- มีข้อความ TCM ที่ถูกต้อง
- รถอยู่ในเกียร์ที่เหมาะสม

หมายเหตุ : AutoTrac จะอยู่ใน "1 Pie" เมื่อมีการใช้งานโหมดสวน เนื่องจากการนำร่อง AutoTrac ไม่รองรับโหมดสวนซึ่งกำหนดโดยใบอนุญาต SF ที่ควบคุมการเข้าถึงฟีเจอร์โหมดสวนเป็นสัญญาณที่ไม่ถูกต้องสำหรับ AutoTrac

หมายเหตุ : หากสัญญาณ GPS ไม่ถูกต้อง โปรดดูข้อมูลเพิ่มเติมที่ StarFire OM หรือ TM

3. เปิดใช้งานแล้ว



เปิดใช้งานแล้ว

PC28731—UN—25AUG22

กดปุ่มเปิด/ปิด AutoTrac เงื่อนไขทั้งหมดเหมาะสมต่อการทำงานของ AutoTrac และระบบพร้อมใช้งาน

- เลือกปุ่มเปิด/ปิดการบังคับเลี้ยวเพื่อเปิด "บังคับเลี้ยว"

4. ใช้งาน



ใช้งาน

PC28732—UN—25AUG22

กดปุ่ม "Resume" (ทำงานต่อ) และ AutoTrac กำลังควบคุมรถ

- กดสวิตช์ดำเนินการเครื่องจักรต่อเพื่อใช้งานระบบ AutoTrac
- ความเร็วอยู่ภายในช่วงที่ถูกต้อง
- ทิศทางการเคลื่อนที่/มุมของรถอยู่ภายในช่วงที่เหมาะสมของร่องนำการไถ
- รถอยู่ใน 40% ของความกว้างร่องนำการไถ
- เปิดใช้สวิตช์กลับมาทำงานต่อแล้ว

รหัสหยุดทำงานล่าสุด: ระบุว่าทำไม AutoTrac หยุดการทำงาน หรือจะไม่ทำงาน รหัสหยุดทำงานจะแสดงขึ้นในกรอบใหม่ทางด้านบนของหน้าจอ

ZIDKX1X,1749541393875-81-10OCT25

การกำหนดแทร็กสำหรับการนำร่อง



PC28720—UN—25AUG22

A—ปุ่มกำหนดแทร็ก
B—เพิ่มแทร็กสำหรับการนำร่อง
C—กรอง/เรียงลำดับแทร็กสำหรับการนำร่อง

1. เลือก "SET TRACK" (กำหนดแทร็ก) ในหน้าจอการนำร่องหลัก
2. ในรายการแทร็กสำหรับการนำร่อง ให้เลือกเส้นนำร่องที่มีอยู่ หรือสร้างเส้นนำร่องใหม่

สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับการสร้างแทร็กสำหรับการนำร่อง โปรดใช้ฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอของศูนย์ความช่วยเหลือ

ct47125,1708279571183-81-23MAY24

- สร้างแทร็กสำหรับการนำทางแล้ว สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับการสร้างแทร็กการนำร่อง ดูที่ "สร้างแทร็กการนำร่อง" ในส่วนนี้
- เลือกระดับสัญญาณ StarFire ที่ถูกต้องสำหรับ AutoTrac แล้ว (SF1, SF2, SF3 หรือ RTK) และได้รับสัญญาณ GPS ที่ถูกต้อง
- AutoTrac ได้รับสัญญาณ GPS ที่ถูกต้อง รวมถึง SF1, SF2, SF3 หรือ RTK
- ชุดควบคุมการบังคับเลี้ยวต้องไม่มีข้อบกพร่อง

หมายเหตุ : รถและรุ่นซอฟต์แวร์ของชุดควบคุมระบบบังคับเลี้ยวจะเป็นสิ่งที่กำหนดความเร็วต่ำสุดและสูงสุดที่สามารถใช้ได้

หากต้องการเปิดใช้ AutoTrac ให้เลือกปุ่ม ON/OFF การบังคับเลี้ยวในหน้าหลักแอปพลิเคชันการนำร่อง AutoTrac หรือโดยการเลือกปุ่มลัด AutoTrac ในหน้าแรก ปุ่มเหล่านี้จะปิดการใช้งาน AutoTrac หากเลือกอีกครั้ง

ct47125,1708279571041-81-18FEB24

ใช้งาน AutoTrac

⚠️ ระวัง : ระวังอุบัติเหตุหรือได้รับบาดเจ็บ ในขณะที่ AutoTrac ทำงานอยู่ผู้ปฏิบัติงานมีหน้าที่รับผิดชอบในการบังคับเลี้ยวที่จุดสิ้นสุดของเส้นทางและการหลีกเลี่ยงการชน

ห้ามพยายามเปิด (เปิดใช้งาน) ระบบ AutoTrac ขณะที่กำลังทำการเคลื่อนย้ายบนถนน

1. เลือกปุ่มเปิด/ปิดการบังคับเลี้ยวเพื่อเปิดหรือปิดการบังคับเลี้ยว
2. ขับเครื่องจักรไปบนแทร็กแล้วเส้นนำทางไฮไลต์จะปรากฏขึ้นหน้าไอคอนเครื่องจักร
3. เปิดการทำงานของ AutoTrac ด้วยตนเองเมื่อต้องการใช้ระบบช่วยบังคับเลี้ยว โดยกดสวิตช์ดำเนินการต่อ

ct47125,1708279570911-81-18FEB24

การเปิดใช้งาน AutoTrac



การเปิด/ปิดการบังคับเลี้ยว

PC28733—UN—30AUG22

A—เปิดการบังคับเลี้ยว
B—ปิดการบังคับเลี้ยว

เพื่อให้ AutoTrac ทำงานได้ สภาพการทำงานต้องเป็นไปตามเงื่อนไขต่อไปนี้:

- รถต้องมีชุดควบคุมระบบบังคับเลี้ยวที่สามารถใช้ร่วมกับ AutoTrac ได้
- ใบอนุญาตที่ถูกต้องซึ่งรวม AutoTrac

สวิตช์ดำเนินการต่อ



ไอคอน AutoTrac

PC20427—UN—28JUL16

A—สวิตช์ดำเนินการต่อ

หมายเหตุ : ตำแหน่งของสวิตช์ดำเนินการต่อจะแตกต่างกันไปตามประเภทและรุ่นของเครื่องจักร หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับสวิตช์ดำเนินการต่อ โปรดดูคู่มือเครื่องจักร

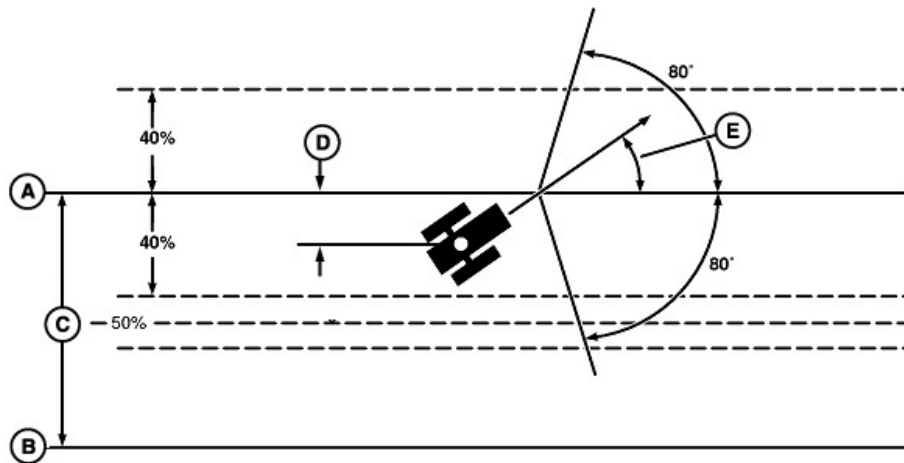
กดสวิตช์ดำเนินการต่อเพื่อเปลี่ยนสถานะ AutoTrac จาก "เปิดใช้งานแล้ว" เป็น "ใช้งานอยู่"

ct47125,1708279570776-81-18FEB24

PC28734—UN—29AUG22

ตัวอย่างสวิตช์ดำเนินการต่อ

เปิดใช้งาน AutoTrac อีกครั้งในทางผ่านถัดไป



การกำหนดแทรก

PC8866—UN—02NOV05

A—แทรก 0

B—แทรก 1 ทางทิศใต้

C—ระยะห่างระหว่างแทรก

D—ความผิดพลาดด้านข้าง

E—ความคลาดเคลื่อนของทิศทางการเคลื่อนที่ในแทรก

เมื่อถึงจุดสิ้นสุดของแถวผู้ปฏิบัติงานจะต้องหันเครื่องไปสู่ทางผ่านถัดไป การหมุนพวงมาลัย AutoTrac จะถูกปลด

AutoTrac จะสามารถทำงานได้อีกครั้งเมื่อกดสวิตช์ดำเนินการต่อ ถ้าสภาพต่างๆ เป็นไปตามเงื่อนไขต่อไปนี้:

หมายเหตุ : ชุดควบคุมการบังคับเลี้ยวกำหนดความเร็วสูงสุดเมื่อเครื่องใช้ AutoTrac

การหมดเวลาการถอยหลังขึ้นอยู่กับเครื่องจักร หลังจากหมดเวลาถอยหลัง เครื่องจักรจะต้องเข้าเกียร์เดินหน้าก่อนที่จะถอยหลังอีกครั้ง

- ความเร็วในการเคลื่อนที่ไปข้างหน้าต่ำกว่า 30 กม./ชม. (18.6 ไมล์/ชม.)
- ความเร็วในการถอยหลังต่ำกว่า 10 กม./ชม. (6 ไมล์/ชม.)
- ทิศทางการเคลื่อนที่ของรถอยู่ภายใน 80° ของแทรกที่ต้องการ

- รถอยู่ในระยะ 40% ของระยะห่างระหว่างแทร็ก
- ผู้ควบคุมนั่งอยู่บนที่นั่ง
- TCM เปิดอยู่

หมายเหตุ : หมายเลขแทร็กจะแสดงบนแผนที่ที่ตำแหน่งครึ่งหนึ่งของระยะห่างระหว่างแทร็กสำหรับการนำร่องสองแทร็ก

ct47125,1708279570643-81-09DEC25

ความเร็วต่ำสุดและสูงสุด

เครื่องยนต์และรุ่นซอฟต์แวร์ของชุดควบคุมการบังคับเลี้ยวเป็นตัวกำหนดความเร็วต่ำสุดและสูงสุด

หมายเหตุ : ในเครื่องจักรบางเครื่อง AutoTrac สามารถทำงานที่ความเร็วต่ำสุด 0.1 กิโลเมตรต่อชั่วโมง (0.06 ไมล์ต่อชั่วโมง) ดูคู่มือการใช้งานเครื่องจักรสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

ขีดจำกัดความเร็วในการเดินทาง

AutoTrac แบบผสมการทำงาน		
เครื่องจักร	ขีดจำกัดความเร็วสูงในการเดินทาง	ขีดจำกัดความเร็วต่ำในการเดินทาง
รถแทรกเตอร์ที่ใช้ในงานปลูกพืชแถวและรถแทรกเตอร์ดินตะขาม 6R, 7R และ 8R	ล้อ: 36 กม./ชม. (22.4 ไมล์ต่อชั่วโมง) ดินตะขาม: 31 กม./ชม. (19.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)
รถแทรกเตอร์แบบต่อพ่วง	31 กม./ชม. (19.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)	1 กม./ชม. (0.6 ไมล์ต่อชั่วโมง) MST: 1.5 กม./ชม. (0.9 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องพ่นสาร	40 กม./ชม. (24.8 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเกี่ยวกวาด	22 กม./ชม. (13.7 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเก็บเกี่ยวพืชชนิดขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	22 กม./ชม. (13.7 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องตัดหญ้าแบบขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	28 กม./ชม. (17.4 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเก็บเกี่ยวฝ้าย	15 กม./ชม. (9.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)
Gator (XUV 845E, XUV 845M, XUV 845R)	30 กม./ชม. (18.6 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)

AutoTrac Universal 300 และชุดควบคุม AutoTrac 300		
เครื่องจักร	ขีดจำกัดความเร็วสูงในการเดินทาง	ขีดจำกัดความเร็วต่ำในการเดินทาง
เครื่องเกี่ยวกวาด	25 กม./ชม. (15.5 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเก็บเกี่ยวพืชชนิดขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	25 กม./ชม. (15.5 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องตัดหญ้าแบบขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	25 กม./ชม. (15.5 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเก็บเกี่ยวฝ้าย	25 กม./ชม. (15.5 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)

AutoTrac Universal 200		
เครื่องจักร	ขีดจำกัดความเร็วสูงในการเดินทาง	ขีดจำกัดความเร็วต่ำในการเดินทาง
รถแทรกเตอร์ที่ใช้ในงานปลูกพืชแถวและรถแทรกเตอร์ล้อสายพาน	30 กม./ชม. (18.6 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)
รถแทรกเตอร์แบบต่อพ่วง	30 กม./ชม. (18.6 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.8 กม./ชม. (0.5 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องพ่นสาร	37 กม./ชม. (23.0 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.8 กม./ชม. (0.5 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเกี่ยวกวาด	25 กม./ชม. (15.5 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.8 กม./ชม. (0.5 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเก็บเกี่ยวพืชชนิดขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	25 กม./ชม. (15.5 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.8 กม./ชม. (0.5 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องตัดหญ้าแบบขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	25 กม./ชม. (15.5 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.8 กม./ชม. (0.5 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเก็บเกี่ยวฝ้าย	25 กม./ชม. (15.5 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.8 กม./ชม. (0.5 ไมล์ต่อชั่วโมง)

ชุดควบคุม AutoTrac—Raven		
เครื่องจักร	ขีดจำกัดความเร็วสูงในการเดินทาง	ขีดจำกัดความเร็วต่ำในการเดินทาง
รถแทรกเตอร์ที่ใช้ในงานปลูกพืชแถวและรถแทรกเตอร์ล้อสายพาน	31 กม./ชม. (19.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)
รถแทรกเตอร์แบบต่อพ่วง	31 กม./ชม. (19.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)	1 กม./ชม. (0.6 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องตัดหญ้าแบบขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	20 กม./ชม. (12.4 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)

ขีดจำกัดความเร็วในการถอยหลัง

AutoTrac Universal 300 และชุดควบคุม AutoTrac 300		
เครื่องจักร	ขีดจำกัดความเร็วสูงในการเดินทาง	ขีดจำกัดความเร็วต่ำในการเดินทาง
รถแทรกเตอร์ที่ใช้ในงานปลูกพืชแถวและรถแทรกเตอร์ล้อสายพาน	30 กม./ชม. (18.6 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)
รถแทรกเตอร์แบบต่อพ่วง	30 กม./ชม. (18.6 ไมล์ต่อชั่วโมง)	1 กม./ชม. (0.6 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องพ่นสาร	37 กม./ชม. (23.0 ไมล์ต่อชั่วโมง)	0.5 กม./ชม. (0.3 ไมล์ต่อชั่วโมง)

AutoTrac แบบผสมการทำงาน		
เครื่องจักร	การถอยหลังและเวลาที่ใช้ได้	ขีดจำกัดความเร็วสูงในการถอยหลัง
รถแทรกเตอร์ที่ใช้ในงานปลูกพืชแถวและรถแทรกเตอร์ดินตะขาน 7R และ 8R 7R (หมายเลข 110101-) 8R (หมายเลข 160001-) 8RT (หมายเลข 923001-) 8RX (หมายเลข 801001-)	ใช่ ไม่มีขีดจำกัด	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
รถแทรกเตอร์ที่ใช้ในงานปลูกพืชแถวและรถแทรกเตอร์ดินตะขาน 6R, 7R และ 8R 7R (หมายเลข — 110100) 8R (หมายเลข — 160000) 8RT (หมายเลข -923000)	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
รถแทรกเตอร์แบบต่อพ่วง	ไม่	—
เครื่องพ่นสาร	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเกี่ยววนด	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเก็บเกี่ยวพืชชนิดขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องตัดหญ้าแบบขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	ไม่	—
เครื่องเก็บเกี่ยวฝ้าย	ได้ 45 วินาที	5 กม./ชม. (3.1 ไมล์ต่อชั่วโมง)
Gator (XUV 845E, XUV 845M, XUV 845R)	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)

AutoTrac Universal 200		
เครื่องจักร	การถอยหลังและเวลาที่ใช้ได้	ขีดจำกัดความเร็วสูงในการถอยหลัง
รถแทรกเตอร์ที่ใช้ในงานปลูกพืชแถวและรถแทรกเตอร์ล้อสายพาน	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
รถแทรกเตอร์แบบต่อพ่วง	ไม่	—
เครื่องพ่นสาร	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเกี่ยววนด	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเก็บเกี่ยวพืชชนิดขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องตัดหญ้าแบบขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	ไม่	—
เครื่องเก็บเกี่ยวฝ้าย	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)

ชุดควบคุม AutoTrac—Raven		
เครื่องจักร	การถอยหลังและเวลาที่ใช้ได้	ขีดจำกัดความเร็วสูงในการถอยหลัง
รถแทรกเตอร์ที่ใช้ในงานปลูกพืชแถวและรถแทรกเตอร์ล้อสายพาน	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
รถแทรกเตอร์แบบต่อพ่วง	ไม่	—
เครื่องตัดหญ้าแบบขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	ไม่	—

ZIDKX1X,1749542759320-81-23JUN25

AutoTrac Universal 300 และชุดควบคุม AutoTrac 300		
เครื่องจักร	การถอยหลังและเวลาที่ใช้ได้	ขีดจำกัดความเร็วสูงในการถอยหลัง
รถแทรกเตอร์ที่ใช้ในงานปลูกพืชแถวและรถแทรกเตอร์ล้อสายพาน	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
รถแทรกเตอร์แบบต่อพ่วง	ไม่	—
เครื่องพ่นสาร	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเกี่ยววนด	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องเก็บเกี่ยวพืชชนิดขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)
เครื่องตัดหญ้าแบบขับเคลื่อนด้วยตัวเอง	ไม่	—
เครื่องเก็บเกี่ยวฝ้าย	ได้ 45 วินาที	10 กม./ชม. (6.2 ไมล์ต่อชั่วโมง)

ตัวคาดการณ์การเลี้ยว



PC17238—UN—11JUL13

ตัวคาดการณ์การเลี้ยวเตือนผู้ปฏิบัติงานโดยการคาดการณ์จุดสิ้นสุดทางผ่านและแสดงระยะทางถึงจุดสิ้นสุดทางผ่านในมุมมองแผนที่

จากหน้าการตั้งค่าขั้นสูงของแอปพลิเคชันการนำร่อง ให้ใช้ปุ่มสลับเพื่อเปิดใช้งานหรือปิดใช้งานตัวคาดการณ์การเลี้ยว เมื่อเปิดใช้งานตัวคาดการณ์การเลี้ยวแล้ว ไอคอนตัวคาดการณ์การเลี้ยวจะปรากฏบนแผนที่

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

นับระยะทางถอยหลังสู่การเลี้ยวที่คาดการณ์ไว้ แล้วจะมีเสียง

เตือนเมื่อเครื่องจักรอยู่ห่างจากจุดตัด 10 วินาที เสียงจะดังขึ้นอีกครั้งเมื่อถึงจุดเลี้ยวที่คาดการณ์ไว้

ตัวแสดงสถานะจะเปลี่ยนเป็นสีเหลืองภายใน 10 วินาทีของการเลี้ยวที่ได้คาดการณ์ไว้ จากนั้นจะเปลี่ยนเป็นสีแดงหลังจากผ่านตำแหน่งการเลี้ยวที่คาดการณ์ไว้ เส้นแนวตัดสีขาวจะระบุตำแหน่งการเลี้ยว

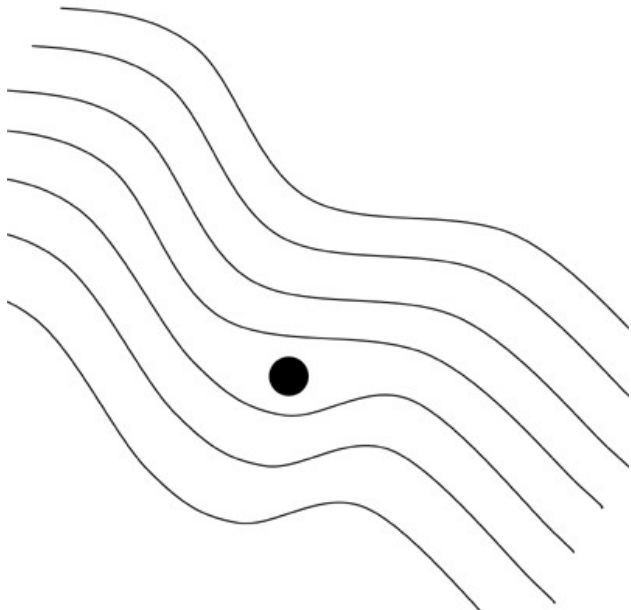
ไอคอนตัวคาดการณ์การเลี้ยวบนแผนที่

เมื่อเปิดตัวคาดการณ์การเลี้ยวแล้ว จะมีไอคอนตัวคาดการณ์การเลี้ยวแสดงบนแผนที่ ไอคอนตัวคาดการณ์การเลี้ยวใช้เพื่อเข้าถึงการตั้งค่าตัวคาดการณ์การเลี้ยวและปิดตัวคาดการณ์การเลี้ยวโดยใช้ปุ่มสลับ

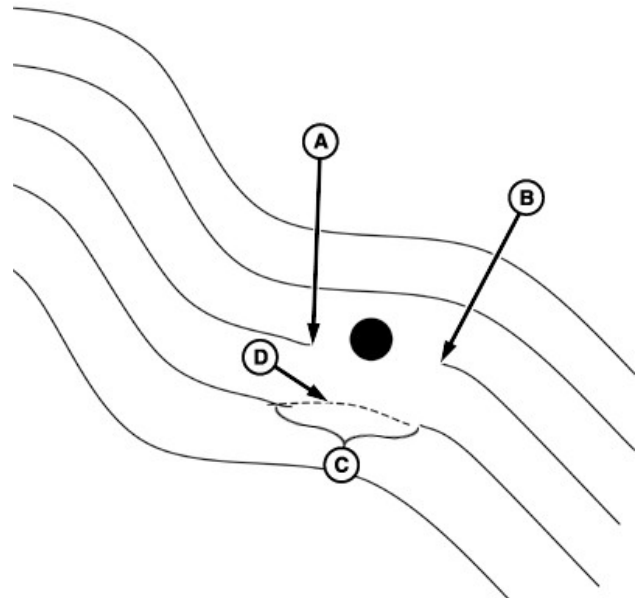
เมื่อปิดอยู่ ตัวคาดการณ์การเลี้ยวจะไม่เตือนผู้ปฏิบัติงานโดยการคาดการณ์จุดสิ้นสุดทางผ่านและแสดงระยะทางถึงจุดสิ้นสุดทางผ่านในมุมมองแผนที่ ต้องเปิดตัวคาดการณ์การเลี้ยวด้วยตนเองในหน้าการตั้งค่าขั้นสูงของแอปพลิเคชันการนำร่อง จะไม่มีสัญลักษณ์ตัวคาดการณ์การเลี้ยวแสดงบนแผนที่เมื่อปิดอยู่

ct47125,1708279570255-81-18FEB24

การหลบสิ่งกีดขวาง



PC9029—UN—17APR06



PC9030—UN—17APR06

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

ผู้ควบคุมจะต้องขับอ้อมสิ่งกีดขวางต่างๆ ที่พบในพื้นที่ปฏิบัติงาน ในขณะที่ใช้งานแทรกเตอร์ได้แบบปรับได้ เช่น ปากบ่อ เส้าโทรศัพท์ หรือเสาไฟฟ้า

หมายเหตุ : ใช้ปุ่มเส้นตรงเพื่อบันทึกเส้นตรงรอบสิ่งกีดขวางเพื่อหลีกเลี่ยงช่องว่างในเส้นทาง

เปิดการบันทึก: ถ้าเปิดการบันทึกไว้ขณะที่ขับอ้อมสิ่งกีดขวาง เส้นทางที่ออกนอกเส้นทางที่กำหนดไว้จะถูกบันทึก และจะกลายเป็นส่วนหนึ่งของเส้นทาง เมื่อขับเข้าใกล้บริเวณดังกล่าว ในรอบการเคลื่อนที่ถัดไป เส้นทางที่กำหนดไว้สำหรับการเคลื่อนที่ปัจจุบันของรถจะเบี่ยงตามไปด้วย รถจะเลี้ยวเบี่ยงออกจากเส้นทางดังกล่าว ในกรณีที่ต้องการขับเป็นแนวตรงออกจากแนวการเบี่ยง ผู้ควบคุมจะต้องเข้าบังคับรถออกจากแนวการเบี่ยงด้วยตนเอง เมื่อผู้ควบคุมขับผ่านเส้นทางเบี่ยงในพื้นที่ปฏิบัติงาน และกลับสู่เส้นทางที่วางแผนไว้ สามารถกดปุ่มทำงานต่อเพื่อให้ AutoTrac เข้าควบคุมรถต่อไปได้

ปิดการบันทึก: ถ้าปิดการบันทึกไว้ขณะที่ขับเข้าหาสิ่งกีดขวางแล้วบังคับรถเพื่อหลบ จากนั้นเริ่มการบันทึกต่อเมื่อผ่านสิ่งกีดขวางแล้ว และใช้ AutoTrac เพื่อนำทางต่อจนสิ้นสุดรอบการเคลื่อนที่ จะทำให้มีช่องว่างในเส้นทางที่บันทึกในตำแหน่งที่สิ่งกีดขวางอยู่ ในเส้นทางถัดจากนั้น เมื่อรถเคลื่อนที่เข้าใกล้ช่องว่าง ผู้ควบคุมจะต้องควบคุมรถและขับผ่านช่องว่างดังกล่าวด้วยตนเอง คุณสามารถเปิดใช้งาน AutoTrac ได้เมื่อขับผ่านช่องว่างและกลับเข้าสู่เส้นทางที่กำหนดไว้แล้ว ช่องว่างจะไม่ปรากฏขึ้นในรอบการเคลื่อนที่ต่อมา ตราบใดที่เปิดการบันทึกในรอบการเคลื่อนที่ถัดไป

ct47125,1708279570135-81-18FEB24

ข้อความหยุดทำงาน AutoTrac

ข้อความหยุดทำงาน AutoTrac – แต่ละครั้งที่ AutoTrac หยุดทำงาน เสียงเตือนสองเสียงจะตามด้วยการแจ้งเตือนเพื่อ

อธิบายว่าเหตุใดจึงหยุดทำงาน ข้อความจะปรากฏขึ้นเพื่อแสดงถึงเหตุผลที่ AutoTrac ไม่ทำงานด้วย ข้อความหยุดทำงานจะแสดงขึ้นเป็นเวลา 7 วินาที จากนั้นจะหายไป

ข้อความหยุดทำงาน AutoTrac	
รหัส	ข้อความ
702752.00	ยังไม่ได้รับการตรวจสอบ
702752.01	มีการขยับพวงมาลัย
702752.02	ความเร็วล้อต่ำเกินไป
702752.03	ความเร็วล้อสูงเกินไป
702752.04	เกียร์ไม่ถูกต้อง
702752.05	มีการเปลี่ยนแปลงหมายเลขรถนำการไถ
702752.06	ไม่พบ GPS สองความถี่
702752.07	SSU มี DTC เกิดขึ้น
702752.08	การส่งผ่านข้อมูลล่าสุดสำเร็จ
702752.09	ข้อความ GSD ไม่ถูกต้อง
702752.10	ไม่มีการกำหนดแทรกแบบขนาน
702752.11	ไม่พบคีย์การ์ด
702752.12	ความคลาดเคลื่อนของทิศทางการเคลื่อนที่มากเกินไป
702752.13	ความคลาดเคลื่อนไปจากแนวแทรกมากเกินไป
702752.14	สวิตช์ที่นิ่งเปิดอยู่
702752.15	อุณหภูมิน้ำมันต่ำเกินไป
702752.16	ไม่พบ TCM
702752.17	รหัสเปิดใช้งานไม่ถูกต้อง
702752.18	โหมดการวิเคราะห์หาล้มเหลว
702752.19	สวิตช์หัวเกียร์เกี่ยววถยนต์ปิดทำงาน
702752.20	สวิตช์โหมดขับเคลื่อนเกียร์เกี่ยววถยนต์บน/แปลงปลุกอยู่ที่ตำแหน่งเปิด
702752.21	แรงดันไฟฟ้าไม่เสถียร
702752.22	AutoTrac ทำงานในทิศทางถอยหลังนานเกินไป
702752.23	AutoTrac ทำงานติดต่อกันโดยใช้ความเร็วต่ำกว่าเกณฑ์นานเกินไป
702752.24	ค่าความโค้งสูงเกินไป
702752.25	เครื่องจักรไม่เคลื่อนที่ไปข้างหน้า
702752.26	เส้น ELX อยู่ในระดับต่ำ (ปิดการทำงาน)
702752.27	ข้อมูลเกียร์ไม่ถูกต้อง
702752.28	ข้อมูลสวิตช์ดำเนินการต่อไม่ถูกต้อง
702752.29	ข้อความสวิตช์กฎไม่ถูกต้อง
702752.30	สวิตช์ระบบนำร่อง AutoTrac/แถวปลูกของ SPFH ปิดอยู่
702752.31	สวิตช์หยุดแบบเร็วของ SPFH เปิดอยู่
702752.32	ไม่ได้เปิดใช้งาน AutoTrac
702752.33	กลับเข้าเส้นทาง
702752.34	กำหนดแทรกบนเส้น
702752.35	ทิศทางที่ไม่มีข้อมูล
702752.36	ข้อมูลส่งผ่านไปยัง GPS มีขนาดใหญ่เกินไป
702752.37	เซนเซอร์แถวหมดแถวโดยไม่มี GPS
702752.38	เซนเซอร์ชายฝั่งหมดเวลา
702752.39	ลำดับข้อความไม่ถูกต้อง
702752.40	รถไม่สามารถเคลื่อนตามระยะทางโค้งตามคำสั่งบังคับได้
702752.41	ความเร็วเครื่องจักรจาก GPS ไม่ตรงกับความเร็วเครื่องจักรที่วัดจากล้อ
702752.42	ค่าความโค้งปัจจุบันไม่ตรงกัน
702752.43	รถแทรกเตอร์อยู่ในเกียร์จอต
702752.44	ข้อความคำสั่งบังคับเลี้ยวเสริมหมดเวลา

702752.45	ข้อความสถานะการบังคับเลี้ยวเสริมหมดเวลา
702752.46	ข้อมูลสวิตช์ที่นิ่งไม่ถูกต้อง
702752.47	ข้อมูล VIN ไม่ถูกต้อง
702752.48	ข้อมูลระยะช่วงล้อหน้า-หลังไม่ถูกต้อง
702752.49	ข้อความข้อมูล TCM หมดเวลา
702752.50	ข้อความการทำงานอัตโนมัติของรถหมดเวลา
702752.51	ข้อความแสดงอัตราการใช้/การโคลงหมดเวลา
702752.52	ข้อความแสดงความเร็ว/ทิศทางจากล้อหมดเวลา
702752.53	ข้อมูลแทรกหมดเวลา
702752.54	ชุดควบคุมการบังคับเลี้ยวที่ไม่รู้จักล้มเหลว
702752.55	อุณหภูมิ AutoTrac Universal ไม่อยู่ในช่วงที่กำหนด
702752.56	AutoTrac ทำงานในระบบขับเคลื่อนสี่ล้อนานเกินไป
702752.57	รถแทรกเตอร์อยู่ในระบบพวงมาลัยแบบเลี้ยวได้ทุกทิศทาง
702752.58	ไม่ได้รับสิทธิ์อนุญาต
702752.62	สำรองไว้
702752.63	ไม่มีการดำเนินการ

ct47125,1708279569946-81-18FEB24

ระบบนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac (พาสซีฟ)

การนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac (แบบทางอ้อม) ใช้เพื่อปรับปรุงความถูกต้องในการเปลี่ยนสภาพแปลง ทางไม่เรียบ และพื้นที่ลาดเอียง การนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วงแบบทางอ้อม AutoTrac ขับเครื่องยนต์ให้อุปกรณ์อยู่ตามเส้นทางนำร่อง

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

การไปเพื่อการนำร่อง AutoTrac

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



ไอคอนการตั้งค่า

PC15305—UN—19MAR13

เลือกไอคอนการตั้งค่าเพื่อเปิดใช้งานการนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac (แบบทางอ้อม)

หมายเหตุ : การเปลี่ยนแปลงของสภาพพื้นที่ปฏิบัติงาน สภาพแวดล้อม และเครื่องยนต์ที่ทำงานผิดปกติหรือการตั้งค่าอุปกรณ์อาจส่งผลต่อระบบช่วยปรับแนวการไถได้

ข้อกำหนด:

หมายเหตุ : จุดพ่วงกลางของกระเบรจโกคร์กัณห์ระบบขับเคลื่อนไฮดรอลิกซีรีส์ C และ 1910 สามารถใช้ร่วมกับระบบนำร่องอุปกรณ์พ่วง AutoTrac (แบบทางอ้อม) และรองรับประเภทร่อนนำการไถทางตรง ทางโค้ง ขอบเขต และ AutoPath

- จอแสดงผล Universal G5
- ใบอนุญาตที่ถูกต้องสำหรับการนำร่องอุปกรณ์
- ตัวรับสัญญาณ StarFire ที่ติดตั้งบนเครื่องจักร
 - ตัวรับสัญญาณ StarFire 3000 ที่มีสัญญาณ SF2 หรือ RTK
 - ตัวรับสัญญาณ StarFire 6000 ที่มีสัญญาณ SF3 หรือ RTK
 - ตัวรับสัญญาณ StarFire 7000/7500 ที่มีสัญญาณ SF-RTK หรือ RTK
- ตัวรับสัญญาณ StarFire ที่ติดตั้งอุปกรณ์ต่อพ่วง
 - ตัวรับสัญญาณ StarFire 3000 ที่มีสัญญาณ SF1, SF2 หรือ RTK
 - ตัวรับสัญญาณ StarFire 6000 ที่มีสัญญาณ SF1, SF3 หรือ RTK
 - ตัวรับสัญญาณ StarFire 7000/7500 ที่มีสัญญาณ SF1, SF-RTK หรือ RTK
- เปิดสัญญาณรวมอยู่

หมายเหตุ : หากใช้ตัวรับสัญญาณที่มีความแรงของสัญญาณแตกต่างกัน ตัวรับสัญญาณเครื่องจักรจะต้องมีสัญญาณที่แรงกว่า

สัญญาณที่ใช้ร่วมกันสำหรับเครื่องรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วง ตั้งค่าเปิดการใช้งานอัตโนมัติ

ระบบนำร่องของอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac ในทิศทางถอยหลัง

เครื่องจักรต่อไปนี้จะรองรับระบบนำร่องของอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac ในทิศทางถอยหลัง:

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

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

หากต้องการดูการกำหนดค่าที่เครื่องจักรกำลังทำงาน ให้ไปที่การวิเคราะห์ AutoTrac:

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

มีระบบนำร่องของอุปกรณ์ต่อพ่วง AutoTrac ติดตั้งไว้

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

ระบบจะเปิดหรือปิดใช้งานโดยอัตโนมัติตามตำแหน่งจุดต่อพ่วง (จุดต่อพ่วงลงจนสุดคือ 0% และขึ้นสุดคือ 100%):

เปิดใช้งานสภาพ: เปิดใช้งานเมื่อลดอุปกรณ์ต่อพ่วงลงและไปถึง 70% ของการเคลื่อนที่ของจุดต่อพ่วง (ค่าเริ่มต้น)

ปิดใช้งานสภาพ: ปิดใช้งานเมื่ออุปกรณ์ต่อพ่วงยกขึ้นสูงกว่า 85% ของการเคลื่อนที่ของจุดต่อพ่วง (ค่าเริ่มต้น)

กฎการกำหนดค่า:

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

ZIDKX1X, 1751351942342-81-01JUL25

AutoTrac RowSense

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

AutoTrac RowSense ใช้งานได้กับวิธีการแทรกทุกรูปแบบรวมถึงมีมาตรฐานมากที่สุดในการเก็บเกี่ยวและรูปแบบแอปพลิเคชัน โหมดการกำหนดแทรกทั้งหมดจะถูกตั้งค่าด้วยวิธีเดียวกับระบบ AutoTrac ที่ใช้ GPS

ติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณเพื่อซื้อ AutoTrac RowSense

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่คู่มือการใช้งาน AutoTrac RowSense

การเคลื่อนเส้นนำร่อง

หมายเหตุ : การเคลื่อนเส้นนำร่องจำเป็นต้องมีจอแสดงผลแบบฟรีเมียม

เมื่อเปิดใช้งาน AutoTrac RowSense แล้ว จะมีการเคลื่อนเส้นนำร่องเพื่อให้อยู่ตรงกลางกับตำแหน่งของเซ็นเซอร์แถวปลูก เมื่อเลือกพื้นที่ปฏิบัติงานใหม่หรือปิด AutoTrac RowSense ระบบจะล้างการเปลี่ยนแปลงสำหรับแทรกนำร่องทั้งหมดที่กำหนดโดย AutoTrac RowSense

ไอคอนสถานะ AutoTrac RowSense



สแตนด์บาย (ไอคอนสีขาว)

PC24011—UN—31MAR17

ปีระบบแล้ว



ปีระบบแล้ว (ไอคอนสีเขียว)

PC28735—UN—25AUG22

ระบบทำงาน และทำงานโดยใช้ทั้งเซ็นเซอร์แถวปลูกและ GPS



ไม่มีสัญญาณ GPS (ไอคอนสีเหลือง)

PC28736—UN—25AUG22

ระบบทำงาน และทำงานโดยใช้ข้อมูลเซ็นเซอร์แถวปลูกเท่านั้น



ไม่มีสัญญาณเซ็นเซอร์แถวปลูก (ไอคอนสีส้ม)

PC28737—UN—25AUG22

ระบบทำงาน และทำงานโดยใช้ GPS เท่านั้น

ใช้งานเซ็นเซอร์แถวปลูก

เมื่อกำหนดเส้นทางเริ่มต้นแล้ว จะสามารถกดสวิตช์ดำเนินการต่อของ AutoTrac ได้เมื่อรถอยู่ในระยะครึ่งหนึ่งของเครื่องหัวและมุมของแถวปลูกที่เหมาะสม RowSense จะนำร่องรถโดยเร็วที่สุดหลังจากเซ็นเซอร์แถวปลูกสามารถระบุตำแหน่งของแถวปลูกได้

การหมุนหัวแปลงจะเสร็จสิ้นในกรณีเดียวกับของระบบ AutoTrac ที่ใช้ GPS

1. ผู้ปฏิบัติงานอยู่ในเส้นทาง
2. กดสวิตช์ดำเนินการต่อเพื่อใช้งานระบบ AutoTrac
3. เซ็นเซอร์แถวปลูกจะตรวจจับตำแหน่งของแถวปลูกและตามแนวแถวปลูกดังกล่าวไป

คุณสามารถใช้แนวเส้นต่อขยายของ Adaptive Curves, Circle Track และ AB Curves เพื่อขยายเส้นทางที่ติดกันที่ยื่นเข้าไปในหัวแปลงได้

สัญญาณแถวหายไป

สัญญาณแถวหายไป — เกิดขึ้นเมื่อข้อมูลเซ็นเซอร์ของแถวหายไป AutoTrac จะทำงานโดยใช้ GPS จนกว่าจะได้รับข้อมูลแถวอีกครั้ง อาการนี้จะเกิดขึ้นเมื่อขับลุยน้ำ

เมื่อใช้แทรกทางตรง หรือแทรกทางโค้ง AB แล้วสัญญาณแถวปลูกหายไป แทรกจะถูกปรับศูนย์ใหม่ วิธีนี้จะช่วยเพิ่มโอกาสให้ AutoTrac RowSense ได้รับแทรกที่ถูกตัดจากอีกฝั่งของทางนำได้มากขึ้น

RowSense แบบแมนนวล

เลือกโหมด RowSense แบบแมนนวลเพื่อใช้งานเซ็นเซอร์แถวปลูกในหัวเกี่ยวเท่านั้น RowSense แบบแมนนวลไม่ต้องมีใบอนุญาต

โหมด RowSense แบบแมนนวลจะพร้อมใช้งานในการตั้งค่าการนำร่องขั้นสูงถ้าเป็นไปตามเงื่อนไขต่อไปนี้:

- จะมีการติดตั้งจอแสดงผล G5 Universal ในเครื่องจักร
- จอแสดงผลจะตรวจจับเครื่องจักรในลักษณะที่เป็นเครื่องเก็บเกี่ยวพืช เครื่องแยกเมล็ดฝ้าย หรือเครื่องตัดฝ้ายชนิดขับเคลื่อนด้วยตัวเอง
- จอแสดงผลจะตรวจจับเซ็นเซอร์ระบบค้นหาแถวปลูกใน CAN บัส

ct47125,1708279569556-81-18FEB24

การปิด AutoTrac เมื่อไม่ได้ใช้งาน



ไอคอนการตั้งค่า

PC15305—UN—19MAR13

ระวัง : ระวังอุบัติเหตุหรือได้รับบาดเจ็บ ต้องปิด (หยุดการทำงานและปิดใช้งาน) ระบบ AutoTrac ก่อนขับเข้าสู่ถนนทุกครั้ง

ปุ่มเปิด/ปิดระบบนำร่องทั้งระบบ จะควบคุมโปรแกรมการใช้งานการนำร่อง

สำคัญ : ระวังระบบทำงานผิดปกติ ยกเลิกการเลือกแทรกที่ใช้งานอยู่ในรายการร่อนนำการไถก่อนที่จะปิดการนำร่องหลัก

ปุ่มเปิด/ปิดบนหน้าจอดูข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานจะเปิดใช้งานหรือปิดใช้งาน AutoTrac เท่านั้นและจะไม่ปิดแอปพลิเคชันการนำร่อง

หมายเหตุ : โปรแกรมการใช้งานการนำร่องจะถูกปิดเมื่อปิดระบบนำร่องทั้งระบบ ซึ่งรวมถึงฟังก์ชันการทำงานของระบบนำร่องที่แสดงผลทั้งหมดด้วย

การควบคุมระบบนำร่องทั้งระบบจะอยู่ในการกำหนดค่าการนำร่อง เลือกไอคอนการตั้งค่าที่ส่วนบนของโปรแกรมการใช้งานการนำร่อง

ct47125,1708279569556-81-18FEB24

หยุดการทำงานและปิดใช้งานระบบ

ระวัง : เพื่อป้องกันการบาดเจ็บร้ายแรงหรือเสียชีวิต ให้ปิดใช้งานระบบนำร่องก่อนขับขึ้นถนน

หยุดการทำงานระบบ AutoTrac

หยุดการทำงานระบบ AutoTrac ได้โดย:

- หมุนพวงมาลัย

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

หมายเหตุ : AutoTrac ในเครื่องจักรบางรุ่นสามารถทำงานที่ความเร็วต่ำสุด 0.1 กิโลเมตรต่อชั่วโมง (0.06 ไมล์ต่อชั่วโมง) ดูที่คู่มือการใช้งานเครื่องจักรสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

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

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

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

หมายเหตุ : ไม่มีเส้นทางและสวิตช์ดำเนินการต่อในระบบบังคับเลี้ยว AutoTrac

หมายเหตุ : Gator MY26 XUV (AT2) มาพร้อมกับระบบการตรวจจับผู้ปฏิบัติงานแบบคาดเข็มขัดนิรภัย ระบบจะตรวจจับผู้ปฏิบัติงานผ่านสถานะการคาดเข็มขัดนิรภัย หากปลดเข็มขัดนิรภัย ระบบจะหยุดการนำร่อง Autotrak

ปิดการใช้งานระบบ AutoTrac

ที่สวิตช์เส้นทางและดำเนินการต่อ ให้สลับสวิตช์ไปที่ตำแหน่งปิดเพื่อลดค่าในแผนภูมิวงกลมสถานะของ AutoTrac ลงเหลือ 1/4

หากต้องการปิดใช้งาน AutoTrac ผ่านจอแสดงผล GreenStar:

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

บนจอแสดงผล ให้เลือกไอคอนการตั้งค่าที่ด้านบนแอปพลิเคชันนำร่อง และปิดตัวนำทางหลัก

Guidance Settings (การตั้งค่าการนำร่อง)



ไอคอนการตั้งค่า

PC15305—UN—19MAR13

เลือกไอคอนการตั้งค่าที่ส่วนบนของแอปพลิเคชันการนำร่องเพื่อตั้งค่าการนำร่อง

Guidance Master (ระบบนำร่องทั้งระบบ)

ปุ่ม "Guidance Master" (ระบบนำร่องทั้งระบบ) ใช้สำหรับเปิดและปิดแอปพลิเคชันการนำร่อง

ct47125,1708279569355-81-18FEB24

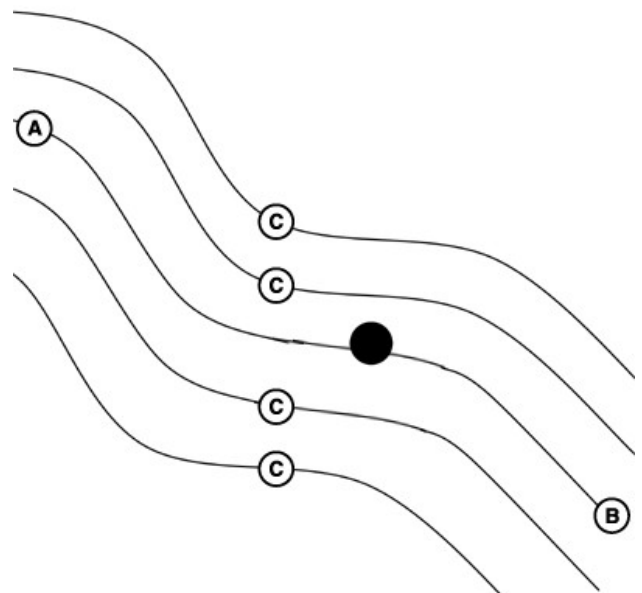
เสียงเตือนการกำหนดร่องนำการไถ

Tracking Tones จะช่วยให้ทราบทิศทางทางบังคับเลี้ยว ถ้าแทรกอยู่ทางด้านขวาของรถ เสียงทุ้มจะดังขึ้นสองครั้ง ถ้าแทรกอยู่ทางด้านซ้ายของรถ เสียงแหลมจะดังขึ้นหนึ่งครั้ง สัญญาณเตือนจะดังขึ้นอีกครั้งถ้ารถเคลื่อนที่ออกนอกแทรกสำหรับการนำร่อง 10—40 ซม. (4—16 นิ้ว)

หมายเหตุ : ค่ามาตรฐานของเสียงเตือนการกำหนดแทรกคือตำแหน่ง "ใช้งาน"

ct47125,1708279569259-81-18FEB24

การบันทึกเส้นทางตรงหรือการหลบสิ่งกีดขวาง



PC9030C—UN—27OCT06

การหลบสิ่งกีดขวาง

ZIDXX1X,1749792007505-81-08JUL25



PC15310—UN—09APR13

ปุ่มเส้นแตรักโค้งและเส้นแตรักตรง

- A—จุด A
- B—จุด B
- C—เส้นทางที่สร้างจากแตรัก 0
- D—ส่วนโค้ง
- E—ส่วนตรง

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

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

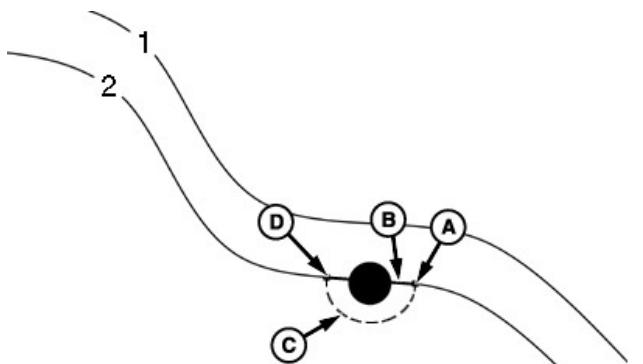
3. เลือกปุ่ม "Curved Line" (เส้นโค้ง) เพื่อจบการบันทึกเส้นตรง และกลับไปยังการบันทึกเส้นทางโค้งต่อไป

ขั้นตอนนี้จะเป็นประโยชน์เมื่อมีเส้นทางที่ตรงและยาว หรือเมื่อต้องการหลบสิ่งกีดขวาง

ปุ่มส่วนโค้งและตรงสามารถสลับได้ตลอดเวลาที่ต้องการขณะกำลังบันทึก

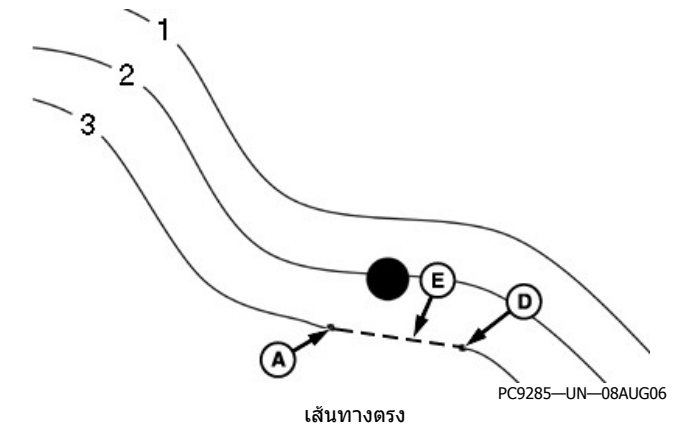
ct47125,1708279569088-81-18FEB24

การบันทึกเส้นทางตรงในแตรักโค้งแบบปรับได้



PC9284—UN—29JUL06

อ้อมสิ่งกีดขวาง



PC9285—UN—08AUG06

เส้นทางตรง



PC15311—UN—09APR13

ปุ่มเส้นแตรักโค้งและเส้นแตรักตรง

- A—เลือกเส้นตรง
- B—ส่วนของแตรักตรงจะถูกสร้างขึ้นเพื่อเชื่อมต่อจุดสองจุดเข้าด้วยกัน
- C—ไม่มีการบันทึกเส้นทางของรถแตรักเตอร์
- D—เลือกเส้นแตรักโค้ง
- E—เส้นทางถูกบันทึกเป็นเส้นตรงระหว่างจุด A และ D
- F—ปุ่ม "Curved Line" (เส้นแตรักโค้ง)
- G—ปุ่ม "Straight Line" (เส้นแตรักตรง)

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

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

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

ขั้นตอนนี้จะเป็นประโยชน์เมื่อมีเส้นทางที่ตรงและยาว หรือเมื่อต้องการหลบสิ่งกีดขวาง

ปุ่มส่วนโค้งและตรงสามารถสลับได้ตลอดเวลาที่ต้องการขณะกำลังบันทึก

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

ct47125,1708279568819-81-18FEB24

การทำงาน—ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac

ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac



PC28762—UN—25AUG22

ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac

แอปพลิเคชันระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac จะทำการเลี้ยวโดยอัตโนมัติเมื่อสิ้นสุดแปลงในรถที่ติดตั้งระบบไว้ ระบบอัตโนมัตินี้ทำให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถเอาใจใส่กับงานอื่นได้แทนที่จะต้องควบคุมการเลี้ยวเมื่อสิ้นสุดแปลง

ขอแนะนำให้ใช้การตั้งค่าเริ่มต้นเมื่อเริ่มต้นการตั้งค่าระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac การตั้งค่าเริ่มต้นเป็นจุดเริ่มต้นที่ทำงานได้ดีกับเครื่องจักรและการกำหนดค่าอุปกรณ์ต่อพ่วงจำนวนมากสำหรับการกำหนดค่าบางอย่าง อาจจำเป็นต้องปรับการตั้งค่าขั้นสูงของระบบควบคุมระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac เพื่อปรับปรุงประสิทธิภาพ ตัวอย่างเช่น อาจจำเป็นต้องปรับค่ารัศมีการเลี้ยวสูงสุด และค่ามุมเลี้ยวสูงสุด หากรถแทรกเตอร์มีขนาดกว้างขึ้นโดยการเพิ่มยางสามเส้นหรือหากรัศมีการเลี้ยวได้รับผลกระทบจากการปรับการหยุดพวงมาลัย

นำทางไปยังระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac

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

การกำหนดแผนที่

โมดูลแผนที่การกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac แสดงข้อมูลเกี่ยวกับการเลี้ยวที่กำลังจะเกิดขึ้น เช่น ระยะก่อนเลี้ยวและทิศทางการเลี้ยว ใช้ความช่วยเหลือบนหน้าจอหากต้องการข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับแอปพลิเคชันการกำหนดแผนที่

ความเข้ากันได้ของระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac เข้ากันได้กับจอแสดงผลและเครื่องรับสัญญาณต่อไปนี้:

หมายเหตุ : อัปเดตซอฟต์แวร์เป็นเวอร์ชันล่าสุด

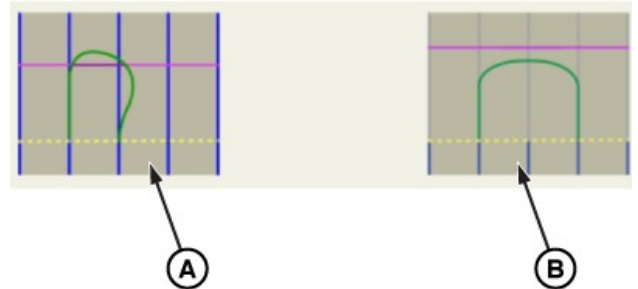
- จอแสดงผล CommandCenter 4600
- จอระบบ 4640
- จอแสดงผล G5 CommandCenter
- จอแสดงผล Universal G5
- เครื่องรับสัญญาณ StarFire 3000
- เครื่องรับสัญญาณ StarFire 6000
- เครื่องรับสัญญาณ StarFire 7000
- เครื่องรับสัญญาณ StarFire 7500

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac เข้ากันไม่ได้กับจอแสดงผลต่อไปนี้:

- CommandCenter 4200
- CommandCenter 4600 พร้อมหน่วยประมวลผลเวอร์ชัน 1

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

คำแนะนำการเลี้ยวข้าม



PC613045—UN—20FEB24

คำแนะนำการเลี้ยวข้าม

- A—ไม่ข้าม
- B—Skip Turn (การข้ามเลี้ยว)

ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac แนะนำให้การเลี้ยวข้ามตามที่จำเป็นเมื่อระยะห่างของแทร็กน้อยกว่าเส้นผ่านศูนย์กลางการเลี้ยวต่ำสุดของรถ พีเจอรี่จะใช้เฉพาะเมื่อมีการเลือกการเลี้ยวแบบ U เท่านั้น

เลือก OK ในข้อความ Skip Turn Recommendation (คำแนะนำการเลี้ยวข้าม) เพื่อยอมรับการเลี้ยวข้าม ปิดข้อความหรือเลือกยกเลิกเพื่อยกเลิกคำสั่งและดำเนินการต่อไปโดยไม่ต้องเลี้ยวข้าม

หมายเหตุ : ตัวเลือกนี้จะถูกเก็บไว้ในระหว่างการทำให้เครื่องเย็นและอุ่นเครื่อง

หมายเหตุ : คำแนะนำจะปรากฏขึ้นอีกครั้งเมื่อเปลี่ยนพื้นที่ปฏิบัติงานและระยะห่างแทร็กน้อยกว่าเส้นผ่านศูนย์กลางการเลี้ยว

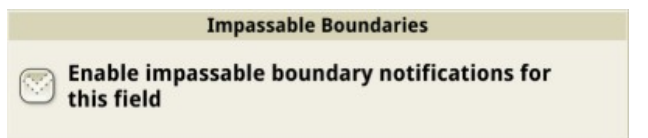
ขนาดการเลี้ยวอัจฉริยะ:

เมื่อระยะห่างของแทร็กเท่ากับหรือใหญ่กว่าเส้นผ่านศูนย์กลางการเลี้ยวขั้นต่ำของเครื่องจักร แอปพลิเคชันจะวางแผนการเลี้ยวที่มีประสิทธิภาพ

เมื่อระยะห่างของแทร็กน้อยกว่าเส้นผ่านศูนย์กลางการเลี้ยวต่ำสุดของเครื่องจักร รูปร่างการเลี้ยวจะเป็นรูปหลอดไฟที่ใช้พื้นที่มากกว่า

หมายเหตุ : หากยอมรับการเลี้ยวข้าม แอปพลิเคชันจะละเลยพีเจอรี่การหมุนอัจฉริยะ

ขอบเขตที่ผ่านไม่ได้



PC661533—UN—30JAN25

ขอบเขตที่ผ่านไม่ได้

สามารถปิดใช้งานคำเตือนขอบเขตที่ผ่านไม่ได้โดยการเลือกช่องทำเครื่องหมายในการตั้งค่าขั้นสูงของระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ช่องทำเครื่องหมายจะตั้งค่าเป็นสถานะเริ่มต้น (เปิดใช้การเตือน) ในเงื่อนไขต่อไปนี้:

- การเปลี่ยนพื้นที่ปฏิบัติงาน
- ผู้ปฏิบัติงานไม่อยู่บนที่นั่ง
- รอบการทำงานหลัก

ch177nn,1740569992622-81-26FEB25

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของรถแทรกเตอร์

ใช้ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac พร้อม iTEC เพื่อให้การทำงานต่างๆ ในห้องขับเป็นไปโดยอัตโนมัติ ระบบอัตโนมัตินี้ช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถจดจ่อกับเครื่องมือและงานต่างๆ มากขึ้นแทนการมุ่งความสนใจไปที่การควบคุมเครื่องมือที่กำลังทำงาน

ข้อกำหนดสำหรับการทำงาน

- ต้องเปิดใช้งานระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac
- ต้องเปิดระบบเลี้ยวอัตโนมัติ
- iTEC หลักต้องเปิดอยู่

หมายเหตุ : ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac เข้ากันไม่ได้กับแทริกการเข้าถึงรถ

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

- ต้องเลือกแทริกตรง แทริกโค้ง AB หรือ AutoPath
- ต้องกำหนดลำดับหัวแปลง
- ข้อมูลขอบเขตของพื้นที่ปฏิบัติงานต้องครบถ้วน
- ต้องเป็นไปตามข้อกำหนดโพรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วง
- ต้องเป็นไปตามข้อกำหนดโพรไฟล์ของเครื่องจักร
- อาจต้องเปิดใช้การเลี้ยวเป็นรูปเลข 8 (ไม่บังคับ)

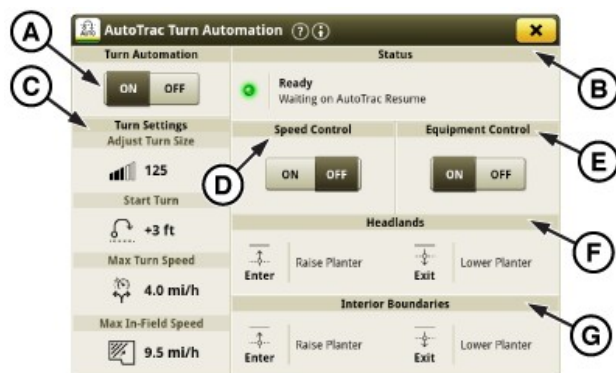
ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac มีการนำร่องขั้นสูงและการควบคุมความเร็ว ฟังก์ชันระบบการจัดการเครื่องมือ (IMS) และฟังก์ชัน iTEC เมื่อใช้งานการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac บนรถแทรกเตอร์ที่มีระบบ IMS หรือรถแทรกเตอร์บางรุ่นที่มีระบบ iTEC ต้องปิดใช้งานระบบ IMS หรือ iTEC ของรถแทรกเตอร์ก่อน ใช้ตารางต่อไปนี้เพื่อระบุว่าต้องปิดใช้งานระบบ iTEC ของรถแทรกเตอร์หรือไม่

รุ่นเครื่องจักร	หมายเลขผลิตภัณฑ์
6R	-20100
7R	-10001
8R	-67001
8RT	-909001
9R	-10000
9RT	-904000

หมายเหตุ : เมื่อเปิดใช้งานระบบ IMS หรือ iTEC สวิตช์หลัก iTEC บนจอแสดงผล G5 Universal จะถูกปิดโดยอัตโนมัติ และการตั้งค่าการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac จะไม่สามารถดำเนินการได้

โปรดปิดใช้งานระบบ IMS หรือ iTEC ของแทรกเตอร์ที่ข้างใต้ iTEC ใน CommandCenter หรือที่แผงควบคุมด้านขวามือ โดยขึ้นอยู่กับรถโปรดปิดใช้งานระบบ IMS หรือ iTEC ที่ข้างใต้ iTEC ใน CommandCenter หรือที่แผงควบคุมด้านขวามือ โดยขึ้นอยู่กับรถ เมื่อต้องการใช้ IMS หรือ iTEC บน CommandCenter อีกครั้ง ให้ปิดใช้งานการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac และ iTEC บนจอแสดงผล Universal G5

การตั้งค่าระบบควบคุมการเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของรถแทรกเตอร์



PC620657—UN—17MAY24

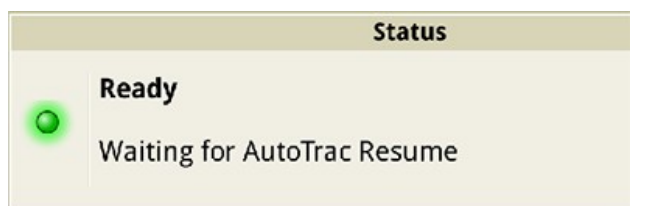
หน้าการตั้งค่าระบบควบคุมการเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของรถแทรกเตอร์

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

ระบบควบคุมการเลี้ยวอัตโนมัติ (A)—สลับไปที่ ON เพื่อเปิดใช้งานระบบควบคุมการเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac

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

สถานะ (B) — แสดงไฟแสดงสถานะการทำงานของระบบอัตโนมัติให้กับผู้ปฏิบัติงาน



PC28997—UN—24APR23

สถานะ—พร้อมใช้งาน—กำลังรอการคืนการทำงาน AutoTrac

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

การตั้งค่าการเลี้ยว (C)—ให้มุมมองตอนในการแสดงการตั้งค่าต่างๆ ที่เกี่ยวข้องกับการเลี้ยวอัตโนมัติ

ระบบควบคุมความเร็ว (D)—สลับระบบควบคุมความเร็วไปที่ OFF เพื่อควบคุมความเร็วรถด้วยตนเอง

หมายเหตุ : ห้ามใช้การควบคุมความเร็วถาวรหรือฟังก์ชันอื่นๆ ของรถที่กำลังใช้การควบคุมความเร็วอยู่เช่นกัน

หมายเหตุ : จอแสดงผลจะแสดงข้อความเตือนก่อนเลี้ยว โดยสั่งให้ผู้ปฏิบัติงานลดความเร็วเพื่อการเลี้ยวที่ปลอดภัยและแม่นยำ

การควบคุมอุปกรณ์ (E)—ปิดการควบคุมอุปกรณ์เพื่อให้ระบบเลี้ยวอัตโนมัติทำงานโดยไม่ต้องตั้งค่า ITEC

หัวแปลง (F)—เลือกพื้นที่ที่รอกข้อความเพื่อแก้ไขลำดับการทริกเกอร์สำหรับหัวแปลง

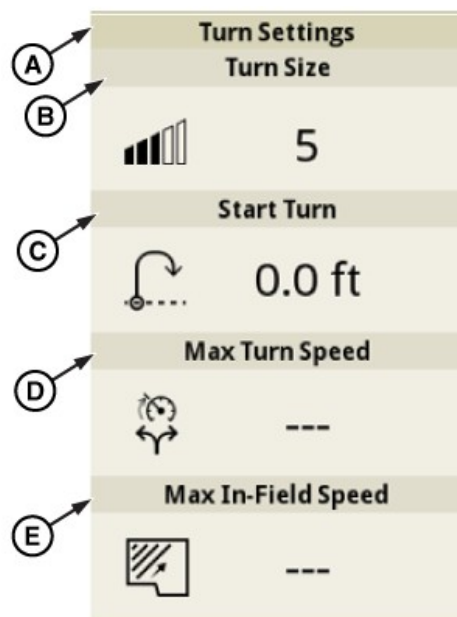
หมายเหตุ : หากขอบเขตภายในเป็นสีเทา หมายความว่าไม่มีขอบเขตภายในในพื้นที่ปฏิบัติงาน ต้องขับเคลื่อนขอบเขตภายในเพื่อเข้าถึงการตั้งค่า

ขอบเขตภายใน (G)—เลือกพื้นที่ข้อความเพื่อแก้ไขลำดับการทริกเกอร์สำหรับขอบเขตภายใน

หมายเหตุ : หากขอบเขตภายในเป็นสีเทา หมายความว่าไม่มีขอบเขตภายในในพื้นที่ปฏิบัติงาน ต้องขับเคลื่อนขอบเขตภายในเพื่อเข้าถึงการตั้งค่า

หมายเหตุ : หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการเลี้ยวอัตโนมัติ ให้ดูที่วิธีใช้บนหน้าจอเกี่ยวกับระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac

การตั้งค่าการเลี้ยว



PC613043—UN—12FEB24

การตั้งค่าการเลี้ยว

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

การตั้งค่าการเลี้ยว (A)—ให้ภาพรวมของค่าต่างๆ ที่เกี่ยวข้องกับการเลี้ยวอัตโนมัติอย่างรวดเร็ว

ขนาดหมุนเลี้ยว (B)—ปรับรูปร่างของเส้นทางการเลี้ยว ตัวเลขที่น้อยกว่าจะทำให้เกิดการเลี้ยวที่น้อยกว่า และในทางกลับกัน

การเลี้ยวที่จุดเริ่มต้น (C)—ปรับเส้นทางการเลี้ยวเพื่อเริ่มก่อนหรือหลังจากข้ามขอบเขตหัวแปลง

หมายเหตุ : หากความเร็วของรถถูกเปลี่ยนด้วยตัวเองในระหว่างที่กำลังใช้งานการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac อยู่ การตั้งค่าความเร็วอัตโนมัติสำหรับความเร็วการเลี้ยวสูงสุดและความเร็วสูงสุดในพื้นที่ปฏิบัติงานจะไม่ถูกใช้ในคุณสมบัติการควบคุมความเร็วอีกต่อไป อย่างไรก็ตาม การกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac จะยังคงเปิดใช้งานอยู่และดำเนินการต่อเพื่อปฏิบัติตามคุณสมบัติของแนวการเลี้ยวขั้นสูง ระบบการจัดการเครื่องมือ (IMS) และ ITEC

หมายเหตุ : ความเร็วสูงสุดในการเลี้ยวจะไม่เปลี่ยนแปลง ความเร็วของรถแทรกเตอร์ที่ตั้งค่าไว้ ความเร็วสูงสุดที่เครื่องจักรทำงานได้ขณะที่ใช้การกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac คือค่าที่ต่ำกว่าระหว่างค่าสองค่าที่แสดง

ความเร็วสูงสุดในการเลี้ยว (D)—ปรับความเร็วสูงสุดที่เครื่องเคลื่อนที่ได้ขณะเลี้ยว

หมายเหตุ : ความเร็วสูงสุดในการปฏิบัติงานจะไม่เปลี่ยนแปลง ความเร็วของรถแทรกเตอร์ที่ตั้งค่าไว้ ความเร็วสูงสุดที่เครื่องจักรทำงานได้ขณะที่ใช้การกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac คือค่าที่ต่ำกว่าระหว่างค่าสองค่าที่แสดง

ความเร็วสูงสุดในพื้นที่งาน (E)—ปรับความเร็วสูงสุดของเครื่องจักรเมื่อไม่ได้อยู่ในหัวแปลง

ความเข้ากันได้ของรถแทรกเตอร์ John Deere

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของรถแทรกเตอร์ สามารถใช้ร่วมกับรถแทรกเตอร์ John Deere ต่อไปนี้ได้:

หมายเหตุ : รุ่น 8x30T และ 9x30T ไม่สามารถเข้ากันกับระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ได้

- 6R FT4 (IVT และ iTEC)
- รุ่น 7M (CQT) ปี 2024 และใหม่กว่า
- 7R FT4 (IVT, CQT และ e23)
- 8R, 8RT FT4 (EVT, IVT, PST 16, และ e23)
- 8RX (EVT, IVT และ e23)
- 9R, 9RX, 9RT FT4 (e18)
- 6R IT4 (IVT และ iTEC)
- 7R IT4 (IVT และ CQT)
- 8R, 8RT IT4 (IVT และ PST 16)
- 9R, 9RT IT4 (PST 18)
- 8x30 (IVT และ PST 16)
- 9x30 (PST 18)

IVT (ชุดเกียร์แบบปรับได้อิสระ)

CQT (ชุดเกียร์ CommandQuad II)

PST (ชุดเกียร์ PowerShift)

e18 (ชุดเกียร์ PowerShift ความเร็ว 18 ระดับพร้อมตัวจัดการสมรรถนะ)

e23 (ชุดเกียร์ PowerShift ความเร็ว 23 ระดับพร้อมตัวจัดการสมรรถนะ)

ความเข้ากันได้ของจุดพ่วงกลางของกระบะบรรจุโคกภัณฑ์

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของรถแทรกเตอร์สามารถใช้ร่วมกับกระบะบรรจุโคกภัณฑ์ต่อไปนี้ได้:

- ซีรีส์ C
- ระบบขับเคลื่อนไฮดรอลิก 1910

ความเข้ากันได้ของอุปกรณ์ต่อพ่วง

ระบบควบคุมการเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของรถแทรกเตอร์ไม่สามารถใช้ร่วมกับอุปกรณ์ต่อพ่วงต่อไปนี้ได้:

- อุปกรณ์ต่อพ่วงที่ติดตั้งด้านหน้า
- อุปกรณ์ต่อพ่วงหลายตัวที่ติดตั้งแบบอนุกรมซึ่งชิ้นงานไม่ได้เชื่อมต่อกับรถแทรกเตอร์โดยตรง

รูปแบบการเลี้ยวของรถแทรกเตอร์

การเลี้ยวเป็นรูปเลข 8

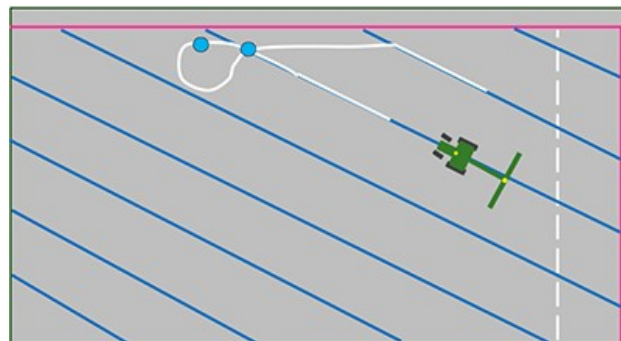
หมายเหตุ : การเลี้ยวเป็นรูปเลข 8 ในการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac เปิดใช้งานอยู่ตามค่าอธิบายแผนผังในแอปพลิเคชันการกำหนดแผนผัง

การเลี้ยวเป็นรูปเลขแปดใช้เมื่อมีมุมหักเลี้ยวในแทร็กและ

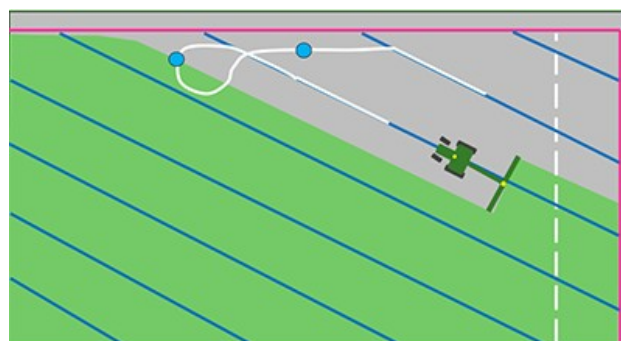
ขอบเขตด้านบน/ล่างของพื้นที่ปฏิบัติงาน การเลี้ยวถูกตั้งค่าไว้โดยมีขอบเขตเป็นความกว้างครึ่งหนึ่งของอุปกรณ์เพื่อให้อุปกรณ์ทำงานอยู่ในขอบเขตดังกล่าว เครื่องจักรจะเปลี่ยนไปทำการเลี้ยวเป็นรูปตัว U โดยอัตโนมัติหากมุมระหว่างร่องน้ำกับหัวแปลงนั้นกว้างกว่า 45° และจะเปลี่ยนกลับมาเป็นการเลี้ยวเป็นรูปเลข 8 เมื่อมุมเท่ากับ 45° หรือน้อยกว่า

สามารถใช้การเลี้ยวเป็นรูปเลขแปดกับแทร็กตรงได้

ค่าพื้นที่ครอบคลุมสูงสุดสำหรับการหักเลี้ยวจะอิงค่า iTEC กับ การตั้งค่าพื้นที่ครอบคลุมหากผู้ใช้เลือกทำ ลำดับ iTEC จะอยู่ในจุดที่พื้นที่ครอบคลุมเริ่มต้นและสิ้นสุด การตั้งค่านี้เปิดใช้อยู่ในส่วนข้อมูลและการตั้งค่า



เพิ่มพื้นที่ครอบคลุมสำหรับการหักเลี้ยว — ปิด



เพิ่มพื้นที่ครอบคลุมสำหรับการหักเลี้ยว — เปิด

A—พื้นที่ครอบคลุมปิดอยู่
B—พื้นที่ครอบคลุมเปิดอยู่

หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการเลี้ยวเป็นรูปเลขแปด โปรดดูที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอเกี่ยวกับระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac

ch177nn,1707730259045-81-18SEP25

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องเกี่ยว

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac สำหรับการเลี้ยวโดยอัตโนมัติของเครื่องเกี่ยวขนาดเท่านั้น ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac สำหรับเครื่องเกี่ยวขนาดนั้นไม่ได้ควบคุมความเร็วหรือฟังก์ชันอื่นๆ ของรถจักร

ระบบควบคุมระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac สามารถใช้งานร่วมกับ AutoTrac และ RowSense ในตัวได้

ข้อกำหนดสำหรับการทำงาน

- ต้องเปิดใช้งานระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac
- ต้องเปิดระบบเลี้ยวอัตโนมัติ
- ต้องเลือกเทร็กทางตรงหรือ AutoPath
- ข้อมูลขอบเขตของพื้นที่ปฏิบัติงานต้องครบถ้วน
- ต้องเป็นไปตามข้อกำหนดโพรไฟล์ของเครื่องจักร
- อาจเปิดใช้งานการเลี้ยวแบบวนได้ (ไม่บังคับ)

เมื่อสิ้นสุดเส้นทางผ่าน ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac จะถูกปิดใช้งานก่อนเลี้ยวหากเกลียวล้อเลี้ยวทำงานอยู่หรือยืดออก

หมายเหตุ : หมายเหตุ: สามารถขยายเกลียวล้อเลี้ยวได้ถ้าเปิดใช้งานพีเออร์นในการตั้งค่าขั้นสูง

การตั้งค่าระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องเกี่ยวนา



PC29160—UN—01JUN23
การตั้งค่าระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องเกี่ยวนา

1. **ค่าความไว (A)** — ปรับรูปแบบเส้นทางการเลี้ยว
2. **จุดเริ่มเลี้ยว (B)** — ปรับเส้นทางการเลี้ยวเพื่อเริ่มก่อนหรือหลังจากข้ามขอบเขตหัวแปลง

ระบบการยก/ลดระดับหัวเกี่ยวอัตโนมัติ



PC661531—UN—29JAN25
ระบบการยก/ลดระดับหัวเกี่ยวอัตโนมัติ

ระบบการยก/ลดระดับหัวเกี่ยวอัตโนมัติทำงานร่วมกับระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac เพื่อยกและลดระดับหัวเกี่ยวโดยอัตโนมัติเมื่อเข้าและอยู่ในพื้นที่ครอบคลุม/ขอบเขตในพื้นที่แผ่นดินใหญ่

เมื่อคุณสมบัติทั้งสองเปิดอยู่และตรงตามข้อกำหนดเบื้องต้นแล้ว ให้กดปุ่มเปิดใช้งาน (2 หรือ 3) บนคันโยกควบคุมมัลติฟังก์ชันเพื่อใช้งานระบบการยก/ลดระดับหัวเกี่ยวอัตโนมัติ

หมายเหตุ : สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับระบบการยก/ลดระดับหัวเกี่ยวอัตโนมัติ กรุณาดูวิธีใช้บนหน้าจอและ/หรือคู่มือการใช้งานเครื่องเกี่ยวนาที่เข้ากันได้

ความเข้ากันได้ของระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องเกี่ยวนา

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องเกี่ยวนาเข้ากันได้กับเครื่องเกี่ยวนาต่อไปนี้:

เครื่องเกี่ยวนา John Deere	รุ่นปี
ซีรีส์ S600	2012-2017
ซีรีส์ S540 และ S550	2012 และใหม่กว่า
ซีรีส์ T	2012 และใหม่กว่า
ซีรีส์ W	2012 และใหม่กว่า

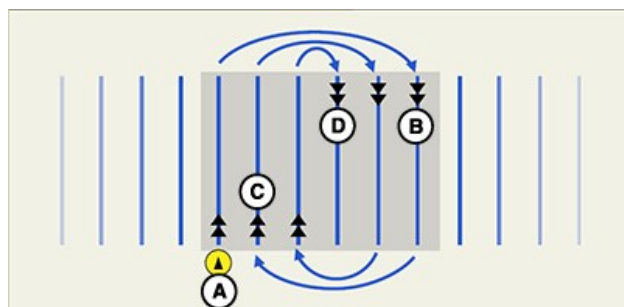
รูปแบบการเลี้ยว

หมายเหตุ : รูปแบบการเลี้ยวจะเลือกกว่าจะขับไปยังเส้นทางผ่านใดตามพื้นที่ครอบคลุม หากเส้นทางผ่านส่วนใหญ่มีความครอบคลุม เครื่องเกี่ยวนาจะข้ามเส้นทางผ่านนั้นและไปยังเส้นทางผ่านต่อไป

หมายเหตุ : เมื่อรถหลายคันทำงานในพื้นที่เดียวกัน สามารถใช้พื้นที่ครอบคลุมร่วมกันเพื่อกำหนดเส้นทางผ่านถัดไปเพื่อหลีกเลี่ยงการคาบเกี่ยวกันได้

ระบบเลี้ยวอัตโนมัติของ AutoTrac รวมสามารถเลี้ยวการเลี้ยวแบบวนได้สองแบบ:

1. **วนเข้า**—ในระหว่างการเลี้ยวแบบวนเข้า รถเกี่ยวนาจะเลี้ยวขวาเสมอ จำนวนของการข้ามคือขนาดพื้นที่ลบด้วย 2 และเมื่องานเสร็จสิ้น จำนวนของการข้ามจะลดลงเป็นระดับจนถึงศูนย์ ในตัวอย่างนี้ ขนาดพื้นที่ถูกตั้งไว้ที่ 6 ส่งผลให้มีการข้ามได้สูงสุด 4 ครั้ง จากจุดเริ่มต้น (A) เครื่องเกี่ยวนาจะไปยังเส้นทางผ่านเริ่มต้น ข้าม 4 เส้นทางผ่าน และไปยังเส้นทางผ่านที่หาจนเสร็จสิ้น (B) เครื่องเกี่ยวนาข้าม 3 เส้นทางผ่านและไปยังเส้นทางผ่านถัดไปจนเสร็จสิ้น (C) ตามรูปแบบ รถเกี่ยวนาจะยังคงเลี้ยวแบบวนเข้าอยู่จนกว่าจะผ่านทุกเส้นทางผ่าน เมื่อการเลี้ยวครั้งสุดท้าย (D) เสร็จสิ้น รถจะกลับสู่ค่าเริ่มต้นตรงไปยังเส้นทางผ่าน ผู้ปฏิบัติงานไปยังพื้นที่ถัดไปและดำเนินการตามรูปแบบที่เลือก

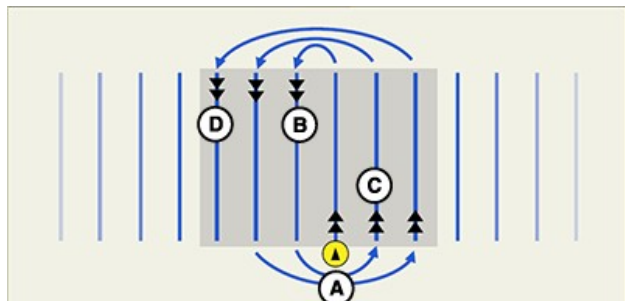


PC29159—UN—01JUN23
การเลี้ยวแบบวนเข้ากับพื้นที่ขนาด 6

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

2. **วนออก**—เครื่องเกี่ยวนาจะเริ่มจากตรงกลางของพื้นที่และเลี้ยวแบบวนออก โดยจะหมุนไปทางซ้ายทุกครั้ง ขนาดพื้นที่เป็นตัวกำหนดจำนวนสูงสุดของการข้าม ในระหว่างการเลี้ยวแบบวนออก จำนวนการข้ามเริ่มต้นที่ศูนย์ ในระหว่างเส้นทางผ่าน จำนวนการข้ามจะเพิ่มขึ้นจนกว่าจะถึงจำนวนสูงสุดของการข้าม ในตัวอย่างนี้ ขนาดพื้นที่เป็น 6 และเริ่มต้นด้วย 0 การข้าม เครื่องเกี่ยวนาจะเคลื่อนที่จากจุดเริ่มต้น (A) ขึ้นไปยังแถวและเคลื่อนที่ไปตามเส้นทางผ่านที่อยู่ติดกันไปทางซ้าย (B) เมื่อเครื่องเกี่ยวนาถึงจุดสิ้นสุดเส้นทางผ่านที่สอง (B) จำนวนการข้ามจะเพิ่มขึ้นหนึ่ง การข้ามตัว ช่วยให้เครื่องเกี่ยวนาข้ามแถวที่เสร็จสมบูรณ์

และเดินทางขึ้นไปยังเส้นทางผ่านที่ยังไม่ได้ทำงานที่ใกล้ที่สุด (C) เครื่องเกี่ยววนวดจะยังคงเลี้ยวแบบวนออกจนกว่าจำนวนของเส้นทางผ่านที่ต้องการจะเสร็จสมบูรณ์ เมื่อการเลี้ยวครั้งสุดท้าย (D) เสร็จสิ้น รถจะกลับสู่ค่าเริ่มต้นตรงไปยังเส้นทางผ่าน ผู้ปฏิบัติงานไปยังพื้นที่ถัดไปและดำเนินการตามรูปแบบที่เลือก



PC29158—UN—01JUN23

ตัวอย่างการเลี้ยวแบบวนออก

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

ch177nn,1740570004503-81-26FEB25

ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องพ่นสาร

ข้อกำหนดสำหรับการทำงาน

ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องพ่นสารมีอยู่ในจอแสดงผลประเภทต่อไปนี้ที่มีใบอนุญาตชั้นสูง Automation 4.0 หรือ G5:

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

ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องพ่นสารรองรับแทรกประเภทต่อไปนี้:

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

หมายเหตุ : ระหว่างการเข้าหัวแปลงและออกจากพื้นที่ปฏิบัติงาน ระบบจะตั้งค่าธงนอกต้นพืชเป็นจริงที่จุดทับซ้อนของหัวแปลงกับศูนย์กลางของเพลาน้ำของรถ

ระหว่างการออกจากหัวแปลงและเข้าพื้นที่ปฏิบัติงาน ระบบจะตั้งค่าธงนอกต้นพืชเป็นเท็จที่จุดทับซ้อนของหัวแปลงกับศูนย์กลางของเพลาน้ำของรถ

ฟังก์ชันต่อไปนี้ไม่มีในระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องพ่นสาร:

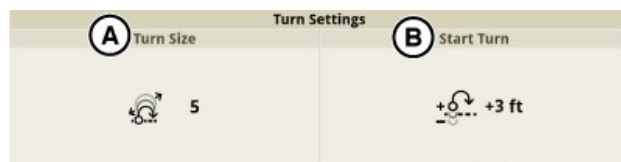
- ระบบควบคุมความเร็ว
- การตั้งค่าลำดับ

- การตั้งค่าความเร็วสำหรับความเร็วในพื้นที่ปฏิบัติงานและความเร็วในการเลี้ยว
- เส้นโค้ง AB, เส้นโค้งแบบปรับได้ และวงกลม

การตั้งค่าการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องพ่นสาร

หมายเหตุ : เมื่อเปิดใช้งาน ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องพ่นสารจะเปลี่ยนสถานะเป็นพร้อมใช้งาน โดยไม่มีการตั้งค่าการควบคุมความเร็วหรือการตั้งค่าลำดับ

การตั้งค่าการเลี้ยว—แทรกทางตรง



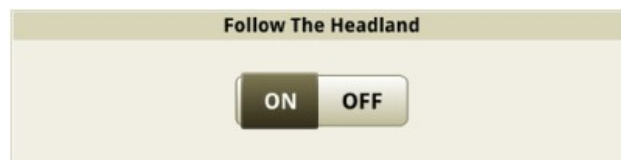
PC661530—UN—29JAN25

การตั้งค่าการเลี้ยว—แทรกทางตรง

ขนาดการหมุนเลี้ยว (A): ปรับรูปร่างของเส้นทางเลี้ยว ตัวเลขที่น้อยกว่าจะทำให้เกิดการเลี้ยวที่น้อยกว่า และในทางกลับกัน

การเลี้ยวที่จุดเริ่มต้น (B): ปรับเส้นทางเลี้ยวเพื่อเริ่มก่อนหรือหลังจากข้ามขอบเขตหัวแปลง

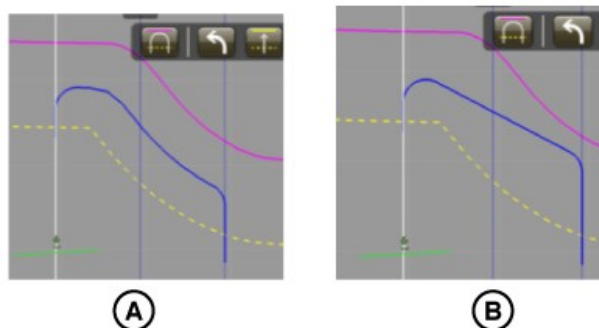
ดำเนินการตามหัวแปลง



PC662153—UN—17FEB25

ดำเนินการตามหัวแปลง

การตามหัวแปลงเป็นการตั้งค่าขั้นสูงสามารถใช้งานได้เฉพาะเมื่อใช้โหมดนำร่องแทรกทางตรง



PC661535—UN—02FEB25

ดำเนินการตามหัวแปลง

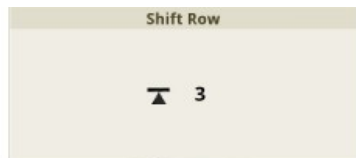
- A—ดำเนินการตามหัวแปลง ON
- B—ดำเนินการตามหัวแปลง OFF

เมื่อเปิดใช้งาน เครื่องจักรจะเคลื่อนที่ตามความโค้งของหัวแปลงที่มีเส้นโค้งปรากฏ เมื่อปิดใช้งาน รถจะเคลื่อนที่ตามเส้น

ทางที่สั้นที่สุด (ตรง) ผ่านหัวแปลงและจะไม่เคลื่อนที่ตามความโค้งหากมี ค่าเริ่มต้นของการดำเนินการตามหัวแปลงจะเป็น ON การเลือกเปิด/ปิดจะคงอยู่ในรอบการทำงานหลัก

หมายเหตุ : การตามหัวแปลงสามารถใช้งานได้เฉพาะเมื่อใช้โหมดนำร่องแตร็กทางตรง

การตั้งค่าการเลี้ยว—AutoPath (แถว)



เลื่อนแถว

PC659264—UN—29JAN25

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

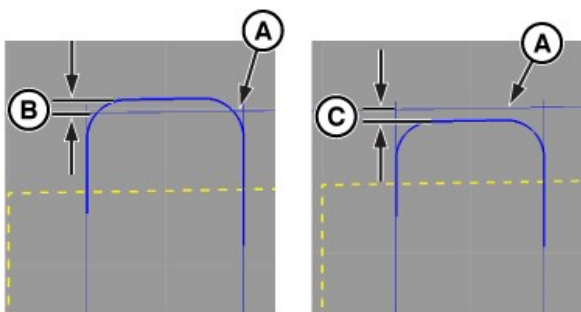
การตั้งค่าการเลี้ยว—AutoPath (ขอบเขต)



ออฟเซตจุดเลี้ยวเริ่มต้น

PC661529—UN—29JAN25

ออฟเซตจุดเลี้ยวเริ่มต้นคือตำแหน่งที่เครื่องเริ่มเลี้ยวโดยอัตโนมัติตามเส้นทางของขอบแปลง AutoPath



ออฟเซตจุดเลี้ยวเริ่มต้น

PC662154—UN—20FEB25

A—เส้นทางของขอบแปลง AutoPath

B—ออฟเซตเป็นบวก

C—ออฟเซตเป็นลบ

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

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

ความเข้ากันได้ของระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องฟนสาร

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

รถโฟลเดอร์ของ John Deere	รุ่น
800R	800R

รูปแบบการเลี้ยว

ระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ของเครื่องฟนสารรองรับการเลี้ยวแบบยูเทิร์นเท่านั้น

ch177nn,1740570144512-81-26FEB25

การใช้งาน—Machine Sync

การซิงค์เครื่องจักร



การซิงค์เครื่องจักร

PC28763—UN—25AUG22

Machine Sync ของ John Deere ช่วยให้เกิดการเคลื่อนที่ที่ประสานกันระหว่างเครื่องจักรที่เข้ากันได้ Machine Sync ใช้ AutoTrac เพื่อนำอุปกรณ์ตามกลับไปยังตำแหน่งหลักที่สัมพันธ์กับอุปกรณ์นำ อุปกรณ์ตามจะอยู่ในตำแหน่งดังกล่าวในระหว่างการทำงาน Machine Sync จะรักษาระยะเยื้องข้างแนวเส้นและแนวข้างระหว่างอุปกรณ์นำและอุปกรณ์ตามด้วยข้อมูลจากตัวรับสัญญาณ StarFire ข้อมูลจะส่งผ่านแบบไร้สายระหว่างเครื่องจักรโดยใช้โมเด็ม JDLINK บนรถแต่ละคัน

Machine Sync ไม่ใช้การสื่อสารประเภทเซลลูลาร์

ไปยัง Machine Sync

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

ข้อกำหนด

ต้องปฏิบัติตามข้อกำหนดต่อไปนี้เพื่อให้ Machine Sync ทำงาน:

ข้อกำหนดของเครือข่าย

Machine Sync จะกำหนดการถ่ายโอนข้อมูลระหว่างเครื่องจักรที่ถูกควบคุมและเครื่องจักรที่นำทาง ทั้งตัวถูกควบคุมและตัวนำทางจะต้องเชื่อมต่อกับเครือข่ายไร้สายเดียวกัน ตัวถูกควบคุมสามารถสร้างเครือข่ายในแอปพลิเคชัน Machine Sync หรือการตั้งค่าแบบไร้สายได้ ตัวถูกควบคุมจะเข้าร่วมเครือข่ายของตัวนำทางเพื่อใช้งานแอปพลิเคชัน Machine Sync

ดูที่แอปพลิเคชันการตั้งค่าแบบไร้สายเพื่อศึกษาข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการตั้งค่าและการเข้าร่วมเครือข่ายไร้สาย

ข้อกำหนดสำหรับตัวนำทาง

หมายเหตุ : อัปเดตซอฟต์แวร์เป็นเวอร์ชันล่าสุด

- เครื่องจักรต้องมีจอแสดงผลรุ่น 4 หรือหน้าจอรุ่น G5
- เครื่องจักรต้องมีตัวรับสัญญาณ StarFire 6000, StarFire 7000 หรือ StarFire 7500 ที่มีสัญญาณร่วม
- เครื่องจักรจะต้องมีโมเด็ม JDLINK
 - รองรับการเชื่อมต่อ JDLINK Boost
- เครื่องจักรต้องติดตั้งชุดเสาอากาศเสริม
- เครื่องจักรจะต้องมีใบอนุญาตที่เหมาะสม

ข้อกำหนดสำหรับอุปกรณ์ควบคุม

หมายเหตุ : อัปเดตซอฟต์แวร์เป็นเวอร์ชันล่าสุด

- เครื่องจักรต้องเป็นรถแทรกเตอร์

- เครื่องจักรต้องมี G5 CommandCenter, หน้าจอรุ่น G5 หรือจอแสดงผลรุ่น 4
- เครื่องจักรต้องมีตัวรับสัญญาณ StarFire 6000, StarFire 7000 หรือ StarFire 7500 ที่มีสัญญาณร่วม
- เครื่องจักรจะต้องมีโมเด็ม JDLINK
- เครื่องจักรต้องติดตั้งชุดเสาอากาศเสริม
- เครื่องจักรจะต้องมีใบอนุญาตที่เหมาะสม
- เครื่องจักรต้องมีการเปิดใช้งานระบบอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติสำหรับรถแทรกเตอร์

หมายเหตุ : ติดต่อตัวแทน John Deere ของคุณเพื่อการเปิดใช้งานระบบอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติสำหรับรถแทรกเตอร์

ก่อนใช้งาน Machine Sync

โปรแกรมการใช้งาน Equipment Manager (ตัวจัดการเครื่องจักร)

ยืนยันว่าข้อมูลเครื่องจักร รวมถึงการวัดและระยะเยื้องข้างถูกต้องและถูกป้อนเข้าไปในจอแสดงผลแล้ว

อุปกรณ์นำ

- ตรวจสอบยืนยันว่าการตั้งค่าของเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วงถูกต้อง

อุปกรณ์ตาม

- ยืนยันว่าประเภทเครื่องจักรคือรถแทรกเตอร์
- ยืนยันว่าระยะเยื้องข้างของเครื่องจักรถูกต้อง

แอปพลิเคชัน AutoTrac

สำคัญ : Machine Sync ไม่รองรับทางโค้งที่กว้างกว่า 0.5° ต่อเมตร

หากอุปกรณ์นำนั้นอยู่บนทางโค้งมากหรือกำลังเปลี่ยนทิศทาง ตัวติดตามจะไม่สามารถติดตามได้ และ Machine Sync จะหยุดทำงาน เมื่อ Machine Sync หยุดทำงาน จะมีเสียงและการแจ้งเตือนอธิบายว่าทำไมจึงหยุดทำงาน

หมายเหตุ : ก่อนเปลี่ยนการตั้งค่า AutoTrac หรือ Machine Sync ให้จดค่าปัจจุบันไว้

อุปกรณ์นำ

หมายเหตุ : ระบบจะรักษาสถานะของอุปกรณ์นำ Machine Sync ผ่านรอบการทำงานหลักโดยไม่ต้องแจ้งให้อุปกรณ์นำเปิดใช้งาน Machine Sync

- Machine Sync สามารถทำงานร่วมกับระบบนำร่อง AutoTrac ได้ๆ ก็ตามที่มีอยู่
- ไม่จำเป็นต้องใช้ AutoTrac สำหรับอุปกรณ์นำ

อุปกรณ์ตาม

หมายเหตุ : ระบบจะแจ้งเตือนให้อุปกรณ์ตามเปิดใช้งาน Machine Sync เฉพาะเมื่อเปิดใช้งานในรอบการทำงานหลักล่าสุดเท่านั้น

หมายเหตุ : ตั้งปุ่มเปิด/ปิด Machine Sync เป็น ON ตามค่าเริ่มต้นในข้อความแจ้งเตือน

- ปรับแต่งการปรับระบบพวงมาลัยเคลื่อนไปข้างหน้า AutoTrac ของแต่ละเครื่องจักรก่อนใช้ Machine Sync

แอปพลิเคชันสำหรับการแชร์

โปรแกรมการใช้งาน Sharing (การแชร์) ทำหน้าที่ถ่ายโอนข้อมูลเพิ่มเติมระหว่างอุปกรณ์นำและอุปกรณ์ตาม

หมายเหตุ : ต้องเปิดใช้งาน Sharing (การแชร์) ทั้งบนจอแสดงของอุปกรณ์นำและอุปกรณ์ตาม สามารถใช้ปุ่มลัดไปยังแอปพลิเคชันการแชร์ที่หน้าข้อมูลและการตั้งค่าของ Machine Sync

หมายเหตุ : หากต้องการปิด IFDS ให้ตรวจสอบให้แน่ใจว่าการขึ้นกรปปีดอยู่

อุปกรณ์นำ

- ตรวจสอบยืนยันว่า Sharing เปิดอยู่เพื่อใช้งานคุณสมบัติ In-Field Data Sharing (การแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงาน)
- ตรวจสอบยืนยันว่าจอแสดงผล G5 ทุกจอในกลุ่มงานเชื่อมโยงอยู่กับ Work ID เดียวกัน

อุปกรณ์ตาม

- ตรวจสอบยืนยันว่า Sharing เปิดอยู่เพื่อใช้งานคุณสมบัติ In-Field Data Sharing (การแชร์ข้อมูลในพื้นที่ปฏิบัติงาน)
- ตรวจสอบยืนยันว่าจอแสดงผล G5 ทุกจอในกลุ่มงานเชื่อมโยงอยู่กับ Work ID เดียวกัน
- ตรวจสอบยืนยันว่าได้กำหนดโปรไฟล์อุปกรณ์ต่อพ่วงในตัวจัดการเครื่องจักรที่มีประเภทการปฏิบัติงานตรงกับอุปกรณ์นำ

ข้อมูลต่อไปนี้จะถูกแสดงบนอุปกรณ์นำและอุปกรณ์ตามเมื่อใช้งานการแชร์:

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

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

การแชร์โดยใช้ JDLINK Boost

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

หมายเหตุ : ข้อมูลจะยังคงอยู่ในสภาพสมบูรณ์ในช่วงเวลานี้ และจะแชร์กับโฮสต์เมื่อทำการเชื่อมต่ออีกครั้ง

แนวทางปฏิบัติที่ดีที่สุดในการปลดออก

เมื่อหมุนพวงมาลัยเพื่อปลด Machine Sync ความเร็วของอุปกรณ์ตามจะเปลี่ยนไปตามความเร็วล่าสุดของอุปกรณ์นำ เพื่อหลีกเลี่ยงหรือลดความล่าช้าในการต้องรีเซ็ตความเร็วที่กำหนดของรถแทรกเตอร์ทุกครั้งที่ยกเลิกใช้งาน Machine Sync เราแนะนำให้ปฏิบัติตามวิธีการหยุดใช้งานดังต่อไปนี้:

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

ch177nn,1740570175759-81-11FEB26

ความเข้ากันได้ของ Machine Sync

ความเข้ากันได้ของรถแทรกเตอร์ John Deere:

หมายเหตุ : รถแทรกเตอร์ซีรีส์ 6R กับ CommandPro สามารถเข้ากันได้กับ John Deere Machine Sync G5 ในกรณีที่มีการติดตั้งความสามารถทำงาน MFTCU AL229483A เท่านั้น

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

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

EVT (ชุดเกียร์แบบปรับด้วยไฟฟ้า)

IVT (ชุดเกียร์แบบปรับได้อิสระ)

CQT (ชุดเกียร์ CommandQuad II)

PST (ชุดเกียร์ PowerShift)

e23 (ชุดเกียร์ PowerShift ความเร็ว 23 ระดับพร้อมตัวจัดการสมรรถนะ)

ความเข้ากันได้ของเครื่องเกี่ยวหวด John Deere:

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

หมายเหตุ : ต้องมีเครื่องมือเพิ่มเติมเพื่อดูข้อมูลการเติมถังเก็บเมล็ด สำหรับซีรีส์ 70

ความเข้ากันได้ของเครื่องเกี่ยวหญ้าชนิดขับเคลื่อนด้วยตัวเอง John Deere:

- 8000
- 9000

ความเข้ากันได้ของเครื่องเกี่ยวอ้อยชนิดขับเคลื่อนด้วยตัวเองของ John Deere:

- CH570W
- CH570T
- CH950
- CH960

ความเข้ากันได้ของ ATU/ATC/Reichhardt GREENFIT:

ในทางเทคนิคแล้ว ATU300/ATC300 และ GREN FIT สามารถทำงานได้ในฐานะตัวนำการชิงครีต แม้ว่าประสิทธิภาพการทำงานของตัวถูกควบคุมจะขึ้นอยู่กับความแม่นยำของระบบบังคับเลี้ยวของตัวนำทางรถเป็นสำคัญ

หมายเหตุ : เราแนะนำอย่างยิ่งให้ใช้ AutoTrac ที่มีมาในระบบสำหรับตัวนำการชิงครีต

Machine Sync ไม่สามารถใช้ได้กับรายการต่อไปนี้:

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

Machine Sync บนจอแสดงผลแบบผสม:

Machine Sync จะทำงานระหว่างจอแสดงผลรุ่น 4 และ G5 ที่สามารถใช้งานร่วมกันได้ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าจอแสดงผล

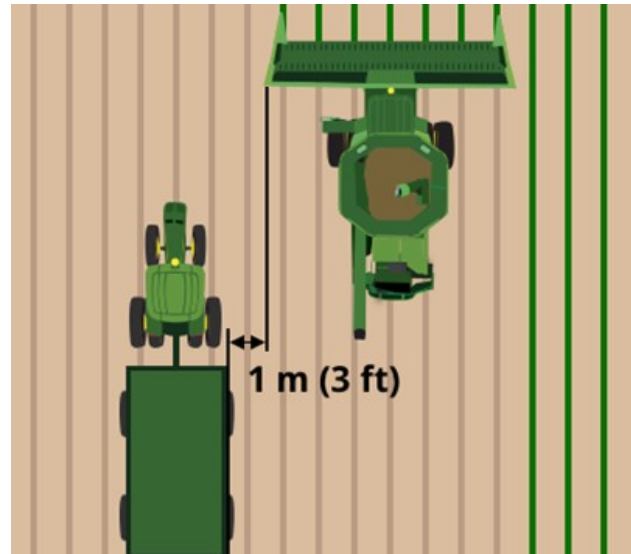
แต่ละจอที่ใช้มีการเปิดใช้งานหรือใบอนุญาตที่เหมาะสมสำหรับการทำงานของ Machine Sync โปรดดูคู่มือการขายทางภาคเกษตรเพื่อรายการการเปิดใช้งานหรือใบอนุญาตที่จำเป็น

หมายเหตุ : จอแสดงผลรุ่น 4 จำเป็นต้องเปิดใช้งาน Machine Sync ในขณะที่จอแสดงผล G5 จำเป็นต้องมีใบอนุญาต

ข้อควรปฏิบัติเพื่อความรับผิดชอบ:

⚠ ระวัง : ระวังได้รับบาดเจ็บหรืออุบัติเหตุ ระวังระดับและควบคุมพวงมาลัยเมื่อจำเป็น Machine Sync ไม่ตรวจพบหรือหลบเลี่ยงสิ่งกีดขวางและผู้คน

⚠ ระวัง : ระวังได้รับบาดเจ็บหรืออุบัติเหตุ เมื่อตามหลังอุปกรณ์นำให้เดินตัวอยู่เสมอและควบคุมรถทันทีในกรณีที่อุปกรณ์นำหยุดกะทันหัน Machine Sync ไม่ได้หยุดอุปกรณ์ตามอย่างสมบูรณ์



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

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

เพื่อให้ Machine Sync มีประสิทธิภาพสูงสุด:

- แทร็กทางตรงแม่นยำกว่าแทร็กทางโค้ง
- การใช้ความเร็วยิ่งช้าจะยิ่งแม่นยำกว่าเมื่อไม่ได้ใช้งานแทร็กทางตรง

- ทางโค้งไม่มากจะแม่นยำกว่าโค้งที่มีรัศมีเลี้ยวแคบ
- รถแทรกเตอร์แบบตัวรถหักกลางจะมีประสิทธิภาพการทำงานหลากหลายแบบตามที่ได้รับในข้างต้น ซึ่งแตกต่างจากแพลตฟอร์มประเภทอื่น
- Machine Sync จะต้องปรับแต่งการตั้งค่าขั้นสูง AutoTrac เพื่อประสิทธิภาพการทำงานสูงสุด

Shared Signal (สัญญาณร่วม)

สัญญาณร่วมจะช่วยให้ตัวรับสัญญาณของ StarFire สามารถแบ่งปันข้อมูลเมื่อใช้ร่วมกับระบบเดินรถเก็บเกี่ยว Machine Sync โดยอัตโนมัติ ซึ่งช่วยให้เครื่องจักรทั้งสองทำงานได้อย่างเต็มประสิทธิภาพระหว่างเก็บเกี่ยว ตารางต่อไปนี้แสดงความแม่นยำจากระบบนี้

ระดับการใช้ งานตัวรับ สัญญาณเครื่อง เกี่ยววาด	ระดับการใช้ งานตัวรับ สัญญาณ แทรกเตอร์รถ ขนเมล็ดพืช	ระดับความ แม่นยำโดยรวม ของระบบ	ความสัมพันธ์ ระหว่างตัวรับ สัญญาณสอง ตัว
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

Shared Signal (สัญญาณร่วม)

สัญญาณที่ใช้ร่วมกันสามารถใช้ร่วมกันได้ระหว่างทั้งตัวรับสัญญาณรุ่นที่เหมือนกันหรือแตกต่างกัน จำเป็นต้องใช้งาน Machine Sync เว้นแต่จะเป็นไปตามเงื่อนไขต่อไปนี้ทั้งอุปกรณ์นำและอุปกรณ์ตาม

- ตัวรับสัญญาณ StarFire 7000 หรือใหม่กว่า
- การแก้ไข StarFire SF-RTK บนตัวรับสัญญาณทั้งสองเครื่อง

ZIDXX1X,1749554066047-81-06OCT25

การควบคุม Machine Sync

ตำแหน่งประจำ

สำคัญ : ตำแหน่งประจำเริ่มต้นจะเป็นไปตามการตั้งค่าในแอปพลิเคชันตัวจัดการอุปกรณ์และรูปร่างของโซนปฏิบัติงาน ก่อนเริ่มการทำงานของ Machine Sync ให้ตรวจสอบยืนยันว่าการตั้งค่าและระยะเยื้องข้างของเครื่องจักรทุกเครื่องและอุปกรณ์ต่อพ่วงทุกชิ้นถูกต้อง

หมายเหตุ : ปุ่มตั้งค่าตำแหน่งประจำจะพร้อมใช้งานเฉพาะเมื่อตัวถูกควบคุมอยู่ภายในโซนปฏิบัติงาน โซนปฏิบัติงานจะถูกทำเครื่องหมายบนแผนที่ตามขอบเขต



PC28764—UN—25AUG22

ตำแหน่งประจำคือตำแหน่งที่ระบบจะนำร่องอุปกรณ์ตามเพื่อถ่ายผลผลิตลง ตำแหน่งประจำจะสร้างโดยอัตโนมัติโดยอิง

จากการตั้งค่าในแอปพลิเคชันตัวจัดการอุปกรณ์และรูปร่างของโซนปฏิบัติงาน

ตำแหน่งประจำเริ่มต้นจะไม่เข้ากับการตั้งค่าอุปกรณ์นำและอุปกรณ์ตาม

เลือกปุ่มตั้งค่าตำแหน่งประจำเพื่อบันทึกตำแหน่งประจำอื่นที่ไม่ใช่ตำแหน่งเริ่มต้น

หมายเหตุ : ตำแหน่งประจำที่ผู้ใช้กำหนดอาจหายไป หากจอแสดงผลเชื่อมต่อกับเครื่องจักรอื่นหรือเลือกโปรไฟล์เครื่องจักรที่ต่างออกไปหรือส่วนประกอบอื่นถูกถอดหรือถูกเปลี่ยน ตรวจสอบยืนยันว่าตำแหน่งประจำที่ผู้ใช้กำหนดนั้นตั้งค่าเรียบร้อยแล้วก่อนเริ่มใช้งาน

ตำแหน่งประจำหลายแห่ง



PC28765—UN—25AUG22

สวิตช์ตั้งค่า/ใช้งาน

ตัวถูกควบคุมสามารถสร้างตำแหน่งเริ่มต้นหลายแห่งในข้อมูลและการตั้งค่า แต่ละตำแหน่งเริ่มต้นจะได้รับหมายเลขโดยอัตโนมัติ

ในการตั้งค่าตำแหน่งประจำ ให้เลือกตั้งค่าในสวิตช์ตั้งค่า/ใช้งาน จากนั้นเลือกหมายเลขของตำแหน่งประจำ จะตั้งค่าตำแหน่งประจำให้กับตำแหน่งของอุปกรณ์ตาม

หากต้องการเปลี่ยนตำแหน่งเริ่มต้นที่ใช้งานอยู่ ให้เลือกเปิดใช้งานสวิตช์ตั้งค่า/ใช้งาน จากนั้นให้เลือกหมายเลขของตำแหน่งประจำ เมื่อ AutoTrac ได้เปิดใช้งาน ตัวถูกควบคุมจะแทรกไปยังตำแหน่งเริ่มต้นที่เลือกไว้

กระจก

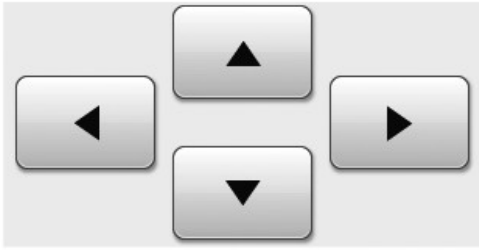
ตำแหน่งประจำ/ตำแหน่งประจำที่ตั้งไว้ที่ด้านหนึ่งของโซนรูปตัว U จะถูกเปลี่ยนไปเป็นอีกด้านหนึ่งโดยอัตโนมัติเมื่อมีการเลื่อนตัวตามไปยังอีกด้านหนึ่ง ฟังก์ชันนี้จะเปิดใช้งานเมื่อฟังก์ชันต่อไปนี้เปิดใช้งานในการตั้งค่า John Deere Machine Sync:

1. เปิดใช้งานการควบคุมโซนปฏิบัติงานรูปตัว U แล้ว
2. เปิดใช้งานโหมดการควบคุมการจราจร
3. จุดหลักหลายจุดเปิดใช้งานอยู่

การตอบสนองต่อความเร็ว

ป้อนการตอบสนองต่อความเร็วในการตั้งค่า Machine sync ขั้นสูง ตัวถูกควบคุมสามารถปรับแต่งการตอบสนองต่อความเร็วให้เพิ่มความเร็วแบบค่อย ๆ หรือในทันที

การดัน



ปุ่มด้าน

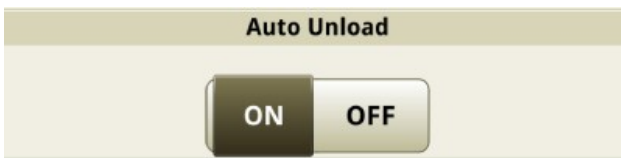
PC28082—UN—28JUL20

Machine Sync ช่วยให้อุปกรณ์นำและอุปกรณ์ตามสามารถค้นตำแหน่งอุปกรณ์ตามเพื่อปล่อยผลผลิตลงไปในรถลำเลียงได้อย่างเท่า ๆ กัน

การเพิ่มการดันคือระยะทางที่อุปกรณ์ตามทุกครั้งที่เลือกปุ่มดัน การเพิ่มการดันแนวยาวและแนวขวางสามารถปรับได้ในแถบข้อมูลและการตั้งค่า

หมายเหตุ : การปรับโดยการใช้นิ้วการดันจะไม่ถูกบันทึก เว้นแต่ว่าสวิตช์บันทึกการดันสำหรับการเชื่อมต่อครั้งต่อไปในแถบข้อมูลและการตั้งค่าได้เปิดอยู่

Auto Unload



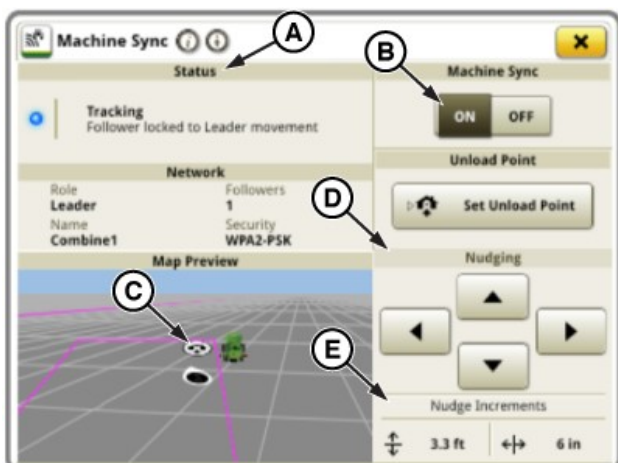
Auto Unload

PC662149—UN—11FEB25

สามารถเปิด/ปิด Auto Unload ได้โดยการไปที่การตั้งค่าขั้นสูงของ Machine Sync โดยใช้กล้องสเตอริโอแบบสายตาเพื่อค้นรถขนเมล็ดไปข้างหน้าหรือถอยหลังโดยอัตโนมัติจนกว่าจะรถเต็ม

ZIDXX1X,1750077987519-81-16JUN25

การทำงาน Machine Sync — อุปกรณ์นำ



PC689864—UN—26SEP25

A—สถานะการซิงค์เครื่องจักร

B—ปุ่มเปิด/ปิดหลัก
C—ตำแหน่งประจำ
D—ปุ่มดัน

ตัวนำทาง—ไม่พร้อม

สถานะ Machine Sync (A) ยังไม่พร้อมใช้งานจนกว่าตัวถูกควบคุมจะอยู่ในโซนปฏิบัติงาน ตัวแสดงสถานะเป็นสีส้ม

หมายเหตุ : โซนการทำงานจะแสดงขึ้นเมื่ออุปกรณ์นำและตามนั้นได้ทำการสื่อสารกัน

ปุ่มหลัก (B) จะต้องเปิดอยู่เพื่อให้ Machine Sync ทำงาน

หมายเหตุ : จะต้องเปิดใช้งาน Machine Sync เมื่อเปิดและปิดระบบทุกครั้ง

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

ตัวนำทาง—พร้อมใช้งาน

เมื่อตัวถูกควบคุมและตัวนำทางติดตั้งแล้วและพร้อมสำหรับการแทรก สถานะ Machine Sync จะเปลี่ยนเป็นพร้อมใช้งาน ตัวแสดงสถานะจะเปลี่ยนเป็นสีเขียว

อุปกรณ์นำ—กำลังเข้าถึง

สถานะ Machine Sync จะเปลี่ยนไปเป็นกำลังเข้าถึง เมื่อตัวถูกควบคุมอยู่ในโซนปฏิบัติงานและมีการกดสวิตช์กลับมาทำงานต่อ AutoTrac ตัวแสดงสถานะจะเปลี่ยนเป็นสีน้ำเงิน

หมายเหตุ : เมื่อ Machine Sync อยู่ในสถานะการค้นหา/การติดตาม ฟังก์ชันการทำงานต่อไปนี้จะถูกปิดใช้งาน:

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

หมายเหตุ : การเลื่อน RowSense จะไม่ได้รับผลกระทบจากสถานะ Machine Sync

ตัวนำทาง—กำลังติดตาม

สถานะ Machine Sync จะเปลี่ยนเป็นกำลังติดตามหลังจากที่ตัวถูกควบคุมเข้าถึงตำแหน่งประจำ (C)

ถ้าคุณกระตือรือร้นว่ากำลังติดตามอุปกรณ์นำ ขณะที่อุปกรณ์นำเปลี่ยนทิศทางหรือความเร็ว อุปกรณ์ตามจะปรับตามการเปลี่ยนแปลงของตัวนำทาง

ตอนนี้อุปกรณ์นำจะสามารถปล่อยผลผลิตลงในรถขนได้

หากจำเป็น เลือกปุ่มดัน (D) เพื่อปรับแต่งตำแหน่งของอุปกรณ์ตาม

การตั้งค่าตัวควบคุมโซนปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : การควบคุมโซนการทำงานรูปตัว U สามารถเปิดใช้งานในข้อมูลและการตั้งค่า

หมายเหตุ : ไม่สามารถใช้ตัวเลือกโซนการทำงานรูปตัว U สำหรับการนำหน้ารถเกี่ยววนวด

เมื่อตั้งประเภทของเครื่องจักรเป็นเครื่องเกี่ยววนวด เครื่องเก็บเกี่ยว หรืออื่น ๆ ในตัวจัดการอุปกรณ์ Machine Sync จะตั้งค่าเริ่มต้นเป็นโซนปฏิบัติงานซ้ายมือ เครื่องจักรประเภทอื่นที่เหลือจะตั้งค่าเริ่มต้นเป็นโซนปฏิบัติงานรูปตัว U

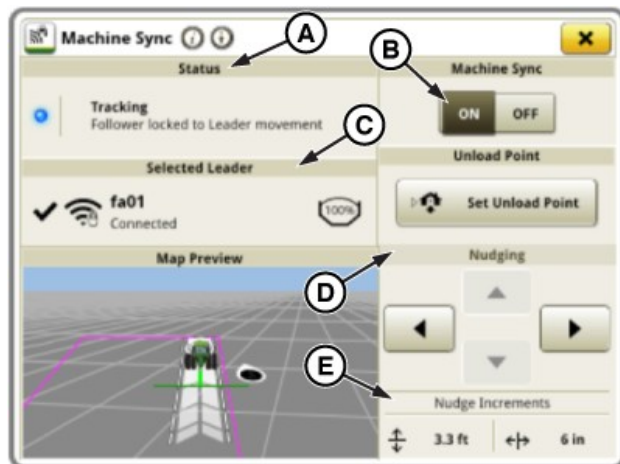
เมื่อการควบคุมโซนปฏิบัติงานรูปตัว U ON อยู่ โซนปฏิบัติงานจะเป็นรูปตัว U เมื่อการควบคุมโซนปฏิบัติงานรูปตัว U ปิดอยู่ โซนปฏิบัติงานจะอยู่ฝั่งซ้ายมือของเครื่องจักรเท่านั้น โซนปฏิบัติงานรูปตัว U จะทำให้ความกว้างและความยาวภายในได้รับการปรับแต่งในข้อมูลและการตั้งค่าของอุปกรณ์นำ

สามารถปรับความยาวโดยรวมของโซนปฏิบัติงานได้โดยการเปลี่ยนค่าขอบด้านหน้าของโซนปฏิบัติงานและขอบด้านหลังของโซนปฏิบัติงาน ค่าเริ่มต้นคือ:

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

ZIDXK1X,1749561926105-81-01OCT25

การทำงาน Machine Sync—อุปกรณ์ตาม



PC689865—UN—26SEP25

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

อุปกรณ์ตาม - ไม่พร้อม

สถานะ Machine Sync (A) ยังไม่พร้อมใช้งานจนกว่าตัวถูกควบคุมจะอยู่ในโซนปฏิบัติงานและพร้อมแทรก ตัวแสดงสถานะเป็นสีส้ม

หมายเหตุ : จะแสดงโซนปฏิบัติงานเมื่อตัวถูกควบคุมและตัวนำทางกำลังสื่อสารกัน

ปุ่มหลัก (B) จะต้องเปิดอยู่เพื่อให้ Machine Sync ทำงาน

หมายเหตุ : จะต้องเปิดใช้งาน Machine Sync เมื่อเปิดและปิดระบบทุกครั้ง

ตัวถูกควบคุม—พร้อมใช้งาน

เมื่อตัวถูกควบคุมและตัวนำทางติดตั้งแล้วและพร้อมสำหรับการแทรก สถานะ Machine Sync จะเปลี่ยนเป็นพร้อมใช้งาน ตัวแสดงสถานะจะเปลี่ยนเป็นสีเขียว

ก้านกระเดื่องวาล์ว—กำลังเข้าถึง

สถานะ Machine Sync จะเปลี่ยนไปเป็นกำลังเข้าถึง เมื่อตัวถูกควบคุมอยู่ในโซนปฏิบัติงานและมีการกดสวิตช์กลับมาทำงานต่อ AutoTrac ตัวแสดงสถานะจะเปลี่ยนเป็นสีน้ำเงิน

หมายเหตุ : ลูกศรสีขาวและโซนการทำงานที่กำหนดไว้จะนำทางผู้ใช้ไปยังตำแหน่งที่เหมาะสมที่สุดสำหรับการเปิดใช้งานการซิงค์รถ ซึ่งอยู่ด้านหลังจุดเริ่มต้น เพื่อเพิ่มความสะดวกให้กับลูกค้าและลดความแปรปรวนในการเข้าถึง

อุปกรณ์ตาม - Tracking (กำลังติดตาม)

สถานะ Machine Sync จะเปลี่ยนเป็น Tracking (กำลังติดตาม) หลังจากที่คุณเลือกตำแหน่งประจำตำแหน่งแล้ว

อุปกรณ์ตามกำลังติดตามอุปกรณ์นำ ขณะที่อุปกรณ์นำเปลี่ยนทิศทางหรือความเร็ว อุปกรณ์ตามจะปรับตามการเปลี่ยนแปลงของตัวนำทาง

ตอนนี้อุปกรณ์นำจะสามารถปล่อยผลผลิตลงในรถขนได้

หากจำเป็น ให้เลือกปุ่มต้น (C) เพื่อปรับตำแหน่งของอุปกรณ์ตาม

สถานะระดับของถังเก็บเมล็ดที่เหลือและท่อลำเลียงออกจากถังจะแสดงในช่องของอุปกรณ์นำที่เลือก (D)

ระหว่างการทำงาน ต้องปรับความเร็วโดยใช้ลิ้นปรับความเร็วเท่านั้น การเปลี่ยนระบบกำลังส่งระหว่างการทำงานจะตัด Machine Sync

เนื่องจากคุณลักษณะด้านการควบคุมความเร็วอัตโนมัติของรถแทรกเตอร์รุ่น 9R และ 6R จึงแนะนำให้ใช้งานเครื่องจักรเหล่านี้กับลิ้นปรับความเร็วเต็มรูปแบบเมื่อใช้ Machine Sync

เมื่อต้องการตัดการเชื่อมต่อ ผู้ควบคุมแทรกเตอร์อาจหมุนพวงมาลัย เพิ่มความเร็วของระบบส่งกำลังเครื่องจักร หรือหยุดเครื่องจักร

หมายเหตุ : ต้องแน่ใจว่าตั้งความเร็วระบบส่งกำลังของอุปกรณ์ตามสูงพอที่จะติดตามและคงความเร็วเดียวกับอุปกรณ์นำไว้ได้

โหมดการควบคุมการเดินเครื่องจักร

หมายเหตุ : เมื่อเปิดใช้งานโหมดการจราจรที่ควบคุม การดันซ้ายและขวาจะถูกปิดใช้งาน

โหมดการควบคุมการเดินเครื่องจักรเปิดใช้งานอยู่ในแถบข้อมูลและการตั้งค่า

เมื่อเปิดใช้โหมดการควบคุมการเดินเครื่องจักร อุปกรณ์ตามจะเดินตามเส้นนำร่องในขณะที่ความเร็วจะถูกควบคุมโดยอุปกรณ์นำ หากตำแหน่งประจำไม่ได้อยู่บนเส้นนำร่อง อุปกรณ์ตามจะเดินขนานไปกับตำแหน่งประจำขณะที่ยังอยู่บนเส้นนำร่อง

เมื่อใช้โหมดการควบคุมการเดินเครื่องจักร ให้เลือกสวิตช์กลับมาทำงาน AutoTrac ต่อหนึ่งครั้งเพื่อร่อนนำการไถเส้นนำร่องที่ใช้งานอยู่ เมื่ออุปกรณ์ตามอยู่ในโซนปฏิบัติงาน ให้เลือกสวิตช์

กลับมาทำงาน AutoTrac ต่ออีกครั้งเพื่อให้ความเร็วเท่ากันกับอุปกรณ์นำ

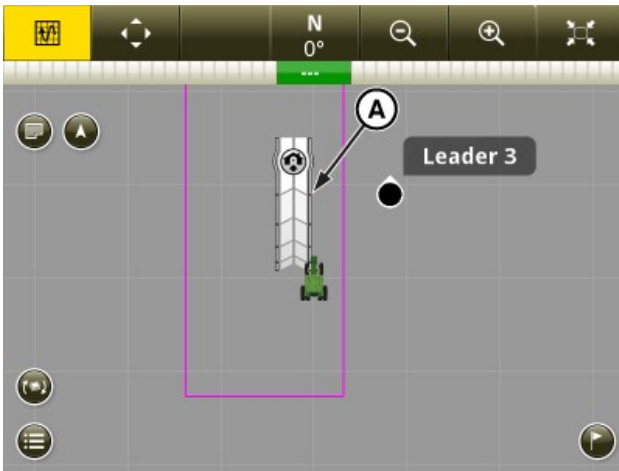
หมายเหตุ : หากอุปกรณ์นำและอุปกรณ์ตามกำลังแทรกคนละเส้นนำร่อง อุปกรณ์ตามอาจไม่แทรกขนานไปกับอุปกรณ์นำ

ความเร็วสูงสุดที่กำหนดไว้สำหรับระบบทำงานอัตโนมัติ

ความเร็วเริ่มต้นคือ 15 ไมล์/ชม. สำหรับรถแทรกเตอร์ MY20 หรือใหม่กว่า การตั้งค่านี้จะกำหนดความเร็วสูงสุดที่ตัวถูกควบคุมสามารถใช้ได้ เมื่อเปิดใช้งานการชิงครถแล้ว ค่านี้จะปรากฏบนชุดแสดงผลหลัก (PDU) หากความเร็วที่กำหนดต่ำกว่าค่าสูงสุด ระบบจะใช้ค่าสูงสุดนี้สำหรับการชิงครถในซ์ ขณะนำทางไปยังจุดเริ่มต้น ตัวถูกควบคุมจะพยายามเร่งความเร็วจนถึงความเร็วนี้

ZIDXX1X,1749562340443-81-05OCT25

รันเวย์การทำงาน



PC689868—UN—03OCT25

รันเวย์การทำงาน

A—รันเวย์การทำงาน

ไอคอนรันเวย์การทำงานจะปรากฏขึ้นเพื่อช่วยให้ผู้ปฏิบัติงานสามารถปรับตำแหน่งให้ตรงกับจุดเริ่มต้นได้อย่างง่ายดาย แนวทางปฏิบัติที่ดีที่สุดที่แนะนำคือให้ทำงานเมื่อรถอยู่ในแนวเดียวกับลูกศรสีขาว แม้ว่าการทำงานสามารถเกิดขึ้นในตำแหน่งอื่นภายในโซนปฏิบัติงานได้ แต่การปรับแนวให้ตรงกับลูกศรก่อนใช้งานการชิงครถจะช่วยให้แน่ใจว่าจะเปลี่ยนจากการเข้าถึงเป็นการติดตามได้อย่างราบรื่นยิ่งขึ้น

ZIDXX1X,1759686490078-81-05OCT25

การใช้งาน—ควบคุมการทำงานแบบคาบเกี่ยว

การควบคุมการทำงานแบบคาบเกี่ยว

Overlap Control จะปรับความกว้างของหัวเกี่ยวโดยอัตโนมัติเมื่อรถเก็บเกี่ยวเคลื่อนที่ไปบนพื้นที่ที่ทำการเก็บเกี่ยวไปแล้ว ฟิวเจอร์นี้ช่วยให้ข้อมูลพื้นที่และข้อมูลผลผลิตมีความแม่นยำมากขึ้น

วิธีเข้าใช้ Overlap Control

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

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

Overlap Control จะช่วยให้แน่ใจว่าพื้นที่ที่เก็บเกี่ยวไปแล้วจะไม่ครอบหรือยื่นเลยออกจากขอบเขตพื้นที่ปฏิบัติงานหรือยื่นเข้าไปในขอบเขตภายใน

- ขอบเขตภายนอก—สามารถกำหนดขอบเขตภายนอกได้เพียงหนึ่งค่าเท่านั้นต่อหนึ่งพื้นที่ปฏิบัติงาน
- ขอบเขตภายใน—สามารถกำหนดและตั้งชื่อขอบเขตภายในได้หลายค่าต่อหนึ่งพื้นที่ปฏิบัติงาน

ถึงแม้ว่าขอบเขตจะเป็นค่าที่ใส่หรือไม่ใส่ก็ได้ แต่ค่านี้จะช่วยเพิ่มประสิทธิภาพเมื่อใช้ Overlap Control ตัวอย่างเช่น ขอบเขตภายนอกสามารถช่วยให้แน่ใจได้ว่าจะไม่มีการนำพื้นที่นอกพื้นที่ปฏิบัติงานมาใช้ในการคำนวณผลผลิต หากมีส่วนของหัวเกี่ยวหรือแพลตฟอร์มยื่นเลยขอบเขตออกไป เช่นเดียวกัน ขอบเขตภายในจะช่วยให้คุณเข้าถึงข้ามทางน้ำได้และช่วยให้แน่ใจได้ว่าจะไม่มีการนำส่วนดังกล่าวมาคำนวณในระหว่างที่ข้ามทางน้ำ

ct47125,1708280038540-81-18FEB24

ส่วนการทำงานแบบคาบเกี่ยวด้วยมือ

การควบคุมการทับซ้อนแบบแมนนวลจะแบ่งออกเป็น ส่วนที่เรียกว่ากลุ่ม หัวหยอดของเครื่องหยดจะมีค่าเริ่มต้นเป็นหนึ่งกลุ่มต่อแถวและไม่สามารถเปลี่ยนแปลงได้ ส่วนหัวของแพลตฟอร์มสามารถกำหนดค่าได้ 2-24 กลุ่ม

ผู้ปฏิบัติงานสามารถเปิดและปิดกลุ่มได้ด้วยตนเองเพื่อให้ตรงกับที่ต้นพืชกำลังเข้าสู่หัวเกี่ยว การควบคุมการทับซ้อนแบบแมนนวลเข้ากันได้กับการควบคุมการทับซ้อนอัตโนมัติ การปิดกลุ่มด้วยตนเองจะควบคุมสถานะอื่นของกลุ่มนั้น นอกเหนือจากควบคุมรอบคลุมก่อนหน้า หรือเขตป้องกันต้นพืชไม่ให้เข้าไปในส่วนเฉพาะของหัวเกี่ยวแล้ว การควบคุมการทับซ้อนด้วยตนเองสามารถช่วยปรับปรุงความถูกต้องของเอกสารในเงื่อนไขอื่น ๆ ด้วย

Enable All

(A)

Disable All

(B)

PC28776—UN—25AUG22

A—เปิดใช้งานทั้งหมด
B—ปิดใช้งานทั้งหมด

เลือกเปิดใช้งานปุ่มทั้งหมด (A) เพื่อเปิดใช้งานกลุ่มทั้งหมด
เลือกปิดการใช้งานปุ่มทั้งหมด (B) เพื่อปิดการใช้งานทุกกลุ่ม

Left

Right

PC28777—UN—25AUG22

การสลับเปลี่ยนซ้าย/ขวา

หมายเหตุ : การสลับเปลี่ยนซ้าย/ขวาจะปรากฏเมื่อมีกลุ่มมากกว่า 13 เท่านั้น

จอแสดงผลจะแสดงปุ่มกลุ่มได้สูงสุด 12 ปุ่มในแต่ละครั้ง เลือกสลับซ้าย/ขวาเพื่อดูกลุ่มทางด้านซ้ายหรือขวาของส่วนหัว เลือกปุ่มกลุ่มเพื่อ ON หรือ OFF กลุ่มบุคคล

กลุ่มที่เปิดใช้งานเป็นสีเขียว กลุ่มที่ปิดใช้งานด้วยตนเองเป็นสีดำ กลุ่มถูกปิดใช้งานโดยอัตโนมัติด้วยการควบคุมการเหลื่อมจะสลับระหว่างสีเขียวและสีขาว

ct47125,1708280038392-81-18FEB24

การใช้งาน—ควบคุมพื้นที่

การจัดการบริเวณพื้นที่



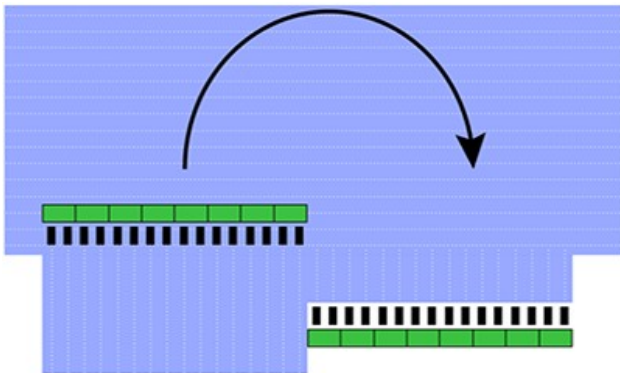
PC28778—UN—25AUG22

ระบบควบคุมส่วนของ John Deere จะเปิดหรือปิดส่วนต่างๆ ของรถหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงโดยอัตโนมัติ เพื่อลดการทำงานแบบคาบเกี่ยวและปรับปรุงการจัดการอินพุตให้ดีขึ้น การควบคุมส่วนต้องใช้ส่วนประกอบดังต่อไปนี้:

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

วิธีเข้าใช้ Section Control

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



PC28779—UN—25AUG22

การจัดการบริเวณพื้นที่ จะควบคุมรถหรือส่วนของอุปกรณ์ต่อพ่วงโดยอัตโนมัติ เมื่อเข้าและออกจากพื้นที่ที่ครอบคลุมก่อนหน้านี้ ส่วนต่างๆ จะปิดเมื่อเข้าสู่พื้นที่ที่ครอบคลุมและจะเปิดเมื่อเข้าสู่พื้นที่ที่ไม่ครอบคลุม แผนที่ส่วนครอบคลุมจะแสดงพื้นที่ที่ครอบคลุมก่อนหน้านี้โดยการบันทึกตำแหน่งของรถและอุปกรณ์ต่อพ่วงในพื้นที่ปฏิบัติงาน ส่วนที่ฟ้าอ่อนหมายถึงการเคลื่อนที่ผ่านพื้นที่ปฏิบัติงานครั้งเดียว และส่วนที่เป็นสีน้ำเงินหมายถึงส่วนที่คาบเกี่ยว

Section Control กำหนดว่าเมื่อใดจะเปิดหรือปิดส่วนโดยอาศัยปัจจัยต่อไปนี้:

- ตำแหน่ง GPS
- แผนที่ส่วนครอบคลุม
- ระยะเหลือของรถและอุปกรณ์ต่อพ่วง
- สถานะของส่วน
- การตั้งค่าสวนที่ซ้อนกัน
- การดีเลย์ของกลไก
- ขอบเขตของพื้นที่ปฏิบัติงาน

- ขอบเขตส่วนหัวแปลง

Section Control ส่งข้อความ CAN Bus ไปยังชุดควบคุมรถหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงเพื่อเปลี่ยนสถานะของส่วน ระบบจะเปิดส่วนเพื่อหวนผลิตภณืลงบนพื้นที่ และจะปิดเพื่อป้องกันไม่ให้ใช้ผลิตภณืซ้ำในพื้นที่เดียวกัน ไม่มีข้อจำกัดระยะทางจากตำแหน่งที่เริ่มการทำงานในพื้นที่ปฏิบัติงาน

สำคัญ : ผู้ปฏิบัติงานบางรายจะเชื่อมพื้นที่ปฏิบัติงานสองที่เข้าด้วยกันด้วย “สะพานดิน” ถ้าเปิด Section Control ไร่อาจมีการไถผลิตภณืลงระหว่างข้ามผ่านสะพานดินนี้ เพื่อป้องกันไม่ให้เกิดการทำงานในบริเวณที่ไม่ต้องการ ให้ปิด Section Control หรือสวิตช์หลักทุกครั้งทำการเคลื่อนย้ายระหว่างพื้นที่ปฏิบัติงาน

ความแม่นยำของการจัดการบริเวณพื้นที่

ปัจจัยต่อไปนี้จะส่งผลกระทบต่อประสิทธิภาพการทำงานของจัดการบริเวณพื้นที่:

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

ความเข้ากันได้

การควบคุมแผนที่เข้ากันได้กับอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS ที่มีฟังก์ชัน TC-SC (ตัวควบคุมงานและการจัดการบริเวณพื้นที่) ที่ผ่านการรับรองจาก AEF (Agricultural Industry Electronics Foundation) โปรดดูข้อมูลเกี่ยวกับความเข้ากันได้กับเครื่องจักรของ John Deere โดยเฉพาะและอุปกรณ์ต่อพ่วงในบันทึกย่อประจำรุ่นของจอแสดงผล G5

จอแสดงผลหลายจอ

Section Control ต้องใช้การสื่อสารของตัวควบคุมงานกับชุดควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วง และตัวควบคุมงานไม่สามารถทำงานบนจอแสดงผลที่เชื่อมต่อกันสองจอได้ คุณสามารถดูสถานะของตัวควบคุมงานได้ในการตั้งค่าจอแสดงผลหลายจอ

สวิตช์หลักของ Section Control

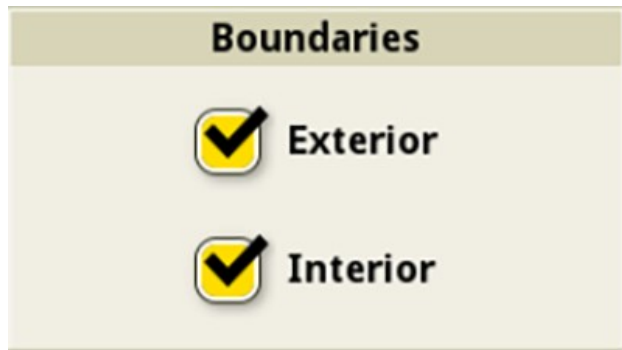


PC28780—UN—25AUG22

สวิตช์หลักของ Section Control

เลือกสวิตช์หลัก เพื่อเปิด Section Control สามารถวางสวิตช์ไว้ในแถบทางลัดได้โดยใช้แอปพลิเคชันจัดการรูปแบบหน้าจอ

ขอบเขต



PC28812—UN—20SEP22

ขอบเขต

ขอบเขตภายนอก

กาเครื่องหมายในช่อง ภายนอก เพื่อใช้ขอบเขตภายนอก การควบคุมพื้นที่จะควบคุมพื้นที่ที่อยู่นอกขอบเขตภายนอก

ขอบเขตภายใน

กาเครื่องหมายในช่อง ภายใน เพื่อใช้ขอบเขตภายใน การควบคุมพื้นที่จะควบคุมพื้นที่ที่อยู่ในขอบเขตภายใน

หมายเหตุ : หากไม่ได้เลือกขอบเขตทั้งสองประเภท การควบคุมพื้นที่จะทำงานโดยไม่สนใจขอบเขตและใช้พื้นที่ที่ครอบคลุมที่มีอยู่ก่อนหน้านี้เพื่อควบคุมให้เปิดหรือปิดส่วนต่างๆ

สวิตช์ควบคุมหัวแปลง



PC28781—UN—25AUG22

สวิตช์ควบคุมหัวแปลงและออฟเซตหัวแปลง

ใช้สวิตช์ควบคุมหัวแปลงเพื่อเปิดใช้งานการควบคุมหัวแปลง เลือก "ออฟเซต" เพื่อเปลี่ยนขนาดหัวแปลง การเปลี่ยนออฟเซตหัวแปลงได้รับการบันทึกเข้าพื้นที่ปฏิบัติงานปัจจุบัน

หมายเหตุ : ระบบควบคุมหัวแปลงต้องการให้มีการตรวจสอบหนึ่งในพื้นที่ขอบเขตหรือขอบเขตทั้ง 2 จุด หากไม่ได้เลือกทั้งเขตภายนอกและเขตภายใน ระบบควบคุมหัวแปลงจะปิดโดยอัตโนมัติ

หากขอบเขตประเภทใดประเภทหนึ่งไม่ถูกเลือก ระบบควบคุมหัวแปลงจะไม่สนใจหัวแปลงใดๆ ที่เกี่ยวข้องกับขอบเขตนั้น

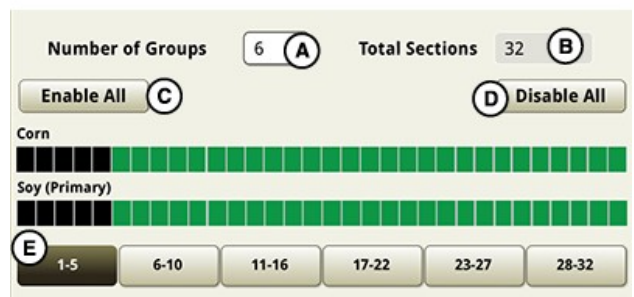
การควบคุมพื้นที่ด้วยตนเอง



PC28653—UN—29SEP22

การควบคุมพื้นที่ด้วยตนเอง

ใช้การควบคุมพื้นที่แบบแมนนวลเพื่อเปิดหรือปิดกลุ่มของส่วนต่างๆ เลือกการควบคุมพื้นที่ด้วยตนเอง เพื่อเปิดใช้งานหน้าการควบคุมพื้นที่ด้วยตนเอง



PC28654—UN—29SEP22

หน้าการควบคุมพื้นที่ด้วยตนเอง

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

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

ch177nn,1738062318219-81-02FEB25

โมดูลสถานะของส่วน

โมดูลสถานะของส่วนใช้เพื่อดูว่า Section Control ได้สั่งให้ส่วนนั้นๆ เปิดและปิดการทำงานหรือไม่ สามารถเพิ่มโมดูลนี้ในหน้าการทำงานได้โดยใช้ตัวจัดการรูปแบบหน้าจอ สถานะของส่วนมีดังนี้:

หมายเหตุ : สถานะของพื้นที่จะไม่เปลี่ยนไปตามอัตราการทำงานเมล็ดในพื้นที่ หากแถวในส่วนไม่มีเมล็ด สีเขียวจะแสดงขึ้น เว้นแต่ว่าทุกส่วนของมอเตอร์ขับเคลื่อนมีอัตราเป็นศูนย์ ตรวจสอบปริมาณเมล็ดโดยใช้ SeedStar

ส่วนทำงาน (ไม่มีการจ่าย)



ส่วนทำงาน - สีเทาที่มีเส้นขอบสีเขียว PC28782—UN—29AUG22

- เครื่องปลูกหรือเครื่องปลูกแบบใช้แรงลมถูกยกขึ้น
- คลัทช์เครื่องปลูกหรือเครื่องหว่านเมล็ดอากาศนั้นปิดอยู่
- ทุกส่วนของมอเตอร์ขับเคลื่อนมีอัตราศูนย์

การพนสารในพื้นที่



ส่วนกำลังทำงาน - สีเขียวเข้ม PC28783—UN—29AUG22

- ส่วนถูกสั่งให้เปิด
- พื้นที่ที่กำลังพนสารให้ผลผลิตหรือเมล็ดพันธุ์

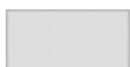
ส่วนนี้ถูกสั่งให้ปิด (ไม่หว่าน)



ส่วนถูกสั่งให้ปิด - สีเขียวที่มีแถบคาดสีขาว PC28784—UN—29AUG22

- ส่วนมีขนาดเกินกว่าพื้นที่ครอบคลุมที่มีอยู่
- ส่วนถูกสั่งให้ปิดโดยขอบเขต
- เครื่องปลูกพืชแบบลมดูดหรือตัวควบคุมอัตราของ GreenStar ต่ำกว่าความเร็ว Section Control ขั้นต่ำ
- การขับเคลื่อนโซนข้อมูลปฏิบัติการอัตราเป็นศูนย์

ส่วนไม่ทำงาน (ไม่มีการจ่าย) (เครื่องพนเท่านั้น)



ส่วนไม่ทำงาน - สีเทาเข้ม PC24037—UN—05APR17

- Section Control ถูกปิดใช้งาน

- ควบคุมส่วนด้วยตนเอง

ส่วนอ้างอิงปิด (ไม่มีการจ่าย) (เครื่องพนเท่านั้น)



ส่วนอ้างอิงปิด - สีดำทึบ

PC24038—UN—05APR17

- ปิดส่วนอ้างอิงโดยผู้ปฏิบัติงาน

ct47125,1708280101719-81-18FEB24

การตั้งค่าการควบคุม

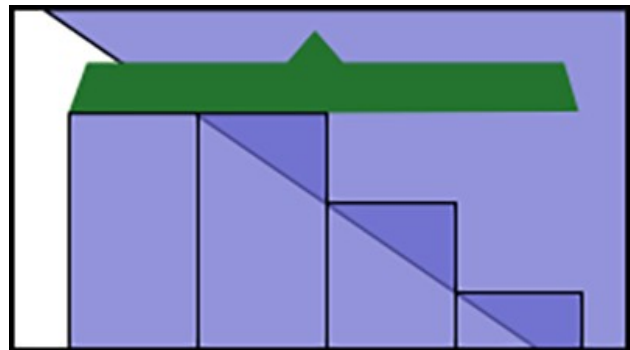
ส่วนควบคุมจะเกิดขึ้นเมื่อมีการตัดผ่านพื้นที่ครอบคลุมหรือขอบเขตก่อนหน้านี้ ผู้ปฏิบัติงานสามารถปรับจำนวนส่วนควบคุมได้ตามต้องการ

กำหนดค่าส่วนควบคุมที่ต้องการ ใช้ Performance Tuning เพื่อชดเชยการข้ามและการควบคุมที่ไม่ต้องการ หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาไปที่ความช่วยเหลือบนหน้าจอของ Section Control

ส่วนควบคุม 100% + เพิ่มเติม

ส่วนควบคุมเพิ่มเติมจะช่วยให้แน่ใจว่าได้หว่านเมล็ดไปยังบริเวณที่หว่านไปก่อนหน้านี้ เพื่อไม่ให้เกิดการข้ามพื้นที่ การทับซ้อนเพิ่มเติมจะทำให้เกิดการหว่านเมล็ดมากเกินไป

ส่วนที่ซ้อนกัน 100% - ข้ามน้อยที่สุด

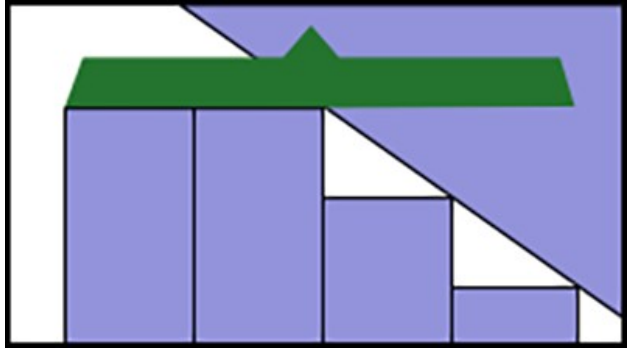


PC28836—UN—11OCT22

ส่วนควบคุม 100% - ข้ามน้อยที่สุด

การข้ามน้อยที่สุดจะช่วยให้แน่ใจว่าได้หว่านเมล็ดไปยังบริเวณที่หว่านไปก่อนหน้านี้และช่วยลดการข้ามลง การข้ามน้อยที่สุดอาจเป็นเหตุให้มีการหว่านมากเกินไป

ส่วนที่ซ้อนกัน 0% - ซ้อนกันน้อยที่สุด



PC28835—UN—11OCT22

ส่วนที่ซ้อนกัน 0% - ซ้อนกันน้อยที่สุด

การคาบเกี่ยวน้อยที่สุดจะช่วยให้แน่ใจว่าไม่ได้หวนเมล็ดเลย
ไปถึงบริเวณที่หวนไปก่อนหน้านี้ หากพยายามให้เกิดการคาบ
เกี่ยวน้อยที่สุด อาจทำให้เกิดการหวนเมล็ดน้อยเกินไป

ปริมาณร้อยละ 0–100% ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้หวนเมล็ด
ครอบคลุมพื้นที่เดิมทั้งหมดโดยอ้างอิงจากความกว้างของ
แต่ละส่วน

ct47125,1708280101564-81-18FEB24

การใช้งาน—การทำงานอัตโนมัติ

ภาพรวมแอปพลิเคชันการทำงานอัตโนมัติ



APY76284—UN—28JUL22

แอปพลิเคชันการทำงานอัตโนมัติ

แอปพลิเคชันการทำงานอัตโนมัติจะสั่งการระบบการทำงานอัตโนมัติซึ่งจะช่วยให้เครื่องจักรสามารถทำงานในพื้นที่ปฏิบัติงานได้โดยที่ผู้ปฏิบัติงานไม่ต้องอยู่บนที่นั่งคนขับ

หมายเหตุ : สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ให้ดูที่คู่มือการปฏิบัติงานของระบบทำงานอัตโนมัติ

ข้อกำหนดระบบทำงานอัตโนมัติ

หมายเหตุ : ดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับรถและอุปกรณ์ต่อพ่วงที่สามารถใช้งานร่วมกับระบบทำงานอัตโนมัติได้ที่ตัวแทนจำหน่ายของคุณ

ต้องมีฮาร์ดแวร์เครื่องจักรต่อไปนี้เพื่อให้แอปพลิเคชันการทำงานอัตโนมัติทำงาน:

- การกำหนดค่าความพร้อม/การเตรียมระบบทำงานอัตโนมัติ
- StarFire 7500 ติดตั้งอยู่กับรถแทรกเตอร์

โปรดทราบว่าต้องเป็นไปตามข้อกำหนดต่อไปนี้เพื่อให้แอปพลิเคชันระบบทำงานอัตโนมัติสามารถทำงานได้:

- สิทธิการใช้งานระบบทำงานอัตโนมัติ (ขอรับข้อมูลเพิ่มเติมได้ที่ตัวแทนจำหน่าย)
- ใบอนุญาต G5 Advanced
- สิทธิการใช้งาน SF-RTK หรือ Radio RTK
- TruSet (การไถ)
- John Deere Operations Center สามารถใช้งานบนเว็บเบราว์เซอร์ได้
- Operations Center Mobile บนอุปกรณ์ Android หรือ Apple ได้อัปเดตเป็นซอฟต์แวร์ล่าสุดแล้ว
- ซอฟต์แวร์ที่ได้รับการอนุมัติสำหรับการใช้งานระบบทำงานอัตโนมัติ

หมายเหตุ : อาจต้องอัปเดตซอฟต์แวร์เป็นประจำ ในกรณีที่ระบบตรวจพบชุดควบคุมที่ล้าสมัย การแจ้งเตือน Update Recommended (การอัปเดตที่แนะนำ) จะปรากฏบนจอแสดงผลของห้องคนขับเมื่อเปิดเครื่อง หากไม่ได้อัปเดตชุดควบคุมที่เกี่ยวข้องกับระบบทำงานอัตโนมัติภายใน 7 วัน การแจ้งเตือนจะเปลี่ยนเป็นข้อความ Update Required (จำเป็นต้องอัปเดต) และระบบทำงานอัตโนมัติจะไม่ทำงานจนกว่าจะอัปเดตชุดควบคุมทั้งหมด

ZIDXK1X,1770805199879-81-11FEB26

การปฏิบัติงาน—การเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกล

การเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกล



PC684075—UN—06OCT25
การเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกล

แอปพลิเคชันการเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกล (RDA) ช่วยให้ผู้ใช้งานสามารถเข้าถึงและควบคุมจอแสดงผลจากระยะไกลได้

การใช้งานจอแสดงผลจากระยะไกล (RDA)

RDA ช่วยให้ผู้ใช้งานระยะไกลสามารถดูจอแสดงผลของรถแบบเรียลไทม์ ซึ่งให้ข้อมูลเชิงลึกที่มีประโยชน์สำหรับการปฏิบัติงานโดยไม่จำเป็นต้องอยู่ในพื้นที่จริง

การควบคุมจอแสดงผลจากระยะไกล (RDC)

RDC ก้าวไปอีกขั้นด้วยการอนุญาตให้ผู้ใช้งานโต้ตอบโดยตรงกับจอแสดงผล ไม่ว่าจะปรับการตั้งค่า, ไปยังหน้าต่างๆ, ติดตามข้อมูลอัปเดตแบบสด และดำเนินการแก้ไขปัญหาแบบเรียลไทม์

ไปที่ “การควบคุมจอแสดงผลจากระยะไกล (RDC)”

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

การใช้การเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกล (RDA)

จากคอมพิวเตอร์หรืออุปกรณ์มือถือ เข้าระบบไปที่ JDLink.com หรือ MyJohnDeere.com และเลือกกริดที่ต้องการ เริ่มต้นช่วงการเข้าถึงการแสดงผลจากระยะไกลเพื่อเริ่มดูการแสดงผลจากระยะไกล

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

จากตำแหน่งระยะไกล ผู้ปฏิบัติงานในห้องขับจะได้รับการช่วยเหลือด้วยการตั้งค่าจอแสดงผล การปรับให้เหมาะสม และการแก้ไขปัญหา

RY24MV1,1760031346047-81-20OCT25

ขั้นตอนสำหรับการเริ่มการเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกลสำหรับการควบคุมจอแสดงผลจากระยะไกล

การใช้การเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกล (RDA) และการควบคุมจอแสดงผลจากระยะไกล (RDC) จากอุปกรณ์มือถือ:

1. เปิดแอป Operations Center Mobile บนอุปกรณ์มือถือ



PC693496—UN—21NOV25
ปุ่ม Operations Center RDA บนมือถือ

2. เริ่มเซสชันการเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกลโดยการเลือกปุ่ม RDA จอแสดงผลในห้องคนขับจะแสดงเป็นสีน้ำเงินเพื่อให้ทราบว่าเป็นเซสชัน RDA



ดูเซสชัน

APY80337—UN—10FEB23

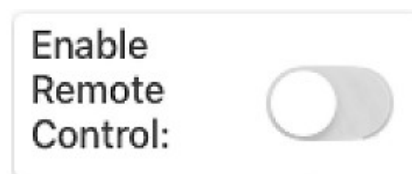
หมายเหตุ : ไอคอนนี้จะแสดงขึ้นบนจอแสดงผลในแถบสถานะเพื่อช่วยให้ทราบว่าเป็นเซสชันมุมมอง



แถบแสดงสถานะ

PC582194—UN—30AUG23

3. เริ่มเซสชันการควบคุมระยะไกลด้วยการเลือก “เปิดใช้งานการควบคุมจากระยะไกล”



เปิดใช้งานการควบคุมจากระยะไกล

APY80338—UN—10FEB23

4. อ่านและยอมรับการแจ้งเตือนการทำงานของการทำงานของการควบคุมจอแสดงผลจากระยะไกลด้วยการเลือกปุ่ม “เริ่มต้น”



ปุ่มเริ่มต้น

APY80340—UN—10FEB23

จอแสดงผลในห้องคนขับจะแสดงเป็นสีเหลืองเพื่อให้ทราบว่าเป็นเซสชันการควบคุมจอแสดงผลจากระยะไกล



APY80341—UN—10FEB23

เชสชันการควบคุมจอแสดงผลจากระยะไกล

หมายเหตุ : ไอคอนนี้จะแสดงขึ้นบนจอแสดงผลในแถบสถานะ
เพื่อช่วยให้ทราบว่าเป็นเชสชันการควบคุมจอแสดงผล
จากระยะไกล



PC582195—UN—30AUG23

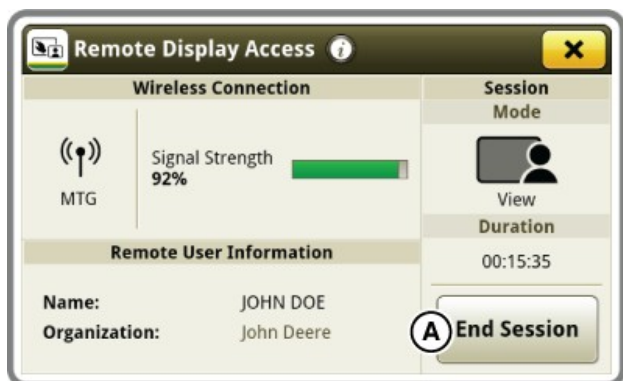
แถบแสดงสถานะ

หมายเหตุ : การเข้าถึงโหมดวินิจัยข้อบกพร่องจะถูกจำกัดให้
ดูได้อย่างเดียวในระหว่างเชสชัน RDC

การสิ้นสุดเชสชัน:

การเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกล (RDA) จะสิ้นสุดลงถ้าผู้
ปฏิบัติงานระยะไกลเลือกปุ่ม "สิ้นสุดเชสชัน" (A) ซึ่งจะสิ้นสุด
การเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกล (RDA) และการควบคุม
จอแสดงผลจากระยะไกล (RDC)

ปุ่ม "สิ้นสุดเชสชัน" จะถูกเปิดใช้งานหากมีการใช้งานเชสชัน
RDA



APY80342R—UN—30AUG23

อินเตอร์เฟซผู้ใช้สิ้นสุดเชสชัน

A—ปุ่ม "สิ้นสุดเชสชัน"

ZIDXK1X,1759924147017-81-21NOV25

การปรับและการปรับใช้ให้เหมาะสม—การนำร่อง AutoTrac

การตั้งค่าแทรกวงกลม



ระยะถึงจุดศูนย์กลาง

PC20395—UN—08DEC14

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

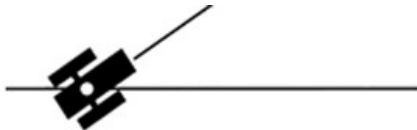
ct47125,1708280148254-81-18FEB24

การปรับการบังคับเลี้ยว

ตรวจสอบประสิทธิภาพการทำงาน

Monitor performance จะแสดงความคลาดเคลื่อนของทิศทางในการเคลื่อนที่และความคลาดเคลื่อนในการกำหนดแทรก ซึ่งได้รับการออกแบบมาเพื่อช่วยในการปรับการตั้งค่าขั้นสูงของ AutoTrac ข้อผิดพลาดเกี่ยวกับทิศทางจะแสดงถึงความสัมพันธ์ของทิศทางรถกับแทรกปัจจุบัน ความคลาดเคลื่อนของทิศทางในการเคลื่อนที่ จะแสดงความคลาดเคลื่อนนอกแทรกของรถ หรือระยะเหลือจากแทรกปัจจุบัน

มาตรวัดความคลาดเคลื่อนของทิศทางการเคลื่อนที่



PC16972—UN—22MAY13

ข้อผิดพลาดเกี่ยวกับทิศทางจะแสดงถึงความสัมพันธ์ของทิศทางรถกับแทรกปัจจุบัน ความคลาดเคลื่อนของทิศทางในการเคลื่อนที่ไม่ควรเกิน $\pm 1^\circ$

ถ้ามากกว่าช่วงดังกล่าว อาจจำเป็นต้องทำการปรับ

มาตรวัดความคลาดเคลื่อนในการกำหนดแทรก



PC16969—UN—22MAY13

ความคลาดเคลื่อนของทิศทางในการเคลื่อนที่ จะแสดงความคลาดเคลื่อนนอกแทรกของรถ หรือระยะเหลือจากแทรกปัจจุบัน ค่ากราฟแท่งแบบโค้งจะอัปเดตข้อผิดพลาดเกี่ยวกับทิศทางการเคลื่อนที่ขึ้นต่ำสุดและสูงสุด โดยจะเปลี่ยนแปลงตามเวลาจริงในช่วง 10 วินาทีล่าสุด

หมายเหตุ : ราวล์ของชุดควบคุมระบบบังคับเลี้ยวจะขึ้นอยู่กับการควบคุมทิศทางของรถ

การปรับการบังคับเลี้ยวเมื่อเดินทาง



PC16969—UN—22MAY13

ความคลาดเคลื่อนในการกำหนดแทรก



PC28738—UN—25AUG22

ไอคอนตั้งค่าการเดินทางความเร็วสูง



PC28739—UN—25AUG22

ไอคอนตั้งค่าการเดินทางความเร็วต่ำ

ความไวของเส้นการกำหนดร่องนำการไถ

กำหนดความเร็วในการตอบสนองต่อความคลาดเคลื่อนจากแนวแทรก

- ค่าที่สูง: ทำให้มีการตอบสนองที่รวดเร็วขึ้นเมื่อแนวการเคลื่อนที่ของรถคลาดเคลื่อนไปจากแนวแทรก
- ค่าที่ต่ำ: ทำให้มีการตอบสนองที่ช้าลงเมื่อแนวการเคลื่อนที่ของรถคลาดเคลื่อนไปจากแนวแทรก

ตัวนำส่วนหัว



PC28740—UN—25AUG22

การนำทิศทางในการเคลื่อนที่ที่สูง



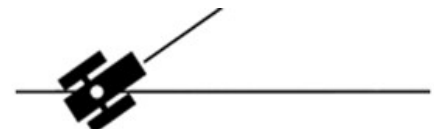
PC28741—UN—25AUG22

การนำทิศทางในการเคลื่อนที่ที่ต่ำ

กำหนดผลของอัตราการส่าย (อัตราการเลี้ยวของรถ) ที่มีต่อประสิทธิภาพของการกำหนดแทรก การนำทิศทางการเคลื่อนที่จะทำหน้าที่เป็นปัจจัยที่คาดการณ์เส้นทาง ซึ่งสามารถใช้เพื่อลดจำนวนครั้งในการบังคับเลี้ยวได้ การตั้งค่าสูงอาจทำให้ได้ประสิทธิภาพต่ำ

- ค่าที่สูง: ทำให้มีการตอบสนองอย่างรวดเร็วต่ออัตราการส่าย
- ค่าที่ต่ำ: ทำให้มีการตอบสนองช้าต่ออัตราการส่าย

ความไวของเส้นต่อทิศทางการเคลื่อนที่



PC16972—UN—22MAY13

ความคลาดเคลื่อนของทิศทางการเคลื่อนที่



ความไวต่อแนวทิศทางการเคลื่อนที่สูง



ทิศทางการเคลื่อนที่ความไวของเส้นต่ำ

กำหนดความเร็วของ AutoTrac ในการตอบสนองต่อความคลาดเคลื่อนของทิศทางการเคลื่อนที่

- ค่าที่สูง: ทำให้มีการตอบสนองต่อความคลาดเคลื่อนของทิศทางการเคลื่อนที่รวดเร็วขึ้น
- ค่าที่ต่ำ: ทำให้มีการตอบสนองต่อความคลาดเคลื่อนของทิศทางการเคลื่อนที่ช้าลง

อัตราการตอบสนองต่อการบังคับเลี้ยว



อัตราการตอบสนองการบังคับเลี้ยวสูง



อัตราการตอบสนองการบังคับเลี้ยวต่ำ

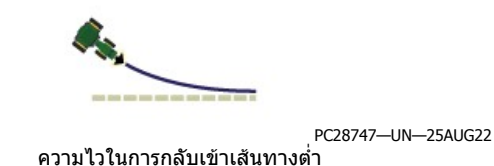
ปรับอัตราการบังคับเลี้ยวของรถเพื่อรักษาประสิทธิภาพในการกำหนดแทร็ก โดยปกติแล้ว เมื่อเพิ่มการตอบสนองในการบังคับเลี้ยวจะทำให้ได้ประสิทธิภาพในการกำหนดแทร็กดีขึ้น

- ค่าที่สูง: ทำให้ได้ประสิทธิภาพในการกำหนดแทร็กดีขึ้น แต่อาจทำให้ล้อมีการปรับตัวมากขึ้น หรืออาจเกิดการส่าย
- ค่าที่ต่ำ: ทำให้ล้อมีการปรับน้อยลง แต่อาจทำให้ประสิทธิภาพในการกำหนดแทร็กลดลง

ความไวในการกลับเข้าเส้นทาง



ความไวในการกลับเข้าเส้นทางสูง



ความไวในการกลับเข้าเส้นทางต่ำ

กำหนดความไวในการกลับเข้าสู่แทร็กของรถ การตั้งค่านี้จะส่งผลกระทบต่อประสิทธิภาพเฉพาะในขณะที่เข้าถึงแทร็ก

- ค่าที่สูง: ทำให้การปรับเข้าสู่แทร็กรวดเร็วขึ้น
- ค่าที่ต่ำ: ทำให้การปรับเข้าสู่แทร็กเป็นไปอย่างนุ่มนวลมากขึ้น

ความไวส่วนโค้ง



การตอบสนองต่อส่วนโค้งสูง



การตอบสนองต่อส่วนโค้งต่ำ

กำหนดความเร็วของ AutoTrac ในการตอบสนองต่อส่วนโค้งในแทร็ก ค่านี้จะส่งผลกระทบต่อประสิทธิภาพการทำงานเมื่อมีการนำทางในแทร็กโค้งเท่านั้น

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

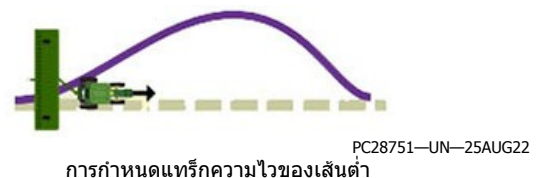
ระบบเลี้ยวอุปกรณ์พ่วง

สำคัญ : การวัดศูนย์กลางการหมุนของอุปกรณ์จำเป็นต่อการทำงานที่ถูกต้องของการนำร่องอุปกรณ์ต่อพ่วง สำหรับคำแนะนำเกี่ยวกับวิธีการวัดศูนย์กลางการหมุนอย่างแม่นยำ กรุณาดูที่การวัดจุดศูนย์กลางการหมุนในฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอ การวัดศูนย์กลางการหมุนที่ไม่แม่นยำอาจส่งผลให้ประสิทธิภาพถดถอยหรือเกิดความเสียหายต่ออุปกรณ์ต่อพ่วง

ความไวของเส้นการกำหนดร่องนำการไถ



การกำหนดแทร็กความไวของเส้นสูง



การกำหนดแทร็กความไวของเส้นต่ำ

กำหนดความเร็วในการตอบสนองต่อความคลาดเคลื่อนจากแนวแทร็ก

- ค่าที่สูง: ทำให้มีการตอบสนองที่รวดเร็วขึ้นเมื่อแนวการเคลื่อนที่ของอุปกรณ์ต่อพ่วงคลาดเคลื่อนไปจากแนวแทร็ก

- ค่าที่ต่ำ: ทำให้มีการตอบสนองที่ช้าลงเมื่อแนวการเคลื่อนที่ของอุปกรณ์ต่อพ่วงคลาดเคลื่อนไปจากแนวแทรก

ความไวของเส้นต่อทิศทางการเคลื่อนที่



กำหนดความเร็วของ AutoTrac ในการตอบสนองต่อความคลาดเคลื่อนของทิศทางการเคลื่อนที่ของอุปกรณ์ต่อพ่วง

- ค่าที่สูง: ทำให้มีการตอบสนองที่รวดเร็วขึ้นเมื่อแนวการเคลื่อนที่ของอุปกรณ์ต่อพ่วงคลาดเคลื่อนไปจากแนวแทรก
- ค่าที่ต่ำ: ทำให้มีการตอบสนองที่ช้าลงเมื่อทิศทางการเคลื่อนที่ของอุปกรณ์ต่อพ่วงคลาดเคลื่อน

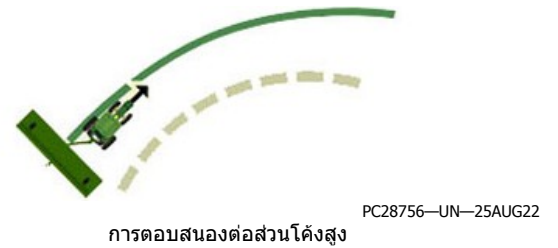
ความไวในการกลับเข้าเส้นทาง



กำหนดความเร็วในการกลับเข้าสู่แนวแทรกของรถ การตั้งค่านี้จะส่งผลกระทบต่อประสิทธิภาพเฉพาะในขณะที่เข้าถึงแทรก

- ค่าที่สูง: ทำให้การปรับเข้าสู่แทรกเร็วขึ้น
- ค่าที่ต่ำ: ทำให้การปรับเข้าสู่แทรกเป็นไปอย่างนุ่มนวลมากขึ้น

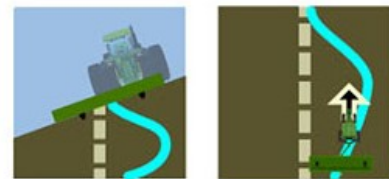
ความไวส่วนโค้ง



กำหนดความเร็วของ AutoTrac ในการตอบสนองต่อส่วนโค้งในแทรก ค่านี้จะส่งผลกระทบต่อประสิทธิภาพการทำงานเมื่อมีการนำทางในแทรกโค้งเท่านั้น

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

ความไวความลาดเอียง



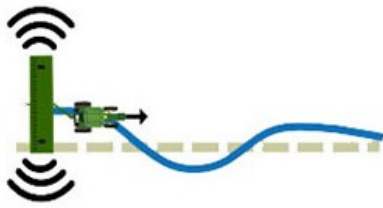
หมายเหตุ : การตั้งค่านี้อาจต้องมีการปรับเปลี่ยนเมื่อสภาพดินเปลี่ยนแปลงไป

กำหนดความเร็วในการตอบสนองของ AutoTrac ต่อการเปลี่ยนแปลงความลาดชัน ค่าที่สูงเกินไปจะทำให้แทรกเตอร์เลี้ยวลากอุปกรณ์ขึ้นเนิน ค่าที่สูงเกินไปจะทำให้แทรกเตอร์เลี้ยวลากอุปกรณ์ลงเนิน

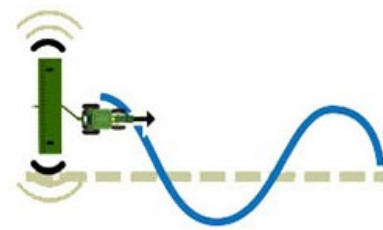
- ค่าที่สูง: รถจะขับอยู่ส่วนสูงของเนินเพื่อชดเชยความต้านทานของอุปกรณ์ต่อพ่วงที่มักไหลลงเนิน

- ค่าที่ต่ำ: เครื่องจักรจะขับอยู่ส่วนต่ำของเนินเพื่อชดเชยความต้านทานของอุปกรณ์ต่อพ่วงที่เกาะพื้นผิวเนินได้ดี

อัตราตอบสนองความลาดเอียง



อัตราตอบสนองความลาดเอียงสูง
PC28760—UN—25AUG22



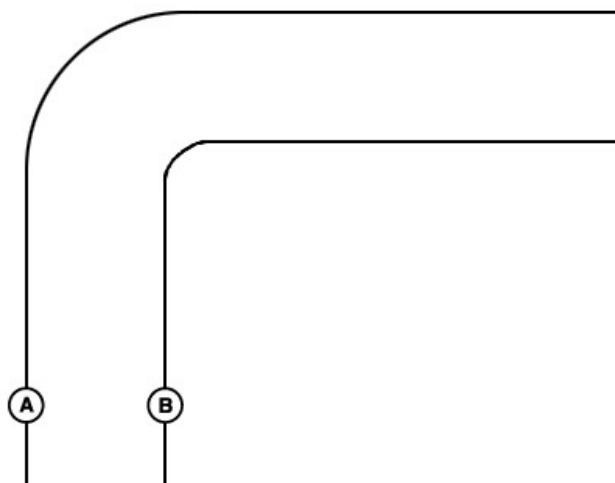
อัตราตอบสนองความลาดเอียงต่ำ
PC28761—UN—25AUG22

กำหนดความเร็วในการตอบสนองของ AutoTrac ต่อการเปลี่ยนแปลงความลาดเอียง

- ค่าที่สูง: ทำให้มีการตอบสนองอย่างรวดเร็วต่อความเปลี่ยนแปลงของความลาดเอียง
- ค่าที่ต่ำ: ส่งผลให้ตอบสนองช้าลงต่อความเปลี่ยนแปลงของความลาดเอียง

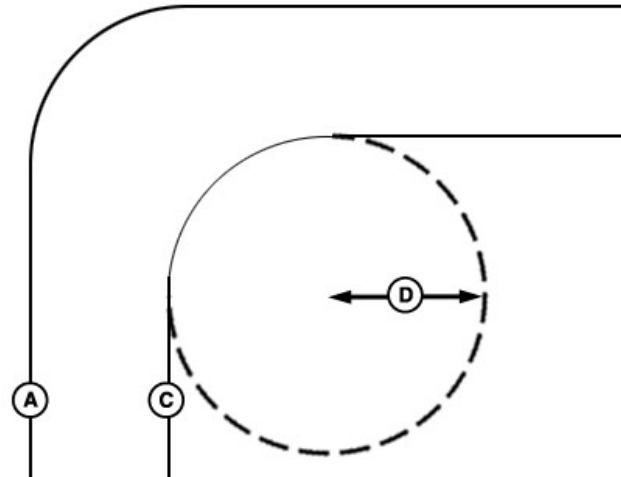
ct47125,1708280147900-81-18FEB24

การตั้งค่าแทรกทางโค้ง



เปิด Smoothing Tight Turns

PC9529—UN—27OCT06



เปิด Smoothing Tight Turns

PC9530—UN—27OCT06

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

การเลี้ยวในมุมแคบอย่างราบรื่น — เมื่อเปิดใช้งาน ระบบจะปรับเปลี่ยนเส้นทางที่ท่ามุมแคบเกินไปให้ราบรื่นขึ้นได้โดยอัตโนมัติ

ปัจจัยกระตุ้นการบันทึกแทรกโค้ง — การบันทึกที่รองรับการแก้ไขแบบปรับได้สามวิธี: การบันทึกด้วยตนเอง โหมด AutoTrac และโหมดสถานะการทำงาน

หมายเหตุ : ขอแนะนำให้หยุดการบันทึกหากจำเป็นต้องเปลี่ยนทิศทาง การบันทึกในขณะที่ยังการถอยหลังอาจนำไปสู่การสร้างเส้นนำร่องที่ไม่ดี

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

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

หมายเหตุ : คุณอาจจำเป็นต้องปิดส่วนต่อขยายเพื่อป้องกันไม่ให้เห็นทับกัน หากเส้นทับกัน ก็อาจไม่สามารถสร้างทางโค้งที่เหลือได้



หมายเหตุ : ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามีการกำหนดครีမ်วงแล้วใน
พื้นดินเป็นค่าที่เป็นจริงสำหรับขนาดของอุปกรณ์ต่อพ่วงที่
กำลังใช้งาน

การปรับและการปรับใช้ให้เหมาะสม—ควบคุมพื้นที่

การตั้งค่าขั้นสูง



ไอคอนการตั้งค่า

PC15305—UN—19MAR13

สำหรับคำแนะนำเกี่ยวกับการปรับแต่งประสิทธิภาพ กรุณาใช้ฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอของ Section Control

ct47125,1708280187055-81-18FEB24

เลือกไอคอนการตั้งค่าที่ส่วนบนของแอปพลิเคชันการควบคุมส่วนเพื่อตั้งค่าขั้นสูง

การโต้ตอบ

ใช้การโต้ตอบเพื่อคงตำแหน่งเครื่องมือให้อยู่กับพื้นดินเมื่อเคลื่อนรถบนพื้นที่ที่ครอบคลุมมาก่อนแล้ว วิธีการนี้สามารถใช้เพื่อป้องกันไม่ให้เกิดรอยล้อรถทับพื้นที่ที่ครอบคลุมมาก่อนแล้ว สามารถใช้พีเจอร์นี้ได้เมื่อกำลังใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงสำหรับการโต้ที่สามารถใช้การควบคุมส่วนได้เท่านั้น

การวิเคราะห์แผนที่

การวินิจฉัยแผนที่แสดงฟังก์ชันการควบคุมส่วนล่วงหน้า การเตรียมล่วงหน้าจะเปลี่ยนเป็นสีขาวเมื่อมีการสั่งปิดส่วนและเป็นสีส้มเมื่อส่วนต่าง ๆ ได้รับคำสั่ง

เพื่อความแม่นยำที่ดีที่สุดควรรักษาความเร็วและทิศทางให้คงที่เมื่อเข้าและออกจากพื้นที่เปลี่ยนผ่านซึ่งส่วนควบคุม ON หรือ OFF การเปลี่ยนความเร็วหรือทิศทางระหว่างเมื่อการเตรียมล่วงหน้าข้ามพื้นที่การเปลี่ยนแปลงและเมื่อจุดทำงานข้ามพื้นที่การเปลี่ยนแปลงอาจทำให้เกิดช่องว่างที่ไม่พึงประสงค์หรือทับซ้อนในความคุ้มครอง ใช้การวินิจฉัยแผนที่เพื่อตรวจสอบว่าหน้าตาของการเตรียมล่วงหน้านั้นเสถียรเมื่อเครื่องขับเคลื่อนด้วยความเร็วและทิศทางคงที่

หมายเหตุ : ที่ความเร็วต่ำและมีความล่าช้าเชิงกลน้อยมาก การเตรียมล่วงหน้าอาจใกล้เคียงหรือทับซ้อนกับแถบจุดทำงานสีเขียว

ct47125,1708280187177-81-18FEB24

การปรับประสิทธิภาพ

"การปรับแต่งประสิทธิภาพ" ใช้ในการแก้ไขส่วนข้ามและส่วนที่ซ้อนกันของผลิตภัณฑ์ที่หว่านลงบนดิน ซึ่งใช้ระยะทางและความเร็วในการปรับแต่งการตั้งค่าเวลาหน่วงเชิงกล

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าปัจจัยต่อไปนี้ถูกต้องก่อนที่จะใช้การปรับแต่งประสิทธิภาพ

- ความแม่นยำของ GPS
- การตั้งค่า โปรไฟล์รถ และ โปรไฟล์อุปกรณ์
- ผู้ปฏิบัติงานต้องขับเคลื่อนด้วยความเร็วคงที่เมื่อเข้าและออกจากพื้นที่ที่ครอบคลุม

ขณะปรับแต่งประสิทธิภาพ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าปัจจัยต่อไปนี้ถูกต้อง:

- ขับความเร็วคงที่ขณะหมุนและข้ามผ่านทุ่ง
- ขับไปในแนวตั้งฉากกับหัวแปลงหรือใกล้เคียงมุม 90 องศาเท่าที่จะเป็นไปได้
- เมื่อต้องการใช้ส่วนคาบเกี่ยวเพิ่มเติม ให้ปรับการตั้งค่าหลังจากการปรับแต่งประสิทธิภาพเสร็จสมบูรณ์

การแก้ไขปัญหา—จอสแสดงผล

โหมดวินิจฉัยข้อบกพร่อง



โหมดวินิจฉัยข้อบกพร่อง

PC28791—UN—29AUG22

โหมดวินิจฉัยข้อบกพร่องจะมีเครื่องมือการวินิจฉัยข้อบกพร่องขั้นสูงสำหรับระบบที่เชื่อมต่อกับจอสแสดงผล เลือกแท็บใดแท็บหนึ่งเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติม

การวิเคราะห์ระบบ

- ดูข้อมูลการวิเคราะห์ของเครื่องจักร อุปกรณ์ต่อพ่วง และแอปพลิเคชันของจอสแสดงผล

ข้อความเครื่อง

- ดูข้อความเครื่องและข้อมูล

การวิเคราะห์ชุดควบคุม

- เรียกดูแอตเตอร์การวิเคราะห์ รหัสการวิเคราะห์ปัญหา และข้อมูลสำหรับอุปกรณ์แต่ละชุดที่ต่ออยู่

รหัสปัญหา

- เรียกดูรหัสการวิเคราะห์ปัญหาที่แอ็คทีฟหรือถูกบันทึกไว้ทั้งหมด

ข้อมูล CAN Bus

- เรียกดูข้อมูลการวิเคราะห์สำหรับ CAN Bus แต่ละชุด

ข้อมูล CCD Bus

- เรียกดูข้อมูลการวิเคราะห์สำหรับ CCD Bus แต่ละชุด

เครือข่าย

- ดูค่าการวิเคราะห์โมเด็ม JDLink

การแชร์

- ดูการแชร์แอปพลิเคชันและข้อมูลการวิเคราะห์การถ่ายโอนข้อมูล

ข้อมูลบัสอีเทอร์เน็ต

- ดูข้อมูลการวิเคราะห์ปัญหาการเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ทั้งหมดในเครือข่ายอีเทอร์เน็ต

การเรียกโหมดวินิจฉัยข้อบกพร่อง

- เลือกเมนู
- เลือกแท็บ "ระบบ"
- เลือกแอปพลิเคชันโหมดวินิจฉัยข้อบกพร่อง

การวิเคราะห์ระบบ

ดูข้อมูลการวิเคราะห์ของเครื่องจักร อุปกรณ์ต่อพ่วง และแอปพลิเคชันของจอสแสดงผล

สามารถดูข้อมูลต่อไปนี้ได้ในการวิเคราะห์ระบบ

แสดงฮาร์ดแวร์

เรียกดูค่าจากการวิเคราะห์ของหน่วยประมวลผล จอสแสดงผล หรือส่วนแสดงผล

ความสมบูรณ์ของ AutoTrac

ดูการอ่านการวินิจฉัยที่มีผลต่อประสิทธิภาพของ AutoTrac

ตัวช่วยการวิเคราะห์ข้อบกพร่องในการนำร่อง

แก้ไขปัญหาทั่วไปของ AutoTrac ในเครื่องจักรที่เข้ากันได้กับ AT2

เลือกระบบรถ

เลือกระบบเครื่องเพื่อดูรายละเอียดเกี่ยวกับระบบนั้น ระบบส่วนใหญ่ให้ข้อมูลต่อไปนี้:

แท็บ "ทั่วไป"

แท็บ "ทั่วไป" จะระบุว่าระบบมีข้อมูลการเปรียบเทียบที่ถูกต้องหรือไม่ และยังใช้ในการสื่อสารเกี่ยวกับข้อมูลสถานะระบบอื่น ๆ อีกด้วย

แท็บ "ค่าสวิตช์"

แท็บ "ค่าสวิตช์" ระบุสถานะของสวิตช์ต่างๆ ที่ระบบตรวจพบ ซึ่งตัวระบบนำมาใช้ควบคุมการทำงานของรถ

การควบคุมจอสแสดงผลระยะไกล

ดูค่าการวิเคราะห์สำหรับซอฟต์แวร์ รุ่น หรืออินเตอร์เฟซเสมือนที่สามารถใช้ได้กับเซสชันการควบคุมจอสแสดงผลจากระยะไกล

แท็บ "ค่าเซ็นเซอร์"

แท็บ "ค่าเซ็นเซอร์" ระบุค่าจากการรายงานของเซ็นเซอร์ที่เก็บข้อมูลอินพุตให้ตัวระบบที่ระบบตรวจพบ

แท็บ "ค่าเอาต์พุต"

แท็บ "ค่าเอาต์พุต" ระบุค่าเอาต์พุตที่ต้องการและค่าเอาต์พุตที่มีจากเอาต์พุตของระบบที่เลือกไว้

ข้อมูล CCD Bus

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



PC28794—UN—29AUG22

A—ตัวแสดงสีเขียว ช่วงปกติ

B—ตัวแสดงสีเหลือง ไม่อยู่ในช่วง

ค่าบางค่าจะมีจุดสีเขียวหรือสีเหลืองพร้อมเครื่องหมายอัศเจรีย์ จุดสีเหลืองอาจเกิดขึ้นได้ ขึ้นอยู่กับการกำหนดค่าเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วง

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

การวิเคราะห์ชุดควบคุม

การวิเคราะห์ชุดควบคุมจะแสดงผลข้อมูลต่อไปสำหรับชุดควบคุมที่เชื่อมต่อกับ CAN บัส

อุปกรณ์

- อุปกรณ์แต่ละชุดในรายการจะมีหมายเลขประจำอุปกรณ์ ที่อยู่ของ CAN และตำแหน่งของเครือข่าย CAN

รหัส

- รหัสจะระบุเมื่ออุปกรณ์มีรหัสการวิเคราะห์ปัญหา

จำนวนข้อความ

- จำนวนข้อความจะแสดงตัวเลขของข้อความ CAN ที่ได้รับมาจากชุดควบคุม ใช้ปุ่มศูนย์ที่ด้านล่างของหน้าจอเพื่อรีเซ็ตจำนวนข้อความสำหรับชุดควบคุมทั้งหมด

การเรียกดูและการจัดเรียง

เลือกปุ่มที่อยู่ถัดจาก **ดูตาม** เพื่อเปลี่ยนลักษณะการแสดงชุดควบคุม ลักษณะการเรียกดูที่สามารถใช้ได้ ได้แก่:

ชุดควบคุมทั้งหมด

- ชุดควบคุมทั้งหมดที่เชื่อมต่อกับจอแสดงผลจะแสดงขึ้น

ชุดควบคุมบัสอีเทอร์เน็ต

- แสดงเฉพาะชุดควบคุมซึ่งมีการเชื่อมต่ออีเทอร์เน็ตที่เกี่ยวข้องเท่านั้น

ชุดควบคุมบัสอุปกรณ์ต่อพ่วง

- แสดงเฉพาะชุดควบคุมใน CAN บัสของอุปกรณ์ต่อพ่วงเท่านั้น

ชุดควบคุมบัสของเครื่องจักร

- แสดงเฉพาะชุดควบคุมใน CAN บัสของเครื่องจักรเท่านั้น

ชุดควบคุมที่มีการใช้งาน DTC

- แสดงอุปกรณ์ที่มีการใช้งาน DTC

ไม่มีการใช้งานชุดควบคุม

- แสดงอุปกรณ์ที่เคยใช้งานในอดีต แต่ไม่ได้ใช้งานอยู่ในปัจจุบัน

เลือกปุ่มที่อยู่ถัดจาก **"จัดเรียงตาม"** เพื่อจัดเรียงรายการตามตัวกรองเหล่านี้:

อุปกรณ์

- เรียงรายการตามรหัสประจำชุดของอุปกรณ์

พบล่าสุด

- รายการที่จัดเรียงตามชุดควบคุมที่สื่อสารกับจอแสดงผลล่าสุด

ข้อมูลการวิเคราะห์

เลือกชุดควบคุมจากรายการเพื่อดูข้อมูลรายละเอียดเพิ่มเติม

หมายเหตุ : จอแสดงผลจะถูกกำหนดเป็นโหมดการวินิจฉัยข้อบกพร่องเมื่อเลือกชุดควบคุม โหมดการวิเคราะห์จะถูกปลดออกเมื่อปิดหน้าต่างชุดควบคุม

ข้อมูลการวิเคราะห์จะแสดงในแถบแอตเตสการวิเคราะห์หรือแถบอ่านค่า ขึ้นอยู่กับประเภทของชุดควบคุม

แอตเตสการวิเคราะห์

สำคัญ : การเปลี่ยนการตั้งค่าในแอตเตสการวิเคราะห์อาจทำให้ชุดควบคุมของรถหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงชำรุดได้ ปฏิบัติตามคำแนะนำและใช้ความระมัดระวังเมื่อทำการเปลี่ยนค่าแอตเตส

ชุดควบคุมจะมีที่อยู่ที่ใช้เก็บรวบรวมค่าสำหรับการตั้งค่าต่าง ๆ แอตเตสแต่ละตำแหน่งจะถูกระบุด้วยหมายเลขแอตเตสและประเภทแอตเตส การเรียกดูแอตเตสข้อมูล (เช่น ข้อมูลรุ่นซอฟต์แวร์) จะสามารถทำได้เมื่อสามารถแก้ไขแอตเตสอินพุตได้ (เช่น การตั้งค่าการเปรียบเทียบ) เท่านั้น

ค่า

สำคัญ : การเปลี่ยนการตั้งค่าในค่าอาจทำให้ชุดควบคุมของรถหรืออุปกรณ์ต่อพ่วงชำรุดได้ ปฏิบัติตามคำแนะนำและใช้ความระมัดระวังเมื่อทำการเปลี่ยนค่าแอตเตส

ชุดควบคุมจะมีค่าที่ใช้เก็บรวบรวมค่าสำหรับการตั้งค่าต่าง ๆ แต่ละค่าจะถูกระบุด้วยหมายเลขหรือชื่อ เลือกค่าเพื่อให้แสดงป๊อปอัพรายละเอียดค่านั้น หากค่านั้นสามารถแก้ไขได้ ช่องค่าจะเป็นสีเขียว หากค่านั้นไม่สามารถแก้ไขได้ ช่องค่าจะเป็นสีเทา

รหัสการวิเคราะห์ปัญหา

รหัสปัจจุบันและรหัสที่จัดเก็บไว้สำหรับชุดควบคุมที่เลือกจะปรากฏขึ้น เลือกรหัสจากรายการเพื่อดูรายละเอียดของรหัส

ข้อมูลชุดควบคุม

ข้อมูลชุดควบคุมจะแสดงข้อกำหนดอย่างละเอียดและข้อมูลการระบุจากชุดควบคุม ข้อมูลดังกล่าวจะเป็นประโยชน์ในการวิเคราะห์ ISOBUS

รหัสการวิเคราะห์ปัญหา



(A)

(B)

A—ปุ่มรีเฟรช
B—ปุ่มล้างรหัส

แท็บ "Diagnostic Trouble Codes" (รหัสการวิเคราะห์ปัญหา) จะแสดงรหัสปัจจุบันและรหัสที่บันทึกไว้ทั้งหมดที่เกิดขึ้นในระบบ

เลือกปุ่ม Refresh (รีเฟรช) (A) เพื่อล้างและเรียกดูรหัสทั้งหมด

เลือกปุ่ม Clear Codes (ล้างรหัส) (B) เพื่อลบรหัสทั้งหมดออกจากจอแสดงผล

การเรียกดูและการจัดเรียง



ประเภทของรหัส

PC28793—UN—29AUG22

- A—การเตือนให้หยุด
- B—การเตือนการซ่อมบำรุง
- C—การแจ้งข้อมูล

เลือกปุ่มที่อยู่ถัดจาก "View by" (การเรียกดู) เพื่อเปลี่ยนลักษณะการแสดงรหัส ลักษณะการเรียกดูที่สามารถใช้ได้แก่:

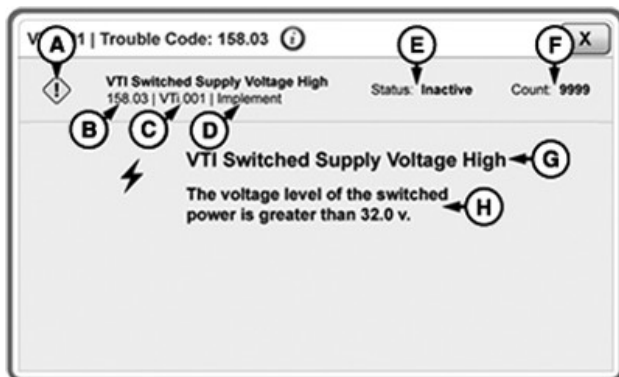
รหัส

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

อุปกรณ์

- การเรียกดู "Device" (อุปกรณ์) จะแสดงชุดควบคุมทั้งหมดบน CAN บัส หมายเลขประจำอุปกรณ์ เครื่องช่วย CAN และการระบุว่ามีรหัสหรือไม่จะแสดงขึ้นทั้งหมด เลือกชุดควบคุมในรายการเพื่อดูรหัสของอุปกรณ์

รายละเอียดรหัส



รายละเอียดรหัส

PC15334—UN—09JUL13

- A—ประเภทของรหัสการวิเคราะห์ปัญหา
- B—หมายเลขรหัสการวิเคราะห์ปัญหา
- C—ID อุปกรณ์
- D—เครื่องช่วย CAN บัส
- E—สถานะรหัส
- F—จำนวน
- G—รหัสการวิเคราะห์
- H—คำอธิบายรหัสการวิเคราะห์ปัญหา

เลือกรหัสการวิเคราะห์เพื่อดูรายละเอียดของรหัส

ข้อมูล CAN บัส

แท็บ "CAN Bus Information" (ข้อมูล CAN บัส) จะแสดง

สถานะของการรับส่งสัญญาณระหว่างชุดควบคุมบน CAN บัส CAN บัสของรถจะต่อกับชุดควบคุม เช่น เครื่องยนต์ ระบบไฮดรอลิก และชุดเกียร์ CAN บัส ของอุปกรณ์ต่อพ่วงจะต่อกับชุดควบคุม เช่น ตัวรับสัญญาณ StarFire, จอแสดงผล ISOBUS ชุดที่สอง และอุปกรณ์ต่อพ่วง ISOBUS



PC28794—UN—29AUG22

- A—ตัวแสดงสีเขียว ช่วงปกติ
- B—ตัวแสดงสีเหลือง ไม่อยู่ในช่วง

ค่าบางค่าจะมีจุดสีเขียวหรือสีเหลืองพร้อมเครื่องหมายอัฒจันทร์ จุดสีเหลืองอาจเกิดขึ้นได้ ขึ้นอยู่กับการกำหนดค่าเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วง

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

ค่าของ CAN บัส

สถานะเครือข่าย

กำลังทำงาน

- ระบบทำงานได้ตามที่คาดไว้ นอกจากจอแสดงผลแล้ว จะมีชุดควบคุมอย่างน้อยหนึ่งชุดที่เชื่อมต่อและรับส่งสัญญาณบน CAN บัส

ไม่ทำงาน

- จอแสดงผลไม่รับส่งสัญญาณกับชุดควบคุมชุดอื่นบน CAN บัส ถ้าจอแสดงผลเป็นชุดควบคุมเพียงชุดเดียวบน CAN บัส จำนวนข้อความรวมจะเพิ่มขึ้น แต่สถานะเครือข่ายจะไม่ทำงาน

จำนวนข้อความรวม

จำนวนข้อความรวม คือจำนวนข้อความที่ถูกส่งผ่าน CAN บัส เมื่อรถทำงาน ค่าดังกล่าวจะเพิ่มขึ้นอย่างต่อเนื่อง เนื่องจากข้อความจะถูกส่งบน CAN บัสตลอดเวลา

แรงดันไฟฟ้า CAN High และ CAN Low

แรงดันไฟฟ้าสูงสุดคือค่าเฉลี่ยแรงดันไฟฟ้าสูงสุดที่เกิดขึ้นหลังจากการโคลด์บูตครั้งสุดท้าย ค่าแรงดันไฟฟ้าคือค่าเฉลี่ยในแต่ละวินาที โดยปกติแล้ว แรงดันไฟฟ้าพิกของ CAN High และ CAN Low จะอยู่ระหว่าง 1.8 ถึง 3.3 โวลต์

หมายเหตุ : จอแสดงผลจะทำงานโคลด์บูตหากไม่ได้ใช้งานเป็นเวลา 48 ชั่วโมง หากไม่ได้เปิดใช้งานสวิตช์ หรือหากมีการเปิดใช้งานระบบวอร์มบูตเครื่อง 20 ครั้ง

การใช้ Bus

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

หากตัวควบคุม เช่น อุปกรณ์เสริม ไม่ทำงานตามที่คาดไว้ การใช้งาน BUS ที่ 45% หรือสูงกว่า อาจเป็นสาเหตุของปัญหานี้

ชุดควบคุมบางอย่างจะไม่สามารถส่งและรับข้อความที่จำเป็นทั้งหมดได้ เนื่องจากการใช้งานบัสอย่างหนาแน่น

หมายเหตุ : อุปกรณ์เสริม ISOBUS บางตัวจะไม่ทำงานเมื่อโหลดของ BUS สูงกว่า 25%

ตัวรับสัญญาณ StarFire ขณะทำงานจะใช้งาน BUS ประมาณ 5—7%

การถอดอุปกรณ์ต่อพ่วงหรือเครื่องรับ GPS จะช่วยลดประมาณการใช้งานบัสได้

อัตราบอด

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

สถานะและจำนวนความผิดปกติของ CAN บัส

CAN บัสจะมีสี่สถานะ:

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

ถ้ามีความผิดปกติอย่างใดอย่างหนึ่งต่อไปนี้เกิดขึ้น จอแสดงผลจะบันทึกจำนวนครั้งที่เกิดขึ้น

จำนวนข้อผิดพลาดพาสซีฟ

- ถ้าค่าเพิ่มขึ้นมากกว่าศูนย์ แสดงว่าชุดควบคุมบน CAN บัสไม่ได้รับข้อความครบทั้งหมด ข้อมูลสำคัญอาจสูญหาย สาเหตุส่วนใหญ่คือ มีการใช้งาน CAN บัสมาก

จำนวนค่าเตือน BUS

- ถ้าค่าเพิ่มขึ้นมากกว่าศูนย์ แสดงว่ามีปัญหาเกี่ยวกับชุดควบคุมบน CAN บัส

จำนวน BUS ปิด

- ถ้าค่าเพิ่มขึ้นมากกว่าศูนย์ แสดงว่ามีปัญหาเกี่ยวกับชุดควบคุมบน CAN บัส ทำให้ไม่ได้รับข้อความจำนวนหนึ่ง และจะไม่ได้รับข้อความอีก ข้อมูลสำคัญสูญหายไป โดยส่วนใหญ่แล้วจะเกิดขึ้นร่วมกับการที่ CAN บัสถูกใช้งานมาก

จำนวนความผิดปกติโอเวอร์รัน

- ความผิดปกติโอเวอร์รันแสดงว่าแอปพลิเคชันหรือชุดควบคุมบน CAN บัสได้รับข้อความเร็วกว่าอัตราที่สามารถประมวลผลได้ ลักษณะดังกล่าวทำให้ไม่ได้รับข้อความและระบบเกิดความผิดปกติ โดยส่วนใหญ่แล้วจะเกิดขึ้นร่วมกับการที่ CAN บัสถูกใช้งานมาก

เครือข่าย

แท็บเครือข่ายจะแสดงค่าการวิเคราะห์โมเด็ม JDLink การเชื่อมต่อเครือข่าย และซิมของลูกค้า

โมเด็ม JDLink คือองค์ประกอบหลักอย่างหนึ่งที่ทำให้โซลูชัน

เทลแมติกส์ของ John Deere เช่น JDLink, Service ADVISOR Remote และระบบเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกล (RDA) ของ John Deere ทำงานได้

โมเด็ม JDLink ประกอบด้วยเฟิร์มแวร์ เซลลูลาร์โมเด็ม และอุปกรณ์ SIM ซึ่งจะทำหน้าที่ส่งและรับข้อมูลและข้อความผ่านเครือข่ายโทรศัพท์มือถือ

RA จำเป็นต้องมีการเชื่อมต่อกับเครือข่ายโทรศัพท์มือถืออย่างต่อเนื่องจึงจะสามารถทำงานได้ JDLink ไม่จำเป็นต้องมีการเชื่อมต่อกับเครือข่ายโทรศัพท์มือถืออย่างต่อเนื่อง เนื่องจากโมเด็ม JDLink สามารถบันทึกข้อมูลได้ถึง 1000 ชั่วโมง

ข้อมูลบัสอีเทอร์เน็ต

ข้อมูลบัสอีเทอร์เน็ตแสดงการวิเคราะห์ปัญหาการเชื่อมต่อกับชุดควบคุมทั้งหมดในเครือข่ายอีเทอร์เน็ต

หมายเหตุ : จอแสดงผล G5 รองรับเฉพาะพอร์ตฮาร์ดแวร์ ETH100-1 และ ETH100-2 เท่านั้น

รายการที่แสดงโดยข้อมูลบัสอีเทอร์เน็ต:

- สถานะลิงก์อีเทอร์เน็ต – แสดงว่าเครือข่ายทำงานหรือไม่
- ที่อยู่อินเทอร์เน็ต – แสดงที่อยู่ IP ที่กำหนดหรือที่อยู่ IP แบบคงที่ซึ่งจอแสดงผลดังกล่าวใช้
- กลุ่มข้อมูลที่มีการส่งผ่าน – จำนวนกลุ่มข้อมูลที่มีการส่งผ่านเมื่อเปิดใช้งานจอแสดงผล
- กลุ่มข้อมูลที่ได้รับ – จำนวนกลุ่มข้อมูลที่ได้รับเมื่อเปิดใช้งานจอแสดงผล
- ข้อผิดพลาดของกลุ่มข้อมูล – จำนวนกลุ่มข้อมูลที่เสียหายหรืออยู่ในรูปแบบที่ไม่ถูกต้องซึ่งได้รับเมื่อเปิดใช้งานจอแสดงผล
- การสูญหายของกลุ่มข้อมูล – จำนวนกลุ่มข้อมูลที่สูญหายก่อนที่จะส่งไปถึงปลายทาง
- ความเร็ว – ความเร็วของเครือข่ายอีเทอร์เน็ตที่เชื่อมต่อ
- จำนวนอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อ – จำนวนชุดควบคุมที่มีที่อยู่ IP ซึ่งจอแสดงผลพบบนเครือข่าย
- การเชื่อมต่อที่ยกเลิก – จำนวนการเชื่อมต่อที่ยกเลิกเมื่อเปิดใช้งานจอแสดงผล

การซ่อนศูนย์การวิเคราะห์



การซ่อนศูนย์การวิเคราะห์

PC15331—UN—08JUL13

จอแสดงผลจะถูกกำหนดเป็นโหมดการวิเคราะห์เมื่อเลือกชุดควบคุม เลือก "Hide Diagnostic Center" (ซ่อนศูนย์การวิเคราะห์) เพื่อย่อแอปพลิเคชันและกลับไปยังหน้าจอหลัก

ปุ่มซ่อนจะมีประโยชน์ในการเข้าถึงส่วนอื่นๆ ของจอแสดงผลในระหว่างที่ทำขั้นตอนการปรับเทียบ เมื่อต้องการกลับไปยังหน้าการวิเคราะห์เดิม ให้เลือกแอปพลิเคชันศูนย์การวิเคราะห์จากเมนู

หมายเหตุ : ไม่แนะนำให้ปล่อยให้จอแสดงผลอยู่ในโหมดการวิเคราะห์ เนื่องจากอาจส่งผลกระทบต่อสมรรถนะได้

ออกจากโหมดการวิเคราะห์โดยปิดหน้าจอชุดควบคุม

ch177nn,1737363316123-81-20OCT25

การกู้คืนระบบ



PC620654—UN—14MAY24

A—PIN การกู้คืน

System Recovery พยายามป้องกันและพยายามบันทึกข้อมูล ผู้ใช้ System Recovery จะทำงานขึ้นเมื่อระบบตรวจพบข้อขัดแย้งที่อาจทำให้ฟังก์ชันอื่นๆ เสียหายได้

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

การปล่อยให้ตัวตั้งเวลาหมดอายุจะทำให้จอแสดงผลกลับสู่การทำงานปกติ หากหน้าจอนี้ยังคงอยู่ ให้ติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere และให้ PIN การกู้คืน (A)

ZIDXK1X,1770631899854-81-09FEB26

การแก้ไขปัญหา—AutoTrac

ข้อความหยุดทำงาน AutoTrac

ข้อความหยุดทำงาน AutoTrac – แต่ละครั้งที่ AutoTrac หยุดทำงาน เสียงเตือนสองเสียงจะตามด้วยการแจ้งเตือนเพื่ออธิบายว่าเหตุใดจึงหยุดทำงาน ข้อความจะปรากฏขึ้นเพื่อแสดงถึงเหตุผลที่ AutoTrac ไม่ทำงานด้วย ข้อความหยุดทำงานจะแสดงขึ้นเป็นเวลา 7 วินาที จากนั้นจะหายไป

ข้อความหยุดทำงาน AutoTrac	
รหัส	ข้อความ
702752.00	ยังไม่ได้รับการตรวจสอบ
702752.01	มีการขยับพวงมาลัย
702752.02	ความเร็วล้อต่ำเกินไป
702752.03	ความเร็วล้อสูงเกินไป
702752.04	เกียร์ไม่ถูกต้อง
702752.05	มีการเปลี่ยนแปลงหมายเลขรถนำการไถ
702752.06	ไม่พบ GPS สองความถี่
702752.07	SSU มี DTC เกิดขึ้น
702752.08	การส่งผ่านข้อมูลล่าสุดสำเร็จ
702752.09	ข้อความ GSD ไม่ถูกต้อง
702752.10	ไม่มีการกำหนดแตร็กแบบขนาน
702752.11	ไม่พบคีย์การ์ด
702752.12	ความคลาดเคลื่อนของทิศทางการเคลื่อนที่มากเกินไป
702752.13	ความคลาดเคลื่อนไปจากแนวแตร็กมากเกินไป
702752.14	สวิตช์ที่นิ่งเปิดอยู่
702752.15	อุณหภูมิน้ำมันต่ำเกินไป
702752.16	ไม่พบ TCM
702752.17	รหัสเปิดใช้งานไม่ถูกต้อง
702752.18	โหมดการวิเคราะห์หว่านล้มควบคุม
702752.19	สวิตช์หัวเกียร์เกี่ยววถยนต์ทำงาน
702752.20	สวิตช์โหมดขับเคลื่อนเกียร์เกยวถยนต์บน/แปลงปลุกอยู่ที่ตำแหน่งเปิด
702752.21	แรงดันไฟฟ้าไม่เสถียร
702752.22	AutoTrac ทำงานในทิศทางถอยหลังนานเกินไป
702752.23	AutoTrac ทำงานติดต่อกันโดยใช้ความเร็วต่ำกว่าเกณฑ์นานเกินไป
702752.24	ค่าความโค้งสูงเกินไป
702752.25	เครื่องจักรไม่เคลื่อนที่ไปข้างหน้า
702752.26	เส้น ELX อยู่ในระดับต่ำ (ปิดการทำงาน)
702752.27	ข้อมูลเกียร์ไม่ถูกต้อง
702752.28	ข้อมูลสวิตช์ดำเนินการต่อไม่ถูกต้อง
702752.29	ข้อความสวิตช์กฎแจ้งไม่ถูกต้อง
702752.30	สวิตช์ระบบนำร่อง AutoTrac/แถวปลูกของ SPFH ปิดอยู่
702752.31	สวิตช์หยุดแบบเร็วของ SPFH เปิดอยู่
702752.32	ไม่ได้เปิดใช้งาน AutoTrac
702752.33	กลับเข้าเส้นทาง
702752.34	กำหนดแตร็กบนเส้น
702752.35	ทิศทางที่ไม่มีข้อมูล
702752.36	ข้อมูลส่งผ่านไปยัง GPS มีขนาดใหญ่เกินไป
702752.37	เซนเซอร์แนวหมัดแถวโดยไม่มี GPS
702752.38	เซนเซอร์ชายฝั่งหมดเวลา
702752.39	ลำดับข้อความไม่ถูกต้อง
702752.40	รถไม่สามารถเคลื่อนตามระยะทางโค้งตามคำสั่งบังคับได้
702752.41	ความเร็วเครื่องจักรจาก GPS ไม่ตรงกับความเร็วเครื่องจักรที่วัดจากล้อ

702752.42	ค่าความโค้งปัจจุบันไม่ตรงกัน
702752.43	รถแทรกเตอร์อยู่ในเกียร์จอดรถ
702752.44	ข้อความคำสั่งบังคับความเร็วเสริมหมดเวลา
702752.45	ข้อความสถานะการบังคับความเร็วเสริมหมดเวลา
702752.46	ข้อมูลสวิตช์ที่นิ่งไม่ถูกต้อง
702752.47	ข้อมูล VIN ไม่ถูกต้อง
702752.48	ข้อมูลระยะช่วงล้อหน้า-หลังไม่ถูกต้อง
702752.49	ข้อความข้อมูล TCM หมดเวลา
702752.50	ข้อความการทำงานอัตโนมัติของรถหมดเวลา
702752.51	ข้อความแสดงอัตราการใช้/การโคลงหมดเวลา
702752.52	ข้อความแสดงความเร็ว/ทิศทางจากล้อหมดเวลา
702752.53	ข้อมูลแตร็กหมดเวลา
702752.54	ชุดควบคุมการบังคับความเร็วที่ไม่รู้จักล้มเหลว
702752.55	อุณหภูมิ AutoTrac Universal ไม่อยู่ในช่วงที่กำหนด
702752.56	AutoTrac ทำงานในระบบขับเคลื่อนสี่ล้อนานเกินไป
702752.57	รถแทรกเตอร์อยู่ในระบบพวงมาลัยแบบความเร็วได้ทุกทิศทาง
702752.58	ไม่ได้รับสิทธิ์อนุญาต
702752.62	สำรองไว้
702752.63	ไม่มีการดำเนินการ

ct47125,1708283950104-81-18FEB24

การแก้ไขปัญหา

หมายเหตุ : AutoTrac ได้รับการปรับมาให้สามารถทำงานได้ในสภาพพื้นที่ที่ปฏิบัติงานส่วนใหญ่ โดยใช้อุปกรณ์ต่อพ่วงได้หลากหลายประเภท ในกรณีที่ไม่สามารถใช้งานได้ อย่างเหมาะสม ผู้ปฏิบัติงานสามารถใช้การตั้งค่าขั้นสูงเพื่อปรับการทำงานของระบบโดยละเอียดสำหรับสภาพพื้นที่ที่ปฏิบัติงานและอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ต้องการใช้งานได้ ควรทดลองปรับความไวในการบังคับความเร็วก่อนทำตามขั้นตอนในสถานการณ์จำลองต่อไปนี้

ตรวจสอบและแก้ไขปัญหาอื่น ๆ ก่อนทำการปรับตั้ง ดำเนินการตรวจสอบและปรับเทียบทางเครื่องกลที่จำเป็นผ่านเครื่องจักรที่เกี่ยวข้อง ถ้ายังไม่ได้ทำขั้นตอนนี้ ความผิดปกติของรถอาจเกิดขึ้นได้ หรือผู้ควบคุมอาจต้องเสียเวลาในการปรับการทำงานของระบบที่ไม่สามารถปรับได้

ล้ามีการเคลื่อนที่มากเกินไป: ประสิทธิภาพโดยรวมของ AutoTrac ถือว่ายอมรับได้ แต่ล้ามีการกระตุกไปมาอย่างรวดเร็ว

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

มีการเลี้ยวสายไปมาอย่างซ้ำๆ: ประสิทธิภาพของ AutoTrac อาจตอบสนองช้าเมื่อพยายามปรับเพื่อรักษาเส้นทาง และมีอาการเบนออกจากรางหนึ่งไปยังอีกด้านหนึ่งอย่างซ้ำๆ

ปรับเข้าหาเส้นทางช้า: AutoTrac ตอบสนองช้ามากเมื่อปรับเข้าหาเส้นทาง รถแทรกเตอร์ยังคงเอียงไปทางด้านใดด้านหนึ่งเป็นเวลานาน ก่อนจะปรับเข้าในแนวเส้นทาง

ปรับเข้าหาเส้นทางเร็วเกินไป: AutoTrac ปรับเลยเส้นทาง

และมีการชดเชยทิศทางมากเกินไปขณะที่ปรับเข้าหาเส้นทาง ทำให้มีการเลี้ยวส่ายไปมาบ่อยครั้งในระหว่างที่ปรับเข้าหาเส้นทาง

การกำหนดแทรกออกนอกแนวโค้ง: AutoTrac ตอบสนองต่อแทรกโค้งได้ช้า ทำให้เลี้ยวส่ายไปมาอย่างช้าๆ นอกแนวที่ต้องการ แนวการเคลื่อนที่มักจะเลี้ยวเป็นวงกว้างกว่าเส้นทางที่ต้องการ

การกำหนดแทรกเข้าด้านในของแนวโค้ง: AutoTrac มีการปรับทิศทางอย่างรวดเร็วและบ่อยครั้งในโหมดแทรกโค้ง ทำให้เกิดการเลี้ยวส่ายไปมาเป็นมุมแคบๆ หรือกำหนดแทรกโค้งเป็นวงแคบกว่าเส้นทางที่ต้องการ

หมายเหตุ : สำหรับเทคนิคในการแก้ไขปัญหา โปรดดูที่ไฟล์ของฟังก์ชันช่วยเหลือบนหน้าจอ

การปรับตั้งทั่วไป

คำแนะนำสำหรับการปรับ:

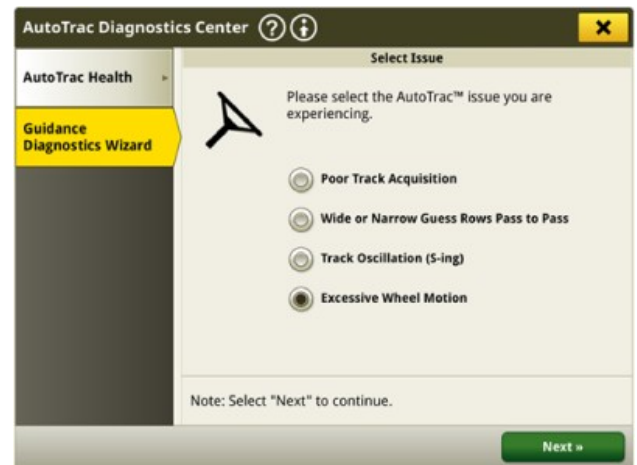
- ความไวในการบังคับเลี้ยว: ตั้งค่าเป็น 70 ก่อนทำการปรับอื่นๆ ทำการปรับเพิ่มครั้งละ 10
- ความไวในการตอบสนองของเส้นในการกำหนดแทรก: ทำการปรับเพิ่มครั้งละ 20
- ความไวต่อแนวทิศทางในการเคลื่อนที่: ทำการปรับเพิ่มครั้งละ 10
- การนำทิศทางในการเคลื่อนที่: ทำการปรับเพิ่มครั้งละ 10
- อัตราการตอบสนองการบังคับเลี้ยว: ทำการปรับเพิ่มครั้งละ 10
- ความไวในการกลับเข้าเส้นทาง: ทำการปรับเพิ่มครั้งละ 20
- การตอบสนองต่อส่วนโค้ง: ทำการปรับเพิ่มครั้งละ 20

ทำการปรับทีละค่า: ทำการปรับค่าสำหรับสภาพพื้นที่ปฏิบัติงานที่พบปัญหา ขณะที่เปิดใช้งาน AutoTrac โดยทำขั้นตอนต่อไปนี้:

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

การผสมผสานการตั้งค่า: ถ้าขั้นตอนข้างต้นไม่สามารถช่วยให้ได้ประสิทธิภาพการทำงานที่เหมาะสมได้ และผู้ควบคุมเข้าใจเกี่ยวกับการปรับว่าส่งผลต่อประสิทธิภาพของ AutoTrac อย่างไรแล้ว ให้ทดลองทำการปรับค่าหลายอย่างร่วมกันหลายๆ รูปแบบ ขณะที่ AutoTrac ทำงานอยู่

ตัวช่วยการวิเคราะห์ข้อบกพร่องในการนำร่อง



PC689866—UN—26SEP25

แท็บตัวช่วยการวิเคราะห์ข้อบกพร่องในการนำร่อง

ตัวช่วยการวิเคราะห์ข้อบกพร่องในการนำร่องให้ข้อมูลการแก้ไขปัญหาที่ละเอียดขึ้นสำหรับปัญหาการนำร่องที่พบได้บ่อย

หมายเหตุ : ตัวช่วยการวิเคราะห์ข้อบกพร่องในการนำร่องใช้ได้กับรถที่มีการกำหนดค่าระบบ AutoTrac AT2 เท่านั้น ข้อมูลนี้มีอยู่ในหน้าสภาพของ AutoTrac ในส่วนระบบ AutoTrac → โหมด AutoTrac

เลือกปุ่มที่สัมพันธ์กับปัญหาที่คุณกำลังประสบ:

- การนำร่องกลับเข้าเส้นทางไม่แม่นยำ - รถอยู่นอกเส้นทางข้างใดข้างหนึ่งเป็นเวลานานก่อนที่จะกลับเข้าเส้นทาง หรือเลยเส้นทางและพยายามชดเชยมากเกินไปขณะที่กลับเข้าเส้นทาง
- แกวระหว่างร่องไถกว้าง/แคบต่างกันในแต่ละรอบ - มีระยะห่างที่ไม่สม่ำเสมอระหว่างรอบ แต่ระยะห่างมีความคลาดเคลื่อนตลอดทั้งรอบ ส่งผลให้เกิดระยะเยื้องตลอดทั้งรอบ
- การส่าย - รถมีการเลี้ยวส่ายไปมาตลอดเวลาเมื่อสังเกตที่ส่วนหน้าสุดของรถ
- ล้มมีการเคลื่อนมากเกินไป - ประสิทธิภาพโดยรวมของ AutoTrac ถือว่ายอมรับได้ แต่ลื้อมีอาการเลี้ยวส่ายไปมาอย่างรวดเร็ว

ct47125,1705350329386-81-01OCT25

การแก้ไขปัญหา—ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac

การแก้ปัญหาด้วยระบบนำทางอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ใช้งานอยู่

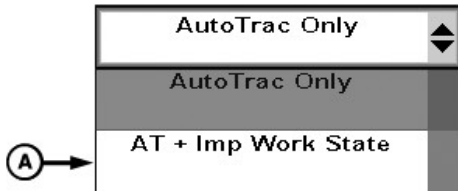
4. เลือกช่องทำเครื่องหมาย "ปิดใช้การบังคับเลี้ยวเมื่อปิดการบันทึกงาน" (A)

ct47125,1705351301467-81-24SEP25

ระบบนำทางอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ใช้งานอยู่

เพื่อป้องกันอุปกรณ์ต่อพ่วงไม่ให้เกิดการบังคับเลี้ยวระหว่างการกลับหัวแปลงสิ้นสุดขณะเรียกใช้ระบบนำทางอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ใช้งานอยู่และระบบควบคุมการกลับหัวแปลงอัตโนมัติ AutoTrac ให้ปรับการตั้งค่าต่อไปนี้:

กล่องควบคุมการทำงาน 1100 (UCC1)

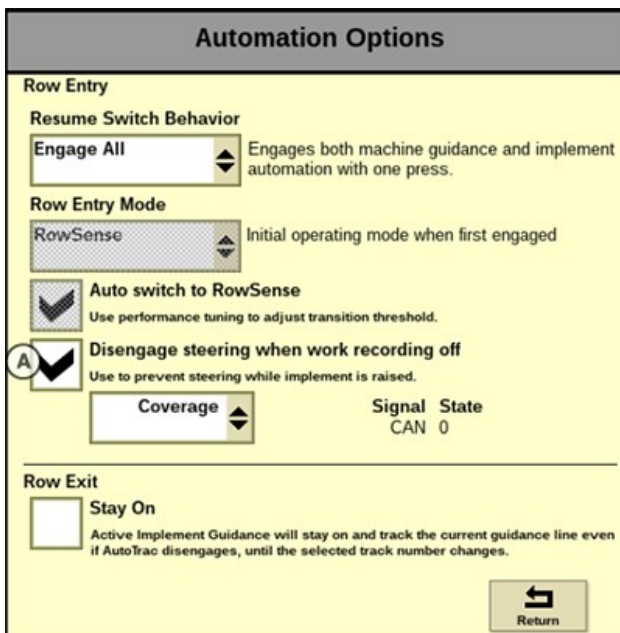


PC27869—UN—28FEB20

A—AT + สถานะการทำงานอุปกรณ์ต่อพ่วง

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

กล่องควบคุมการทำงาน 1100 (UCC2 หมายเลข PCXL01C201000-)



PC28809—UN—20SEP22

A—ช่องทำเครื่องหมายสำหรับปิดใช้การบังคับเลี้ยว

1. เลือกกล่องควบคุมการทำงาน 1100 ในส่วนแอปพลิเคชัน ISOBUS VT
2. เลือกซอฟต์แวร์ "ระบบนำทางอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ใช้งานอยู่"
3. เลือก "ตัวเลือนระบบอัตโนมัติ" ในแท็บ "ตั้งค่า"

การบำรุงรักษา—การเปรียบเทียบ

การบำรุงรักษาและการเปรียบเทียบ



PC28795—UN—29AUG22

การบำรุงรักษาและการเปรียบเทียบ

แอปพลิเคชัน "Maintenance and Calibrations" (การบำรุงรักษาและการเปรียบเทียบ) ช่วยให้ผู้ควบคุมสามารถตั้งกำหนดการซ่อมบำรุงและทำการปรับเทียบชิ้นส่วนต่างๆ ของรถได้

การเรียกหน้าจอ "Maintenance & Calibrations" (การบำรุงรักษาและการเปรียบเทียบ)

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

ct47125,1708284386704-81-18FEB24

การตรวจสอบการซ่อมบำรุง

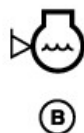
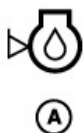
หมายเหตุ : คุณสมบัติ การตรวจสอบการซ่อมบำรุง ที่มีให้จะขึ้นอยู่กับอุปกรณ์ที่ซื้อ

ทำการตรวจสอบการซ่อมบำรุงให้กับรถบนพื้นเรียบและดับเครื่องยนต์แล้ว ควรรออย่างน้อย 40 นาทีหลังจากดับเครื่องยนต์ ก่อนที่จะเริ่มทำการตรวจเช็คระดับของของเหลวต่างๆ เพื่อให้ได้ค่าที่ถูกต้องแม่นยำ

ไฟจะแสดงสถานะของจุดตรวจสอบการซ่อมบำรุงของรถ

- ไฟสีเขียว — ระดับปกติ
- ไฟสีแดง — ระดับสูงหรือต่ำ

จุดตรวจสอบมีดังนี้:



PC17385—UN—15MAY14

A—ระดับน้ำมันเครื่อง
B—ระดับน้ำหล่อเย็นเครื่องยนต์

- ระดับน้ำมันเครื่อง (A)
- ระดับน้ำหล่อเย็นเครื่องยนต์ (B)

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

กำหนดการซ่อมบำรุง

กำหนดการซ่อมบำรุงจะช่วยให้เห็นว่าจำเป็นต้องทำการบำรุงรักษารถตามปกติเมื่อใด

เลือกปุ่ม "Add Service Interval" (เพิ่มกำหนดการซ่อมบำรุง) เพื่อสร้างรอบการซ่อมบำรุงใหม่ โดยสามารถเพิ่มกำหนดการซ่อมบำรุงได้อย่างไม่จำกัด

เมื่อสร้างกำหนดการซ่อมบำรุงแล้ว กำหนดการดังกล่าวจะถูกเพิ่มลงในรายการ และชื่อ เวลาที่ผ่านไป และรอบระยะเวลาจะแสดงขึ้น

- ผู้ควบคุมสามารถเลือกชื่อสำหรับระบุกำหนดการซ่อมบำรุงแต่ละรายการได้
- เวลาที่ผ่านไป จะระบุจำนวนชั่วโมงนับจากการรีเซ็ตกำหนดการซ่อมบำรุง
- รอบระยะเวลา คือจำนวนชั่วโมงระหว่างการซ่อมบำรุงแต่ละครั้ง

ค่ารอบระยะเวลาจะเรียกจากเวลาที่น้อยที่สุด ไปถึงเวลาที่มากที่สุด จากนั้นรายการจะถูกเรียกตามชื่อ ตามลำดับตัวเลขและตัวอักษร โดยตัวเลขจะมีลำดับความสำคัญสูงกว่า

ก่อนจะถึงกำหนดการซ่อมบำรุงยี่สิบชั่วโมง ระบบจะแจ้งให้ผู้ควบคุมทราบว่าใกล้ถึงกำหนดที่ต้องทำการซ่อมบำรุงรถ หลังจากที่ได้รับทราบข้อความแล้ว ระบบจะแจ้งผู้ควบคุมเกี่ยวกับการซ่อมบำรุงที่กำลังจะมาถึงทุกครั้งเมื่อเริ่มทำงาน จนกว่าจะรีเซ็ตกำหนดการซ่อมบำรุง

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

การปรับเทียบ

ใช้รถและอุปกรณ์นี้เพื่อทำการปรับเทียบการสิ้นของล้อและการปรับเทียบเรดาร์

การปรับเทียบเรดาร์



PC23946—UN—22MAR17

การปรับเทียบเรดาร์

อุปกรณ์เรดาร์จำเป็นต้องได้รับการปรับเทียบเมื่อติดตั้งกับรถเป็นครั้งแรก หรือเมื่อมีความแตกต่างระหว่างความเร็วเรดาร์และความเร็วในการขับเคลื่อนจริงเมื่อใช้งานแบบไม่มีโหลดบนพื้นแข็ง

หมายเหตุ : ในสภาพลมแรง สิ่งที่มีการเคลื่อนที่ เช่น ใบไม้ ฝุ่น ละออง หรือกรวด อาจเป็นสาเหตุให้ความเร็วเรดาร์คลาดเคลื่อนได้

การปรับเทียบการสิ้นของล้อ



PC23947—UN—22MAR17

การปรับเทียบการสิ้นของล้อ

ทำการปรับเทียบการสิ้นของล้อเมื่อมีความแตกต่างระหว่างความเร็วเรดาร์และความเร็วล้อเมื่อใช้งานแบบไม่มีโหลดบนพื้นแข็ง

ทำการปรับเทียบขณะขับรถโดยรถไม่มีโหลด บนพื้นราบเสมอ
กันที่แข็ง แห้ง และสะอาด

หมายเหตุ : การปรับเทียบการลื่นของล้อจะสามารถทำได้กับ
อุปกรณ์เรดาร์ที่ต่ออยู่และปรับเทียบแล้วเท่านั้น
ตรวจสอบให้แน่ใจว่าค่าความเร็วเรดาร์มีความแม่นยำก่อน
ทำการปรับเทียบการลื่นของล้อ

ct47125,1708284386858-81-18FEB24

การบำรุงรักษา—การให้บริการ

ทำความสะอาดหน้าจอแสดงผล

สำคัญ : ทำความสะอาดหน้าจอแสดงผลเมื่อปิดสวิตช์แล้วเสมอ การทำความสะอาดหน้าจอในขณะที่อุปกรณ์กำลังทำงานอยู่ อาจทำให้มีการสั่งงานป้อนโดยไม่ตั้งใจได้

ในการทำความสะอาดหน้าจอ ให้ปิดสวิตช์อุปกรณ์ จากนั้นเช็ดหน้าจอโดยใช้ผ้าขนหนูที่จืดด้วยน้ำยาทำความสะอาดที่ไม่มีส่วนผสมของแอมโมเนีย เช่น น้ำยาทำความสะอาดเนกประสงค์ หรือน้ำยาทำความสะอาดกระจกของ John Deere

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

การรีเซ็ตข้อมูลกลับเป็นค่าจากโรงงาน



การตั้งค่า File Manager

PC20398—UN—09DEC14

เลือกการตั้งค่าที่อยู่ด้านบนของแอปพลิเคชันตัวจัดการไฟล์ เพื่อเปิดใช้การรีเซ็ตข้อมูลกลับเป็นค่าจากโรงงาน

ทำการรีเซ็ตข้อมูลเป็นค่าโรงงานเมื่อมีการถ่ายโอนการแสดงผลระหว่างผู้ใช้ ข้อมูลผู้ใช้ทั้งหมดจะถูกลบออกจากจอแสดงผลและไม่สามารถเรียนรู้ได้ ข้อมูลผู้ใช้งานหมายถึงข้อมูลการตั้งค่าและข้อมูลที่บันทึกไว้ ข้อมูลการนำร่อง ผลรวม และรูปแบบหน้าจอ "Run" แบบกำหนดเอง การตั้งค่าใบอนุญาต ภาษา และภูมิภาค จะไม่ถูกรีเซ็ต ต้องรีบูตหลังรีเซ็ต

ควรทำการรีเซ็ตข้อมูลกลับเป็นค่าจากโรงงานบน G5 CommandCenter ก่อนขายรถ

ควรรีเซ็ตข้อมูลหน้าจอแสดงผล G5 Universal กลับเป็นค่าจากโรงงานก่อนขายหน้าจอ

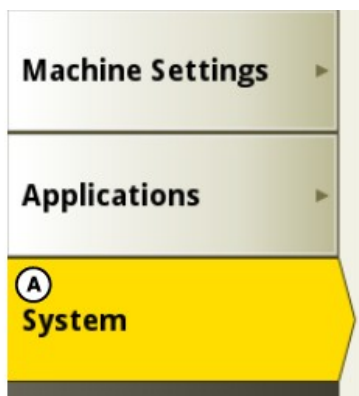
1. เลือกเมนู



เมนู

PC28961—UN—24APR23

2. เลือกแท็บ "ระบบ"



แท็บระบบ

PC28821—UN—21SEP22

3. เลือก File Manager (ตัวจัดการไฟล์)



ตัวจัดการไฟล์

PC28785—UN—29AUG22

4. เลือกการตั้งค่า



การตั้งค่า

PC28970—UN—24APR23

5. เลือกแท็บ "Settings" (การตั้งค่า)



แถบการตั้งค่า

PC29090—UN—08MAY23

6. เลือก "เริ่มรีเซ็ตกลับเป็นค่าดั้งเดิม"



PC29091—UN—08MAY23

7. ปฏิบัติตามคำแนะนำบนหน้าจอ

ch177nn,1660729958790-81-15OCT25

ดัชนี

A	
AutoTrac	
การตรวจดูกิจกรรม	04H-21
ข้อความหยุดทำงาน	04H-18, 06B-1
ตัวคาดการณ์การเลี้ยว	04H-17
ทำงาน	04H-14
ปิดใช้งาน	04H-21
เปิดใช้	04H-14
เปิดใช้งานอีกครั้งในรอบการเคลื่อนที่รอบถัดไป ..	04H-15
แผนภูมิวงกลมแสดงสถานะ	04H-13
สวิทช์ดำเนินการต่อ	04H-15
หยุดการทำงาน ปิดใช้งาน	04H-21
C	
CommandCenter™	
รุ่นของจอแสดงผล	04A-1
I	
ISOBUS VT	04F-1
M	
Machine Monitor (การตรวจสอบรถ)	04B-11
Menu (เมนู)	04A-2
ก	
การแก้ปัญหา	
การนำร่อง	06B-1
การค้นหาแทริกสำหรับการนำร่อง	04H-14
การใช้งาน	
Field Setup	
การตั้งค่า	04C-5
การเลือกพื้นที่ปฏิบัติงาน	04C-3
การตรวจดูกิจกรรม	04H-21
การตรวจสอบงาน	04C-17
การบันทึก	04C-17
การตั้งค่า	
Guidance Master (ระบบนำร่องทั้งระบบ)	04H-22
การนำร่อง	04H-22
การตั้งค่างาน	04C-14
การตั้งค่าแถบไฟสถานะ	04H-12
การตั้งค่าแทริกทางโค้ง	05A-4
การตั้งค่าแทริกวงกลม	05A-1
การตั้งค่าพอร์ต COM	04B-10
การทำงาน	
มุมมองและการควบคุมการเข้าถึงจากระยะไกล (RA)	
ขั้นตอนสำหรับการเริ่มการเข้าถึงจอแสดงผลจากระยะไกล	
สำหรับการควบคุมจากระยะไกล	04N-1
การนำร่อง	
AutoPath	04H-7
รายละเอียดแผนที่ AutoPath	04H-13
AutoTrac	
ข้อความหยุดทำงาน	04H-18, 06B-1
ทำงาน	04H-14
ปิดใช้งาน	04H-21
เปิดใช้	04H-14
แผนภูมิวงกลมแสดงสถานะ	04H-13
สวิทช์ดำเนินการต่อ	04H-15
หยุดการทำงาน ปิดใช้งาน	04H-21
การเปิด/ปิดหลัก	04H-22
ตัวคาดการณ์การเลี้ยว	04H-17
แถบไฟสถานะ	04H-12
แทริกทางโค้ง	05A-4
แทริกวงกลม	05A-1
เลื่อนแทริก	04H-9
เสียงเตือนการกำหนดร่อนนำการไถ	04H-22
การปรับการบังคับเลี้ยว	05A-1
การสร้างแทริก	04H-14
ความเร็วต่ำสุด	04H-16
ความเร็วสูงสุด	04H-16
ทางโค้ง AB	
สิ่งกีดขวาง	04H-22
เส้นทางตรง	04H-22
ระยะห่างระหว่างแทริก	04H-11
สลับแทริก	04H-12
เส้นโค้งปรับได้	
สิ่งกีดขวาง	04H-18
เส้นทางตรง	04H-23
การบำรุงรักษาและการปรับเทียบ	07A-1
การปรับเทียบ	
การสิ้นเปลืองของล้อ	07A-1
เรดาร์	07A-1
การปรับเทียบการสิ้นเปลืองของล้อ	07A-1
การปรับเทียบเรดาร์	07A-1
กำหนดการซ่อมบำรุง	07A-1
ข	
ข้อความเตือน, ทำความเข้าใจ	02A-1
ค	
ความเข้ากันได้	04J-2
ความช่วยเหลือบนหน้าจอ	04A-2
ความปลอดภัย	
ข้อมูลด้านความปลอดภัย	
การขับเคลื่อนเครื่องจักรในระหว่างการทำงานอัตโนมัติ	02A-7
ระยะที่เหมาะสมระหว่างการทำงานอัตโนมัติ	02A-6
ปฏิบัติตามวิธีการบำรุงรักษาอย่างปลอดภัย	02A-2
ป้ายความปลอดภัย	
ความปลอดภัยของระบบการทำงานอัตโนมัติ	02B-1
รถแทรกเตอร์ การใช้งานอย่างปลอดภัย	02A-3
ความปลอดภัย, บันไดและที่	
ใช้บันไดและที่จับอย่างถูกต้อง	02A-2
ความปลอดภัย, หลีกเลี่ยงของเหลวแรงดันสูง	
หลีกเลี่ยงของเหลวแรงดันสูง	02A-5
เครื่องรับสัญญาณ GPS	04G-1
เครื่องรับสัญญาณ StarFire	04G-1
เครื่องหมายการค้า	2

งาน ISOBUS	ง	04C-15	รอบการบำรุงรักษา	07A-1
			ระยะห่างระหว่างแทริก	04H-11
จอแสดงผลอิเล็กทรอนิกส์, การใช้ที่เหมาะสม ...	จ	02A-2	เลื่อนแทริก.....	04H-9
ชิ้นส่วนของระบบ	ช		วิดีโอ	04C-18
สลับเส้นทางและสลับกลับมาทำงานต่อ		04H-11		
ซอฟต์แวร์	ซ		สถานะของรถ	07A-1
ติดตั้ง		04A-3	สร้างแทริกสำหรับการนำร่อง	04H-14
ยอนคีน		04E-2	สลับเส้นทางและสลับกลับมาทำงานต่อ	04H-11
เวอร์ชัน		04E-2	ส่วนแสดงสถานะ	04A-3
โหลดแนวตั้ง		04E-2	สวิตช์ดำเนินการต่อ	04H-15
อัปเดต		04E-2	เส้นโค้งปรับได้	
			การตั้งค่า.....	05A-4
			สิ่งกีดขวาง	04H-18
			เส้นทางตรง	04H-23
			เสียงเตือนการกำหนดร่องนำการไถ	04H-22
ไดรฟ์ USB	ด			
ข้อกำหนด		04D-5	หน้าจอดูข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน	04A-2
ข้อควรปฏิบัติ		04D-5	หยุดการทำงาน ปิดใช้งาน	
			AutoTrac	04H-21
ตรวจสอบบริการ	ด	07A-1		
ตัวคาดการณ์การเลี้ยว		04H-17		
AutoTrac		04H-17		
ตัวจัดการการตั้งค่า		04C-20		
ตัวจัดการไฟล์				
ส่งออก				
ภาพหน้าจอ		04D-5		
	ท			
ทางโค้ง AB				
การตั้งค่า.....		05A-4		
สิ่งกีดขวาง		04H-22		
เส้นทางตรง		04H-22		
แทริกวงกลม				
การตั้งค่า.....		05A-1		
	ธ			
ธง		04C-14		
	ป			
ป้ายความปลอดภัยแบบไม่มีข้อความ		02C-1		
ป้าย เครื่องหมายความปลอดภัยแบบไม่มีข้อความ ...		02C-1		
	ภ			
ภาพหน้าจอ		04D-5		
	ร			
รถแทรกเตอร์ การใช้งานอย่างปลอดภัย		02A-3		

