

**Ettevõtte John Deere G5
CommandCenter™-i ekraani
Tarkvara versioon: 11.1.3967-XXX**



JOHN DEERE

KASUTUSJUHEND

**G5 CommandCenter™-i mudelid:
G5CS, G510, G512**

OMPFP27178 VÄLJAANNE B6 (ESTONIAN)

John Deere Ag Management Solutions

Sissejuhatus

Eessõna

Täname, et ostsite John Deere'i toote.

LUGEGE KÄESOLEV KASUTUSJUHE

tähelepanelikult läbi, et õppida seadet õigesti kasutama ja hooldama. Selle tegematajätmise tagajärjeks võib olla enese vigastamine või seadme kahjustamine. See kasutusjuhend ning ohutusmärgid seadmel võivad olla saadaval ka muudes keeltes. Tellimiseks külastage aadressi www.techpubs.deere.com (põllumajandus ja väiketehnika / JDPS) või www.johndeeretechno.com (ehitus ja metsandus) või pöörduge ettevõtte John Deere edasimüüja poole.

SEDA KASUTUSJUHE

MÕÕDUD on selles juhendis antud nii meetermõõdistikus kui ka USA-s kasutusel olevas mõõdistikus. Kasutage ainult sobivaid varuosi ja kinnitustetaile. Meeter- ja tollmõõdistikus kinnitustetaileid võivad vajada erinevaid meeter- või tollmõõdistikus mutrivõtmeid.

PAREM JA VASAK külg lähtuvad masina või tööseadise edasiliikumise suunast.

KIRJUTAGE TOOTE IDENTIFIKATSIOONINUMBRID (P.I.N.) kasutusjuhendisse. Märkige kõik numbrid täpselt üles, et seadme varguse korral selle otsimist lihtsustada. Neid numbreid on vaja ka John Deere'i edasimüüjal, kui tellite varuosasid. Hoidke identifikaatsioonisnumbrete varukoopiat masinast ja seadmest eemal.

GARANTII on osa John Deere'i klienditoest neile, kes kasutavad ja hooldavad masinat selles juhendis esitatud nõuete järgi. Garantiitingimused on selgitatud garantiitunnistuses või teatistes, mille pidite saama edasimüüjalt.

See garantii kindlustab, et John Deere toetab oma tooteid defektide ilmnemisel garantiiperioodi jooksul. Mõningatel juhtudel pakub John Deere ka täiendusi põllul, tihti kliendi jaoks tasuta ja seda isegi siis, kui toote garantiiperiood on lõppenud. Kui masinat on

kasutatud valesti või seda on jõudluse muutmiseks tehase tehnilistes andmetes esitatud väärtusi ületades muudetud, kaotab garantii kehtivuse ja võidakse keelata modifikatsioonide lisamine.

Kui te ei ole selle seadme esimene omanik, siis on teie enda huvides teatada seerianumber John Deere'i esindajale. See hõlbustab teie teavitamist John Deere'i tooteuueendustest ja muudest asjakohastest teemadest.

DX,IFC,PRE-21-24SEP25

John Deere on teie teenistuses



TS201—UN—15APR13

Kliendirahulolu on ettevõtte John Deere jaoks tähtis.

Meie edasimüüjad püüavad pakkuda teile varuosi ja teenindust kiiresti ning tõhusalt.

- Hoolduse ja teeninduse varuosad teie seadmete toetamiseks.
- Koolitatud hooldustehnikud ning vajalikud diagnostika- ja remonditööriistad teie seadmete hooldamiseks.
- **Saadaval on ettevõtte John Deere varuosad, remonditeenused ning hooldus- või remonditeave. Lisateabe saamiseks külastage veebilehte deere.com või deere.ca.**

DX,IFC,JDS-21-30SEP25

Kaubamärgid

Kaubamärgid	
AutoTrac™	Ettevõtte Deere & Company kaubamärk
CommandCenter™	Ettevõtte Deere & Company kaubamärk
FurrowVision™	Ettevõtte Deere & Company kaubamärk
GreenStar™	Ettevõtte Deere & Company kaubamärk
iGrade™	Ettevõtte Deere & Company kaubamärk
iPad™	Apple'i kaubamärk
iTEC™	Ettevõtte Deere & Company kaubamärk
JDLINK™	Ettevõtte Deere & Company kaubamärk
John Deere	Ettevõtte Deere & Company kaubamärk
RowSense™	Ettevõtte Deere & Company kaubamärk

Sissejuhatus

SeedStar™	Ettevõtte Deere & Company kaubamärk
Service ADVISOR™	Ettevõtte Deere & Company kaubamärk
StarFire™	Ettevõtte Deere & Company kaubamärk
Voyager®	Ettevõtte ASA Electronics kaubamärk

ch177nn,1658757772656-21-23MAY25

Ekraani kasutamine ja kokkupuuted

TÄHTIS: Ärge kasutage John Deere G5e CommandCenter™-i ekraani puhastamiseks survepesu, samuti ärge kastke seda vette.

Ettevõtte John Deere G5e CommandCenter™-i ekraanid ning nende pistmikud, kui need ühendatud või sisestatud, on IP65 kategooria järgi vee- ja tolmukindlad ja taluvad tavalisi põllumajanduses esinevaid tingimusi. Ekraani võib kasutada avatud või suletud kabiinis. Vältige äärmuslikke olukordi, näiteks survepesu või vette kastmist. Et vältida pikaajalist ilmastikuolude kätte jäämist, eemaldage ekraan masinast, kui te seda ei kasuta.

ch177nn,1676275764495-21-04MAR25

Ettevõtte John Deere tehniliste juhendite pood

Käesolev dokument ei pruugi täielikult kajastada toote funktsionaalsust võimalike muudatuste tegemise tõttu pärast dokumendi trükkimist. Enne kasutamist lugege uusimat kasutusjuhendit. Kasutusjuhendi koopia saate edasimüüjalt või aadressilt techpubs.deere.com.

CZ76372,000071F-21-04AUG25

Elektrooniline kasutusjuhend

Ekraani G5 kasutusjuhend asub ekraani abikeskuse rakenduses. Vaadake ekraani tutvustuse jaotises olevat elektroonilist spikrit.

AL70325,000063C-21-04MAR25

Tarkvarauuenduste allalaadimine

Veenduge, et ekraanis on uusim tarkvara. Tarkvarauuendused on allalaadimiseks:

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

CZ76372,000071E-21-17JUN14

Sisukord

Lehekülg

Lehekülg

Ohutus

Tundke hoiatusmärged	02A-1
Tundke hoiatussõnu	02A-1
Ohutusjuhiste järgimine	02A-1
Hooldage ohutult	02A-2
Astmete ja käepidemete õige kasutamine	02A-2
Käsitsege elektroonilisi komponente ja krosnsteine ohutult	02A-2
Elektroonilise ekraani õige kasutamine	02A-3
Ärge viibige lõikeseadise läheduses	02A-3
Traktori ohutu kasutamine	02A-3
Roolimisabi süsteemide ohutu kasutamine	02A-4
Turvavöö nõuetekohane kasutamine	02A-5
Kasutage tööseadise automaatikasüsteeme ohutult	02A-5
Hoiduge kõrgsurvevedelikest	02A-6
Lugege ISOBUSi juhtplokkide kasutusjuhendeid	02A-6
Vältige tagurdamisel juhtuvaid õnnetusi	02A-6
Elektrilöögi ja tulekahju vältimine	02A-6
Vältige elektriliine	02A-7
Õige kaugus autonoomse kasutuse ajal	02A-7
Autonoomse kasutuse ajal masinas sõitmine	02A-7
Elektrilised ja elektroonilised jäätmed	02A-7

Ohutusmärgid

Autonoomsuse ohutus	02B-1
Ohutushoiatus – AutoTraci tuvastatud	02B-1
Ohutuse hoiatus – läbimatu piir	02B-1
Ohutuse hoiatus – ISOBUSi juhtplakk	02B-1
Ohuhoiatus – ISO hüdroväljavõtte vale käitamine	02B-2
Ohuhoiatus – ISO-lisaseadme konfiguratsioon	02B-2
Ohutuse hoiatus – ISO-lisaseadme viisard	02B-2
Ohutushoiatus – süsteemi taaskäivitamine	02B-2
Ohutushoiatus – tarkvara installimine	02B-3

Tekstita ohutusmärgid

Ohutusmärkide asukoht	02C-1
Tekstita ohutusmärkide mõistmine	02C-1
Lugege kasutusjuhendit	02C-1

Avalikustamine

Mudelite ja siltide nimed	03-1
Kuupäevakoodi tuvastamine	03-1
Föderalse Sideameti teave	03-1
EL-i vastavusdeklaratsioon	03-3
ELi vastavusdeklaratsioon	03-4
ELi vastavusdeklaratsioon	03-5
ÜK vastavusdeklaratsioon	03-6
ÜK vastavusdeklaratsioon	03-7

ÜK vastavusdeklaratsioon	03-8
Euraasia Majandusliit – EAC	03-9
Euraasia Majandusliit – EAC	03-12
Euraasia Majandusliit – EAC	03-15

Kasutamine – ekraani tutvustus

G5 CommandCenter	04A-1
Tööakna ülesehitus	04A-2
Menüü	04A-2
Ekraanil kuvatav abiteave	04A-2
Olekukeskus	04A-3
Otseteeklahvid	04A-3
Litsentside kuvamine	04A-3

Kasutamine – ekraani seadistamine

Ekraani sätted	04B-1
Paigutuse haldur	04B-5
Kasutajad ja juurdepääs	04B-7
Juhtmevaba võrgu sätted	04B-9
COM-pordi seaded	04B-10
Algupärane GreenStari ekraan	04B-11
Põlluarvuti	04B-11

Kasutamine – töö ja põllu seadistamine

Seadmehaldur	04C-1
Põllu valik	04C-3
Põllu seadistamine	04C-5
Põllud ja piirid	04C-5
Kaardistamine	04C-12
Lipud	04C-14
Sisenemiskoha lipud	04C-14
Töö seadistamine	04C-14
Töö kogumandmed	04C-16
Töömonitor	04C-17
Töö salvestamine	04C-17
Jagamine	04C-18
Video	04C-18
Juhtseadiste seadistus	04C-20
Settings Manager	04C-20
Masina jõudeoleku tööpõhimõte	04C-20
Tehnoradade juhtimine	04C-21

Kasutamine – failihaldur

Failihaldur	04D-1
USB-seade	04D-5
Kuvatõmmiste tegemine	04D-5

Kasutamine – tarkvarahaldur

Tarkvarahaldur	04E-1
Ekraani ja juhtploki tarkvara uuendamine	04E-2

Jätkub järgmisel leheküljel

Algupärane juhend. Selles kasutusjuhendis sisalduv kogu informatsioon, joonised ja tehnilised andmed põhinevad väljaandmise hetke kõige värskemal informatsioonil. Muudatuste tegemiseks jäetakse endale õigus neist eelnevalt teatamata.

Lehekülg	Lehekülg
Ekraani juurde mittekuuluva riistvara ja tarkvara aktiveerimised 04E-4	Kasutamine – ülekatte juhtimine
Kasutamine – ISOBUS VT	Ülekatte reguleerimine 04K-1
ISOBUS VT 04F-1	Käitsi ülekatte reguleerimine 04K-1
Kasutamine – StarFire'i vastuvõtja	Kasutamine – sektsioonide juhtimine
StarFire'i GPS-vastuvõtja 04G-1	Sektsioonide juhtimine 04L-1
StarFire'i tarkvara kauguuendused 04G-1	Sektsiooni olekumoodul 04L-3
	Ülekatte sätted 04L-3
Kasutamine – AutoTraci roolimisabi	Kasutamine – autonoomsus
AutoTrac 04H-1	Autonoomia rakenduse ülevaade 04M-1
Roolimisabi süsteemide ohutu kasutamine 04H-2	Kasutamine – kaugjuurdepääs
AutoTraci roolimisabi meetodid 04H-2	Kaugjuurdepääs 04N-1
AutoPath 04H-7	Sammud kaugjuurdepääsu käivitamiseks ekraani kaugjuhtimise jaoks 04N-1
Rajanihe 04H-10	Reguleerimine ja optimeerimine – AutoTraci roolimisabi
Töölaiuse muutmise teavitus 04H-11	Ringjoonelise raja seaded 05A-1
Roopad 04H-11	Roolimisüsteemi optimeerimine 05A-1
Jagatud signaal 04H-11	Kurvilise raja seaded 05A-4
Tee- ja jätkamislüliti 04H-11	Reguleerimine ja optimeerimine – sektsioonide juhtimine
Tehnoradade vahe 04H-12	Täpsemad seadistused 05B-1
Radade kogum 04H-12	Jõudlusseadistus 05B-1
Vaheta rada 04H-12	Rikkeotsing – ekraan
Juhtraja valimine 04H-12	Diagnostikakeskus 06A-1
Valgusriba seaded 04H-12	Süsteemitaaste 06A-5
AutoPathi kaardandmed 04H-13	Rikkeotsing – AutoTrac
AutoTraci oleku sektordiagramm 04H-13	Lahutatud AutoTraci sõnumid 06B-1
Juhtraja seadmine 04H-14	Rikkeotsing 06B-1
AutoTraci aktiveerimine 04H-14	Rikkeotsing – AutoTraci pöörde automaatika
AutoTraci rakendamine 04H-15	Rikkeotsing aktiivse tööseadise roolimisabiga 06C-1
Jätkamislüliti 04H-15	Hooldus – kalibreerimised
AutoTraci uuesti rakendamine järgmisel töökäigul 04H-16	Hooldus ja kalibreerimised 07A-1
Miinum- ja maksimumkiirused 04H-16	Hoolduskontroll 07A-1
Pöörde prognoosija 04H-18	Hooldusvälbad 07A-1
Ümber takistuste navigeerimine 04H-18	Kalibreerimised 07A-1
Lahutatud AutoTraci sõnumid 04H-19	Hooldus – teenindus
AutoTraci tööseadise juhtimine (passiivne) 04H-19	Ekraani puhastamine 07B-1
AutoTrac RowSense 04H-20	Tehaseandmete lähtestamine 07B-1
Lülitage AutoTrac välja, kui te seda ei kasuta 04H-21	
Süsteemi lahutamine ja blokeerimine 04H-22	
Navigatsioonisätted 04H-22	
Järgmise toonid 04H-22	
Sirge raja salvestamine või ümber takistuste navigeerimine 04H-23	
Surge tee salvestamine kohandatud kõvera sisse 04H-23	
Kasutamine – AutoTraci pöörde automaatika	
AutoTraci pöörde automaatika 04I-1	
Traktori AutoTraci pöörde automaatika 04I-2	
Kombaini AutoTraci pöörde automaatika 04I-4	
Pritsi AutoTraci pöörde automaatika 04I-6	
Kasutamine – Machine Sync	
Machine Sync 04J-1	
Rakenduse Machine Sync ühilduvus 04J-2	
Rakenduse Machine Sync juhtseadised 04J-4	
Rakenduse Machine Sync kasutamine – juhtmasin 04J-5	
Rakenduse Machine Sync kasutamine – kopeerimiseseade 04J-6	
Rakendamise rada 04J-7	

Ohutus

Tundke hoiatusmärke



T81389—UN—28JUN13

See märk hoiatab ohust. Nähes seda märki oma masinal või käesolevas juhendis, olge tähelepanelik võimaliku vigastusohu suhtes.

Järgige soovitatud ettevaatusabinõusid ja turvalisi töövõtteid.

DX,ALERT-21-29SEP98

Ohutusjuhiste järgimine



TS201—UN—15APR13

Lugege hoolikalt kõiki käesolevas juhendis sisalduvaid ohutusjuhiseid, samuti kõiki masinal olevaid hoiatussilde. Hoidke hoiatussildid heas seisukorras. Asendage puuduvad ohutusmärgid või kahjustada saanud ohutusmärgid. Veenduge, et praegused hoiatussildid saaks kantud ka masina uutele komponentidele ja varuosadele. Varuhoiatussilde saab John Deere'i esindajalt.

Teistelt tarnijatelt saadud varuosade ja komponentide kohta võib olla täiendavat ohutusteavet, mida ei ole antud kasutusjuhendis välja toodud.

Õppige, kuidas masinat käitada ning juhtimisseadmeid õigesti kasutada. Ärge lubage kellelgi sellega töötada ilma eelneva juhendamiseta.

Hoidke masin töökorras. Lubamatud muudatused masina juures võivad kahjustada selle tööd ja/või ohutust ning mõjutada masina kasutamisega.

Kui te ei mõista selle juhendi mis tahes osa ning vajate abi, võtke ühendust kohaliku John Deere'i edasimüüjaga.

DX,READ-21-01AUG22

Tundke hoiatussõnu



 **ETTEVAATUST**

 **TÄHELEPANU**

TS187—21—30SEP88

Hoiatusmärki täiendatakse sõnadega OHT, HOIATUS või ETTEVAATUST. OHT tähistab kõige kõrgema ohuastmega kohti või piirkondi.

Hoiatusmärgid OHT või HOIATUS asuvad spetsiifiliste ohukohtade läheduses. Hoiatusmärgid ETTEVAATUST sisaldavad üldisi ettevaatusabinõusid. ETTEVAATUST osutab ohutusjuhiste ka käesolevas juhendis.

DX,SIGNAL-21-03MAR93

Hooldage ohutult



TS218—UN—23AUG88

Enne töö alustamist tutvuge vastava hooldusprotseduuriga. Hoidke hoolduse ajal ala puhas ja kuiv.

Ärge kunagi hooldage, määrige ega seadistage masinat selle liikumise ajal. Hoidke käed, jalad ja riided liikuvatest ajamiosadest eemal. Lülitage võimsuse edastamine välja ja liigutage rõhu eemaldamiseks juhtimiseadmeid. Langetage lisaseadmed maapinnale. Seisake mootor ja kinnitage masin. Eemaldage võti (kui kuulub varustusse), ühendage lahti aku ja laske masinal jahtuda.

Toestage kindlalt kõik masinaosad, mis hoolduseks üles tuleb tõsta.

Hoidke kõik osad heas seisukorras ja nõuetekohaselt paigaldatuna. Parandage kahjustused viivitamatult. Asendage kulunud või purunenud osad. Eemaldage määrde-, õli- või prahikogumid.

Iseliikuvatel seadmetel ühendage enne elektrisüsteemide reguleerimist või masina keevitamist aku maanduskaabel (–) lahti.

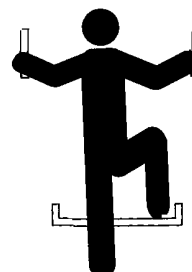
Pukseeritavatel tööseadistel ühendage enne elektrisüsteemi komponentide hooldamist või masina keevitamist kõik juhtmekimbud traktori küljest lahti.

Puhastamise või töötamise käigus kõrgelt kukkumine võib põhjustada tõsiseid vigastusi. Kasutage kõikjale mugavaks juurdepääsuks redelit või platvormi.

Kasutage tugevaid ja turvalisi toetuspunkte ning käepidemeid.

DX,SERV-21-20JAN26

Astmete ja käepidemete õige kasutamine



T133468—UN—15APR13

Kukkumise vältimiseks olge masinale peale ja maha minemisel näoga masina poole. Säilitage alati 3-punktiline kokkupuude astmete käepidemete ja käsipuudega.

Olge eriti ettevaatlik poristes, lumistes ja niisketes tingimustes. Hoidke astmed puhtad ning vabad määrdest ja õlist. Ärge kunagi hüpake masinast välja. Ärge kunagi liikuvalt masinalt väljuge või sinna sisenege.

DX,WW,MOUNT-21-12OCT11

Käsitsege elektroonilisi komponente ja krosnsteine ohutult



TS249—UN—23AUG88

Seadmetele kinnitatavate elektrooniliste komponentide paigaldamise ajal kukkumine võib põhjustada tõsiseid vigastusi. Kasutage kinnituskohale kergesti ligipääsemiseks redelit või platvormi. Kasutage tugevat ja turvalist jalgealust ning käepidemeid. Ärge paigaldage ega eemaldage komponente märgades või jäistes tingimustes.

RTK baasjaama paigaldamiseks või hooldamiseks tornis või mõnes muus kõrges kohas kasutage litsenseeritud ronijat.

Seadmel kasutatava GPS vastuvõtja antenni paigaldamiseks või hooldamiseks kasutage õigeid

tõstetehnikaid ning kasutage sobivaid kaitsevahendeid. Antenn on raske ja seda on ebamugav käsitseda. Kui kinnituskohata ei pääse maapinnalt või hooldusplatvormilt, läheb vaja kahte inimest.

DX,WW,RECEIVER-21-24AUG10

Elektroonilise ekraani õige kasutamine

Elektroonilised ekraanid on lisaseadmed, mis on mõeldud juhi abistamiseks tööoperatsioonide sooritamisel põllul, mugavuse suurendamiseks ning meelelahutuse pakkumiseks. Ekraanid on väga mitmekülgse funktsionaalsusega. Peamiselt on nad masina süsteemi erinevate rakenduste jaoks, aga neid saab kasutada ka koos teiste lisaseadmetega, nagu näiteks kaasaskantavate elektrooniliste seadmetega.

Lisaseade on mis tahes seade, mis pole masina põhiootstarbel kasutamiseks ilmingimata vajalik. Masina ohutu kasutamise ja juhtimise eest vastutab alati juht.

Masinaga töötamisel tuleb vigastuste vältimiseks teha järgmist.

- Paigaldage ekraan vastavalt juhiste. Veenduge, et ekraan oleks korralikult kinnitatud ja ei segaks juhi vaatevälja või ei puutuks kokku masina juhtimisseadmetega.
- Ärge laske ekraanil oma tähelepanu hajutada. Olge valvas. Jälgige masinat ja ümbrust.
- Masinaga sõitmise ajal ei tohi muuta sätteid ega kasutada üksikasjalikke funktsioone. Enne selliste toimingute tegemist parkige masin ohutus kohas.
- Heli ei tohi olla nii vali, et te ei kuule liikluses toimuvat ja alarmsõidukeid.

Ohutuse huvides võib ekraani teatud funktsioonide kasutamine olla piiratud (v.a paigalseisul ja/või parkasendis). Selle ohutusnõude eiramine võib minna vastuollu kohaldatava õigusaktiga ning põhjustada kahjustusi ja raskeid või surmavaid vigastusi.

Kasutage üksnes saadaolevaid ekraanifunktsioone, kui tagatud on ohutus ja järgitakse olemasolevaid juhiseid. Mis tahes lisaseadme kasutamisel järgige alati ohutu sõitmise reegleid, kohalikke seadusi ning liikluseeskirju.

DX,ELEC,DISPLAY-21-13JAN15

Ärge viibige lõikeseadise läheduses



ES 118 704

ES118704—UN—21MAR95

Lõikeseadist, tigu, hasplit ja etteandevaltse ei saa nende funktsiooni tõttu täielikult kinni katta. Hoidke nendest liikuvatest osadest töö ajal eemale. Enne masina hooldamist või ummistuse kõrvaldamist lahutage alati peasidur, seisake mootor ja eemaldage süütevõti.

FX,CUT-21-21DEC90

Traktori ohutu kasutamine

Õnnetuste ohu vähendamiseks järgige järgnevat kolme lihtsat ettevaatusnõuet.

- Kasutage traktorit ainult sihtotstarbeliselt põllumajanduslikke tööde teostamisel, näiteks lükkamiseks, tõmbamiseks, pukseerimiseks, käitamiseks ja mitmesuguste vahetavate seadmete rippes kasutamiseks.
- Juhid peavad olema vaimselt ja füüsiliselt võimelised juhiplatvormile ja/või juhtimisseadmetele ligi pääsena ning juhtima masinat õigesti ja ohutult.
- Ärge töötage masinaga, kui olete häiritud, väsinud või tunnete end halvasti. Masina nõuetekohane kasutamine vajab juhi täit tähelepanu.
- See traktor ei ole mõeldud kasutamiseks vabaajasõidukina.
- Tutvuge kasutusjuhendiga enne traktori kasutamist ja järgige juhendis ja traktoril toodud kasutus- ja ohutusjuhiseid.
- Järgige tööseadiste/lisaseadmete, nagu näiteks esilaadurite, kasutusjuhendis toodud käsitlemise ja lisaraskuste kasutamise juhiseid.
- Järgige kõikide külge ühendatud või järeleveetavate masinate või haagiste kasutusjuhendis toodud juhiseid. Ärge kasutage koos traktorit ja masinat või traktorit ja haagist, kõiki eeskirju pole järgitud.
- Enne mootori käivitamist või masina kasutamist veenduge, et masina või kinnitatud varustuse läheduses ega tööpiirkonnas ei oleks inimesi.
- Püsige kolmepunktilisest rippsüsteemist või hüdraulilisest haakekonksust (kui kuulub varustusse) nende kasutamise ajal ohutus kauguses.

- Hoidke käed, jalad ja riided liikuvatest ajamiosadest eemal.

Juhtimisnõuanded

- Kunagi ei tohi minna liikuvale traktorile ega sellelt maha tulla.
- Enne sõiduki kasutamist lõpetage kõik vajalikud koolitused.
- Hoidke lapsed ja kõrvalised isikud traktoritest ja varustusest eemal.
- Sõitke traktoriga ainult John Deere poolt heakskiidetud istmel ja kinnitatud turvavööga.
- Hoidke kõik kaitsekatted oma kohal.
- Kasutage avalikel teedel töötamisel sobivaid heli- ja valgussignaale.
- Enne peatumist sõitke tee äärel.
- Vähendage pööramisel, pidurdamisel või ebatasasel pinnal või järskudel nõlvadel ohtlike kohtade lähedal töötamisel kiirust.
- Stabiilsus väheneb kui haakeriistad on kõrgel.
- Maanteetranspordi ajaks ühendage piduripedaalid kokku.
- Libedal pinnasel peatumisel pumbake pidureid.
- Puhastage regulaarselt poritiivad ja porikaitsmed (kui kuuluvad varustusse). Enne avalikele teedele sõitmist eemaldage pori.

Soojenduse ja ventilatsiooniga juhiiste

- Istmesoojenduse ülekuumenemine võib põhjustada põletusi või kahjustada istet. Põletuste ohu vähendamiseks olge istmesoojendust pikemalt kasutades ettevaatlik, eriti kui juht ei tunne temperatuuri muutust või valu nahal. Ärge asetage istmele selliseid esemeid nagu tekk, padi, kate või muu taoline, mis võib põhjustada istme ülekuumenemist.

Koormate vedamine

- Olge raskete veoste vedamisel ning peatamisel ettevaatlik. Pidurdusteed suureneb kiiruse ja haakekoormuse suurenedes, samuti kallakutel. Traktori jaoks liiga rasked või liiga kiiresti veetavad haagised, nii piduritega kui ka ilma, võivad põhjustada juhitavuse kaotamise.
- Arvestage traktorirongi kogumassi ja koormaga.
- Ühendage veetavad haagised üksnes heakskiidetud seadmetega, et vältida tahapoole kaldumist.

Traktori parkimine ja sellest väljumine

- Enne traktorist väljumist lülitage välja hüdroväljavõtted ja käitusvõll, seisake mootor, langetage tööseadised ja lisaseadmed maapinnale, viige nende juhtimiseseadmed neutraal-asendisse ja rakendage parkimismehhanism, sealhulgas parkimispõrk ja parkimispidur. Kui traktor jääb

järelevalveta, eemaldage lisaks ka võti (kui kuulub varustusse) ja toestage traktor.

- Kui lülitate mootori välja ja jätate käigu sisse, võib traktor ikka liikuma hakata.
- Ärge kunagi minge töötava käitusvõlli või töötava tööseadise lähedusse.
- Enne masina hooldamist oodake kuni kõik liikuvad osad on seiskunud.

Levinud õnnetused

Traktori ohtlik käitamine või väärkasutus võib lõppeda õnnetustega. Olge traktoriga töötamisel kaasnevate ohtude suhtes tähelepanelik.

Kõige levinumad traktoritega seonduvad õnnetused on:

- Traktori ümberminek
- Kokkupõrked mootorsõidukitega
- valed käivitustoimingud
- kinnijäämine käitusvõllidesse
- Traktorilt kukkumine
- Haakimise käigus muljuda saamine ja masinate vahele jäämine

DX,WW,TRACTOR-21-25NOV25

Roolimisabi süsteemide ohutu kasutamine

Ärge kasutage navigeerimissüsteeme sõiduteedel. Enne sõiduteele sõitmist tuleb navigeerimissüsteemid alati välja lülitada (keelata). Ärge üritage lülitada navigeerimissüsteemi sisse (rakendada) sõiduteel transportimise ajal.

Roolimisabi süsteem on mõeldud juhi abistamiseks, et seotud toiminguid tõhusamalt teha. Juht vastutab alati masina trajektoori ja ohutu kasutamise eest. Roolimisabi süsteemid ei tuvasta automaatselt takistusi, masinaid või teisi sõidukeid ega väldi nendega kokkupõrget.

Roolimisabi süsteemid on rakendused, mis automatiseerivad masina roolimist. Selle alla kuuluvad muu hulgas AutoTrac, iTEC, AutoTraci pööramisautomaatika, AutoTrac tööseadise juhtimine (passiivne), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac RowSense ja Machine Sync.

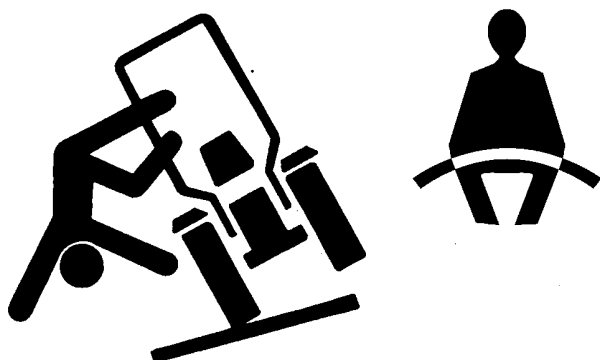
Juhi ja kõrvalseisjate vigastuste vältimiseks pidage meeles järgmist.

- Kunagi ei tohi minna liikuvale masinale ega sellelt maha tulla.
- Veenduge, et masin, tööseadis ja roolimisabi süsteem oleksid õigesti seadistatud.
 - Kontrollige, kas iTEC-i, AutoTraci pööramisautomaatika või AutoTraci tööseadise juhtimise (passiivne) kasutamisel on piirid täpselt määratletud.

- Kui kasutate Machine Synci, veenduge, et järelsõitja lõpp-punkt oleks kalibreeritud nii, et masinate vahele jääb piisav vahemaa.
- Olge valvas ning jälgige ümbrust.
- Kui on vaja vältida ohte põllul, kõrvalisi isikuid, seadmeid või muid takistusi, võtke juhtimine üle.
- Lõpetage masina kasutamine, kui halb nähtavus raskendab masina kasutamist või teel asuvate inimeste ja takistuste märkamist.
- Arvestage masina kiiruse valikul põllutingimusi, nähtavust ja masina konfiguratsiooni.

ch177nn,1660716404585-21-23MAY24

Turvavöö nõuetekohane kasutamine



TS1729—UN—24MAY13

Vältige masina ümberminekust tingitud raskeid või eluohtlikke muljumisvigastusi.

See masin on varustatud kaitsetarindiga (ROPS). Kaitsetarindiga töötamisel kasutage turvavööd.

- Hoidke kinnituskeelest kinni ning tõmmake turvavöö üle kere.
- Sisestage kinnituskeel pandlasse. Kuulake, et käiks klõpsatus.
- Tõmmake turvavööd kinnituskeelest, et veenduda, kas turvavöö on kindlat kinni.
- Asetage turvavöö üle puusade.

Vahetage kogu turvavöö välja, kui kinnitusdetailidel, pandlal, rihmal või pingutil on märke kahjustustest.

Kontrollige turvavööd ja selle kinnitusdetalle vähemalt kord aastas. Veenduge, et kinnitused ei oleks lõdvenenud ja vöö ei esineks kahjustusi, näiteks sisselõikeid, liigseid või tavatuid kulumisjälgi, luitumist või hõõrdejälgi. Asendage ainult nende varuosadega, mis vastavad teie masina tehnilistele andmetele.

DX,ROPS1-21-22AUG13

Kasutage tööseadise automaatikasüsteeme ohutult



PC13793—UN—25MAY11

Ärge kasutage tööseadise automaatikasüsteeme sõiduteedel. Lülitage alati välja (keelake) tööseadise automaatikasüsteemide enne transporti sõiduteedel. Ärge üritage tööseadise automaatikasüsteemi sisse lülitada (aktiveerida) selle transpordi ajal sõiduteedel.

Tööseadise automaatikasüsteemid on mõeldud operaatorile abiks masinate efektiivsemal juhtimisel põllul. Masina teekonna eest vastutab alati juht.

Tööseadise automaatikasüsteemid hõlmavad mis tahes rakendusi, mis automatiseerivad tööseadise liikumist. Nende hulka kuuluvad muu hulgas iGrade ja Active Implement Guidance.

Juhi ja kõrvalseisjate vigastuste vältimiseks pidage meeles järgmist.

- Veenduge, et masin, tööseadis ja automaatikasüsteemid on õigesti seadistatud.
- Olge valvas ning jälgige ümbrust.
- Kui on vaja vältida ohte põllul, kõrvalisi isikuid, seadmeid või muid takistusi, võtke juhtimine üle.
- Lõpetage masina kasutamine, kui halb nähtavus raskendab masina kasutamist või teel asuvate inimeste ja takistuste märkamist.

ch177nn,1660716425482-21-17AUG22

Hoiduge kõrgsurvevedelikest



X9811—UN—23AUG88

Kontrollige hüdrovoolikuid perioodiliselt – vähemalt kord aastas – lekete, väändumise, lõigete, pragude, kulumise, hõõrdumiste, kulumise, paljastunud traatpalmiku või teiste kulumismärkide või kahjustuste suhtes.

Asendage kulunud või kahjustatud voolikuosad kohe ettevõtte John Deere heakskiidetud varuosadega.

Surve all väljapihustuv vedelik võib tungida läbi naha ja põhjustada raskeid vigastusi.

Ohu vältimiseks vabastage süsteem enne hüdro- või muude torude lahtiühendamist rõhu alt. Enne rõhu taastamist tihendage kõik liitekohad.

Lekkekohta on soovitatav otsida papitüki abil. Kaitske käsi ja keha kõrgsurvevedelike eest.

Juhuslikul naha alla sattumisel pöörduge kirurgilise ravi saamiseks kohe arsti poole.

DX,FLUID-21-05NOV25

Lugege ISOBUSi juhtplokkide kasutusjuhendeid

Lisaks GreenStari rakendustele saab seda ekraani kasutada iga ISOBUSi juhtplokkiga, mis vastab standardile ISO 11783. See hõlmab võimalust juhtida ISOBUSiga varustatud tööseadiseid. Sellise kasutuse korral on ekraanil esitatud ISOBUSi juhtplokkide tööseadise teave ja juhtimisfunktsioonid ning on ISOBUS juhtploki tootja vastutusel. Mõned neist funktsioonidest võivad kujutada endast ohtu kas juhile või kõrvalseisjale. Enne kasutamist lugege ISOBUS juhtseadme tootja poolt kaasa antud kasutusjuhendit ja järgige kõiki juhendis toodud ja ISOBUS juhtseadme tootel olevaid ohutusjuhiseid.

MÄRKUS: ISOBUS põhineb ISO standardil 11783

ch177nn,1660716458058-21-17AUG22

Vältige tagurdamisel juhtuvaid õnnetusi



PC10857XW—UN—15APR13

Enne masinaga liikumise alustamist veenduge, et masina teele ei jääks ühtegi inimest. Pöörake ringi ja vaadake parima nähtavuse huvides otse. Kui nähtavus on takistatud või on manööverdamisruumi vähe, siis kutsuge keegi appi, kes märku annaks.

Ärge jääge lootma kaamerale, et kindlaks teha, kas masina taga on inimesi või takistusi. Süsteemi piiratus võib olla tingitud paljudest teguritest, nagu hoolduse tase, keskkonnatingimused ja tööpiirkond.

DX,AVOID,BACKOVER,ACCIDENTS-21-30AUG10

Elektrilöögi ja tulekahju vältimine



PC12631—UN—04JUN10

Akutoitel töötavad seadmed või muud elektrilised toiteallikad võivad lühise korral anda elektrilöögi või tekitada sädemeid. Lühise tagajärjel tõuseb seadme temperatuur ja see võib teid põletada või läheduses asuvad esemed süüdata ja ära sulatada.

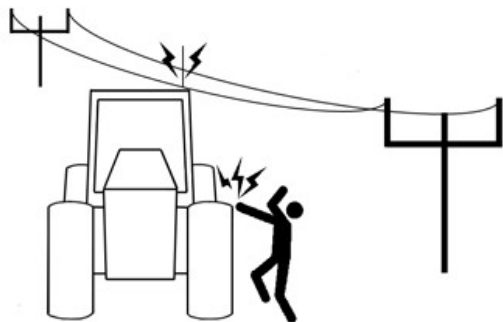
Elektrilöögi, põletuse, tulekahju ja kehavigastuste vältimiseks tuleb aku või muu elektriline toiteallikas enne seadme paigaldust või hooldust alati lahti ühendada.

- Eemaldage aku miinusklemm (massiühendus [–]).
- Ühendage aku lahti ja eemaldage see.
- Eraldage põhiaku või muu elektriline toiteallikas.
- Ühendage elektriline toiteallikas seadme küljest lahti.

Elektriseadmete paigaldamisel tuleb mõista ja järgida kohalikke eeskirju.

HC94949,0000487-21-27JAN14

Vältige elektriliine



PC13658—UN—08NOV11

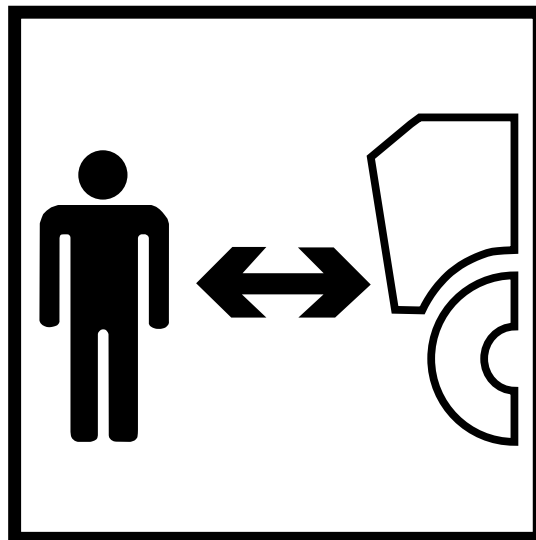
Masina antenn võib olla nii pikk, et puudutab madalaid elektriliine. Tugeva elektrilöögi oht:

- Vältige masina kasutamisel või transportimisel madalaid elektriliine.

HC94949,0000488-21-24JAN14

Õige kaugus autonoomse kasutuse ajal

Autonoomia käivitamiseks peab eemal viibiv juht olema masinast ja tööseadisest 450 meetri (1500 jala) raadiuses. Autonoomsuse eemalt heakskiitmisel ei tohi kabiinis viibida ühtegi isikut. Enne autonoomse kasutuse hakskiitmist peavad juhid ja kõrvalseisjad olema masinast ja tööseadisest vähemalt 16 m (50 jala) kaugusel. Kui masin ja tööseadis töötavad autonoomselt, peavad juhid ja kõrvalseisjad jääma alati vähemalt 16 m (50 jala) kaugusele. Juhid ja kõrvalseisjad ei tohi kunagi olla masina ega tööseadise teel.



APY76278—UN—04AUG22

bvmsit,1656505908907-21-24FEB25

Autonoomse kasutuse ajal masinas sõitmine

Kui juht valib režiimi Sõida kaasa, on masina puhul vaja, et juht jääks istmele. Ärge lahkuge istmelt ega proovige juhiplatvormi kabiinist lahkuda, kui masin liigub. Masin võib igal ajal ootamatult ja järsult seiskuda. Veenduge, et kasutate masina liikumise ajal alati turvavööd, vastasel juhul võite saada vigastada.

Süsteem jälgib istme lüliti ja rakendab töörežiimi. Kui juht lahkub istmelt autonoomse töö ajal, siis masin seiskub ja autonoomia lülitub välja. Süsteem lülitab käigukasti Park-asendisse ja mootor töötab edasi. Autonoomsuse eemalt heakskiitmisel ei tohi kabiinis viibida ühtegi isikut.

bvmsit,1656506279470-21-27FEB25

Elektrilised ja elektroonilised jäätmed



PC17530—UN—06AUG13

Läbikriipsutatud prügikasti sümboliga tooted märgivad,

et selliseid elektrilisi või elektroonilisi seadmeid ei tohi visata olmejäätmete sekka.

Viige elektrilised ja elektroonilised seadmed ja nende pakendid jäätmekäitlusettevõttesse.

HC94949,00007E8-21-16JUN15

Ohutusmärgid

Autonoomsuse ohutus

See teade näitab, et juht on käivitanud protsessi masina üleminekuks käsitsirežiimilt täielikult autonoomsele kasutusele.



Hoiatus

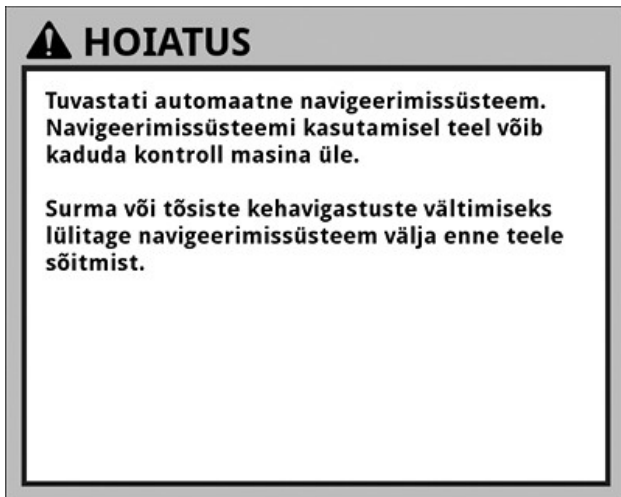
APY76282—UN—28JUL22

MÄRKUS: Autonoomsusele ülemineku hoiatusteade kuvatakse pärast rakenduses Operations Center Mobile nupu Käivita autonoomia vajutamist.

MÄRKUS: See on vajalik süsteemi autonoomia aktiivsesse olekusse sisenemiseks ja autonoomse juhtimise masinale edastamiseks.

bvvmsit,1657202622886-21-03FEB25

Ohutushoiatus – AutoTraci tuvastatud

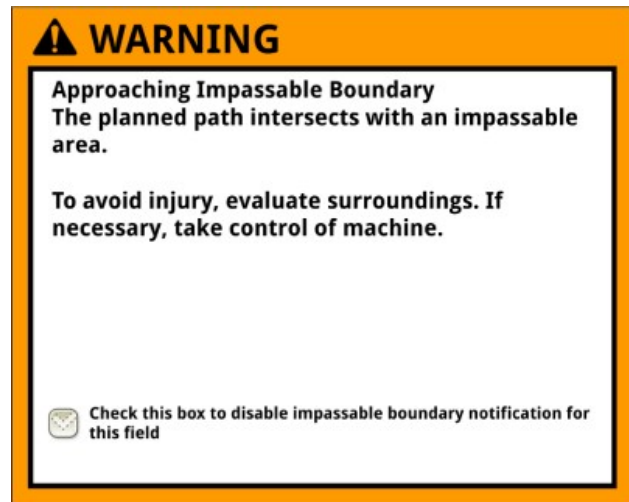


PC27620—21—23APR20

See teade ilmub automaatse navigeerimissüsteemiga varustatud masinate käivitamisel.

ch177nn,1660716819242-21-17AUG22

Ohutuse hoiatus – läbimatu piir



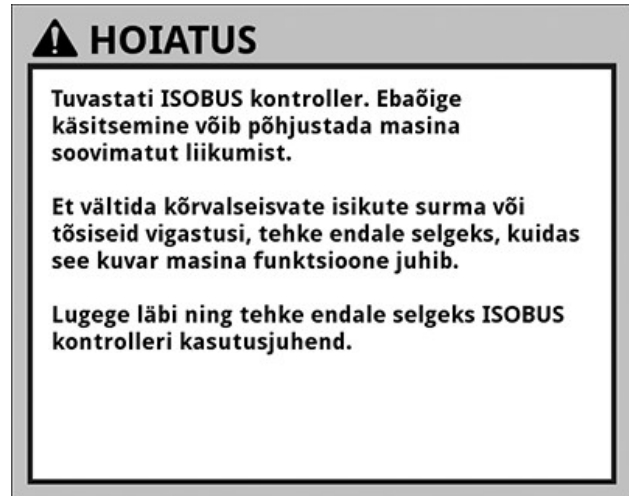
PC661534—UN—01FEB25

AutoTraci pöörde automaatika

See teade kuvatakse, kui masina rada ristub läbimatu piiriga siis, kui AutoTraci pöörde automaatika on aktiivne.

ch177nn,1738560303121-21-02FEB25

Ohutuse hoiatus – ISOBUSi juhtplokki

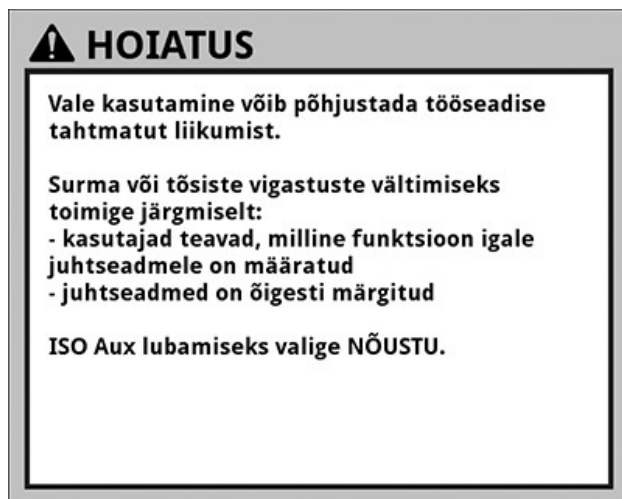


PC27622—21—11MAR20

See teade ilmub siis, kui süsteem tuvastab ISOBUS-kontrolleri. Lisateabe saamiseks vaadake ohutuse peatüki osa Lugege ISOBUS-kontrollerite kasutusjuhendit.

AL70325,0000563-21-19NOV25

Ohuhoiatus – ISO hüdroväljavõtte vale käitamine

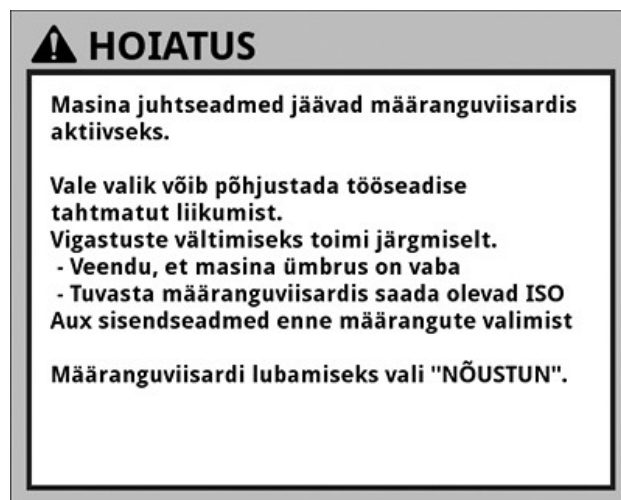


PC27623—21—11MAR20

See sõnum ilmub siis, kui kasutaja lubab ISO hüdroväljavõtte juhtimise.

AL70325,0000564-21-21OCT22

Ohutuse hoiatus – ISO-lisaseadme viisard

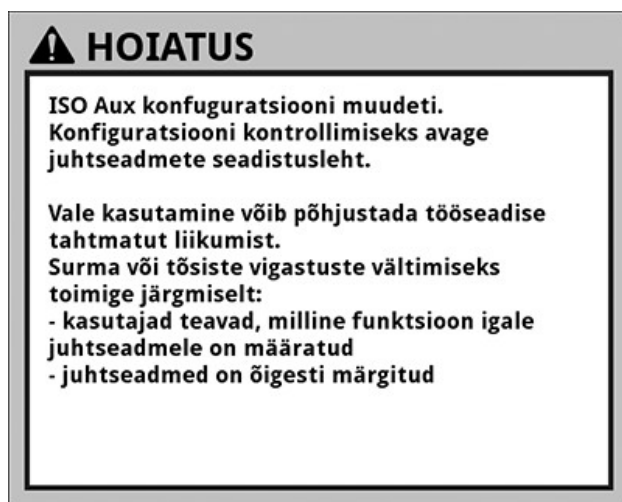


PC27901—21—23APR20

See teade ilmub, kui ekraan tuvastab ühilduva ISOBUS-juhtploki ja juhthoova.

AL70325,00005D5-21-03APR20

Ohuhoiatus – ISO-lisaseadme konfiguratsioon

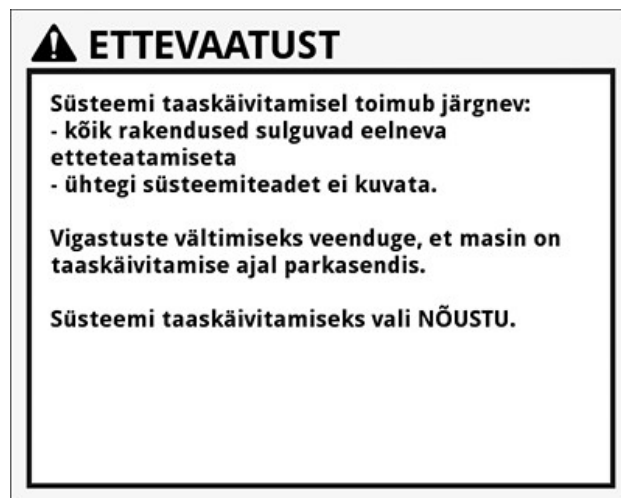


PC27624—21—11MAR20

See teade ilmub ISO hüdroväljavõtte funktsiooniga ISOBUS-juhtploki tuvastamisel või ISO hüdroväljavõtte konfiguratsiooni muutmisel töö ajal. Näiteks lisati uus sisend või tööseadis.

AL70325,0000565-21-21OCT22

Ohutushoiatus – süsteemi taaskäivitamine

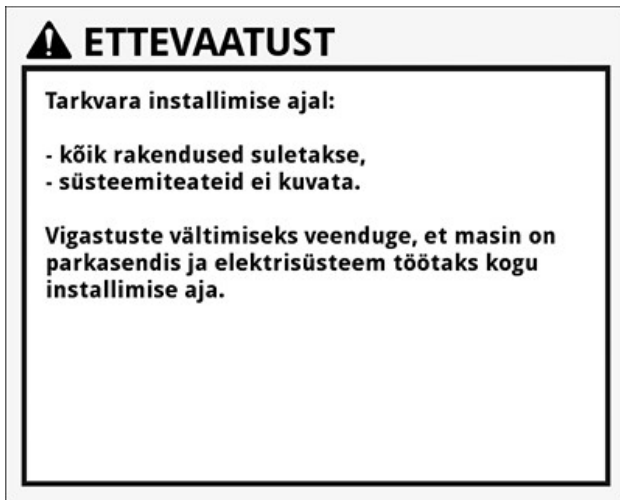


PC27625—21—11MAR20

See teade ilmub süsteemi taaskäivitust nõudva tõrke korral.

AL70325,0000566-21-21OCT22

Ohutushoiatus – tarkvara installimine



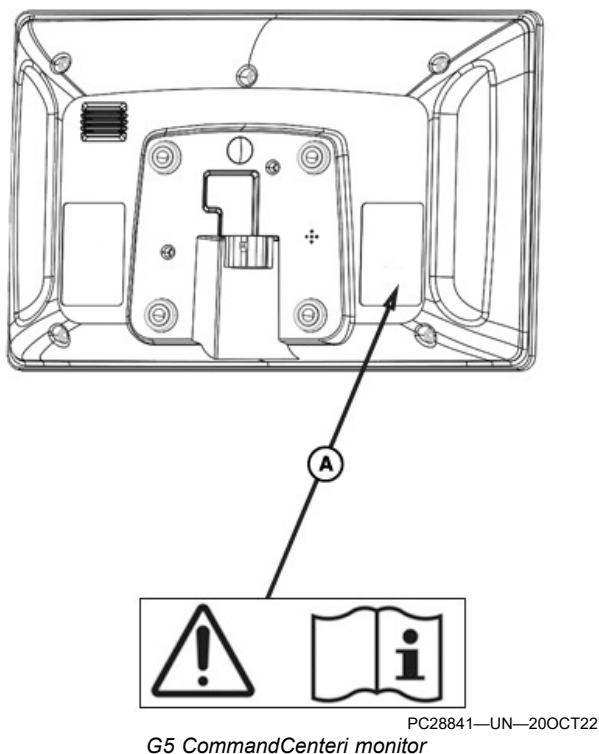
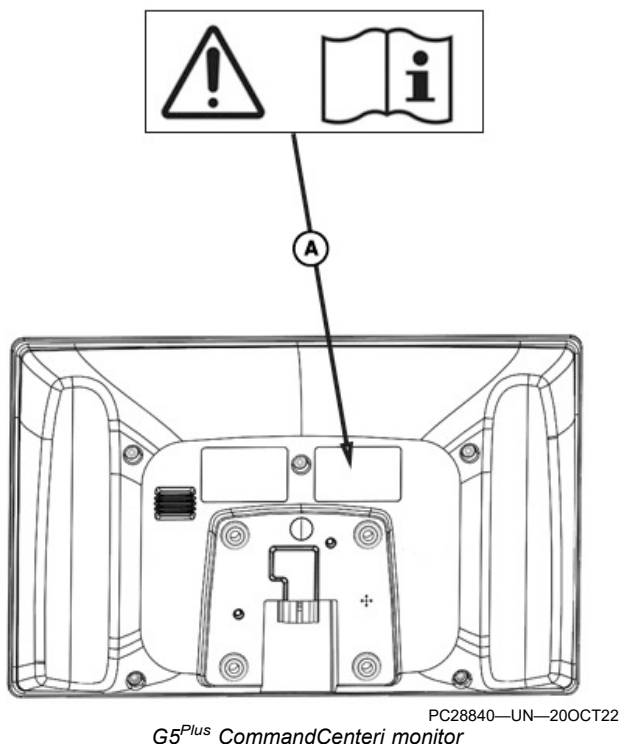
PC27626—21—11MAR20

See teade ilmub tarkvara installimise alustamisel.

AL70325,0000567-21-21OCT22

Tekstita ohutusmärgid

Ohutusmärkide asukoht



A—Ohutusmärkide asukoht

ct47125,1666283263903-21-20OCT22

Tekstita ohutusmärkide mõistmine



TCT005498—UN—11SEP12

Sellel seadmel on võimaliku ohu tähistamiseks ohutusmärgid. Ohule osutab piltkujutis kolmnurksel hoiatusmärgil. Kõrvaloleval piltkujutisel on näidatud, kuidas kehavigastusi vältida. Need ohutusmärgid koos lühikese selgitava teksti ja seadmel paiknemise kirjeldusega leiate käesolevast peatükist Ohutus.

Teistelt tarnijatel saadud varuosade ja komponentide kohta võib olla täiendavat ohutusinformatsiooni, mida ei ole antud kasutusjuhendis välja toodud.

ct47125,1666286428449-21-03MAR25

Lugege kasutusjuhendit



PC28680—UN—11MAY22

- See kasutusjuhend sisaldab olulist teavet, mis on vajalik seadme ohutuks käsitlemiseks.
- Enne ekraaniga töötamist lugege kasutusjuhend hoolikalt läbi. Õnnetuste vältimiseks järgige kõiki ohutusreegleid.

ct47125,1666207682979-21-03MAR25

Avalikustamine

Mudelite ja siltide nimed

Selles kasutusjuhendis käsitletava riistvara mudelite ja siltide nimed on järgmised.

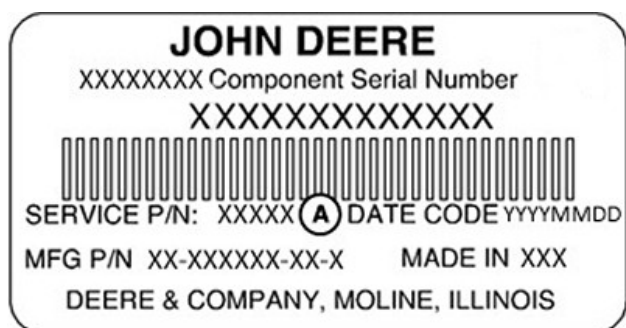
- G5CS – G5/G5^{Plus}-i protsessor
- G510 – G5 ekraan
- G512 - G5Ekraan ^{Plus}

ci47125,1663856028059-21-10OCT22

Kuupäevakoodi tuvastamine

Tootesildi kuupäevkood kasutab üht järgmistest meetoditest.

1. meetod



PC28833—UN—11OCT22

Tootesildi meetod 1



PC25149—UN—20DEC17

Kuupäevakoodi meetod 1

A—Kuupäevakood (tootmiskuupäev)

B—Tootmisaasta

C—Tootmiskuu

D—Tootmispäev

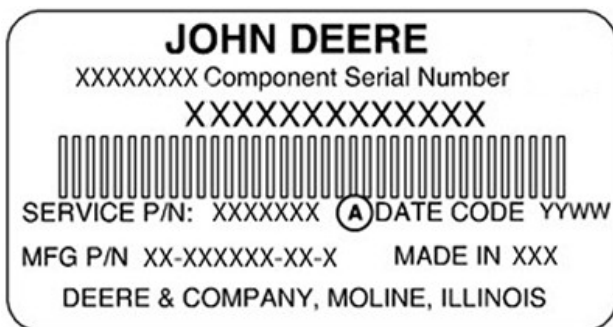
Tootmiskuupäeva tuvastamiseks kasutage toote sildil toodud kuupäevakoodi (A). "YYYY" (B) tuvastab tootmisaasta; "MM" (C) tuvastab tootmiskuu; "DD" (D) tuvastab tootmispäeva.

MÄRKUS: Tootmise kuunumber jääb vahemikku 01–12.

Tootmise päevanumber jääb vahemikku 01–31.

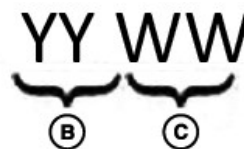
Kuupäevakood		
YYYY	Tootmisaasta	Näide. 2011, 2012, 2013 ...
MM	Tootmisaasta kuunumber	Näide. 01, 02, 03 ... 12
DD	Tootmiskuu päev	Näide. 01, 02, 03 ... 31

2. meetod



PC28834—UN—11OCT22

Tootesildi meetod 2



PC26494—UN—08NOV18

Kuupäevakoodi meetod 2

A—Kuupäevakood (tootmiskuupäev)

B—Tootmisaasta

C—Tootmisnädal

Tootmiskuupäeva tuvastamiseks kasutage toote sildil toodud kuupäevakoodi (A). "YY" (B) tuvastab tootmisaasta; "WW" (C) tuvastab tootmisnädala.

MÄRKUS: Tootmise nädalanumber jääb vahemikku 01–52.

Kuupäevakood		
YY	Tootmisaasta	Näide. 11, 12, 13 ...
WW	Tootmisaasta nädalanumber	Näide. 01, 02, 03 ... 52

AL70325,000052D-21-11OCT22

Föderaalise Sideameti teave

Ettevõtte John Deere 10,1-tolline monitor

Ettevõtte John Deere 12,8-tolline monitor

G5 protsessor

Neid seadmeid tuleb kasutada ettevõtte John Deere Ag Management Solutions tarnitud seisukorras. Seadmetel ilma ettevõtte John Deere Ag Management Solutions kirjaliku loata tehtud muudatused või modifikatsioonid võivad tühistada kasutaja õiguse seadmeid kasutada.

See seade vastab FCC eeskirjade osale 15. Seadme kasutamine on lubatud kahel järgneval tingimusel.

(1) seade ei tohi põhjustada kahjulikke häireid ja

(2) seade peab vastu võtma kõik häired, sealhulgas seadme soovimatut tööd põhjustada võivad häired.

Seda seadet on testitud ja see vastab B-klassi digitaalseadmete piirangutele vastavalt FCC eeskirjade osale 15. Need piirangud on mõeldud, et pakkuda mõistlikku kaitset kahjulike häirete vastu elumajades. Need seadmed genereerivad, kasutavad ja võivad väljastada raadiosageduslikku energiat ja kui neid ei paigaldata ja ei kasutata vastavalt juhiste, siis võivad need põhjustada raadiosidele kahjulikke häireid. Siiski ei garanteerita, et häireid konkreetses paigalduses ei esine. Kui seadmed tekitavad kahjulikke häireid raadio- või televisiooni vastuvõtule, mida saab kindlaks teha, lülitades seadmed välja ja sisse, soovitatakse kasutajal korrigeerida häireid ühel järgmistest viisidest.

- Suunake või paigutage ümber vastuvõtuantenn.
- Suurendage seadme ja vastuvõtja vahelist kaugust.
- Ühendage seade vastuvõtjast erinevasse toitepistikusse.
- Konsulteerige abi saamiseks edasimüüja või kogenud raadio-/teletehnikuga.

ch177nn,1660116079863-21-11OCT22

EL-i vastavusdeklaratsioon

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

Allakirjutanu kinnitab järgmist.

Toote nimetus: G5/G5^{Plus}-i protsessor

Mudel(id): G5CS

vastab/vastavad järgmiste direktiivide kõikidele asjakohastele sätetele ning olulistele nõuetele:

DIREKTIIV	Number	SERTIFITSEERIMISE MEETOD
Ohtlike ainete piiramine	2011/65/EL	Direktiivi artikkel 7
Elektromagnetilise ühilduvuse direktiiv	2014/30/EL	Direktiivi II lisa

Toode on kooskõlas järgmiste standardite ja teiste normatiivdokumentidega.

EN55024
EN 55032
EN 55035
EN ISO 14982

Tehnilise toimiku täitmiseks volitatud Euroopa Ühenduses asuva isiku nimi ja aadress:

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

Selle vastavusdeklaratsiooni eest vastutab tootja ainuisikuliselt.

Deklareerimise koht: Urbandale, IA

Deklareerimise kuupäev: 28. november 2022

Tootmisüksus: Deere & Company, Moline, IL, 61265

Nimetus: Eric Rains

Ametinimetus: Global Electronic Hardware Engineering Manager



DXCE01—UN—28APR09
ct47125,1751554412563-21-03JUL25

ELi vastavusdeklaratsioon

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

Allakirjutanu kinnitab järgmist.

Toote nimetus: G5 ekraan

Mudel(id): G510

vastab/vastavad järgmiste direktiivide kõikidele asjakohastele sätetele ning olulistele nõuetele:

DIREKTIIV	Number	SERTIFITSEERIMISE MEETOD
Ohtlike ainete piiramine	2011/65/EL	Direktiivi artikkel 7
Elektromagnetilise ühilduvuse direktiiv	2014/30/EL	Direktiivi II lisa

Toode on kooskõlas järgmiste standardite ja teiste normatiivdokumentidega.

EN 55032
EN 55024
EN 55035
EN ISO 14982

Tehnilise toimiku täitmiseks volitatud Euroopa Ühenduses asuva isiku nimi ja aadress:

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

Selle vastavusdeklaratsiooni eest vastutab tootja ainuisikuliselt.

Deklareerimise koht: Urbandale, IA

Deklareerimise kuupäev: 28. november 2022

Tootmisüksus: Deere & Company, Moline, IL, 61265

Nimi: Eric Rains

Nimetus: Global Electronic Hardware Engineering
Manager



DXCE01—UN—28APR09
ct47125,1669663196089-21-01DEC22

ELi vastavusdeklaratsioon

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

Allakirjutanu kinnitab järgmist.

Toote nimetus: G5^{Plus}-i ekraan

Mudel(id): G512

vastab/vastavad järgmiste direktiivide kõikidele asjakohastele sätetele ning olulistele nõuetele:

DIREKTIIV	Number	SERTIFITSEERIMISE MEETOD
Ohtlike ainete piiramine	2011/65/EL	Direktiivi artikkel 7
Elektromagnetilise ühilduvuse direktiiv	2014/30/EL	Direktiivi II lisa

Toode on kooskõlas järgmiste standardite ja teiste normatiivdokumentidega.

EN 55032
EN 55024
EN 55035
EN ISO 14982

Tehnilise toimiku täitmiseks volitatud Euroopa Ühenduses asuva isiku nimi ja aadress:

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

Selle vastavusdeklaratsiooni eest vastutab tootja ainuisikuliselt.

Deklareerimise koht: Urbandale, IA

Deklareerimise kuupäev: 28. november 2022

Tootmisüksus: Deere & Company, Moline, IL, 61265

Nimi: Eric Rains

Nimetus: Global Electronic Hardware Engineering
Manager



DXCE01—UN—28APR09
ct47125,1669663208606-21-01DEC22

UK vastavusdeklaratsioon

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

Allakirjutanu kinnitab järgmist.

Toode: G5/G5^{Plus}-i protsessor

Mudel(id): G5CS

järgib/järgivad järgmiste ÜK määruste kõiki asjakohaseid sätteid ja olulisi nõudeid.

MÄÄRUS	Number	SERTIFITSEERIMISE MEETOD
Elektromagnetiline ühilduvuse määrus	S.I. 2016/1091	Ajakava 2, moodul A
Teatavate ohtlike ainete kasutamise piiramine elektri- ja elektroonikaseadmetes	S.I. 2012/3032	2. osa, peatükk 12

Toode on kooskõlas järgmiste standardite ja teiste normatiivdokumentidega.

EN ISO 14982
ISO 13766-1

EN55032
EN55024
EN55035

Tehnilise toimiku täitmiseks volitatud isiku nimi ja aadress:

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

Selle vastavusdeklaratsiooni eest vastutab tootja ainuisikuliselt.

Deklareerimise koht: Urbandale, Iowa, USA

Deklareerimise kuupäev: 28. november 2022

Tootmisüksus: Deere & Company, Moline, IL 61265

Nimetus: Eric Rains

Ametinimetus: globaalse elektroonilise riistvara direktor

Põllumajanduse ja väiketehnika toodete importija: John Deere Ltd – Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Ühendkuningriik

Metsandustoodete importija: John Deere Forestry Ltd – Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Ühendkuningriik

Konstruktiooni importija: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Ühendkuningriik



RXA0179545—UN—16APR21
ct47125,1751554708149-21-03JUL25

ÜK vastavusdeklaratsioon

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

Allakirjutanu kinnitab järgmist.

Toode: G5 ekraan

Mudel(id): G510

järgib/järgivad järgmiste ÜK määruste kõiki asjakohaseid sätteid ja olulisi nõudeid.

MÄÄRUS	Number	SERTIFITSEERIMISE MEETOD
Elektromagnetiline ühilduvuse määrus	S.I. 2016/1091	Ajakava 2, moodul A
Teatud ohtlike ainete piiramine elektrilises ja elektroonilises varustuses	S.I. 2012/3032	2. osa, peatükk 12

Toode on kooskõlas järgmiste standardite ja teiste normatiivdokumentidega.

EN55032
EN55024
EN55035
EN ISO 14982

Tehnilise toimiku täitmiseks volitatud isiku nimi ja aadress:

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

Selle vastavusdeklaratsiooni eest vastutab tootja ainuisikuliselt.

Deklareerimise koht: Urbandale, Iowa, USA

Deklareerimise kuupäev: 28. november 2022

Tootmisüksus: Deere & Company, Moline, IL 61265

Nimi: Eric Rains

Nimetus: globaalse elektroonilise riistvara direktor

Põllumajanduse ja väiketehnika toodete importija: John Deere Ltd – Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Ühendkuningriik

Metsandustoodete importija: John Deere Forestry Ltd – Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Ühendkuningriik

Konstruktiooni importija: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Ühendkuningriik



RXA0179545—UN—16APR21
ct47125,1669663251172-21-01DEC22

ÜK vastavusdeklaratsioon

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

Allakirjutanu kinnitab järgmist.

Toode: G5^{Plus}-i ekraan

Mudel(id): G512

järgib/järgivad järgmiste ÜK määruste kõiki asjakohaseid sätteid ja olulisi nõudeid.

MÄÄRUS	Number	SERTIFITSEERIMISE MEETOD
Elektromagnetiline ühilduvuse määrus	S.I. 2016/1091	Ajakava 2, moodul A
Teatud ohtlike ainete piiramine elektrilises ja elektroonilises varustuses	S.I. 2012/3032	2. osa, peatükk 12

Toode on kooskõlas järgmiste standardite ja teiste normatiivdokumentidega.

EN ISO 14982
ISO 13766-1

EN55032
EN55024
EN55035

Tehnilise toimiku täitmiseks volitatud isiku nimi ja aadress:

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

Selle vastavusdeklaratsiooni eest vastutab tootja ainuisikuliselt.

Deklareerimise koht: Urbandale, Iowa, USA

Deklareerimise kuupäev: 28. november 2022

Tootmisüksus: Deere & Company, Moline, IL 61265

Nimi: Eric Rains

Nimetus: globaalse elektroonilise riistvara direktor

Põllumajanduse ja väiketehnika toodete importija: John Deere Ltd – Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Ühendkuningriik

Metsandustoodete importija: John Deere Forestry Ltd – Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Ühendkuningriik

Konstruktiooni importija: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Ühendkuningriik



RXA0179545—UN—16APR21

cl47125,1669663290093-21-01DEC22

Euraasia Majandusliit – 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-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.



G5/G5^{Plus} protsessori EAC inglise keeles

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} protsessori EAC vene keeles

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.



PC29177—UN—31JUL23
ct47125,1687121986532-21-31JUL23

Euraasia Majandusliit – 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.



G5 ekraani EAC inglise keeles

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.



G5 ekraani EAC vene keeles

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.



Euraasia Majandusliit – 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} ekraani EAC inglise keeles

PC29168—UN—31JUL23

Евразийский Экономический Союз

Информация о продукции, имеющей знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

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

Продукт: Дисплей G5Plus

Модель: G512

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

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

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

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



G5^{Plus} ekraani EAC vene keeles

PC29174—UN—31JUL23

Еуразиялық экономикалық одақ

ЕАЭО техникалық шарттарының талаптарына сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

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

Өнім: G5Plus Дисплей

Үлгі: G512

Зауыт: Motores John Deere, S.A.DEC.V. (ISG-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.



PC29179—UN—31JUL23
ct47125,1690812064630-21-31JUL23

Kasutamine – ekraani tutvustus

G5 CommandCenter

John Deere G5 CommandCenter on loodud maksimaalset kasutismugavust ja tõhusust silmas pidades. Üks ja sama tarkvarasüsteem tagab sarnasuse erineva hinna ja funktsionaalsusega riistvara valikute vahel. CommandCenteri monitor on kinnitatud CommandARM-i konsoolile. Saadaval on monitori valikud G5 ja G5^{Plus}.

MÄRKUS: G5 CommandCenteri tarkvara asub protsessoris, mitte monitoris.

G5 CommandCenter (10,1 tolli)



PC665165—UN—03APR25
G5 CommandCenteri monitor

- Tööakende moodulid on samasugused kui 12,8-tollisel ekraanil.
- Otseteenupud on alati nähtavad.

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



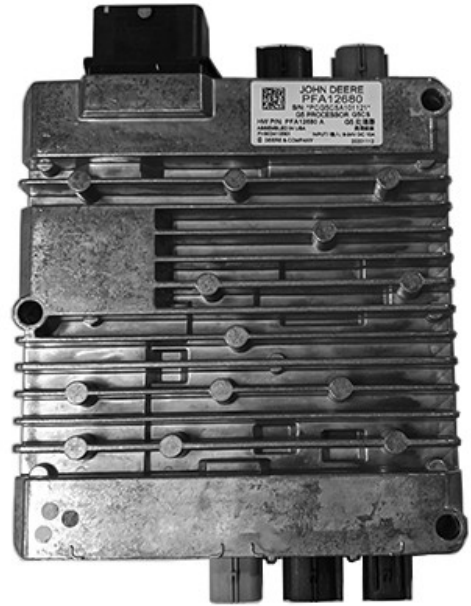
PC28490—UN—26MAY21
G5^{Plus} CommandCenteri monitor

- Tiitliribal kuvatakse parasjagu vaadeldav tööaken.
- Suur olekukeskus annab lisateavet.
- Otseteenupud on alati nähtavad.

G5 CommandCenteri protsessor

G5 CommandCenteri tarkvara töötab ekraanist eraldi asuva protsessori peal.

MÄRKUS: Loetletud on mõlema protsessori maksimaalne suutlikkus. Sõltuvalt masina konfiguratsioonist ei pruugi mõned funktsioonid kasutusel olla.



G5 protsessor

PC28489—UN—26MAY21

G5 protsessor

- Neli analoogvideokaamera sisendit
- Kaks digitaalvideokaamera sisendit
- Kaks USB-sisendit
- Kaks ekraaniväljundit
- 1000BASE-T Etherneti port
- Uute rakendustega täiendatav

G5 CommandCenteri protsessori taaskäivitamine

⚠ ETTEVAATUST: Vältige vigastusohtu.
Veenduge, et masin oleks parkimisasendis ning paigaldamise ajal oleks elektritoide tagatud. Protsessori taaskäivitamisel toimub järgmine.

Kõik rakendused lülitatakse välja.

Süsteemi teateid ei kuvata.

- Soekäivitus: toimub, kui masina süüde lülitatakse uuesti sisse 24 tunni jooksul pärast viimast süüte sisselülituskorda. Soekäivituse tegemiseks vajutage toitenuppu. Kui ekraan on välja lülitunud, vajutage uuesti toitenuppu.
- Külmkäivitus: toimub, kui masina süüde on olnud välja lülitatud kauem kui 48 tundi või ekraanil kuvatakse viibad ekraani taaskäivitamise vajaduse kohta (nt keele muutmise või teisese ekraani lisamise korral).

MÄRKUS: Iga 20 soekäivituse järel teeb ekraan külmkäivituse.

Külmkäivitust saab teha veel järgmistel täiendavatel viisidel.

- Eemaldage ekraani toide, lahutades masina aku.
- Keele muutmine.
- Numbrivormingu muutmine.
- Mõõtühikute muutmine.

USB-pordid

Parimaks vee- ja tolmukaitse tagamiseks tagage, et USB-katted oleksid paigaldatud, kui USB-porte (E) ei kasutata.

ct47125,1708113151155-21-21MAY24

Tööakna ülesehitus



PC28807—UN—20SEP22

Ekraani tööaken

- A—Menüü
B—Otseteeklahvid
C—Eelmise või järgmise tööakna nupud
D—Olekukeskus
E—Tööaken
F—Tiitliriba/tööakna valik

Menüü (A) kuvab kõik ekraani ja masinasse installitud rakendused.

Otsetee nupud (B) viivad kiiresti sageli kasutatavate rakenduste ja funktsioonide juurde.

Eelmise ja järgmise tööakna nuppudega (C) saab liikuda mitme tööakna vahel.

Olekukeskuse kuvamiseks valige tähega (D) näidatud ala. Seal kuvatakse juhtimispuldi funktsioonide jaoks olulist teavet, nagu GPS signaali tugevus ja andmete salvestusruum.

Tööakna (E) häälestamine käib paigutushalduri kaudu.

Vajutage **tiitliriba** (F), et kuvada aken **Tööakna valikud**. Olemasolevate akende hulgast saate valida soovitud tööakna.

(Töölehe häälestamise kohta saate lisateavet rakendusest Paigutuse haldus.)

ct47125,1708274355289-21-18FEB24

Menüü



Menüünupp

PC28688—UN—25AUG22

Menüünupu valimisega kuvatakse kõik ekraanile ja masinale installeeritud rakendused. Vasakpoolse kaardi valimisega saab vaadata rakenduste erinevaid gruppe.

MÄRKUS: Kasutatavad rakendused olenevad masina konfiguratsioonist.

ct47125,1708274355252-21-18FEB24

Ekraanil kuvatav abiteave



Rakendus Abikeskus ja nupp Informatsioon
APY76313—UN—21SEP22

Abikeskus on mõeldud täienduseks trükitud kasutusjuhendile. Enne töö alustamist lugege kasutusjuhendit. Abikeskust saab avada kolmel viisil.

1. Abikeskuse rakenduse avamine
 - a. Menüü valimine
 - b. Rakenduste vahekaardi valimine
 - c. Abikeskuse valimine
2. Abikeskuse otsetee valimine
3. Rakenduse lehe küsimärk

ct47125,1708274355193-21-18FEB24

Olekukeskus



Olekukeskus

PC28826—UN—22SEP22

Olekukeskus asub tiitliribal ja sellel kuvatakse juhtimispuldi funktsioonide jaoks oluline informatsioon, nagu GPS-signaali tugevus ja teatisted.

Rippmenüüs lisainfo kuvamiseks valige Olekukeskus. Laiendatud olekukeskuse kaudu saab liikuda kiiresti teatiste ja sätete juurde.

MÄRKUS: Olekukeskuses on kuupäev ja kellaaeg ning andmete salvestusruum kogu aeg nähtaval.

Lisateavet kuvatakse sõltuvalt masina konfiguratsioonist ja teatistest.

ct47125,1708274355155-21-18FEB24

Otseteeklahvid



Otseteeklahvid

APY76316—UN—22SEP22

Otsetee nupud näitavad olekuteavet ja võimaldavad kiiret juurdepääsu rakenduste funktsioonidele.

Otseteeklahvid on tööakna allosas alati nähtavad.

(Otseteeriba kohandamiseks saate teavet rakendusest Paigutuse haldur.)

ct47125,1708274355111-21-24MAY24

Litsentside kuvamine

Ekraanil eri rakenduste kasutamiseks on vaja spetsiaalseid litsentse.

Põhilitsents

Ekraani G5 kasutamiseks on vajalik põhilitsents.

Põhilitsentsi teisaldamiseks mittekasutatavast ekraanist uude ekraani võtke ühendust ettevõtte John Deere edasimüüjaga.

Kui ekraanil puudub põhilitsents, saab kasutada vaid järgmisi rakendusi.

- Tarkvarahaldur
- Keel ja mõõtühikud

- Failihaldur
- Ekraan ja heli
- Diagnostikakeskus

MÄRKUS: Põhilitsentsita ei saa andmeid eksportida.

Lisalitsentsid

MÄRKUS: Litsentse saab üle kanda ainult sarnastele seadmetele.

Lisalitsentsid on vajalikud ekraani täiustatud funktsioonide kasutamiseks.

Litsentside juurde navigeerimine

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Süsteem.
3. Valige rakendus Tarkvarahaldur.
4. Valige vahekaart Litsents.

Kehtivate litsentsidega on saadaval järgmised funktsioonid.

- AutoTrac
- Data Sync
- Põlluandmete jagamine
- Sektsioonide juhtimine
- Tühikäigu põhjused

Litsentside ostmiseks pöörduge ettevõtte John Deere edasimüüja poole.

Demofunktsioonid

Tarkvarahalduris on ekraanifunktsioonide proovimiseks saadaval demofunktsioonid. Funktsiooni kõrval olev sinine märgutuli tähendab sisselülitatud prooviversiooni.

Demoversioon on tehasest saadaval 15 kasutustunniks. Näiteks AutoTraci demoversiooni töötunnid vähenevad ainult siis, kui see on aktiveeritud.

Funktsioonide avamine

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Süsteem.
3. Valige rakendus Tarkvarahaldur.
4. Valige vahekaart Funktsioon.

Riistvara aktiveerimised

Riistvara aktiveerimised installitakse tehases või edastatakse osana teenuse aktiveerimise edastusprotsessist. Riistvara aktiveerimised annavad ekraani tarkvarale teavet sellega seotud riistvara õige toimimise kohta

ct47125,1708274355040-21-18NOV25

Kasutamine – ekraani seadistamine

Ekraani sätted

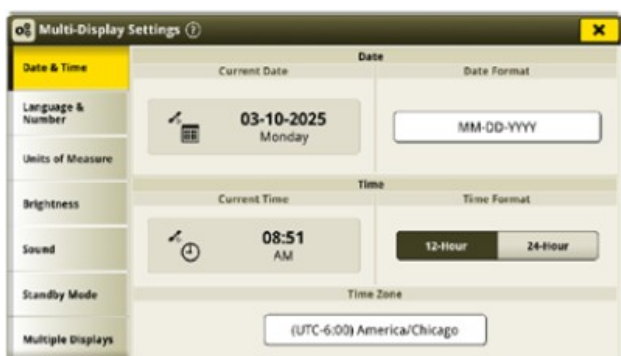


Ekraani sätete sümbol

PC689856—UN—26SEP25

Ekraani sätete rakendus vahekaardil Süsteem reguleerib mõningaid ekraani konfiguratsioone.

Kuupäev ja kellaeg



Vahekaart Kuupäev ja kellaeg

PC689859—UN—26SEP25

Kuupäeva ja kellaaja rakenduse infot kasutavad süsteemi mitmed olulised funktsioonid. Nende hulgas vealogi, litsentsid ja andmesalvestus.

Kuupäev ja kellaeg määratakse automaatselt, kui on ühendatud GPS-vastuvõtja, mis võtab vastu kehtivat signaali. Sellisel juhul määrake ainult ajavöönd.

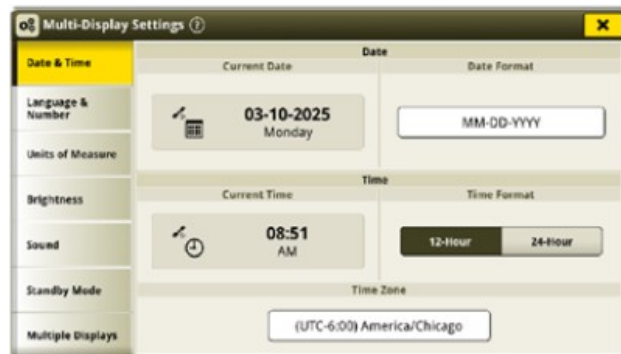
Praeguse kuupäeva ja kellaaja võib leida igal ajal, kui valite peamise töölehe ülaosast olekukeskuse.

MÄRKUS: Kuupäeva ja kellaaja sätted mõjutavad seda, kuidas roolimisabi ja dokumenteerimise andmeid ekraani ja arvuti tarkvaras filtreeritakse.

Liikumine jaotisse Kuupäev ja kellaeg

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Süsteem.
3. Valige rakendus Kuupäev ja kellaeg.

Kuupäeva muutmine



Vahekaart Kuupäev ja kellaeg

PC689859—UN—26SEP25

- A—Kasutaja poolt määratud kuupäev
B—GPS poolt määratud kuupäev

Kuupäeva saab muuta üksnes siis, kui GPS ei ole ühendatud või GPS-signaali pole. Muul juhul määrab kuupäeva GPS.

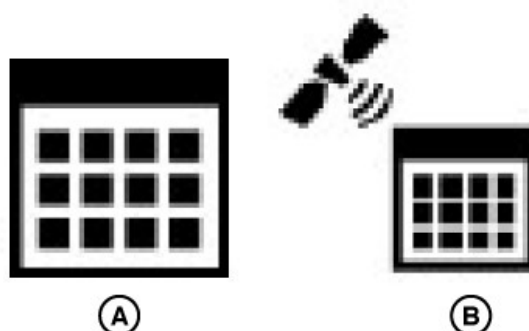
Kuupäeva vorming ei sõltu GPS-signaalist ning seda saab igal ajal muuta.

1. Valige päev, kuu või aasta.
2. Õige väärtuse sisestamiseks kasutage klahvistikku.
3. Valige Tehtud muutuste rakendamiseks või Tühista eelmisele lehele tagasi pöördumiseks muutusi rakendamata.

Kuupäeva vorming

1. Valige Kuupäeva vormingu lahter.
2. Valige nimekirjast kuupäeva soovitud vorming.
3. Muutuste rakendamiseks valige Tehtud või eelmisele lehele tagasi pöördumiseks muutusi rakendamata, valige Tühista

Kellaaja muutmine



Kellaaja muutmise ikoon

PC689854—UN—26SEP25

- A—Kasutaja poolt määratud kellaeg
B—GPS poolt määratud kellaeg

Kellaega saab muuta üksnes siis, kui GPS ei ole

ühendatud või GPS signaali pole. Muul juhul määrab kellaaja GPS.

Kellaaja muutmine

1. Valige tunnid või minutid.
2. Õige väärtuse sisestamiseks kasutage klahvistikku.
3. Valige Tehtud muutuste rakendamiseks või Tühista eelmisele lehele tagasi pöördumiseks muutusi rakendamata.

Ajavöönd ja kuupäeva vorming ei sõltu GPS signalist ning seda saab igal ajal muuta.

Ajavöönd

1. Valige kontinent või ookean ja valige Edasi.
2. Valige riik ja valige Järgmine.
3. Valige ajavöönd ja valige Järgmine.
4. Kinnitage valitud ajavöönd ning valige OK.

Kellaaja vorming

12-tunni või 24-tunni vormingu valimiseks kasutage valikunuppe.

Keel ja numbrid

Rakenduse Keel ja numbrid abil saab muuta keelt ja numbrivormingut.



PC689858—UN—26SEP25

Vahekaart Keel ja numbrid

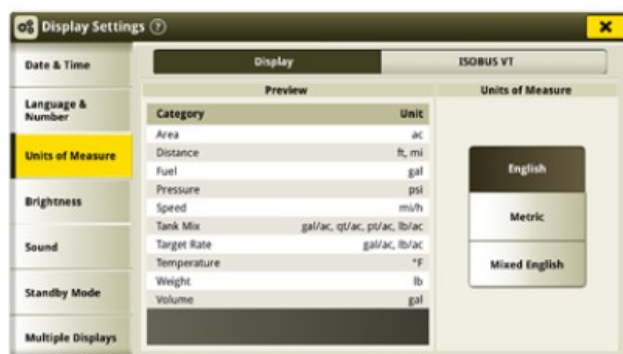
- Keele vorming (aktiivne ja alternatiivne)
- Keele vahetamise nupp
- Numbrivorming (punktiga või komaga komakoht)

Seadistuste muutmiseks valige üks või teine kaart.

Liikumine jaotisest Keel ja numbrid

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Süsteem.
3. Valige Ekraani sätted.
4. Valige Keel ja numbrid.

Möödühik



PC689863—UN—26SEP25

Möödühikute vahekaart

Erinevaid seadistusi saab luua nii ekraani kui ISOBUS VT virtuaalterminalil kuvatud kontrolleri jaoks. Seadistuste muutmiseks valige üks või teine kaart.

Ekraan

Valige inglise, meetermöödustik või inglise segasüsteem.

ISOBUS VT



PC689857—UN—26SEP25

ISOBUS VT

ISOBUS virtuaalterminalil kuvatud kontrolleri jaoks saab kasutada erinevaid möödühikuid kui ülejäänud ekraanil. Võtke ära märgistus valikult Samade möödühikute kasutamine kui ekraanil, et saaks teha valikuid järgnevast loetelust:

- Möödühikud
- Numbrivorming
- Kaugus
- Pindala
- Helitugevus
- Mass
- Temperatuur
- Rõhk
- Jõud

MÄRKUS: Võimalik on kasutada kuvamiseks samu möödühikuid.

Heledus



PC684078—UN—26SEP25

Vahekaart Heledus

Heli



PC689861—UN—26SEP25

Vahekaart Heli

Heledusrežiim

• Automaatrežiim

Automaatrežiim on soovituslik seadistus. Siis on ekraani heledus sünkroonis kabiini tulede lülitiga. Kui kabiini tuled on välja lülitatud, siis on ekraani režiim Päevane. Kui kabiini tuled on sisse lülitatud, siis on ekraani režiim Öine.

• Päevane ja öine režiim

Valige päevane või öine režiim, et ekraani heledust kabiini tulede lülitiga mitte sünkroniseerida.

MÄRKUS: Valitud režiim ei mõjuta teise ekraani heledust. Selle ekraani heledust tuleb reguleerida sealsete seadistuste kaudu.

Heleduse sätted

Valige üks nendest sätete nuppudest, et kuvada vastav heleduse režiimi hüpikaken.

- Päev
- Öö

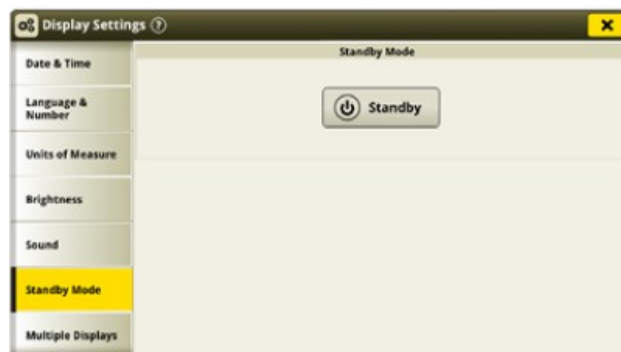
Päevaste või öiste sätete jaoks saab valida erineva heleduse protsendi:

- Täppistehnoloogia ja mugavus
- Nähtavus

Muutke ekraani helitugevust suurendamise (+) või vähendamise (–) nuppudega, kohaldub järgnevale:

- CommandCenter
- Nurgapost
- Teabe- ja meelelahutussüsteem

Ooterežiim



PC689862—UN—26SEP25

Ooterežiimi vahekaart

MÄRKUS: Pritsidel pole ooterežiim kasutatav.

Ooterežiimi nuppu kasutatakse ekraani väljalülitamiseks.

Selle valikuga saate ekraani säästurežiimi lülitada.

Mitu ekraani



Mitme ekraani vahekaart

MÄRKUS: Nende seadete eraldi muutmine POLE soovitatav.

Masinas kasutatakse sageli mitut ekraani juhile korraga eri tüüpi teabe edastamiseks, võimaldades paremat juhtimist, jälgimist ja otsuste tegemist.

Mitme ekraani kasutamiseks on kaks viisi. Mõlemad ekraanid võivad olla täppispõllumajanduse ekraanid või üks neist

võib olla täppispõllumajanduse ekraan, samas kui teine on lisaekraan. Mitme ekraani sätete konfigureerimine on vajalik ainult kahe täppispõllumajanduse ekraani kasutamisel. Lisaekraani puhul pole muudatusi vaja teha.

Näiteks traktoritel 8R kasutatakse mitut ekraani. Neid ekraane saab seadistada kahel viisil.

1. CommandCenter integreeritakse valikulise lisaekraaniga. Mõlemad monitorid töötavad sama protsessoriga, mistõttu pole vaja mitme ekraani sätteid konfigureerida.
2. CommandCenter seotakse G5 universaalmonitoriga. Igal ekraanil on oma protsessor, mistõttu tuleb ekraani sätteid konfigureerida.

CommandCenteri ekraan on peamine liides, et jälgida ja juhtida masina tööd ning kuvada teavet, nagu roolimisabi, masina sätteid, tööseadise juhtseadised ning jõudlusandmed. Tavaliselt kabiini paremale küljele paigaldatud lisaekraani saab kasutada kuvamaks lisateavet, nagu kaamerapilt, dokumentatsioon, põllu kaardistamise andmed või diagnostikatööriistad.

Kui tekib vajadus nende seadistuste individuaalseks häälestamiseks, lülitage funktsioon nuppudega sisse või välja. Valige igale funktsioonile prioriteet.

Täppispõllumajanduse rakendused

Täppispõllumajanduse rakendus on ekraanirakendus, mis kasutab täppispõllumajanduse jaoks andmepõhiseid tehnoloogilisi lahendusi. Need rakendused on loodud selleks, et aidata

põllumajandustootjatel teha teadlikke otsuseid töö optimeerimiseks.

Need rakendused võimaldavad põllumajandustootjatel koguda reaajas andmeid, kaardistada põlde, analüüsida põllu varieeruvust ja rakendada kohapõhiseid juhtimistavasid, et suurendada tootlikkust, vähendada sisendkuluseid, minimeerida keskkonnamõju ja parandada üldist põllumajandusettevõtte jätkusuutlikkust.

Kasutage täppispõllumajanduse rakendusi, et suurendada tõhusust, teha täpsemaid otsuseid ja saavutada paremaid tulemusi. Täppispõllumajanduse rakendused hõlmavad AutoTraci, sektiioonide juhtimist ja dokumentatsiooni.

ISOBUS-i tööseadise vaatur

ISOBUS-i tööseadise vaatur määrab, kas CommandCenter saab kuvada virtuaaltermini (VT) liideses.

ISOBUS-i tööseadise vaatur 2

MÄRKUS: Kui lisaekraan pole ühendatud, siis on ISOBUS-i tööseadise vaaturi 2 lüliti hall.

MÄRKUS: ISOBUS-tööseadise vaatur 2 vajab Premium-tellimust.

ISOBUS-tööseadise vaatur 2 määrab, kas CommandCenter kuvab lisaekraanil virtuaaltermini (VT) liideses.

ISOBUS-i sertifikaat

ISOBUS-i sertifitseerimise lüliti kasutamine blokeerib algupärase GreenStari ekraani kasutamise G5 ekraanil. Algupärase GreenStari ekraani kasutamise lubamiseks lülitage ISOBUS-i sertifikaatsioon välja.

Task Controller

TÄHTIS: ÄRGE lülitage täppispõllumajanduse rakendusi mõlemal ekraanil sisse. Roolimisabi ja muud rakendused ei tööta sel juhul korralikult.

MÄRKUS: ISOBUS-i tööseadise vaatur on ekraanidel GreenStar 2 ja GreenStar 3 nime all ISOBUS VT.

Task Controller (TC) määrab, kas CommandCenter saab edastada Task Controlleri (TC) käsklusi tööseadise juhtploki ja teavet vastu võtta. Siia kuuluvad sektiioonide juhtimise teated.

Failiserver

MÄRKUS: Mitme ekraani kasutamisel veenduge, et failiserver oleks aktiivne vaid ühel ekraanil.

Failiserver vahetab faile või andmeid masina ja tööseadise vahel, nt konfiguratsioonifailid,

väetisetabelid või keelefailid. Failiserver vajab tööks USB-draivi. Tööseadise saadetud andmeid hoitakse USB-mälus asuvas failiserveri kaustas.

Prioriteedi seade

MÄRKUS: Igas ekraani prioriteedi vaatamiseks valige olekukeskuses virtuaalterminali nupp.

Prioriteedi säte, mida nimetatakse ka funktsiooni näiteks, määrab kummagi ekraani prioriteedi erinevate funktsioonide laadimisel. Näiteks kui tööseadise vaatur prioriteet CommandCenteris on 1 ja GreenStar 3 2630 prioriteet (funktsiooni näide) on 2, siis kuvatakse ISOBUS-i tööseadised enamikul juhtudel CommandCenteris.

ZID XK1X, 1759230099081-21-06OCT25

Paigutuse haldur



Paigutuse haldur

PC28704—UN—25AUG22

Paigutuse halduriga saab luua ja muuta tööaknaid ning kiirvalikute riba, et esilehelt pääseks ligi olulisele teabele ja funktsioonidele.

Tööaknad koosnevad moodulitest või plokkidest, kus on teave ja nupud. Tööakna mooduleid saab lisada, eemaldada ja ümber korraldada.

Tööaknad on rühmitatud tööakna kogumiteks. Tööakna kogumeid saab luua konkreetse töö jaoks (istutamine või mullaharimine) või vastavalt eri juhtide eelistustele.

Tööaknaid saab luua ja salvestada piiramatul hulgal. Luua saab piiramatu arvu tööakende kogumeid, mis sisaldavad kuni kümme tööakent kogumi kohta.

Kohandatud tööaknaid saab importida sama suurusega G5 ekraanide vahel. Importitud tööaknad on saadaval vahekaardil Kõik tööaknad.

Liikumine rakendusse Paigutuse haldus

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige rakendus Paigutusehaldur.

Tööaknate kogumid



Tööaknate kogumid

PC15336—UN—10JUL13

Tööakna kogumid koosnevad kuni kümnest ühe toiminguga jaoks, nt istutamine või mullaharimine, ühte rühma koondatud tööaknast. Esilehel tööakende sirvimisel kuvatakse ainult aktiivse tööakna kogumi lehed.

Valige tööakende kogum ja kuvage tööakende kogumi muutmise leht.

Lisa tööakende kogum



- A—Loo uus kogum
B—Aktiivse komplekti muutmine

PC28705—UN—25AUG22

Uue tööakna kogumi loomiseks valige nupp Loo uus komplekt (A). Olemas oleva tööakna kogumine vahetamiseks valige nupp Muuda aktiivset kogumit (B).

Tööakende muutmine tööakende kogumis



- A—Redigeerimisnupp
B—Nupp Dublikaat
C—Üles nupp
D—Alla nupp
E—Eemaldamise nupp

PC28706—UN—25AUG22

Valige üks tööaken, et kuvada rida nuppe, millega seda tööakent redigeerida.

Valige nupp Redigeeri (A), et muuta tööakna mooduleid.

Samade moodulitega uue tööakna loomiseks valige kopeerimisnupp (B).

Tööakende järjekorra muutmiseks valige nupud Üles ja Alla (C ja D). Tööakende järjekorda kasutatakse esilehel nende sirvimisel.

Tööakende kogumist tööakna eemaldamiseks valige nupp Eemalda (E). Tööaken eemaldatakse tööakende kogumist, aga see on loendis Kõik tööaknad ikka saadaval.

MÄRKUS: Kui tööakende kogumis on ainult üks tööaken, noppu Eemalda ei kuvata.

Muuda tööakende kogumeid

Muutke tööakna kogumi nime, määratud otseteed või lisage sinna tööaknaid.

Tööakna nimi



PC28707—UN—25AUG22

A—Redigeerimisnupp

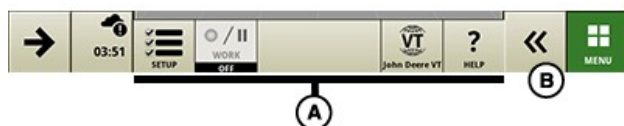
B—Täiendavate tööakende kaasamise nupp

Igal tööaknal peab olema oma unikaalne nimi. Tööakna kogumine nime andmiseks või antud nime muutmiseks valige redigeerimisnupp (A).

Tööakende kogumile määratud otseteeriba lisamiseks või muutmiseks valige redigeerimisnupp.

Tööakende kogumisse olemas oleva tööakna lisamiseks valige täiendavate tööakende kaasamise nupp (B).

Otseteede ribad



Otseteeklahvid

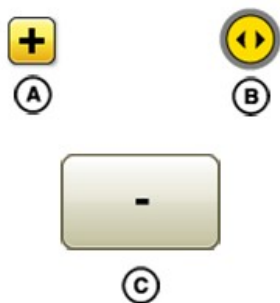
PC28914—UN—19JAN23

A—Otseteeriba

B—Juurdepääsu otseteeklahv

Otseteeriba on kiirnuppude kogum, mis kuvavad olekuteavet ja pakuvad kiiret juurdepääsu rakenduste funktsioonidele. Otseteeribal kuvatakse kuni üheksa otsetee nuppu.

Kasutage otseteeribade vahekaarti, et otseteeriba valida, muuta või koostada. Otseteeriba saab eksportida failihalduri kaudu.



Otseteeriba muutmine

PC28708—UN—25AUG22

A—Uue otsetee nupu loomine

B—Otsetee nupu liigutamine

C—Otsetee nupu eemaldamine

Otseteeriba muutmine

Otsetee nuppe saab ribale lisada, eemaldada ja seal ümber korraldada.

MÄRKUS: Otseteeribale saab paigaldada vaid ühe samasuguse otsetee ikooni.

Uue otseteeriba loomiseks valige nupp Loo uus otsetee (A) ja valige sobiva sisuga rakendused. Leidke loendist otsetee, mis sooritab soovitud funktsiooni, seejärel valige nupp Lisa.

Kui see on otseteeribale lisatud, valige otsetee, et see esile tõsta. Vajutage nuppu Liiguta otseteed (B) ja teisaldage see vabasse kohta.

Otsetee eemaldamiseks tõstke see esile ja valige nupp Eemalda otsetee (C).

Kõik tööaknad



Kõik tööaknad

PC15340—UN—10JUL13

MÄRKUS: Tööaknaid saab importida ja eksportida failihalduri rakendusega.

Vahekaardil Kõik tööaknad kuvatakse kõik ekraanil loodud tööaknad. Sellel vahekaardil on toodud nii aktiivses kogumis sisalduvad tööaknad kui ka muudes tööakende kogumites kasutatavad tööaknad.

Tööakna muutmine



PC28709—UN—25AUG22

A—Redigeerimisnupp

B—Nupp Dublikaat

C—Eemaldamise nupp

Valige üks tööaken, et kuvada rida nuppe, millega seda tööakent redigeerida.

Valige nupp Redigeeri (A), et muuta tööakna mooduleid.

Samade moodulitega uue tööakna loomiseks valige kopeerimisnupp (B).

Ekraanilt tööakna kustutamiseks valige eemaldamisnupp (C). Nii eemaldatakse tööaken ekraanist ja aktiivsest kogumist jäädavalt.

MÄRKUS: Eemaldamisnuppu ei kuvata, kui valida tehase vaikimisi tööaken.

Loo uus tööaken



Nupp Loo uus tööaken

PC28710—UN—25AUG22

Uue tööakna loomiseks valige nupp Loo uus tööaken.

Tööakende lisamine, redigeerimine või dubleerimine

Töölehtede lisamiseks, redigeerimiseks või dubleerimiseks kuvatakse sama liides. Uus tööaken on tühi, aga dublikaadil või redigeeritaval tööaknal on juba mooduleid.

Tööakna nimi



A



B

A—Nupp Lisa moodul
B—Redigeerimisnupp

PC28707—UN—25AUG22

Igal tööaknal peab olema oma unikaalne nimi. Valige nupp Redigeeri (A), et tööaknale nimi anda või seda muuta.

Lisa moodul

Valige nupp Lisa moodul (B) ning valige sobiva sisuga rakendus. Valige nimekirjast soovitud teabega moodul ja vajutage nuppu Lisa.

MÄRKUS: Tööaknale saab asetada sama mooduli ainult üks kord.

MÄRKUS: Ruumi täitmisel alustage suuremate moodulitega ning seejärel väiksematega.

Iga mooduli jaoks vajaliku ruumi kindlaksmääramiseks kasutage koordinaatvõrku.

Moodulite ümberpaigutamine



Mooduli liigutamine

PC28712—UN—25AUG22

Kui moodul on tööaknale lisatud, siis valige see, et see aktiivseks muutuks. Vajutage moodulit ning nihutage see tühjale kohale.

Mooduli eemaldamine



Nupp Eemalda moodul

PC28711—UN—25AUG22

Valige moodul, et see aktiivseks muuta, ning valige nupp Eemalda.

Esilehel tööakende vahel liikumine

Guidance

Tiitliriba

PC28713—UN—25AUG22



Nupud Järgmine ja Eelmine

PC28714—UN—25AUG22

A—Tiitliriba
B—Järgmise ja eelmise tööakna nupud

Kui aktiivses tööakende kogumis on mitu tööakent, siis on esilehel kuvatava tööakna valimiseks mitu viisi.

Tiitliriba (A)

Valige esilehe ülaosast tiitliriba, et kuvada aktiivsete tööakende kogumis olevad tööaknad. Valige vaatamiseks tööaken, koostage uus tööaken, muutke tööakende kogumit või valige vaatamiseks muu tööakende kogum.

Järgmise ja eelmise tööakna nupud (B)

Tööakende vahel liikumiseks valige vasak või parem nool.

Sõrmega libistamine (C)

Tööakende vahel liikumiseks libistage sõrmega üle ekraani vasakule või paremale.

ct47125,1708275551174-21-18FEB24

Kasutajad ja juurdepääs



Kasutajad ja juurdepääs

PC28700—UN—25AUG22

Kasutajad ja kasutajaõigused haldab kasutajaprofiile, et kasutajate jaoks teatud funktsioonid lukustada.

Vahekaart Kasutajaprofiilid

- Muutke ekraaniprofiili ja administraatori isiklikku tuvastusnumbrit (PIN).

Vahekaart Juurdepääsurühm

- Ekraani lukustatud funktsioonide salvestamine.

Vahekaart Turva PIN-kood

- Lülitage sisse ekraanilukk. Ekraanile juurdepääsuks läheb tarvis operaatori või administraatori PIN-koodi.

Liikumine jaotise Kasutajad ja juurdepääs juurde

1. Valige suvand Menüü.
2. Valige vahekaart Süsteem.
3. Valige ikoon Kasutajad ja juurdepääs.

Kasutajaprofiilid



PC28701—UN—25AUG22

A—Administraatori profiil
B—Juhi profiil

Ekraani saab seadistada kahe profiili peale - administraator või operaator. Aktiivne profiil kuvatakse profiilide nimekirja kohal.

Administraatori profiil (A)

Administraatori profiil on alati määratud Täieliku juurdepääsuga gruppi. See annab juurdepääsu kõikidele funktsioonidele ning sellega saab operaatori profiilis funktsioone lukustada ja avada. Administraatori profiilile juurdepääsu tõkestamiseks saab sellele määrata PIN koodi.

Juhi profiil (B)

Juhi profiil on alati määratud Piiratud juurdepääsuga gruppi. Seal pääseb ligi üksnes nendele funktsioonidele, millele juurdepääs on tagatud. Operaatori profiil peab olema aktiivne ning administraatori profiilil peab olema PIN kood, et funktsioone saaks lukustada.

Aktiivse profiili muutmine



PC28702—UN—25AUG22

A—Nupp Muuda profiili
B—Redigeerimisnupp
C—Nupp Vaata

Valige nupp Muuda profiili (A) ning valige nimekirjast profiil.

MÄRKUS: Kui administraatori profiili jaoks on loodud PIN kood, siis tuleb see sisestada enne, kui lülitada ümber juhi profiilist administraatori profiiliks.

Lisa/muuda PIN

Valige Administraatori profiilil nupp Redigeeri (B). Valige nupp Lisa/muuda PIN.

Juurdepääsurühm

Konkreetses rühma juurdepääsuõiguste seadistamiseks, kuvamiseks või muutmiseks kasutage Juurdepääsurühmasid.

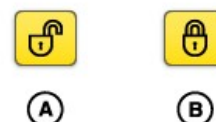
Täisjuurdepääsurühm

Täisjuurdepääsuga rühmal on ligipääs kõikidele funktsioonidele. Täisjuurdepääsurühma ei saa redigeerida.

Piiratud juurdepääsu rühm

Administraator võib piiratud juurdepääsuga rühmale anda ligipääsu ainult teatud funktsioonidele. Piiratud juurdepääsu rühma saab redigeerida üksnes siis, kui aktiivne profiil on administraatori profiil.

Muuda pääsuõiguseid



PC28703—UN—25AUG22

A—Ikoon Avatud
B—Lukustuse ikoon

Kui ühtegi funktsiooni pole lukustatud, siis on nimekirja rakenduste kõrval "Ükski pole lukustatud". Kui esineb lukustatud funktsioone, siis on need kirjas rakenduse nime all ning seal on luku ikoon.

Valige rakendus, et see esile tõsta ja seejärel valige redigeerimisnupp.

Leht Muuda pääsuõigused kuvab lukustatud ja lukustamata funktsioonide loendi, kus saate iga funktsiooni lukustada või avada. Juurdepääsurühmades tehtud muudatused salvestatakse, kui lehe sulgete.

Turbe PIN-kood

Kui see on sisse lülitatud, siis läheb ekraani funktsioonide kasutamiseks tarvis isiklikku tuvastusnumbrit (PIN). Administraatori- ja operaatoriprofiilile saab määrata eraldi PIN-koodid.

Kui ekraanile tehakse tehaseandmete taastamine või süsteemi lähtestamine, siis operaatori PIN-koodid kustuvad. Administraatori PIN-kood salvestatakse ja ekraan lukustub pärast sisselülitust.

Ajutine juurdepääs

Kui operaator on PIN-koodi viis korda valesti sisestanud, aktiveerib ekraan ajutise juurdepääsu režiimi. Ekraani kõik funktsioonid on 24 töötunniks kasutatavad. Kui ajutise juurdepääsu periood saab läbi, tuleb ekraan lukust avada peamise avamiskoodiga.

Üldvõtme hankimine

1. Logige veebiaadressil myjohndeere.com oma kontole sisse.
2. Valige StellarSupport.
3. Valige Põllumajandus & Väiketehnika.
4. Valige Toote aktiveerimine.
5. Valige ekraan.



i-nupp

PC26541—UN—21NOV18

6. Valige lukus ekraani ja seejärel ekraani paremas osas olev i-nupp.

Activation Detail (PCGU6UA500088)		
Product	Issued	Activation Code
Basics (RU)	2018/09/29	684mfng5-1fg3vhcm-5bs7vtz8n
Security PIN Code	Challenge Code	Retrieve Code
	ex: ABC123	

PC26539—UN—21NOV18

A—Koodi hankimise nupp

7. Sisestage ekraani väljakutsekood ja seejärel valige üldvõtme hankimiseks nupp Laadi kood (A).

Forgot Pin

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: 3sdrsrbf

Master Unlock Code: [Input field with B icon]

Buttons: Cancel, Unlock

PC26540—UN—21NOV18

B—Üldvõti

8. Sisestage ekraanil üldvõti (B).

ct47125,1708275551037-21-18FEB24

Juhtmevaba võrgu sätted



PC28801—UN—29AUG22

Juhtmevaba võrgu sätted

Juhtmevaba võrguga ühenduse loomiseks kasutage juhtmevaba võrgu sätteid või looge juhtmevaba võrk, et mobiiliseadmed masinaga ühendada. Juhtmevaba võrgu sätete rakendus kasutab JDLinki modemeid või juhtmevaba USB-adapterit.

MÄRKUS: Juhtmevaba võrgu sätete lehe funktsioonid on saadaval JDLinki modemi jaoks ainult siis, kui modem või MTG on masina CAN-is aktiivne.

Juhtmevaba võrgu sätete funktsioon pole saadaval, kui JDLinki modem on masinaga ühendatud ainult Etherneti kaudu. Selle funktsiooni toimimiseks peab JDLinki modem olema ühendatud masina CAN-i võrguga.

Liikuge valikule Juhtmevaba võrgu sätted

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Süsteem.
3. Valige juhtmevaba võrgu sätete rakendus.

Masina ja traadita ühenduse või mobiili ja masina ühenduse loomise kohta saate lisateavet elektroonilisest spikrist.

Masina juhtmevaba ühendus



PC24041—UN—05APR17

Masina juhtmevaba ühendus

MÄRKUS: Masina ja traadita ühenduse loomiseks võib kasutada välist traadita interneti adapterit. Ühilduvate seadmete nimekirja saamiseks pöörduge ettevõtte John Deere edasimüüja poole.

Masina traadita ühendus ühendab masina traadita võrku JDLinki modemi kaudu.

Kasutage masina traadita ühendust järgmiseks.

- Raadioside kaudu pakutavad tarkvarauuendused
- Kaugdiagnostika
- Ekraani kaugjuurdepääs (RDA)
- Veebipõhised litsentsid
- Data Sync personaalse pääsupunkti abil

MÄRKUS: Kui rakendus Machine Sync on kasutusel, siis on masina traadita ühendus blokeeritud.

Mobiilist masinasse



PC24042—UN—05APR17

Mobiilist masinasse

Valik Mobiil masinaga loob traadita võrgu modulaarse JDLinki modemi kaudu, et ühendada traadita seadmed masinaga.

Kasutage valikut Mobiil masinaga järgmiseks.

- John Deere Connect Mobile

MÄRKUS: Kui rakendus Machine Sync on kasutusel, siis on traktoritel valik Mobiil masinaga blokeeritud. Juhtmasina võrguga ühenduse loomiseks peavad traktorijuhid kasutama rakendust Machine Sync.

ZIDXK1X,1749533996335-21-20OCT25

COM-pordi seaded



PC28803—UN—29AUG22

COM-pordi seaded

COM-pordi seadeid kasutatakse RS232 signaali seadistamiseks, et ekraan saaks vahetada andmeid eri juhtüksuste või seadmetega.

Avage COM-pordi seaded

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Süsteem.
3. Valige COM-pordi seadete rakendus.

MÄRKUS: COM-portide kaudu seadmete ühendamiseks läheb vaja täiendavat juhtmekimpu. Võtke ühendust John Deere'i edasimüüjaga.

Ekraanil on järgmiste seadmete ühendamiseks kaks COM-porti.

- Field Doc Connect
- GPSi (globaalse positsioneerimissüsteemi) vastuvõtja
- Lämmastikuandur (N) (tootjad: Yara ja Fritzmeier)
- GreenSeeker
- LH 5000
- Viljakäru seadistamine

Field Doc Connecti nõuded.

- Modulatsioonikiiruseks on määratud 9600.
- Andmelogimine on juhtüksuses Raven sisse lülitatud.
- Andmelogimise päästikuväärtus on alla 3 sekundi (soovitav on 1 sekund või alla selle).

Jada-GPS-i nõuded.

MÄRKUS: AutoTraci roolimisabi ei ühildu kolmanda osapoole RS232 GPS-iga.

- Modulatsioonikiiruseks on määratud 19 200.
- Väljunsageduseks on määratud 1 või 5 Hz (roolimisabi, manuaalne roolimisabi ja paralleeljärgimine vajavad sagedust 5 Hz).
- Vastuvõtja on seadistatud järgmiste sõnumite väljastamiseks.

- GGA
- GSA
- RMC
- 8 bitti
- Paarsus puudub
- 1 stopp-bitt
- Vooluhulga reguleerimine puudub

Lämmastikuanduri (N) seadistamine

1. Installige, kalibreerige ja seadistage N-anduri süsteem vastavalt tootja kasutusjuhendile.
2. Konfigureerige COM-pordi seaded seadme tüübi tootja jaoks.
3. Valige N-Sensing sihtmäärade/Rx-ile töö seadistamise rakenduses töö kokkuvõtte lehel.

GreenSeekeri seadistamine

1. Installige, kalibreerige ja seadistage GreenSeekeri süsteem tootja kasutusjuhendi järgi.
2. Konfigureerige COM-pordi sätteid seadme tüübi jaoks.
3. Valige GreenSeeker sihtmäärade/Rx-i jaoks töö seadistamise rakenduses töö kokkuvõtte all.

LH 5000 seadistamine

1. Installige, kalibreerige ja seadistage LH 5000 süsteem vastavalt tootja kasutusjuhendile.
2. Konfigureerige COM-pordi seaded seadme tüübile Field Doc Connect ja tootjana LH Technologies.
3. Valige seadmehalduris LH 5000.

Viljamahuti häälestamine

1. Installige, kalibreerige ja seadistage viljakäru süsteem vastavalt tootja kasutusjuhendile.
2. Valige seadme tüübiks viljakäru.
3. Valige viljakäru tootja.

COM-pordi diagnostika

COM-pordi diagnostikat kasutatakse, et tuvastada, kas täidetud on ühendatud juhtüksuse või seadme kasutustingimused. COM-pordi diagnostikas kuvatavad väärtused määrab seadme tüüp.

MÄRKUS: Mõned viljakäru kaalu tootjad vajavad spetsiifilisi tarkvaraversioone ja kaalu sätteid, et kaal kuvataks John Deere'i ekraanil.

ch177nn,1726040111160-21-08OCT25

Algupärane GreenStari ekraan



Algupärane GreenStari ekraan

PC28804—UN—29AUG22

Algupärane GreenStari monitori rakendus võimaldab G5 CommandCenteril suhelda juhtplokkidega, mis on mõeldud kasutamiseks algupärase GreenStari monitoriga ja CCD-siiniga seeriate 00, 10 ja 20 traktoritega.

MÄRKUS: Ühilduvate masinate ja tööseadiste 5G ekraani ühilduvuse kohta leiate teavet aadressilt www.stellarsupport.deere.com.

Algupärasele GreenStari ekraanile navigeerimine

1. Valige suvand Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige algne GreenStari ekraan.

Algne GreenStari ekraan on vaikimisi välja lülitatud ja selle saab algse GreenStari ekraani rakenduse täpsemates sätetes sisse või välja lülitada.

ct47125,1708275550824-21-18FEB24

Põlluarvuti



Põlluarvuti

PC28820—UN—20SEP22

Masina monitor kuvab spetsiifilisi masinaga seotud jõudluse näitajaid. Gruppidesse kuuluvad järgmised väärtused:

- Pöörlemissagedus ja võimsus
- Kütus ja rõhk
- Temperatuur
- Elektrisüsteem
- Tunnid

MÄRKUS: Igasse gruppi kuuluvad väärtused sõltuvad masina mudelist.

Gruppide vahetamiseks valige lehe vasakul poolel asuvaid kaarte. Valige väärtus, et vaadata selle hüpikakent.

Kui näitu ei ole, siis kuvatakse kriipsud.

Liikumine rakendusele Põlluarvuti

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige rakendus Põlluarvuti.

ct47125,1740581994094-21-26FEB25

Kasutamine – töö ja põllu seadistamine

Seadmehaldur



Seadmehaldur

PC28716—UN—25AUG22

Masina ja tööseadise profiili sätete sisestamiseks avage rakendus Seadmehaldur. Masina profiiliga seonduvad sätted on olulised ettevõtte John Deere täppispõlluharimise rakenduste õigeks toimimiseks, nt AutoTrac, seksioonide juhtimine ja tööandmete kaardid.

Seadmehalduri avamine

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige rakendus Seadmehaldur.

Masina profiil

Üldised seaded

Kui ekraan tuvastab masina, siis osa teabest paneb paika masina juhtplokki automaatselt.

Teatud tüüpi masinate konkreetset sätteid kuvatakse vaid nende olemasolul.

MÄRKUS: Mõned mõõtmised kehtivad üksnes teatud tüüpi masinatele.

GPS-i nihked

MÄRKUS: Mitme tööseadise korral kasutatakse vaid esimese tööseadise külgnihet.

Kaardistamise, dokumenteerimise ja seksioonide juhtimise vigade vältimiseks kombineerige kõikide tööseadiste külgnihked ja sisestage see väärtus esimese tööseadise jaoks. Nt kui esimene tööseadis jääb 5,1 cm (2 tolli) paremale ja teine tööseadis jääb 2,5 cm (1 tolli) vasakule, sisestage 1,3 cm (0,5 tolli) paremale.

- **GPSi külgsuunaline hälve**
 - Külgsuunaline kaugus (vasakul või paremal) masina keskjoonest ja GPS-vastuvõtja keskpunkti vahel. See väärtus on enamasti 0,0, juhul kui GPS-vastuvõtja ei ole masina keskjoonest vasakul või paremal nihkes.
 - **GPS-i pikisuunaline nihe**
 - Joonkaugus GPS-vastuvõtja keskpunktist masinal oleva punktini.
- GPS-i joonkauguse nihke mõõt oleneb masina tüübist. Nihete mõõtmise kohta saate teavet elektroonilisest spikrist.

- **GPS-i kõrgus**

- GPS vastuvõtja kaugus maapinnast.

Ühenduse nihe

- Ühenduspunkt on koht, kus tööseadis ühendub masinaga. Ühenduse nihe on kauguse mõõt ühenduspunkti ja masinal oleva punkti vahel.

Ühenduse nihke mõõt oleneb masina tüübist. Nihete mõõtmise kohta saate teavet elektroonilisest spikrist.

Profiili tehaseseadete taastamine

MÄRKUS: Üksnes ekraani tuvastatud masinate profiilisätteid saab taastada vaikeseadetele.

Masina profiili vaikesätteid asuvad masina juhtplokkides. Seadistuste muudatusi säilitatakse ekraanis. Profiili tehasesätetele lähtestamiseks valige Lähtesta profiil.

Kasutage abikeskuse ekraaniabi lisateabe saamiseks seadmehalduri ja masinaprofiili kohta.

Tööseadise profiil

Profiili nime määrab ekraan automaatselt tuvastatava tööseadise järgi; seda ei saa salvestada. Ilma juhtplokita tööseadiste profiili nime määrab kasutaja.

G5 ekraan toetab kahte AEF-i (Agricultural Industry Electronics Foundation) sertifikaadiga ISOBUS-i juhtplokki. Kahe ISOBUSi juhtplokki kasutamist piiratakse ühe eesmise ja ühe tagumise tööseadise konfigureerimisega.

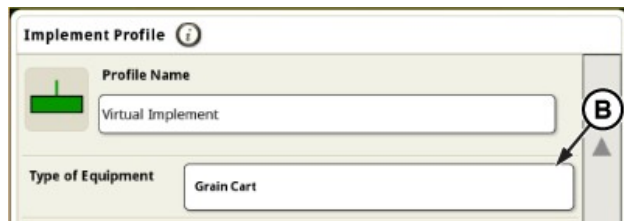
MÄRKUS: Kui teist ISOBUS juhtplokki varustuse halduris ei kuvata, veenduge, et masina eesmine konnektor on konfigureeritud.

Mitme ISOBUS-juhtplokki kasutamist tagumise tööseadisena ei toetata.

Terade koristamisel kaalu jagamise seadistamine

Tuvastatud ja ühilduva ISOBUS-kaalu õigeks konfigureerimiseks ja ühendamiseks terapunkti tööseadisega järgige neid samme.

1. Tööseadise profiili konfiguratsioon
 - Valige tööseadise tüübiks viljakäru

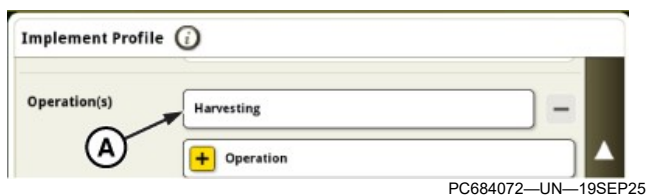


PC684073—UN—19SEP25

Tööseadise profiil

B—Seadme tüüp

- Määrake toiminguks saagikoristus.



Töö vahekaart

A—Toimingu tüüp

2. Unverferth UHarvest Pro ISOBUSi kaalude erinõuded Unverferth UHarvest Pro mudelite puhul on vajalikud täiendavad seadistussammud.

- Veenduge, et UHarvest Pro tarkvara oleks uuendatud versioonile 24.1.0.4 või uuemale.
- Veenduge Unverferth ISOBUS VT lehel, et valitud oleks säte Luba Task Controlleri side.

Profiili sätete salvestamine

Valige nupp Salvesta, et salvestada kõikide vahekaartide seaded ja sulgeda rakendus Tööseadise profiil. Vahekaartide vahel liikumisel pole vaja nuppu Salvesta valida.

Tööseadise profiili sätteid salvestatakse ekraani koos järgmise teabega.

- Profiili nimi
- Tuvastatud tööseadise juhtploki ISO nimi.

MÄRKUS: Konfigureeri tööseadise kontrolleri kasutamiseks seaded, näiteks sõidu konfiguratsioon, enne tööseadise profiili seadete konfigureerimist.

Teatud tööseadise juhtploki sätete muutmisel muutub ka ISO nimi. See juhtub ka siis, kui muuta seadistusi väetamise ja külvamise vahel.

Profiili seadistuste automaatne tuvastamine

MÄRKUS: SeedStar 2 või SeedStar XP külvimasina tuvastamiseks nende esmakordsel traktoriga ühendamisel peab sektsioonide juhtimine olema välja lülitatud. Pärast esmakordset ühendamist tuvastatakse külvik olenemata sellest, kas sektsioonide juhtimine on sisse või välja lülitatud.

Kui ühendada tööseadise juhtplokk, siis mõned tööseadise profiili seaded seadistab tööseadise juhtplokk automaatselt.

Juhtploki esmakordsel ühendamisel kuvatakse hoiatus "Tööseadise profiil on loodud". Tööseadise edaspidisel ühendamisel tuvastatakse see ISO-nime järgi ja ekraanile laaditakse tööseadise salvestatud profiili sätteid.

MÄRKUS: Kui valida "Seadista hiljem", jätkub hoiatuse kuvamine.

Kui ühendada on tundmatu tööseadis, tuleb selle jaoks profiil koostada. Tööseadise profiili loomiseks valige rakenduse Seadmehaldur nupp Lisa tööseadis.

Tuvastatud ISO-nime vaatamiseks valige Diagnostikakeskus > vahekaart Kontrolleri diagnostika > valige tööseadise juhtplokk > vahekaart Kontrolleri teave.

Enne kasutamist kontrollige kõiki vajalikke seadeid. Tööpunkti ei seadistata automaatselt.

Ühenduse tüübid

- Ühenduse tüüp või rippsüsteem näitab tööseadise ja masina ühendust ning juhib seda, kuidas ekraan tuvastab tööseadise liikumist masina taga. Katvuskaart, dokumentatsioon ja sektsioonide juhtimine vajavad ühenduse tüübi seadistamist.

Liigendi nihe

Teatud tööseadistel on liigendhaakesead, mis ühendatakse masina tagumise kolme punkti ühenduse külge. Selle ühenduspunkti nihet läheb tarvis tööseadise liikumise tuvastamiseks masina taga. See valik on saadaval üksnes siis, kui ühenduse tüübiks valitakse tagumine 3-punkti ühendus.

Töölaius

- Töölaius näitab, millises laiuses iga töökäiguga põllul künatakse, külvatakse, pritsitakse või koristatakse. Seda kasutatakse tööandmete kaartide ja haritud pindala arvutamiseks. Töölaius on vajalik rakenduste Roolimisabi, kaardistamine ja kogupindala jaoks.

Möötmad

• Külgnihe

Külgsuunaline kaugus masina keskkohast tööseadise töölaiae keskkohani. Roolimisabi ja kaardistamise rakenduste jaoks on külgsuunalise hälbe seadistused vajalikud.

MÄRKUS: Mitme tööseadise korral kasutatakse vaid esimese tööseadise külgnihet.

Kaardistamise, dokumenteerimise ja sektsioonide juhtimise vigade vältimiseks kombineerige kõikide tööseadiste külgnihked ja sisestage see väärtus esimese tööseadise jaoks. Nt kui esimene tööseadis jääb 5,1 cm (2 tolli) paremale ja teine tööseadis jääb 2,5 cm (1 tolli) vasakule, sisestage 1,3 cm (0,5 tolli) paremale.

• Pöördetelg

Reasisene kaugus ühenduspunktist tööseadise pöördeteljeni tööasendis. Tavaliselt puudutavad

selles punktis maapinda tööseadise koormust kandvad osad. Pöördetelje nihe on vajalik seadise järgimise seadmiseks kurvides. AutoTraci pöörded automaatika, kaardistamine ja passiivne tööseadise roolimisabi nõuavad pöördetelje seadistamist. Soovitav on pöördetelje väärtuse õige töö kinnitamine. Lisateabe saamiseks vaadake elektroonilist spikrit.

• Tööpunkt

Pikikaugus ühenduspunktist toimingute teostamise punktini, näiteks seemne või toote langemine, saagi koristamine või maa harimine. Kaardistamise rakenduse jaoks on tööpunkti seadistus vajalik.

• Sektsiooni nihe (ISOBUSi tööseadised)

Pikikaugus pöördeteljest kuni töö toimumise punktini. Näiteks koht, kus seeme või toode maapinda lastakse, vilja koristatakse või maad haritakse. Kaardistamise rakenduse jaoks on vajalik sektsiooni nihke seadistamine.

Töö salvestamine

- Salvestamispäästikud määravad, millal kaardi salvestamine ja töömonitori koguandmed sisse või välja lülitada. Kõikidel masina tüüpidel ei ole kõik salvestamise päästikud kasutusel.

MÄRKUS: Käsirežiimis peab juht vajutama nuppe *Salvesta* või *Paus*, et lülitada töoandmete kaardi salvestamine sisse või välja.

Mehaaniline viivitus

- Mehaaniline viivitus on keskmine aeg, mille jooksul toode jõuab maapinnani pärast käsklust **SISSE** või **VÄLJA**. Seda võib konkreetse masina, tööseadise ja ekraani kombinatsioonist sõltuvalt olla tarvis muuta. Kaardistamise rakenduse jaoks on mehaanilise viivituse seadistus vajalik. Sätteid on sektsioonide juhtimise jõudluse jaoks kriitilise tähtsusega.

MÄRKUS: Mõned juhtplokid võivad ekraaniga dünaamiliselt suhelda, tuginedes teadaolevatele tööseadise tööpunkti ja mõõtmete väärtustele, et automaatselt arvutada mehaanilise viivituse väärtusi.

MÄRKUS: Keelatud sisestusväli näitab, et juhtplokk suhtleb ekraaniga dünaamiliselt, et uuendada mehaanilise viivituse parameetreid.

Seadmehalduri ja tööseadise profiili kohta lisateabe saamiseks kasutage abikeskuse elektroonilist spikrit.

ISOBUS-i tööseadiste lähtestamise valik



Lähtestamisnupp

PC697601—UN—11FEB26



PC702246—UN—13FEB26

Lähtestamisnupu asukoht

- A—Lähtestamisnupp
- B—Profiili lähtestamine

Iga käitsi muudetud ja salvestatud seadistuse kõrval kuvatakse lähtestamise ikoon "A". Kui profiili on muudetud, kuid pole veel salvestatud, siis nende seadistuste puhul lähtestamise ikooni ei kuvata. Kui ühte või mitut tööseadise profiili seadistust on muudetud ja profiil salvestatud, saavad kasutajad iga muudetud seadistuse eraldi lähtestada või lähtestada kõik seadistused vaikeseadistustele, kasutades nuppu "B".

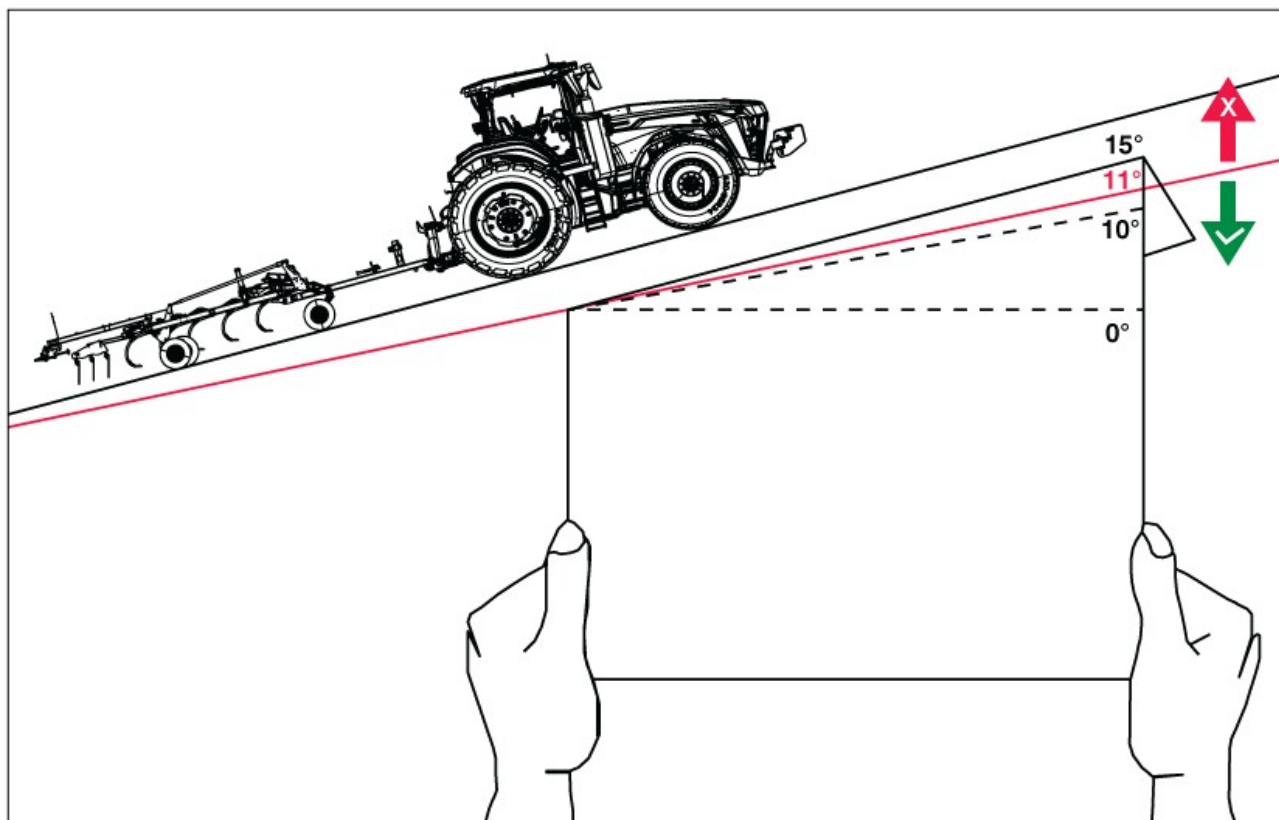
ct47125,1705184704147-21-13FEB26

Põllu valik

Autonoomseks tööks valitud põld tuleb hoolikalt läbi mõelda. Hea põllukandidaadi tegurid autonoomseks tööks on järgmised.

- Tasapinnaline topograafia (kuni 11° kalle). Kallakutel võib süsteem piirata kiirust, mis jääb alla juhi määratud kiiruse.

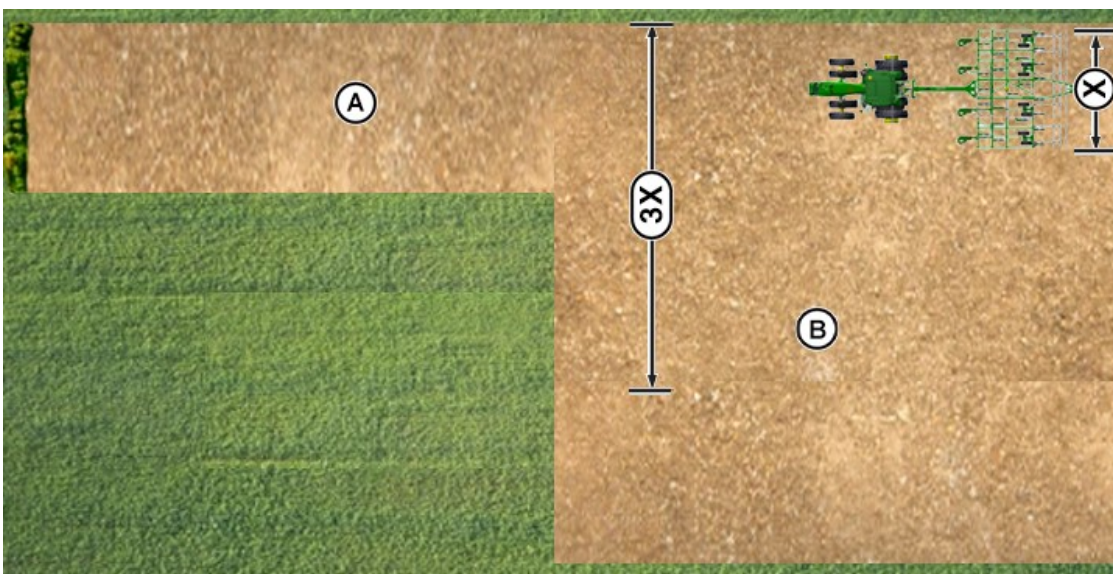
TÄHTIS: Ärge kasutage seadmeid põllul, mille kalle on suurem kui 11 kraadi / 20%.



PC620804—UN—27AUG24

Masin ületab kallakut

- Töödeldavad põllualad, mille laius on vähemalt 3 korda suurem tööseadise laiusest



APY80354R—UN—02MAR23

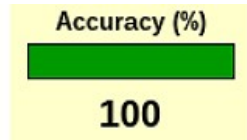
Töödeldav põlluala

A—Autonoomia heakskiiduta põlluala (alla 3 korra)
B—Autonoomia heakskiiduga põlluala (üle 3 korra)

X—Tööseadise laius

TÄHTIS: Kui üritate kasutada ala, mis on väiksem, kui tööseadise kolmekordne laius, võib masin ületada välispiiri ja autonoomiasüsteem peatub puhvrials.

- StarFire'i signaali katvus globaalse täpsuse indikaatori (GAI) 80% juures või parem



APY80304—UN—01FEB23

Globaalne täpsuse indikaator

- Mobiilsidesignaali leviala üle 80%

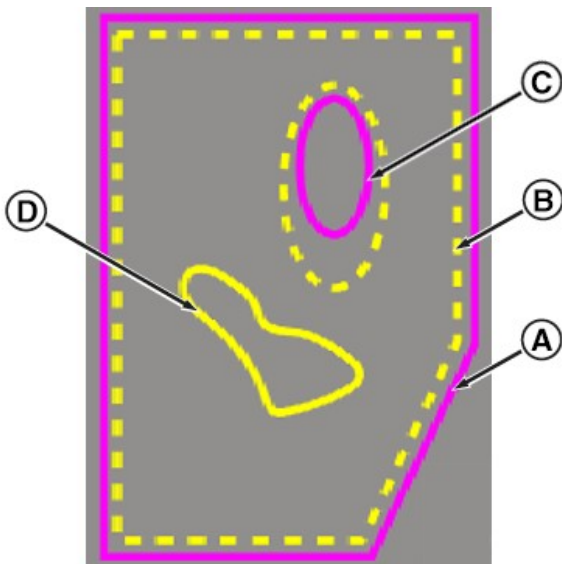


APY80305—UN—01FEB23

Mobiilsidesignaali leviala

- Kaardistatud sisemised takistused (nt veeteed, sisselaskeavad ja püsikonstruktsioonid)

TÄHTIS: Ärge looge mitme põllu ühendamiseks välispiiriga kitsaid kanaleid.



APY80306—UN—01FEB23

Kaardistatud sisemine takistus

A—Autonoomia välispiir
B—Põlluotsa piir
C—Mitteläbitav sisemine piir
D—Läbitav sisemine piir

- Ühe sirge rajanurgaga põllud (näide: kogu põld on 5° põhja suunda)
- Põllud, mis võimaldavad põlluotsa piire kolme või enama põlluotsa töökaigu jaoks

ZIDXK1X,1759921925938-21-28OCT25

Põllu seadistamine

Põllul ei tohi olla liikuvaid objekte. Kõigil tahtlikult põllule jäetud objektidel peab olema kaardistatud neid ümbritsev piir. Tajusüsteem ei asenda head piiride kaardistamist. Kaardistamata objektidest võidakse töötamisel läbi minna või need võivad põhjustada asjatuid peatumisi.

MÄRKUS: Kui süsteem tuvastab rataste liigse libisemise, siis traktor peatub.

MÄRKUS: Põllul olevad lombid võivad käivitada tuvastatud takistuse hoiatuse.

ZIDXK1X,1759921923323-21-28OCT25

Põllud ja piirid



PC28766—UN—25AUG22

Rakendus Põld ja piirid

Põllunimesid kasutatakse teabe korrastamiseks, et lihtsustada andmete, näiteks roolimisabi joonte, leidmist ja kasutamist. Põllunimede kasutamine on valikuline ja määramata nimede kohal kuvatakse "---".

Rakenduse Põld ja piirid abil saab teha järgmist:

- põllu asukoha nime valimine kõigi muude rakenduste jaoks;
- luua kliendi, farmi või põllu nime.
- Kliendi, farmi või põllu nime muutmine.
- põllu seostamiseks teise farmi või kliendiga;
- Kliendi, farmi või põllu kustutamine.
- Looge piirid ja piiri kogumid.

Præguse asukoha määramiseks ja kõigi teiste rakenduste jaoks kasutatava nime sisestamiseks valige märkeruut klient, farm ja põld.

MÄRKUS: John Deere'i Operations Centeris andmete haldamisel tuleb andmed salvestada õige kliendi, farmi ja põllu alla.

Integreerimine roolimisabiga

- Põllu saab seostada juhtrajaga, kui rada luuakse või seda redigeeritakse.
- Navigeerimisradade loendit saab filtreerida nime järgi.

Tööakna moodul

Põllurakenduse asukohamoodul on saadaval

paigutusehalduse rakenduses. See on vaikumisi kasutataval navigeerimise töökuval ning seda saab lisada mis tahes töökuvale.

Valige asukohamoodulis põld, kui soovite:

- navigeerimisradade loendi filtreerimine;
- uute radade loomisel nende sidumine põlluga;
- uute tööandmete loomine või eelmiste tööandmete kasutamise jätkamine.

Põldude ja piiride avamine

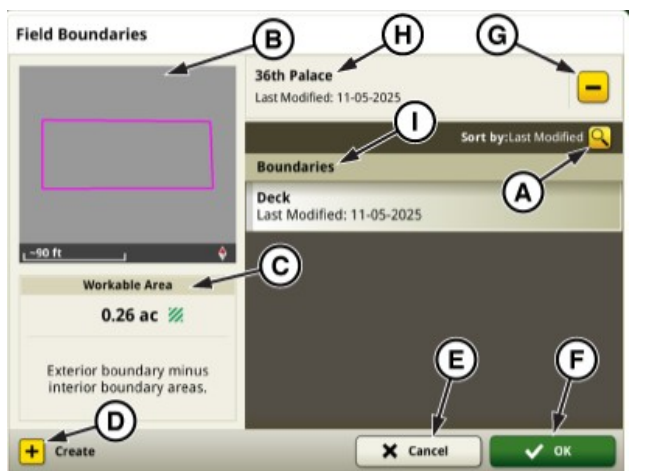
1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige rakendus Põllud ja piirid.



Loendi ikoon

PC697603—UN—29JAN26

A—Loendi ikoon



Põllupiirid

PC697604—UN—12FEB26

- A—Suurendusklaas: sortige või filtreerige saadaolevaid piire erinevate kriteeriumite alusel
 B—Ülemine sektsioon: praegu aktiivne või valitud piir
 C—Tööala: arvutatud ala, mida piir katab
 D—Plussnupp: kasutatakse uue piiri loomiseks
 E—Tühista: tühistage valik või mis tahes muudatused
 F—Esita: esitage põllupiiri valiku muudatused
 G—Miinusnupp: kasutatakse praeguse piiri valiku tühistamiseks
 H—Praegune piiri valik
 I—Muud saadaolevad piirid

MÄRKUS: Operations Centeris praegu aktiivse piiri valik ei uuenda automaatselt kliendi, farmi või põllu jaoks valitud piiri. Piir tuleb valida käsitsi.

Halda kliente/farme/põlde

Põldude haldamine



PC28767—UN—25AUG22

A—Klient
 B—Farm
 C—Põld

Andmete haldamiseks kasutage järgmist hierarhiat.

- Kliendid (A) on hierarhia kõrgeim tase.
- Farmid (B) on hierarhia keskmine tase. Farmi saab seostada kliendiga.
- Põllud (C) on hierarhia algtase. Põldu saab farmi ja kliendiga seostada.

Range hierarhia pidamine pole tähtis, võimalik on kasutada ka ainult põldude nimesid ja ülejäänud lahtrid tühjaks jätta. Ka põllunimed saab tühjaks jätta.

Kasutusviis oleneb hoitavate andmete mahust. Rohkemate andmete salvestamine ja hilisem leidmine vajab rohkem struktureerimist.

MÄRKUS: Ettevõtte John Deere vanematel ekraanidel salvestati kaardid ja juhtrajad põllunimede järgi. G5 ekraanis salvestatakse andmed laius- ja pikkuskraadide punktidenä. Põllunimed on vajalikud ainult andmete filtrimiseks.

Nimede valimine ja filtrimine

Põldude otsimiseks valige klientide, farmide ja põldude hierarhias klient või farm.

1. Valige vahekaart Klient.
2. Valige loendist klient. Kliendi nimi kuvatakse kliendi kaardil.
3. Farmi kaart kuvatakse automaatselt. Kuvatakse ainult selle kliendiga seotud farmid.
4. Valige loendist farm. Farmi nimi kuvatakse farmi kaardil.
5. Põllu kaart kuvatakse automaatselt. Kuvatakse ainult selle kliendi ja farmiga seotud põllud. Valige põld.

Filtri eemaldamine

Eemaldage filter, valides valikute tühendamise nupu.

Nimede loomine ja muutmine

MÄRKUS: Pärast andmete salvestamist ei tohi kliendi, farmi või põllu nime muuta. Nime muutmisel tuleb seda muuta ka teistes kohtades, nt JohnDeere'i toimingukeskuses.

Kliendi, farmi ja põllu nimed ei tohi korduda. Eri klientide ja farmidega seotud nimed peavad olema kordumatud.

Kliendi ja farmi kaardid

Kui olete valinud kliendi või farmi kaardi, vajutage lehe allosas olevat nuppu Muuda, et kuvada Kliendi muutmise või Farmi muutmise loend.

Valige avatud loendist muudetav kliendi või farmi nimi, või vajutage lehe allosas olevat nuppu Uus, et luua uus nimi.

Vahekaart Põld

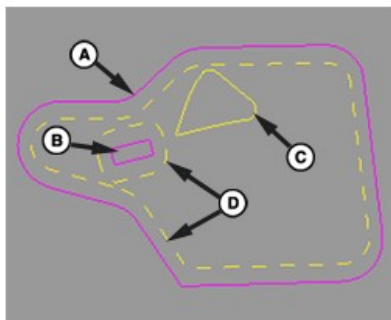
Kui põllu kaart on valitud, märgistage põllu nimi ja valige muutmisenupp selle põllu muutmiseks. Nime loomiseks valige lehe allservas nupp Uus.

Nimede kustutamine

Nime kustutamiseks muutke klienti, farmi või põldu ja valige muutmislehel kustutamisenupp.

- Kliendi kustutamisel kustutatakse ka kõik temaga seotud farmid ja põllud.
- Farmi kustutamisel kustutatakse ka kõik sellega seotud põllud.

Põllupiirid



PC28768—UN—25AUG22

- A—Välispiir (roosa)
B—Sisemine läbimatu piir (roosa)
C—Sisemine läbitav piir (kollane)
D—Põlluotsa piir (kollane)

Välispiir (A) märgib ära põllu välisserva.

MÄRKUS: Sisepiiride loomiseks ja kasutamiseks peab välispiir olema olemas.

Sisepiir tähistab põllu olulisi osi. Need piirid saavad olla kas läbimatu (roosa) (B) või läbitavad (kollane) (C). Läbimatu piir on nt kaev, läbitav piir on nt kraav.

Pöörderiba piir (kollased kriipsud) (D) tähistab põlluotsa või pöörderiba. Need luuakse välispiiri sees ja läbimatu sisepiiri ümber.

Kui seda kasutatakse sektsioonide juhtimise rakendusega, takistavad piirid toote laotamist põllul märgitud piirkonnas ja väljaspool põldu.

Pindala arvutamine

Hinnanguline piiriala arvutatakse ühetasasel kahemõõtmelisel tasapinnal. Kõik aktiivsed sisepiiridega alad lahutatakse välispiiriga alast. Põllupiiri ala arvutamisel ei võeta arvesse kõrgust maapinnast.

Töö koguandmed sisaldavad kõrgusmuutusi töödeldud maa-ala koguandmetes. Arvutuserinevuste tõttu võivad põllupiirid ja töö koguandmed varieeruda.

Katvuse kaardi abil piiri loomiseks on vaja järgmist.

- Põllu nimi
- Katvusvahedeta katvuskaar põllu välispiiri ümber

Läbisõidetava piiri loomiseks on vaja järgmist.

- Põllu nimi
- StarFire'i vastuvõtja SF1 või parema signaaliga

Autonoomse piiri loomiseks on vaja järgmist.

- Põllu nimi
- Läbisõidetav piir
- StarFire 7000/7500 vastuvõtja SF-RTK/RTK signaaliga

Autonoomia piirid

Autonoomia piir on kvaliteetne korratavuse omadustega piir, mis salvestatakse kooskõlas autonoomia kasutamise ohutusnõuetega.

Autonoomia piirid on läbisõidetavad piirid, mis salvestatakse StarFire 7000/7500 vastuvõtja ja 4. põlvkonna / G5 ekraani abil, et tagada täpsus ning korratavus kogu põllu automaatika ja autonoomia jaoks. Teavet kogutakse ja talletatakse andmetena läbisõidetava piiri salvestamise ajal.

Autonoomia piirid on tähistatud sinise värviga ja neil on piiri nime või tüübi kõrval sinine autonoomia ikoon.

Nõudmistele mitte vastavad piirid on tähistatud oranži värviga ja neil on piiri nime või tüübi kõrval must autonoomia ikoon.

Katkendjoon näitab piiri segmenti kvaliteedi prognoosi, kui juht peaks järgmise saadaoleva toimingu lõpetama, näiteks valides salvestamise.

Näiteks ühendab salvestamise ajal katkendjoon praeguse punkti salvestamise alguspunktiga. Katkendjoon muudab värvi (sinine või oranž) olenevalt sellest, kas see segment oleks autonoomne (sinine) või mitte-autonoomne (oranž), kui piir salvestataks sel hetkel.

MÄRKUS: Segmenti autonoomsuse (sinine) jaoks peab praegune punkt olema salvestamise alguspunktist 100 m (329 jalga) kaugusel ja kõik nõuded peavad olema täidetud.

Salvestamise peatamisel ühendab katkendjoon

praeguse punkti kohaga, kus salvestamine peatati. Katkendjoon muudab värvi (sinine või oranž) olenevalt sellest, kas see segment oleks autonoomne (sinine) või mitte-autonoomne (oranž), kui salvestamist jätkataks sel hetkel.

Autonoomia piiride ülevaade

MÄRKUS: Autonoomse süsteemi jaoks kasutatavad piirid peavad olema kooskõlas autonoomia nõuetega. Vaadake selle peatüki jaotist Autonoomia põllupiiride kaardistamise nõuded.

Selged autonoomia piirid võimaldavad autonoomsel süsteemil ohutult ja täpselt toimida. Põllupiiri kasutatakse nende toodete võrdluspunktina. Täpsus on vajalik edu saavutamiseks ja masina õigeks juhtimiseks.

Autonoomia süsteem kasutab põllul ohutuks navigeerimiseks ja määratud tööpiirkonnas püsimiseks välispiirina juhitud autonoomia piiri ning läbimatuid piire. Autonoomia nõudmistele mittevastavad piirid on tähistatud oranži või punase värviga.

		tuvastamine • Ilm • Logistika • Ennustatav liikumiskiiirus maapinnast • Automaatika	• Sektsioonide juhtimine • AutoTrac (piiri rada) • AutoTraci pöörde automaatika • AutoTraci tööseadise juhtimine • AutoPath (read) • AutoPath (piirid) • Machine Sync	lisaks: Autonoomia Autonoomia piiri kvaliteet on autonoomialahenduste kasutamise eeltingimus.
Piiride värv salvestamise ajal	Punane	Punane	Oranž	Sinine

Ekraani kvaliteet	Autonoomiata			Autonoomia
Operations Centeri kvaliteet	Tundmatu	Alusfunktsioonid	Täpsem	Autonoomia
Meetod	-	• Imporditud • Käsitsi joonistatud • Eelmisest toimingust • Veetav	Veetav	Veetav
Parandusrežiim	-	• Digiteeritud • SF1 • SF2	• SF3 • RTK • RTKX • mRTK • SF-RTK	• RTK • RTKX • SF-RTK
Lisanõuded	Puudub	Puudub	Puudub	Kõik üksikasjade kontrollloendi üksused peavad olema täidetud
Muutmine	Muutmispiiranguid pole	Muutmispiiranguid pole	Muutmispiiranguid pole	Piiri kahandavad muudatused on lubatud. Piiri laiendavad muudatused on lubatud.
Soovitavad kasutusjuhitud	Kasutatakse dis-kreetset	• Kaardid • Aruandlus • Põllu	Kõik põhilised kasutusjuhtumid ja lisaks:	Kõik täiustatud kasutusjuhitud ja

Kui piiri salvestamise täpsus langeb alla 80%, ei ole salvestatud piir enam autonoomsuseks võimeline.

Järgnev võib põhjustada piiri salvestamistäpsuse langemise alla 80%.

- 1.Varjutamine
- 2.Maastiku kompensatsiooni mooduli kalibreerimine on vastuvõtjal tegemata.
- 3.Ebapiisav vastuvõtja signaali hankimise aeg.
- 4.Vastuvõtja paigaldussuund on muutunud.
- 5.Paigaldatud on uus vastuvõtja.
- 6.Vastuvõtja on uuesti ühendatud.
- 7.Vastuvõtja nihke mõõtmised on muutunud.

⚠ ETTEVAATUST: Vältige kehavigastusi ja materiaalset kahju. Seadke autonoomia välispiirid ja läbimatud sisepiirid vähemalt 1,5 m (5 jala) kaugusele järgmisest kohast.

- Elamud, eraomand, hooned ja avalikud sõiduteed
- Üle 11-kraadise kallakuga maa-alad (20% kallak)
- Augud, kraavid, lohud, järsud muldkatted, veekogud ja muud mahakukkumised
- Tuuleturbiinid, kommunaalpostid ja ringniisutusseadmed
- Madalad ripuvad elemendid, nagu elektrijuhtmed, oksad ja juhtmekimbud
- Propaani ja maagaasi sisselaskeavad või hoiukohad.

TÄHTIS: Ärge looge mitme põllu ühendamiseks välispiiriga kitsaid kanaleid.

MÄRKUS: Loendis ei ole loetletud kõiki tingimusi, mis võivad põhjustada ohtu. Olge valvas igas olukorras, kus masina stabiilsus võib halveneda, ohtudeks, mis ei ole selgelt nähtavad, või läheduses olevate inimeste arvu suurenemiseks.

TÄHTIS: Põllu topograafia võib aastate ja hooegade vahel muutuda. Sellisel juhul tuleb põld uuesti kaardistada. Näited. Erosioon, kraavid, rusuvool, vajumisaugud.

Autonoomia piiri salvestamise nihked.

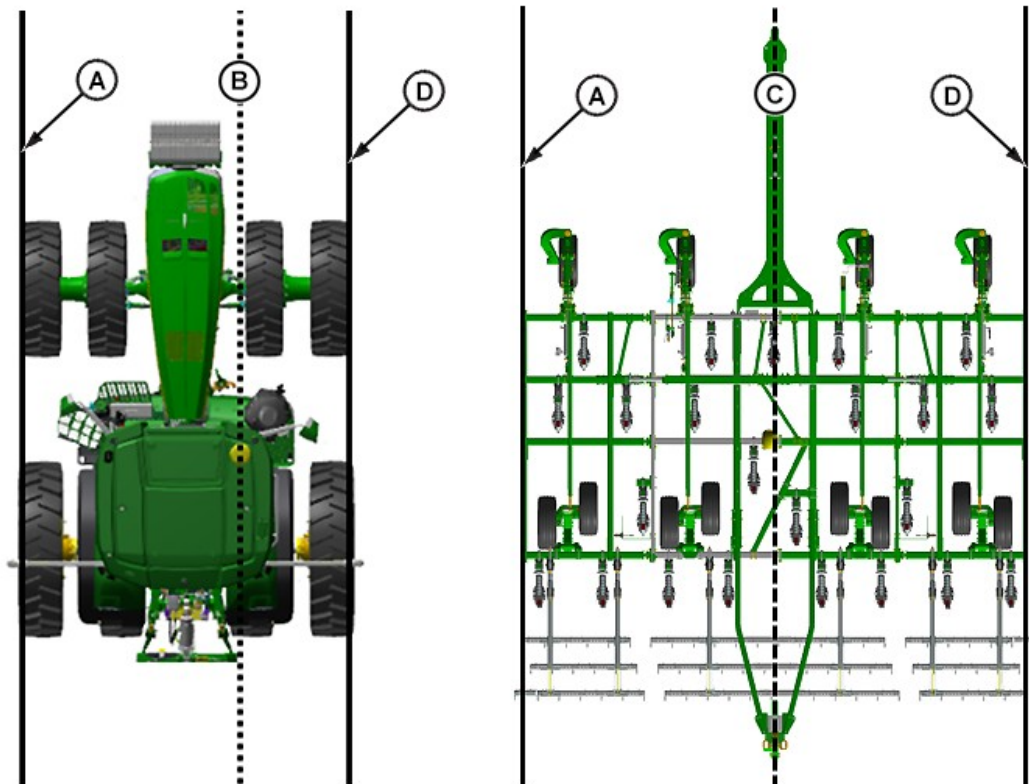
⚠ ETTEVAATUST: Vältige kehavigastusi ja materiaalset kahju. Piiride valed nihked ja seadmete valed mõõtmised võivad põhjustada masina liikumist läbi ohtlike piirkondade. Enne kaardistamist kontrollige piiride nihkeid ja seadmete mõõtmiseid.

Olenevalt kaardistamiseks kasutatavatest seadmetest saab autonoomse piiri salvestusnihke luua masina GPS-i või tööseadise tööpunkti. Kui piiri salvestatakse

ilma tööseadiseta masinaga, kasutage masina GPS-i. Kui kasutate vastuvõtjaga tööseadist, kasutage tööseadise tööpunkti.

- Masina GPS
 - Universaalne StarFire'i vastuvõtja – piiri salvestuse nihke mõõtmiseks kasutatakse kaugust masina servast vastuvõtja keskkohani.
 - Integreeritud StarFire'i vastuvõtja – piiri salvestuse mõõtmiseks kasutatakse kaugust masina servast masina keskkohani. Kõigi integreeritud vastuvõtjate puhul kasutage võrdluspunkti masina keskkohas, olenemata vastuvõtja asukohast.
- Tööseadise tööpunkt – piiri salvestamise nihet mõõdetakse tööseadise servast tööseadise keskosani ulatuva kauguse abil.

MÄRKUS: Kui kasutate universaalset vastuvõtjat, siis veenduge, et masin või tööseadis tuvastaks masina või tööseadise profiilis õiged GPS-i külgmised nihked, et tagada täpne piiri paigutus.



Autonoomia piiri salvestamise nihke mõõtmine

APY80353—UN—23FEB23

A—Vasakpoolne raami serv
B—Masina universaalse vastuvõtja keskpunkt

C—Tööseadise keskosas
D—Parempoolne raami serv

MÄRKUS: Kui masina universaalne vastuvõtja ei ole paigaldatud masina keskjoonele, siis looge masina profiilis külgnihe, et määrata täpne paigalduskoht. Seejärel kasutage vastuvõtja keskosa vasakule või paremale piiri salvestamise nihe.

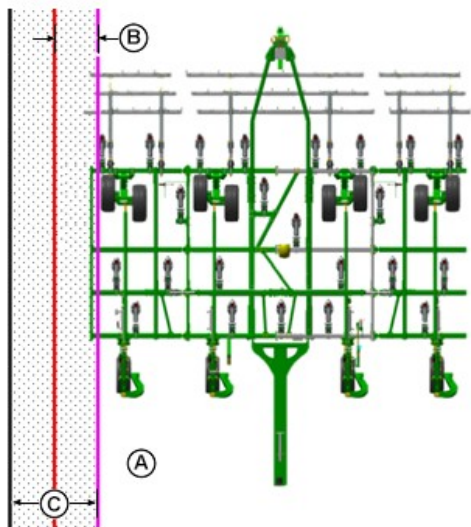
MÄRKUS: Kui tööseadise vastuvõtja ei ole tööseadise keskjoonele paigaldatud, siis veenduge, et tööseadise profiilis oleks õige paigalduskoha jaoks külgnihe. Seejärel kasutage tööseadise keskjoonet, et mõõta piiri salvestusnihet vasakule või paremale. Tööseadise keskjoonest vasakul ja paremal on nihke väärtused võrdsed ning tööseadise vastuvõtja asukoht ei mõjuta piiri salvestamise nihke väärtust.

Seadme üleulatumus:

Autonoomne süsteem võimaldab põllul töötamise ajal üleulatumist (tööseadis, vilkurid, tööseadise rippsüsteem, masina raskused jne) puhveralasse. Puhveralal lubatud ülekatte hulk jõustatakse töötolerantsiga. Töötolerantsi ja maksimaalse puhverala vaheline kaugus võib olenevalt seadme tüübist ja GPS-i kvaliteedist erineda, kuid töötolerants ei ületa kunagi puhverala. Kui seade peatub puhveralal, paigutage seade vajaduse järgi ümber.

TÄHTIS: Vältige autonoomse töö tõrkeid.

Autonoomia eduka toimimise tagamiseks on vajalik põhjalik autonoomse põllupiiri kaardistamine. Lisateabe saamiseks vaadake selle peatüki jaotist Autonoomia põllupiiride kaardistamise nõuded.



APY80321—UN—21FEB23

Minimaalne kaugus ohtudest

A—Autonoomsus või läbimatu piir
B—Töötolerants
C—Puhverala, 1,5 m (5 jalga)

Autonoomia põllupiiride kaardistamise nõuded

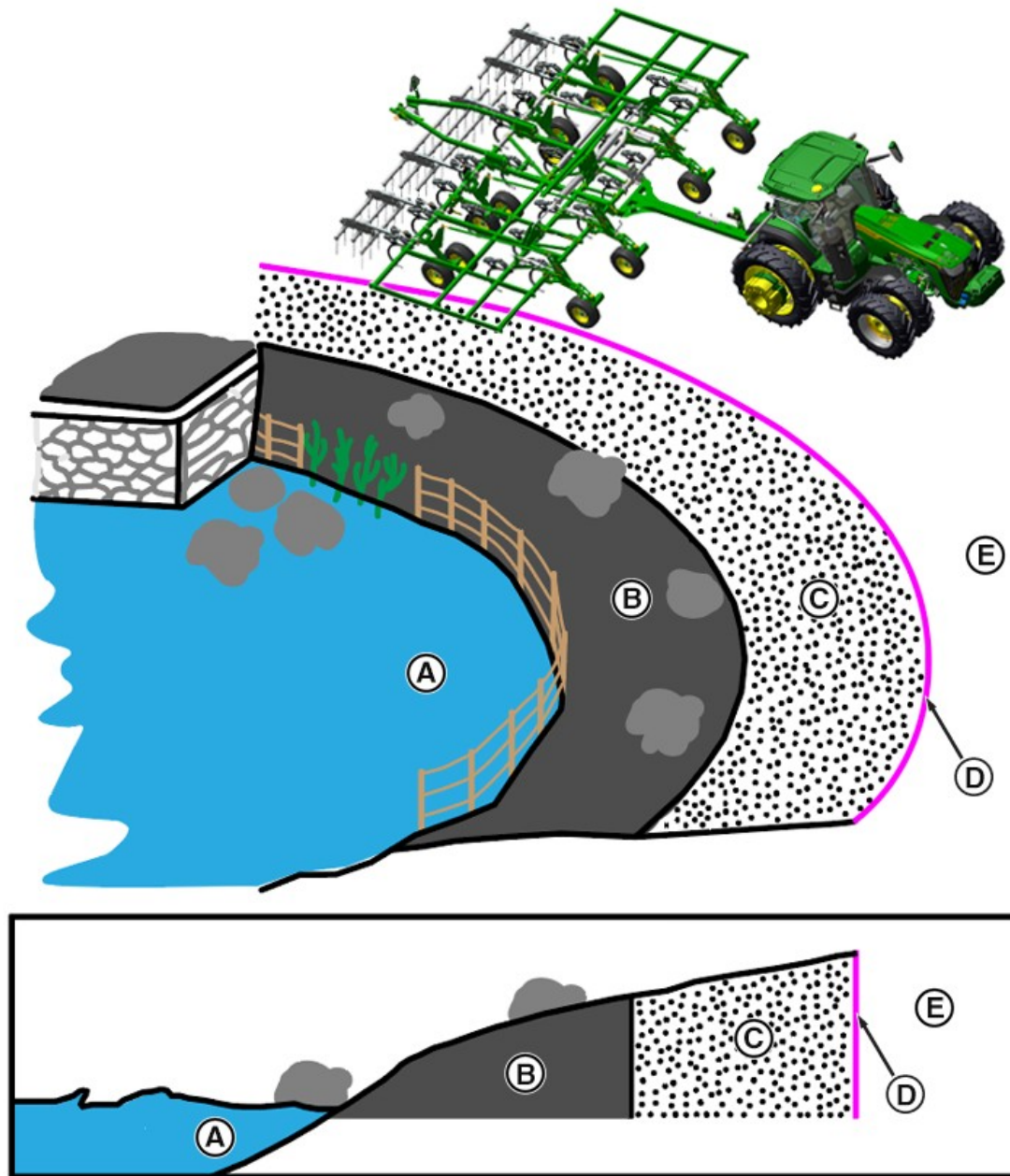
- **Läbisõit ekraanil.** Kõige täpsem viis põllupiiride digitaalseks kujutamiseks on nende läbisõitmine, samal ajal kui GPS-süsteem salvestab masina asukohta. Piirid tuleb läbi sõita ja ekraanil luua. Väljaspool ekraani loodud või muudetud piiride puhul autonoomia ei toimi.
- **GPS-i täpsus:** Kui välispiiri salvestamise ajal langeb GPS-i täpsus alla 80%, ei vasta piir autonoomia nõuetele. Oodake, kuni signaal parandab ja kaardistab ala uuesti.
- **Mõõtmised** Läbisõidetava piiri salvestamisel peavad kõik seadme ja vastuvõtja mõõtmised olema täpsed. GPS-i külgnihe on ülioluline, et tagada piiri salvestamise nihete õige rakendamine.

⚠ ETTEVAATUST: Vältige kehavigastusi ja materiaalseid kahju. Piiride valed nihked ja seadmete valed mõõtmised võivad põhjustada masina liikumist läbi ohtlike piirkondade. Enne kaardistamist kontrollige piiride nihkeid ja seadmete mõõtmiseid.

- **Peatamine ja jätkamine.** Vajaduse korral kasutage peatamise ja jätkamise nuppe, et nurkade korral salvestamist peatada ning jätkata. See aitab vältida vale kujuga piire. Selle segmendi autonoomia kvaliteedi säilitamiseks peab masin olema peatuskohast 100 m (328 jala) raadiuses. Kui jätkamiskoht valitakse peatuskohast kaugemal kui 100 m (328 jalga), liigitatakse segment mitteautonoomseks.

MÄRKUS: Tarkvaraversiooni 25.2 (10.31.xxx-XXX) ja varasemate versioonide puhul on pausi- ja lukustuskaugus 5 m (17 jalga).

MÄRKUS: Tavapärase töö korral võib varustus mõningal määral puhveralasse üle ulatuda. See on lubatud. Liigne üleulatumine (enne puhverlasse jõudmist) võib põhjustada autonoomia süsteemi seiskumist.



Ohud ja kallakud

APY80302—UN—02FEB23

A—Ohutuli
B—Ohutuli
C—Puhver, 1,5 m (5 jalga)

D—Autonoomia tööpiir
E—Põllu sisemus

ch177nn,1738323754322-21-12FEB26

Kaardistamine



Kaardistamine

PC28771—UN—25AUG22

Kaardistamisrakendust kasutatakse ruumiliste funktsioonide, nt järgmiste vaatamiseks:

- Roolimisabi
- katvus ja tööandmed;
- Kaardipõhised eelmäärangud

Kaardivaate saab töölehtedele lisada rakenduse Paigutuse haldur eri suuruses moodulitega.

Kaardistuse avamine

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige rakendus Kaardistamine.

Tööandmete kaardid

MÄRKUS: Tööandmete kaardid tühjendatakse uue töö alustamisel. Uue töö alustamise kohta saate teavet selles jaotises lõigus Töö seadistamine või töö seadistamise elektroonilisest spikrist.

Tööandmed sisaldavad kiirust, toodet ja katvust (tööolek). Seda salvestatakse GPS-asukoha ja aja järgi.

Tööandmete failid sisaldavad järgmist teavet.

- Aeg
- Laius- ja pikkuskraadid
- Kõrgus
- Põllu nimi (kui juht on selle määranud)
- Katvus
- Dokumentatsioon

Tööandmete salvestuslimiit pole põllu nime jaoks piiratud. Ainsaks piiranguks on ekraani mälumaht. Ekraani vaba mälu saate vaadata tööakna olekukeskuses.



Kaardistamine

PC649529—UN—11OCT24

Kompass (A): Näitab kaardil kardinaalset suunda. Valige kompass (A), et valida masina üles- ja ülessuunatud režiimi vahel.

- **Masina suund üleval:** Vaikimisi on kompass selles režiimis, kus masina suund on ekraani ülaosas ja vaade pöörleb masina suunaga (sarnaselt perspektiivi vaatele).
- **Põhi üleval:** Selles režiimis on põhi alati ekraani ülaosas ja vaade ei pöörle masina suunaga (sarnaselt fikseeritud põlluvaatele).

Kaardivaade (B): Valige vaadete vahel liikumiseks.

- **Põllukuva:** masina ja põllu üldvaade. Vaade muutub masina liikumisel põllul.
- **Perspektiivvaade:** kuvab põldu sarnaselt kasutaja vaateväljale. Vaade muutub masina liikumisel põllul.
- **Fikseeritud põlluvaade:** masina ja põllu üldvaade. Vaade ei muutu masina liikumisel põllul, kuigi vaadet saab nihutada.

Põllukuva (C): valige piiriservadele suumimiseks. Kui piiri pole, suumib kaart katvuse lõpuni välja.

Kaardikihi tumblernupp (D): valige kaarditüüpide vahel vahetamiseks. Kaardilegendi teave muutub valitud kaarditüübist sõltuvalt.

Legend (E): valige kaardilegendi kuvamiseks.

Pöörde prognoosija (F): hoiatab juhti, ennustades põlluotsa ja kuvab kaardivaates kauguse põlluotsani.

Jaotus (G): Lubage/keelake korraga mitme kaardimooduli visualiseerimine.

Lipud (H): Valige liputüübi lisamiseks kaardile või piirkonna- ja joonelippude puhul salvestamise alustamiseks. Lipu tüübid luuakse lippude rakenduses.

Katvuskart

Katvuse andmed näitavad alasid, kus töö on tehtud. Ühe korra töödeldud ala tähistatakse helesinise värviga ja mitmekordselt töödeldud ala tumesinise värviga. Katvuskart ühtib rakenduses Töömonitor oleva kogu töödeldud alaga.

Tööandmed kuvatakse kaardil 3,21 km (2 miili) raadiuses kehtivast GPS-asukohast.

Katvuskaarti toetavad kõik G5 ekraanid. Katvusandmete salvestamiseks on vajalik StarFire'i vastuvõtja.

Kaardipõhiste kulunormide kaart

Kaardipõhiste kulunormide kaardid sisaldavad põllu käitlustsoonide normide teavet. Ekraan kasutab neid sihtkulu automaatselt muutmiseks, kui töötatakse igas haldustsoonis.

Kaardipõhised kulunorme saab kujufailidena failihalduri abil importida; nende kuvamiseks kaardil valige Töö seadistamine. Tööandmete kaartide ülekate kaardipõhiste kulunormide kaartide kohal.

Kaardipõhise kulunormi nullväärtus kuvatakse kaardil mustana. Kaardipõhised nullkulunormid lülitavad sektsioonid sektsioonide juhtimiseks välja.

Täiendavad kaarditüübid

Normikaart

Normikaart näitab masinast või tööseadise juhtsusest pärit kulu. Kui ala on läbitud mitu korda, kuvatakse viimase käigu andmed.

Saagikaart

Saagikaart näitab massivoo andurilt saadud keskmist saagikust.

Niiskusekaart

Niiskusekaart näitab niiskusandurilt pärit koristatud saagi keskmist niiskust.

Prahikaart

Prahikaart näitab andurisüsteemi abil muu kui viljamaterjali väärtust.

Sordi kaart

Sordikaart näitab põllule istutatud viljasorte. Sortide eristamiseks kasutatakse kuni kümme värvi. Kui salvestatud on üle kümne sordi, siis värve korratakse.

G5 ekraan dokumenteerib ja kuvab koristatava sordi heedri töölaiause keskpunktis. Kui heedri keskpunkt on paika seatud ilma sordi lokaatori kaardil sorti määratlemata, siis ekraan dokumenteerib ja kuvab sordina "----".

Tootekaart

MÄRKUS: Tootekaart kuvatakse ainult ühe vedeliku laotamisel.

Tootekaart kuvab põllule laotatud tooted või mahutisegud. Eri toodete ja mahutisegude eristamiseks kasutatakse kuni kümme eri värvitooni. Kui salvestatud on rohkem kui kümme toodet ja paagisegu, kasutatakse ühte värvitooni korduvalt.

Singulatsiooni kaart

Singulatsiooni kaardil on kuvatud külviku doseerimissüsteemi jõudluse protsent, kui külvatakse üks seeme korraga. Singulatsiooni kaardikiht näitab singulatsiooni jõudlust ridade kaupa.

Kaardi omadused

Žestid: kaardistamisrakendus võimaldab kasutajatel G5 ekraanidel kaartidel liigutusi kasutades navigeerida. Saadaval on järgmised žestid.

1. Suum:

- Sisse või välja suumimiseks nipsake kahe sõrmega sisse või välja.
- Topeltpuudutage ühe sõrmega, hoidke all ja lohitage ühe sõrme suumimiseks üles või alla.
- Suurendamiseks topeltpuudutage ühe sõrmega.
- Puudutage kahe sõrmega ühe korra, et järk-järgult välja suumida.

2. Ploanimine:

Pöörake kaarti ühe sõrmega.

MÄRKUS: Perspektiivvaates panoraamimisel võib masina ikoon minna püstisest lapikuks.

3. Tööakna ümberpööramine:

Alustage sõrmega ekraani servast ja liikuge üle ekraani äärisse, et liikuda järgmisele tööaknale vasakule või paremale.



PC646024—UN—11SEP24

Töökäigu suund

Töökäigu visualiseerimine: Töökäikude kohal olevad noolemärgid näitavad töökäigu suunda.



PC646027—UN—13SEP24

Poolitatud kaardi ikoonid

A—Poolitamise ikoon
B—Ühendamise ikoon

Kaardi poolitamine: Kaardistamisel saab suure

kaardiekraani poolitada. See funktsioon võimaldab mitme kaardikihi samaaegset visualiseerimist. Kui kaardimoodulit saab poolitada, kuvatakse poolitamise ikoon (A). Ühendamise ikooni (B) valimine ühendab ekraanid tagasi. Poolitatud kaardikuvad on kokku lukustatud. Kõik liigutused, nagu panoraamimine või suumimine, mõjutavad poolitatud kaardi mõlemat külge.

Satelliidi vaated. Satelliidi tausta saab lubada/blokeerida kaardistamise töölehel tausta tumblernupuga.

MÄRKUS: Satelliidi taustakihi lubamiseks on vajalik litsents G5 Advanced.

ZIDXK1X,1749534195748-21-24SEP25

- Sisenemiskoha lipp (A)—tähistab masina sisenemiskohta põllul.
- Punktilipp (B)—tähistab mingit põllul olevat punkti, näiteks kivi või kohta, kus masinal toode otsa sai.
- Pinnalipp (C)—tähistab huvipakkuvaid kohti, nagu umbrohulaik või madal koht põllul.
- Joone lipp (D)—tähistab põllul olevaid jooni, nagu ruutude piirid või aiad.

MÄRKUS: Kui tööpunkt on määratud, salvestatakse lipp tööpunktina. Kui tööpunkti pole määratud, salvestatakse lipp otse GPS vastuvõtja alla.

ch177nn,1738294533577-21-24SEP25

Lipud



Lipud

PC28773—UN—25AUG22

Lippe saab kasutada põllu huvipakkuvate kohtade märgistamiseks. Neid punkte võib kasutada navigeerimiseks või dokumenteerimiseks.

Lipud annavad kabiinis istuval juhile teada, kui masina praegune tee lõikub lipuga märgitud ala, punkti või joonega, võimaldades vajaduse korral kohandusi teha.

MÄRKUS: Autonomsele põllule paigaldatud lipu hääreteade ei mõjuta autonoomses režiimis töötava masina käitumist. Kasutage piire, et autonoomne masin väldiks kindlat ala või objekti.

Sisenemiskoha lipp



Sisenemiskoha lipp

PC620771—UN—08AUG24

Masina põllule sisenemise asukoha määramiseks määrab või loob juht sisenemiskoha lipud. Ideaalne viis lippude paigutamiseks on piirijoone lähedal, kus asub põllule sisenemise koht. Lippude põllule paigutamine pole piiratud. Neid saab paigutada piiridesse, piiridest väljapoole või ka masina praegusse asukohta.

Masina optimaalse jõudluse tagamiseks on soovitatav piirata põllule paigaldatud lippude arvu. Sisenemiskoha lippe saab seadistada ekraani, Operations Centeri ja Operations Centeri mobiilirakenduse kaudu.

ZIDXK1X,1759921986197-21-28OCT25

Lippudeni navigeerimine

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige suvand Lipud.

Lipu kuju tüübid



A



B



C



D

PC684076—UN—25SEP25

A—Sisenemiskoha lipp
B—Koha lipp
C—Pinna lipp
D—Joone lipp



Töö seadistamine

PC28769—UN—25AUG22

Töö seadistamine

Töö seadistamine võimaldab tööseadiste ja põldude muutmist ning erineva toote rakendamist. Töö seadistamise rakenduses saada olevad sätted muutuvad vastavalt sooritatavale toimingule.

Töö seadistamise ikooni lisamiseks otseteeribale kasutage paigutushaldurit.

Töö seadistamise avamine

1. Valige suvand Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige rakendus Töö seadistamine.

Töö ülevaade

Kasutage suvandit Töö kokkuvõte, et valida valikulised üksikasjad, nagu toode, põllukultuuri tüüp ja sihtkulu/ eelmäärang.

Tööloend

Valige suvand Tööloend, et vaadata ja valida plaanitud, jagatud või ajalooline töö.

- Plaanitud – valige imporditud tööplaani ja seadistage ekraan automaatselt töö alustamiseks.
- Jagatud – valige ja liituge tööühmaga katvuse, masina asukoha ning juhtradade jagamiseks.
- Ajalugu – valige ja jätkake eelmist tööd.

Uus töö



Uue töö nupp

PC28710—UN—25AUG22

Konkreetsed põllu tööandmete eemaldamiseks kaardilt valige Uus töö. Kui põllu nime pole valitud, salvestatakse kõik põllu nimeta jäädvustatud tööandmed tööloendisse ja kustutatakse seejärel kaardilt.

Muud uut tööd alustavad tingimused.

- Juht muudab klienti, farmi või põldu ja ei jätkata tööd.
- Juht vahetab põllukultuuri külvamise või saagikoristuse ajal. Kui korraga on tegemisel rohkem kui üks toiming ja muudetud toimingu jaoks alustatakse uut tööd.
- Juht vahetab toodet või kuivsegu kuiv- või gaasmaterjali laotamisel. Kui korraga on tegemisel rohkem kui üks toiming ja muudetud toimingu jaoks alustatakse uut tööd.
- Kui juht vahetab toodet või mahutisegu, kui korraga on aktiivne rohkem kui üks vedeliku laotustoiming. Uut tööd alustatakse muudetud toimingu jaoks.

MÄRKUS: Toote või mahutisegu vahetamine ühe vedeliku laotamisel ei koosta automaatselt uut tööd. Kui soovitakse uut tööd alustada, tuleb valida nupp Uus töö.

- Tuvastati uus tööseadis või platvorm, mis loob tööde kogumi, mis ei vasta ühelegi eelmisele tööde kogumile.
- Eelnevalt tuvastatud tööseadis või platvorm

eraldatakse ja luuakse virtuaalne tööseadis või platvorm.

- Juht liitub andmeid jagava tööühmaga ja täidetud on suvaline loendist esitatud tingimus.

Sihtkulu/elmäärang



Kaardipõhine kulunorm

PC28806—UN—29AUG22

Ekraan toetab üksnes vormingut ArcGIS shapefile.

Importida saab piiramatut arvu kaardipõhiseid kulunorme.

Igal kaardipõhisel kulunormil on piiramatul arvul normitsoone.

Normitsoonide suurusel pole mõõdetavat miinimumpiirangut.

Mitme tsooni normi valik

Valige mitme tsooni normi valiku märkeruut ja valige meetod, mida ekraan kasutab poolitatud sektsiooni või sektsioonide sihtnormi määramiseks.

- Kõrgeim – kasutab antud mõõdiku katvusala normidele vastavat kõrgeimat kaardipõhist kulunormi.
- Madalaim – kasutab antud mõõdiku katvusala normidele vastavat madalaimat mitte nulliga võrduvat kaardipõhist kulunormi.
- Keskmine – kasutab antud mõõdiku katvusala normidele vastavat kaalutud, mitte nulliga võrduvat keskmist kaardipõhist kulunormi.
- Kõige tavalisem – kasutab antud mõõdiku katvusala suurimat jagatud mitte nulliga võrduvat kaardipõhist kulunormi.

Vaikimisi määratakse mitme tsooni kulunormiks kõrgeim. Mitme tsooni kulunormi saab konfigurida iga unikaalse toimingu jaoks. Antud toimingu valik kehtib määramatult, v.a tehasesätete lähtestamisel. Pärast tehasesätete lähtestamist lülitab ekraan kõik toimingud kõrgeimale kulunormile.

ISOBUS-i ülesanded

Ettevõtte John Deere G5 ekraan suudab salvestada TC-GEO (geograafiapõhise ülesandekontrolleri) ja AEF (põllumajandustööstuse elektroonikaühingu) sertifikaadiga tööseadiste ja järelveetavate ettevõtte John Deere pritside ISOBUS-i koguandmeid. ISOBUSi tööseadistelt saadud koguandmed, nagu aeg, pindala, mass ja maht salvestatakse ülesandesse.

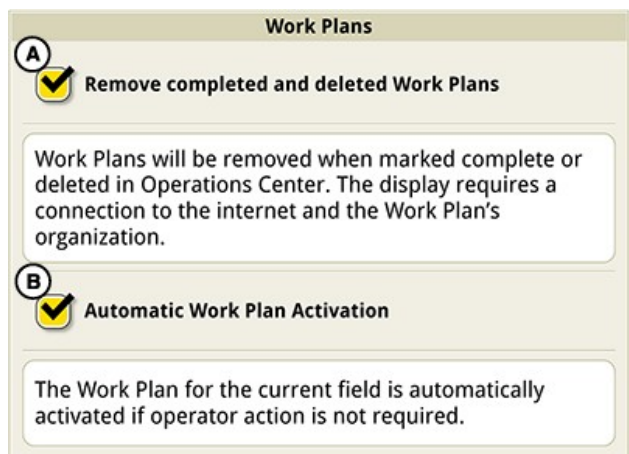
Tingimused

Ilma- ja põlluolude käsitsi dokumenteerimiseks ja

töömärkmete tegemiseks põllutöö ajal valige Tingimused.

MÄRKUS: Kui Mobile Weatheri ilmajaam on aktiivne, siis ilmaolude käsitsi dokumenteerimine on blokeeritud.

Tööplaani sätted



PC29324—UN—28NOV23

Tööplaani sätted

A—Lõpetatud ja kustutatud tööplaanide eemaldamine
B—Automaatse tööplaani aktiveerimine

Eemalda lõpetatud ja kustutatud tööplaanid (A) – kui see säte on lubatud ja tööplaani on 90% ulatuses valmis või seda pole vähemalt kaks nädalat kasutatud, märgitakse see lõpetatud olekusse ja eemaldatakse tööloendist.

Tööplaani automaatne aktiveerimine (B) – kui see säte on lubatud, aktiveeritakse see automaatselt kohe, kui masin siseneb põllule, mille jaoks tööplaani on olemas. Kui esineb konflikte, tuleb need sätte õigeks toimimiseks lahendada.

ct47125,1708275985144-21-18FEB24

Töö kogumandmed



PC28770—UN—25AUG22

Töö kogumandmed

Kuvatakse aktiivse põllu ja töö kogumandmed. Põldude muutmiseks avage rakendus Põllud ja piirid ning määrake praegune asukoht. Töö kogumandmete moodulite lisamiseks töölehele kasutage paigutusehaldurit.

Töö kogumandmete avamine

1. Valige suvand Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige rakendus Töö kogumandmed.

Tehtavad toimingud

Mitme töötoimingu salvestamisel vajutage tüübi muutmiseks vastavat nuppu.

Mitme sordi või toote salvestamisel kuvatakse põllu kogumandmete järel iga üksuse eraldi kogumandmed.

MÄRKUS: Teised konkreetsed töö kogumandmed on saadaval vaid teatud masinatele ja tööseadistele. Lisateabe saamiseks vaadake elektroonilist spikrit.

MÄRKUS: Masina või tööseadise konfiguratsiooni või vale kalibreerimise tõttu ei pruugi teatud tööde kogumandmed olla nähtavad.

Pindala

Pindala on kogu sisselülitatud salvestuse käigus läbitöötatud ala. Arvutus põhineb tööseadise töölaialusel, liikumiskiirusel ja tööajal.

Järelejäänud pindala on põlluala, mida pole veel töödeldud. Arvutamiseks läheb tarvis välispiiri (võetakse arvesse ka sisepiire).

Aeg

Aeg praeguse toiminguga seotud töö salvestamise sisselülitatud oleku aeg, mida mõõdetakse tundides.

Järelejäänud aeg on põllutöö lõpetamise hinnanguline aeg, mis põhineb järelejäänud alal ja põllu lõpetatud osa töötlemise ajal.

Norm

Norm on töödeldud alale jaotatud seemnete või toote koguarv.

Rakendatud üldkogus

Rakendatud üldkogus on seemnete või toote rakenduskogus.

Toode

Järelejäänud toode on toote vajalik kogus töö lõpuleviimiseks. Seda arvutatakse järelejäänud ala ja normi korrutamisega.

MÄRKUS: Mahutisegu kasutamisel on loendis olev kogus kogu mahuti segu, mitte üksikud koostisosad.

Kütus

Kütus on töö salvestamisel kasutatud kütus.

Koorma kogumandmed

Kogu koorem kuvab valitud saagikoristuse andmed koristatud põllukultuuri koorma kohta. Kui saadaval on

rohkem kui kolm kogu koorma väärtust, saab juht valida, milline neist kuvada. Valida tuleb täpselt kolm väärtust.

Jagatud koguandmed

Töö koguandmeid saab jagada põllusisese andmete jagamise funktsiooniga. Jagatud koguandmeid uuendatakse samm-sammult ekraanis ja siis, kui muu rühmaliige teabe vastu võtab. Lisateavet tööühmaga liitumiseks leiate töö seadistamise elektroonilisest spikrist.

Kohandatud koguandmed

Vaadake töö ajalugu põllu või põldude rühma kohta valitud kuupäevavahemikus. Kohandatud koguandmeid saab filtreerida kliendi/farmi/põllu, põllukultuuri, töö ja toote alusel.

ct47125,1708275985068-21-18FEB24

Töömonitor



Töömonitor

PC28775—UN—25AUG22

MÄRKUS: Masina või tööseadise konfiguratsiooni või nõuetekohase kalibreerimise puudumise tõttu ei pruugi masina ja tööseadise teatud spetsiifilised väärtused olla nähtavad.

Töömonitor kuvab masinaga seotud spetsiifilise jõudluse keskmisi ja täielikke näitajaid. Valige lehelt väärtus ja kuvatakse selle hüpikaken. Iga väärtuse võib paigutada peamisele töölehele.

Kasutage lähtestamise nuppu lehe allosas, et kustutada kõik näidud peale hetke näitude. Viimase lähtestamise kuupäev ja kellaaeg on kirjas nupu kõrval.

Lähtestusnupust paremal näitab üksus Töö salvestamine, kas töömonitor on aktiivne ja loendab. Pulseeriv tuli näitab, et see on aktiivne.

Liikumine rakendusele Töömonitor

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige rakendus Töömonitor.

Töö salvestamine

Kui Töö salvestamine on SISSE lülitatud, siis kaardi salvestamine ja arvestid, mis vajavad salvestamise päästikut, akumuleeruvad. Töö salvestamist vajavate arvestite hulka kuuluvad järgmised üksused.

- Töödeldud ala

- Töötatud aeg
- Tootlikkus
- Keskmine kütusekulu pindala kohta
- Keskmine töökiirus

Valige paremast allnurgast Töö salvestamine, et näha hüpikaknal salvestamise sätteid.

Salvestamise olek baseerub tööseadise profiilis hetkel valitud salvestamise käivitel. Kui salvestamise käiviti ei sobi hetkel tehtava tööga kokku, siis vajutage nuppu Redigeeri, et valitud salvestamise käiviti ära muuta. Lisainformatsiooni vaadake peatükist "Tööseadise profiil".

MÄRKUS: Kui salvestamise käiviti on seatud manuaalrežiimi peale, siis saab töö salvestamist sisse ja välja lülitada salvestamise nupust.

ch177nn,1728630571459-21-11OCT24

Töö salvestamine

Kui Töö salvestamine on SISSE lülitatud, siis kaardi salvestamine ja arvestid, mis vajavad salvestamise päästikut, akumuleeruvad. Töö salvestamist vajavate arvestite hulka kuuluvad järgmised üksused.

- Töödeldud ala
- Töötatud aeg
- Tootlikkus
- Keskmine kütusekulu pindala kohta
- Keskmine töökiirus

Valige paremast allnurgast Töö salvestamine, et näha hüpikaknal salvestamise sätteid.

Salvestamise olek baseerub tööseadise profiilis hetkel valitud salvestamise käivitel. Kui salvestamise käiviti ei sobi hetkel tehtava tööga kokku, siis vajutage nuppu Redigeeri, et valitud salvestamise käiviti ära muuta. Lisainformatsiooni vaadake peatükist "Tööseadise profiil".

MÄRKUS: Kui salvestamise käiviti on seatud manuaalrežiimi peale, siis saab töö salvestamist sisse ja välja lülitada salvestamise nupust.

ct47125,1708275984938-21-18FEB24

Jagamine



Jagamine

PC28774—UN—25AUG22

MÄRKUS: Optimaalse jõudluse jaoks peaksid kõik ekraanid ja JDLinki modemid kasutama sama tarkvaraversiooni.

MÄRKUS: Jagamiskrakendus töötab 4. põlvkonna ja G5 ekraanide vahel.

Kasutage ühiskasutusrakendust, et vaadata masinate vahel andmete jagamise tingimusi. Andmete jagamine võimaldab samal põllul töötaval kuni kuuel juhil jagada navigeerimisjooni ja andmeid. Meeskonnaga liitumiseks peavad juhid rakenduses Töö seadistamine avama tööloendi vahekaardi. Juhtradade jagamiseks peab juht avama AutoTraci roolimisabi rakenduse.

Jagatud tööandmeid saadetakse ja võetakse vastu 30-sekundiliste segmentidena. Ekraan võitab rühmaliikmetelt andmeedastusi ja katvusuuendusi ligikaudu iga 30 sekundi järel. Rühmaliikmete asukohta uuendatakse iga 6 sekundi järel.

MÄRKUS: Andmeedastuse ajad olenevad traadita ühenduse signaalitugevusest.

Kui ühiskasutusrakendus on lubatud, jagatakse ekraanide vahel järgmist teavet.

- Juhtrajad (ainult sirged ja ringikujulised rajad)

MÄRKUS: Meetoditega Masina juurdepääs A + B, Masina juurdepääs A + suund või Masina juurdepääs, laius/pikkus + suund loodud sirgeid radasid ei saa jagada.

- Katvuskardid
- Rakenduskaardid

Katvust, ülekatet, jagatud katvust ja jagatud ülekatet kuvatakse erinevate värvidega. Jagatud katvuskardid on nähtavad teatud tööakende moodulites ja AutoTraci navigatsiooni ja kaardistamise rakendustes.

Masina asukoha ja roolimisabi joonte jagamise nõuded.

MÄRKUS: Parimate tulemuse saamiseks kasutage paranduste taset SF2 või kõrgem. SF1 kasutamisel võivad tulemuseks olla soovimatud nihked jagatud juhtradadel ja jagatud katvuses, mis mõjutavad AutoTraci ja sektsioonide juhtimise jõudlust negatiivselt.

- Valiku Sünkrooni andmed automaatselt ja Võta tööühma andmed vastu on rakenduses Ühiskasutus või Failihaldur automaatselt sisse lülitatud.
- Vajalik on aktiivse JDLink Connecti tellimusega JDLinki modem.
- Vajalik on 4600 CommandCenter või 4640 universaalmonitor ja In-Field andmete jagamise aktiveerimine.
- Vajalik on G5 CommandCenter või G5 universaalmonitor koos kehtiva litsentsiga põllul andmete jagamiseks.
- Kõik tööühma 4. põlvkonna ja G5 ekraanid on seotud sama John Deere Operations Centeri organisatsiooniga.
- Tööühmad peavad kasutama sama töö ID-d.
- Juhtidel peab olema sama klient, farm ja põld.

Katvuskartide ja tööandmete jagamise lisanõuded:

- Juhtidel peab olema sama toiming, põllukultuur, toode mahutisegu.

MÄRKUS: Kui kasutatakse kaardipõhist kulunormi, peavad kõik kasutajad kasutama sama kaardipõhist kulunormi. Mitme salvega pneumokülviku käru korral peab mahuti konfiguratsioon olema tööühma iga käru jaoks ühesugune.

MÄRKUS: Katvuskarte saab jagada ühe sektsiooni juhtimisega masinate vahel, mis suudavad laotada eri tooteid või mahutisegusid. Süsteem ei ühine rühmaga automaatselt. Juht peab teiste masinatega käsitsi liituma, valides selleks jagatud töö loendist vastava tööühma.

MÄRKUS: Kõik masina juhid peaksid enne uue töö alustamist valima suvandi Uus töö, et kustutada põllu kohaliku ekraani katvus. Lisaks peab üks määratud ekraani juht rühma jagatud katvuse lähtestamiseks valima uue rühma. Kui see on tehtud, saavad ülejäänud ekraanid vastloodud rühmaga liituda. Pärast nende toimingute tegemist töötab In-Field andmete jagamine uue tööseansi ajal ootuspäraselt.

ct47125,1708275984869-21-08JUL25

Video



Video

PC684074—UN—19SEP25

⚠ ETTEVAATUST: Vältige vigastuste- ja surmaohtu. Kokkupõrgete vältimisel või kõrvalseisjate tuvastamisel ärge lähtuge kaamerast. Olge masina kasutamisel alati tähelepanelik ja ümbrusest teadlik. Lugege hoolega läbi ja tehke endale selgeks peatüki Ohutus jaotis Ümberminekuga seotud õnnetuste vältimine.

TÄHTIS: Enne videorakenduse kasutamist tehke kindlaks, kas kaamera või videorakendus näitab peegli videot.

MÄRKUS: Ühilduvate kaamerate uusimat loendit vaadake Ag müügikataloogist.

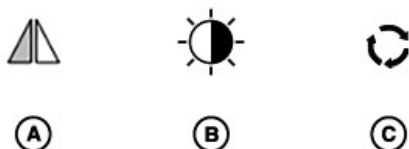
Videorakenduse abil saab vaadelda alasid masina ümber.

G5 CommandCenter toetab korraga kuni nelja kaamerasisendit.

Liikumine rakendusele Video

1. Valige nupp Menü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige rakendus Video.

Kaamera juhtimisseaded



A—Peegelkuva
B—Kontrast
C—Vaate otsimine

PC27708—UN—31OCT19

Kaamerate vahetamine

Kui ühendatud on rohkem kui üks kaamera, siis vahetage video sisendeid eri kaamera nimede valimisega.

MÄRKUS: Digitaalkaamera jääb valitud ekraanile määratuks, kuni see käsitsi ümber määratakse.

Peegelkuva

Tahavaatepeegli imiteerimiseks valige nupp Peegelkuva (A). Peegelvaate valimisel vahetatakse videokujutise vasak ja parem pool.

Kontrast

MÄRKUS: Kontrastsuse juhtseadised ei ole digitaalallikaga kaameratele saadaval.

Video kontrastsuse (B) reguleerimiseks kasutage nuppe pluss (+) ja miinus (–). Video heledamaks muutmiseks valige plussnupp ja tumedamaks muutmiseks miinusnupp.

Vaate otsimine

Aktiivsete kaamerate videosisendite otsimiseks valige vaate otsimise nupp (C)

Täisekraanirežiim

Täisekraanirežiimi avamiseks valige videoala. Täisekraanirežiimi video juhtnupud erinevad tavakuva omast.

Kaamerad

Kaamerapilt kuvab kõik videorakenduse tuvastatud kaamerate nimed. Täisekraanirežiimis kuvamiseks valige loendist kaamera.

Vaate otsimine

Täisekraanirežiimis valige vaate otsimine, et otsida aktiivsete kaamerate videosisendeid. Enne kaamerate loendis järgmisele videosisendile lülitumist kuvatakse videosisendit vastava aja vältel. Otsinguaeg seadistatakse valikus Täpsemad seadistused.

Video käivitid

Videopilti saab vaadata teatud masina funktsioonide täitmisel (nt tagurdamisel või jõuvõtuvõlli rakendamisel). Video käivitid on saadaval, kui tuvastatakse ühilduvad masina funktsioonid.

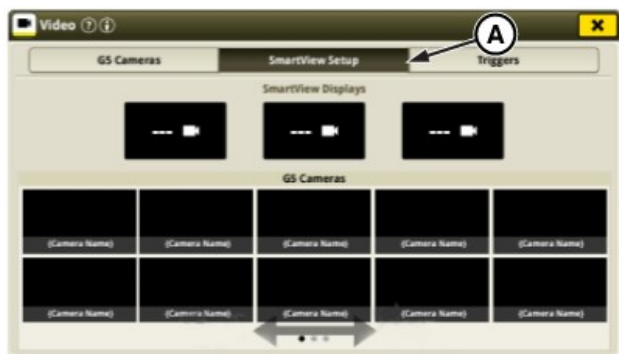
1. Seadete konfigureerimiseks valige Täpsemad seadistused.
2. Valige päästik.
3. Valige kaamera sisend vastavale päästikule. Päästiku aktiveerimisel kuvatakse seda kaamerat.

MÄRKUS: Selleks, et päästiku puhul videot ei kuvataks, valige Kaamera puudub.

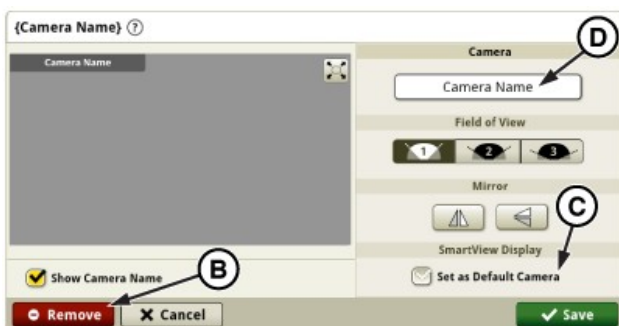
4. Sisestage video väljalülituse aeg. See näitab, kui kaua pärast päästiku aktiveerimist kuvatakse videopilti.

SmartView' seadistus

- **SmartView (A)** – võimaldab juhil seadistada pritsi videokaameraid ja vaadata neid SmartView' ekraanil esiklaasi kohal, et nähtavus oleks parem masina transportimisel teedel või kitsastes kohtades.



PC689867—UN—01OCT25
SmartView' seadistuse vahekaart



PC689869—UN—06OCT25
Kaamera seadistus

- **Eemaldamine (B)** – eemaldab mõnelt SmartView ekraanilt sinna määratud kaamera.
- **Määra vaikekaameraks (C)** – märkige see ruut, et määrata kaamera selle SmartView ekraani vaikevaateks.
- **Kaamera (D)** - juht saab kaamerale nime anda, et paremini mõista, millise kaamera signaali ta näeb ja kus see masinal asub.

MÄRKUS: SmartView' seadistamise vahekaart on saadaval CommandCenteri ekraanil.

ct47125,1708275984738-21-03DEC25

Juhtseadiste seadistus



PC28805—UN—29AUG22
Juhtseadiste seadistus

Juhtseadiste sätete rakendus konfigureerib ISOBUS-i sisendid, mida kasutatakse tööseadise funktsioonide juhtimiseks või muude juhtseadete ümberkonfigureerimiseks.

Juhtseadiste seadistuse avamine

1. Valige suvand Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige rakendus Juhtseadiste sätet.

Juhtseadiste sätete rakendus ja kasutatavad seadistatavad sisendid sõltuvat masina tüübist. Juhtseadiste sätete rakenduse lisateavet vt masina kasutusjuhendist.

ct47125,1708275984679-21-18FEB24

Settings Manager



PC28715—UN—25AUG22
Settings Manager

Sätetehalduri abil saab laadida, redigeerida või salvestada masina konfiguratsioone ja tööseadise sätteid. Salvestatud konfiguratsioonide abil saab hõlpsalt taastada sätteid, mida masin ja tööseadis töötamiseks kasutavad.

Liikumine rakendusele Sätete haldur

1. Valige suvand Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige rakendus Settings Manager.

ct47125,1708275984563-21-18FEB24

Masina jõudeoleku tööpõhimõte



PC620652—UN—15MAY24
Masina jõudeoleku tööpõhimõte

Masina tühikäigu rakendus dokumenteerib masina tühikäigu põhjuse. Kui masin peatub teatud ajaks täielikult kiiruseni 0 km/h (0 miili/h), kuvatakse ekraanile hüpikaken, et juht põhjendaks, miks masin tühikäigul töötab.

Hüpikaknas on loend tühikäigu põhjustest, mille hulgast valida. Esitatud põhjused erinevad, olenevalt masina tüübist ja ekraani tuvastatud tööst. Kui tühikäigu põhjus

on valitud, saadetakse see John Deere Operations Centeris seotud organisatsiooni.

Kogutud andmeid saab Operations Centeris analüüsida, et teha teadlikke otsuseid tõhususe parandamiseks.

Masina tühikäigu rakenduse avamine

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige rakendus Masina tühikäik.

MÄRKUS: Lisateavet tühikäigu põhjuste kohta vaadake elektroonilisest spikrist.

bvmsit,1715251816294-21-14MAY25

Tehnoradade juhtimine



PC620653—UN—10MAY24

Tehnoradade juhtimine

Tehnorajad on põllul paiknevad määratud teed või rajad, kus masinad, nagu traktorid või pritsid, liiguvad külvamise, pritsimise või saagikoristuse ajal. Tehnoradasid luuakse ja salvestatakse tavaliselt külvamise ajal.

Tehnoradade juhtimise rakendus loob ja haldab tehnoradade kasutamist põllul. Tehnoradade juhtimine toimib sektsioonide juhtimisega.

Kasutage tehnoradade juhtimist, et optimeerida täpsete tehnoradade mustrite abil põllutoiminguid ja hallata seadmete liikumist. Tehnoradade juhtimist saab kasutada pinnase tallamise minimeerimiseks, põllukultuuri kahjustamise vähendamiseks ja töö tõhususe suurendamiseks.

Tehnoradade juhtimise rakenduse avamine

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige rakendus Tehnoradade juhtimine.

Tehnoraja tasemed

ISOBUS-i standardi kohaselt on tehnoradade juhtimisel kolm taset.

- **1. tase** – tehnoradade nihke põhihaldus sirgete radade kasutamisel. Tööseadis toimib põhiseadmena, võimaldades juhil juhtida tehnoraja seadistusi otse masina GPS-i (globaalne positsioneerimissüsteem) abil.

- **2. tase** – võimaldab töötada asümmeetrilise rütmiga. See võimaldab salvestada ekraanil ka tehnoraja seadistusi. Tööseadis jääb siiski peamiseks, tagades järjepideva töö.
- **3. tase** – eelmääratud tehnorajad võivad anda tööseadisele käsu lülitada tehnorajad automaatselt SISSE/VÄLJA. See tase integreerib automaatika täpsemad funktsioonid.

Hetkel ühildub tehnoradade juhtimine ISOBUS-i tehnoraja 1. taseme funktsiooniga. Niipea, kui tuvastatakse, et ISOBUS-i tööseadis ühildub 1. taseme tehnorajaga, võimaldab süsteem valida režiimi Automaatne. Automaatrežiimis arvutab tööseadis tehnoraja GNSS-i (globaalne navigatsioonisatelliitide süsteem) sisendi põhjal. Selles etapis juhib ja omab ISOBUS-i tööseadis tehnoraja juhtimist. John Deere Task Controller pakub ainult GNSS-i andmeid ja juhtraja andmeid.

MÄRKUS: Lisateavet tehnoradade juhtimise kohta vaadake elektroonilisest spikrist.

ch177nn,1740568465132-21-26FEB25

Kasutamine – failihaldur

Failihaldur



Failihaldur

PC28785—UN—29AUG22

Failihaldurit kasutatakse ekraani andmevahetuseks. Andmeid saab edastada John Deere'i tegevuskeskuse abil juhtmevabalt või USB mälupulga abil ekraanide ja ühilduva tarkvara vahel.

Oluline on varundada andmed regulaarselt USB-mälupulgale.

Ekraani sisemälu on piisava mahuga, et kõik masina andmed hooaja jooksul sinna ära mahuksid. Kui 90% mälumahust on kasutusel, siis ilmub vastav teade. Andmed tuleks eksportida ja kustutada enne kui kasutatud mälu ületab 90%.

Failihalduri avamine

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Süsteem.
3. Valige rakendus Failihaldur.

Andmetüübid



PC28786—UN—29AUG22

- A—Navigatsioonirajad
B—Paigutuse halduri failid
C—Tööseadise profiilid
D—Masina profiilid

- Navigeerimisrajad (A) sisaldavad navigeerimisjooni ning nendega seotud klienti, farmi ja põldu.

MÄRKUS: Imporditud kohandatud kõverad rajad vajavad vähemalt üht terviklikku lõiku. Data Synci seadistamise andmed ei toeta kohanduvaid kurve, piiri radasid ega AutoPathi jooni.

MÄRKUS: Kohanduvad kurvid, piiri rajad ega AutoPathi jooned pole Data Synci seadistamise andmetes toetatud.

MÄRKUS: Meetoditega Masina juurdepääs A + B, Masina juurdepääs A + suund või Masina juurdepääs, laius/pikkus + suund loodud sirgeid radasid ning masina mustreid ei saa eksportida ega importida. Juhtrada imporditakse kui rada 0.

MÄRKUS: Andmete eksportimisse kaasatakse ka põlluandmete jagamise ühiskasutatavad juhtrajad.

- Paigutuse halduri faile (B) saab G5 ekraanide vahel

edastada. Neid saab importida ka 4. põlvkonna ekraanist. Need failid sisaldavad kohandatud tööaknaid, tööakende kogumeid ja otseteeribasid.

MÄRKUS: Paigutuse halduri faile ei saa G5 ekraanist 4. põlvkonna ekraani edastada, kuid vastupidine toiming on toetatud.

MÄRKUS: Imporditud tööaknad on saadaval rakenduse Paigutuse haldur vahekaardil Kõik tööaknad.

Teatud tööakende moodulid nullitakse importimisel vaikeseadetele.

ISOBUS VT tööseadise juhtüksuste jaoks loodud tööakende mooduleid ei saa ekraanil kasutada, kui juhtüksus ei ole masinale ühendatud.

- Tööseadise profiile (C) saab ühelt G5 ekraanilt teisele üle kanda. Siia kuuluvad profiilid, mis on salvestatud ekraani juhtplokita tööseadiste jaoks.

MÄRKUS: Ühenduse tüüpi, töö salvestust, toimingut ja normikontrollerit ei impordita koos tööseadise profiiliga.

- Masinaprofiilid (D) seadistatakse rakenduse Seadmehaldur abil.

MÄRKUS: Masinaprofiile saab importida ja eksportida vaid G5 universaalmonitoriga.

MÄRKUS: G5 ekraan loob masinaprofiili seadet automaatselt, kui tuvastatakse ühilduv ettevõtte John Deere masin.

MÄRKUS: Imporditud masinaprofiilid, mis sisaldavad masina PIN-i, pole seadmehalduri rakenduses nähtavad. Kui ekraan tuvastab ühilduva ettevõtte John Deere masina, luuakse masinaprofiil automaatselt. Automaatselt loodud masinaprofiil alistas masina PIN-e sisaldavad imporditud profiilid. Ilma masina PIN-ita imporditud masinaprofiilid on endiselt nähtavad seadmehalduri rakenduses.



PC28787—UN—29AUG22

- E—Tööandmed
F—Piirid
G—Seadistusandmed
H—Eel määrangud

- Tööandmed (E) sisaldavad kaardistus- ja koguandmeid. Neid saab laadida üles John Deere'i tegevuskeskusesse või ühilduvasse arvutitarkvarasse. Tööandmete importimisel edastatakse vaid kaardistusandmeid. Töö koguandmeid ei saa importida.

MÄRKUS: In-Fieldi andmete jagamisest ei saa eksportida ühiskasutatavat katvust. Põlluandmete jagamise katvusandmete eksportimiseks tuleb andmed eksportida iga vastava tiimiliikme ekraanist.

MÄRKUS: Lõpetamata töö andmeid saab eksportida ühest ekraanist ja importida teise, et jätkata töö ajaloo funktsiooni kasutamist töö seadistamise rakenduses. Seonduva töö koguandmeid ei impordita.

- Piire (F) saab muuta rakenduses Põllud ja piirid.
- Seadistusandmete (G) hulka kuuluvad piirid, juhtrajad, lipud, juhid klient, farm, põldude nimed, põllukultuurid ja tooted.

MÄRKUS: Piire, juhtradasid, lippe ja juhte ei saa eraldi eksportida, kuid need kaasatakse seadistusandmete eksportimisel. Lippude andmed sisaldavad iga CFF-i asukohti, lipu tüüpi ja lippude värvi. Juhi andmed sisaldavad juhi profiili teavet.

- Kaardipõhise kulunormi (H) häälestamiseks avage rakendus Töö seadistamine.



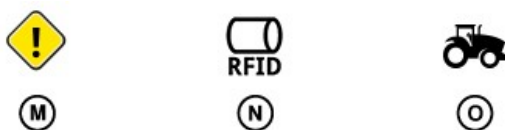
PC28788—UN—29AUG22

I—ISOBUS-i ülesanded
J—Ekraanitõmmised
K—Vealogid
L—Sordi lokaator

- ISOBUSi ülesanded (I) seadistatakse rakenduse ISOBUSi ülesanded abil.

MÄRKUS: ISOBUS-i ülesannete failisuuruse piiriks on 10 MB.

- Kuvatõmmised (J) on ekraanil olevate kujutiste koopiad.
- Ekraan koostab vealogisid (K) automaatselt ning John Deere saab neid kasutada probleemide lahendamiseks.
- Sordi lokaatori (L) faile saab seadistada John Deere'i Operations Centeri abil.



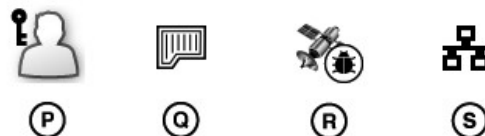
PC28789—UN—29AUG22

M—Karantiinis andmed
N—Saagikoristuse ID andmed
O—Sätete konfiguratsioonid

- Karantiinis andmete (M) fail luuakse siis, kui operaator valib pärast ootamatu vea ilmumist andmete karantiini viimise.

MÄRKUS: Karantiinis andmete taastamiseks läheb vaja tehnilist abi. Andmete taastamiseks võtke ühendust ettevõtte John Deere edasimüüjaga.

- Saagikoristuse ID andmefailid (N) konfigureeritakse töö seadistamise rakenduses ja sisaldavad salvestatud puuvillakoristuse andmeid.
- Sätete konfiguratsioonid (O) saab G5 ekraanide vahel edastada. Kasutatavad seaded olenevad masina ja tööseadise tüübist. Sätete konfiguratsioonid konfigureeritakse rakenduses Settings Manager.



PC28153—UN—05OCT20

P—Juurdepääsuahalduri sätet
Q—AutoPathi raja andmed
R—StarFire'i andmete hõivamine
S—Etherneti seadme failid

- Juurdepääsuahalduri (P) seaded konfigureeritakse rakenduses Kasutajad ja juurdepääs.

MÄRKUS: Konfigureerige rakendus Kasutajad ja juurdepääs, et vältida juhtide tehtavaid soovimatuid muudatusi.

- AutoPathi joonte andmefailid (Q) konfigureeritakse John Deere Operations Centeris ja neid kasutatakse AutoPathi juhtridade loomiseks.

MÄRKUS: AutoPathi faile ei saa ekraanist eksportida.

- StarFire'i andmehõive (R) sisaldab StarFire'i vastuvõtja logitud andmeid, mida John Deere kasutab rikkeotsingu probleemide lahendamiseks. StarFire'i andmehõive aktiveerimiseks valige vastuvõtja VT-lehel suvand Andmehõive.

MÄRKUS: StarFire'i andmehõive on saadaval ainult StarFire 6000 integreeritud vastuvõtjatel.

- Etherneti seadme failid (S) kogutakse ettevõtte John Deere seadmetest, mis toetavad failiedastusprotokolli ja millel on ekraaniga loodud Etherneti-ühendus. John Deere kasutab neid rikkeotsingu probleemide lahendamiseks.

Ettevõtte John Deere tegevuskeskus



Operations Center

PC21844—UN—16NOV15

Kasutage teenust Operations Center tööandmete automaatseks saatmiseks ekraanide ja John Deere'i Operations Center vahel. Andmed edastatakse JDLinki modemiga mobiilsidesignaali kaudu või juhtmevaba Interneti-ühenduse kaudu.

MÄRKUS: Operations Center vajab aktiivset JDLinki modemit või Interneti-ühendusega traadita USB-adapterit.

Data Synci häälestamine

Andmed saadetakse teenusesse John Deere Operations Center ja võetakse sealt vastu, kui JDLinki modemil on mobiililevisignaali või Interneti-ühendus või juhtmevabal USB-adapteril on Interneti-ühendus.

Kui teenust John Deere Operations Center või ühendatud ekraani kasutatakse aktiivsete seadistusandmete tüübi loomiseks või kustutamiseks, sünkroonitakse muudatused teenusega John Deere Operations Center ja kõigi organisatsiooni ühendatud ekraanidega. Ekraanist kustutatud üksused arhiveeritakse teenuses John Deere Operations Center ja teenusesse John Deere Operations Center arhiveeritud üksused kustutatakse ekraanist.

MÄRKUS: Kui Data Synci seadistamine on lubatud, ei saa järgmisi andmeüksusi ekraanilt kustutada.

- CFF-i teave
 - Klient
 - Farm
 - Põld
- Navigatsioonirajad
 - AB-jooned
 - A + B
 - A + suund
 - Automaatne B
 - Laius/pikkus
 - Laiuse/pikkuse suund
- AB-kõverad
- Ringid
 - Ajam
 - Laius/pikkus
- Piirid
 - Piirid
 - Põlluotsad
- Lipud
 - Punkt
 - Toru
 - Pindala
 - Sisenemiskoht
- Tooted

- Põllukultuur
- Sort
- Kemikaal
- Väetis
- Paagisegu/kuivsegu
- Juhid

Üksuse kustutamiseks ekraanilt keelake Operations Centeris suvand Data Synci seadistamine.

Kui interneti-ühendus pole saadaval, talletatakse kohalikud muudatused ekraanis ja sünkroonitakse interneti-ühenduse loomisel.

Data Sync – tööandmed

MÄRKUS: Valige Operations Centeri lehel märkeruut Teenusega Operations Center sünkroonimise aktiveerimine, et saata andmeid iga 30 sekundi järel teenusesse John Deere Operations Center.

Andmed saadetakse John Deere Operations Centerisse, kui JDLinki modemil on mobiililevisignaali või Interneti-ühendus või juhtmevabal USB-adapteril on Interneti-ühendus. Ühenduse puudumisel talletatakse tööandmed ekraanis. Ühenduse taastumisel andmed saadetakse.

Tööandmed laaditakse üles teenuses John Deere Operations Center põllu analüsaatorisse ja kausta Failid.

Tööandmete päästikud

Kuigi ekraan edastab tööandmeid teenusesse John Deere Operations Center iga 30 sekundi järel, ei saa faile teenuses Operations Center vaadata enne ühe alltoodud päästiku rakendumist.

- Alustate uut tööd või muudate klienti, farmi või põldu.
- Andmeside või Interneti-ühendus ekraani ja John Deere'i toimingukeskuse vahel kaob enam kui 30 minutiks.
- Keerate süüte välja ja seejärel 30 minuti jooksul sisse.
- Keerate süüte välja enam kui 30 minutiks.

Andmete import



Andmete import

PC20405—UN—30APR15

Valige importimisviis.

- Impordi USB-mälust – valige USB-mälu kaust, mis sisaldab andmeid, mida soovite importida.
- Impordi vastuvõetud failid – importige seadistus- ja eelmäärangufailid John Deere'i toimingukeskusest.

John Deere Operations Centerist failide importimiseks on vajalik JDLinki modem.

Pärast seadistus- ja kaardipõhiste kulunormide failide importimist ekraani valige faili rakendamiseks suvand Töö seadistamine. G5 ekraanis seadistusfailide koostamise ja saatmise juhiseid vt John Deere Operations Centeri spikrifailidest.

Ühilduvus

Andmeid saab edastada teisest G5 ekraanist, 4. põlvkonna ekraanist, ühilduvast arvutitarkvarast või John Deere Operations Centerist praeguse süsteemi vormingus. 25.3 ja uuem tarkvara ei saa importida ega eksportida faile vanemas pärandüsteemide vormingus.

- Praeguse süsteemi ekraanid (G5, G5e, G5Plus, 4600 V2, 4200 V2, 4640, 4240)
- Pärandüsteemi ekraanid (4600 V1, 4200 V1, 4100, 2630)

John Deere Operations Center ei toeta töökende kuvamist, saatmist ega vastuvõtmist. Kui seadistusfail sisaldab vaid töölehti, ilmub see John Deere Operations Centeris vigasena. Kui seadistusfail sisaldab juhtradasid või piire ja tööaknaid, laaditakse seadistusfail õigesti, kuigi töölehti pole võimalik vaadata.

Süsteemi GreenStar 3 2630 ekraani seadistusfaile ei saa pärast tarkvarauuendust 25.3 otse importida 4. põlvkonna või G5 ekraani. Nendest seadmetest failide importimiseks tuleb need esmalt Operations Centerisse üles laadida ja luua seadistusfail 4. põlvkonna / G5 vormingus.

MÄRKUS: 25.3 või uuema tarkvarauuendusega ei saa G5 ekraanid enam APEX-vormingus andmeid eksportida. Kogu APEXi tugi on lõppenud. Selle tulemusel ei saa APEXit kasutavad kliendid enam andmeid APEXist Operations Centerisse saata.

Sisepiiri importimisel peavad imporditavad põllud sisaldama välispiiri. Ekraanis ei saa sisepiiri luua või importida enne välispiiri loomist või importimist.

MÄRKUS: Teiselt ekraanilt tööseadise tervikprofiilide edukaks importimiseks veenduge, et lähtekraan töötab tarkvaraga 25.3 või uuemaga.

Andmete konfliktid

Vajaduse korral muudetakse imporditud kliendi, farmi või põllu nime. Näiteks antakse "Põld1" uueks nimeks "Põld1(1)", kui sama nimega põld on juba olemas.

Kui John Deere'i tegevuskeskusesse imporditakse üle 20 tähemärgi pikkuse nimega põllu tööandmed, siis kuvatakse nimed õigesti. Andmete tagasi importimisel ekraani lühendatakse põllu nime. Andmed tuvastatakse ekraanist algselt eksporditud põlluandmetena.

Kui navigatsioonijooned on sama põllu omad ja loodud raja jälgimise samasuguse meetodiga, siis lahendab ekraan järgmised konfliktid.

Erinev nimi, samad jooned

- Kui jooned on samad, siis asendatakse ekraani juhtjoone nimi USB-seadmel oleva nimega.

Sama nimi, erinevad jooned

- Kui kahel erineval joonel on sama nimi, siis nimetatakse USB-seadmel olev joon importimisel ringi. Näiteks raja Rada1 uus nimi saab olema Rada1 (1).

MÄRKUS: Faili importimise nurjumise põhjuseid võib olla mitu. Lahendage ekraani esitatud vea põhjus iga faili puhul, mida ei impordita. Lisateavet nurjunud importimiste kohta leiate elektroonilisest spikrist.

Eelmäärangud

Eelmäärangute importimiseks peavad shapefile'id asuma USB-draivi juurkataloogi kaustas Rx.

Andmete eksport



Andmete eksport

PC20406—UN—30APR15

MÄRKUS: Andmete eksportimisel USB-draivi abil kasutage iga ekraani jaoks erinevat seadet. Eksporditud tööandmeid ei paigutata eraldi profiilikaustadesse. Seadistusandmed paigutatakse kausta JD4600 ja tööandmed paigutatakse kausta JD-Data USB-draivi juurkataloogis.

Valige soovitud andmetüüpide eksportimise viis.

- Kõikide tööandmete, navigeerimisjoonte ja töölehtede kiireks edastamiseks koos vaikesätetega valige Ekspordi kõik andmed.
- Kuvatõmmiste ja vealogide edastamiseks valige Diagnostikaandmed.

Andmete eksportimine pärandüsteemi ekraanidega kasutamiseks (4600V1, 4200V1, 4100, GreenStar 3 2630)

4. põlvkonna ekraanidest eksporditud seadistusandmed pole pärandüsteemi ekraaniga kasutamiseks automaatselt struktureeritud. Enne 4. põlvkonna ekraani andmete eksportimist toimige järgmiselt.

1. Eksportige andmed USB-seadmesse või juhtmevabalt John Deere Operations Centerisse.

2. Looge seadistusfaili looja abil John Deere Operations Centeris pärandsüsteemide failitüübiga seadistusfail ja eksportige see USB-seadmele.
3. Importige vastloodud pärandsüsteemide seadistusfail USB-seadmest soovitud pärandsüsteemide ekraani(desse).

Andmete kustutamine



Andmete kustutamine

PC20407—UN—30APR15

Andmete kustutamisel eemaldatakse ekraanist valitud andmetüübid.

- Tööandmete ja tööakende eemaldamiseks valige Kohandatud kustutamine.
- Kuvatõmmiste ja vealogide eemaldamiseks valige Kustuta diagnostikaandmed.

ZIDXK1X,1749535410021-21-17FEB26

Kuvatõmmiste tegemine



PC28811—UN—20SEP22

A—Kuvatõmmise ala

Valige ekraani vasakus ülanurgas olev ala. Vajutage ning hoidke, kuni ekraan vilgub ja ekraani teeb kaamera katiku häält.

Sisestage USB-seade ning valige Eksporti andmed, et ekraanitõmmised seadmele edastada.

ct47125,1708277939611-21-18FEB24

USB-seade

MÄRKUS: Ekraani G5 USB-pordid ei ole mõeldud kasutamiseks teiste seadmete laadimisjaamana.

Ettevõtte John Deere ekraanide nõuded

- USB-seadme vorming – peab olema FAT32 või NTFS.

MÄRKUS: NTFS-vormingut ei saa süsteemi taastamiseks kasutada.

- Mälumaht – soovitatav on 32–64 GB. Maksimaalne toetatud maht on 512 GB.
- Ühenduvus – USB 2.0 või USB 3.0.
- Maksimaalsed mõõtmed – paksus 9,2 mm (3/8 tolli) ja laius 21,7 mm (7/8 tolli).

Parim kasutusviis

- Pärast USB-mälu sisestamist oodake 10 sekundit. Suurte USB-seadmete äratundmiseks võib aega minna.
- Kasutage 16 GB-st suuremaid USB-mäluseadmeid, mis võimaldaksid salvestada mitu varukoopiat.
- Kustutage USB-seadmest kõik failid, mis pole seotud ettevõtte John Deere ekraanidega.

Kontrollige ekraani riistvara vahekaarti diagnostikakeskuse rakenduses, et selgitada välja, kas ekraan tuvastab USB-seadme.

ch177nn,1728630654672-21-11OCT24

Kasutamine – tarkvarahaldur

Tarkvarahaldur



Tarkvarahaldur

PC28693—UN—25AUG22

Tarkvarahalduri abil saab uuendada tarkvara, aktiveerida funktsioone ning otsida tarkvaraversiooni üksikasju.

Liikumine Tarkvarahaldurisse

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Süsteem.
3. Valige rakendus Tarkvarahaldur.

Tarkvarapaketid

Ekraani G5 tarkvara ja abifailid on korrastatud pakettidesse. Iga pakett on kaardil Installimised ja uuendused ning kaardil Versiooni teave loetletud eraldi.

G5 operatsioonisüsteem



G5 operatsioonisüsteem

PC28694—UN—25AUG22

- Sisaldab ekraani operatsioonisüsteemi ja peamisi rakendusi.

G5 operatsioonisüsteemi spikker



G5 operatsioonisüsteemi spikker

PC28695—UN—25AUG22

- Sisaldab ekraani rakenduste abifaile.

AMS-i rakendused



AMS-i rakendused

PC28808—UN—20SEP22

- Sisaldab ekraani tarkvara.

MÄRKUS: Elektrooniline abi on olemas kõikides keeltes, mida ekraan toetab.

Litsentsid

Litsents aktiveerib ekraani täiustatud funktsioonid. Litsentsi alla kuuluvad funktsioonid ja tooted olenevad ostetud litsentsi tüübist.

Litsentsi saab edastada universaalmonitoride või CommandCenteri ekraanide vahel, mis on sama tüüpi masinatel.

MÄRKUS: Teie piirkonnas võivad olla saadaval teised litsentsid. Lisateavet küsige ettevõtte John Deere edasimüüjalt.



Nupp Üksikasjad

PC28697—UN—25AUG22

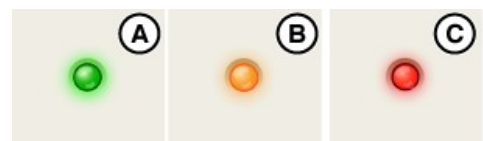
StellarSupport.com vajab litsentsi loomiseks ekraani seerianumbrit. CommandCenteri litsents nõuab ka masina PIN-koodi. Ekraani seerianumbri ja masina PIN-koodi kasutage valige nupp Üksikasjad.

Litsentsi olek

Litsentsiteabe vaatamiseks avage tarkvarahaldur.

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Süsteem.
3. Valige tarkvarahaldur.
4. Valige vahekaart Litsentsid.
5. Valige loendist litsents.
6. Valitud litsentsi üksikasjade vaatamiseks valige suvand Üksikasjad. Saadaolevad üksikasjad määratakse litsentsi tüübi järgi.

Litsentsil võivad olla järgmised olekud.



Litsentsi olek

PC649528—UN—09OCT24

Aktiivne (A): litsents on aktiivne.

Väljaanne (B): ♦ viitab sellele, et probleem oli seerianumbris, litsentsi edastamisel jne.

Alguskuupäev ootel (B): litsentsi aktiveerimiskuupäev ei ole veel saabunud.

Aegunud (C): litsents on aegunud.

ct47125,1705261192994-21-09OCT24

Ekraani ja juhtploki tarkvara uuendamine

Ekraani G5 jaoks väljastatakse perioodiliselt tarkvarauuendusi, mis pakuvad täiustusi ja jõudlusparandusi. Neid uuendusi hallatakse töölaual tarkvarahalduriga.

GreenStar'i süsteemikomponentide, nagu StarFire'i vastuvõtjate, AutoTrac Universal ja GreenStari kontrolleri tarkvarauuendused saab samuti tarkvarahalduri abil alla laadida. Uuendusfailid kopeeritakse koos ekraaniuuendustega USB-seadmele. Kui komponendid on masinaga ühendatud, uuendatakse need ekraani kaudu, kui USB-seade on ühendatud.

Ekraani tarkvaraversiooni kindlaksmääramine

Kõikide installeeritud tarkvarapakettide versiooninumbreid on kirjas rakenduse Tarkvarahaldur kaardil Versiooni informatsioon.

Tarkvarauuenduste allalaadimine



USB-seade

PC15348—UN—11JUL13

Soovitav on FAT32- või NTFS-vormingus USB-seade, mille maht on vähemalt 16 GB. Lisateavet USB-mäluseadme nõuete kohta vaadake peatüki Failihaldur jaotisest USB-mäluseade.

Tarkvarauuendused on allalaaditavad saidilt:

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

Kui USB-seadmel on kõige uuem tarkvara, siis pange see uuenduse installimiseks masinasse.

Tarkvara uuenduste installimine

USB-seade

1. Sisestage USB-seade ülemisse USB-porti, mis asub lisaseadmete pordi kõrval.



A

PC23932—UN—21MAR17

A—Nupp Installi tarkvara

2. Kui kuvatakse "USB seadme valikud", valige nupp Tarkvara installeerimine (A). Seejärel kuvatakse tarkvarahalduri vahekaart Installimised ja uuendused.

3. Valige "Vaata ekraani uuendusi" või "Vaata muude seadmete uuendusi" ja valige nupp Edasi.
4. Näidatud on üksnes need tarkvarapaketid, mis on juba installitud pakettidest uuemad. Vaikimisi on valitud kõik ekraani tarkvarapaketid.
5. Valige nupp Installi. Kui uuendamine ei alga, siis järgige probleemi lahendamiseks ekraaniteateid.

⚠ ETTEVAATUST: Vältige vigastusohtu.
Veenduge, et masin oleks parkimisasendis ning paigaldamise ajal oleks elektritoide tagatud. Tarkvara installimise ajal pöörake tähelepanu järgmistele punktidele.

Kõik rakendused lülitatakse välja.

Süsteemi teateid ei kuvata.

Ärge USB-seadet eemaldage.



A



B

PC28696—UN—25AUG22

A—Edenemisnäidik
B—Roheline linnuke

6. Edenemisriba (A) näitab, kui suur protsent igast paketist on paigaldatud. Kui paketi installimine on edukalt lõpule jõudnud, ilmub ekraanile roheline märg (B).
7. Ekraan taaskäivitub uuendamise lõpuleviimiseks.
8. Eemaldage USB-mäluseade ja ühendage see uuesti arvutiga. Käivitage tarkvarahalduri utiliit tagastusfailide üleslaadimiseks.

MÄRKUS: Tagastusfailid sisaldavad tarkvaraversiooni andmeid. Need aitavad edasimüüjat ekraani ja masina tugiteenuse pakkumisel.

Uuendamised võrgus

1. Vahekaardil Installeerimine ja Uuendused valige Uuenduste kontrollimine võrgus. Ekraan otsib saadavalolevaid uuendusi.
2. Valige "Vaata ekraani uuendusi" või "Vaata muude seadmete uuendusi" ja valige nupp Edasi.
3. Näidatud on üksnes need tarkvarapaketid, mis on juba installitud pakettidest uuemad. Vaikimisi valitakse kõik paketid.
4. Valige nupp Allalaadimine. Kui uuendamine ei alga, siis järgige probleemi lahendamiseks ekraaniteateid.
5. Edenemisriba (A) näitab, kui suur protsent igast paketist on juba alla laaditud. Kui paketi

allalaadimine on edukalt lõpule jõudnud, ilmub ekraanile roheline märg (B).

6. Allalaetud tarkvarapaketi installimise alustamiseks vajutage nuppu Installi.

⚠ ETTEVAATUST: Vältige vigastusohtu. Veenduge, et masin oleks parkimisasendis ning paigaldamise ajal oleks elektritoide tagatud. Tarkvara installimise ajal pöörake tähelepanu järgmistele punktidele.

Kõik rakendused lülitatakse välja.

Süsteemi teateid ei kuvata.

7. Ekraan taaskäivitub uuendamise lõpuleviimiseks.

Kauguuendused rakenduse Equipment Mobile abil

1. Logige rakendusse Equipment Mobile sisse ja kontrollige, kas on ootel tarkvarauuendusi.
2. Valige tarkvarauuendus ja seejärel käsk Taotle kauguuendust.
3. Lülitage masina toide SISSE.
4. Tarkvara laaditakse ekraanis automaatselt alla. Kui ekraanile ilmub installitaotlus, valige käsk Installi.
5. Ekraan taaskäivitub.
6. Pärast installimist kuvatakse ekraanil teade Programmeerimine lõpetatud.

Programmeerimine traadita voogesituse kaudu

MÄRKUS: Programmeerimiseks traadita voogesituse kaudu peab arvuti olema masina läheduses.

Programmeerimine traadita voogesituse kaudu on saadaval hoolduskeskuse ja John Deere Operations Centeri kaudu.

1. Lülitage masina süüde SISSE ja hoidke see tarkvara uuendamise käigus SEES.
2. Valige masina ekraanil suvand Menüü.
3. Valige vahekaart Süsteem.
4. Valige Traadita võrgu seaded.
5. Lülitage funktsioon Mobiilist masinasse SISSE.
6. Logige arvutis sisse hoolduskeskusesse või John Deere Operations Centerisse ja kontrollige, kas on ootel tarkvarauuendusi.
7. Laadige tarkvarauuendus arvutis alla.
8. Kui uuendused on alla laaditud, ühendage arvuti masina JDLinki modemi traadita võrku.
9. Valige tarkvarauuenduse lehel suvand Alusta installimist.
10. Kui kuvatakse viip Looge ühendus masina MTG Wi-

Fi-ga, lugege ekraanil kuvatavaid juhiseid ja valige suvand Ühenda.

11. Valige hoolduskeskuse tarkvarauuenduste lehel suvand Vali fail(id) ja valige allalaaditud uuenduse pakett. Vajutage nuppu Ava.
12. Allalaaditud tarkvara edastamiseks ekraanile valige suvand Alusta üleslaadimist.
13. Kui tarkvara edastamine on lõpetatud, valige suvand Alusta programmeerimist.
14. Masina ekraanil avaneb installimiste ja uuenduste aken, kus on kuvatud installimise olek.
15. Kui programmeerimine õnnestub, valige hoolduskeskuse tarkvarauuenduste lehel suvand Tagastusfaili allalaadimine.
16. Tarkvara uuendamistoimingu lõpetamiseks valige suvand Tagastusfaili üleslaadimine.

Kaugprogrammeerimine traadita voogesituse kaudu

1. Lülitage masina süüde SISSE ja hoidke see tarkvara uuendamise käigus SEES.

MÄRKUS: Enne kaugprogrammeerimisega jätkamist veenduge, et oleks loodud kindel JDLinki ühendus.

MÄRKUS: Equipment Mobile toetab samuti kaugprogrammeerimist.

2. Logige arvutis sisse hoolduskeskusesse või John Deere Operations Centerisse ja sisestage masina otsinguribale masina PIN-kood.
3. Valige masina otsingu ripploendist soovitud masin.
4. Kontrollige tarkvara programmeerimise jaotisest, kas on uusi tarkvarauuendusi.
5. Valige Installi ning tarkvara laaditakse alla ja installitakse ekraanile.
6. Valige masina ekraanil ISOBUS VT tarkvara kaugvärskenduste viibal suvand Tarkvara installimine.
7. Ekraanil peaks käivituma tarkvara allalaadimine.
8. Kui tarkvara allalaadimine on lõpetatud, valige suvand Installimine.
9. Järgige ekraanil kuvatavaid juhiseid ja valige installimise jätkamiseks suvand Jätka.
10. Ekraanil peaks käivituma tarkvara installimine. Kui installimine on lõpetatud, veenduge, et ekraan töötaks uusima tarkvaraversiooniga.

Rikkeotsing

Kui uuendamine nurjub, jääb ekraan praegusele versioonile.

Kui tarkvara uuendamine ebaõnnestub, kirjutage

veateade üles. Eemaldage USB-seadmelt failid ning laadige tarkvara uuendus uuesti USB-seadmele. Korraldage tarkvara installeerimist.

Kui tarkvara uuendamine jätkuvalt ebaõnnestub, siis pöörduge ettevõtte John Deere esindaja poole.

USB-mäluseadme ruumi optimeerimine ekraani tarkvara uuendamiseks

USB-mäluseadme ruumi optimeerimiseks tehke järgmist.

1. Ühendage USB-seade arvutiga.
2. Valige Minu arvuti.
3. Valige kohalik ketas C.
4. Valige SDS.

MÄRKUS: JDSynci kausta jaoks valige kaust App Data \Roaming.

5. Valige DisplayDependencies.
6. Kustutage kogu kausta RpmCache sisu.
7. Vormindage USB-välkmäludraiv vormingus FAT32.
8. Laadige tarkvarahalduri kaudu alla ekraani uuendusfailid ja edastage need USB-seadmesse.

ch177nn,1737540664268-21-09FEB26



Sidusaktiveerimised

PC28699—UN—25AUG22

Veebis aktiveerimisel kasutatakse praeguste tellimuste kuvamiseks või kontrollimiseks traadita ühendust. Ekraan kontrollib sisselülitamisel tellimuste saadavust automaatselt. Tellimuse ostmiseks minge saidile StellarSupport.com.

ct47125,1708278219954-21-18FEB24

Ekraani juurde mittekuuluva riistvara ja tarkvara aktiveerimised

Ekraaniga mitteseotud toetatud riistvara ja tarkvara aktiveerimiseks valige aktiveerimiskoodi sisestamiseks üksikasjade nupp. Ühte koodi võib olla hõlmatud palju funktsioone, kuid sellega saab teha ainult üht tüüpi toimingut (aktiveerimine või desaktiveerimine). Näiteks – üks kood võib aktiveerida kolm funktsiooni, samal ajal kui kahe funktsiooni desaktiveerimiseks on vaja eraldi koodi.

Aktiveerimis- või desaktiveerimiskoodi sisestamine



PC28698—UN—25AUG22

Nupp Sisesta kood

1. Valige nupp Sisesta kood.
2. Sisestage klaviatuuri abil aktiveerimis- või inaktiveerimiskood. Vali nupp OK.
3. Kirjutage kinnituskood üles ja sisestage see aadressil StellarSupport.com.

Sidusaktiveerimised

Kasutamine – ISOBUS VT

ISOBUS VT



ISOBUS VT

PC28796—UN—29AUG22

kasutada üksnes siis, kui juhtplokki on ühendatud.
Kasutatavate moodulite tüüp oleneb juhtploki tootjast.
Ekraan suudab kuvada ISOBUS VT versiooni 4.

ct47125,1708279097632-21-18FEB24

See John Deere'i ekraan toetab põllumajandustööstuse elektroonikaühingu (AEF) ISOBUS-i ühilduvusega juhtseadmeid vastavalt standardile ISO 11783. Neid juhtplokke saab kuvada ja kasutada ISOBUS VT (virtuaalterminali) kaudu. Kui ühendatud on lisaekraan, saab vaadata ja kasutada teist VT-d.

ISOBUS juhtüksuse ühendamisel laaditakse kasutajaliidese graafikafailid ISOBUS VT-sse. Seejärel pakub ISOBUS VT operaatorile võimaluse navigeerida ja kasutada kõiki olemasolevaid ISOBUS juhtüksuse funktsioone.

Liikumine rakendusele ISOBUS VT

1. Valige suvand Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige rakendus ISOBUS VT.

Ühendatud ISOBUSi tööseadised ja juhtplokid

G5 ekraan suhtleb erinevate ISOBUS-i juhtplokkidega samalaadsesti. Menüünupu valimise järel kuvatakse kõikide ühendatud ISOBUSi juhtplokkide nimekiri.

Valige soovitud ISOBUS juhtüksus ning kasutajaliidese vaatamiseks vajutage nuppu OK.

Rikkeotsing

Kui ISOBUS juhtüksuse liidest ei kuvata õigesti, toimige järgmiselt.

- Vaadake ISOBUS-i juhtplokki olekukeskuses ja järgige näidatud oleku rikkeotsingu etappe.
Lisateabe saamiseks vaadake ISOBUS juhtüksuseid diagnostikakeskuse rakenduses.

Kui sellele vaatamata ei kuvata liidest õigesti, tehke järgmist.

1. Valige seadistused ISOBUS VT rakenduse kohalt.
2. Valige salvestatud ISOBUS juhtüksuse kasutajaliidese failide eemaldamiseks täpsematest sätetest Puhasta ISOBUS VT.

Kasutajaliides laaditakse uuesti juhtploki järgmisel ühendamisel.

Tööakna moodul

ISOBUS VT mooduleid saab lisada tööaknasse rakenduse Paigutusehaldur kaudu.

Moodulid laetakse tööseadise juhtplokist ja neid saab

Kasutamine – StarFire'i vastuvõtja

StarFire'i GPS-vastuvõtja



PC28798—UN—29AUG22

StarFire'i GPS-vastuvõtja saab globaalse asukohamääramise signaali ja diferentsiaal-parandussignaali ühe vastuvõtjaga.

MÄRKUS: StarFire 7000/7500 integreeritud vastuvõtja TCM kalibreeritakse tehases. Kui vajalik on põllul kalibreerimine, vaadake StarFire 7000/7500 vastuvõtja kasutusjuhendi rikkeotsingut.

Maastiku kompensatsiooni moodul (TCM) on vastuvõtjaga integreeritud ja korrigeerib masina dünaamikat, nt rullumist ja kaldumist külgakallakul, ebatasasel maastikul või muutuvate pinnaseolude korral. Nõuetekohaseks töötamiseks on vaja TCM täpselt kalibreerida.

Vaadake seadistamise ja kalibreerimise suuniseid StarFire'i vastuvõtja kasutusjuhendist.

Täpsem TCM-i kalibreerimine

TCM tuleb kalibreerida, kui vastuvõtja paigaldatakse masinale esmakordselt või see viiakse teisele masinale. Täpsem TCM-i kalibreerimine loob ajutise AutoTraci juhtraja masinaga sõitmiseks, kuni vastuvõtja TCM-i kalibreeritakse. Täpsem TCM-i kalibreerimine saab kalibreerida korraga mitme vastuvõtja TCM-i, on täpsem kui vana kalibreerimistoiming ja ei vaja masina paiknemist tasasel pinnasel.

Täpsema TCM-i kalibreerimise juhised leiате elektroonilisest spikrist.

Nõuded

- Vastuvõtja mudel on StarFire 6000 või hilisem.
- Vastuvõtja tarkvara versioon on 4.40N (tarkvarapakett 20-2) või hilisem.
- Ekraan on G5 CommandCenter või G5 universaalmonitor.
- Ekraanil on kehtiv AutoTraci litsents.

StarFire'i GPS-vastuvõtja avamine

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige StarFire'i rakendus.

ch177nn,1728632148789-21-11OCT24

StarFire'i tarkvara kauguuendused

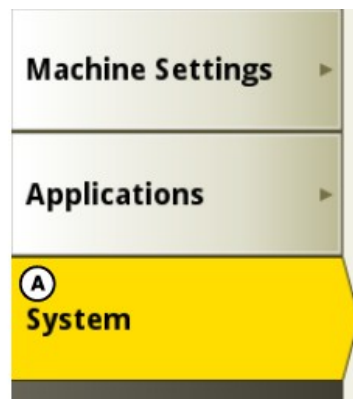
1. Valige suvand Menüü.



PC28688—UN—25AUG22

Menüü

2. Valige vahekaart Süsteem (A).



PC28821—UN—21SEP22

Vahekaart Süsteem

A—Vahekaart Süsteem

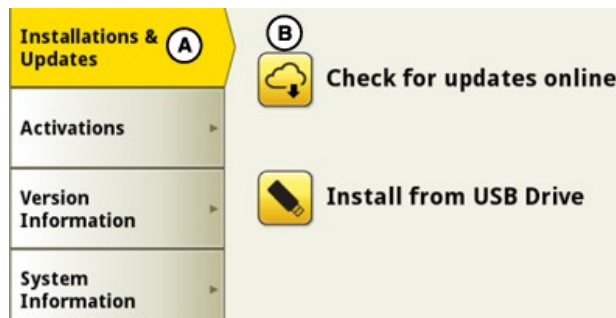
3. Valige tarkvarahaldur.



PC28693—UN—25AUG22

Tarkvarahaldur

4. Valige vahekaardil Installimised ja uuendused (A) suvand Uuenduste kontrollimine võrgus (B).



PC28822—UN—21SEP22

Uuenduste võrgus kontrollimise nupp

A—Installimise ja uuenduste vahekaart
B—Uuenduste võrgust kontrollimise nupp

5. Valige suvand Vaata muude seadmete uuendusi (A) ja seejärel vajutage nuppu Edasi (B).



PC28823—UN—08MAY23

Nupp Vaata muude seadmete uuendusi

A—Nupp Vaata muude seadmete uuendusi

B—Nupp Edasi

6. Valige allalaaditav tarkvara ja vajutage nuppu Installi.



PC28824—UN—08MAY23

Installimise klahv

ct47125,1708279129268-21-18FEB24

Kasutamine – AutoTraci roolimisabi

AutoTrac



Roolimisabi

PC28717—UN—25AUG22

AutoTrac on suunatav juhtimissüsteem, mis võimaldab juhil käed roolirattalt ära võtta, kuna masin sõidab põllul ise edasi mööda loodud juhtjoont. Juhtjoont. Põllutstel peab juht masina endiselt ümber pöörama. Jätkamispupu vajutamisel võtab AutoTrac juhtimise üle ning juhhib masinat piki lähimat töökäiku.

Üldteave

TÄHTIS: AutoTrac tugineb globaalsel positsioneerimissüsteemil (GPS), mida haldab USA valitsus, kes vastutab ainsana selle täpsuse ja korrasoleku eest. Süsteemi võidakse muuta, mis võib mõjutada kõigi GPS-seadmete täpsust ja tööd.

Juht peab endiselt masina eest vastutama ja iga raja lõpus pöörama. Raja lõpul see süsteem ei pööra.

AutoTraci põhissüsteem on ette nähtud kasutamiseks mehaaniliste märgiste tegemise abivahendina. Juht peab hindama süsteemi üldist täpsust, et selgitada välja kindlad põllutööd, mille puhul võib kasutada suunatud juhtimissüsteemi. See hindamine on vajalik, sest erinevate põllutööde jaoks vajalik täpsus võib toimingust olenevalt erineda. AutoTrac kasutab koos GPSiga StarFire diferentsiaalparanduste võrku. Aja jooksul võivad toimuda väikesed asukohanihked.

MÄRKUS: Hooajasisene korratavus ja sama paranduste signaali kasutamine on kriitilise tähtsusega, kui kasutate AutoTraci hooaja jooksul mitmel töö. See hõlmab roolimisabi joonte loomist külvamise ajal ja seejärel tuginemist neile samadele joontele järgnevate tööde puhul, nagu küljelt väetamine, tärkamisjärgne pritsimine ja saagikoristus. Sama paranduse signaali säilitamine tagab joondamistäpsuse kõigi toimingute puhul, minimeerides ülekatteid ja vahelejätmissi, maksimeerides samal ajal tõhusust.

AutoTraci roolimisabi ülevaade



PC665155—UN—19MAY25

AutoTraci roolimisabi esileht

- A—AutoTrac
- B—Roolimine
- C—Järgmine rada
- D—Valgusriba
- E—Kaardi juhtseadmed
- F—Roolimisabi
- G—Rajanihe

- AutoTrac (A)**—Sisaldab AutoTraci sisse-/väljalülitusnuppu ja kuvab praeguse AutoTraci etapi. AutoTraci etapi valimine avab AutoTraci diagnostikalehe.
- Steering (B)**—Näitab juhtimistundlikkust ülemise numbrina ja otsingu tundlikkust alumise numbrina. Roolimissüsteemi valimine avab roolimissüsteemi optimeerimise lehe.
- Next Track (C)**—Tuvastab järgmise juhtraja, mida AutoTrac on seadistatud otsima ja mis sisaldab vahetuse valikut. Valige suvand Vaheta, et juhtrajade loendis vahetada järgmine rada järgmise saadaoleva raja vastu. Raja valimisel avaneb juhtrajade loendi leht.
- Lightbar (D)**—Tähistab, kui kaugel masin juhtrajast vasakul või paremal asub.
- Map Controls (E)**—Sisaldab vaatelülituse, panoraami, suuna, välja suumimise ja sisse suumimise funktsioone.
- Guidance (F)**—Kuvab praeguse juhtraja ja tehnoradade vahe. Raja määramise valimisel avaneb juhtrajade loendi leht. Tehnoradade vahe valimisel avaneb leht Tehnoradade vahe.
- Shift Track (G)**—Nihutab määratud raja masinast vasakule, keskele või paremale. Nihke sammu valimine avab nihke sammu lehe.

ZID XK1X,1750076420718-21-06OCT25

Roolimisabi süsteemide ohutu kasutamine

Ärge kasutage navigeerimissüsteeme sõiduteedel. Enne sõiduteele sõitmist tuleb navigeerimissüsteemid alati välja lülitada (keelata). Ärge üritage lülitada navigeerimissüsteemi sisse (rakendada) sõiduteel transportimise ajal.

Roolimisabi süsteem on mõeldud juhi abistamiseks, et seotud toiminguid tõhusamalt teha. Juht vastutab alati masina trajektoori ja ohutu kasutamise eest. Roolimisabi süsteemid ei tuvasta automaatselt takistusi, masinaid või teisi sõidukeid ega väldi nendega kokkupõrget.

Roolimisabi süsteemid on rakendused, mis automatiseerivad masina roolimist. Selle alla kuuluvad muu hulgas AutoTrac, iTEC, AutoTraci pööramisautomaatika, AutoTrac tööseadise juhtimine (passiivne), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac RowSense ja Machine Sync.

Juhi ja kõrvalseisjate vigastuste vältimiseks pidage meeles järgmist.

- Kunagi ei tohi minna liikuvale masinale ega sellelt maha tulla.
- Veenduge, et masin, tööseadis ja roolimisabi süsteem oleksid õigesti seadistatud.
 - Kontrollige, kas iTEC-i, AutoTraci pööramisautomaatika või AutoTraci tööseadise juhtimise (passiivne) kasutamisel on piirid täpselt määratletud.
 - Kui kasutate Machine Synci, veenduge, et järelsõitja lõpp-punkt oleks kalibreeritud nii, et masinate vahele jääb piisav vahemaa.
- Olge valvas ning jälgige ümbrust.
- Kui on vaja vältida ohte põllul, kõrvalisi isikuid, seadmeid või muid takistusi, võtke juhtimine üle.
- Lõpetage masina kasutamine, kui halb nähtavus raskendab masina kasutamist või teel asuvate inimeste ja takistuste märkamist.
- Arvestage masina kiiruse valikul põllutingimusi, nähtavust ja masina konfiguratsiooni.

ch177nn,1660716404585-21-23MAY24

AutoTraci roolimisabi meetodid

AutoTrac suudab eri põllutüüpide ja toimingute jaoks kasutada mitut eri roolimisabi meetodit. Valige AutoTraci esilehel suvand Määra rada, et avada juhtradade loend, seejärel valige suvand Uus rada, et avada roolimisabi meetodi valimise leht.

Iga juhtraja tüübi loomise kohta leiate teavet elektroonilisest spikrist.

Saadaval on järgmised roolimisabi meetodid.

- Sirge raja meetodid
 - Meetod A + suund

- Meetod A + suund
- Meetod Automaatne B
- Meetod Laius/pikkus
- Meetod Laius/pikkus + suund
- Juurdepääs: A + B
- Juurdepääs: A + suund
- Juurdepääs: Laius/pikkus + suund
- Kurvilise raja meetodid
 - Kohanduv kurv
 - AB-kõver
- Ringjoonelise raja meetodid
 - Ringjoonel sõitmine
 - Ringi laius- ja pikkuskraadid
- Piiri raja meetod
 - Piiri raja järgimine

Sirge raja meetodid



Sirge rada

PC28721—UN—25AUG22

Sirge raja režiim aitab operaatoril sõita mööda sirgeid paralleelseid radu, kasutades ekraani ning helitoone operaatori hoiatamiseks, kui masin on rajast kõrvale kaldunud.

Sirge raja režiimis saab juht luua mitmete erinevate rada 0 seadete abil põllule algse sirge raja. Pärast raja 0 (referentsraja) määratlemist koostatakse põllu kõik töökäigud. Iga töökäik genereeritakse algselt läbitud töökäigu alusel, et takistada juhtimisvigade levimist tervele põllule. Genereeritud töökäike saab kasutada paralleeljärgimise või AutoTraci kasutamiseks.

Raja 0 määratlusviisid.

- A + B – raja 0 määramine toimub seda masinaga läbi sõites.
- A + Auto B – raja 0 määramine toimub seda masinaga läbi sõites.
- A + suund – raja 0 määramine toimub masina juhtimisega punkti A ja eelmääratud suunaväärtuse sisestamisega.
- Laius/pikkus – raja 0 määramine toimub eelmääratud laius- ja pikkusväärtuse sisestamisega punkti A ja B jaoks.
- Laius/pikkus + suund – raja 0 määramine toimub eelmääratud laius- ja pikkusväärtuse sisestamisega punkti A ja B jaoks ning eelmääratud suunaväärtuse sisestamisega.

- Masinaga juurdepääsu A + B – raja 0 määramine toimub seda masinaga läbi sõites.
- Masinaga juurdepääsu A + suund – raja 0 määramine toimub masina juhtimisega punkti A ja eelmääratud suunaväärtuse sisestamisega.
- Masinaga juurdepääsu laius/pikkus + suund – raja 0 määramine toimub eelmääratud laius- ja pikkusväärtuse sisestamisega punkti A ja B jaoks ning eelmääratud suunaväärtuse sisestamisega.

MÄRKUS: Raja 0 võib määrata töö käigus (nt istutamise ajal), kuid sellisel juhul pole navigeerimisraja loomise ajal mõned nupud saadaval.

Masina juurdepääs

Masinaga juurdepääs on sirge raja meetod, mida kasutatakse töökäikude vahele põlluteede sisestamiseks.

Suund

MÄRKUS: Raja suuna muudatused on saadaval üksnes sirgete radadega, mis on loodud meetoditega A + suund või laius/pikkus + suund.

Selle väärtuse igal muutmisel salvestatakse uus suunateave olemasolevale rajale. Kui andmed eksporditakse teenusesse John Deere Operations Center pärast suuna muutmist, siis asendatakse teenuses Operations Center olemasolev suund muudetud suunaga.

Juhtrea arvutamise meetod

Juhtraja arvutamise vaikemeetod on John Deere'i meetod. Navigeerimisjoone arvutamise muud meetodid on järgmised.

- Muu kui John Deere 1 – kasutab BeeLine'i arvutusmeetodit.
- Muu kui John Deere 2 – kasutab Trimble'i arvutusmeetodit.

MÄRKUS: Navigeerimisjooned saab teisele kasutajale edastada funktsiooni In-Fieldi andmete jagamine või seadistusfailide kaudu, kasutades USB-seadet või traadita andmeedastust.

Lisateavet sirgete radade loomise kohta vaadake abikeskuse elektroonilisest spikrist.

Duplikaatrada

Duplikaatrada on aktiivse navigeerimisraja koopia.

Uue duplikaatraja vaikenimi on originaalraja nimi ja (1). Rajanime muutmiseks valige rajanime sisestuskast. Uus rada võib olla masina keskel või nihutatud vasakule või paremale.

Kui originaalrada loodi A + suund või laius/pikkus +

suund meetodi järgi, siis saab uue raja suunda muuta sisestuskastiga Suund.

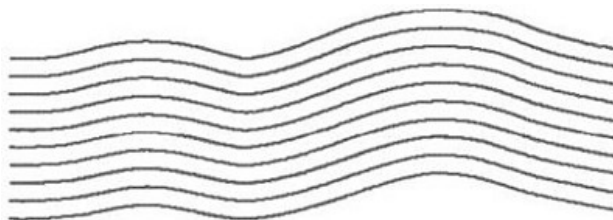
Kurviline raja meetodid

AB-kõverad



AB-kõverad

PC28723—UN—25AUG22



PC9028—UN—16APR06

AB-kõvera funktsioon lubab operaatoril sõita põllul kurvlist rada kahe punkti (algus- ja lõpp-punkt) vahel. Uued paralleelsed rajad luuakse esialgselt sõidetud raja alusel. Iga töökäik genereeritakse algselt läbitud töökäigu alusel, et takistada juhtimisvigade levimist tervele põllule. Töökäigud ei ole algse töökäigu identsed koopiad. Töökäigu kõverus muutub, et vähendada kahe töökäigu vahelist viga.

MÄRKUS: Lisateavet süsteemi kohandamisest optimaalse jõudluse saavutamiseks vaadake jaotisest Kaarja raja seaded.

Algne salvestatud AB-kõver peab sobimiseks olema vähemalt 3 m (10 ft) pikkune.

AB-kõvera (raja 0) salvestamisel luuakse kümme täiendavat rada (viis töökäiku raja 0 mõlemale küljele). Kui masin möödub viiendast rajale 0 järgnevast rajast, genereeritakse selles suunas kümme lisarada. Kui masin möödub viimasest ekraanil kuvatud töökäigust, jätkab süsteem täiendavate töökäikude genereerimist. Masin peab olema lähemal kui 400 m (0.25 mi) viimasele genereeritud joonele, et süsteem jätkaks kaarjate radade loomist. Kui masin paikneb nimetatud piirkaugusest väljaspool, võib ekraanil kuvatava tee genereerimiseks kuluda mitu minutit. Sel ajavahemikul on ekraanile kuvatud teade "Kõverate arvutamine".

MÄRKUS: AB-kõverate režiimis on võimalik töökäik vahele jätta.

Töökäigud ei ole algse töökäigu identsed koopiad. Töökäigu kõverus muutub, et säilitada kahe töökäigu vahelist viga. Iga järgmise töökäiguga muutub nende kuju kumeramaks või nõgusamaks.

MÄRKUS: AB-kõvera rajarežiimis võidakse kuvada järsu kurvi ja rajalõpu teateid.

AB-kõvera rajad luuakse 91 m (300 ft) pikkuse sirge pikendusega, mis lisatakse tegeliku salvestatud raja lõpu. Joonepikendused pikenevad enne ja pärast salvestatud joont masinani või raja jätkamiseni.

Raja nihutamisel kohandatakse praegust rada ning selle kummalegi poole tekitatakse viis rada. AB kurvi saab kasutada pärast esmaste radade loomist. Lisaradasid luuakse töö käigus. AB-kõverate liigutamiseks ja regenereerimiseks kasutage vasaku ja parema nihke nuppe.

Lisateavet AB-kõveratega radade loomise kohta vaadake ekraanisipikrist.

Duplikaatrada

Duplikaatrada on aktiivse navigeerimisraja koopia.

Uue duplikaatraja vaikenimi on originaalraja nimi ja (1). Rajanime muutmiseks valige rajanime sisestuskast. Uus rada võib olla masina keskel või nihutatud vasakule või paremale.

Juhtimine AB-kõverale

Lähim rada on esile tõstetud valge paksema joonega.

Rajanumber kuvatakse raja täpsuse indikaatori all ning seda uuendatakse automaatselt niipea, kui jõutakse järgmise rajani. Raja number näitab rajast 0 eemale suunduvate joonte arvu ja suunda. Raja suunda kuvatakse raja 0 suhtes (põhi, lõuna, ida või lääs). Rajanumber muutub, kui masin on poolel teel kahe raja vahel.

Rajavea suurust näitab raja täpsuse indikaator. Rajast kõrvalekalde arv näitab, kui kaugel on masin lähimast rajast. Viga suureneb, kuni masin jõuab kahe raja vahelisse keskpunkti. Pärast keskpunkti jõudmist hakkab viga suurus vähenema sedamööda, kuidas masin läheneb uuele rajale.

Kohanduvad kurvid



PC702238—UN—05FEB26
Kohanduvate kurvide otsing

MÄRKUS: Vt lisateavet süsteemi jõudluse optimeerimiseks. (Vaadake selle peatüki osa Kurvilise raja seadistused.)

Kohanduv kurviline rada võimaldab juhil salvestada käsitsi sõidetud kurvilise raja. Kui esimene kurviline töökäik on salvestatud ja masin on ümber pööratud, kuvatakse genereeritud rada ja juht võib kasutada paralleeljärgimist või rakendada funktsiooni AutoTrac.

Pärast esimese töökäigu läbimist luuakse iga järgmine töökäik eelmisena läbitud töökäigu alusel, et takistada juhtimisvigade levimist tervele põllule.

Kohanduva kurvi valimisel ilmub ekraani ülemisse parempoolsesse nurka ikoon. Selle ikooni valimisel saab kasutaja liikuda olemasolevate kurvide vahel.

MÄRKUS: Töökäigu vahelejätmise võimaldab juhil korrata viimast töökäiku või järgmise töökäigu vahele jätta. Töökäigu vahelejätmise ei ole võimalik kohanduvate kurvide režiimis.

Loodud töökäigud ei ole algse töökäigu identsed koopiad. Töökäigu kõverus muutub, et säilitada kahe töökäigu vahelist täpsust. Vajaduse korral saab juht kurvilist rada põllu suvalises kohas muuta. Selleks tuleb masin lihtsalt loodud rajalt kõrvale juhtida.

MÄRKUS: Kohanduva kurvi rajal olles võivad ilmuda terava kurvi ja rajalõpu teated.

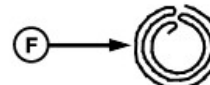
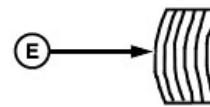
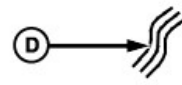
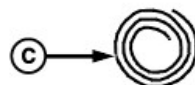
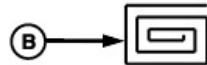
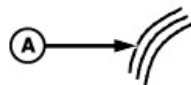
Juht saab loodud juhtradadel kas käsitsi juhtida, kasutades selleks paralleeljärgimist, või rakendada AutoTraci, kui algne töökäik on salvestatud ja kuvatakse genereeritud rada.

Kui kurvilise lõigu salvestamisseanss on peatatud, ei projitseerita rada masina ees. Juht saab eelmiste salvestusseansside radadel kasutada ainult rakendust AutoTrac. Seansi salvestamise lõpetamine salvestab kõik salvestatud kurvilised segmendid üheks rajaks.

MÄRKUS: Raja nihutamist ei soovitata kasutada kohandatud kõverate korral. Kohandatud kõvera režiimis ei kompenseeri raja nihutamine GPSi triivi.

Täiendavaid kurvilisi segmente saab olemas olevale kurvilisele rajale lisada navigatsioonirada redigeerides.

Lisateavet kohandatud kõverate radade loomise kohta vaadake abikeskuse elektroonilisest spikrist.



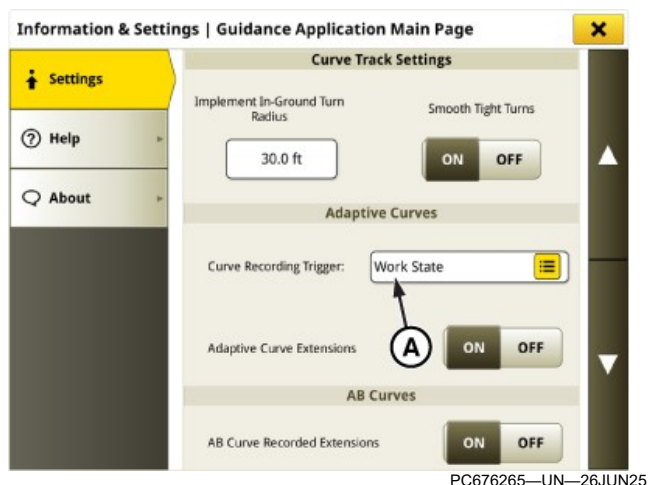
- A—Tavaline kurv
- B—Raamistatud
- C—Spiraal
- D—S-kurv
- E—Võidusõidurada
- F—Ring

PC9032—UN—17APR06

Kohanduvate kurvide režiim võimaldab operaatoril sõita ning lasta masinat juhtida mitmesuguste navigeerimisskeemide järgi.

- Tavaline kurv
- S-kurv
- Raamistatud
- Võidusõidurada
- Spiraal
- Ring

Joonepikendusi saab lisada olemasolevale kohanduva kurviga rajale. Need on ajutised pikendused (90 m), mis kuvatakse joone lähedal. Neid ei ole vaja salvestada.



Kohanduva kurvi pikendused

Kohanduvate kurvide juhend

TÄHTIS: Kui soovitakse salvestatud kohandatut kurvidega raja andmeid korduvalt kasutada, tuleb algsed raja andmed ja järgnevad sõidud üle põllu teha StarFire RTK täpsusega. RTK tugijaam peaks töötama absoluutsel baasrežiimil.

MÄRKUS: Kohanduvate kurvidega raja funktsiooni mõõtkava on püsiv. Kui samal põllul kasutatakse teise laiusega seadet, tuleb info uuesti salvestada.

Lähim rada on esile tõstetud valge paksema joonega. Rajavea suurust näitab raja täpsuse indikaator. Rajast kõrvalekalde arv näitab, kui kaugel on masin lähimast rajast. Viga suureneb, kuni masin jõuab kahe raja vahelisse keskpunkti. Pärast keskpunkti jõudmist hakkab viga suurus vähenema sedamööda, kuidas masin läheneb uuele rajale.

Kui kõverat ei salvestata, siis jooni ei näidata ja juht saab kasutada funktsiooni AutoTrac vaid saadaolevatel radadel. Salvestamise ajal projitseeritakse jooned eelmisest joonest eemale. See võimaldab salvestada teise joone käsitsi ning juht saab kõvera salvestamise

lülitusel valida AutoTraci ja projitseeritud AutoTracki joonisel.

Ringjoonelise raja meetodid



Ringikujuline rada

PC28726—UN—30AUG22

Ringraja valik võimaldab juhil luua kontsentrilise ringraja. Seda kasutatakse keskmise pöördepunktiga põldudel.

Ringrada põhineb keskmise pöördepunkti laius- ja pikkuskraadil. Kontsentrilised navigeerimisjooned luuakse keskpunkti sättega 1,6 km (1 mi).

Ringrada luuakse keskpunkti kasutamiseks maapinnal, mille kalle on alla 2%. Kuna ringrada luuakse tasapinnal, siis kallaku korral ei ühti navigeerimisjoone vahe ja keskpunkti rada, mida kaugemale keskpunktist liigutakse. Selle põhjuseks on erinevus üle künka ja tasasel pinnasel läbitud vahemaa vahel. Vahemaa erinevus suureneb koos kalde suurenemisega.

Kasutage raja nihutamist radade radiaalseks nihutamiseks keskmisele lähemale või keskmest kaugemale. Raja nihutamine keset ennast ei liiguta. See raja nihutamine võimaldab juhil kasutada erinevaid seadmetiku laiuseid, arvestada ringvihuti kastmistorude erinevaid pikkusi või sektsioonide arvu suurenemist/vähenemist. Ringraja serva lisamisel, muutmisel või kustutamisel eemaldatakse selle raja olemasolevad nihked. Raja nihutamine koos servaga põhjustab selle, et tööseadis ei joonda servaga.



Kaugus keskpunkti

PC20395—UN—08DEC14

Kaugus keskpunktini kuvab ringi keskpunkti ja praeguse asukoha vahemaa. Kuvatakse vahemaa kuni 1609 m (5280 ft). Nupu nägemiseks navigeerimiskaardil lülitage funktsioon ringraja sätetes sisse. Kui nupp on navigeerimiskaardil, vajutage seda vahemaa kuvamiseks või peitmiseks.

Ringraja loomiseks on kaks meetodit.

Ringi laius- ja pikkuskraadid



PC28727—UN—25AUG22

Ringi laius- ja pikkuskraadid

- Kui teate ringi keskpunkti laius- ja pikkuskoordinaate, siis sisestage need ringraja loomiseks.

Ringjoonel sõitmine



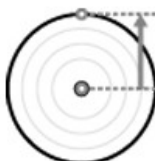
PC28726—UN—30AUG22

Ringjoonel sõitmine

- Ringi keskpunkti laius- ja pikkuskoordinaadid arvutatakse sõidetud raja põhjal. Kontsentrilise ringi navigeerimisjooned luuakse koordinaatide järgi.
- Optimaalseks ringjoone keskpunkti arvutamiseks on soovitatav läbi sõita terve ringjoon. Pikema vahemaa sõitmine ei paranda arvutustäpsust.

Lisateavet ringradade loomise kohta vaadake abikeskuse ekraanisipikrist.

Ringraja serv



PC17399—UN—08DEC14

MÄRKUS: Ringjoonelist rada saab kasutada ainult 4. põlvkonna ja G5 ekraanides. GreenStar 3 ekraanid ei toeta servateavet.

Ringjoonelist rada tähistab keskpunkti välispiir. Seda näidatakse navigeerimiskaardil oranži joonena.

Ringraja serva loomine võimaldab navigeerimisradu luua servast. Vastasel juhul luuakse navigeerimisjooni keskpunktist.

MÄRKUS: Tööseadise lõpuosa joondumiseks servaga peavad rajavahe ja töölaius olema võrdsed.

Navigeerimisjoonte loomisel on viitepunkt serv, mitte ringi keskpunkt. See on kasulik juhul, kui samal põllul kasutatakse erineva rajavahega tööseadiseid. Lihtsalt sisestage uus rajavahe ning navigeerimisjooni muudetakse alustades servast. Navigeerimisjooni

luuakse rajavahe ja nihete abil serva järgi. Serva kustutamisel luuakse juhtrajad keskelt väljapoole.

Ringraja roolimisabi

Ringraja režiimis töötamisel ei ole vaja läbida radu kindlas järjekorras. Lähim rada on esile tõstetud valge paksema joonega.

Rajanumber kuvatakse raja täpsuse indikaatori all ning seda uuendatakse automaatselt niipea, kui jõutakse järgmise rajani. Raja number näitab rajast 0 eemale suunduvate joonte arvu ja suunda. Raja suunda kuvatakse raja 0 suhtes (põhi, lõuna, ida või lääts). Rajanumber muutub, kui masin on poolel teel kahe raja vahel.

Rajavea suurust näitab raja täpsuse indikaator. Rajast kõrvalekalde arv näitab, kui kaugel on masin lähimast rajast. Viga suureneb, kuni masin jõuab kahe raja vahelisse keskpunkti. Pärast keskpunkti jõudmist hakkab vea suurus vähenema sedamööda, kuidas masin läheneb uuele rajale.

Piiri raja meetod



PC28728—UN—25AUG22

Piiriraja järgimine

Piirirada loob navigatsioonijooned välispiiri ja reavahe väärtuste alusel.

MÄRKUS: Piirirada ei kasuta kallaku kompensatsiooni. Kui töötate kallakuga põllul, soovime kasutada valikut Kohanduvad kurvid.

Ekraan loob kolm roolimisabi joont, mis põhinevad piiri kujul ja tehnoradade vahel. Üks luuakse piirist väljapoole ja kaks piirist sissepoole. Kui masin sõidab põllul, siis luuakse täiendavaid piiriradu. Iga piiri raja otstesse lisatakse sirged 15 m (50 jala) pikkused pikendused.

MÄRKUS: Kui valitud on rajanihe, saab kõiki radu seadistada ja taasluua.

Sirge täiterada

Valige nupp Salveta külvamine, et luua navigeerimisjooned, kasutades sirgelt külvamist kogu põllul piiriraja ulatuses. Sirge täiterada kasutab navigeerimisjoonte loomiseks sirge raja A + B meetodit. Sektsioonide juhtimise kasutamisel on soovitatav enne täitmise salvestamist läbida piiriraja töötsükliid.

Piirirada ei saa muust ekraanist eksportida. Kui piirirada

vajatakse teisel ekraanil, saab sama raja luua sama välise piiri abil.

Piiriraja juhend

Lähim rada on esile tõstetud valge paksema joonega.

Rajanumber kuvatakse raja täpsuse indikaatori all ning seda uuendatakse automaatselt niipea, kui jõutakse järgmise rajani. Raja number tähistab rajast 0 eemale suunduvate joonte arvu ja suunda. Raja suunda kuvatakse raja 0 suhtes (põhi, lõuna, ida või lääs). Rajanumber muutub, kui masin on poolel teel kahe raja vahel.

Rajavea suurust näitab raja täpsuse indikaator. Rajast kõrvalekalde arv näitab, kui kaugel on masin lähimast rajast. Viga suureneb, kuni masin jõuab kahe raja vahelisse keskpunkti. Pärast keskpunkti jõudmist hakkab vea suurus vähenema sedamööda, kuidas masin läheneb uuele rajale.

ZIDXK1X,1749537808095-21-12FEB26

AutoPath

AutoPath kasutab rea- või piiriteavet, et luua juhtrajad järgmisteks põllutöödeks. AutoPath vähendab juhi sekkumist ja mõttetööd, et põllul õigesti navigeerida. AutoPathi rajad vähendavad seadistusega, valesid tehnoradade vahesid ja valesti seadistatud roolimisabist tingitud saagikahjustusi.

Enne AutoPathi juhtrajade kasutamist importige AutoPathi raja andmed John Deere Operations Centerist. AutoPathi raja andmed sisalduvad seadistusfailis. Kui lähteandmed pole saadaval, saab AutoPathi rajaandmed luua piiri abil. Lisateavet vaadake elektroonilise spikri jaotisest AutoPathi muutmise.

Masinaspetsiifilised nõuded

AutoPath ühildub järgmiste masinatega, mis on varustatud ettevõtte John Deere või Reichhardt Green Fiti AutoTraci süsteemidega.

MÄRKUS: Optimaalse jõudluse tagamiseks kasutage koos AutoPathiga AutoTrac RowSense'i.

- Traktor
- Prits
- Hekseldi
- Vaalurniiduk

MÄRKUS: AutoPathi dokumentatsioon pole saadaval, kui ISOBUS-i dokumentatsioonirežiim on töö seadistamise sätetes aktiveeritud.

AutoPath (read)

AutoPath (read) kasutab põllul järgmiste toimingute jaoks juhtrajade loomiseks salvestatud lähteandmeid,

masina nihkeid ja tehnoradade vahet. AutoPath (read) vähendab juhi sekkumist ja mõttetööd, et püstitse vilja sees õigesti navigeerida. AutoPathi rajad vähendavad seadistusega, valesid tehnoradade vahesid ja valesti seadistatud roolimisabist tingitud saagikahjustusi.

AutoPathi (read) lähtetöö nõuded

MÄRKUS: AutoPathi joonte täpsus sõltub lähtetöö andmete täpsusest. Lähtetöö salvestamisel on soovitatav kasutada rakendust John Deere Active Implement Guidance või AutoTraci tööseadise juhtimist.

Lähtetöö on salvestatud töö, mida kasutatakse AutoPathi joonte loomiseks. Ühilduvad lähtetoimingud on mullaharimine, külvamine ja laotamine.

MÄRKUS: Lähtetöö tuleb salvestada tööseadise vastuvõtjaga.

Kui lähtetöö ei sisalda toorandmeid, peab iga järgnev sellel põllul sooritatav töö (nt külvamine, toote laotamine või saagikoristus) sisaldama määratud radasid, et AutoPath saaks koostada juhtrajad.

John Deere Operations Centerisse saadetud lähtetöö andmed tuleb salvestada järgmiselt.

- StarFire'i vastuvõtjatega, mis kasutavad SF3 või paremat signaalitaset nii masinal kui ka tööseadisel.

MÄRKUS: StarFire'i vastuvõtjad, mis kasutavad SF-RTK-signaali või paremat signaali, on vajalikud suhkruroo külvamise ja saagikoristuse toetamiseks mitme hooaja korratavuse jaoks.

MÄRKUS: Tuleb veenduda, et maastiku kompensatsioonimoodul on salvestatud igal vastuvõtjal (masinal ja tööseadisel).

MÄRKUS: Andmete salvestamiseks saab kasutada jagatud signaali.

- Universaalmonitor G5 või G5^{Plus}.

AutoPathiga (read) ühilduvad tööseadised

- Ettevõtte John Deere külvik SeedStar 2 või uuema juhtplokiga
- ISOBUS-i külvik muult tootjalt kui John Deere
 - Töölaius tuleb määrata ridadena.
 - Kui realaius on suurem kui 254 cm (100 in), vajavad järgmised tööd määratud ridu.
- Virtuaalne külvik (juhtplokita tööseadis)
 - Töölaius tuleb määrata ridadena.
- John Deere'i maaharimistööseadis juhtplokiga
 - Järgmised tööd vajavad määratud ridu.
- Virtuaalne maaharimistööseadis (juhtplokita)

- Töölaiuse soovitage määrata ridadena.
- Kui töölaiust ridadena ei määrata või kui rea laius on suurem kui 254 cm (100 tolli), vajavad järgmised tööd määratud ridu.

AutoPathi (read) kasutuse nõuded

- Seadistusfail John Deere Operations Centerist sisaldab AutoPathi andmeid.
- G5 universaalmonitoril peab olema kehtiv AutoPathi litsents.
- Masin peab olema varustatud StarFire'i vastuvõtjaga, mis kasutab SF3 või kõrgemat signaalitaset.

MÄRKUS: Optimaalse jõudluse tagamiseks kasutage sama signaalitaset, millega lähtetöö salvestati.

- Masin on varustatud ettevõtte John Deere või Reichhardt Green Fiti AutoTraci süsteemidega.
- Põllukultuuri tüüp peab olema rühvelkultuur ja parimate tulemuste saamiseks on soovitatav kasutada kõige uuemaid lähteandmeid.

AutoPathi (read) loomine

MÄRKUS: AutoPathi faile ei saa ekraanist eksportida.

MÄRKUS: Ekraanile imporditud AutoPathi faile saab muuta, kuid muudatusi ei sünkroonita John Deere Operations Centeriga.

Kui masin jõuab põllule, millega on seotud lähtetoimingu fail, luuakse automaatselt vähimate radade jaoks optimeeritud AutoPathi rajad. Praegust AutoPathi rada saab seejärel juhtraja valimise lehel muuta. Valige meetodi nupp, et valida töökäikude loomiseks kasutatav meetod. AutoPathil (read) on järgmised radade loomise valikud.

- Valige nupp Optimeeri vähimale töökäikude arvule, et katta põld võimalikult vähe töökäike kasutades.

MÄRKUS: Kui praeguse toimingu töölaius on lähtetoimingu töölaieusest kitsam, on valik Järgi lähtetoimingu töökäike hall.

- Valige suvand Järgi lähtetoimingu töökäike, et kasutada üksnes töökäike, mis joonduvad lähtetoimingu töökäikudega. Järgnevad lähtetoimingu töökäigud vähendavad tihendamist, kuid võivad põhjustada ülekatet.



PC613046—UN—20FEB24

Vaikemeetodi märkeruut

Vaikevalik on Optimeeri väiksema arvu töökäikude

jaoks. Vaikeväärtuse muutmiseks valikule Järgi lähtetoimingu töökäike valige raadionupp ja seejärel märkige selle meetodi vaikeväärtuseks määramise märkeruut. See toiming tagab, et genereerimisviis jääb põldude vahel samaks.

AutoPathi (read) jooned ulatuvad vaikumisi 20 m (66 jalga) üle rea lõpu. Joonepikendusi saab muuta täpsemates seadistustes. AutoPath (read) saab ühendada jooni kuni 50 m (164 jala) pikkuse vahe tagant, näiteks üle veekogu.

MÄRKUS: Kui tuvastatud heeder on suhkruruumasin, lülitatakse joonepikendused vaikumisi välja.

MÄRKUS: Lisateabe saamiseks täpsemate seadistuste kohta vaadake elektroonilist spikrit.

AutoPath (piirid)

MÄRKUS: AutoPathi faile ei saa ekraanist eksportida.

AutoPath (piirid) kasutab juhtradade loomiseks põllupiiri teavet. AutoPath (piirid) vajab töökäikude loomiseks täpset põllupiiri teavet. See meetod sobib masinale, mis töötab muudel kui viljaridadel ja külvab uusi rühvelkultuure.

AutoPathi (piirid) loomine

Kui masin jõuab põllule, millega ei ole lähtetoimingu faili seotud, kuid millel on määratud piir, loob AutoPath (piirid) töökäike järgmiste tingimuste alusel.

- Kui on jagatud välist piiripõhist roolimisabi plaani, loob AutoPath (piirid) andmed otse.
- Kui välist plaani ei ole jagatud, kuid praeguse põllu jaoks on piir määratud, saab juht valida põllule olemasoleva piiriplaani või luua andmete menüüd kasutades uue piiriplaani.
- Kui põllupiiri teave puudub, saab kasutaja piiriteabe seadistamise lõpetamiseks valida põldude ja piiride rakenduse otsetee. AutoPathi (piirid) ei saa lõpetada enne, kui piir on lõpetatud.

MÄRKUS: Kui lähtetöö fail on olemas, loob AutoPath (read) töökäigud lähtetöö andmetest.

Kui algne piiriga joondamise viip jäeti vahele, saab igal ajal luua AutoPathi (piirid), kasutades AutoPathi joone valimiseks suvandit Määra rada ja valides olemasoleva piiriplaani või luues AutoPathi joone redigeerimisel uue plaani.

AutoPathil (piirid) on järgmised radade loomise viisid.

- Valige suuna nurk, et luua rajad soovitud nurga all.
- Piiri servaga paralleelsete radade loomiseks valige piiriga joondamine.
- Valige olemasolevate radade seast, et luua sirged rajad, mis on olemasoleva juhtrajaga paralleelsed.

Piiriga joondamise funktsioon võimaldab juhil hõlpsasti luua sirgete juhtradade komplekti, mis on joondatud põllu piiri määratletud osaga. Ekraanil kuvatakse vaikimisi piiri pikim sirge serv, kuid valida saab mis tahes serva.

AutoPathi (piirid) jooned ulatuvad vaikimisi 20 m (66 jalga) üle rea lõpu.

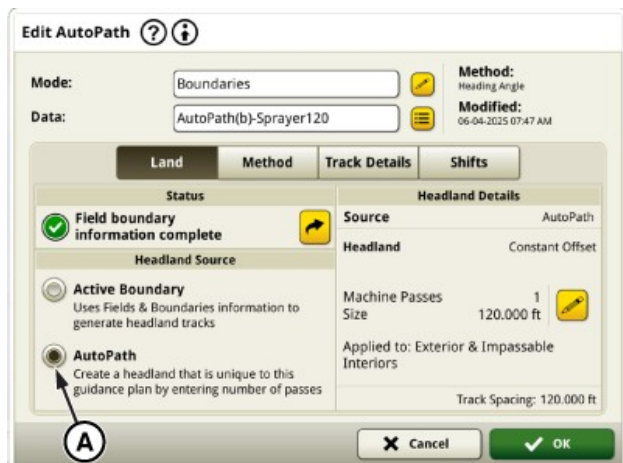
MÄRKUS: Lisateabe saamiseks täpsemate seadistuste kohta vaadake elektroonilist spikrit.

Põlluotsade loomine.

Kui põlluots on AutoPathis (piir) määratud, peaks põldude ja piiride rakenduses olema märgitud, et põlluots on mujal määratletud, ja see peaks suunama kasutajad AP põlluotsa määratluse juurde.

Põlluotsa loomiseks järgige kirjeldatud protseduuri.

1. Valige suvand Muuda AutoPathi.
2. Valige Autopathi põlluotsa allikas.



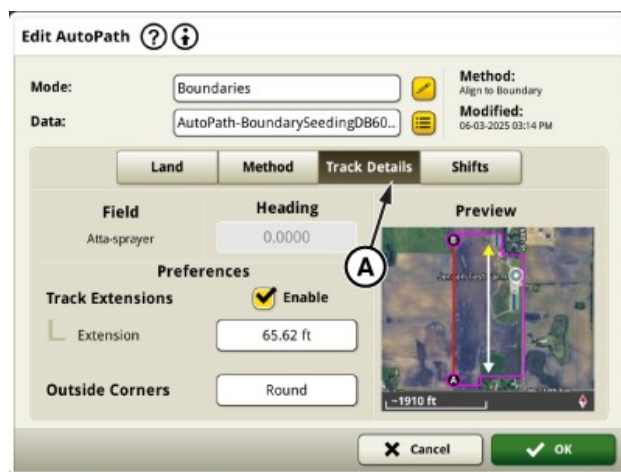
PC676263—UN—17JUN25

Põlluotsa allikas

A—AutoPath

3. Töökäikude arvu määramiseks klõpsake masina töökäikude nuppu.
4. Toimingu lõpetamiseks klõpsake nuppu OK.

Raja andmed.



PC676267—UN—24JUN25

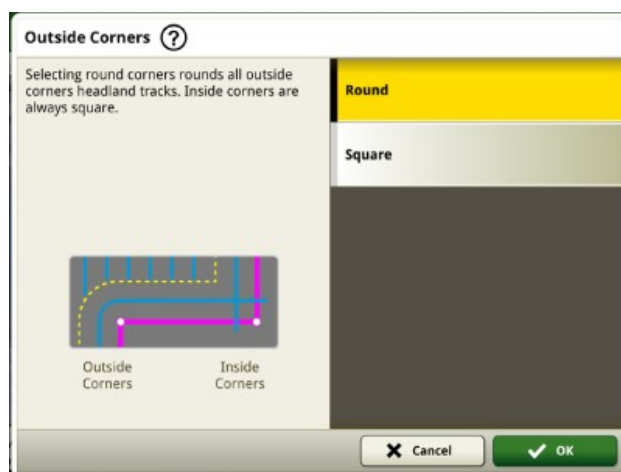
Raja üksikasjade leht

A—Raja üksikasjade vahekaart

Raja andmete vahekaardil kuvatakse valitud raja põllu, suuna, piiri ja põlluotsa teave.

MÄRKUS: Piiri ja põlluotsa teave pole vajalik, kui AutoPath luuakse ridade alusel.

Välisnurga tüübi eelistus annab võimaluse valida kandilise või ümara välisnurga vahel.



PC676266—UN—24JUN25

Välisnurgad

Eelvaate aknas kuvatakse loodava AutoPathi eelvaade. Raja suunda saab muuta, kui valida sisestuslahter ja sisestada nõutud väärtused.

AutoPathi loomise meetodit saab muuta raja andmete vahekaardil, valides meetodi nime kõrval oleva redigeerimisnupu.

MÄRKUS: Lisateabe saamiseks vaadake elektroonilist spikrit.

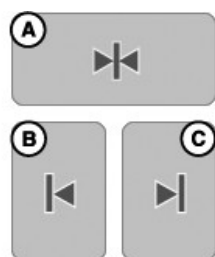
Raja nähtavuse sätteid saab kasutada kaardivaates kuvatavate joonte valimiseks. Kaardivaadet saab

vahetada kõikide radade, põlluradade ja põlluotsa radade vahel. Vaikevaade on Kuva kõik rajad.

MÄRKUS: Raja nähtavuse sätteid pole AutoPathi (read) kasutamisel saadaval.

ZIDXK1X,1751352575676-21-29SEP25

Rajanihe



PC16665—UN—18MAR13

A—Nihe raja keskpunkti
B—Nihuta rada vasakule
C—Nihuta rada paremale

Raja nihutamist kasutatakse masina asukoha korrigeerimiseks määratud rajast vasakule, paremale või raja keskele. Kasutage raja nihutamist GPS-i kõrvalekalde kompenseerimiseks.

MÄRKUS: Nihe on omane mis tahes satelliitidel põhinevale, diferentsiaalselt korrigeeritavale GPS-süsteemile.

Kui kasutate SF1, SF2 või SF3 diferentsiaalparandust (või RTK kiirvaatluse režiimi), võib rada aja jooksul või käivitamiste vahel triivida. Raja nihutamist võib kasutada GPSi triivi kompenseerimiseks.

Raja nihe nihutab rada 0 ja kõiki selle rajaga seotud jooni. Navigeerimisjooned nihutatakse vastavalt valikule paremale või vasakule. Juht võib ka nihutada navigeerimisjoone masina keskmesse.

Raja tsentreerimiseks masina praegusse asukoha vajutage Nihuta rada keskpunkti (A). Joone vasakule liigutamiseks valige nupp Nihuta rada vasakule (B). Joone paremale liigutamiseks valige nupp Nihuta rada paremale (C).

MÄRKUS: Raja nihutamise pealüliti lülitub sisselülitatud asendisse.

Kohanduva kurvi salvestamise ajal on raja nihutamine blokeeritud.

Suurim lubatud nihkesammu väärtus, kui AutoTrac on aktiivne, on 30 cm (12 tolli). Kui AutoTrac pole aktiivne, võib juht määrata nihke väärtuseks kuni 914 cm (360 tolli).

Rajanihet ei soovitata kasutada kohandatud kurvide korral. Nihutamine põhineb raja hetkesihil, mitte kogu

raja geomeetrial. Raja nihutamine võib põhjustada raja teatud lõikude nihkumist lähemale või kaugemale soovitatavast rajast.

MÄRKUS: Keskmine rajanihe pole saadaval, kui AB-kõverate ja piiriradade puhul kasutatakse Row Sense'i süsteemi.

Raja nihutamine on saadaval AB-kõverate kasutamisel. (Vt jaotist AB-kõverate nihutamine.)

Summaarne nihe on nähtav üksnes sirge või ringikujulise raja muutmisel. Selgeid nihkeid saab kasutada kõikidel radadel.

Jagatud navigeerimisjoone nihked

Navigeerimisjoone nihke jagamiseks tehke järgmist.

1. Nihutage aktiivset navigeerimisjoont.
2. Avage navigeerimisradade loend.
3. Töörühmaga aktiivse joone ja selle joonenihete jagamiseks vajutage jagamispuppu.

Navigeerimisjoone nihke vastuvõtmiseks tehke järgmist.

MÄRKUS: Kui aktiivset navigeerimisjoont nihutas teine operaator, ei ilmu nihke teavitus enne aktiivse joone uuesti valimist.

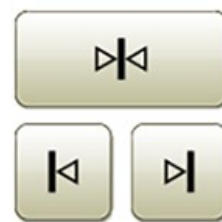
1. Valige erinev navigeerimisjoon.
2. Valige uuesti eelmine navigeerimisjoon.

Ühe joone nihutus

MÄRKUS: Ühe joone nihutus on saadaval vaid sirgete radade ja AB-kurvade jaoks.

Kui rakendatakse ühe joone nihutus, jääb AutoTrac aktiivseks.

MÄRKUS: Ühe joone nihutust saab kasutada vaid raja nihutamiseks kuni 30% ulatuses tehnoradade vahest sirgete radade ja 40% AB-kurvade jaoks.



PC28718—UN—25AUG22

Ühe joone nihutuse nupud

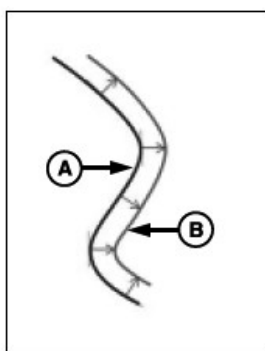
A—Nihe raja keskpunkti
B—Nihuta rada vasakule
C—Nihuta rada paremale

Ühe joone nihutus liigutab ühe navigeerimisjoone asukohta vasakule või paremale ilma selle ümber olevate radade asukohta või kuju mõjutamata. Pöörde lõpus või uue raja valimisel nihutus nullitakse.

Ühe joone nihutuse mooduli saab lisada tööaknasse paigutusehalduris.

AB-kurvide nihutamine

G5 ekraan kasutab AB-kurvide nihete kuvamisel muudest roolimisabi meetoditest erinevat loogikat. Sirge joone asemel kasutavad külgnihked ja AB-kurvide radiaalnihkeid. Radiaalnihked toetavad raja igas punktis kõvera tangensiga ristiliikumist. Kõvera iga punkti nihutatakse regenereerimise ajal. Kurvi kuju ja geomeetria muutub iga nihkega.



AB-kõvera nihke näide

PC27479—UN—06SEP19

A—AB-kõver
B—Uus AB-kõver

Kui AB-kõverat (A) nihutatakse, nihutatakse uut AB-kõver (B) nihkepunktist radiaalselt. Radiaalnihe kantakse üle terve joone pikkusele. Uue AB-kõvera rajavahe ja suund põhineb algselt AB-kõveral.

MÄRKUS: Kurve muudetakse sujuvamaks iga käiguga. See võib põhjustada väikseid auke katvuses. Vajadusel saab joonesegmentide silumise roolimisabi sätetes välja lülitada.

AB-kõverate nihete importimine ja eksportimine

GreenStar 3 2630 ekraanist nihkega AB-kurvide importimisel imporditakse nihutatud jooned. Kui mõõtmed või rakendus muutuvad, ei regenereerita AB-kruvi nende muutuste alusel. Et need muutused arvesse võtta, tuleb AB-kurvi algse AB-kurvi joone alusel uuesti luua.

G5 ekraanist pärinevad radiaalnihked ei ühildu teiste ekraanitüüpidega.

GreenStar 2 ekraanile, GreenStar 3 ekraanile või John Deere Operations Centerisse eksporditud AB-kõverad jätvavad G5 ekraanile tagasi importimisel oma radiaalnihked alles vaid siis, kui AB-kõverat pole teises ekraanis muudetud.

MÄRKUS: 4. põlvkonna ekraan ei toeta nihete importimist.

ct47125,1705346976821-21-29SEP25

Töölaiuse muutmise teavitus

Lubage töölaiuse muutmise teavitus, et saaksite teate iga kord, kui muudate masina või tööseadise töölaiust.

ct47125,1708279572721-21-18FEB24

Roopad

Roopad on teise värviga esile tõstetud navigeerimisrajad, mis tuletavad operaatorile meelde selle käigu jooksul tehtavast toimingust. Näiteks võivad roopad tuletada operaatorile meelde lülitada välja külvimasina seksioonid, et seemneid ei külvataks eelnevalt määratud radadele. Neid eelmääratud radasid saab kasutada pinnase tihendamise ja ülejäänud põllul saagi kahjustamise vältimiseks rattaradadena.

Lisateavet roobaste kohta vt elektroonilisest spikrist.

ct47125,1708279572586-21-18FEB24

Jagatud signaal

Jagatud signaal jagab masina korrigeerimissignaali tööseadise vastuvõtja ja muude masinatega, kui kasutate rakendust Machine Sync. Masinale tuleb paigaldada kõige täpsema korrigeerimissignaali vastuvõtja.

ct47125,1708279572455-21-18FEB24

Tee- ja jätkamislüliti



Tee- ja jätkamislüliti

PC20494—UN—19AUG19

A—Jätkamisasend
B—Sisselülitatud asend
C—Väljalülitatud asend

Valige tee- ja jätkamislüliti:

- jätkamisasend (A) – kipplüliti pool AUTO.
- sisselülitusasend (B) – kipplüliti keskmine asend.

- väljalülitusasend (C) – kipplüliti avatud pool.

ct47125,1708279572310-21-18FEB24

Tehnoradade vahe

MÄRKUS: Kui masin asub rajast 0 rohkem kui 16 km (10 mi) eemal, on roolimisabi joonte täpsus vähendatud.

Rajavahet kasutatakse navigeerimises ja see näitab kui kaugel on iga rada eelmisest. Rajavahe sarnaneb töölaiausele, aga rajavahet kasutatakse ainult navigeerimiseks ja need kaks väärtust on teineteisest sõltumatud.

Töökäikude vahelise realaiuse säilitamiseks seadistage rajavahe töölaiausega võrdseks. Kattuvuse tagamiseks mullaharimisel või pritsimisel ning GPSi triiviga arvestamiseks võite valida rajavahe natuke väiksema kui töölaia.

ct47125,1708279572181-21-18FEB24

Radade kogum

Radade kogum on juhi loodud roolimisabi joonte rühm. Radade kogum võimaldab juhil kiiresti eri juhtradasid vahetada.

Loo radade kogum

1. Vajutage radade kogumi nuppu või valige järgmise raja tööakna moodul.
2. Valige nupp Uus radade kogum.
3. Valige nupp Lisa rada ja valige loendist soovitud rada.
4. Korrake sammu 3, kuni radade kogumisse on lisatud kõik soovitud rajad.

Valige radade kogum

1. Vajutage radade kogumi nuppu või valige järgmise raja tööakna moodul.
2. Valige juhtradade loendi leheküljelt radade kogum.

MÄRKUS: Joone eemaldamine raja kogumist ei kustuta seda ekraanilt. Raja määramise kustutamine ei kustuta raja määramise jooni ekraanilt.

Lisateavet vaadake ekraanispikri failidest.

ct47125,1708279572049-21-18FEB24

Vaheta rada



PC17412—UN—15JUL13

Radade vahetuse funktsioon lubab operaatoril navigeerimisjoonte vahel lülituda. Radade vahetust saab kasutada radade kogumi (navigeerimisjoonte rühma) loomisega või globaalsete radade kogumi (kõigi ekraanis saadaolevate navigeerimisjoonte) kasutamisega. Valimisel vahetab radade vahetus navigeerimisrada raja määramise navigeerimisjoonte alusel.

Vaheta järgmisele rajale

MÄRKUS: Radade vahetuse nupp ei ole aktiveeritud, kui rada ei ole valitud.

Valige järgmine juhtrada ühel järgneval viisil.

- Valige vahetamisnupp moodulis Järgmine rada.
- Valige otseteeribal radade vahetamine.

ct47125,1708279571907-21-18FEB24

Juhtraja valimine

Kui navigeerimisrada valimine on sisse lülitatud, siis kliendi, farmi ja põllu märkimisel valib ekraan navigeerimisrada automaatselt. Kui põlluga on seotud mitu juhtrada, valitakse aktiivse rajana juhtradade loendi esimene rada.

MÄRKUS: Kui juht valib rakendatud AutoTraci korral uue põllu, siis aktiivne rada ei muutu.

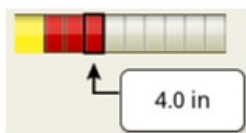
Kui valitud põllul ole seonduvaid navigeerimisradasid või juht kustutab kliendi, farmi või põllu valiku, siis kuvatakse raja nimi "---", mis tähendab aktiivse raja puudumist. Navigeerimisrada märkimiseks valige navigeerimisrakenduse avakuval Määra rada või valige põldude rakenduses klient, farm ja põld.

MÄRKUS: Navigeerimisrada valimine on vaikimisi sisse lülitatud. Kõnealuse funktsiooni vaikesäte taastatakse tehaseandmete lähtestamisel või tarkvara ümberprogrammeerimisel.

ct47125,1708279571781-21-18FEB24

Valgusriba seaded

MÄRKUS: Valgusindikaatorit nimetatakse ka raja täpsuse indikaatoriks.



PC28719—UN—25AUG22
Valgusindikaatori samm suurus

Sammu suurus – kasutatakse valgusriba ühele ruudule vastava kõrvalekaldekauguse väärtuse määramiseks.

Juhtimissuund – selle valiku tegemisel tähendavad valgusriba vasakul poolel ja GreenStari valgusribal süttinud märgutuled, et masinat tuleb navigeerimisrajale suunamiseks roolida vasakule.

Rajalt kõrvalekalde suund – selle valiku tegemisel tähendavad valgusriba vasakul poolel ja GreenStari valgusribal süttinud märgutuled, et masinat tuleb navigeerimisrajale suunamiseks roolida paremale.

Tööseadise passiivse navigatsiooni valgusindikaator



PC671879—UN—24JUN25

A—Masina valgusriba
B—Tööseadise valgusriba

Tööseadise passiivse navigatsiooni korral lisab ekraan teise valgusriba.

Masina valgusriba (A) – kuvab, kui kaugel masin navigeerimisrajast vasakul või paremal asub.

Tööseadise valgusriba (B) – kuvab vasak- või parempoolse vahemaa seoses tööseadise pöördetelje ja juhtraja nihkega.

ZIDXK1X,1750077355275-21-16JUN25

AutoPathi kaardiandmed

Valige AutoPathi kaardiandmete nupp ja vaadake lähtetöö reateavet ja töökäike. AutoPathi kaardiandmed võimaldavad juhil vaadata, kuidas AutoPath kindlal põllul roolimisabi jooned on plaaninud.

Valige reaandmete peitmiseks või kuvamiseks nupp Read.

Valige lähtetöö töökäigud, et lähtetöö käigus loodud töökäigud peita või esitada.

Valige märkrut Lähtekoha suunad, et peita või kuvada suunanooled. Kui need on lubatud, näitavad suunanooled Lähtekoha töökäigu liikumissuuna.

ct47125,1708279571499-21-18FEB24

AutoTraci oleku sektordiagramm

AutoTraci ikoonil on neli etappi, mida näidatakse AutoTraci oleku sektordiagrammi abil.

1. Paigaldatud



Paigaldatud

PC28729—UN—25AUG22

Juhtimiskontroller ja kogu muu kasutamiseks vajalik riistvara on paigaldatud.

- Roolimissüsteemi juhtplokk on tuvastatud.
- AutoTraci litsents on tuvastatud.

MÄRKUS: Kui see on toetatud, peab roolikontrolleri kaitse olema lõpetatud.

2. Konfigureeritud



Konfigureeritud

PC28730—UN—29AUG22

Järgimisrežiim on määratud ja kehtiv rada 0 on määratud. On valitud AutoTraci jaoks õige StarFire'i signaal. Järgmised tingimused peavad olema masinal täidetud.

- Navigatsioonisüsteem on sisse lülitatud.
- Rada 0 on määratud.
- Leiti kehtiv GPS-signaal
- Roolimissüsteemi juhtplokil puuduvad aktiivsed vead.
- Maastiku kompensatsiooni mooduli teade on kättesaadav ja õige.
- Masin on õige töökäiguga.

MÄRKUS: AutoTrac jääb 1 sektori olekusse, kui viljapuuaias režiim on aktiivne, kuna AutoTraci roolimisabi ei toeta viljapuuaias režiimi. Selle määrab SF-i litsents, mis reguleerib funktsioonidele juurdepääsu. Viljapuuaias režiim pole AutoTraci jaoks sobiv signaal.

MÄRKUS: Kui GPS-signaal on kehtetu, vaadake lisateavet StarFire'i kasutusjuhendist või tehnilisest teatmikust.

3. Aktiveeritud



Aktiveeritud

PC28731—UN—25AUG22

AutoTraci toitelüliti on vajutatud. Täidetud on kõik AutoTraci tööks vajalikud tingimused ja süsteem on rakendamiseks valmis.

- Vajutage nuppu ROOLIMISABI SEES/VÄLJAS, et roolimisabi sisse lülitada.

4. Rakendatud



Rakendatud

PC28732—UN—25AUG22

Vajutatud on jätkamislüliti ning AutoTrac juhib masinat.

- AutoTraci uuesti rakendamiseks vajutage ,asoma jätkamislüliti.
- Kiirus on lubatud piires
- Masin asub soovitud raja suhtes õige suuna/nurga all
- Masin jääb raja laiusest 40% sisse
- Jätkamislüliti rakendatud

Viimane väljumiskood: Näitab, miks AutoTrac on välja lülitatud või ei aktiveeru. Väljumiskoodid kuvatakse uues aknas lehe ülasaosas.

ZIDXK1X,1749541393875-21-10OCT25

Juhtraja seadmine



PC28720—UN—25AUG22

- A**—Raja määramise nupp
B—Juhtraja lisamine
C—Juhtridade filtreerimine/sortimine

1. Valige navigeerimise pealehelt RAJA SEADMINE.
2. Valige navigeerimisradade loendist olemasolev joon või looge uus navigeerimisjoon.

Lisateavet erinevate juhtridade loomise kohta vaadake abikeskuse ekraanipikrist.

ct47125,1708279571183-21-23MAY24

AutoTraci aktiveerimine



Juhtimise sisse/väljalülitus

PC28733—UN—30AUG22

- A**—Juhtimine on sees
B—Juhtimine on väljas

AutoTraci lubamiseks peavad täidetud olema järgmised tingimused.

- Masinal pean olema AutoTraci kasutamiseks suuteline roolimissüsteemi juhtplok.
- Kehtiv litsents, mis sisaldab AutoTraci.
- Juhtrada on loodud. Teavet juhtridade koostamise kohta vt selle peatüki jaotist Juhtraja loomine.
- AutoTraci jaoks on valitud õige StarFire signaali tase (SF1, SF2, SF3 või RTK) ning kätte on saadud sobiv GPS-signaal.
- AutoTrac ja vajalik GPS-signaal, näiteks SF1, SF2, SF3 või RTK.
- Roolimissüsteemi juhtplok ei tohi näidata ühtki aktiivset viga.

MÄRKUS: Masina tüübist ja roolimissüsteemi juhtploki tarkvaraversioonist oleneb minimaalne ja maksimaalne lubatud kiirus.

AutoTraci aktiveerimiseks valige AutoTraci roolimisabi rakenduse avalehel roolimisabi sisse-/väljalülitusnupp

või avalehel AutoTraci otsetee nupp. Uuesti valimisel blokeerivad need nupud AutoTraci.

ct47125,1708279571041-21-18FEB24

AutoTraci rakendamine

⚠ ETTEVAATUST: Vältige õnnetuste või vigastuse ohtu. Kuigi AutoTrac on rakendatud, vastutab juht raja lõpus juhtimise ja kokkupõrgete vältimise eest.

Ärge proovige sõiduteel liikumise ajal AutoTraci süsteemi sisse lülitada (aktiveerida).

1. Roolimise sisse- või väljalülitamiseks vajutage nuppu Roolimisabi SEES/VÄLJAS.
2. Juhtige masin juhtrajale ja masina ikooni ette ilmub esiletõstetud valge navigeerimisjoon.
3. Kui vajalik on kasutada juhtimisabi, rakendage AutoTrac jätkamislüliti vajutamisega.

ct47125,1708279570911-21-18FEB24

Jätkamislüliti



PC28734—UN—29AUG22

Jätkamislüliti näide



PC20427—UN—28JUL16

AutoTraci ikoon

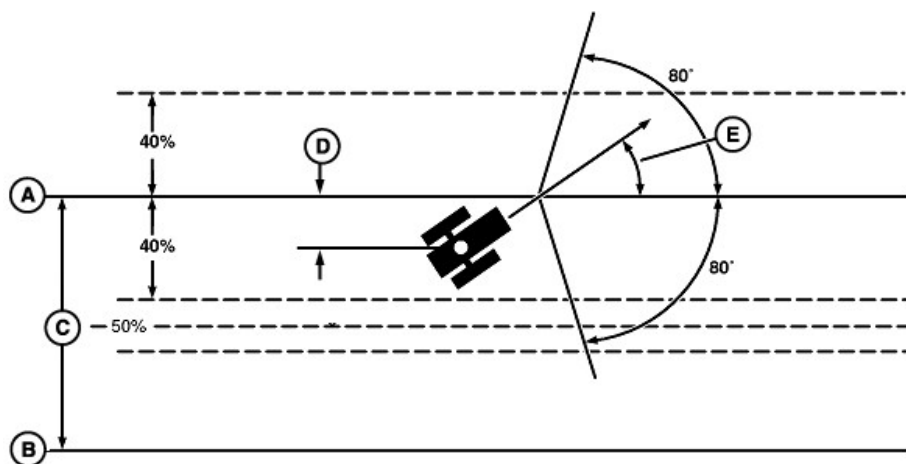
A—Jätkamislüliti

MÄRKUS: Jätkamislüliti asukoht oleneb masina tüübist ja mudelist. Lisateavet jätkamislüliti asukoha kohta vaadake masina kasutusjuhendist.

Vajutage jätkamislüliti, et lülitada AutoTrac sisselülitatud olekust rakendatud olekusse.

ct47125,1708279570776-21-18FEB24

AutoTraci uuesti rakendamine järgmisel töökäigul



Järgimine

PC8866—UN—02NOV05

A—Rada 0
B—Rada 1 lõunas
C—Tehnoradade vahe

D—Rajast kõrvalekalle
E—Raja suunaviga

Kui masin on jõudnud töökäigu lõppu, peab juht suunama masinale uuele rajale. Rooli keeramisel lülitub AutoTrac välja.

AutoTraci saab jätkamislülitiga uuesti rakendada ainult juhul, kui täidetud on järgmised tingimused.

MÄRKUS: Roolimissüsteemi juhtplokki määrab maksimumkiiruse, kui masin kasutab AutoTraci.

Tagasikäigu ajalõpp oleneb masinast. Pärast tagasikäigu ajalõppu tuleb masin enne tagasikäigu uuesti sisselülitamist edasikäigule panna.

- Edasisuunas sõidu kiirus on alla 30 km/h (18,6 miili/h).
- Tagasikäigu kiirus on alla 10 km/h (6 mi/h).
- Masin asub raja suhtes vahemikus 80°.
- Masin asub radade vahel 40% vahemikus.
- Juht on juhiistmel.
- TCM on sisse lülitatud.

MÄRKUS: Kaardil kuvatav raja number muutub kahe navigeerimisraja poolel vahekaugusel.

MÄRKUS: Teatud masinatel toimib AutoTrac ka kiirusel 0,1 km/h (0,06 miili/h). Lisateavet vaadake masina kasutusjuhendist.

Edasisuuna kiiruspiirangud

Integreeritud AutoTrac		
Masin	Edasikäigu max liikumiskiirus	Edasikäigu min liikumiskiirus
6R, 7R ja 8R rühvelkultuuri- ja roomiktraktorid	Ratas: 36 km/h (22,4 mi/h) Järgimine: 31 km/h (19,3 mi/h)	0,5 km/h (0,3 mi/h)
Keskliigendiga traktorid	31 km/h (19,3 mi/h)	1 km/h (0,6 mi/h) MST: 1,5 km/h (0,9 mi/h)
Pritsid	40 km/h (24,8 mi/h)	0,5 km/h (0,3 mi/h)
Kombainid	22 km/h (13,7 mi/h)	0,5 km/h (0,3 mi/h)
Liikurhekseldid	22 km/h (13,7 mi/h)	0,5 km/h (0,3 mi/h)
Iseliikuvad vaalukogurid	28 km/h (17,4 mi/h)	0,5 km/h (0,3 mi/h)
Puuvillakombainid	15 km/h (9,3 mi/h)	0,5 km/h (0,3 mi/h)
Gator (XUV 845E, XUV 845M, XUV 845R)	30 km/h (18,6 mi/h)	0,5 km/h (0,3 mi/h)

ct47125,1708279570643-21-09DEC25

Miinum- ja maksimumkiirused

Masin ja roolikontrolleri tarkvaraversioonid määravad minimaalsed ja maksimaalsed kiirused.

AutoTrac Universal 300 ja AutoTrac Controller 300		
Masin	Edasikäigu max liikumiskiirus	Edasikäigu min liikumiskiirus
Rühvelkultuuri- ja roomiktraktorid	30 km/h (18,6 mi/h)	0,5 km/h (0,3 mi/h)
Keskliigendiga traktorid	30 km/h (18,6 mi/h)	1 km/h (0,6 mi/h)
Pritsid	37 km/h (23,0 mi/h)	0,5 km/h (0,3 mi/h)

AutoTrac Universal 300 ja AutoTrac Controller 300		
Masin	Edasikäigu max liikumiskiirus	Edasikäigu min liikumiskiirus
Kombainid	25 km/h (15,5 mi/h)	0,5 km/h (0,3 mi/h)
Liikurhekseldid	25 km/h (15,5 mi/h)	0,5 km/h (0,3 mi/h)
Iseliikuvad vaalukogurid	25 km/h (15,5 mi/h)	0,5 km/h (0,3 mi/h)
Puuvillakombainid	25 km/h (15,5 mi/h)	0,5 km/h (0,3 mi/h)

Integreeritud AutoTrac		
Masin	Tagurdamine ja lubatud aeg	Tagasikäigu max kiirus
Iseliikuvad vaalukogurid	Ei	—
Puuvillakombainid	Jah, 45 s	5 km/h (3,1 mi/h)
Gator (XUV 845E, XUV 845M, XUV 845R)	Jah, 45 s	10 km/h (6,2 mi/h)

AutoTrac Universal 200		
Masin	Edasikäigu max liikumiskiirus	Edasikäigu min liikumiskiirus
Rühvelkultuuri- ja roomiktraktorid	30 km/h (18,6 mi/h)	0,5 km/h (0,3 mi/h)
Keskliigendiga traktorid	30 km/h (18,6 mi/h)	0,8 km/h (0,5 mi/h)
Pritsid	37 km/h (23,0 mi/h)	0,8 km/h (0,5 mi/h)
Kombainid	25 km/h (15,5 mi/h)	0,8 km/h (0,5 mi/h)
Liikurhekseldid	25 km/h (15,5 mi/h)	0,8 km/h (0,5 mi/h)
Iseliikuvad vaalukogurid	25 km/h (15,5 mi/h)	0,8 km/h (0,5 mi/h)
Puuvillakombainid	25 km/h (15,5 mi/h)	0,8 km/h (0,5 mi/h)

AutoTrac Universal 300 ja AutoTrac Controller 300		
Masin	Tagurdamine ja lubatud aeg	Tagasikäigu max kiirus
Rühvelkultuuri- ja roomiktraktorid	Jah, 45 s	10 km/h (6,2 mi/h)
Keskliigendiga traktorid	Ei	—
Pritsid	Jah, 45 s	10 km/h (6,2 mi/h)
Kombainid	Jah, 45 s	10 km/h (6,2 mi/h)
Liikurhekseldid	Jah, 45 s	10 km/h (6,2 mi/h)
Iseliikuvad vaalukogurid	Ei	—
Puuvillakombainid	Jah, 45 s	10 km/h (6,2 mi/h)

AutoTrac Controller – Raven		
Masin	Edasikäigu max liikumiskiirus	Edasikäigu min liikumiskiirus
Rühvelkultuuri- ja roomiktraktorid	31 km/h (19,3 mi/h)	0,5 km/h (0,3 mi/h)
Keskliigendiga traktorid	31 km/h (19,3 mi/h)	1 km/h (0,6 mi/h)
Iseliikuvad vaalukogurid	20 km/h (12,4 mi/h)	0,5 km/h (0,3 mi/h)

AutoTrac Universal 200		
Masin	Tagurdamine ja lubatud aeg	Tagasikäigu max kiirus
Rühvelkultuuri- ja roomiktraktorid	Jah, 45 s	10 km/h (6,2 mi/h)
Keskliigendiga traktorid	Ei	—
Pritsid	Jah, 45 s	10 km/h (6,2 mi/h)
Kombainid	Jah, 45 s	10 km/h (6,2 mi/h)
Liikurhekseldid	Jah, 45 s	10 km/h (6,2 mi/h)
Iseliikuvad vaalukogurid	Ei	—
Puuvillakombainid	Jah, 45 s	10 km/h (6,2 mi/h)

Tagasikäigu kiiruse piirangud

Integreeritud AutoTrac		
Masin	Tagurdamine ja lubatud aeg	Tagasikäigu max kiirus
7R ja 8R rühvelkultuuri- ja roomiktraktorid 7R (SN 110101–) 8R (SN 160001–) 8RT (S.N. 923001–) 8RX (S.N. 801001–)	Jah, piiranguid pole	10 km/h (6,2 mi/h)
6R, 7R ja 8R rühvelkultuuri- ja roomiktraktorid 7R (SN –110100) 8R (SN –160000) 8RT (S.N. —923000)	Jah, 45 s	10 km/h (6,2 mi/h)
Keskliigendiga traktorid	Ei	—
Pritsid	Jah, 45 s	10 km/h (6,2 mi/h)
Kombainid	Jah, 45 s	10 km/h (6,2 mi/h)
Liikurhekseldid	Jah, 45 s	10 km/h (6,2 mi/h)

AutoTrac Controller – Raven		
Masin	Tagurdamine ja lubatud aeg	Tagasikäigu max kiirus
Rühvelkultuuri- ja roomiktraktorid	Jah, 45 s	10 km/h (6,2 mi/h)
Keskliigendiga traktorid	Ei	—
Iseliikuvad vaalukogurid	Ei	—

ZIDXK1X, 1749542759320-21-23JUN25

Pöörde prognoosija



PC17238—UN—11JUL13

Pöörde prognoosija hoitab juhti, ennustades põlluotsa ja kuvab kaardivaates kauguse põlluotsani.

Roolimisabi rakenduse täpsemate seadistuste aknas kasutage nuppu ja lülitage pöörde prognoosija sisse või välja. Kui pöörde prognoosija on sisse lülitatud, ilmub kaardile pöörde prognoosija ikoon.

Pöörde prognoosija eesmärgiks on prognoosida masina pöörampunkti ainult paralleelse raja režiimis või AutoTraci kasutamisel, kui masin on sirge raja režiimil. Pöörde prognoosija pole põlluotsa hoiatus. Pöördeprognoosid põhinevad ainult masina varasematel pööretel. Pöördepunktid määratakse ka siis, kui AutoTrac on desaktiveeritud ja suunaviga ületab 45°. Pöörde prognoosid langevad põllupiiriga kokku vaid siis, kui piir on lineaarne ja pidev või kui juht sooritab pöörde enne või pärast piiri.

Kaugus prognoositavast pöördest hakkab vähenema ja kui masin on 10 sekundi kaugusel pöördepunktist, kõlab helisignaal. Helisignaal kõlab uuesti, kui jõutud on prognoositud pöörampunkti.

Visuaalne indikaator muutub kollaseks 10 sekundit enne prognoositavat pööret ning punaseks pöördekohta ületamisel. Valge ristumisjoon märgib pöördepunkti.

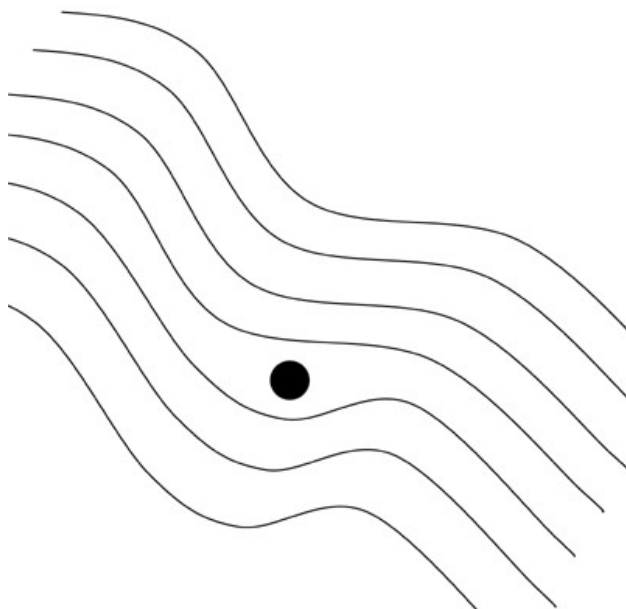
Pöörde prognoosija kaardiikoon

Kui pöörde prognoosija on sisse lülitatud, kuvatakse kaardil pöörde prognoosija ikoon. Pöörde prognoosija ikooni kasutatakse pöörde prognoosija sätete avamiseks ja pöörde prognoosija välja lülitamiseks.

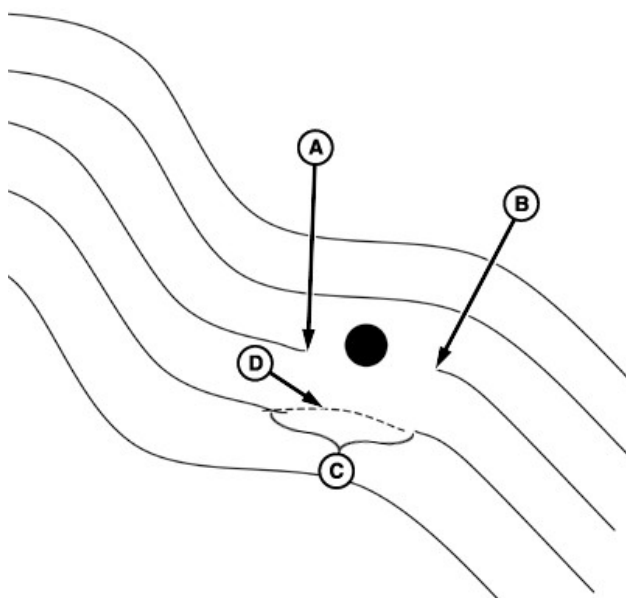
Kui see on välja lülitatud, ei hoiata pöörde prognoosija juhti põlluotsa prognoosides ega kaardivaates kaugust põlluotsani kuvades. Pöörde prognoosija tuleb käsitsi roolimisabi rakenduse täpsemate seadistuste aknas tagasi sisse lülitada. Kui see on välja lülitatud, ei kuvata pöörde prognoosija sümbolit kaardil.

ct47125,1708279570255-21-18FEB24

Ümber takistuste navigeerimine



PC9029—UN—17APR06



PC9030—UN—17APR06

- A—Salvestamine on välja lülitatud
- B—Salvestamine on sisse lülitatud
- C—Lünkade tagajärjed järgmisel töökäigul
- D—Käsitsi juhtimine tee taastamiseks

Kohandatud kõverate kasutamisel peab juht sõitma mis tahes põllul ette jäävate takistuste, nagu kaevurake, telefonipost või elektriliin.

MÄRKUS: Kasutage sirgjoone nuppu, et salvestada sirge joon ümber takistuse, et vältida tees lünki..

Salvestamine SEES: kui salvestamine on ümber takistuste sõitmise ajaks sisse jäetud, siis salvestatakse see ümbersõit ja sellest saab tee osa. Kui lähenete järgmisel töökäigul põllu vastavale alale, hõlmab

masina praeguse töökaigu jaoks paljundatav tee ka ümbersõitu. Masinat juhitakse mööda seda ümbersõiduteed. Selle ümbersõidu õgvendamiseks peab juht minema üle käsijuhtimisele ja ümbersõidu õgvendama. Kui juht on põllul olevast ümbersõidust mööda sõitnud ja uuesti ettenähtud teele suundunud, võib vajutada jätkamislüliti ja lasta AutoTracil masina juhtimine üle võtta.

Salvestamine VÄLJAS: Kui salvestamine takistusele lähenemisel ja sellest ümber sõitmisel välja lülitatakse ning seejärel pärast ümbersõitmist uuesti sisse lülitatakse ja AutoTrack teekonna lõpetamiseks aktiveeritakse, siis jääb salvestatud raja sisse takistuse kohale lünk. Kui masin järgmisel teel lüngale läheneb, peab juht masina käsijuhtimisele lülitama ja läbi lünga navigeerima. Kui lünk on läbitud ja paljundatud rajale liigutud, võib AutoTraci uuesti rakendada. Lünka ei kuvata järgnevatel töödel seni, kuni salvestamine on järgmise töökaigu ajal sisse lülitatud.

ct47125,1708279570135-21-18FEB24

Lahutatud AutoTraci sõnumid

Lahutatud AutoTraci teated – iga kord, kui AutoTrac lahutatakse, kostub kaks helitooni, millele järgneb häireteade selgitusega, miks see lahutati. Teateid kuvatakse ka selle kohta, miks AutoTraci ei rakendatud. Lahutamise teated kuvatakse 7 sekundiks ja seejärel need kaovad.

Lahutatud AutoTraci sõnumid	
Kood	Teade
702752.00	Midagi pole veel kontrollitud
702752.01	Rool liikus
702752.02	Masina kiirus on liiga väike
702752.03	Masina kiirus on liiga suur
702752.04	Vale käik
702752.05	Raja number muutus
702752.06	GPS ei ole kaheksaastuslik
702752.07	SSU-l on aktiivsed DTC-d
702752.08	Viimane üleminek sobib
702752.09	Vigased GSD teated
702752.10	Parallel Tracking puudub
702752.11	Võtmekaart puudub
702752.12	Liiga suur suunaviga
702752.13	Rajast kõrvalekalle liiga suur
702752.14	Istmelüliti avatud
702752.15	Õli temperatuur liiga madal
702752.16	TCM puudub
702752.17	Aktiveerimiskood on vale
702752.18	Diagnostikarežiim juhib klappi
702752.19	Kombaini heedri lüliti on väljas
702752.20	Kombaini tee/põllu lüliti on sees
702752.21	Pinge pole stabiilne
702752.22	AutoTrac on tagasikäigul liiga kaua aktiivne

702752.23	AutoTrac on liiga kaua aktiivne allpool aeglase kiiruse läviväärtust
702752.24	Kõverus liiga kõrge
702752.25	Masin ei sõida edaspidi
702752.26	ELX-i rida madal (väljalülitamine)
702752.27	Vigased käigu andmed
702752.28	Vigased jätkamislüliti andmed
702752.29	Süütevõtme teade on kehtetu
702752.30	Liikurhekseldi AutoTraci / rea roolimisabi väljalülitamine
702752.31	SPFH kiiriseiskamislüliti on sees
702752.32	AutoTrac pole aktiveeritud
702752.33	Rajaotsing
702752.34	Järgimine real
702752.35	Tundmatu suund
702752.36	Üleminek GPS-ile liiga järsk
702752.37	Reast väljas
702752.38	Anduri jõudeoleku ajalõpp
702752.39	Vigane teatejärjestus
702752.40	Masin ei saavuta kästud raja kõverust
702752.41	Masina GPS-kiirus ei ühti masina rataste kiirusega
702752.42	Olemasoleva kõveruse sobimatus
702752.43	Masin on pargitud
702752.44	Abi-roolisüsteemi käsuteate ajalõpp
702752.45	Abi-roolisüsteemi olekuteate ajalõpp
702752.46	Vigased istmelüliti andmed
702752.47	Vigased VIN-andmed
702752.48	Vigased teljevahe andmed
702752.49	TCM-i infoteate ajalõpp
702752.50	Masina automatiseerimisteate ajalõpp
702752.51	Masina kalde-/lengerduskiiruse teate ajalõpp
702752.52	Rattalt saadava kiiruse/suuna teate ajalõpp
702752.53	Rajaandmete ajalõpp
702752.54	Roolisüsteemi juhtkõrge tundmatu rike
702752.55	AutoTrac Universali temperatuur on vahemikust väljas
702752.56	AutoTrac on nelja rattaga juhtimises liiga kaua aktiivne
702752.57	Masin külgroolirežiimis
702752.58	Volitamine pole lubatud
702752.62	Reserveeritud
702752.63	Ärge tehke midagi

ct47125,1708279569946-21-18FEB24

AutoTraci tööseadise juhtimine (passiivne)

AutoTraci tööseadise juhtimist (passiivne) kasutatakse täpsuse parandamiseks põllutingimuste, kõverate käikude ja kaldmaastikul muutmisel. AutoTraci tööseadise juhtimine (passiivne) juhib masinat nii, et tööseadis püsib navigatsioonijoonel.

AutoTraci tööseadise juhtimine kasutab seadmehalduri rakenduse tööseadise profiili mõõtmeid ning masina ja tööseadise vastuvõtjate GPS-signaale. Selle teabe

põhjal tuvastatakse, kus tööseadise vastuvõtja masina vastuvõtjaga võrreldes asub. Juhtraja põhjal roolib AutoTraci tööseadise juhtimine masinat nii, et tööseadis järgib juhtrada. See võib põhjustada masina väljumist juhtrajalt.

AutoTraci roolimisabi avamine

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige AutoTraci roolimisabi rakendus.



Seadete ikoon

PC15305—UN—19MAR13

Valige seadete ikoon ning aktiveerige AutoTraci tööseadise juhtimine (passiivne).

MÄRKUS: Tööseadise navigatsiooni mõjutavad muutused põllu oludes, keskkonnatingimustes ja masina või tööseadise valed seadistused.

Nõuded.

MÄRKUS: C-seeria ja 1910 hüdraulilise ajami järelveetavad pneumokärad ühilduvad AutoTraci tööseadise juhtimisega (passiivne) ning toetavad sirget, kõverat, piiritletud ja AutoPathi rada.

- Universaalmonitor G5
- Tööseadise navigatsiooni kehtiv litsents
- Masinale paigaldatud StarFire'i vastuvõtja
 - StarFire 3000 vastuvõtja SF2 või RTK signaaliga
 - StarFire 6000 vastuvõtja SF3 või RTK signaaliga
 - StarFire 7000/7500 vastuvõtja SF-RTK või RTK signaaliga
- Tööseadisele paigaldatud StarFire'i vastuvõtja
 - StarFire 3000 vastuvõtja koos SF1, SF2 või RTK signaaliga
 - StarFire 6000 vastuvõtja koos SF1, SF3 või RTK signaaliga
 - StarFire 7000/7500 vastuvõtja SF1, SF-RTK või RTK signaaliga
- Signaali jagamine sisse lülitatud

MÄRKUS: Kui kasutate muu signaalitugevusega vastuvõtjaid, peab masina vastuvõtjal olema parem signaal.

Tööseadise vastuvõtjaga signaali jagamine lülitatakse automaatselt sisse.

AutoTraci tööseadise juhtimine tagurdusrežiimis.

AutoTraci tööseadise roolimisabi tagurdusrežiimi toetatakse järgmistel masinatel.

- Kõik masinad, mis töötavad AT2 konfiguratsiooniga
- 7-, 8- ja 9-seeria traktorid ühe järelveetava tööseadisega

Soovitav kiirus AutoTraci tööseadise roolimisabi kasutamisel tagasikäigul on vahemikus 3–6 km/h (2–4 miili/h). Kui masina ja tööseadise vead on 13 cm (5 tolli) või alla selle, lülitage optimaalse jõudluse tagamiseks taas edasisuuna režiimile.

Selleks et näha, millises konfiguratsioonis masin töötab, avage AutoTraci diagnostika.

1. Valige AutoTraci sektordiagramm.
2. Valige suvand Seisund.
3. Valige AutoTraci süsteem.
4. Veenduge, et AutoTraci režiim oleks AT 2.0.

AutoTraci tööseadise juhtimine on paigaldatud

MÄRKUS: AutoTrac™-i tööseadise juhtimine ei ühildu tagumiste 3-punktiliste rippsüsteemidega, v.a mittepöörlevat tagumist 3-punktilist rippsüsteemi kasutav külvik TT 8022.

Süsteem aktiveerub või blokeerub automaatselt rippsüsteemi asendist olenevalt (täiesti all olev rippsüsteem on 0% ja täiesti üleval 100%).

Aktiveerimise tingimused. Aktiveeritakse tööseadise langetamisel ja rippsüsteemi liikumisulatuses 70%-ni jõudmisel (vaikimisi).

Blokeerimise tingimused. Desaktiveeritakse tööseadise tõstmisel rippsüsteemi liikumisulatuses üle 85% (vaikimisi).

Konfigureerimise reeglid.

1. Aktiveerimise ja blokeerimise piirväärtused peavad vähemalt 10% võrra erinema.
2. Blokeerimise piirväärtus ei tohi ületada 95%.
3. Aktiveerimise väärtust (alumist piiri) ei saa seada suuremaks kui blokeerimise väärtust (ülemine piir).
4. Blokeerimise väärtust (ülemist piiri) ei saa seada väiksemaks kui aktiveerimise väärtust (alumine piir).

ZIDXX1X,1751351942342-21-01JUL25

AutoTrac RowSense

AutoTrac RowSense on integreeritud AutoTraci täiustus maisi koristamiseks või toote laotamiseks. Reaanduritelt saadud signaalid ühendatakse olemasolevate AutoTraci signaalidega, et aidata masinal õiges reas püsida. Kui reaandurist ei tule signaale (näiteks läbi vee sõites), toimib harilik GPS-navigatsioon.

AutoTrac RowSense töötab kõigi raja järgimise süsteemidega ja enamiku standardsete koristussüsteemide ja laotusmustritega. Kõik raja järgimise režiimid toimivad samal viisil kui GPS-põhise AutoTraci süsteemiga.

AutoTrac RowSense'i ostmiseks pöörduge ettevõtte John Deere edasimüüja poole.

Lisateavet vaadake AutoTrac RowSense'i kasutusjuhendist.

Juhtradade nihked

MÄRKUS: Juhtradade nihked vajavad Premium-ekraani.

Kui AutoTrac RowSense on lubatud, nihutatakse juhtrada, et hoida see reaandurite asendi keskel. Kui valitakse uus põld või AutoTrac RowSense on välja lülitatud, kustutab süsteem kõik AutoTrac RowSense'i määratud juhtradade nihked.

AutoTrac RowSense'i olekuikoonid



PC24011—UN—31MAR17
Ooterežiim (valge ikoon)

Süsteem on lahutatud.



PC28735—UN—25AUG22
Süsteem on rakendatud (roheline ikoon)

Süsteem on rakendatud ning töötavad mõlemad reaandurid ja GPS.



PC28736—UN—25AUG22
GPS-i signaali pole (kollane ikoon)

Süsteem on rakendatud ja töötab üksnes reaanduri andmete põhjal.



PC28737—UN—25AUG22
Reaanduri signaali pole (oranž ikoon)

Süsteem on rakendatud ja töötab üksnes GPS.

Reaandurite rakendamine

Kui algusrada on seatud, siis saab AutoTraci jätkamislüliti vajutada, kui masin on pooles rajavahe ja radade suhtes nõutava nurga all. RowSense hakkab masinat juhtima kohe, kui reaandurid tuvastavad rea asukoha.

Põlluotsal pööramine käib samamoodi nagu GPS-i põhise AutoTraci korral.

1. Juht joondab masina rajaga.
2. AutoTraci rakendamiseks vajutage jätkamislüliti.
3. Reaandurid tuvastavad rea asukoha ja järgivad seda.

Kohanduvate kurvide, ringikujulise raja ja AB-kõverate joone pikendamise funktsiooniga saab pikendada külgnevaid raja projektsioone pöörderebadele.

Raja väljalangemine

Raja väljalangemine juhtub reaanduri andmete kadumisel. AutoTrac töötab GPS-i abil, kuni reaandmed uuesti hangitakse. See väljalangemine võib juhtuda vette sisenemisel.

Kui sirge või AB-kurviga raja kasutamisel langeb rada välja, siis toimub navigeerimisraja uuesti tsentreerimine. See meetod tagab AutoTrac RowSense'ile suurema võimaluse hankida õige rada teisel pool vett uuesti.

Manuaalne RowSense

Valige manuaalne RowSense'i režiim, et kasutada reaandurit ainult heedril. Manuaalne RowSense ei vaja litsentsi.

Manuaalse RowSense'i režiim on saadaval täpsemates roolimisabi seadetes, kui täidetud on järgmised tingimused.

- Masinale on paigaldatud G5 universaalmonitor.
- Ekraan tuvastab masina iseliikuvat hekseldi, puuvillakombaini või puuvillakoorijana.
- Ekraan tuvastab CAN-siinil realeidja andurid.

ct47125,1708279569656-21-18FEB24

Lülitage AutoTrac välja, kui te seda ei kasuta



Seadete ikoon

PC15305—UN—19MAR13

ETTEVAATUST: Vältige õnnetuste või vigastuse ohtu. Lülitage AutoTraci süsteem alati enne maanteele sõitmist välja (lahutage ja blokeerige).

Navigeerimise pealüliti lülitab navigeerimisrakenduse sisse või välja.

TÄHTIS: Vältige süsteemi rikkeid. Enne roolimisabi pealüliti väljalülitamist tühistage juhtridade loendis mis tahes aktiivse raja valik.

Tööakende moodulil olev toitenupp võimaldab AutoTraci vaid aktiveerida või keelata ega lülita roolimisabi rakendust välja.

MÄRKUS: Roolimisabi rakendus keelatakse navigeerimise pealüliti väljalülitamisel. See hõlmab kõiki ekraani navigeerimisfunktsioone.

Navigeerimise pealüliti asub navigatsiooniseadete all. Valige roolimisabi rakenduse ülaosas ikoon Seaded.

ct47125,1708279569556-21-18FEB24

Süsteemi lahutamine ja blokeerimine

⚠ ETTEVAATUST: Surma või raskete vigastuste vältimiseks lülitage roolimisabi süsteem enne sõiduteele sisenemist välja.

Süsteemi AutoTrac väljalülitamine

Süsteem AutoTrac lülitub välja järgmisel viisil.

- Keerates rooli.
- Aeglustamine, kuni masina kiirus on alla 0,5 km/h (0,3 miili/h).

MÄRKUS: Teatud masinatel töötab AutoTrac ka kiirusel 0,1 km/h (0,06 miili/h). Lisateavet leiate masina kasutusjuhendist.

- Nupu Roolimisabi sees/väljas lülitamine, kui navigatsioonivaate vahekaardil on kuvatud Roolimisabi väljas, või navigeerimisrakendus ja AutoTrac on langenud 2/4 oleku sektordiagrammile.
- Istmelüliti kasutamisel juhi istmelt lahkumisega kauemaks kui seitsmeks sekundiks või kui juhi kohaloleku monitor ei tuvasta seitsme minuti jooksul mingit tegevust.

Kui AutoTrac on rakendatud, saab juht AutoTraci väljalülitamiseks ja käsitsi juhtimiseks rooli keerata. AutoTraci väljalülitamiseks võib juht vajutada ka tee- ja jätkamislüliti väljalülitusasendit. Nii langeb AutoTrac 1/4 oleku sektordiagrammile ja käivitab 30-sekundilise taimeri.

- Kui lüliti lülitatakse sisse enne 30 sekundi möödumist, rakendatakse AutoTrac 3/4 oleku sektordiagrammi juures. AutoTraci uuesti rakendamiseks vajutage jätkamislüliti.
- Kui lüliti lülitatakse sisse pärast 30 sekundi möödumist, rakendatakse AutoTrac 2/4 oleku

sektordiagrammi juures. AutoTrac tuleb uuesti aktiveerida 3/4 oleku sektordiagrammi juures enne jätkamislüliti kaudu AutoTraci uuesti rakendamist.

MÄRKUS: Integreeritud AutoTraci roolimissüsteem pole tee- ja jätkamislülitiga varustatud.

MÄRKUS: MY26 XUV Gator (AT2) on varustatud turvavööga kinnitamata juhi kohaloleku süsteemiga. Juhi kohalolekut jälgitakse turvavöö oleku kaudu. Kui turvavöö on kinnitamata, lülitub Autotraci roolimisabi välja.

Süsteemi AutoTrac väljalülitamine

Vajutage tee- ja jätkamislüliti väljalülitatud asendisse, et viia AutoTrac 1/4 oleku sektordiagrammi juurde.

AutoTraci keelamiseks GreenStari ekraanide kaudu tehke järgmist.

1. Valige navigatsiooniklahv.
2. Valige navigatsioonisätete vahekaart.
3. Valige raja järgimise režiimi rippmenüü.
4. Valige suvand Navigeerimine väljas.

Monitoridel valige roolimisabi rakenduse ülaosas sätete ikoon ja lülitage peamine roolimisabi välja.

ZIDXK1X,1749792007505-21-08JUL25

Navigatsioonisätted



Seadete ikoon

PC15305—UN—19MAR13

Seadete muutmiseks valige navigeerimisrakenduse ülaosast SEADETE ikoon.

Roolimisabi pealüliti

Navigeerimise pealüliti lülitab navigeerimisrakenduse sisse või välja.

ct47125,1708279569355-21-18FEB24

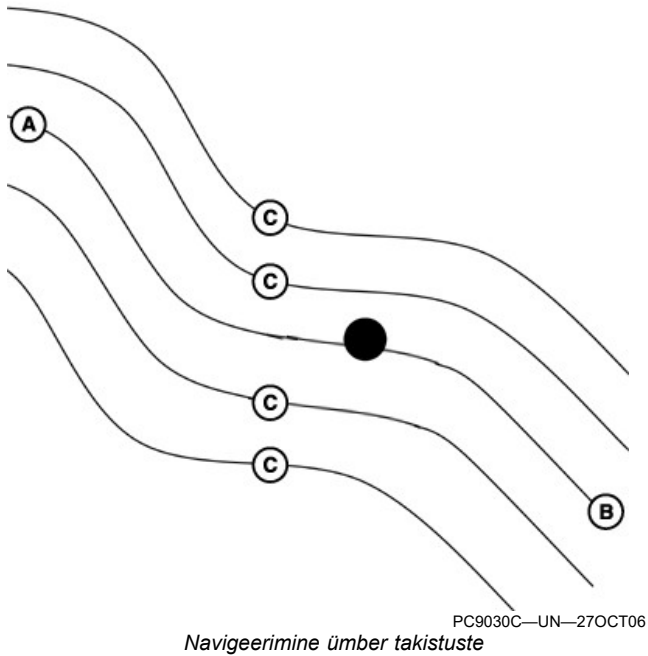
Järgimise toonid

Järgimistoone saab kasutada juhtimissuuna kuuldava märguandena. Juh rada paikneb masinast paremal, kostab kaks madalat tooni. Kui rada on masinast vasakul, kostab üks kõrge toon. Häire kordub, kui rajalt kõrvalekalle juhtraja suhtes on 10–40 cm (4–16 in.).

MÄRKUS: Järgimistoonid on vaikimisi sisselülitatud.

ct47125,1708279569259-21-18FEB24

Sirge raja salvestamine või ümber takistuste navigeerimine



PC15310—UN—09APR13
Kõvera joone ja sirge joone nupud

A—Punkt A
B—Punkt B
C—Raja 0 alusel genereeritud teekonnad
D—Kõver lõik
E—Sirge lõik

1. AB-kõverate salvestamise alustamine
2. Kui soovite salvestada sirge raja, valige sirge lõigu nupp.

MÄRKUS: Kui sirge lõigu nupp on alla vajutatud, "hüppab" sirge lõik, kuni vajutatakse alla kõvera lõigu nupp või vajutatakse raja lõpetamise nuppu.

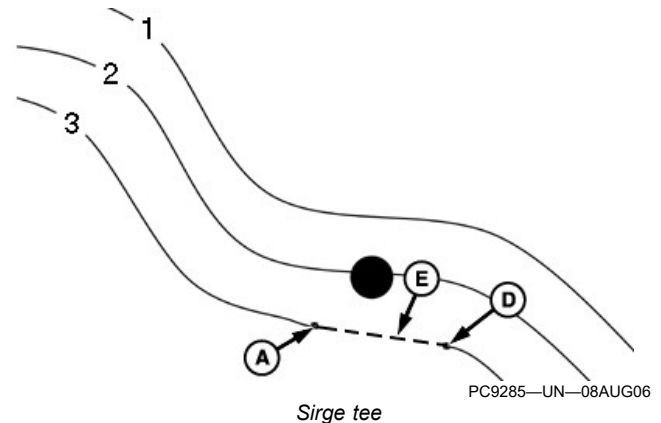
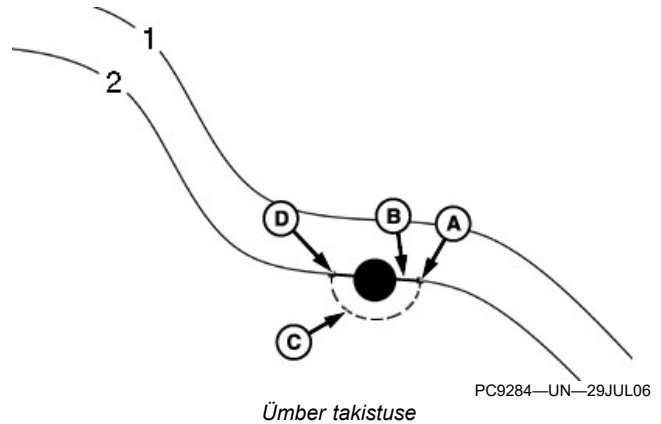
3. Sirge joone salvestamise lõpetamiseks ja kõvera raja salvestamiseks vajutage kõvera joone nuppu.

Sellest on abi pika sirge rajalõigu või ümber takistuste sõitmise puhul.

Salvestamise ajal saab vastavalt vajadusele lülitada kurvilise ja sirge lõigu nuppe.

ct47125,1708279569088-21-18FEB24

Surge tee salvestamine kohandatud kõvera sisse



PC15311—UN—09APR13
Kõvera joone ja sirge joone nupud

A—Valitud sirge joon
B—Luuakse kahte punkti ühendav sirge lõik
C—Traktori teed ei salvestata
D—Valitud kõver joon
E—Tee salvestatakse sirge joonena punktide A ja D vahel.
F—Kõver joone nupp
G—Sirge joone nupp

1. Alustage kohandatud kõvera salvestamist.

2. Kui soovite salvestada sirge raja, valige sirge joone nupp.

MÄRKUS: Kui sirge lõigu nupp on alla vajutatud, "hüppab" sirge lõik, kuni vajutatakse alla kõvera lõigu nupp või vajutatakse raja lõpetamise nuppu.

3. Sirge joone salvestamise lõpetamiseks ja kõvera raja salvestamiseks vajutage kõvera joone nuppu.

Sellest on abi pika sirge rajalõigu või ümber takistuste sõitmise puhul.

Salvestamise ajal saab vastavalt vajadusele lülitada kurvilise ja sirge lõigu nuppe.

MÄRKUS: Pikim loodav sirge lõik on 0,8 km (0.5 mi.) (2,640 ft.). Suuremate kauguste korral ühenduslõiku ei looda ja teesse jääb lünk.

ct47125,1708279568819-21-18FEB24

Kasutamine – AutoTraci pöörde automaatika

AutoTraci pöörde automaatika



PC28762—UN—25AUG22

AutoTraci pöörde automaatika

AutoTraci pöörde automaatika rakendus automatiseerib pöördeid varustatud masinatel. See automaatika võimaldab juhil keskenduda muudele ülesannetele, mitte otskeerdude koordineerimisele.

AutoTraci pöörde automaatika esmakordsel seadistamisel soovitame kasutada vaikesätteid. Vaikesätted annavad alustuspunkti, mis toimib võrdsest hästi paljude masinate ja tööseadiste konfiguratsioonidega. Teatud konfiguratsioonide puhul võib olla vajalik reguleerida AutoTraci pöörde automaatika täpsemaid seadistusi, et jõudlust peenhäälestada. Näiteks kui traktor on kolmekordsete ratastega laiemaks muudetud või kui pööramisraadiust mõjutab pöördenurga piirajate seadistamine, vajavad maksimaalne pööramise raadius ja maksimaalne pöördenurk seadistamist.

AutoTraci pöörde automaatika avamine

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige AutoTraci pöörde automaatika rakendus.

Kaardistamine

AutoTraci pööramisautomaatika kaardimoodul kuvab saabuvate pöörete teabe, nt pöörde kauguse ja suuna. Kaardistamisrakenduse kohta saate lisateavet elektroonilisest spikrist.

AutoTraci pöörde automaatika ühilduvus:

AutoTraci pöörde automaatika ühildub järgmiste ekraanide ja vastuvõtjatega:

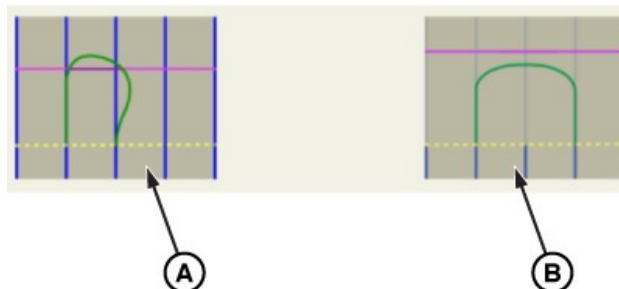
MÄRKUS: Uuendage tarkvara uusimale versioonile.

- 4600 CommandCenteri ekraan
- Universaalmonitor 4640
- G5 CommandCenteri ekraan
- Universaalmonitor G5
- StarFire 3000 vastuvõtja
- StarFire 6000 vastuvõtja
- StarFire 7000 vastuvõtja
- StarFire 7500 vastuvõtja

AutoTraci pöörde automaatika ei ühildu järgmiste ekraanidega:

- 4200 CommandCenter
- 4600 CommandCenteri versiooni 1 protsessor
- Universaalmonitor 4240
- Algupärane GreenStari ekraan
- GreenStar 2 1800 ekraan
- GreenStar 2 2600 ekraan
- GreenStar 3 2630 ekraan, kui seda kasutatakse koos 4600 CommandCenteri või 4640 universaalmonitoriga.

Pöörde vahelejätmise soovitus



PC613045—UN—20FEB24

Pöörde vahelejätmise soovitus

- A—Vahelejäätuta**
B—Pöörde vahelejätmise soovitus

AutoTraci pöörde automaatika soovib pöörde vahele jätta, kui tehnoradade vahe on masina minimaalsest pöörde diameetrist väiksem. Seda funktsiooni rakendatakse ainult tagasipöörete valimisel.

Pöörde vahelejätmisega nõustumiseks valige pöörde vahelejätmise soovitus teates valik OK. Sulgege teade või valige käsk Tühista, et loobuda soovitusest ja jätkata ilma pööret vahele jätmata.

MÄRKUS: Valikud säilivad kül- ja soekäivituse tsüklite ajal.

MÄRKUS: Soovitus kuvatakse uuesti, kui liigutakse teisele põllule ja tehnoradade vahe on väiksem kui pöörde läbimõõt.

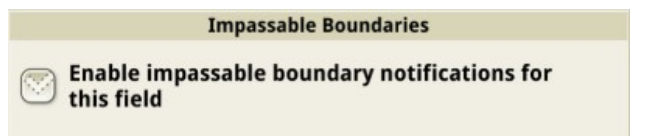
Nutikas pöörde muutmine

Kui tehnoradade vahe on masina minimaalse pöörde läbimõõduga võrdne või sellest suurem, kavandab rakendus tõhusa tagasipöörde.

Kui tehnoradade vahe on väiksem kui masina minimaalne pöörde läbimõõt, tuleb pööre pinnikujuline, milleks on vaja rohkem ruumi.

MÄRKUS: Kui pöörde vahelejätmisega nõustutakse, eirab rakendus nutikat pöörde muutmise funktsiooni.

Läbipääsmatud piirid



PC661533—UN—30JAN25

Läbipääsmatud piirid

Ligipääsmatute piiride hoiatuse saab blokeerida, kui valite märkeruudu AutoTraci pöörde automaatika täpsemates seadustest. Märkeruut läheb vaikeolekusse (hoiatus on lubatud) järgmistel tingimustel.

- Põllu muutmine
- Juht pole istmel
- Võtme välja ja sisse lülitamine

ch177nn,1740569992622-21-26FEB25

Traktori AutoTraci pöörde automaatika

Kasutage AutoTraci pöörde automaatikat koos iTEC-iga, et paljud kabiinisisesed ülesanded automatiseerida. Automatiseerimine võimaldab juhtidel keskenduda seadmetele ja käesolevale ülesandele ning vähem töövahendite juhtimisele.

Töönõuded

- AutoTraci pöörde automaatika peab olema aktiivne.
- Pöörde automaatika peab olema sisse lülitatud.
- iTEC-i pealüliti peab olema sisse lülitatud.

MÄRKUS: AutoTraci pöördamise automaatika ei ühildu masina juurdepääsu radadega.

MÄRKUS: AutoTraci pööramise automaatika AB-kurvega kasutamiseks tuleb AB-kurvid salvestada põllu ühest otsast teise (põlluotsast põlluotsani). Otsaspöördeid ei looda, kui AB-kurvid pole õigesti salvestatud.

- Valitud peab olema sirge rada, AB-kõverad või AutoPath.
- Põlluotsa tsüklid peavad olema määratud.
- Põllu piiri teave peab olema sisestatud.
- Tööseadise profiili nõuded peavad olema täidetud.
- Masina profiili nõuded peavad olema täidetud.
- 8-kujuline pööre võib olla lubatud (valikuline).

AutoTraci pöörde automaatika sisaldab täiustatud navigatsiooni ja kiirushoidikut, tööseadise haldussüsteemi (IMS) ja iTEC-i funktsioone. Kui kasutada IMS-i või iTEC-iga (teatud traktoritel) varustatud traktoritel AutoTraci pöörde automaatikat, tuleb traktori IMS või iTEC blokeerida. Vt alltoodud tabelist, kas traktori iTEC tuleb välja lülitada.

Masina mudel	Seerianumber
6R	-20100
7R	-10001
8R	-67001
8RT	-909001
9R	-10000
9RT	-904000

MÄRKUS: Kui IMS või iTEC on aktiveeritud, lülitatakse G5 universaalmonitoril iTEC-i pealüliti automaatselt välja ja AutoTraci pöörde automaatika seadistamist ei saa lõpetada.

Olenevalt masinast tuleb IMS või iTEC blokeerida CommandCenteri iTEC-i valikust või parempoolsest konsoolist. IMS-i või iTEC-i uuesti kasutamiseks CommandCenteril blokeerige G5 universaalmonitoril AutoTraci pöörde automaatika ja iTEC.

Traktori AutoTraci pöörde automaatika seaded



PC620657—UN—17MAY24

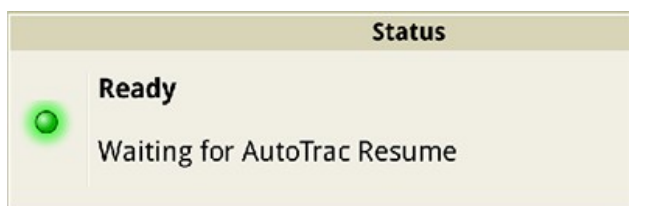
Traktori AutoTraci pööramise automaatika seadete leht

- A—Pööramise automaatika
- B—Olek
- C—Pööramise seadistused
- D—Kiirushoidik
- E—Seadme juhtimine
- F—Põlluotsad
- G—Sisemised piirid

Pöörde automaatika (A) – lülitage SISSE AutoTraci pöörde automaatika aktiveerimiseks.

MÄRKUS: iTEC-iga masinatel lülitab pööramise automaatika SISSE ka iTEC-i funktsioonid. Kui iTEC lülitatakse VÄLJA, lülitub AutoTraci pööramise automaatika samuti VÄLJA

Olek (B) – annab juhile automatiseerimisolekust visuaalsete näidikutega teada.



PC28997—UN—24APR23

Olek – Valmis – AutoTraci taastamise ootel

- Hall LED (automaatika VÄLJAS) – pööramise automaatika pealüliti on välja lülitatud.
- Kollane LED (pole valmis) – vähemalt üks pööramise automaatika nõue on täitmata.
- Punane LED (tuvastati viga) – tuvastati süsteemiviga.
- Roheline LED (valmis) – pööramise automaatika on valmis. Lubamiseks vajutage jätkamislüliti.
- Sinine LED (aktiivne) – süsteem on töös.

Pöörde seaded (C) – annab kiire ülevaate pöörde automaatikaga seotud eri seadete väärtustest.

Kiirushoidik (D) – masina kiiruse käsitsi juhtimiseks lülitage kiirushoidik VÄLJA.

MÄRKUS: Ärge kasutage kiirushoidikut, kui kiirushoidikut kasutavad ka teised rakendused või masina funktsioonid.

MÄRKUS: Ekraanil kuvatakse enne pööret hoiatusteade, mis juhendab juhti ohutu ja täpse pöörde jaoks kiirust vähendama.

Seadme juhtimine (E) – lülitage seadme juhtimine VÄLJA, et võimaldada pöörde automaatika töötamist ilma iTEC-i seadistamiseta.

Põlluotsad (F) – valige tekstiala, et muuta põlluotstel käivitatavaid jadasid.

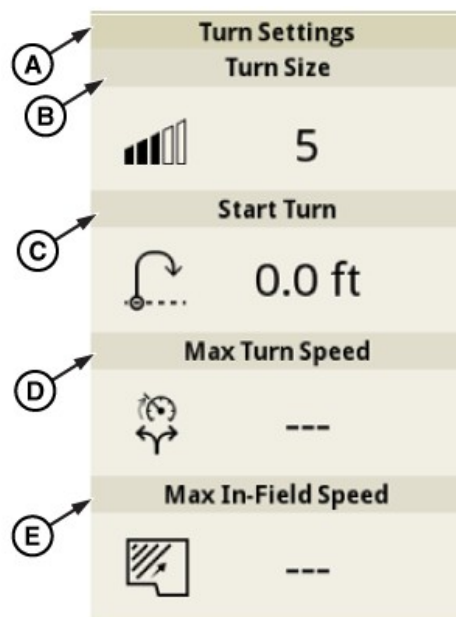
MÄRKUS: Kui sisepiirid on hallid, tähendab see, et põllul pole sisepiire. Seadistustele juurdepääsuks tuleb luua sõidetav sisepiir.

Sisepiirid (G) – valige tekstiala, et muuta sisepiiride jaoks käivitatavaid jadasid.

MÄRKUS: Kui sisepiirid on hallid, tähendab see, et põllul pole sisepiire. Seadistustele juurdepääsuks tuleb luua sõidetav sisepiir.

MÄRKUS: Pöörde automaatika kohta leiate lisateavet AutoTraci pööramise automaatika elektroonilisest spikrist.

Pööramise seadistused



PC613043—UN—12FEB24

Pööramise seadistused

- A—Pööramise seadistused
- B—Pöörde suurus
- C—Alusta pööramist
- D—Max pööramiskiirus
- E—Max kiirus põllul

Pöörde seaded (A) – annab kiire ülevaate pöörde automaatikaga seotud eri seadete väärtustest.

Pöörde suurus (B) – reguleerib pööramisraja kuju. Väiksema numbriga korral on pööre väiksem ja vastupidi.

Alusta pööret (C) – seadistab pööramisraja alguseks enne põlluotsa piiri ületamise või pärast seda.

MÄRKUS: Kui masina kiirust muudetakse käsitsi AutoTraci pöörde automaatika töötamise ajal, ei kasutata kiiruse juhtimiseks enam maksimaalse pööramise kiiruse ja maksimaalse põllul liikumise kiiruse kontrollimiseks kiiruse automaatsätteid. AutoTraci pöörde automaatika aga jääb aktiivseks ja jätkab täiustatud pööramisjuhtimise, tööseadise haldussüsteemi (IMS) ja iTEC-i funktsioonide täitmist.

MÄRKUS: Max pööramiskiirus ei alista traktori seadistatud liikumiskiirust. Maksimaalne kiirus, mille juures masinad saab AutoTraci pöörde automaatikat kasutades kasutada, on kahest väärtusest väiksem.

Max pööramiskiirus (D) – määrab maksimaalse kiiruse, millega masin pööramise ajal võib liikuda.

MÄRKUS: Max kiirus põllul ei alista traktori seadistatud liikumiskiirust. Maksimaalne kiirus, mille juures masinad saab AutoTraci pöörde automaatikat kasutades kasutada, on kahest väärtusest väiksem.

Max põllul liikumise kiirus (E) – määrab maksimaalse põllul liikumise kiiruse.

Ühilduvus ettevõtte John Deere traktoritega

Traktori AutoTraci pöörde automaatika ühildub järgmiste ettevõtte John Deere traktoritega.

MÄRKUS: 8x30T ja 9x30T ei ühildu AutoTraci pöörde automaatikaga.

- 6R FT4 (IVT ja iTEC)
- 7M (CQT) – mudeliaasta 2024 ja uuemad
- 7R FT4 (IVT, CQT ja e23)
- 8R, 8RT FT4 (EVT, IVT, PST 16 ja e23)
- 8RX (EVT, IVT ja e23)
- 9R, 9RX, 9RT FT4 (e18)
- 6R IT4 (IVT ja iTEC)
- 7R IT4 (IVT ja CQT)
- 8R, 8RT IT4 (IVT ja PST 16)
- 9R, 9RT IT4 (PST 18)
- 8x30 (IVT ja PST 16)
- 9x30 (PST 18)

IVT (astmeteta käigukast)

CQT (CommandQuad II käigukast)

PST (PowerShift-käigukast)

e18 (18 käiguga PowerShift käigukast koos rakendusega Efficiency Manager)

e23 (23 käiguga PowerShift käigukast koos rakendusega Efficiency Manager)

Järelveetavate pneumokärude ühilduvus

Traktori AutoTraci pöörde automaatika ühildub järgmiste pneumokärudega.

- C-seeria
- 1910 hüdrauliline ajam

Tööseadise ühilduvus

Traktori AutoTraci pööramise automaatika ei ühildu järgmiste tööseadistega.

- Ette ühendatud tööseadised
- Mitu järjest tõmmatavat tööseadist, kus tööseadis ei ole otse traktoriga ühendatud

Traktori pöördemustrid

Kaheksate tegemine

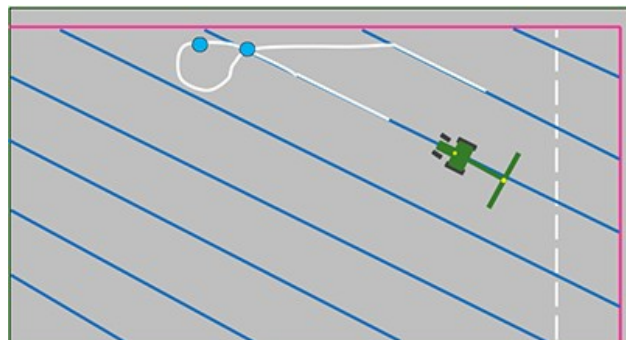
MÄRKUS: Kaheksate tegemine on kaardistamisrakenduses AutoTraci pöörde automaatika kaardilegendis aktiveeritud.

Kaheksaid saab teha, kui põllul on ülemine/alumine piir ja nurga alla rajad. Pööre määratakse tööseadise poole

laiuse ulatuses piiri sisse, et tööseadis ise püsiks piiri sees. Masin lülitub automaatselt U-tüüpi pöördele, kui roolimisabi joone nurk võrreldes põlluotsaga ületab 45° ja tagasi kaheksakujulisele pöördele, kui nurk on väiksem kui 45°.

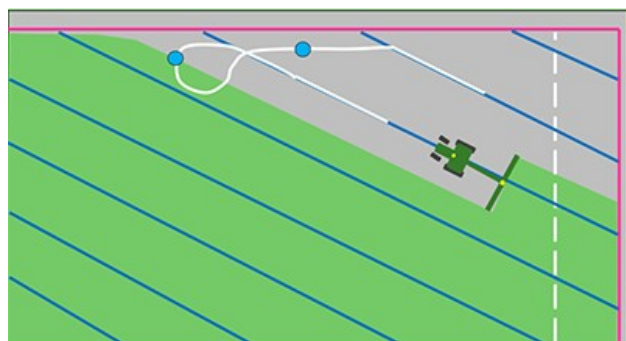
Kaheksakujuline pööre ühildub sirge rajaga.

Kui see on valitud, sünkroonitakse valik "Maksimeeri pööretel katvus" iTEC-i katvussätetega. iTEC-i jada asetatakse sinna, kus katvus algab ja lõpeb. Seda sätet lülitatakse menüüs Informatsioon ja sätted.



PC28850—UN—08MAY23

Maksimaalne katvus pöörete ajal – VÄLJAS



PC28851—UN—08MAY23

Maksimaalne katvus pöörete ajal – SEES

A—Katvus on VÄLJAS
B—Katvus on SEES

Lisateavet kaheksakujuliste pöörete kohta leiate AutoTraci pöörde automaatika elektroonilisest spikrist.

ch177nn,1707730259045-21-18SEP25

Kombaini AutoTraci pöörde automaatika

Kombainide AutoTraci pööramise automaatika automatiseerib ainult põlluotsas tehtavaid pööreid. Kombainide AutoTraci pööramise automaatika ei juhi kiirust ega masina muid funktsioone.

AutoTraci pöörde automaatika ühildub integreeritud AutoTraci ja RowSense'iga.

Töönõuded

- AutoTraci pöörde automaatika peab olema aktiivne.
- Pöörde automaatika peab olema sisse lülitatud.

- Valitud peab olema Sirge rada või AutoPath.
- Põllu piiri teave peab olema sisestatud.
- Masina profiili nõuded peavad olema täidetud.
- Spiraalpöörded võivad olla aktiveeritud (valikuline).

Töökäigu lõpus on AutoTraci pööramise automaatika enne pööret blokeeritud, kui väljalaadimistigu on aktiivne või pikendatud.

MÄRKUS: MÄRKUS. Väljalaadimistigu saab pikendada, kui funktsioon on aktiveeritud menüüs Täpsemad seadistused.

Kombaini AutoTraci pöörde automaatika seaded



PC29160—UN—01JUN23

Kombaini AutoTraci pöörde automaatika seaded

1. **Agressiivsus (A)** – seadistab pööramisraja kuju.
2. **Alusta pööramist (B)** – seadistab pööramisraja alguse enne põlluotsa piiri ületamist või pärast seda.

Heedri tõstmise/langetamise automaatika



PC661531—UN—29JAN25

Heedri tõstmise/langetamise automaatika

Heedri tõstmise/langetamise automaatika töötab koos AutoTraci pöörde automaatikaga, et tõsta ja langetada heedrit automaatselt, kui sisenete peamise maa-ala kattuvasse alasse / piiridesse või väljute nendest.

Kui mõlemad funktsioonid on sisse lülitatud ja eeltingimused täidetud, vajutage heedri tõstmise/langetamise automaatika aktiveerimiseks multifunktsionaalse juhthoova aktiveerimisnuppu (2 või 3).

MÄRKUS: Heedri tõstmise/langetamise automatiseerimise kohta lisateabe saamiseks vaadake elektroonilist spikrit ja/või ühilduva kombaini kasutusjuhendit.

Kombaini AutoTraci pööramise automaatika ühilduvus

Kombaini AutoTraci pöörde automaatika ühildub järgmiste kombainidega.

Ettevõtte John Deere kombainid	Mudelijaasta
S600-seeria	2012–2017
S540- ja S550-seeria	2012 ja uuemad
T-seeria	2012 ja uuemad
W-seeria	2012 ja uuemad

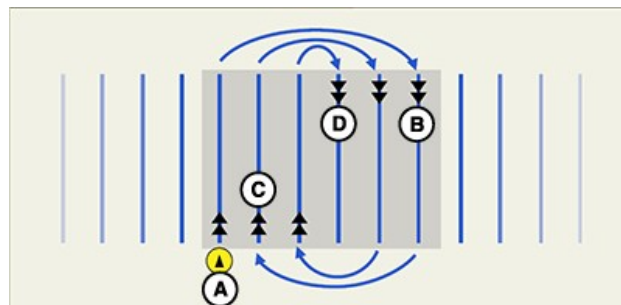
Pöördemustrid

MÄRKUS: Pöördemustrid valivad katvuse alusel, millisel töökäigul soovite sõita. Kui enamik töökäigust on läbitud, jätab kombain töökäigu vahele ja liigub järgmisele töökäigule.

MÄRKUS: Kui samal maal töötab mitu masinat, saab ülekatte vältimiseks kasutada järgmise käigu määramiseks kasutada jagatud katvust.

Kombaini AutoTraci pöördamise automaatika on võimeline tegema kaht spiraalpööret.

1. **Spiraal sisse** – spiraali ajal sisepoole pööramise ajal pöörab kombain alati paremale. Vahelejätmiste arv on 2 miinus maa suurus. Kui töö on lõpetatud, väheneb vahelejätmiste arv järk-järgult nullini. Selles näites on maa suurus määramiseks määratud 6, mis tähendab maksimaalselt 4 vahelejätmist. Alates alguspunktist (A) lõpetab kombain esmase töökäigu, jätab 4 töökäiku vahele ja lõpetab viienda töökäigu (B). Kombain jätab kolm töökäiku vahele ja lõpetab järgmise töökäigu (C) mustris. Kombain jätkab sisepoole spiraali, kuni kõik töökäigud on lõpetatud. Pärast viimase pöörde (D) lõpetamist lülitub masin vaikimisi otse läbisõidule. Juht läheb järgmisele maale ja jätkab valitud mustriga.



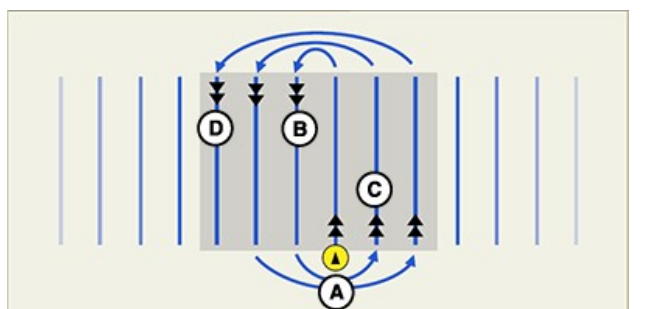
PC29159—UN—01JUN23

Sisepoole spiraali pööre maa suurusega 6

- A—Alguspunkt
- B—Viies töökäik
- C—Järgmine töökäik
- D—Viimane pööre

2. **Spiraal välja** – kombain alustab maa keskel ja liigub spiraalis välja, pöörates alati vasakule. Maa suurus määrab vahelejätmiste maksimaalse arvu. Väljapööramise ajal algab vahelejätmiste arv nullist. Töökäikude ajal suureneb vahelejätmiste arv järk-järgult, kuni vahelejätmiste maksimumarv on saavutatud. Näites on maa suurus 6 ja see algab 0 vahelejätmisega. Kombain liigub alguspunktist (A)

ühe rea võrra üles ja liigub mööda kõrvalolevat rada alla vasakule (B). Kui kombain jõuab teise töökäigu (B) lõppu, suureneb vahelejätmiste arv, võimaldades kombainil lõpetatud rea vahele jätta ja liikuda lähima mittetöötatud töökäigu (C) võrra ülespoole. Kombain jätkab spiraalis välja liikumist, kuni soovitud arv töökäike on lõpetatud. Pärast viimase pöörde (D) lõpetamist lülitub masin vaikimisi otse läbisõidule. Juht läheb järgmisele maale ja jätkab valitud mustriga.



Spiraalis välja liikumise näide

PC29158—UN—01JUN23

- A—Alguspunkt
- B—Teine rida
- C—Kolmas rida
- D—Viimane pööre

ch177nn,1740570004503-21-26FEB25

Pritsi AutoTraci pöörde automaatika

Töonõuded

Pritsi AutoTraci pöörde automaatika on saadaval järgmistel ekraani tüüpidel Automation 4.0 või G5 täiustatud litsentsiga.

- Universaalmonitor 4640
- 4600 CommandCenteri ekraan
- Universaalmonitor G5/ G5^{Plus}
- CommandCenteri ekraan G5/G5^{Plus}

Pritsi AutoTraci pöörde automaatika toetab järgmisi juhtradade tüüpe.

- Sirge rada
- AutoPath (read)
- AutoPath (piirid)

MÄRKUS: Põlluotsale sisenemisel ja põllult väljumisel seadistab süsteem põlluotsa ja masina esisilla keskosa ristumiskohas lipu Põllukultuurist väljas tõeseks.

Põlluotsalt väljumisel ja põllule sisenemisel seadistab süsteem põlluotsa ja masina esisilla keskosa ristumiskohas lipu Põllukultuurist väljas vääraks.

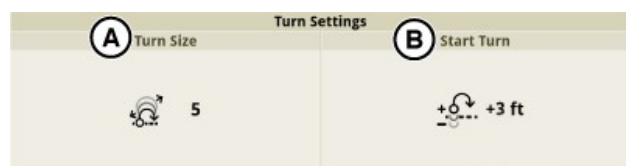
Järgmised funktsioonid pole pritsi AutoTraci pöörde automaatikas saadaval.

- Kiirushoidik
- Jada seadistamine
- Põllusisese ja pööramise kiiruse seadistused
- AB-kõverad, kohanduvad kõverad ja ringid

Pritsi AutoTraci pöörde automaatika seadistused

MÄRKUS: Kui see on lubatud, liigub pritsi AutoTraci pöörde automaatika olekusse Valmis ilma kiirushoidiku seadistusteta või jada seadistamiseta.

Pöörde seadistused – sirge rada



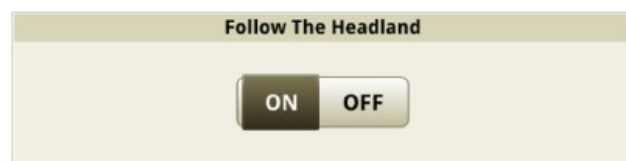
Pöörde seadistused – sirge rada

PC661530—UN—29JAN25

Pöörde suurus (A): reguleerib pööramisraja kuju. Väiksema numbriga korral on pööre väiksem ja vastupidi.

Alusta pööramist (B): seadistab pööramisraja alguseks enne põlluotsa piiri ületamise või pärast seda.

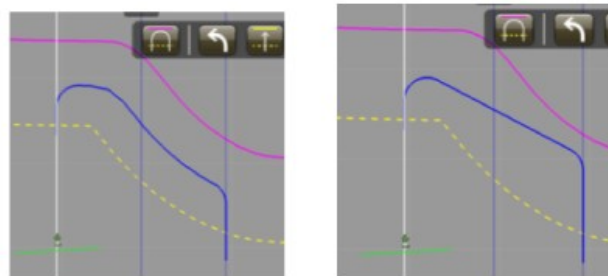
Järgi põlluotsa



Järgi põlluotsa

PC662153—UN—17FEB25

Valik Jälgi põlluotsa on täiustatud seadistus, mis on saadaval ainult roolimisabi režiimi Sirge rada kasutamisel.



A

B

Järgi põlluotsa

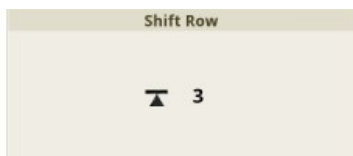
PC661535—UN—02FEB25

- A—Järgi põlluotsa on SEES
- B—Järgi põlluotsa on VÄLJAS

Kui see on lubatud, järgib masin põlluotsa kurvi esinemisel seda. Kui see on blokeeritud, liigub masin mööda põlluotsa kõige lühemat (sirget) rada ega järgi kõverat, kui see on olemas. Vaikimisi on valik Järgi põlluotsa SEES. Tumblerlüliti valik säilitatakse võtmetsüklite üleselt.

MÄRKUS: Valik Järgi põlluotsa on saadaval ainult roolimisabi režiimi Sirge rada kasutamisel.

Pöörde seadistused – AutoPath (read)



PC659264—UN—29JAN25

Nihuta rida

Kui kasutate AutoPathi (read), liigutab suvand Nihuta rida seadistus määratud rea(d) praegusest AutoPathi põlluotsa töökäigust. Nihuta rida võimaldab valida liigutamiseks nihke suuna (sisse või välja) ja ridade arvu.

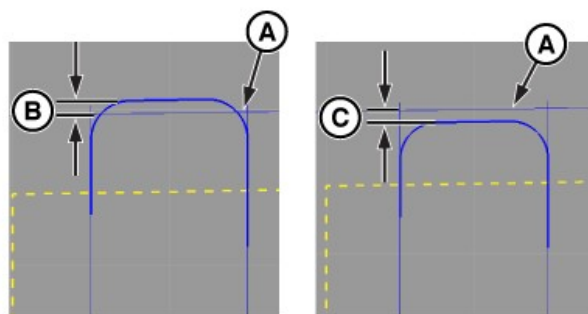
Pöörde seadistused – AutoPath (piirid)



PC661529—UN—29JAN25

Pöörde alustamise nihe

Pöörde alustamise nihe on koht, kus masin AutoPathi piiri rajaga seoses pöörast alustab.



PC662154—UN—20FEB25

Pöörde alustamise nihe

A—AutoPathi piiri rada
B—Positiivne nihe
C—Negatiivne nihe

Positiivne nihe (B) tähendab, et masin teeb pöörde pärast AutoPathi piiri rada (A). Negatiivne nihe (C) tähendab, et pööre tehakse enne AutoPathi piiri rada (A).

Pöörde alustamise nihke väärtusvahemik on +100 kuni -100 ja seda seadistatakse sammuga 0,3 m (1 jalg).

Pritsi AutoTraci pöörde automaatika ühilduvus

Ettevõtte John Deere iseliikuv taimekaitseprits	Mudel
400R	408R, 410R ja 412R
600R	612R ja 616R
Hagie	ST12S, ST16S ja ST20s (mudeliaasta 2022 ja uuem)

Ettevõtte John Deere ujuk	Mudel
800R	800R

Pöördemustrid

Pritsi AutoTraci pöörde automaatika toetab ainult U-pöördeid.

ch177nn,1740570144512-21-26FEB25

Kasutamine – Machine Sync

Machine Sync



Machine Sync

PC28763—UN—25AUG22

John Deere Machine Sync võimaldab ühilduvate masinate sünkroonset liikumist. Machine Sync kasutab AutoTraci, et juhtida järgija algasendisse, mis on määratud juhtmasina suhtes. Järgija säilitab töö ajal seda asukohta. Machine Sync säilitab StarFire'i vastuvõtjatelt saadud teabe põhjal juhtmasina ja järgija vahel piki- ja külgnihet. Teave edastatakse juhtmevabalt masinate vahel, kasutades iga masina JDLinki modemit.

Machine Sync ei kasuta mobiilsidet.

Rakenduse Machine Sync avamine

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige rakendus Machine Sync.

Nõuded

Funktsiooni Machine Sync toimimiseks peavad täidetud olema järgmised nõuded.

Võrgunõuded

Machine Sync vajab andmeedastust juhtmasina ja kopeerimisese vahel. Juhtmasin ja kopeerimisese peavad olema ühendatud samasse traadita võrku. Juhtmasin saab luua võrgu rakenduses Machine Sync või traadita võrgu seadete rakenduses. Kopeerimisese liitub juhtmasina võrguga rakenduse Machine Sync abil.

Lisateavet traadita võrgu loomise ja sellega liitumise kohta leiate traadita võrgu seadete rakendusest.

Juhtmasina nõuded

MÄRKUS: Uuendage tarkvara uusimale versioonile.

- Masinal peab olema 4. põlvkonna ekraan või G5 universaalmonitor.
- Masinal peab olema jagatud signaaliga StarFire 6000, StarFire 7000 või StarFire 7500 vastuvõtja.
- Masinal peab olema JDLinki modem.
 - JDLink Boosti ühendus on toetatud.
- Masinale peab olema paigaldatud täiendav antennikomplekt.
- Masinal peab olema õige litsents.

Kopeerimisese nõuded

MÄRKUS: Uuendage tarkvara uusimale versioonile.

- Masin peab olema traktor.
- Masinal peab olema G5 CommandCenter, G5 universaalmonitor või 4. põlvkonna ekraan.
- Masinal peab olema jagatud signaaliga StarFire 6000, StarFire 7000 või StarFire 7500 vastuvõtja.
- Masinal peab olema JDLinki modem.
- Masinale peab olema paigaldatud täiendav antennikomplekt.
- Masinal peab olema õige litsents.
- Masinal peab olema traktori tööseadise automaatika aktiveering.

MÄRKUS: Traktori-tööseadise automatiseerimise aktiveerimiseks võtke ühendust John Deere'i edasimüüjaga.

Enne rakenduse Machine Sync kasutamist

Seadmehalduri rakendus

Veenduge, et masina ja tööseadise andmed, sh mõõtmed ja nihked on õiged ja ekraani sisestatud.

Juhtmasin

- Veenduge, et masina ja tööseadise seaded on õiged.

Kopeerimisese

- Veenduge, et masina tüübiks on traktor.
- Veenduge, et masina nihked oleksid õiged.

AutoTraci rakendus

TÄHTIS: Machine Sync ei toeta suuremaid kõveraid kui 0,5° meetri kohta.

Kui juhtija asub järsul kõveral või muudab suunda, siis järgija ei suuda järgida ja Machine Sync lülitub välja. Kui Machine Sync välja lülitub, siis helisignaalile järgnev hoiatus selgitab selle põhjust.

MÄRKUS: Enne AutoTraci või rakenduse Machine Sync sätete muutmist kirjutage üles praegused väärtused.

Juhtmasin

MÄRKUS: Süsteem säilitab võtme välja ja sisse lülitamise ajal Machine Synci juhtmasina oleku, ilma et juhtmasin peaks hoidma Machine Synci aktiveerituna.

- Machine Sync toimib mis tahes kasutatava AutoTraci navigeerimismeetodiga.
- AutoTrac pole juhtmasina jaoks vajalik.

Kopeerimisseade

MÄRKUS: Süsteem edastab kopeerimisseadmele käsu hoida Machine Synci aktiveerituna ainult siis, kui see oli viimase võtme välja ja sisse lülitamise ajal lubatud.

MÄRKUS: Machine Synci kasutuse tumblernupp on käsu ajal vaikimisi SEES.

- Enne rakenduse Machine Sync kasutamist täppishäälestage AutoTraci edasisuunalist rooliseadistust iga masina jaoks eraldi.

Ühiskasutusrakendus

Ühiskasutusrakendus võimaldab täiendavat andmeedastust juhtmasina ja kopeerimisseadme vahel.

MÄRKUS: Ühiskasutus peab nii juhtmasina kui ka kopeerimisseadme ekraanis aktiivne olema. Ühiskasutuse rakenduse otsetee on saadaval rakenduse Machine Sync lehel "Informatsioon ja sätted".

MÄRKUS: IFDS-i väljalülitamiseks veenduge, et Machine Sync oleks välja lülitatud.

Juhtmasin

- Veenduge, et ühiskasutus oleks sisse lülitatud, vastasel juhul ei saa põllul andmeid jagada.
- Veenduge, et kõik tööühma G5 ekraanid on seotud sama töö ID-ga.

Kopeerimisseade

- Veenduge, et ühiskasutus oleks sisse lülitatud, vastasel juhul ei saa põllul andmeid jagada.
- Veenduge, et kõik tööühma G5 ekraanid on seotud sama töö ID-ga.
- Veenduge, et tööseadise profiil oleks määratud seadmehalduris nii, et töö tüüp vastaks juhtmasinale.

Ühiskasutusel jagatakse juhtmasina ja kopeerimisseadme vahel järgmist teavet.

- Operaatori nimi kaardil
- Automaatselt valitud juht
- Terapunkri täituvustase
- Tühjendusteo olek
- Võrgu parooli jagamine
- Katvuskardi jagamine

Terapunkti täituvustase ja väljalaadimistee olek kuvatakse rakenduse Machine Sync avalehel valitud juhi kasti. Neid olekuikoone saab vaadata ka avalehel, kui valite paigutushalduris Machine Synci juhtmasinate loendi ühe tööakna mooduli.

Jagamine, kasutades JDLINK Boosti

Kui juhtmasin ja kopeerimisseade on üksteisest 50 m (165 jala) kaugusel, blokeeritakse Wi-Fi sidumine. Ühenduvusfunktsioonid, nagu reaajas andmete jälgimine, kaugjuurdepääs, In-Field andmete jagamine jne, pole selle perioodi jooksul saadaval.

MÄRKUS: Sellel ajavahemikul jäävad andmed puutumatuks ja neid jagatakse vastuvõtjaga ühenduvuse taastamisel.

Lahutamise head tavad

Kui keerate rooli Machine Synci lahutamiseks, kopeerimisseadme kiirust muudetakse, et see vastaks juhtmasina viimasele teada olevale kiirusele. Selleks et vältida või vähendada viivitust traktori seadistatud kiiruse lähtestamisel iga kord, kui masina sünkroonimine välja lülitatakse, on soovitatav kasutada järgmisi lahtiühendamismeetodeid.

- PST käigukastiga traktori puhul vahetage käiku üles või valige 1. seadistatud kiirus või 2. seadistatud kiirus, mille määratud kiirus on praegusest kiirusest suurem, või kerige kiiruseregulaatori rattal üles.
- Lineaarse hoovaga IVT või EVT käigukastiga traktori puhul liigutage kiirushoob käsitsi asendist F1 asendisse F2 või kasutage seadistatud kiiruse suurendamiseks kiiruse reguleerimisrattast.
- IVT või EVT käigukastiga traktoritel, millel on CommandPro hoob, blokeerib mis tahes hoova liikumine, kaasa arvatud tagasisuunas, kiiruse automaatika.

ch177nn,1740570175759-21-11FEB26

Rakenduse Machine Sync ühilduvus

Ühilduvus ettevõtte John Deere traktoritega.

MÄRKUS: 6R-seeria traktorid CommandPRO-ga ühilduvad ainult G5 Machine Synciga, kui installitud on MFTCU tarkvarauuendus AL229483A.

MÄRKUS: 8x30T ja 9x30T masinad ei ühildu rakendusega Machine Sync.

- 6R (IVT)
- 7M (CQT) – mudeliaasta 2024 ja uuemad
- 7R (IVT, CQT ja e23)
- 8R (EVT, IVT, PST ja e23)
- 8RT (EVT, IVT, PST ja e23)
- 8RX (EVT, IVT ja e23)
- 8x30 (IVT ja PST)
- 9R (PST)
- 9RT (PST)
- 9RX (PST)

- 9x30 (PST)

EVT (elektriline astmevaba käigukast)

IVT (astmeteta käigukast)

CQT (CommandQuad II käigukast)

PST (PowerShift-käigukast)

e23 (23 käiguga PowerShift käigukast koos rakendusega Efficiency Manager)

Ühilduvus ettevõtte John Deere kombainiga.

- S-seeria
- T-seeria
- W-seeria
- X-seeria
- 50, 60 ja 70 seeria

MÄRKUS: 70-seeria terapunkri täitumisteabe nägemiseks on vaja lisakomplekti.

John Deere'i iseliikuva hekseldi ühilduvus:

- 8000
- 9000

Ettevõtte John Deere iseliikuva suhkruroo harvesteri ühilduvus:

- CH570W
- CH570T
- CH950
- CH960

ATU/ATC/Reichhardt GREEN FITi ühilduvus:

ATU300/ATC300 ja GREEN FIT võivad tehniliselt toimida Machine Synci juhtmasinana, kuigi kopeerimiseseadme jõudlus sõltub suuresti juhtmasina masina roolisüsteemi täpsusest.

MÄRKUS: Meie tungin soovitus on kasutada integreeritud AutoTraci Machine Synci juhtmasinate jaoks.

Machine Sync ei ühildu järgmiste seadmetega.

- Algupärane GreenStar, GreenStar 2 1800 ja GreenStar 2 2600
- GreenStar 3 2630 ekraan, kui seda kasutatakse koos 4600 CommandCenteriga
- Modemid JDLINK 2G ja JDLINK 3G
- Masina sideraadio (MCR)
- Algupärane StarFire'i, StarFire 300 ja StarFire iTC vastuvõtjad

Machine Sync kombineeritud ekraanidel.

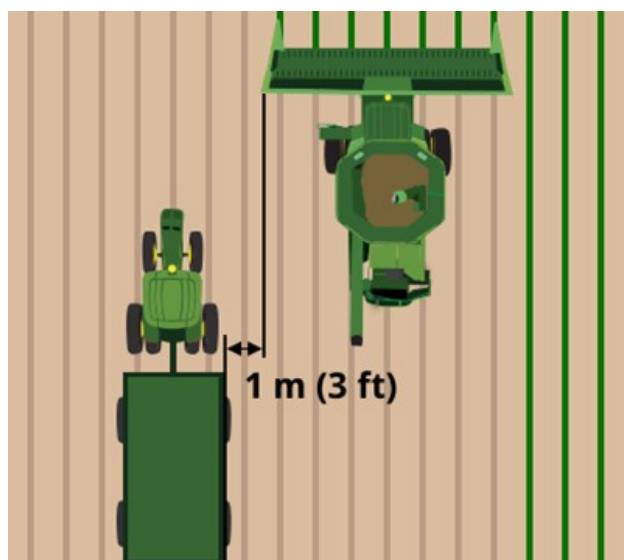
Machine Sync töötab ühilduvate 4. põlvkonna ja G5 ekraanide vahel. Veenduge, et igal kasutataval ekraanil oleksid Machine Synci tööks vajalikud aktiveerimised või litsentsid. Vajalike aktiveerimiste või litsentside loendit vaadake põllumajanduse müügikataloogist.

MÄRKUS: 4. põlvkonna ekraanid nõuavad Machine Synci aktiveerimist, samas kui G5 ekraanid nõuavad litsentsi.

Lahtiütlused

⚠ ETTEVAATUST: Vältige vigastuse või õnnetuse ohtu. Olge valvas ja vajaduse korral võtke rooliga juhtimine üle. Machine Sync ei tuvasta ega väldi takistusi või kõrvalseisjaid.

⚠ ETTEVAATUST: Vältige vigastuse või õnnetuse ohtu. Juhtmasina taga liikudes olge tähelepanelik ja võtke juhtimine üle, kui juhtmasin ootamatult peatub. Machine Sync ei peata kopeerimiseseadet täielikult.



PC28837—UN—11OCT22

- Machine Sync ei toeta töötamist, kui masina või seadme mõni osa on teisele masinale või seadmele lähemal kui 1 m (3 ft).
- Machine Sync pole mõeldud põlluotsa pöörete tegemiseks.
- Machine Sync ei kompenseeri masinate vahelisi kalde erinevusi.
- Machine Synci ei saa kasutada, kui juhtmasina liikumiskiirus on suurem kui 16,0 km/h (10 miili/h).
- Machine Synci ei saa kasutada, kui liikumiskiirus on 0 km/h (0 mph).

MÄRKUS: 9 seeria liigendtraktorite minimaalne kiirusnõue hankimisel või järgimisel on 2 km/h (1.2 mph).

Funktsiooni Machine Sync parimaks talitluseks pidage meeles järgmist:

- sirge rada on täpsem kui kõver rada;
- kui sirget rada ei kasutata, on aeglasemad kiirused täpsemad kui suuremad kiirused;
- sujuvamad kõverad on täpsemad kui järsu pöörderaadiusega kõverad;
- liigendtraktorite eelnimetatud sooritus erinevused on suuremad kui muude platvormide puhul;
- optimaalse sooritusvõime tagamiseks tuleb masina sünkroonimise funktsiooni täpsemaid AutoTraci seadeid rohkem reguleerida.

Jagatud signaal

Rakenduse Machine Sync saagikoristusautomaatika kasutamisel võimaldab signaali jagamine StarFire'i vastuvõtjatel jagada teavet. See võimaldab saagikoristuse ajal mõlema masina vastuvõtjal suurendada süsteemijõudlust maksimumini. Järgnevas tabelis kirjeldatakse süsteemilt eeldatavat täpsust.

Kombaini vastuvõtja aktiveerimistase	Viljakäru traktori vastuvõtja aktiveerimistase	Süsteemi üldine täpsuse tase	Kahe vastuvõtja suhe
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

Jagatud signaal

Signaali jagamine ühildub vastuvõtja samade või erinevate mudelitega. Rakenduse Machine Sync kasutamine on nõutav, v.a järgmiste tingimuste täitmisel nii juhtmasinal kui ka kopeerimisseadmel.

- StarFire 7000 või uuem vastuvõtja
- StarFire'i SF-RTK parandus mõlemal vastuvõtjal.

ZIDXX1X,1749554066047-21-06OCT25

Rakenduse Machine Sync juhtseadised

Lõpp-punkt

TÄHTIS: Vaikimisi määratud lõpp-punkt põhineb seadmehalduris olevatel sätetel ja töösooni kujul. Enne rakenduse Machine Sync kasutamist veenduge, et kõik masina ja tööseadise sätted ja nihked on õiged.

MÄRKUS: Lõpp-punkti määramise nupp on kasutatav ainult siis, kui järgija asub töösoonis. Töösoon on kaardil tähistatud piiriga.



PC28764—UN—25AUG22

Lõpp-punkt on punkt, kuhu süsteem suunab järgija saagi koorma mahalaadimiseks. Lõpp-punkt luuakse seadmehalduris olevate sätete ja töösooni kuju põhjal automaatselt.

Vaikimisi määratud lõpp-punkt on juhtija ja järgija sätete alusel unikaalne.

Erineva lõpp-punkti salvestamiseks vajutage lõpp-punkti määramise nuppu.

MÄRKUS: Kasutaja määratud lõpp-punkt kustutatakse ekraani ühendamisel erineva masinaga, erineva masinaprofiili valimisel või muu komponendi eemaldamisel või asendamisel. Enne tööd veenduge, et kasutaja määratud lõpp-punkt on seadistatud.

Mitu lõpp-punkti



PC28765—UN—25AUG22

Määramise/rakendamise lüliti

Järgija saab valikus Informatsioon ja sätted luua mitu lõpp-punkti. Igale lõpp-punktile määratakse automaatselt number.

Lõpp-punkti määramiseks valige määramise/rakendamise kippüliti ja valige lõpp-punkti number. Lõpp-punktiks määratakse järgija asukoht.

Aktiivse lõpp-punkti muutmiseks valige määramise/rakendamise lülitiga rakendamine ja valige lõpp-punkti number. Kui AutoTrac on rakendatud, liigub kopeerimisseade valitud lõpp-punkti.

Peegeldamine

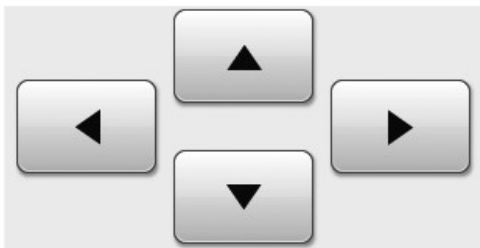
U-kujulise tsooni ühel pool määratud lõpp-punkt/lõpp-punktid peegelduvad automaatselt teisel pool, kui kopeerimisseade on teisele poole liikunud. See funktsioon aktiveeritakse, kui Machine Synci sätetes on aktiveeritud järgmised funktsioonid.

1. U-kujulise töösooni alistus on aktiveeritud.
2. Juhitud liiklusrežiim on aktiveeritud.
3. Mitu lõpp-punkti on aktiveeritud.

Kiirustundlikkus

Sisestage kiirustundlikku rakenduse Machine Sync täpsemates seadetes. Järgija saab reguleerida kiirustundlikkust, et kiirusmuudatused oleks sujuvamad või agressiivsemad.

Nihutamine



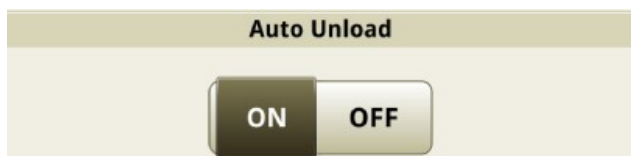
PC28082—UN—28JUL20
Sõidusuuna muutmise lülitid

Machine Sync võimaldab juhtijal ja järgijal järgija asendit nihutada, et saagi ühtlaselt tühjenduskärusse jaotada.

Nihke samm on mõõde, kui kaugele järgija liigub iga kord, kui nihkenuppu vajutada. Joonesisese ja külgnihke samme saab seadistada menüüs Informatsioon ja sätted.

MÄRKUS: Nihkenuppudega tehtud seadistusi ei salvestata, v.a juhul, kui menüüs Informatsioon ja sätted on valik Salvesta nihked järgmiseks ühenduseks sisse lülitatud.

Automaatne väljalaadimine

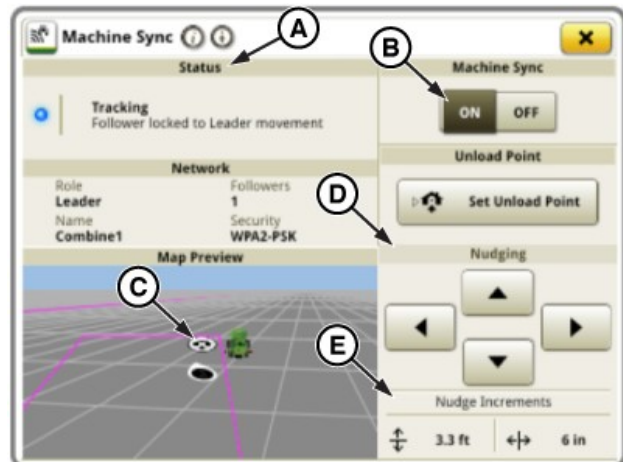


PC662149—UN—11FEB25
Automaatne väljalaadimine

Automaatse väljalaadimise saab sisse ja välja lülitada, kui valite Machine Synci täpsemad seadistused. See kasutab nägemisel põhinevat stereokaamerat, et lükata viljakäru automaatselt edasi või tagasi, kuni täitmine on lõpetatud.

ZIDXK1X,1750077987519-21-16JUN25

Rakenduse Machine Sync kasutamine – juhtmasin



PC689864—UN—26SEP25

- A—Masina sünkroonimise olek
- B—Põhinupp
- C—Lõpp-punkt
- D—Sõidusuuna muutmise lülitid

Juhtmasin – pole valmis

Kui kopeerimisseade ei asu töötsoonis, on rakenduse Machine Sync olek (A) Pole valmis. Olekuindikaator on oranž.

MÄRKUS: Töötsoon kuvatakse, kui juhtmasin ja kopeerimisseade omavahel suhtlevad.

Rakenduse Machine Sync toimimiseks peab pealüliti (B) olema sisse lülitatud.

MÄRKUS: Machine Sync tuleb sisse lülitada pärast toite igat lähtestamist.

MÄRKUS: Juhtmeta ruuterid, raadiosaatjad, raadiod, täiendavad elektrimootorid, kaugjuhtimispuldid, Bluetoothi seadmed või blokeeritud antenn võivad põhjustada signaalitõrkeid. Signaalitõrked võivad põhjustada ühenduse loomise nurjumise või sidekatkestusi. Kui kopeerimisseade asub töötsoonis ja juhtmasin seda ei tuvasta, võtke abi saamiseks ühendust ettevõtte John Deere edasimüüjaga.

Juhtmasin – valmis

Kui juhtmasin ja kopeerimisseade on ettenähtud kohas ja järgimiseks valmis, on rakenduse Machine Sync olekuks Valmis. Olekuindikaator muutub roheliseks.

Juhtmasin – hankimine

Kui kopeerimisseade asub töötsoonis ja vajutati AutoTraci taastuslüliti, on rakenduse Machine Sync olekuks Hankimine. Olekuindikaator muutub siniseks.

MÄRKUS: Kui Machine Sync on hankimise/järgimise olekus, on järgmised funktsioonid blokeeritud.

- *Rajanihe (AutoTracu roolimisabi)*
- *Nihked (kõikide roomikutüüpide puhul)*
- *Külgsuunas nihked (hüdraulikahooba konfigureerimise nuppude vajutamine)*

MÄRKUS: Machine Synci olek ei mõjuta RowSense'i nihkeid.

Juhtmasin – järgimine

Rakenduse Machine Sync olekuks on Järgimine, kui kopeerimiseseade jõuab lõpp-punkti (C).

Kopeerimiseseade järgib juhtmasinat. Kui juhtmasin muudab suunda või kiirust, sobitab kopeerimiseseade need vastavalt juhtmasinale.

Juhtmasin saab nüüd vilja kopeerimiseseadme viljamahutisse laadida.

Vajadusel valige kopeerimiseseadme asendi reguleerimiseks sõidusuuna muutmise lülitid (D).

Juhtmasina töötsooni seaded

MÄRKUS: U-kujulise töötsooni alistust saab aktiveerida menüüs Informatsioon ja sätted.

MÄRKUS: U-kujulise töötsooni alistamise valikut ei saa kasutada kombaini juhtmasina puhul.

Kui masina tüübiks on seadmehalduris määratud kombain, harvester või muu, lülitub Machine Sync vaikimisi vasakpoolsele töötsoonile. Kõik muud masina tüübid lülituvad vaikimisi U-kujulisele töötsoonile.

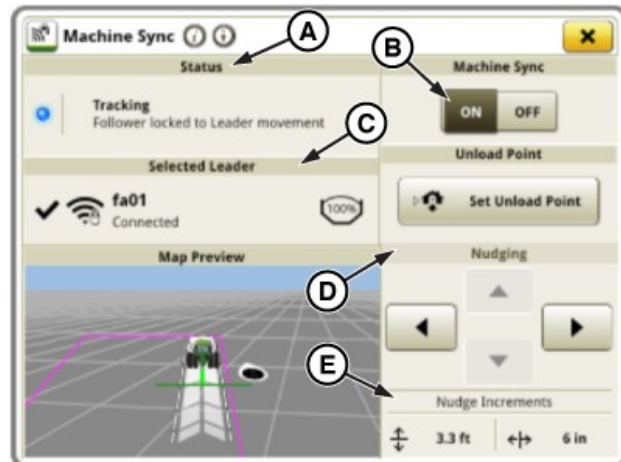
Kui U-kujulise töötsooni alistamine on sees, on töötsoon U-kujuline. Kui U-kujulise töötsooni alistamine on väljas, paikneb töötsoon vaid masina vasakul küljel. U-kujuline töötsoon võimaldab sisekülje laiust ja pikkust juhtmasina menüüs Informatsioon ja sätted muuta.

Töötsooni kogupikkust saab reguleerida, kui muuta töötsooni esiserva ja töötsooni tagaserva väärtusi. Vaikeväärtused on järgmised.

- 25 m (82 jalga) eesmine serv
- 20 m (65,6 jalga) tagumine serv

ZIDXX1X,1749561926105-21-01OCT25

Rakenduse Machine Sync kasutamine – kopeerimiseseade



PC689865—UN—26SEP25

- A—Masina sünkroonimise olek
- B—Põhinupp
- C—Sõidusuuna muutmise lülitid
- D—Valitud juhtmasina kast

Järgija – pole valmis

Rakenduse Machine Sync olekuks (A) on Pole valmis, kuni järgija asub töötsoonis ja on järgimiseks valmis. Olekuindikaator on oranž.

MÄRKUS: Töötsoon kuvatakse, kui juhtija ja järgija omavahel suhtlevad.

Rakenduse Machine Sync toimimiseks peab pealüliti (B) olema sisse lülitatud.

MÄRKUS: Machine Sync tuleb sisse lülitada pärast toite igat lähtestamist.

Järgija – valmis

Kui juhtmasin ja kopeerimiseseade on ettenähtud kohas ja järgimiseks valmis, on rakenduse Machine Sync olekuks Valmis. Olekuindikaator muutub roheliseks.

Kopeerimiseseade – hankimine

Kui kopeerimiseseade asub töötsoonis ja vajutati AutoTraci taastuslüliti, on rakenduse Machine Sync olekuks Hankimine. Olekuindikaator muutub siniseks.

MÄRKUS: Valged nooled ja määratud töötsoon juhivad kasutajad optimaalsesse asukohta, et aktiveerida Machine Sync kohe lõpp-punkti taga—suurendades kliendi mugavust ja minimeerides varieeruvust hankimises.

Järgija – järgimine

Rakenduse Machine Sync olekuks on Järgimine, kui järgija jõuab lõpp-punkti.

Järgija järgib juhti. Kui juhtmasin muudab suunda või

kiirust, sobitab kopeerimiseseade need vastavalt juhtmasinale.

Juhtmasin saab nüüd vilja kopeerimiseseadme viljamahutisse laadida.

Vajadusel valige järgija asendi reguleerimiseks nihutamispupud (C).

Terapunktri täituvustase ja väljalaadimistee olek kuvatakse valitud juhi kastis (D).

Töötamise ajal reguleerige gaasi abil vaid kiirust. Töö ajal käigu vahetamine lülitab rakenduse Machine Sync välja.

9R ja 6R traktorite kiiruse automatiseerimisomaduste tõttu soovitatakse nende masinatega töötada rakenduse Machine Sync kasutamisel täisgaasil.

Väljalülitamiseks võib traktorijuht haarata roolirattast, suurendada masina ülekandepöörete seadet või masina peatada.

MÄRKUS: Veenduge, et järgija ülekandepöörded on piisavalt kõrged, et järgija suudaks hoida juhtijaga sama kiirust.

Juhitud liiklusrežiim

MÄRKUS: Kui juhitud liiklusrežiim on lubatud, on külgsuunas nihutus keelatud.

Juhitud liiklusrežiim on menüüs Informatsioon ja sätted aktiveeritud.

Kui juhitud liiklusrežiim on aktiivne, liigub järgija piki juhtrada ja selle kiirust juhib juhtija. Kui lõpp-punkt ei asu juhtrajal, liigub kopeerimiseseadme lõpp-punktiga paralleelselt, püüdes samas juhtrajal.

Kui kasutate juhitud liiklusrežiimi, valige AutoTraci taastuslüliti üks kord, et liikuda aktiivsel juhtrajal. Kui kopeerimiseseade asub töötsoonis, valige uuesti AutoTraci taastuslüliti, et kiirus juhtmasinaga sünkroonida.

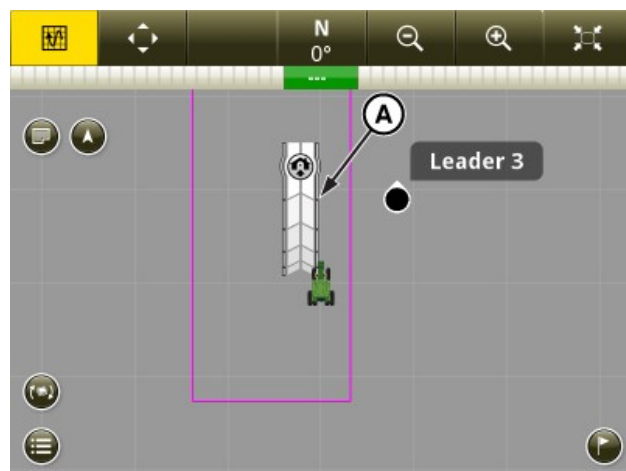
MÄRKUS: Kui juhtmasin ja kopeerimiseseade jälgivad eri juhtrada, ei pruugi järgija juhtijaga paralleelselt liikuda.

Max automaatika seadistatud kiirus

Vaiekiirus on 15 mph. MY20 või uuematel traktoritel määrab see säte maksimaalse kiiruse, mida kopeerimiseseade võib saavutada. Kui Machine Sync on aktiveeritud, kuvatakse see väärtus põhiekraanil (PDU). Kui seadistatud kiirus on maksimaalsest madalam, kasutab süsteem seda maksimaalset väärtust sünkroonimiseks. Lähtepunkti navigeerimisel püüab kopeerimiseseade selle kiiruseni kiirendada.

ZIDXK1X,1749562340443-21-05OCT25

Rakendamise rada



PC689868—UN—03OCT25

Rakendamise rada

A—Rakendamise rada

Kuvatakse **rakendamise raja** ikoon, et aidata juhtidel lõpp-punktiga kergemini joonduda. Soovitav on rakendada, kui masin on joondatud valge noolega. Kuigi töötsoonis võib rakendumine toimuda teistes asendites, tagab joondamine noolega enne Machine Synci rakendamist sujuvama ülemineku soetamiselt järgimisele.

ZIDXK1X,1759686490078-21-05OCT25

Kasutamine – ülekatte juhtimine

Ülekatte reguleerimine

Ülekatte reguleerimine reguleerib automaatselt heedri laiust vastavalt kombaini liikumisele üle juba koristatud alade. See funktsioon parandab pindala ja saagikuse andmete täpsust.

Ülekatte reguleerimise avamine

1. Valige suvand Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige rakendus Ülekatte reguleerimine.

Kui kasutate muid heedreid laiusega kuni 15,2 m (50 jalga), jaotatakse heedriosad automaatselt 15,2 cm (6 tolli) sektsioonideks. Heedrid laiusega üle 15,2 m (50 ft) jagunevad kogu heedri laiuse ulatuses sajaks võrdseks osaks.

Ülekatte reguleerimine tagab, et koristatav ala ei ületaks põllu piire ning ei sattuks sisepiiridesse.

- Välispiir – põllu jaoks võib määrata vaid ühe välispiiri.
- Sisepiirid – põllu jaoks võib määrata ja nimetada mitu sisepiiri.

Piirid on küll valikulised, kuid need võivad ülekatte reguleerimisel abiks olla. Näiteks võib välispiir aidata tagada, et saagikuse arvutamisel ei võetaks arvesse väljaspool põldu asuvaid alasid, kui heedri või platvormi osa ulatub üle põllupiiri. Sama moodi võimaldab sisepiir sõita veekogu äärest mööda ning tagada, et veekogu kohale jäävad sektsioonid oleksid välja lülitatud.

ct47125,1708280038540-21-18FEB24

B—Blokeeri kõik

Kõikide rühmade lubamiseks valige nupp Luba kõik (A).

Kõikide rühmade keelamiseks valige nupp Keela kõik (B).



PC28777—UN—25AUG22

Vasak/parem lülitusnupp

MÄRKUS: Vasak/parem lülitusnupp ilmub vaid siis, kui teil on vähemalt 13 rühma.

Ekraan näitab korraga vaid kuni 12 rühmanuppu. Heedri vasakul või paremal pool olevate rühmade nägemiseks vajutage vasakut/paremat lülitusnuppu. Konkreetse rühma sisse- või väljalülitamiseks valige rühmanupp.

Lubatud rühmad on rohelised. Käsitsi keelatud rühmad on musta värvi. Ülekatte reguleerimisega automaatselt blokeeritud rühmad on rohelise ja valgega viirutatud.

ct47125,1708280038392-21-18FEB24

Käsitsi ülekatte reguleerimine

Ülekatte käsitsi reguleerimine jagab heedri rühmadeks. Ridaheedrid kasutavad vaikimisi ühte rühma rea kohta ja seda ei saa muuta. Platvormheedreid saab seadistada 2-24 rühma järgi.

Juht võib rühmad käsitsi eraldi sisse ja välja lülitada vastavalt saagi sisenemisele heedrisse. Ülekatte käsitsi reguleerimine ühildub ülekatte automaatse reguleerimisega. Rühma käsitsi väljalülitamine alistab selle rühma mis tahes muu oleku. Ülekatte käsitsi reguleerimine aitab parandada dokumentatsiooni täpsust, v.a kui eelmine katvus või piir takistab saagi sisenemist heedri vastavasse piirkonda.



A



B

PC28776—UN—25AUG22

A—Luba kõik

Kasutamine – sektsioonide juhtimine

Sektsioonide juhtimine



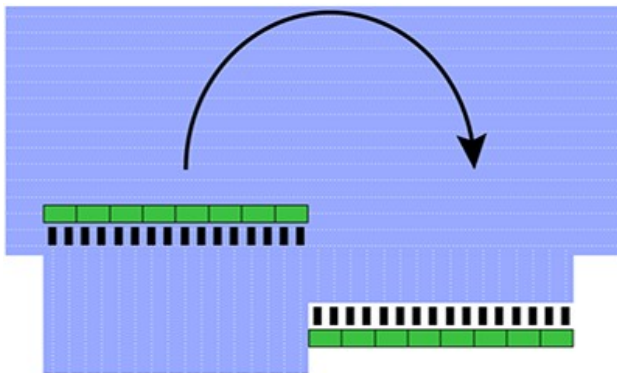
PC28778—UN—25AUG22

John Deere'i sektsioonide juhtimine lülitab masina või tööseadise sektsioone sisse ja välja, et vähendada ülekate ja parandada sisendite haldust. Sektsioonide juhtimine vajab tööks järgmisi seadmeid.

- Globaalse positsioneerimissüsteemi (GPS) vastuvõtja (StarFire'i vastuvõtja kasutamisel on minimaalselt nõutav SF2 signaalitäpsus)
- Sektsioonide juhtimise aktiveerimine
- Masin või tööseadis ühilduva sektsioonide juhtimise üksusega (ühilduvuse kohta saab teavet juhtploki tootjalt)

Sektsioonide juhtimise avamine

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige rakendus Sektsioonide juhtimine.



PC28779—UN—25AUG22

Varem töödeldud aladele sisenemisel või sealt väljumisel juhitakse masina või tööseadise sektsioone automaatselt. Katvuseta aladele sisenemisel lülitatakse sektsioonid välja ja katvusega aladele sisenemisel lülitatakse need uuesti sisse. Katvuskart näitab varem töödeldud alasid masina või tööseadise asukoha salvestamisega. Helesinine värv tähistab üht töökaiku põllul. Ülekate tähistab tumesinine värv.

Sektsioonide juhtimine lülitab järgmiste tegurite põhjal sektsiooni sisse või välja.

- GPS-asukoht
- Katvuskart
- Masina ja tööseadise nihked
- Sektsiooni olek
- Ülekate seaded
- Mehaaniline viivitus

- Põllupiirid
- Pöörderiiba piir

Sektsioonide juhtimine saadab sektsiooni oleku muutmiseks CAN-teate masinale või tööseadise juhtüksusele. Toote rakendamiseks lülitatakse sektsioon sisse. Samal ajal toote taasrakendamise vältimiseks lülitatakse sektsioon välja. Põllu alustuspunkti alates pole vahemaa piiratud.

TÄHTIS: Mõned operaatorid ühendavad kaks eraldi põldu üheks, kasutades nendevahelist "maasilda". Kui sektsiooni juhtimine jäetakse sisse, siis saab toodet ka sellele ribale kanda. Ootamatu katvuse vältimiseks lülitage sektsiooni juhtimine või pealüliti alati välja, kui sõidate põldude vahel.

Sektsioonide juhtimise täpsus

Järgmised tegurid mõjutavad sektsioonide juhtimise jõudlust.

- Eelmise katvuskardi GPSi täpsus
- Praegune GPSi täpsus
- Masinaprofiili ja tööseadise profiili seaded
- Ühtlane kiirus ja suund katvusala sisenemisel ja sealt väljumisel

Ühilduvus

Sektsioonide juhtimine ühildub AEF-i (Agricultural Industry Electronics Foundation) sertifikaadiga ISOBUS tööseadistega, mis on varustatud TC-SC funktsionaalsusega (ülesandekontroller). John Deere'i masina ja tööseadise ühilduvuse lisateavet vt G5 ekraani avaldamismärkustest.

Mitu ekraani

Sektsioonide juhtimine vajab tööseadise juhtüksusega sideks ülesannete kontrollerit ja seda ei saa kasutada kahe ühendatud ekraaniga. Task Controlleri olekut saab vaadata mitme ekraani sätetes.

Sektsioonide juhtimise pealüliti

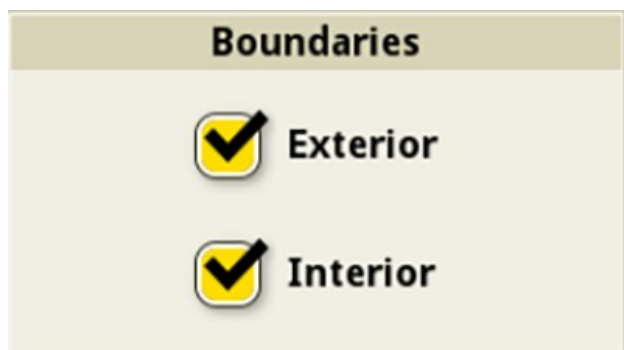


PC28780—UN—25AUG22

Sektsioonide juhtimise pealüliti

Sektsioonide juhtimise sisselülitamiseks vajutage pealüliti. Paigutusehalduri abil saab lüliti paigutada ka otseteeribale.

Piirid



Piirid

PC28812—UN—20SEP22

Seksioonide käsitsi juhtimine



Välispiirid

Välispiiride kasutamiseks valige märkeruut Välimine. Seksioonide juhtimine lülitab välja seksioonid, mis jäävad välispiirist väljapoole.

Sisemised piirid

Sisepiiride kasutamiseks valige märkeruut Sisemine. Seksioonide juhtimine lülitab välja seksioonid, mis jäävad sisepiirist sissepoole.

MÄRKUS: Kui mõlema piiri tüübi valik tühistatakse, eirab seksioonide juhtimine piire ja kasutab seksioonide sisse ja välja lülitamiseks eelnevaid katvusandmeid.

Põlluotsa juhtlüliti



Põlluotsa juhtlüliti ja põlluotsa nihe

PC28781—UN—25AUG22

Põlluotsa juhtüksuse sisselülitamiseks kasutage põlluotsa juhtlüliti.

Põlluotsa mõõtmete muutmiseks valige Nihe. Põlluotsa nihke muudatused salvestatakse praeguse põllu jaoks.

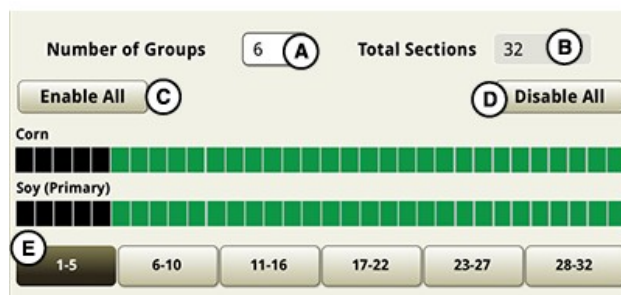
MÄRKUS: Põlluotsa juhtimise kasutamiseks tuleb märkida üks või mõlemad piirid. Kui tühistatakse välimine ja sisemine, siis lülitub põlluotsa juhtimine automaatselt välja.

Kui tühistatakse põlluotsa ühe tüübi valik, siis eirab põlluotsa juhtimine selle piiriga seotud põlluotsasid.

PC28653—UN—29SEP22

Seksioonide käsitsi juhtimine

Kasutage seksioonide rühmade sisse- ja väljalülitamiseks seksioonide käsitsi juhtimist. Seksioonide käsitsi juhtimise lehe aktiveerimiseks valige suvand Seksioonide käsitsi juhtimine.



PC28654—UN—29SEP22

Seksioonide käsitsi juhtimise leht

A—Gruppide arv
B—Kogu seksioon
C—Luba kõik
D—Blokeeri kõik
E—Seksiooni rühmad

- Rühmade arv (A) – rühmade arv, millesse seksioonid on jagatud. Selle väärtuse määrab juht.
- Seksioonide koguarv (B) – seksioonide arv, mida tööseadis saab kasutada. Väärtuse määrab masin või tööseadis ja seda ei saa muuta.
- Luba kõik (C) – lubab kõik seksioonid.
- Keela kõik (D) – keelab kõik seksioonid.
- Seksioonide rühmad (E) – lubab või keelab rühmas olevad seksioonid.

ch177nn,1738062318219-21-02FEB25

Sektsiooni olekumoodul

Sektsiooni olekumooduli abil tehakse kindlaks, kas seksioonide juhtimine andis käsu konkreetse seksiooni sisse- või väljalülitamiseks. Mooduli saab lisada töölehele rakenduses Paigutushaldur. Võimalikud on järgmised seksioonide olekud.

MÄRKUS: Sektsiooni olek ei muutu sõltuvalt seksiooni külvikiirusest. Kui seksiooni read on seemneteta, kuvatakse roheline värv (v.a ajamimootori kõikide seksioonide nullväärtuse korral). Külvisenormi vaadake SeedStari abil.

Sektsioon lubatud (ei rakendata)



PC28782—UN—29AUG22
Seksioon lubatud – hall ja roheline kontuur

- Istutusmasin või ventilaatoriga külvik üles tõstetud.
- Külvimasina või pneumokülviku sidurid on väljalülitatud.
- Ajamimootori kõigi seksioonide nullväärtus.

Sektsiooni rakendamine



PC28783—UN—29AUG22
Seksiooni rakendamine – ühtlane roheline

- Seksioonile anti sisselülituskäsk.
- Seksioon laotab toodet või seemet.

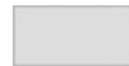
Sektsiooni väljalülituskäsk (ei rakendata)



PC28784—UN—29AUG22
Seksiooni väljalülituskäsk – roheline ja valged triibud

- Seksioon ületab olemasolevat katvust.
- Piir lülitas seksiooni välja.
- Pneumokülvik või GreenStari normikontroller jääb alla seksioonide juhtimise miinimumkiirust.
- Sõidate üle nullnormi eelmäärangutsooni.

Sektsioon blokeeritud (ei rakendata) (ainult pritsi puhul)



PC24037—UN—05APR17
Seksioon blokeeritud – ühtlane hall

- Seksioonide juhtimine on blokeeritud.
- Seksiooni juhitakse käsitsi.

Sektsioon väljas (ei rakendata) (ainult pihustaja puhul)



PC24038—UN—05APR17
Seksioon väljas – ühtlane must

- Seksioon on kontrolleri poolt välja lülitatud.

ct47125,1708280101719-21-18FEB24

Ülekate sätted

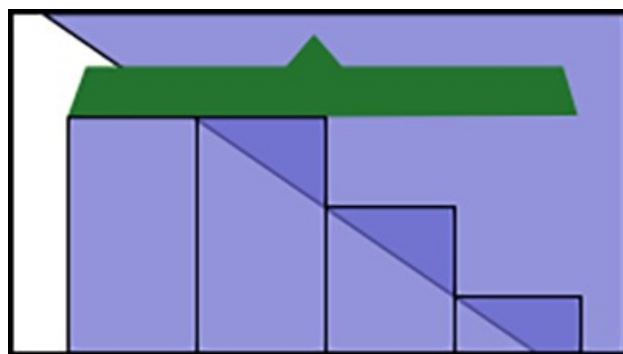
Ülekate tekib juba töödeldud ala või piiri läbimisel. Ülekate suurus sõltub juhi eelistustest.

Ülekate sätete konfigureerimine tahtlikuks ülekatteks. Soovimatute vahelejätude ja ülekate kompenseerimiseks kasutage valikut Jõudluse häälestus. Lisateavet vaadake seksioonide juhtimise elektroonilisest spikrist.

100% ülekate + lisa

Täiendav ülekate tagab varem töödeldud ala tootega katmise, välistades nii vahelejätud. Täiendava ülekate tulemuseks on ülerakendus.

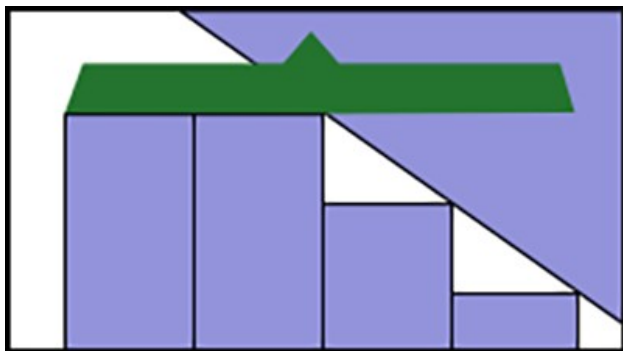
100% ülekate – minimaalne vahelejätt



PC28836—UN—11OCT22
100% ülekate – minimaalsed vahelejätud

Minimaalne vahelejätt tagab katvuse kuni varem töödeldud alani, vähendades vahelejätte. Vahelejätu minimeerimine võib kaasa tuua ülerakenduse.

0% ülekate – minimaalne ülekate



0% ülekate – minimaalne ülekate

Minimaalne ülekate tagab selle, et katvus ei ulatu varem töödeldud alani. Ülekatte minimeerimine võib kaasa tuua alarakenduse.

Protsent vahemikus 0–100% tagab toote katte varem töödeldud alani, sõltuvalt individuaalsete seksioonide laiuselt.

ct47125,1708280101564-21-18FEB24

Kasutamine – autonoomsus

Autonoomia rakenduse ülevaade



APY76284—UN—28JUL22

Autonoomia rakendus

Autonoomia rakendus juhib autonoomia süsteemi, mis võimaldab masinal teha põllutöid ilma, et juht viibiks füüsiliselt juhiistmel.

MÄRKUS: Lisateavet vaadake autonoomia kasutusjuhendist.

Autonoomia nõuded

MÄRKUS: Autonoomiaga ühilduvate masinate ja tööseadiste kohta saate lisateavet edasimüüjalt.

Autonoomia rakenduse kasutamiseks peab masinal olema olema järgmine riistvara.

- Autonoomia valmiduse / ettevalmistuse konfiguratsioon
- Traktorisse integreeritud StarFire 7500

Autonoomia rakenduse töötamiseks peavad olema täidetud järgmised nõuded.

- Autonoomia litsents (lisateabe saamiseks pöörduge edasimüüja poole)
- G5 täiustatud litsents
- SF-RTK või raadio RTK litsents
- TruSet (mullaharimine)
- John Deere Operations Center ühilduvas veebibrauseris
- Operations Center Mobile ühilduvas Androidi või Apple'i seadmes, mis on uuendatud uusimale tarkvarale.
- Autonoomia kasutamiseks heaks kiidetud tarkvara

MÄRKUS: Tarkvara võib vajada regulaarset uuendamist. Kui süsteem tuvastab aegunud juhtplokid, kuvatakse masina sisselülitamisel kabiini ekraanil soovitatava uuendamise teatis. Kui autonoomiaga seotud juhtplokke 7 päeva jooksul ei uuendata, kuvatakse teade uuenduse vajalikkuse teatena ja autonoomia ei tööta enne, kui kõik juhtplokid on uuendatud.

ZIDXK1X,1770805199879-21-11FEB26

Kasutamine – kaugjuurdepääs

Kaugjuurdepääs



Kaugjuurdepääs

PC684075—UN—06OCT25

Kaugjuurdepääsu rakendus (RDA) võimaldab nii kaugjuurdepääsu kui ka ekraani kaugjuhtimist.

Ekraani kaugjuurdepääs (RDA)

RDA võimaldab kaugkasutajatel **vaadata masina ekraani** reaajas, pakkudes väärtuslikku teavet toimingute kohta, ilma et oleks vaja füüsiliselt kohal olla.

Ekraani kaugjuurdepääs (RDC)

RDC läheb sammu võrra kaugemale, võimaldades kasutajatel **suhelda otse ekraaniga**—muuta sätteid, navigeerida lehtedel, jälgida reaajas värskendusi ja kasutada reaajas rikkeotsingut.

Liikumine kaugjuurdepääsu (RDA)

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Rakendused.
3. Valige RDA rakendus.

Kaugjuurdepääsu (RDA) kasutamine

Logige arvuti või mobiiliga sisse leheküljel JDLINK.com või MyJohnDeere.com ja valige soovitud masin. Ekraani kaugkuvamiseks käivitage kaugjuurdepääsu seanss.

Kui ühendus on loodud, saadetakse ekraanikuva Ethernet-kaabli kaudu JDLINKi modemis. Mobiilside abil saadetakse JDLINKi modemi teave ettevõtte John Deere sidevõrku, mis võimaldab ekraanikuva vaatamist lehel JDLINK.com või MyJohnDeere.com.

Nii saab kabiinis olevat juhti abistada ekraani seadistamisel, optimeerimisel ja rikkeotsingul, olles ise mõnes teises asukohas.

RY24MV1,1760031346047-21-20OCT25

Sammud kaugjuurdepääsu käivitamiseks ekraani kaugjuhtimise jaoks

Kaugjuurdepääsu (RDA) ja ekraani kaugjuhtimise (RDC) kasutamine mobiilseadmetest.

1. Avage mobiilseadmes Mobile Operations Center.



PC693496—UN—21NOV25

Mobile Operations Centeri RDA nupp

2. Kaugjuurdepääsu seansi käivitamiseks valige RDA nupp. Kabiini ekraanil on sinise raamiga, et näidata RDA seanssi.



Kuva seanss

APY80337—UN—10FEB23

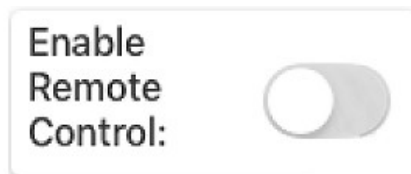
MÄRKUS: See ikoon kuvatakse ekraanil olekuribal, et näidata vaatlevat seanssi.



Olekuriba

PC582194—UN—30AUG23

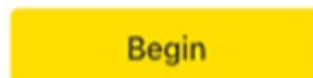
3. Käivitage ekraani kaugjuhtimise seanss, valides nupp Aktiveeri kaugjuhtimine.



Nupp Aktiveeri kaugjuhtimine

APY80338—UN—10FEB23

4. Lugege ekraani kaugjuhtimise kasutamise meeldetuletus läbi ja kinnitage, valides nupp Alusta.



Nupp Alusta

APY80340—UN—10FEB23

Kabiini ekraanil kuvatakse kollase raamiga, et näidata ekraani kaugjuhtimise seanssi.



Ekraani kaugjuurdepääsu seanss

APY80341—UN—10FEB23

MÄRKUS: See ikoon kuvatakse ekraanil olekuribal, et näidata kaugjuhtimise seanssi.



Olekuriba

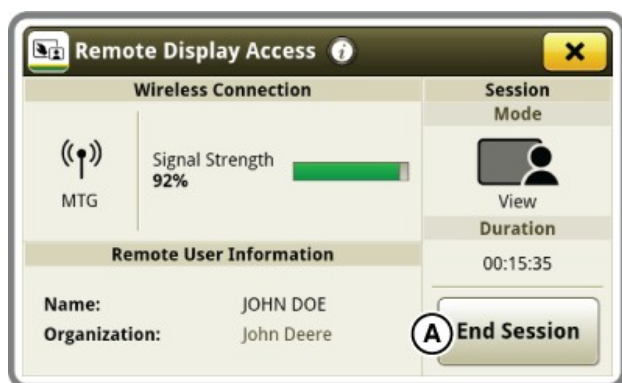
PC582195—UN—30AUG23

MÄRKUS: Juurdepääs diagnostikakeskusele on RDC seansi ajal piiratud ainult vaatlusega.

Seansi lõpetamine:

Kaugjuurdepääs (RDA) lõppeb, kui kaugjuht valib seansi lõpetamise nupu (A). See lõpetab kaugjuurdepääsu (RDA) ja ekraani kaugjuhtimise (RDC).

Seansi lõpetamise nupp on aktiivne, kui RDA seanss on aktiivne.



Seansi lõpetamise kasutajaliides

APY80342R—UN—30AUG23

A—Seansi lõpetusnupp

ZID XK1X,1759924147017-21-21NOV25

Reguleerimine ja optimeerimine – AutoTraci roolimisabi

Ringjoonelise raja seaded



Kaugus keskpunktini

PC20395—UN—08DEC14

Kaugus pöördtelje keskpunktini – ringi keskpunkti keskkoha ja praeguse asukoha vahemaa. Kuvatakse vahemaa kuni 1609 m (5280 ft). Nupu nägemiseks navigeerimiskaardil lülitage säte sisse.

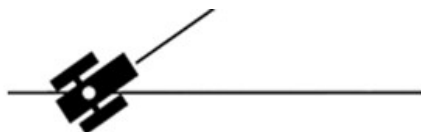
ct47125,1708280148254-21-18FEB24

Roolimisüsteemi optimeerimine

Monitori jõudlus

Jõudlusmonitor näitab suunaviga ja järgimisviga. See on mõeldud abistama AutoTraci laiendatud seadete häälestamisel. Suunaviga näitab masina suunda parajasti kasutatava raja suhtes. Järgimisviga näitab masina rajaviga ehk kõrvalekallet parajasti kasutatava raja suhtes.

Suunavea mõõdik

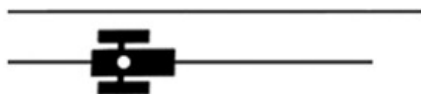


PC16972—UN—22MAY13

Suunaviga näitab masina suunda parajasti kasutatava raja suhtes. Suunaviga peaks olema +/- 1°.

Selle vahemiku ületamisel võib olla vajalik korrigeerimine.

Järgimisvea mõõdik



PC16969—UN—22MAY13

Järgimisviga näitab masina rajaviga ehk kõrvalekallet parajasti kasutatava raja suhtes. Kaarja tulpdigrammi väärtus näitab minimaalse ja maksimaalse suunavea muutust viimase 10 sekundi jooksul.

MÄRKUS: Roolisüsteemi juhtsuse väärtused olenevad masina juhtimisseadistest.

Rooli reguleerimine edasikäigul



Järgimisviga

PC16969—UN—22MAY13



Kiire edasikäigu seade ikoon

PC28738—UN—25AUG22



Aeglase edasikäigu seade ikoon

PC28739—UN—25AUG22

Rajatundlikkuse järgimine

Määrab kindlaks, kui jõuliselt reageerib AutoTrac külgsuunalistele vigadele.

- Kõrgemad sätted. Jõulisem reageering masina rajalt kõrvalekalde vigadele.
- Madalamad seaded. Aeglasem reageering masina rajalt kõrvalekalde vigadele.

Suunajoon



Kõrge suunajoon

PC28740—UN—25AUG22



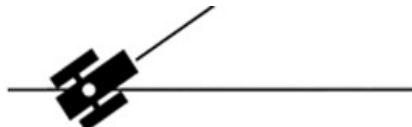
Madal suunajoon

PC28741—UN—25AUG22

Määrab lengerdusmäära (masina pöörämiskiiruse) mõju järgimiskindlusele. Suunajoon toimib ettevaatamisparameetrina ja seda võib kasutada üleroolitavuse minimeerimiseks. Suured reguleerimisulatused võivad anda halva töökindluse.

- Kõrgemad sätted. Agressiivsem reaktsioon lengerdusmääradele.
- Madalamad seaded. Passiivsem reageering lengerdusmääradele.

Rajatundlikkuse suund



Suunaviga

PC16972—UN—22MAY13



Kõrge suuna reatundlikkus

PC28742—UN—25AUG22



PC28743—UN—25AUG22
Madal suuna rajatundlikkus

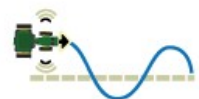
Määrab kindlaks, kui agressiivselt AutoTrac reageerib suuna vigadele.

- Kõrgemad sätted. Jõulisem reageering masina suuna vigadele.
- Madalamad seaded. Aeglasem reageering masina suuna vigadele.

Juhtimise reageerimiskiirus



PC28744—UN—25AUG22
Suur juhtimise reageerimiskiirus



PC28745—UN—25AUG22
Väike juhtimise reageerimiskiirus

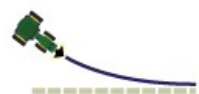
Reguleerib järgimisvõime säilitamiseks masina roolimiskiirust. Roolimise reageerimiskiiruse tõstmine annab reeglina parema järgimisvõime.

- Kõrgemad sätted. Annavad parema järgimiskindluse, kuid võivad põhjustada ka rataste kiiremat liikumist või võbelemist.
- Madalamad seaded. Annavad rataste väiksema liikumise, kuid võivad põhjustada ka halvemat järgimisvõimet.

Otsimise tundlikkus



PC28746—UN—25AUG22
Suur otsingu tundlikkus



PC28747—UN—25AUG22
Madal otsingu tundlikkus

Määrab kindlaks, kui jõuliselt masin rada otsib. Niisugune häälestus mõjutab traktori talitlust ainult raja otsimisel.

- Kõrgemad sätted. Jõulisem rajajoone järgimine.

- Madalamad seaded. Tulemuseks on sujuvam jooneotsing.

Kurvitundlikkus



PC28748—UN—25AUG22
Suur kurvitundlikkus



PC28749—UN—25AUG22
Väike kaare tundlikkus

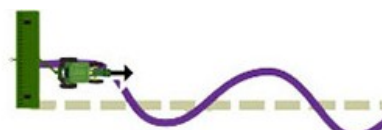
Määrab kindlaks, kui agressiivselt AutoTrac reageerib raja kurvidele. See parameeter mõjutab tööd ainult kurvilisel rajal navigeerimise korral.

- Kõrgemad sätted. Masina pööre kurvis toimub väiksema raadiusega.
- Madalamad seaded. Masina pööre kurvis toimub suurema (laiema) raadiusega.

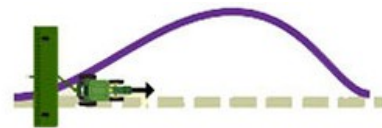
Tööseadise juhtimine

TÄHTIS: Tööseadise pöördetelje mõõtu läheb tarvis tööseadise õigeks navigatsiooniks. Pöördetelje täpse mõõtmise juhiste nägemiseks vt elektroonilise spikri pöördetelje mõõtmise teavet. Pöördetelje vale mõõt võib põhjustada halba jõudlust või tööseadist kahjustada.

Rajatundlikkuse järgimine



PC28750—UN—25AUG22
Rajatundlikkuse järgimine kõrge

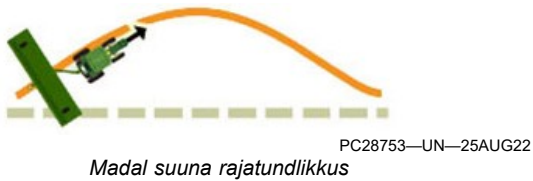
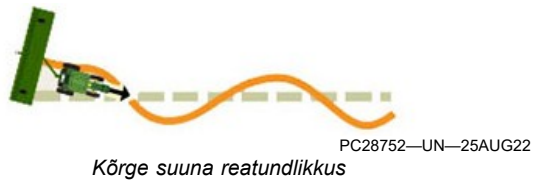


PC28751—UN—25AUG22
Rajatundlikkuse järgimine madal

Määrab kindlaks, kui jõuliselt reageerib AutoTrac külgsuunalistele vigadele.

- Kõrgemad sätted. Jõulisem reageering tööseadise rajalt kõrvalekalde vigadele.
- Madalamad seaded. Aeglasem reageering tööseadise rajalt kõrvalekalde vigadele.

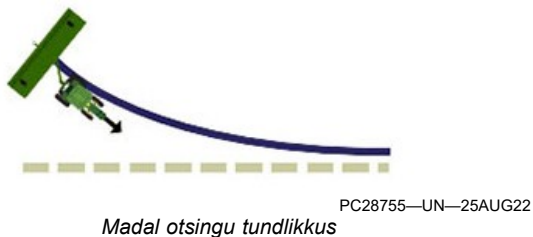
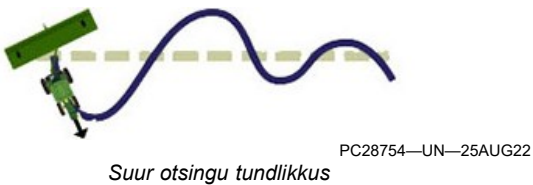
Rajatundlikkuse suund



Määrab kindlaks, kui jõuliselt reageerib AutoTrac tööseadise suunavigadele.

- Kõrgemad sätted. Jõulisem reageering tööseadise suuna vigadele.
- Madalamad seaded. Aeglasem reageering tööseadise suuna vigadele.

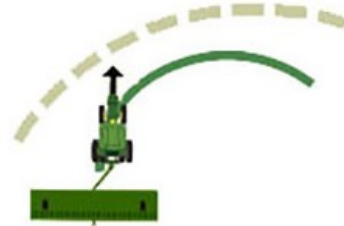
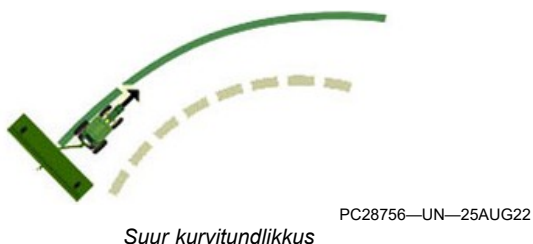
Otsimise tundlikkus



Määrab kindlaks, kui agressiivselt masin rada otsib. Niisugune häälestus mõjutab traktori talitlust ainult raja otsimisel.

- Kõrgemad sätted. Jõulisem rajajoone järgimine.
- Madalamad seaded. Tulemuseks on sujuvam jooneotsing.

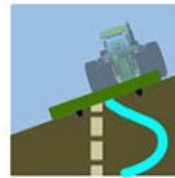
Kurvitundlikkus



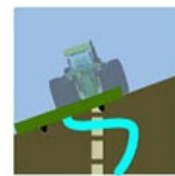
Määrab kindlaks, kui agressiivselt AutoTrac reageerib raja kurvidele. See parameeter mõjutab tööd ainult kurvilisel rajal navigeerimise korral.

- Kõrgemad sätted. Masina pööre kurvis toimub väiksema raadiusega.
- Madalamad seaded. Masina pööre kurvis toimub suurema (laiema) raadiusega.

Kalde tundlikkus



Kalde tundlikkus kõrge



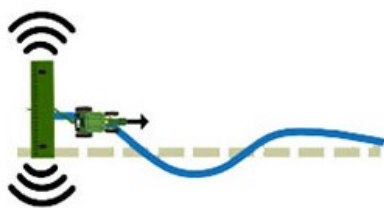
Kalde tundlikkus madal

MÄRKUS: Sätet tuleb pinnase tingimuste muutumisel võib-olla muuta.

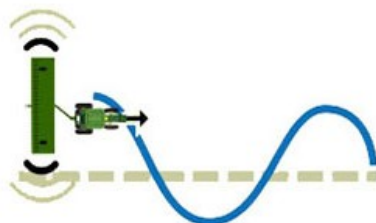
Määrab kindlaks, kui jõuliselt reageerib AutoTrac kalde muutustele. Liiga kõrge väärtus ja traktor juhib tööseadist ülesmäge. Liiga kõrge väärtus ja traktor juhib tööseadist allamäge.

- Kõrgemad sätted. Masin sõidab kallakul kõrgemal, et kompenseerida tööseadist, mis kipub allamäge libisema.
- Madalamad seaded. Masin sõidab kallakul madalamal, et kompenseerida tööseadist, mis allamäge kuigi palju ei libise.

Reageerimiskiirus kallakul



PC28760—UN—25AUG22
Reageerimiskiirus kallakul kõrge



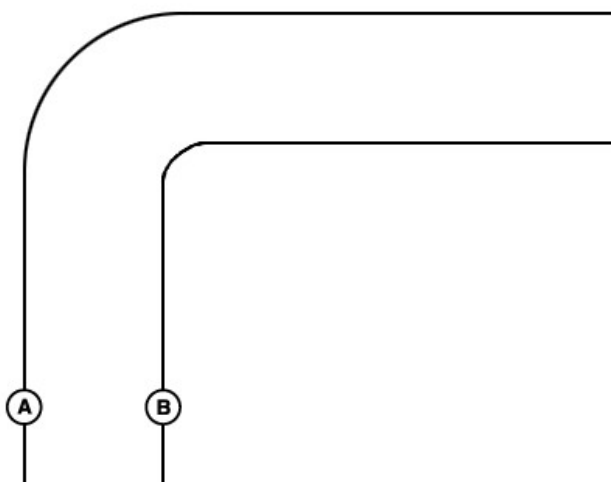
PC28761—UN—25AUG22
Reageerimiskiirus kallakul madal

Määrab kindlaks, kui kiiresti reageerib AutoTrac kalde muutumisele.

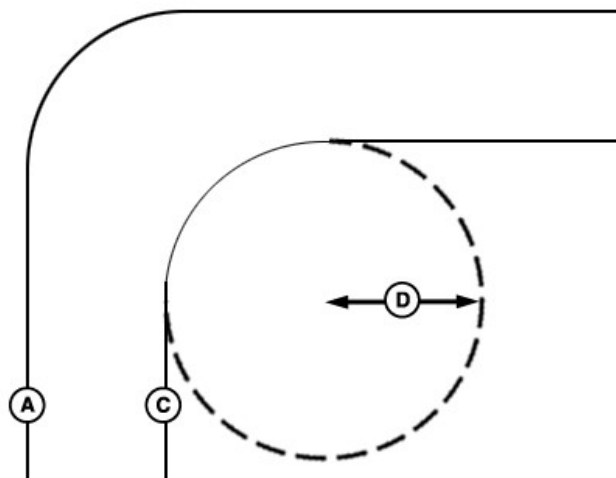
- Kõrgemad sätted. Kiirem reaktsioon kalde muutumisele.
- Madalamad seaded. Aeglasem reaktsioon kalde muutumisele.

ct47125,1708280147900-21-18FEB24

Kurvilise raja seaded



PC9529—UN—27OCT06
Sujuvad järsud pöörded VÄLJAS



PC9530—UN—27OCT06
Sujuvad järsud pöörded SEES

- A—Eelmine töökäik
B—Järgmine töökäik – sujuvad järsud pöörded väljas
C—Järgmine töökäik – sujuvad järsud pöörded sees
D—Pöörderaadius maapinnal asuva tööseadisega

Sujuvad järsud pöörded – kui sujuvad järsud pöörded on lubatud, silub süsteem liiga järsuks muutunud rada automaatselt.

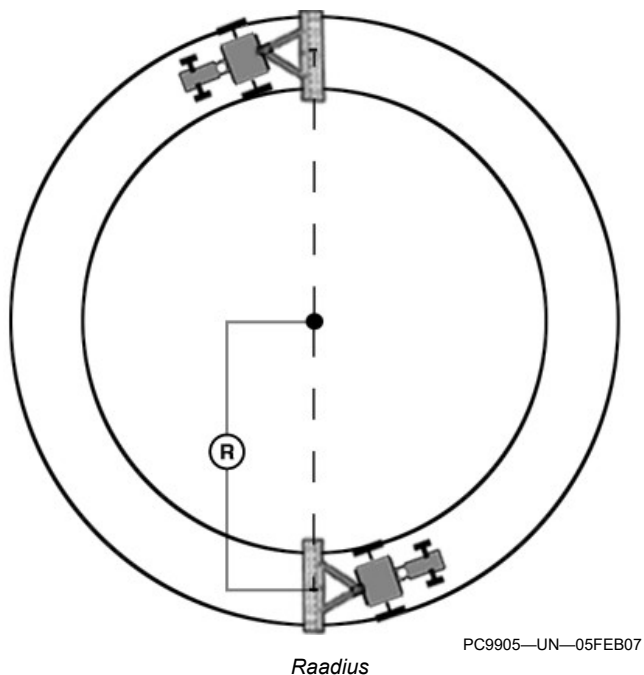
Kurvi salvestamise käiviti – kohanduva kurvi raja salvestamise saab käivitada kolmel viisil. Käsitsi salvestamine, AutoTraci režiim ja töö oleku režiim.

MÄRKUS: Kui on vaja suunda muuta, on soovitatav salvestamine peatada. Tagurdamise ajal salvestamine võib põhjustada vigase juhtraja loomist.

1. **Käsitsi salvestamine.** Salvestamine algab alles siis, kui juht vajutab salvestamisnuppu. Selles režiimis ei kasutata automaatseid päästikuid.
2. **AutoTraci režiim.** Salvestamine algab automaatselt, kui AutoTrac on projitseeritud joonel sisse lülitatud, ning lõpeb, kui AutoTrac välja lülitatakse. Salvestamisnuppu saab endiselt kasutada salvestamise käsitsi käivitamiseks või peatamiseks selles režiimis.
3. **Töö oleku režiim.** Salvestamine on seotud töö salvestamise olekuga. Kui „Töö salvestamine“ on sisse lülitatud ja tehakse aktiivselt tööd, algab kohanduv kurvi salvestamine. See peatub automaatselt, kui „Töö salvestamine“ välja lülitatakse.

AB-kurvi salvestatud pikendused – sirgjoonelised pikendused saab lisada AB-kurvi algusesse ja lõppu. Luuakse 90 m pikendus (300 jalga). Sätte sisselülitamine ei lisa pikendusi varem salvestatud AB-kurvidele.

MÄRKUS: Joonte ristumise vältimiseks võib olla vajalik pikenduste väljalülitamine. Joonte ristumisel võib ülejäänud kõverate loomine nurjuda.



R—Tööseadise pöörderaadius

Maapinnal asuva tööseadise pöörderaadius – vähim pöörderaadius, mida maapinnal asuv tööseadis saab teha.

Suurem pöörderaadius maapinnal asuva tööseadisega tagab sujuvamad pöörded. Väiksem pöörderaadius maapinnal asuva tööseadisega tagab järsemad pöörded. Seda väärtust kasutatakse ka järelveetavate tööseadisteta masinatel.

MÄRKUS: Veenduge, et maapinnas asuva tööseadise pöörderaadiuseks oleks sisestatud realistlik väärtus vastavalt kasutatava tööseadise suurusele.

ZIDXK1X,1749562485257-21-25JUN25

Reguleerimine ja optimeerimine – sektsioonide juhtimine

Täpsemad seadistused



Seadete ikoon

PC15305—UN—19MAR13

Valige sektsioonide juhtimise rakenduse kohal sätete ikoon ja konfigureerige täpsemad sätted.

Pidev mullaharimine

Kasutage pidevat mullaharimist, et hoida eelmise katvuse ületamisel mullaharimisvahend pinnases. Seda kasutatakse rehviälgede jätmise vältimiseks eelmisele katvusale. Kõnealune funktsioon on saadaval vaid sektsioonide juhtimise toega mullaharimisvahendi kasutamisel.

Kaardidiagnostika

Kaardidiagnostika näitab sektsioonide juhtimise ettevaatamisfunktsiooni. Kui sektsioonidele on antud väljalülituskäsk, siis on ettevaatamine valge. Kui sektsioonidele on antud sisselülituskäsk, siis on ettevaatamine oranž.

Parima täpsuse tagamiseks säilitage ühtlast kiirust ja suunda üleminekualasse sisenemisel ja sealt väljumisel, kus sektsioonid lülitatakse sisse või välja. Kui kiirust või suunda muudetakse ettevaatamise ja üleminekuala ristumisel või tööpunkti ja üleminekuala ristumisel, siis võivad katvusse tekkida soovimatud lüngad või ülekatted. Kui masin sõidab ühtlase kiiruse ja suunaga, siis kasutage kaardidiagnostikat, et tuvastada, kas ettevaatamine on stabiilne.

MÄRKUS: Aeglasel kiirusel ja väga madala mehhaanilise viivituse korral võib ettevaatamine olla rohelisele tööpunktiribale väga lähedal või sellega kattuda.

ct47125,1708280187177-21-18FEB24

- Sõida pööramisel ja töökäikude tegemisel ühtlase kiirusega.
- Sõitke põlluotsaga risti või 90-kraadisele nurgale võimalikult lähedal.
- Kui soovite täiendavat ülekattet, seadistage sätet pärast jõudluse häälestamist.

Jõudluse häälestamise juhiseid vt sektsioonide juhtimise ekraanispikrist.

ct47125,1708280187055-21-18FEB24

Jõudlusseadistus

Jõudluse häälestust kasutatakse laotatud materjali vahelejättude ja ülekattete korrigeerimiseks. Mehaanilisi viivitusi reguleeritakse vahemaa ja kiirusega.

Enne jõudluse häälestamist veenduge, et järgmised näitajad oleksid õiged.

- GPS-i täpsus.
- Masinaprofiili ja tööseadise profiili seaded.
- Katvusale sisenemisel ja sealt väljumisel peab juht sõitma ühtlase kiirusega.

Jõudluse häälestamisel veenduge järgmises.

Rikkeotsing – ekraan

Diagnostikakeskus



Diagnostikakeskus

PC28791—UN—29AUG22

Diagnostikakeskus pakub süsteemiga ühendatud ekraanile täiustatud diagnostikavahendeid. Lisainformatsiooni saamiseks valige üks vahekaartidest.

Süsteemi diagnostika

- Vaadake masina, tööseadise ja ekraanirakenduste diagnostikateavet.

Masina teated

- Kuvab masina teated ja teabe.

Juhtploki diagnostika

- Ligipääs diagnostika-aadressidele, diagnostika veakoodidele ja iga CAN-siiniga ühendatud seadme spetsiifilisele teabele.

Veakoodid

- Kõikide aktiivsete või salvestatud diagnostika veakoodide kuvamine.

CAN-siini teave

- Iga CAN-siini diagnostilise teabe kuvamine.

CCD-siini teave

- Vaadake iga CCD-siini diagnostikateavet.

Võrk

- Vaadake JDLinki modemi diagnostikanäite.

Jagamine

- Kuvab ühiskasutusrakenduse ja andmeedastuse diagnostika teavet.

Etherneti siiniteave

- Vaadake kõigi Ethernet-võrgus olevate juhtplokkide ühendusprobleemide diagnostikat.

Diagnostikakeskuse avamine

1. Valige nupp Menüü.
2. Valige vahekaart Süsteem.

3. Valige rakendus Diagnostikakeskus.

Süsteemi diagnostika

Vaadake masina, tööseadise ja ekraanirakenduste diagnostikateavet.

Süsteemi diagnostikas on saadaval järgmised andmed:

Ekraani riistvara

Vaadake protsessori, monitori ja ekraani diagnostikanäite.

AutoTraci seisukord

Vaadake AutoTraci jõudlust mõjutavaid diagnostikanäite.

Roolimisabi diagnostikaviisard

Tehke rikkeotsing AT2-ga ühilduvate masinate tavaliste AutoTraci probleemide kohta.

Masinasüsteemide valimine

Valige masinasüsteem, et vaadata selle süsteemi üksikasju. Suurem osa süsteemidest näitavad järgmist teavet.

Vahekaart Üldine

Vahekaart Üldine näitab, kas masinal on õiged kalibreerimisandmed ja seda kasutatakse süsteemioleku muu teabe edastamiseks.

Vahekaart Lülita näite

Näitude lülitamise vahekaart kuvab valitud lülite oleku, mida süsteem kasutab masinafunktsioonide juhtimiseks.

Ekraani kaugjuurdepääs

Vaadake diagnostikaväärtusi selle kohta, kas tarkvara, versioonid või virtuaallidised on võimelised ekraani kaugjuhtimise seansiks.

Vahekaart Andurinäidud

Vahekaart Andurinäidud kuvab valitud andurite edastatud väärtused, mida süsteem kasutab sisendteabena.

Vahekaart Väljundnäidud

Vahekaart Väljundnäidud kuvab valitud süsteemiväljundite nõutud ja tegelikud väljundväärtused.

CCD-siini teave

CCD-siini teave kaardil kuvatakse CCD-siinile ühendatud juhtüksuste omavahelise side olek. Masina CCD-soon ühenda juhtplokid, nagu mootori, hüdraulika ja käigukasti.



PC28794—UN—29AUG22

A—Roheline indikaator, normaalne piirkond
B—Kollane indikaator, piirkonnast väljas

Mõnede väärtuste juures on roheline indikaator või kollane indikaator koos hüüumärgiga. Olenevalt masina ja tööseadise konfiguratsioonist võib kollane olla eeldatav.

- Roheline indikaator (A) — väärtus normaalses vahemikus.
- Kollane näidik (B) – väärtus tavavahemikust väljas.

Juhtploki diagnostika

Juhtploki diagnostika kuvab CAN-siiniga ühendatud juhtplokkide järgmise teabe.

Seade

- Nimekirjas oleva iga seade tuvastatakse seadme ID, CAN-aadressi ja CAN-võrgu asukoha järgi.

Koodid

- Koodid märgivad, kas seadme kohta on diagnostika veakoode.

Teadete arv

- Teadete arv näitab juhtplokist vastu võetud CAN-teadete arvu. Kasutage kõikide juhtplokkide teadete hulga nullimiseks ekraani alaosas asuvat nullimisnuppu.

Vaatamine ja sorteerimine

Valige nupp **Vaata** kõrval, et muuta seda, kuidas juhtplokid kuvatakse. Võimalikud vaated on:

Kõik juhtplokid

- Kuvatakse kõik ekraaniga ühendatud juhtüksused.

Etherneti siini juhtplokid

- Kuvatakse ainult Etherneti-ühendusega seotud juhtplokid.

Tööseadise siini juhtplokid

- Kuvatakse üksnes tööseadise CAN-siiniga ühendatud juhtplokid.

Masina siini juhtplokid

- Kuvatakse üksnes masina CAN-siiniga ühendatud juhtplokid.

Aktiivsete DTC-dega juhtplokid

- Kuva aktiivsete DTC-dega seadmed.

Passiivsed juhtplokid

- Kuva seadmed, mis on olnud varem aktiivsed, kuid on praegu passiivsed

Valige nupp valiku **Sortimisalus** kõrval ja korrastage loend järgmiste filtrite alusel.

Seade

- Nimekiri sortitakse seadme ID-de alusel.

Viimati nähtud

- Loend sorteeritakse juhtplokkide järgi, mis on viimati ekraaniga suhelnud.

Diagnostikateave

Valige loendist juhtplokk, et kuvada selle täpsem teave.

MÄRKUS: Juhtploki valimisel siseneb ekraan diagnostikarežiimi. Diagnostikarežiim lõpeb juhtüksuse lehekülje sulgemisel.

Juhtüksuse tüübist sõltuvalt kuvatakse diagnostikateave diagnostika-aadresside või näitude vahekaardil.

Diagnostika-aadressid

TÄHTIS: Diagnostika-aadresside sätete muutmine võib kahjustada masina või tööseadise juhtüksuseid. Aadresside väärtuste muutmisel olge ettevaatlik ja järgige juhiseid.

Juhtüksustel on aadressid, mis salvestavad erinevate sätete väärtusi. Iga aadressi tuvastamiseks on aadressi number ja tüüp. Andmete aadresse (näiteks tarkvaraversiooni teave) saab vaadata üksnes siis, kui sisendaadresse redigeerida (näiteks kalibreerimise sätteid).

Näidud

TÄHTIS: Näitude sätete muutmise võib kahjustada masina või tööseadise juhtüksuseid. Aadresside väärtuste muutmisel olge ettevaatlik ja järgige juhiseid.

Juhtüksustel on näidud, mis salvestavad erinevate sätete väärtusi. Iga näidu tuvastamiseks on number ja nimi. Näidu üksikasjade hüpikakna kuvamiseks valige näit. Kui väärtust saab redigeerida, siis väärtuse väli valge. Kui väärtus on kirjutuskaitsega, siis on väärtuse väli tähistatud halli värviga.

Diagnostika veakoodid

Kuvatakse valitud juhtüksuse aktiivsed ja salvestatud

koodid. Valige nimekirjast kood, et vaadata koodi üksikasju.

Juhtploki teave

Juhtüksuse teave kuvab juhtüksuse üksikasjalikud spetsifikatsioonid ja identifitseerimisteabe. See teave on kasulik ISOBUSi diagnostikaks.

Diagnostika veakoodid



PC28792—UN—29AUG22

A—Värskendamise nupp

B—Koodide kustutamise nupp

Diagnostika veakoodide kaardil kuvatakse kõik süsteemis tekkinud kehtivad ja salvestatud koodid.

Värskendamise nupuga (A) saab koodid kustutada ja uuesti välja otsida.

Kõikide koodide eemaldamiseks ekraanilt valige nupp Kustuta koodid (B).

Vaatamine ja sorteerimine



PC28793—UN—29AUG22

Koodi tüübid

A—Peatage töö

B—Häireteade

C—Hoiatus Info

Valige nupp **Vaata** kõrval, et muuta seda, kuidas koodid kuvatakse. Võimalikud vaated on:

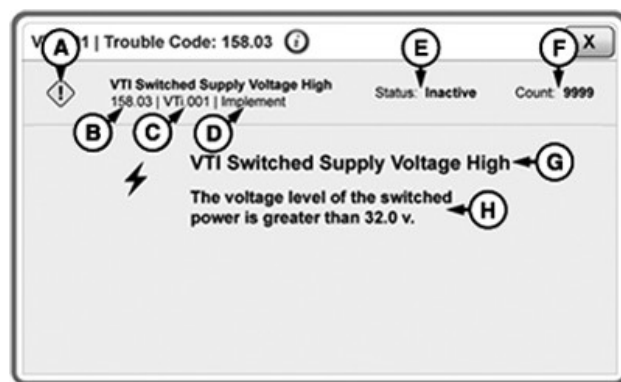
Kood

- Vaade "Kood" kuvab kõik ekraani koodid. Kuvatakse koodi tüüp (A—C), üksikasjad, staatus ja arv. Koodi üksikasjade vaatamiseks valige nimekirjast kood.

Seade

- Vaade "Seade" kuvab kõik CAN siini kontrollid. Kuvatakse seadme ID, CAN-võrk ja kõik koodid, kui neid seadme kohta on. Seadme koodide vaatamiseks valige nimekirjast kood.

Koodi üksikasjad



PC15334—UN—09JUL13

Koodi üksikasjad

A—Diagnostika veakoodi tüüp

B—Diagnostika veakoodi number

C—Seadme ID

D—CAN siini võrk

E—Koodi olek

F—Arv

G—Diagnostika veakood

H—Diagnostika veakoodi kirjeldus

Koodi üksikasjade vaatamiseks valige loendist diagnostika veakood.

CAN-siini teave

CAN siini informatsiooni kaardil kuvatakse CAN siinile ühendatud kontrollide omavahelise side olek. Sõiduki CAN-siin ühendab mootori, hüdraulika ja käigukasti juhtploki. Tööseadise CAN-siin ühendab teise ISOBUS-i ekraani, ISOBUS-i tööseadise ja StarFire'i vastuvõtja juhtploki.



PC28794—UN—29AUG22

A—Roheline indikaator, normaalne piirkond

B—Kollane indikaator, piirkonnast väljas

Mõnede väärtuste juures on roheline indikaator või kollane indikaator koos hüüumärgiga. Olenevalt masina ja tööseadise konfiguratsioonist võib kollane olla eeldatav.

- Roheline indikaator (A) — väärtus normaalses vahemikus.
- Kollane näidik (B) – väärtus tavavahemikust väljas.

CAN-siini väärtused

Võrgu olek

Aktiivne

- Süsteem töötab vastavalt ootustele. Lisaks ekraanile on CAN siinil infot vahetamas vähemalt üks kontrollid veel.

Passiivne

- Ekraan ei vaheta CAN siinil infot ühegi teise kontrolleriiga. Kui ekraan on ainuke controller CAN siinil, siis teadete koguarv suureneb, kuid võrgu olek on passiivne.

Teadete koguarv

Teadete koguarv on CAN siinil saadetud teadete number. Kui masin töötab, siis see väärtus kogu aeg suureneb, sest CAN siinil saadetakse kogu aeg teateid.

CAN-siini kõrge ja CAN-siini madal ping

Pingetipp on kõige kõrgem keskmine ping, mis on esinenud pärast eelmist külmkäivitust. Pinge mõõtmisandmed on iga sekundi keskmised. CAN kõrge and CAN madala pingetipud on tavaliselt vahemikus 1,8 ja 3,3 volti.

MÄRKUS: Ekraan käivitab külmkäivituse, kui see on olnud 48 tundi passiivne, kui selle pidevtoide on lahutatud või kui see on teinud 20 soekäivitust.

Siini kasutamine

CAN siinil edastatav informatsioon saadetakse kontrolleri vahel teadetena. Ettevõtte John Deere tööseadise CAN-siin töötab modulatsioonikiirusel 250 kbd, mis tähendab, et teadete edastamiseks saab toidet sisse lülitada kuni 256 000 korda sekundis. See on 100% siini kasutus.

Kui juhtseade, nagu näiteks tööseadis, ei tööta ootustele vastavalt, siis võib 45% või kõrgem siini kasutus olla probleemi tekkimise põhjuseks. Mõned juhtplokid ei saa siini suure koormuse tõttu teateid saata ega vastu võtta.

MÄRKUS: Mõned ISOBUSi tööseadised ei tööta siini koormusel, mis on suurem kui 25%.

Töötav StarFire'i vastuvõtja põhjustab siini koormust 5–7%.

Tööseadiste või GPS-vastuvõtjate lahtiühendamine võib siini kasutamist vähendada.

Modulatsioonikiirus

Modulatsioonikiirus näitab, kui kiiresti siin töötab. ISOBUS ja John Deere haakeriista siin töötab kiirusel 250 kbd. Iga controller, mis sellesse süsteemi ühendada, peab töötama kiirusel 250 kbd, vastasel korral see ei tööta korralikult.

CAN siini olek ja vigade arv

CAN siin saab olla neljas olekus:

- Aktiivne – CAN siin töötab ilma probleemideta.
- Passiivne – On tekkinud passiivsed vead.
- Hoiatus – On tekkinud hoiatavad vead.
- Väljalülitatud – On tekkinud siini väljalülituse vead.

Kui mõni nendest tõrgetest tekib, salvestab ekraan nende kordade arvu.

Passiivsete vigade arv

- Kui väärtus on suurem kui null, siis controller CAN siinil ei saanud kõiki teateid kätte. Oluline teave võib olla kaduma läinud. See võib olla CAN siini suure kasutuse kõige tõenäolisem põhjus.

Siini hoiatuste arv

- Kui väärtus on suurem kui null, siis on ühel controlleril CAN siinil probleeme.

Siini väljalülituste arv

- Kui väärtus on suurem kui null, siis on ühel controlleril CAN siinil probleeme. Teatud arv teateid läks kaduma ja teadete vastuvõtmist enam ei toimu. Oluline teave on kaduma läinud. See tõenäoliselt esineb koos CAN siini suure kasutusega.

Ületäitumise vigade arv

- Ületäitumise vigade arv näitab, et rakendused või controllerid CAN siinil saavad teateid kiiremini kui nad suudavad neid menetleda. Sellega seoses jäävad teated vahele ning tekivad süsteemi talitlushäired. See tõenäoliselt esineb koos CAN siini suure kasutusega.

Võrk

Vahekaardil Võrk kuvatakse JDLinki modemi, võrguühenduse ja kliendi SIM-i diagnostikanäidud.

JDLinki modem on üks peamisi komponente, millel tuginevad ettevõtte John Deere telemaatikalahendused, nagu JDLink, Service ADVISOR Remote ja John Deere Remote Display Access (RDA) (kaugjuurdepääs).

JDLinki modem koosneb püsivarast, mobiilsidemodemist ja SIM-kaardi seadmest. See saadab ja võtab vastu teateid mobiilsidevõrgu vahendusel.

RDA tööks on vajalik katkestusteta mobiilsideühendus. JDLink ei vaja katkematut mobiilsideühendust, kuna JDLinki modem suudab salvestada kuni 1000 tundi andmeid.

Etherneti siiniteave

Etherneti siiniteave kuvab kõigi Ethernet-võrgus olevate juhtplokide ühendusprobleemide diagnostikat.

MÄRKUS: G5 ekraan toetab ainult riistvara porte ETH100-1 ja ETH100-2.

Etherneti siiniteabes kuvatavad üksused on järgmised.

- *Etherneti lingi olek* – näitab, kas võrk on saadaval või mitte.

- *Interneti-aadress* – kuvab ekraani kasutatava määratud või staatilise IP-aadressi.
- *Edastatud paketid* – esitab ekraani sisselülitamise algusest edastatud pakettide arvu.
- *Vastuvõetud paketid* – esitab ekraani sisselülitamise algusest vastu võetud pakettide arvu.
- *Paketi viga* – esitab ekraani sisselülitamise algusest vastuvõetud kahjustatud või valesti vormindatud pakettide arvu.
- *Paketikadu* – paketti arv, mis läks enne sihtkohta jõudmist kaotsi.
- *Kiirus* – ühendatud Ethernetivõrgu kiirus.
- *Ühendatud seadmete arv* – IP-aadressidega juhtplokkide arv, mida ekraan võrgus näeb.
- *Ühenduste katkestused* – ekraani sisselülitamise algusest katkenud ühenduste arv.

Peida diagnostikakeskus



PC15331—UN—08JUL13

Peida Diagnostikakeskus

Kontrolleri valimisel läheb ekraan diagnostikarežiimi. Valige Peida diagnostikakeskus, et rakendus minimeerida ja esilehele tagasi minna.

Peida nupp on kasulik kalibreerimise protsessi ajal ekraani teisele osale ligipääsemiseks. Samale diagnostikalehele tagasipöördumiseks valige menüüst rakendus Diagnostikakeskus.

MÄRKUS: Ekraani jätmine diagnostikarežiimi ei ole soovitatav, kuna see võib jõudlust negatiivselt mõjutada.

Eemaldage diagnostikarežiim juhtüksuse lehe sulgemisega.

ch177nn,1737363316123-21-20OCT25

Süsteemitaaste



PC620654—UN—14MAY24

A—PIN-koodi taastamine

Süsteemitaaste püüab kasutaja andmeid kaitsta ja salvestada. Süsteemitaaste käivitub, kui süsteem tuvastab vastuolu, mis võib rikkuda kavandatud funktsioone.

Kui ekraanil aktiveerub süsteemitaaste, kuvatakse 30-sekundiline süsteemitaaste taimer. Süsteemitaaste jätkamiseks võtke ühendust ettevõtte John Deere edasimüüjaga ja esitage taastamise PIN-kood (A).

Taimeri aegumisel lülitub ekraan tagasi tavatöörežiimi. Kui ekraanil jääb see kuva püsima, võtke ühendust ettevõtte John Deere edasimüüjaga ja esitage taastamise PIN-kood (A).

ZID XK1X,1770631899854-21-09FEB26

Rikkeotsing – AutoTrac

Lahutatud AutoTraci sõnumid

Lahutatud AutoTraci teated – iga kord, kui AutoTrac lahutatakse, kostub kaks helitooni, millele järgneb hääreteade selgitusega, miks see lahutati. Teateid kuvatakse ka selle kohta, miks AutoTraci ei rakendatud. Lahutamise teated kuvatakse 7 sekundiks ja seejärel need kaovad.

Lahutatud AutoTraci sõnumid	
Kood	Teade
702752.00	Midagi pole veel kontrollitud
702752.01	Rool liikus
702752.02	Masina kiirus on liiga väike
702752.03	Masina kiirus on liiga suur
702752.04	Vale käik
702752.05	Raja number muutus
702752.06	GPS ei ole kahesageduslik
702752.07	SSU-I on aktiivsed DTC-d
702752.08	Viimane üleminek sobib
702752.09	Vigased GSD teated
702752.10	Parallel Tracking puudub
702752.11	Võtmekaart puudub
702752.12	Liiga suur suunaviga
702752.13	Rajast kõrvalekalle liiga suur
702752.14	Istmelüliti avatud
702752.15	Õli temperatuur liiga madal
702752.16	TCM puudub
702752.17	Aktiveerimiskood on vale
702752.18	Diagnostikarežiim juhib klappi
702752.19	Kombaini heedri lüliti on väljas
702752.20	Kombaini tee/põllu lüliti on sees
702752.21	Pinge pole stabiilne
702752.22	AutoTrac on tagasikäigul liiga kaua aktiivne
702752.23	AutoTrac on liiga kaua aktiivne allpool aeglase kiiruse läviväärtust
702752.24	Kõverus liiga kõrge
702752.25	Masin ei sõida edaspidi
702752.26	ELX-i rida madal (väljalülitamine)
702752.27	Vigased käigu andmed
702752.28	Vigased jätkamislüliti andmed
702752.29	Süütevõtte teade on kehtetu
702752.30	Liikurhekseldi AutoTraci / rea roolimisabi väljalülitamine
702752.31	SPFH kiirseiskamislüliti on sees
702752.32	AutoTrac pole aktiveeritud
702752.33	Rajaotsing
702752.34	Järgimine real
702752.35	Tundmatu suund
702752.36	Üleminek GPS-ile liiga järsk
702752.37	Reast väljas
702752.38	Anduri jõudeoleku ajalõpp
702752.39	Vigane teatejärjestus
702752.40	Masin ei saavuta kästut raja kõverust
702752.41	Masina GPS-kiirus ei ühti masina rataste kiirusega

702752.42	Olemasoleva kõveruse sobimatus
702752.43	Masin on pargitud
702752.44	Abi-roolisüsteemi käsuteate ajalõpp
702752.45	Abi-roolisüsteemi olekuteate ajalõpp
702752.46	Vigased istmelüliti andmed
702752.47	Vigased VIN-andmed
702752.48	Vigased teljevahe andmed
702752.49	TCM-i infoteate ajalõpp
702752.50	Masina automatiseerimisteate ajalõpp
702752.51	Masina kalde-/lengerduskiiruse teate ajalõpp
702752.52	Rattalt saadava kiiruse/suuna teate ajalõpp
702752.53	Rajaandmete ajalõpp
702752.54	Roolisüsteemi juhtkuse tundmatu rike
702752.55	AutoTrac Universali temperatuur on vahemikust väljas
702752.56	AutoTrac on nelja rattaga juhtimises liiga kaua aktiivne
702752.57	Masin külgroolirežiimis
702752.58	Volitamine pole lubatud
702752.62	Reserveeritud
702752.63	Ärge tehke midagi

ct47125,1708283950104-21-18FEB24

Rikkeotsing

MÄRKUS: AutoTrac on häälestatud talitlema hästi enamikus põllutingimustes, kasutades erinevaid tööseadiseid. Ebatavalistes tingimustes saab juht süsteemi spetsiifiliste põllutingimuste ja tööseadiste jaoks peenhäälestada. Rooli tundlikkust tuleb enne kasutamist reguleerida astmeliselt järgmise kava kohaselt.

Kontrollige ja kõrvaldage enne häälestamist muud probleemid. Sooritage traktoril vajalik mehaaniline kontroll ja kalibreerimised. Selle nõude täitmata jätmine võib tuua kaasa tõrkeid või liigset ajakulu, kuna süsteemi ei saa pöörata.

Rooli ülemäärane liikumine. AutoTrac töötab üldjoones rahuldavalt, kuid rattad liiguvad kiirelt edasi-tagasi.

Jõuline S-kujuline liikumine. Üle masina esiosa vaadates võib märgata pidevat edasi-tagasi liikumist. Kuigi võib märgata liikumist, on ekraanil kuvatav kõrvalekalde viga (kaugus A–B joonest) sageli suhteliselt väike.

Laisk S-kujuline liikumine. AutoTraci talitus tundub loid, kui masin proovib jääda joonele, ja masin liigub aeglaselt küljelt küljele.

Laisk joone otsimine. AutoTrac tundub jooneotsingul loid. Traktor jääb enne joondumist tükiks ajaks ühele poole joont.

Jõuline joone otsimine. AutoTrac liigub üle joone ja

jätkab jooneotsingu ajal ülekompenseerimist, tekitades jooneotsingu ajal kõrge sagedusega tiheda S-kujulise mustri.

Kurvi väliskülje järgimine. AutoTrac on kõveral rajal loid, mis põhjustab aeglase S-kujulise liikumise üle joone. Liikumisjoon on sageli vajalikust trajektloorist väljaspool.

Kurvi sisekülje järgimine. AutoTrac näitab kurvi järgimise režiimis kiireid ja kõrge sagedusega korrektsioone, mis toob kaasa tiheda S-kurvi kujulise mustri või kaldudes sageli soovitud raja sisekurvi.

MÄRKUS: Teavet vigade kõrvaldamise kohta vaadake elektroonilise spikri failidest.

Üldine häälestamine

Reguleerimissoovitused:

- Juhtimistundlikkus. Enne muid reguleerimisi seadke väärtusele 70. Reguleerige 10 sammuga.
- Reatundlikkuse järgimine: Reguleerige 20 sammuga.
- Suuna rajatundlikkus: Reguleerige 10 sammuga.
- Suunajoon: Reguleerige 10 sammuga.
- Juhtimise reageerimiskiirus: Reguleerige 10 sammuga.
- Otsingu tundlikkus: Reguleerige 20 sammuga.
- Kaaretundlikkus: Reguleerige 20 sammuga.

Üks väärtus korraga: Proovige reguleerida seadeid järgmiselt probleemsete põllutingimuste korral, kui AutoTrac on aktiivne:

1. Alustage tehase vaikeseadetega.
Juhtimistundlikkuse väärtus on seotud väärtusega vahekaardil Navigatsiooni vaade. Proovige kasutada väärtust, mis on sarnane tingimustele, milles töötate (70 betoonile, 100 enamikule tingimustele, 120 pehmele pinnasele). Seda arvu võib olla vajalik veelgi muuta.
2. Kui AutoTrac on aktiivne probleemsetes tingimustes (kiirused, pinnas, rehvide seadistus jms), suurendage/vähendage suuna rajatundlikkust 10 võrra.
3. Kui suuna rajatundlikkuse muutmine ei lahenda probleemi, siis lähtestage suuna rajatundlikkuse parameeter. Suurendage või vähendage suunajoont samal viisil, nagu eelmises etapis.
4. Kui ükski eelnev etapp ei mõjunud, lähtestage ka suunajoon ja suurendage või vähendage juhtimise reageerimiskiirust samal viisil, nagu eelmistes etappides.

Seadete kombineerimine: Kui eelnev protseduur ei anna rahuldavat talitlust ja kui olete tuttav parameetrite mõjuga AutoTraci talitlusele (nagu kirjeldati eelmises etapis), proovige mõnda muud parameetrite kombinatsiooni, kui AutoTrac on aktiivne.

Roolimisabi diagnostikaviisard



PC689866—UN—26SEP25

Roolimisabi diagnostikaviisardi vahekaart

Roolimisabi diagnostikaviisard pakub levinumate roolimisabi probleemide järkjärgulist rikkeotsingut.

MÄRKUS: Roolimisabi diagnostikaviisard on saadaval ainult masinatele, millel on AT2 AutoTraci süsteemi konfiguratsioon. See teave on saadaval lehe AutoTraci seisund jaotises AutoTraci süsteem → AutoTraci režiim.

Valige raadionupp, mis vastab esinevale probleemile.

- Kehv juhtradade otsing – masin kas jääb enne joondumist tükiks ajaks ühele poole joont või ületab joone ja jätkab otsingu ajal ülekompenseerimist.
- Laiad/kitsad tehnoradade vahed töökäikude vahel – töökäikude vahel on ebaühtlane vahe, kuid vahe on kogu töökäigu ulatuses nihkes, mille tulemuseks on kogu töökäigu ühtlane nihe.
- S-liikumine – üle masina esiosa vaadates võib märgata pidevat edasi-tagasi liikumist.
- Liigne rataste liikumine – AutoTrac töötab üldjoones rahuldavalt, kuid rattad liiguvad kiiresti edasi-tagasi.

cl47125,1705350329386-21-01OCT25

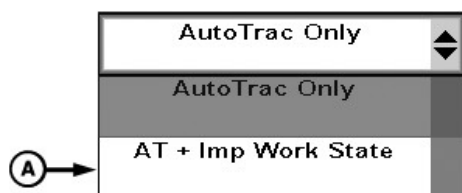
Rikkeotsing – AutoTraci pöörde automaatika

Rikkeotsing aktiivse tööseadise roolimisabiga

John Deere Active Implement Guidance

Tööseadise roolimise vältimiseks põlluotsas, kui John Deere Active Implement Guidance töötab ja AutoTraci pöörde automaatika on sees, reguleerige järgmiseid sätteid.

Rakenduse kontrollier 1100 (UCC1)



A—AT + tööseadise tööolek

1. Valige laotuse juhtplokki 1100 rakenduses ISOBUS VT.
2. Valige kas tööseadise roolimise seadistusnupp või tööseadise nihke seadistusnupp.
3. Valige rippmenüüs rakendamiseks nõutu sätte all "AT + tööseadise tööolek" (A).

Laotuse juhtplokki 1100 (UCC2 S.N. PCXL01C201000–)

PC28809—UN—20SEP22

A—Roolimise keelamise märkeruut

1. Valige laotuse juhtplokki 1100 rakenduses ISOBUS VT.
2. Valige aktiivse tööseadise roolimisabi nupp.
3. Valige seadistuste vahekaardilt automaatika suvandid.

4. Valige märkeruut "Keela roolimine, kui töö salvestamine on väljas" (A).

ct47125,1705351301467-21-24SEP25

Hooldus – kalibreerimised

Hooldus ja kalibreerimised



PC28795—UN—29AUG22

Hooldus ja kalibreerimised

Rakendusest Hooldus ja kalibreerimised saab seadistada hooldusvälpasid ning teha masinaosade kalibreerimisi.

Liikumine rakendusele Hooldus ja kalibreerimised

1. Valige suvand Menüü.
2. Valige vahekaart Traktori sätted.
3. Valige rakendus Hooldus ja kalibreerimised.

ct47125,1708284386704-21-18FEB24

Hoolduskontroll

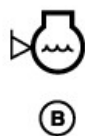
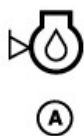
MÄRKUS: Hoolduskontrollid olenevad ostetud masina konfiguratsioonist.

Parkige masin hoolduskontrolli ajaks horisontaalsele pinnale ja seisake mootor. Täpsete näitude saamiseks kontrollige vedelikutasemeid mitte varem kui 40 minutit pärast mootori seiskamist.

Märgulamp näitab masina hoolduse kontrollpunkti olekut.

- Roheline tuli — normaalne tase
- Punane tuli — kõrge tase või madal tase

Võimalikud on järgmised kontrollpunktid:



PC17385—UN—15MAY14

A—Mootoriõli tase

B—Mootori jahutusvedeliku tase

- Mootoriõli tase (A)
- Mootori jahutusvedeliku tase (B)

DX,PC,MAINT,SERVCHECK-21-07APR17

Hooldusvälbad

Hooldusintervallid on meeldetuletused selle kohta, millal on vaja teha masina perioodilist hooldust.

Valige Lisa hooldusintervall, et luua uus

hooldusintervall. Lisada saab piiramatu arvu hooldusintervalle.

Kui hooldusvälp on loodud, lisatakse see nimekirja ning kuvatakse koos nime, kulunud aja ning välbaga.

- Konkreetse hooldusvälba tuvastamiseks valib juht nime.
- Kulunud aeg näitab tundide arvu, mis on möödas hooldusvälba lähtestamisest.
- Välp on tundide arv, mis jääb hoolduste vahale.

Välbad on järjestatud kõige lähemast tähtajast kuni kõige kaugema tähtajani. Järgmine sorteerimise alus on tähtnumbriline, kus numbrid on eespool.

Kakskümmend töötundi enne hoolduse tähtaega annab süsteem teada, et varsti tuleb masinat hooldada. Kui see teade on aktsepteeritud, siis annab süsteem lähenevast hooldusest kuni hooldusintervalli lähtestamiseni igal käivitamisel teada.

DX,PC,MAINT,SERVINTERVAL-21-23DEC15

Kalibreerimised

Kasutage seda rakendust radari ja rataste libisemise kalibreerimiseks.

Radari kalibreerimine



PC23946—UN—22MAR17

Radari kalibreerimine

Radarit tuleb kalibreerida pärast esimest masinale installimist või kui radari kiirus ei lähe kokku tegeliku maapinnakiirusega, töötades kõval pinnal ilma koormata.

MÄRKUS: Tuulistes oludes võivad liikuvad osad, nagu lehed, tolm või liiv põhjustada radari kiiruse ebatäpsust.

Rataste libisemise kalibreerimine



PC23947—UN—22MAR17

Rataste libisemise kalibreerimine

Kalibreerige rataste libisemine, kui radari kiirus ei lähe kokku rattakiirusega, töötades kõval pinnal ilma koormata.

Teostage kalibreerimine, sõites koormamata masinaga kõval, kuival, puhtal ja horisontaalsel pinnal.

MÄRKUS: Rataste libisemise kalibreerimine on võimalik üksnes ühendatud ja kalibreeritud radariga.

Veenduge, et radari kiirus on rataste libisemise kalibreerimisel täpne.

ct47125,1708284386858-21-18FEB24

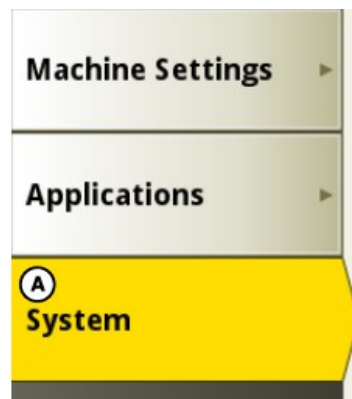
Hooldus – teenindus

Ekraani puhastamine

TÄHTIS: Ekraani puhastamise ajaks lülitage alati toide välja. Töö ajal ekraani puhastades võite kogemata mõnele valikunupule vajutada.

Ekraani puhastamiseks katkestage toide ja pühkige monitori pehme lapiga, millele on pihustatud ammoniaaki mittesisaldavat puhastusvahendit, näiteks John Deere'i klaasi- või universaalset puhastusvahendit.

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



PC28821—UN—21SEP22

Vahekaart Süsteem

Tehaseandmete lähtestamine



PC20398—UN—09DEC14

Failihalduri sätted

Tehaseandmete taastamiseks valige rakenduse Failihaldur ülaosast Sätted.

Enne ekraani teisele kasutajale üleandmist tehke tehaseandmete lähtestamine. Kõnealune toiming on lõplik ning eemaldab ekraanist kõik kasutajaandmed. Kasutajaandmete hulka kuuluvad seadistus- ja dokumenteerimisandmed, roolimisabi teave, kogusummad ning kohandatud töölehtede paigutused. Litsentse, keele- ja piirkonnaseadeid ei lähtestata. Pärast lähtestamist tuleb süsteem taaskäivitada.

Enne masina müümist tuleb CommandCenteris teha G5 tehaseandmete lähtestamine.

Enne ekraani müümist tuleb universaalmonitori G5 tehaseandmed lähtestada.

1. Valige nupp Menüü.



Menüü

PC28961—UN—24APR23

2. Valige vahekaart Süsteem.

3. Valige failihaldur.



PC28785—UN—29AUG22

Failihaldur

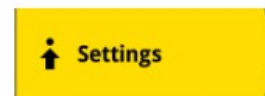
4. Valige Sätted.



PC28970—UN—24APR23

Seadistused

5. Valige vahekaart Seadistused.



PC29090—UN—08MAY23

Vahekaart Sätted

6. Valige Käivita tehaseandmete lähtestamine.



PC29091—UN—08MAY23

7. Järgige ekraanil kuvatavaid viipasid.

ch177nn,1660729958790-21-15OCT25

Indeks

A

AB-kõverad	
Seadistused	05A-4
Sirge tee	04H-23
Takistused	04H-23
Aktiivsusmonitor	04H-22
AutoTrac	
Aktiivsusmonitor	04H-22
Jätkamislüliti	04H-15
Keela	04H-21
Lahutamine, blokeerimine	04H-22
Lahutatud teated	04H-19, 06B-1
Luba	04H-14
Oleku sektordiagramm	04H-13
Pöörde prognoosija	04H-18
Rakenda	04H-15
Uuesti rakendamine järgmisel töökäigul	04H-16

C

COM-pordi seaded	04B-10
CommandCenter™	
Ekraani mudelid	04A-1

E

Ekraanil kuvatav abiteave	04A-2
Ekraanitõmmised	04D-5
Elektrooniline ekraan, õige kasutamine	02A-3

F

Failihaldur	
Ekspordi	
Ekraanitõmmised	04D-5

G

GPS-vastuvõtja	04G-1
----------------------	-------

H

Hooldus ja kalibreerimised	07A-1
Hoolduskontroll	07A-1
Hooldusvälbad	07A-1

I

ISOBUS VT	04F-1
ISOBUS-i ülesanded	04C-15

J

Juhtraja leidmine	04H-14
Juhtraja loomine	04H-14
Järgimise toonid	04H-22
Jätkamislüliti	04H-15

K

Kalibreerimised	
Radar	07A-1
Rataste libisemine	07A-1
Kasutamine	
Kaugjuurdepääsu (RA) vaade ja juhtimine	
Sammud kaugjuurdepääsu käivitamiseks	
kaugjuhtimisseadme jaoks	04N-1
Põllu seadistamine	
Häälestus	04C-5
Põllu valik	04C-3
Kaubamärgid	2
Kohanduvad kurvid	
Seadistused	05A-4
Sirge tee	04H-23
Takistused	04H-18
Kurvilise raja seaded	05A-4

L

Lahutamine, blokeerimine	
AutoTrac	04H-22
Lipud	04C-14

M

Masina olek	07A-1
Menüü	04A-2
Märgid, ohutus, tekstita	02C-1

O

Ohutus	
Hoiatusmärgid	
Autonoomsuse ohutus	02B-1
Ohutu hooldamine	02A-2
Ohutusteave	
Autonoomse kasutuse ajal masinas sõitmine	02A-7
Õige kaugus autonoomse kasutuse ajal	02A-7
Traktor, ohutu kasutamine	02A-3
Ohutus, Astmed ja käepidemed	
Astmete ja käepidemete õige kasutamine	02A-2
Ohutus, hoiduge kõrgsurvevedelikest	
Hoiduge kõrgsurvevedelikest	02A-6
Ohutusmärgid, tekstita	02C-1
Olekukeskus	04A-3
Otseteeklahvid	04A-3

P

Põlluarvuti	04B-11
Pöörde prognoosija	04H-18
AutoTrac	04H-18

R

Radari kalibreerimine	07A-1
Rajanihe	04H-10

Rakendused		Süsteemi komponent	
Diagnostikakeskus	06A-1	Tee- ja jätkamislüliti	04H-11
Hooldus ja kalibreerimised	07A-1		
ISOBUS VT	04F-1	T	
Põlluarvuti	04B-11	Tarkvara	
Settings Manager	04C-20	Installi	04E-2
StarFire'i vastuvõtja	04G-1	Koormus	04E-2
Töömonitor	04C-17	Tagasipööre	04E-2
Video	04C-18	Uuendamine	04E-2
Rataste libisemise kalibreerimine	07A-1	Versioonid	04E-2
Rikkeotsing		Tee- ja jätkamislüliti	04H-11
Roolimisabi	06B-1	Tehnohoolduse välbad	07A-1
Ringikujuline rada		Tehnoradade vahe	04H-12
Seadistused	05A-1	Traktor, ohutu kasutamine	02A-3
Ringjoonelise raja seaded	05A-1	Töö seadistamine	04C-14
Roolimisabi		Tööaken	04A-2
AB-kõverad		Töömonitor	04C-17
Sirge tee	04H-23	Salvestamine	04C-17
Takistused	04H-23		
AutoPath	04H-7	U	
AutoPathi kaardandmed	04H-13	USB-seade	
AutoTrac		Nõuded	04D-5
Jätkamislüliti	04H-15	Parim kasutusviis	04D-5
Keela	04H-21	Uuendamine	
Lahutatud teated	04H-19, 06B-1	Installi	04E-2
Luba	04H-14	Koormus	04E-2
Oleku sektordiagramm	04H-13	Tagasipööre	04E-2
Rakenda	04H-15	Tarkvara	04E-2
Kohanduvad kurvid			
Sirge tee	04H-23	V	
Takistused	04H-18	Valgusriba seaded	04H-12
Maksimaalsed kiirused	04H-16	Video	04C-18
Minimaalsed kiirused	04H-16		
Radade kogum	04H-12		
Raja leidmine	04H-14		
Raja loomine	04H-14		
Rikkeotsing	06B-1		
Roolisüsteemi optimeerimine	05A-1		
Seadistused			
Järgimise toonid	04H-22		
Kurviline rada	05A-4		
Peamine sisse-/väljalülituslüliti	04H-22		
Pöörde prognoosija	04H-18		
Rajanihe	04H-10		
Ringikujuline rada	05A-1		
Valgusriba	04H-12		
Tehnoradade vahe	04H-12		
Vaheta rada	04H-12		
S			
Seadistused			
Roolimisabi	04H-22		
Roolimisabi pealüliti	04H-22		
Settings Manager	04C-20		
StarFire'i vastuvõtja	04G-1		

