

# Універсальні дисплеї John Deere G5 і G5<sup>Plus</sup>

Версія ПЗ: 11.1.3967-XXX



JOHN DEERE

## ПОСІБНИК ОПЕРАТОРА

Універсальні дисплеї John Deere G5  
і G5 Plus

OMPFP27165    ВИДАННЯ B6    (UKRAINIAN)

John Deere Ag Management Solutions



# Впровадження

## Передмова

ДЯКУЄМО за придбання продукції John Deere.

УВАЖНО ПРОЧИТАЙТЕ ЦЮ ІНСТРУКЦІЮ, щоб зрозуміти правильний порядок експлуатації та технічного обслуговування вашого виробу. Невиконання цієї вимоги може призвести до отримання травм або пошкодження обладнання. Ця інструкція та попереджувальні символи на вашому виробі також можуть бути доступні на інших мовах. Для замовлення зверніться за адресою [www.techpubs.deere.com](http://www.techpubs.deere.com) (Ag&Turf/JDPS), [www.johndeereotechinfo.com](http://www.johndeereotechinfo.com) (C&F) або до свого дилера John Deere.

ЦЯ ІНСТРУКЦІЯ є невід'ємною частиною виробу і повинна залишатися з ним при його продажу.

ОДИНИЦІ ВИМІРЮВАННЯ в цьому посібнику наведені в метричній системі, а також указано їхні американські еквіваленти. Використовуйте тільки правильні запчастини й кріпильні елементи. Для метричних і дюймових кріпильних елементів можуть знадобитися відповідні метричні або дюймові гайкові ключі.

ПРАВУ Й ЛІВУ СТОРОНИ визначають, дивлячись вперед у напрямку руху виробу або знаряддя при русі вперед.

ЗАПИШІТЬ ІДЕНТИФІКАЦІЙНІ НОМЕРИ ВИРОБІВ (PIN) в розділі "Специфікація" або "Номери виробів". Правильно запишіть всі номери, які допоможуть у пошуку виробу в разі її крадіжки. Інформація про PIN-код станеться в нагоді під час замовлення запасних частин. Зберігайте ідентифікаційні номери в безпечному місці за межами виробу.

ГАРАНТІЯ надається в рамках програми підтримки John Deere для клієнтів, які здійснюють експлуатацію та технічне обслуговування обладнання, як це описано в цьому посібнику. Умови гарантії наведені в гарантійному сертифікаті або свідоцтві, яке ви маєте отримати під час покупки.

Компанія John Deere надає гарантійне обслуговування своєї продукції в разі виникнення дефектів протягом гарантійного періоду. В деяких випадках компанія John Deere також надає послуги з польового вдосконалення, часто безкоштовно для клієнта, навіть якщо продукт не покривається гарантією. У разі неналежної експлуатації

обладнання або зміни його початкових заводських технічних характеристик гарантійні зобов'язання скасовуються, а у внесенні поліпшень для роботи в польових умовах може бути відмовлено.

Якщо ви не є першим власником цього виробу, вам слід звернутися до місцевого дилера John Deere, щоб повідомити йому заводський номер цього виробу. Це допоможе компанії John Deere інформувати користувачів про вдосконалення продукції та щодо інших питань.

DX,IFC5E-UK-05NOV25

## Компанія John Deere до ваших послуг



TS201—UN—15APR13

Задоволення клієнтів має велике значення для компанії John Deere.

Наші дилери надають вам оперативне й ефективне обслуговування та послуги з постачання запчастин.

- Технічне обслуговування та запчастини для підтримки вашого обладнання.
- Кваліфіковані спеціалісти з технічного обслуговування, а також інструменти для діагностики й ремонту, необхідні для обслуговування вашого обладнання.
- Доступні запчастини John Deere, послуги з ремонту та інформація для технічного обслуговування або ремонту. Для отримання додаткової інформації відвідайте [deere.com](http://deere.com) або [deere.ca](http://deere.ca).

DX,IFC,JDS-UK-30SEP25

## Торгові марки

| Торгові марки  |                                        |
|----------------|----------------------------------------|
| AutoTrac™      | Торгова марка компанії Deere & Company |
| CommandCenter™ | Торгова марка компанії Deere & Company |
| Field Doc™     | Торгова марка компанії Deere & Company |
| FurrowVision™  | Торгова марка компанії Deere & Company |
| GreenStar™     | Торгова марка компанії Deere & Company |
| iGrade™        | Торгова марка компанії Deere & Company |

|                  |                                        |
|------------------|----------------------------------------|
| iPad™            | Торгова марка компанії Apple           |
| iTEC™            | Торгова марка компанії Deere & Company |
| JDLINK™          | Торгова марка компанії Deere & Company |
| John Deere       | Торгова марка компанії Deere & Company |
| Датчик RowSense™ | Торгова марка компанії Deere & Company |
| SeedStar™        | Торгова марка компанії Deere & Company |
| Service ADVISOR™ | Торгова марка компанії Deere & Company |
| StarFire™        | Торгова марка компанії Deere & Company |
| Voyager®         | Торгова марка компанії ASA Electronics |

ch177nn,1728451133747-UK-28MAY25

## Використання дисплея та вплив зовнішніх факторів

**ВАЖЛИВО:** Не промивайте під тиском і не занурюйте у воду дисплей John Deere G5e.

Дисплеї John Deere G5e CommandCenter та їхні роз'єми, якщо вони з'єднані або підключені, мають стійкість до води й пилу класу IP65 і призначені для використання в умовах, які зазвичай зустрічаються у сільському господарстві. Дисплей можна використовувати у відкритій або закритій кабіні. Слід уникати екстремальних умов, наприклад, промивання під тиском або занурення у воду дисплея. Зніміть дисплей з машини, якщо він не використовується, щоб уникнути тривалого впливу зовнішніх факторів на його елементи.

ch177nn,1676275764495-UK-04MAR25

Переконайтесь, що на дисплеї встановлено останню версію програмного забезпечення. Оновлення програмного забезпечення доступні для завантаження за наступною адресою:

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

CZ76372,000071E-UK-17JUN14

## Центр технічної інформації John Deere

Функціональність виробу може бути не повністю представлена в даному документі внаслідок змін, внесених в виріб після його друку. Перед початком роботи ознайомтесь із останньою версією посібника з експлуатації. Щоб отримати копію, зверніться до дилера або відвідайте сайт [techpubs.deere.com](http://techpubs.deere.com).

CZ76372,000071F-UK-04AUG25

## Екранний посібник з експлуатації

Посібник з експлуатації дисплея G5 доступний на дисплеї в додатку "Довідковий центр". Дивіться екранну довідку в розділі "Основні відомості про дисплей".

AL70325,000063C-UK-04MAR25

## Завантаження оновлень програмного забезпечення

# Зміст

| Сторінка                                                                          | Сторінка |
|-----------------------------------------------------------------------------------|----------|
| <b>Заходи безпеки</b>                                                             |          |
| Зверніть увагу на інформацію щодо заходів безпеки .....                           | 02A-1    |
| Розуміння сигнальних слів .....                                                   | 02A-1    |
| Дотримуйтесь правил техніки безпеки .....                                         | 02A-1    |
| Безпека технічного обслуговування .....                                           | 02A-2    |
| Правильно використовуйте сходинки та поручні .....                                | 02A-2    |
| Заходи безпеки при поводженні з електронними компонентами та опорами .....        | 02A-2    |
| Правила експлуатації електронного дисплея .....                                   | 02A-3    |
| Заборона підпускати людей до обладнання комбайна, що працює .....                 | 02A-3    |
| Заходи безпеки при експлуатації трактора ....                                     | 02A-3    |
| Правила техніки безпеки під час використання систем навігації .....               | 02A-5    |
| Правильне використання ременя безпеки ....                                        | 02A-5    |
| Заходи безпеки при паркуванні машини .....                                        | 02A-6    |
| Сидіння інструктора .....                                                         | 02A-6    |
| Правила техніки безпеки під час використання систем автоматизації знаряддя .....  | 02A-6    |
| Уникайте впливу рідин під високим тиском ...                                      | 02A-7    |
| Прочитайте посібник з експлуатації контролерів ISOBUS .....                       | 02A-7    |
| Не допускайте нещасних випадків, пов'язаних з наїздом при русі заднім ходом ..... | 02A-7    |
| Запобігання ураженню електричним током і пожежам .....                            | 02A-7    |
| Уникнення ліній електропередач .....                                              | 02A-8    |
| Належна відстань під час автономної роботи .....                                  | 02A-8    |
| Їзда в машині під час роботи в автономному режимі .....                           | 02A-8    |
| <b>Знаки безпеки</b>                                                              |          |
| Безпека роботи в автономному режимі .....                                         | 02B-1    |
| Попередження системи безпеки — виявлено систему AutoTrac .....                    | 02B-1    |
| Попередження системи безпеки — непрохідна межа .....                              | 02B-1    |
| Попередження системи безпеки — виявлено контролер шини ISOBUS .....               | 02B-1    |
| Попередження системи безпеки — виявлено некоректну функцію ISO Aux ....           | 02B-2    |
| Попередження системи безпеки — конфігурація ISO Aux .....                         | 02B-2    |
| Попередження системи безпеки. Конфігурація ISO Aux .....                          | 02B-2    |
| Попередження системи безпеки — перезавантаження системи .....                     | 02B-2    |
| Попередження системи безпеки — встановлення програмного забезпечення .....        | 02B-3    |
| Утилізація відпрацьованого електричного й електронного обладнання .....           | 02B-3    |
| <b>Знаки безпеки без тексту</b>                                                   |          |
| Розташування знаків безпеки .....                                                 | 02C-1    |
| Пояснення до знаків безпеки без тексту .....                                      | 02C-1    |
| Прочитайте посібник з експлуатації .....                                          | 02C-1    |
| <b>Розголошення відомостей</b>                                                    |          |
| Назви моделі й етикеток обладнання .....                                          | 03-1     |
| Код дати виробництва .....                                                        | 03-1     |
| Повідомлення Федеральної комісії зі зв'язку .....                                 | 03-1     |
| США — повідомлення Федеральної комісії зі зв'язку (FCC) для користувача .....     | 03-2     |
| Євразійський економічний союз — EAC .....                                         | 03-3     |
| Євразійський економічний союз — EAC .....                                         | 03-6     |
| Декларація відповідності нормам ЄС .....                                          | 03-9     |
| Декларація відповідності нормам ЄС .....                                          | 03-10    |
| Декларація відповідності (Велика Британія) .....                                  | 03-11    |
| Декларація відповідності (Велика Британія) .....                                  | 03-12    |
| <b>Експлуатація — Введення в роботу з дисплеєм</b>                                |          |
| Універсальний дисплей John Deere G5 i G5Plus .....                                | 04A-1    |
| Структура сторінки запуску .....                                                  | 04A-2    |
| Меню .....                                                                        | 04A-3    |
| Екранна довідка .....                                                             | 04A-3    |
| Центр стану .....                                                                 | 04A-3    |
| Екранні клавіші швидкого доступу .....                                            | 04A-3    |
| Ліцензії дисплея .....                                                            | 04A-3    |
| <b>Експлуатація — Налаштування дисплея</b>                                        |          |
| Налаштування відображення .....                                                   | 04B-1    |
| Диспетчер макетів .....                                                           | 04B-5    |
| Користувачі й доступ .....                                                        | 04B-8    |
| Налаштування бездротового підключення ...                                         | 04B-10   |
| Параметри COM-порту .....                                                         | 04B-11   |
| Оригінальний монітор GreenStar .....                                              | 04B-12   |
| <b>Експлуатація — Налаштування роботи й поля</b>                                  |          |
| Диспетчер обладнання .....                                                        | 04C-1    |

Продовження на наступній сторінці

Оригінальних інструкціях. Уся інформація, ілюстрації та технічні вимоги у цьому довіднику, які базуються на новітній інформації, доступні під час публікації. Зберігається право виконувати зміни в будь-який час без попередження.

| Сторінка                                                                        | Сторінка                                                                                                 |
|---------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Вибір поля ..... 04C-4                                                          | Повторна активація системи AutoTrac під час наступного проходу ..... 04H-18                              |
| Налаштування поля ..... 04C-6                                                   | Мінімальна й максимальна швидкість ..... 04H-18                                                          |
| Поля та межі ..... 04C-6                                                        | Попередження про поворот ..... 04H-20                                                                    |
| Картографування ..... 04C-14                                                    | Об'їзд перешкод ..... 04H-21                                                                             |
| Індикатори ..... 04C-16                                                         | Повідомлення про деактивацію AutoTrac ..... 04H-21                                                       |
| Індикатори на вході ..... 04C-17                                                | Навігація знаряддя AutoTrac (пасивна) ..... 04H-22                                                       |
| Налаштування роботи ..... 04C-17                                                | AutoTrac RowSense ..... 04H-23                                                                           |
| Загальні робочі дані ..... 04C-18                                               | Вимкнення системи AutoTrac, якщо вона не використовується ..... 04H-24                                   |
| Робочий монітор ..... 04C-19                                                    | Деактивація та вимкнення системи ..... 04H-25                                                            |
| Запис роботи ..... 04C-20                                                       | Параметри навігації ..... 04H-25                                                                         |
| Спільне використання ..... 04C-20                                               | Сигнали стеження ..... 04H-26                                                                            |
| Відео ..... 04C-21                                                              | Запис прямого маршруту або об'їзд перешкод ..... 04H-26                                                  |
| Налаштування елементів управління ..... 04C-23                                  | Запис прямолінійної ділянки в межах адаптивної кривої ..... 04H-26                                       |
| Диспетчер налаштувань ..... 04C-23                                              |                                                                                                          |
| Принцип роботи машини на холостому ходу ..... 04C-24                            |                                                                                                          |
| Керування рядками ..... 04C-24                                                  |                                                                                                          |
| <b>Експлуатація — Диспетчер файлів</b>                                          | <b>Експлуатація — Система автоматизації розвороту AutoTrac</b>                                           |
| Диспетчер файлів ..... 04D-1                                                    | Система автоматизації розвороту AutoTrac .... 04I-1                                                      |
| USB-накопичувач ..... 04D-5                                                     | Система автоматизації розвороту AutoTrac трактора ..... 04I-2                                            |
| Створення знімків екрана ..... 04D-6                                            | Система автоматизації розвороту комбайна AutoTrac ..... 04I-5                                            |
| <b>Експлуатація — Диспетчер програмного забезпечення</b>                        | Система автоматизації розвороту AutoTrac обприскувача ..... 04I-7                                        |
| Диспетчер програмного забезпечення ..... 04E-1                                  |                                                                                                          |
| Оновлення програмного забезпечення дисплея та блоку керування ..... 04E-2       | <b>Експлуатація — Система синхронізації Machine Sync</b>                                                 |
| Активіація обладнання та програмного забезпечення, що не є дисплеєм ..... 04E-4 | Система синхронізації машини John Deere Machine Sync ..... 04J-1                                         |
| <b>Експлуатація — ISOBUS VT</b>                                                 | Сумісність системи синхронізації машини ..... 04J-3                                                      |
| ISOBUS VT ..... 04F-1                                                           | Засоби керування системою синхронізації машини ..... 04J-5                                               |
| <b>Експлуатація — Приймач StarFire</b>                                          | Експлуатування системи синхронізації машини John Deere Machine Sync — ведуча машина ..... 04J-6          |
| GPS-приймач StarFire ..... 04G-1                                                | Експлуатація системи синхронізації машини John Deere Machine Sync — ведена машина ..... 04J-7            |
| Віддалене оновлення програмного забезпечення StarFire ..... 04G-1               | Активіація смуги ..... 04J-8                                                                             |
| <b>Експлуатація — Навігація AutoTrac</b>                                        | <b>Експлуатація — Управління перекриттям</b>                                                             |
| AutoTrac ..... 04H-1                                                            | Управління перекриттям ..... 04K-1                                                                       |
| Правила техніки безпеки під час використання систем навігації ..... 04H-2       | Ручне керування перекриттям ..... 04K-1                                                                  |
| Методи навігації AutoTrac ..... 04H-2                                           |                                                                                                          |
| AutoPath ..... 04H-8                                                            | <b>Експлуатація — Управління секціями</b>                                                                |
| Зміщення маршруту ..... 04H-11                                                  | Управління секціями ..... 04L-1                                                                          |
| Повідомлення про зміну робочої ширини ..... 04H-13                              | Модуль стану секції ..... 04L-3                                                                          |
| Розмітчні лінії ..... 04H-13                                                    | Параметри перекриття ..... 04L-4                                                                         |
| Спільний сигнал ..... 04H-13                                                    |                                                                                                          |
| Перемикач відновлення та дорожнього режиму ..... 04H-13                         | <b>Експлуатація — автономність</b>                                                                       |
| Відстань між проходами ..... 04H-14                                             | Огляд програми "Автономність" ..... 04M-1                                                                |
| Вибір навігаційного маршруту ..... 04H-14                                       |                                                                                                          |
| Зміна маршруту ..... 04H-14                                                     | <b>Операція — дистанційний доступ до дисплея</b>                                                         |
| Набір марш. .... 04H-14                                                         | Дистанційний доступ до дисплея (RDA) ..... 04N-1                                                         |
| Налаштування світлодіодної панелі курсовказівника ..... 04H-15                  | Кроки для ініціювання дистанційного доступу до дисплея для дистанційного управління дисплеєм ..... 04N-1 |
| Подробиці карти AutoPath ..... 04H-15                                           |                                                                                                          |
| Кругова діаграма стану системи AutoTrac .... 04H-15                             |                                                                                                          |
| Налаштування навігаційного маршруту ..... 04H-16                                |                                                                                                          |
| Увімкнення системи AutoTrac ..... 04H-17                                        |                                                                                                          |
| Активіація системи AutoTrac ..... 04H-17                                        |                                                                                                          |
| Кнопка відновлення ..... 04H-17                                                 |                                                                                                          |

**Регулювання та оптимізація — навігація****AutoTrac**

|                                         |       |
|-----------------------------------------|-------|
| Налаштування кільцевого маршруту .....  | 05A-1 |
| Оптимізація рульового управління .....  | 05A-1 |
| Параметри криволінійного маршруту ..... | 05A-4 |

**Регулювання та оптимізація —****Управління секціями**

|                                             |       |
|---------------------------------------------|-------|
| Розширені налаштування .....                | 05B-1 |
| Точне налаштування робочих параметрів ..... | 05B-1 |

**Пошук та усунення несправностей —****Дисплей**

|                           |       |
|---------------------------|-------|
| Центр діагностики .....   | 06A-1 |
| Відновлення системи ..... | 06A-6 |

**Пошук та усунення несправностей —****AutoTrac**

|                                             |       |
|---------------------------------------------|-------|
| Повідомлення про деактивацію AutoTrac ..... | 06B-1 |
| Пошук та усунення несправностей .....       | 06B-2 |

**Пошук та усунення несправностей —****Система автоматизації розворотів****AutoTrac**

|                                                                                   |       |
|-----------------------------------------------------------------------------------|-------|
| Пошук та усунення несправностей за<br>допомогою активної навігації знаряддя ..... | 06C-1 |
|-----------------------------------------------------------------------------------|-------|

**Технічне обслуговування — Калібрування**

|                                              |       |
|----------------------------------------------|-------|
| Технічне обслуговування і калібрування ..... | 07A-1 |
| Сервісні перевірки .....                     | 07A-1 |
| Інтервали обслуговування .....               | 07A-1 |
| Калібрування .....                           | 07A-1 |

**Технічне обслуговування — Ремонт**

|                                    |       |
|------------------------------------|-------|
| Очищення дисплея .....             | 07B-1 |
| Скидання до заводських даних ..... | 07B-1 |

# Заходи безпеки

## Зверніть увагу на інформацію щодо заходів безпеки



T81389—UN—28JUN13

Це — попереджувальний символ. Коли ви бачите цей символ на вашій машині або в цій інструкції, пам'ятайте про можливість отримання травми.

Дотримуйтесь рекомендованих правил техніки безпеки та безпечних методів роботи.

DX,ALERT-UK-03OCT22

означає найбільш серйозні небезпеки. Попереджувальні знаки «НЕБЕЗПЕЧНО» або «ОБЕРЕЖНО» розташовані поруч з конкретними джерелами небезпеки. Загальні заходи безпеки вказані на попереджувальних знаках «УВАГА». Слово «УВАГА» також призначене для того, щоб привернути увагу до повідомлень про дотримання правил безпеки в цій інструкції.

DX,SIGNAL-UK-05OCT16

## Дотримуйтесь правил техніки безпеки



TS201—UN—15APR13

## Розуміння сигнальних слів



**⚠ ПОПЕРЕДЖЕННЯ**

**⚠ УВАГА**

TS187—UK—29APR17

**НЕБЕЗПЕЧНО;** Попереджувальне слово «НЕБЕЗПЕЧНО» означає небезпечну ситуацію, яка, якщо не запобігти їй, призведе до смерті або серйозної травми.

**ОБЕРЕЖНО;** Попереджувальне слово «ОБЕРЕЖНО» означає небезпечну ситуацію, яка, якщо не запобігти їй, може призвести до смерті або серйозної травми.

**УВАГА;** Попереджувальне слово «УВАГА» означає небезпечну ситуацію, яка, якщо не запобігти їй, може призвести до травми легкого або середнього ступеню тяжкості. Слово «УВАГА» також може використовуватись для попередження про небезпечні методи роботи, пов'язані з випадками, які можуть призвести до травм.

Попереджувальні слова — НЕБЕЗПЕЧНО, ОБЕРЕЖНО або УВАГА — використовуються з попереджувальними символами. НЕБЕЗПЕЧНО

Уважно прочитайте всі повідомлення про дотримання правил безпеки в цій інструкції та на попереджувальних знаках на вашій машині. Підтримуйте попереджувальні знаки в гарному стані. Замініть відсутні або пошкоджені знаки безпеки. Переконайтеся в тому, що на компонентах нового обладнання та запчастинах є відповідні попереджувальні знаки. Запасні знаки безпеки можна придбати в свого дилера John Deere.

На деталях та компонентах, отриманих від постачальників, може міститися додаткова інформація щодо правил техніки безпеки, яка не вказана в цій інструкції з експлуатації.

Ознайомтеся з правильним порядком експлуатації машини та використання органів управління. Не дозволяйте експлуатувати машину особам, які не пройшли відповідного інструктажу.

Підтримуйте вашу машину у належному справному стані. Самовільні зміни машини можуть погіршити її функціональні характеристики та/або негативно вплинути на безпеку та строк служби машини.

Якщо у вас виникли питання щодо будь-якої частини цього посібника й вам потрібна допомога, зверніться до вашого дилера John Deere.

DX,READ-UK-01AUG22

## Безпека технічного обслуговування



TS218—UN—23AUG88

Перед виконанням робіт вивчіть процедуру технічного обслуговування. Тримайте робочу зону чистою та сухою.

Забороняється змащувати, обслуговувати або регулювати машину під час її руху. Стежте, щоб у рухомі деталі не потрапили частини тіла або одяг. Виведіть із зачеплення всі елементи керування силовим приводом, щоб скинути тиск. Опустіть обладнання на землю. Припаркуйте машину та заглушіть двигун. За наявності вийміть ключ, від'єднайте акумуляторну батарею та дайте машині охолонути.

Забезпечуйте надійну опору для елементів машини, які необхідно підняти для виконання технічного обслуговування.

Усі деталі мають бути справні й правильно встановлені. Одразу усуньте всі пошкодження. Замініть зношені та зламані деталі. Видаліть усі накопичення мастила, оливи або забруднень.

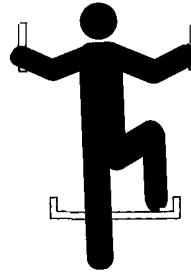
На самохідному обладнанні відключіть кабель заземлення акумуляторної батареї (-) перед виконанням регулювань електричної системи або зварювальних робіт на машині.

На причіпних знаряддях відключіть джгут проводів від трактора перед виконанням технічного обслуговування компонентів електричної системи або зварювальних робіт на машині.

Падіння при чистці або роботі на висоті може стати причиною серйозних травм. Використовуйте драбину або платформу, щоб легко дістатися будь-якого місця. Використовуйте надійні та безпечні опори для ніг та рук.

DX,SERV-UK-20JAN26

## Правильно використовуйте сходинок та поручні



T133468—UN—15APR13

Щоб не допустити падіння, стійте до машини обличчям, коли заходите в неї та виходите з неї. Забезпечуйте 3-х точковий контакт зі сходинок, опорами для рук та поручнями.

Будьте дуже обережні, коли бруд, сніг або волога створюють слизькі умови. Очищуйте сходинок від мастила або оливи. Ніколи не стрибайте при виході з машини. Ніколи не сідайте в машину та не виходьте з неї під час руху.

DX,WW,MOUNT-UK-12OCT11

## Заходи безпеки при поводженні з електронними компонентами та опорами



TS249—UN—23AUG88

Падіння під час монтажу або демонтажу електронних компонентів, встановлених на обладнанні, може призвести до серйозної травми. Використовуйте драбину або платформу, щоб легко дістатися до кожного місця монтажу. Використовуйте надійні та безпечні опори для ніг та рук. Забороняється виконувати монтаж або демонтаж компонентів в умовах високої вологості або обмерзання.

Встановлення або технічне обслуговування базової станції RTK на вежі або іншій високій конструкції повинен виконувати сертифікований монтажник.

При встановленні або технічному обслуговуванні щогли приймача глобальної системи позиціонування, що використовується на знарядді, використовуйте правильні методи підйому та носіть правильні засоби захисту. Щогла є важкою конструкцією. Потрібно дві людини, коли монтажні місця не доступні з землі або з сервісної платформи.

DX,WW,RECEIVER-UK-24AUG10

## Правила експлуатації електронного дисплея

Електронні дисплеї — це пристрої, які допомагають оператору виконувати польові роботи, підвищують комфорт і забезпечують розваги. Дисплеї мають великий набір функцій, призначених для багатьох сфер застосування машини, і можуть використовуватися з іншими допоміжними пристроями, наприклад, портативними електронними пристроями.

Допоміжний пристрій — це будь-який пристрій, який не призначений для основного управління вашою машиною. Оператор завжди несе відповідальність за безпечну експлуатацію та управління машиною.

Заходи безпеки при експлуатації машини:

- Розташуйте дисплей відповідно до інструкцій з встановлення. Переконайтесь в тому, що пристрій надійно закріплений і не ускладнює огляд оператора або заважає роботі з органами управління машини.
- Не відволікайтесь на дисплей. Будьте уважні. Приділяйте увагу машині та довкіллю.
- Не змінюйте налаштування та не використовуйте функції, які вимагають тривалої роботи з елементами управління дисплеєм, під час руху машини. Зупиніть машину у безпечному місці та встановіть в положення стоянки перед виконанням таких операцій.
- Забороняється встановлювати високу гучність, коли вам не чути зовнішнього транспорту та транспортних засобів аварійних служб.

Для безпечної роботи певні функції дисплея можуть бути вимкнені, і стають доступні тільки коли рух машини обмежено та/або машина знаходиться в положення стоянки. Відключення цієї функції безпеки може розглядатися як порушення відповідного законодавства і може призвести до пошкоджень, серйозних травм або смерті.

Використовуйте доступні функції дисплея, тільки коли умови це дозволяють вам робити безпечно та згідно з наданими інструкціями. Завжди

дотримуйтесь правил безпечної їзди, державних або місцевих законів та правил дорожнього руху при використанні будь-якого допоміжного пристрою.

DX,ELEC,DISPLAY-UK-13JAN15

## Заборона підпускати людей до обладнання комбайна, що працює



ES118704—UN—21MAR95

Ріжучий апарат, шнек, мотовило та подавальний валець неможливо повністю захистити кожухом через особливості їхнього функціонування. Під час роботи машини не допускайте людей до цих елементів, що рухаються. Перед технічним обслуговуванням або очищенням машини завжди вимикайте головне зчеплення, глушіть двигун та виймайте ключ із замка запалювання.

FX,CUT-UK-21DEC90

## Заходи безпеки при експлуатації трактора

Задля зменшення ризику нещасних випадків, дотримуйтесь цих простих правил техніки безпеки:

- Використовуйте трактор тільки для виконання робіт, для яких він призначений, наприклад, штовхання, волочіння, буксирування, приведення в дію та використання різного змінного обладнання, призначеного для виконання сільськогосподарських робіт.
- Оператори повинні бути здатними психічно та фізично зайняти робоче місце оператора і (або) працювати з блоками керування та машиною, дотримуючись правил техніки безпеки.
- У жодному разі не експлуатуйте машину, якщо ви не зосереджені, втомлені або погано почуваєтесь. Для належної експлуатації машини оператор повинен бути повністю зосередженим і сконцентрованим.
- Цей трактор не повинен використовуватися в якості транспортного засобу для відпочинку.
- Прочитайте цей документ перед експлуатацією трактора та дотримуйтесь всіх інструкцій з

експлуатації та правил техніки безпеки, вказаних в інструкції та на тракторі.

- Дотримуйтесь інструкцій з експлуатації та використання баласту, наведених в інструкції з експлуатації знарядь/навісного обладнання, наприклад для фронтальних навантажувачів.
- Дотримуйтесь наведених у посібнику оператора інструкцій щодо будь-якого встановленого або причепного обладнання або причепу. У випадку неможливості дотримання всіх інструкцій експлуатації комбінацій трактор-обладнання або трактор-причеп забороняється.
- Перед запуском двигуна або початком експлуатації переконайтеся у відсутності сторонніх осіб біля машини, підключеного додаткового обладнання та в робочій зоні.
- Тримайтеся на безпечній відстані від трьохточкового з'єднання та підйімальної зчипки (за наявності) під час керування ними.
- Стежте, щоб у рухомі деталі не потрапили частини тіла або одяг.

#### Заходи безпеки при пересуванні

- Забороняється сідати в трактор або виходити з нього під час його руху.
- Перед експлуатацією транспортного засобу необхідно завершити всі необхідні курси підготовки.
- Не підпускайте дітей та сторонніх осіб до тракторів та всього обладнання.
- Їхати на тракторі можна тільки в дозволеному до використання сидінні John Deere, оснащеному ременем безпеки.
- Тримайте всі екрани/захисні кожухи на місці.
- Використовуйте відповідні візуальні та звукові сигнали при роботі на дорогах загального користування.
- Перед зупинкою перемістуйтеся до узбіччя.
- Зменшіть швидкість на поворотах, застосовуючи окремі гальма, або при роботі на небезпечних ділянках на пересіченій місцевості або крутих схилах.
- Високе розташування приєднаного додаткового обладнання сприяє погіршенню стійкості.
- При пересуванні по дорозі з'єднуйте педалі гальма.
- Виконуйте переривчасте гальмування при зупиненні на слизьких поверхнях.
- Регулярно очищуйте захисні крила та боковини (бризговики) за наявності. Перед їздою по дорогам загального користування необхідно очистити транспортний засіб від бруду.

#### Сидіння оператора, що підігрівається та вентильоване

- Перегрітий обігрівач сидіння може призвести до опіків або пошкодити сидіння. Щоб зменшити

ризик отримання опіків, будьте обережні в разі використання обігрівача сидіння протягом тривалого часу, особливо, якщо оператор не може відчувати температурних змін або має високий больовий поріг. Не ставте на сидіння сторонні предмети, як-от ковдру, подушку, кришку й інші, що можуть призвести до перегрівання обігрівача сидіння.

#### Буксировані вантажі

- Будьте обережні при буксируванні важких вантажів та зупинці з ними. Гальмівний шлях збільшується зі збільшенням швидкості та маси вантажів, які буксируються, а також на схилах. Вантажі, які буксируються (оснащені гальмами або ні) і які занадто важкі для трактора або буксируються занадто швидко, можуть призвести до втрати керованості.
- Враховуйте повну масу обладнання та його навантаження.
- Під'єднуйте вантажі, які буксируються, тільки до дозволених до використання зчипних пристроїв, щоб уникнути перекидання назад.

#### Паркування трактора та вихід з нього

- Перед виходом вимкніть SCV, від'єднайте механізми відбору потужності, зупиніть двигун, опустіть знаряддя/додаткове обладнання на землю, переведіть контрольні пристрої знаряддя/додаткового обладнання у нейтральне положення й надійно задійте механізми паркування, включно з блокіратором коробки передач і стоянковим гальмом. Також, якщо трактор залишається без нагляду, вийміть ключ (у разі наявності) із замка запалювання трактора.
- Якщо залишити трансмісію на передачі з заглушеним двигуном, це НЕ запобігає переміщенню трактора.
- Забороняється підходити до механізму відбору потужності або знаряддю під час роботи.
- Перед виконанням технічного обслуговування машини дочекайтеся, поки рух всіх механізмів припиниться.

#### Типові нещасні випадки

Небезпечна експлуатація або неправильне використання трактора можуть призвести до нещасних випадків. Пам'ятайте про безпеку, пов'язані з роботою трактора.

Найбільш типові нещасні випадки, пов'язані з тракторами:

- Перекидання трактору
- Зіткнення з іншими транспортними засобами
- Неправильні процедури запуску
- Затягування в вали відбору потужності
- Падіння з трактора

- Роздавлювання або защемлення під час під'єднання до зчіпного пристрою

DX,WW,TRACTOR-UK-25NOV25

## Правила техніки безпеки під час використання систем навігації

Не використовуйте системи навігації на дорогах. Завжди вимикайте (деактивуйте) системи навігації перед виїздом на дорогу. Не намагайтеся увімкнути (активувати) систему навігації під час руху по дорозі.

Система навігації призначена для того, щоб допомогти оператору більш ефективно виконувати польові роботи. Оператор завжди несе відповідальність за траєкторію руху й безпечну експлуатацію машини. Система навігації не може автоматично виявляти або запобігати зіткненням з перешкодами, машинами або іншими транспортними засобами.

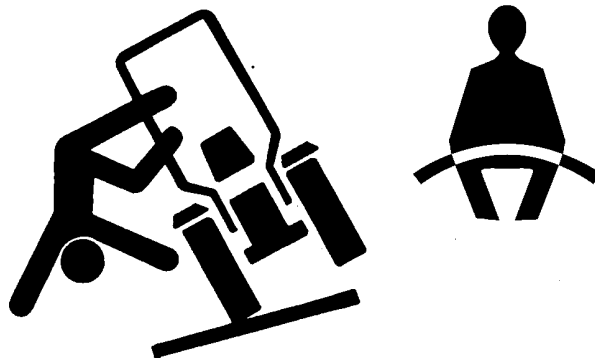
Системи навігації включають у себе програми, які автоматизують керування машиною. До них належать зокрема функції AutoTrac, iTEC, автоматизація розвороту AutoTrac, навігація знаряддя AutoTrac (пасивна), AutoTrac Universal, контролер AutoTrac, AutoTrac RowSense і система синхронізації машини John Deere Machine Sync.

Щоб запобігти травмуванню оператора й сторонніх осіб:

- У жодному разі не залазьте та вилазьте з машини, яка рухається.
- Переконайтесь, що машину, знаряддя та навігаційну систему налаштовано належним чином.
  - У разі використання системи iTEC, автоматизації розвороту AutoTrac або навігації знаряддя AutoTrac (пасивної), перевірте, чи точно визначено межі.
  - Якщо використовується система синхронізації машини John Deere Machine Sync, перевірте калібрування вихідного положення веденої машини, щоб забезпечити достатню відстань між машинами.
- Будьте пильні та звертайте увагу на довколишні умови.
- За необхідності візьміть на себе керування кермом, щоб запобігти зіткненню на полі зі сторонніми особами, обладнанням або іншими перепонами.
- Зупиніть роботу, якщо недостатня видимість не дозволяє належним чином керувати машиною чи ідентифікувати людей або перешкоди на шляху машини.
- Під час вибору швидкості руху враховуйте польові умови, видимість і конфігурацію машини.

ch177nn,1660716404585-UK-23MAY24

## Правильне використання ременя безпеки



TS1729—UN—24MAY13

Не допускайте травм або смертельних випадків внаслідок перекидання.

Цю машину оснащено складаною конструкцією для захисту від перекидання (ROPS).

ВИКОРИСТОВУЙТЕ ремінь безпеки під час експлуатації машини з ROPS.

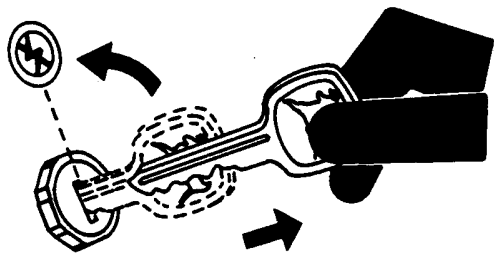
- Візьміться за клямку ременя та розташуйте ремінь безпеки поперек тіла.
- Вставте клямку в замок. Переконайтесь, що почули клацання.
- Потягніть за клямку ременя безпеки, щоб переконатись у тому, що ремінь надійно зафіксовано.
- Зручно розташуйте ремінь безпеки поперек стегон.

Повністю замініть ремінь безпеки, якщо на кріпильних деталях, замку, ремені або натягувачі є ознаки пошкодження.

Перевіряйте ремінь безпеки та кріпильні деталі щонайменше раз на рік. Перевіряйте наявність ознак послаблення кріпильних елементів або пошкодження ременя, наприклад порізи, розсунення ниток, надмірний або незвичайний знос, зміна кольору або стирання. Для заміни слід використовувати лише запасні частини, які відповідають технічним характеристикам вашої машини.

DX,ROPS1-UK-22AUG13

## Заходи безпеки при паркуванні машини



TS230—UN—24MAY89

Перед початком роботи на машині:

- Опустіть усе обладнання на землю.
- Припаркуйте машину та заглушіть двигун. Вийміть ключ із замка запалювання (за наявності), перш ніж залишити машину без нагляду.
- Від'єднайте уземлювальну шину акумуляторної батареї.
- Повісьте табличку "НЕ ЕКСПЛУАТУВАТИ" на робочому місці оператора.

DX,PARK-UK-25NOV25

## Сидіння інструктора



TS1730—UN—24MAY13

Сидіння інструктора, при наявності, встановлене тільки для навчання операторів або діагностики проблем машини.

DX,SEAT,NA-UK-22AUG13

## Правила техніки безпеки під час використання систем автоматизації зняття



PC13793—UN—25MAY11

Забороняється використання систем автоматизації зняття під час руху автомобільними шляхами. Завжди вимикайте (деактивуйте) системи автоматизації зняття перед виїздом на автомобільну дорогу. Не намагайтеся увімкнути (активувати) систему автоматизації зняття під час руху автомобільною дорогою.

Система автоматизації зняття призначена для допомоги оператору для більш ефективного виконання операцій в польових умовах. Оператор завжди є відповідальним за маршрут руху машини.

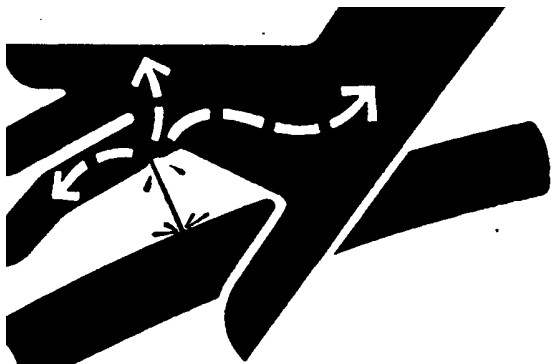
Система автоматизації зняття містить усі засоби автоматизації роботи зняття. Серед таких засобів, проміж іншого, є iGrade та функція активної навігації зняття.

Щоб запобігти травмуванню оператора й сторонніх осіб:

- Перевіряйте належне налаштування машини, зняття та систем автоматизації.
- Будьте пильні та звертайте увагу на довколишні умови.
- За потреби візьміть на себе керування машиною, щоб запобігти зіткненню на полі зі сторонніми особами, обладнанням або іншими перепонами.
- Зупиніть роботу, якщо недостатня видимість не дозволяє належним чином керувати машиною чи ідентифікувати людей або перешкоди на шляху машини.

ch177nn,1660716425482-UK-17AUG22

## Уникайте впливу рідин під високим тиском



X9811—UN—23AUG88

Періодично перевіряйте гідравлічні шланги — не рідше одного разу на рік — на предмет витоків, перекручення, порізів, тріщин, стирання, здуття, корозії, оголеного дротяного обплетення або будь-яких інших ознак зносу чи пошкодження.

Одразу замініть зношені або пошкоджені шланги на дозволені до використання запчастини John Deere.

Рідина, що витікає під тиском, може проникнути в шкіру й спричинити серйозні травми.

Щоб уникнути цієї небезпеки, скиньте тиск перед від'єднанням гідравлічних чи інших магістралей. Затягніть усі з'єднання перед подаванням тиску.

Для пошуку витоків використовуйте шматок картону. Захищайте руки й тіло від рідин під високим тиском.

У разі випадкового введення під шкіру негайно зверніться за хірургічним втручанням.

DX,FLUID-UK-05NOV25

## Прочитайте посібник з експлуатації контролерів ISOBUS

На додаток до програм GreenStar, цей дисплей може використовуватися як пристрій відображення для будь-якого контролера ISOBUS, який відповідає стандарту ISO 11783. Це включає можливість керування знаряддями ISOBUS. У цьому випадку інформація та функції управління на дисплеї надаються контролером ISOBUS і відносяться до компетенції виробника контролера ISOBUS. Деякі з цих функцій можуть створювати небезпеку для оператора або сторонніх осіб. Прочитайте інструкцію з експлуатації, яка поставляється виробником контролера ISOBUS, і перед використанням вивчіть всі повідомлення в інструкції та на контролері ISOBUS, що стосуються техніки безпеки.

**ПРИМІТКА:** ISOBUS відноситься до стандарту ISO 11783

ch177nn,1660716458058-UK-17AUG22

## Не допускайте нещасних випадків, пов'язаних з наїздом при русі заднім ходом



PC10857XW—UN—15APR13

Перед початком руху машини переконайтесь в тому, що на шляху машини відсутні люди. Оберніться та подивіться прямо для кращої видимості. При русі заднім ходом в умовах обмеженої видимості або при наявності перешкод використовуйте помічника.

Не покладайтесь на камеру, щоб визначити наявність позаду машини людей або перешкод. Система може бути обмежена багатьма факторами, включаючи методи технічного обслуговування, кліматичні умови та робочий діапазон.

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

## Запобігання ураженню електричним током і пожежам



PC12631—UN—04JUN10

Акумуляторне обладнання або інші джерела електроенергії в разі короткого замикання створюють небезпеку ураження електричним струмом, формують іскри або дуги. Електричні короткі замикання можуть досягати температур, які достатньо високі, щоб викликати опіки у людей, а також запалити або розплавити загальні матеріали.

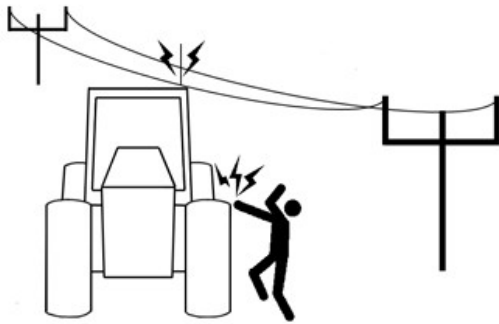
Щоб запобігти ураженню електричним струмом, отримання опіків або небезпеки потенційних пожеж, завжди від'єднуйте джерело живлення від акумулятора або іншого джерела електроенергії перед установкою та обслуговуванням:

- Зніміть затискач заземлення (негативна клема [-]) акумулятора.
- Від'єднайте та вийміть акумулятор.
- Вимкніть головний акумулятор або інше джерело живлення.
- Від'єднайте джерело живлення від обладнання.

Ознайомтесь з усіма місцевими нормами й правилами щодо встановлювання електрообладнання та дотримуйтесь їх.

HC94949,0000487-UK-27JAN14

## Уникнення ліній електропередач



PC13658—UN—08NOV11

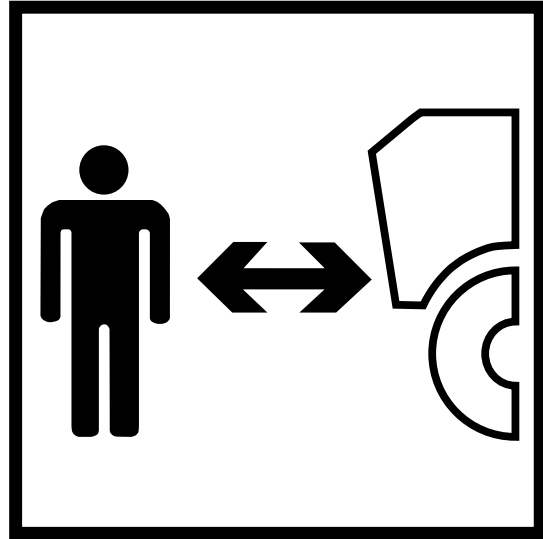
Антенна машини може бути достатньо високою, щоб стикатися з низько підвісними електричними кабелями. Небезпека отримання важкої травми від електричного струму:

- Під час експлуатації або транспортування машини слід триматися подалі від усіх електричних кабелів із низьким рівнем підвіски.

HC94949,0000488-UK-24JAN14

## Належна відстань під час автономної роботи

Щоб ініціювати автономну роботу, дистанційний оператор має перебувати в межах 450 метрів (1500 футів) від машини й знаряддя. У кабіні не має бути людини, якщо автономну роботу схвалено дистанційно. Оператори й сторонні особи мають перебувати на відстані 16 м (50 футів) або більше від машини й знаряддя, перш ніж схвалити автономні операції. Коли машина й знаряддя працюють автономно, оператори й сторонні особи завжди мають залишатися на відстані 16 м (50 футів) або більше від них. Оператори й сторонні особи ніколи не повинні перебувати на шляху машини й знаряддя.



APY76278—UN—04AUG22

bvvnmsit,1656505908907-UK-24FEB25

## Їзда в машині під час роботи в автономному режимі

Якщо оператор обирає режим "Спільна поїздка", він має залишатися на сидінні в машині. Не вставляйте з сидіння або не намагайтеся залишити кабінку оператора під час руху машини. Машина може раптово й різко зупинитися в будь-який час. Під час руху машини обов'язково пристібайте ремінь безпеки, інакше можете зазнати травм.

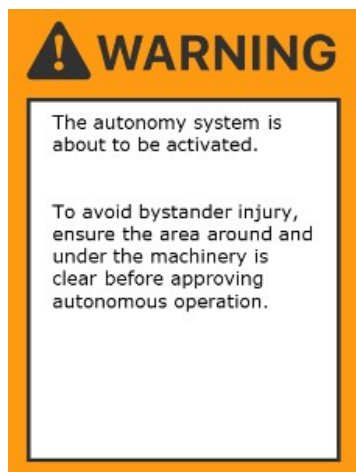
Система контролює перемикач сидіння та застосовує режим роботи. Якщо оператор залишає сидіння під час автономної роботи, машина зупиняється та робота в автономному режимі припиняється. Система перемикає трансмісію в положення стоянки (Park), а двигун продовжує працювати. У кабіні не має бути людини, якщо автономну роботу схвалено дистанційно.

bvvnmsit,1656506279470-UK-27FEB25

# Знаки безпеки

## Безпека роботи в автономному режимі

Це повідомлення вказує на те, що оператор ініціював перехід машини від ручного режиму до повністю автономного режиму роботи.



APY76282—UN—28JUL22

Попередження

**ПРИМІТКА:** Після натискання кнопки "Запуск автономності" в *Operations Center Mobile* з'являється попереджувальне повідомлення про перехід у режим автономної роботи.

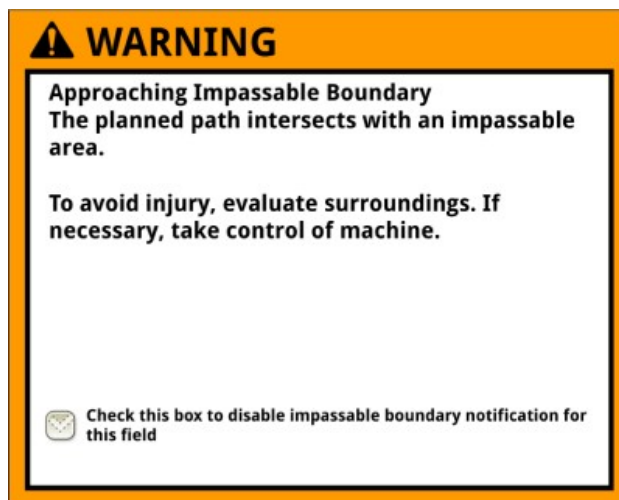
**ПРИМІТКА:** Це потрібно для переходу в активний стан системи автономної роботи й передачі автономного керування машині.

bvvmsit,1657202622886-UK-03FEB25

машинах зі встановленою автоматичною навігаційною системою.

ch177nn,1660716819242-UK-17AUG22

## Попередження системи безпеки — непрохідна межа



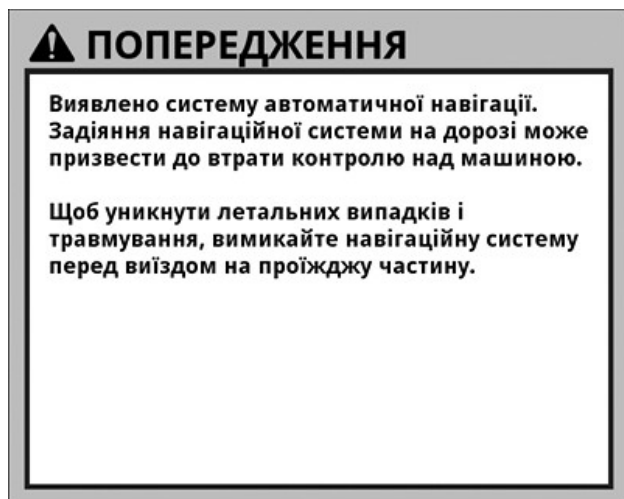
PC661534—UN—01FEB25

Система автоматизації розвороту AutoTrac

Це повідомлення з'являється, коли траєкторія руху машини перетинає непрохідну межу за умови активованої системи автоматизації розвороту AutoTrac.

ch177nn,1738560303121-UK-02FEB25

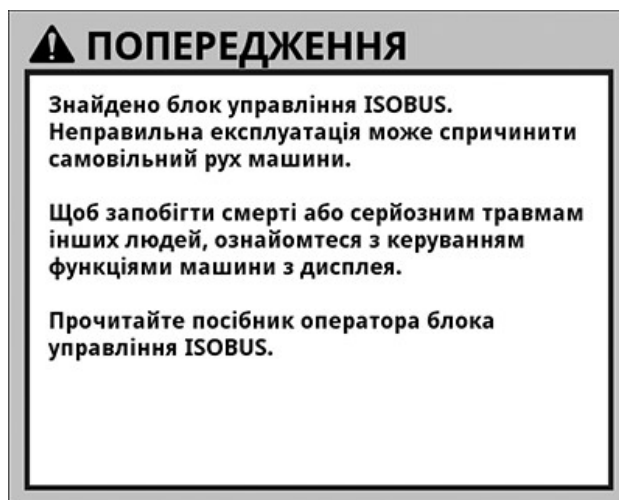
## Попередження системи безпеки — виявлено систему AutoTrac



PC27620—UK—23APR20

Це повідомлення відображається під час пуску на

## Попередження системи безпеки — виявлено контролер шини ISOBUS



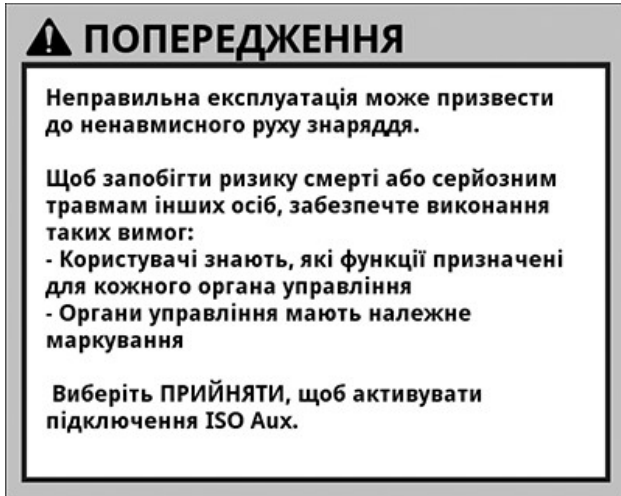
PC27622—UK—11MAR20

Це повідомлення відображається, коли система виявляє блок управління ISOBUS. Детальнішу інформацію див. посібники з експлуатації

контролерів шини ISOBUS, які вказані в розділі "Заходи безпеки".

AL70325,0000563-UK-19NOV25

## Попередження системи безпеки — виявлено некоректну функцію ISO Aux

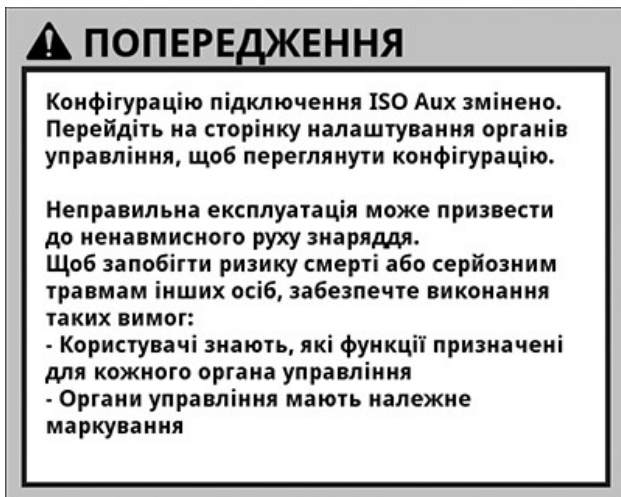


PC27623—UK—11MAR20

Це повідомлення відображається, коли оператор вмикає функцію ISO Aux.

AL70325,0000564-UK-21OCT22

## Попередження системи безпеки — конфігурація ISO Aux

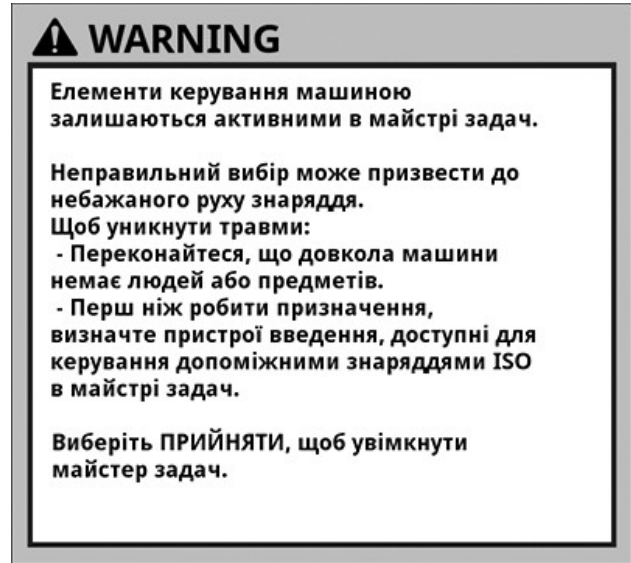


PC27624—UK—11MAR20

Це повідомлення відображається, коли система виявляє блок керування ISOBUS з функцією ISO Aux, або конфігурація керування функції ISO Aux була змінена під час роботи. Наприклад, був доданий новий вхідний сигнал від пристрою або додаткове знаряддя.

AL70325,0000565-UK-21OCT22

## Попередження системи безпеки. Конфігурація ISO Aux

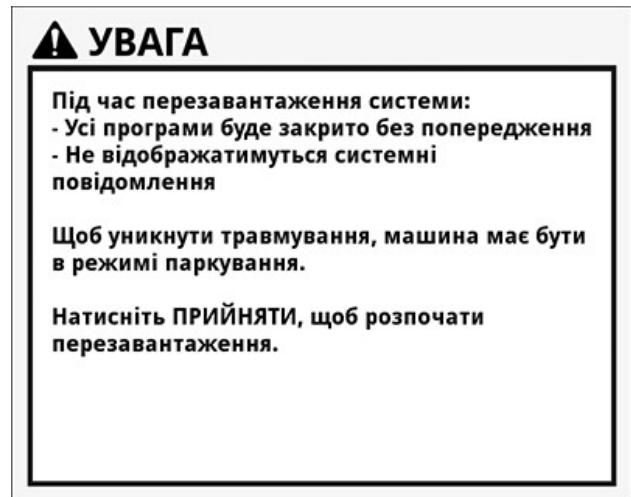


PC27901—UK—22APR20

Це повідомлення відображається, коли система виявляє блок керування ISOBUS.

AL70325,00005D5-UK-03APR20

## Попередження системи безпеки — перезавантаження системи

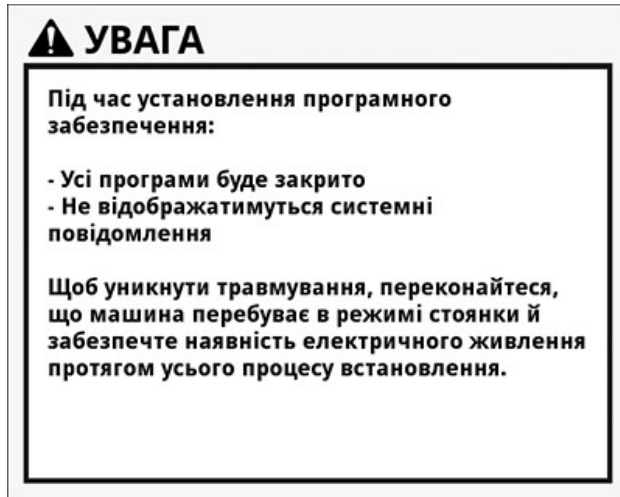


PC27625—UK—11MAR20

Це повідомлення відображається, коли дисплей стикається з помилкою, що потребує перезавантаження системи.

AL70325,0000566-UK-21OCT22

## Попередження системи безпеки — встановлення програмного забезпечення



PC27626—UK—11MAR20

Це повідомлення відображається на початку процедури встановлення програмного забезпечення.

AL70325,0000567-UK-21OCT22

## Утилізація відпрацьованого електричного й електронного обладнання



PC17530—UN—06AUG13

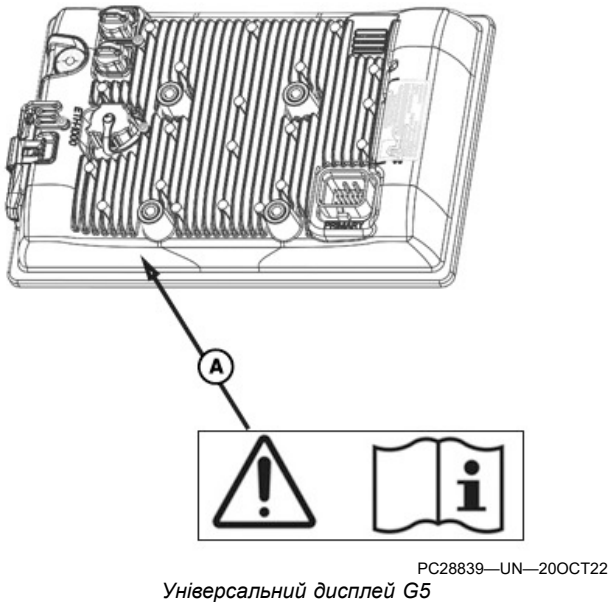
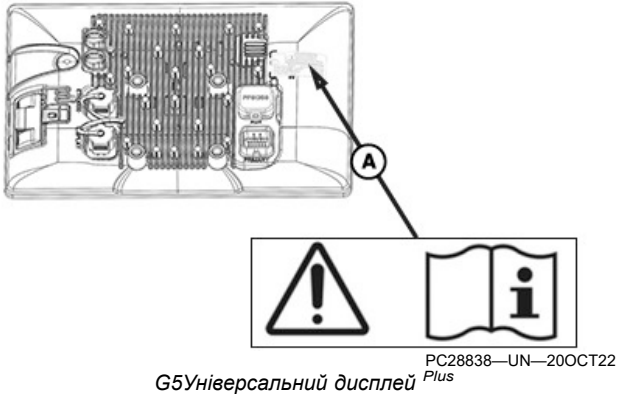
Вироби, помічені перекресленим символом сміттового контейнера, вказують на електричне і електронне обладнання, яке не можна утилізувати як несортвані міські або побутові відходи.

Відправляйте електричне та електронне обладнання, аксесуари і упаковку на екологічно чисту переробку.

HC94949,00007E8-UK-16JUN15

# Знаки безпеки без тексту

## Розташування знаків безпеки



A—Розташування знаків безпеки

ct47125,1666286400647-UK-20OCT22

інформація щодо правил техніки безпеки, яка не вказана в цій інструкції з експлуатації.

ct47125,1666286428449-UK-03MAR25

## Прочитайте посібник з експлуатації



PC28680—UN—11MAY22

- Цей посібник з експлуатації містить важливу інформацію, необхідну для безпечної експлуатації пристрою.
- Перед початком роботи з дисплеєм уважно прочитайте посібник з експлуатації. Щоб уникнути нещасних випадків, дотримуйтесь усіх правил техніки безпеки.

ct47125,1666207682979-UK-03MAR25

## Пояснення до знаків безпеки без тексту



TCT005498—UN—11SEP12

На цьому пристрої встановлені знаки безпеки, які сигналізують про потенційну небезпеку. Вони мають вигляд трикутників із зображеннями виду небезпеки. Поруч надається інформація про те, як уникнути травмування. Ці знаки безпеки, їх розташування на обладнанні й короткий пояснювальний текст наведені нижче.

На деталях та компонентах, отриманих від постачальників, може міститися додаткова

# Розголошення відомостей

## Назви моделі й етикеток обладнання

У посібнику з експлуатації зазначено наступні назви моделей і етикеток обладнання:

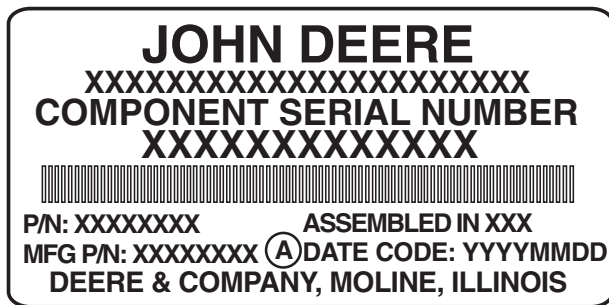
- G5MU — Універсальний дисплей G5
- G5PU — Універсальний дисплей G5<sup>Plus</sup>

ct47125,1665420655203-UK-10OCT22

## Код дати виробництва

Код дати на етикетці виробу зображено за допомогою одного з наступних методів:

### Метод 1



PC28833R—UN—04OCT23

Метод етикетки продукту 1



PC25149—UN—20DEC17

Метод коду дати 1

**A**—Код дати (дата виробництва)  
**B**—Рік виготовлення  
**C**—Місяць виготовлення  
**D**—День виготовлення

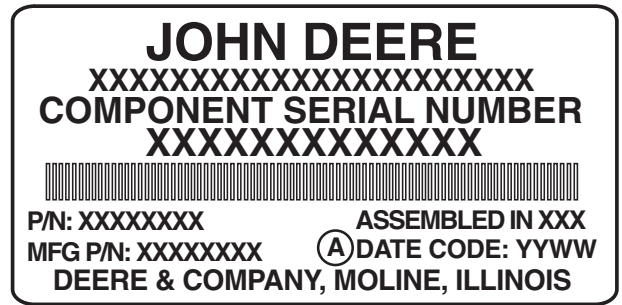
Використовуйте код дати (A) на етикетці виробу для визначення дати виробництва. «PPPP» (B) вказує на рік виготовлення; «MM» (C) вказує на місяць виготовлення; «DD» (D) вказує на день виготовлення.

**ПРИМІТКА:** Номер місяця виготовлення може бути в діапазоні від 01 до 12.

Номер доби виготовлення може бути в діапазоні від 01 до 31.

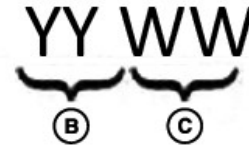
| Код дати |                                    |                                  |
|----------|------------------------------------|----------------------------------|
| PPPP     | Рік виготовлення                   | Приклад:<br>2011, 2012, 2013.... |
| MM       | Номер місяця для року виготовлення | Приклад:<br>01, 02, 03...12      |
| DD       | Номер дня для місяця виготовлення  | Приклад:<br>01, 02, 03...31      |

### Метод 2



PC28834R—UN—04OCT23

Метод етикетки продукту 2



PC26494—UN—08NOV18

Метод коду дати 2

**A**—Код дати (дата виробництва)  
**B**—Рік виготовлення  
**C**—Тиждень виготовлення

Використовуйте код дати (A) на етикетці виробу для визначення дати виробництва. «PP» (B) вказує на рік виготовлення; «TT» (C) вказує тиждень виготовлення.

**ПРИМІТКА:** Номер тижня виробництва знаходиться в діапазоні 01–52.

| Код дати |                                  |                             |
|----------|----------------------------------|-----------------------------|
| PP       | Рік виготовлення                 | Приклад:<br>11, 12, 13....  |
| TT       | Номер тижня для року виробництва | Приклад:<br>01, 02, 03...52 |

AL70325,0000520-UK-04OCT23

## Повідомлення Федеральної комісії зі зв'язку

G5Універсальний дисплей<sup>Plus</sup>

Монітор John Deere з діагоналлю 12,8 дюйма

Універсальний дисплей G5

Монітор John Deere діагоналлю 10,1 дюйма

Ці пристрої слід використовувати у такому вигляді, як їх постачає John Deere Ag Management Solutions. Будь-які зміни або модифікації, внесені в ці пристрої без попереднього письмового дозволу John Deere Ag Management Solutions, можуть призвести до

скасування повноважень користувача стосовно експлуатації цих пристроїв.

ch177nn,1660716978548-UK-09OCT22

---

## **США — повідомлення Федеральної комісії зв'язку (FCC) для користувача**

Універсальний дисплей John Deere G5

Універсальний дисплей John Deere G5 <sup>Plus</sup>

Ці пристрої слід використовувати у такому вигляді, як їх постачає John Deere Ag Management Solutions. Будь-які зміни або модифікації, внесені в ці пристрої без попереднього письмового дозволу John Deere Ag Management Solutions, можуть призвести до скасування повноважень користувача стосовно експлуатації цих пристроїв.

Цей пристрій відповідає частині 15 правил FCC. Під час експлуатації повинні виконуватися наступні дві умови:

(1) Цей пристрій не повинен викликати шкідливих перешкод.

(2) Цей пристрій має приймати будь-які перешкоди, в тому числі перешкоди, які можуть спричинити збій в роботі пристрою.

Це обладнання пройшло випробування, під час якого було підтверджено його відповідність обмеженням

для цифрового пристрою класу В згідно з частиною 15 правил FCC. Дані обмеження призначені для забезпечення належного захисту від шкідливих перешкод при встановленні обладнання у житлових приміщеннях. Це обладнання генерує, використовує і може випромінювати радіочастотну енергію, і якщо його встановлення і використання не здійснюватиметься відповідно до інструкцій, може створювати шкідливі перешкоди для радіозв'язку. Проте не надається жодних гарантій щодо відсутності перешкод при тому або іншому конкретному установленні. Якщо це обладнання створює перешкоди радіо або телевізійному прийому, що можна визначити шляхом вмикання і вимикання обладнання, користувач може спробувати усунути перешкоди, скориставшись одним або декількома з наведених нижче заходів:

- Переорієнтація або переміщення приймальної антени.
- Збільшення відстані між обладнанням і приймачем.
- Підключення обладнання до розетки в ланцюгу, відмінного від того, до якого підключений приймач.
- Зверніться до дилера або кваліфікованого техника з радіо- та телевізійного обладнання.

ch177nn,1660716989167-UK-11OCT22

---

## Євразійський економічний союз — ЕАС

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 Universal Display

Model: G5MU

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.



Універсальний дисплей G5 ЕАС англійською

PC29164—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: Универсальный дисплей G5

Модель: G5MU

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.



Універсальний дисплей G5 EAC російською

PC29170—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 әмбебап дисплейі

Үлгі: G5MU

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.



## Євразійський економічний союз — ЕАС

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 Universal Display

Model: G5PU

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.



G5Універсальний дисплей <sup>Plus</sup> ЕАС англійською

PC29165—UN—31JUL23

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 Universal Display

Model: G5PU

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.



G5Універсальний дисплей <sup>Plus</sup> EAC російською

PC29165—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 әмбебап дисплейі

Үлгі: G5PU

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



PC29176—UN—31JUL23  
cl47125,1690811532121-UK-31JUL23

## Декларація відповідності нормам ЄС

Deere & Company  
Молін, Іллінойс США

Цей документ засвідчує, що:

**Виріб:** G5 Universal

**Моделі:** G5MU

відповідає всім чинним нормам і основним вимогам таких директив:

| ДИРЕКТИВА                               | НОМЕР      | МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ      |
|-----------------------------------------|------------|-------------------------|
| Обмеження вмісту шкідливих речовин      | 2011/65/ЄС | Стаття 7 Директиви      |
| Директива з електромагнітної сумісності | 2014/30/EU | Додаток II до директиви |

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:

EN 55032  
EN 55024  
EN 55035  
EN ISO 14982  
ISO 13766-1

Ім'я та адреса особи в Європейській Спільноті, уповноваженої на складання комплекту технічної документації:

John Deere GmbH and Co. KG  
Служба підтримки  
Impexstraße 3  
D-69190 Walldorf  
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

**Місце підписання декларації:** Урбандейл, Айова

**Дата підписання декларації:** 28 листопада 2022 р.

**Виробничий комплекс:** Deere & Company, Молін, Іллінойс,  
61265

**Ім'я та прізвище:** Ерік Рейнс

**Посада:** Головний інженер з електронного обладнання



DXCE01—UN—28APR09  
ct47125,1669665329618-UK-01DEC22

## Декларація відповідності нормам ЄС

Deere & Company  
Молін, Іллінойс США

Цей документ засвідчує, що:

**Назва продукту:** Універсальний дисплей G5<sup>Plus</sup>

**Моделі:** G5PU

відповідає всім чинним нормам і основним вимогам таких директив:

| ДИРЕКТИВА                               | НОМЕР      | МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ      |
|-----------------------------------------|------------|-------------------------|
| Обмеження вмісту шкідливих речовин      | 2011/65/ЄС | Стаття 7 Директиви      |
| Директива з електромагнітної сумісності | 2014/30/EU | Додаток II до директиви |

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:

EN 55032  
EN 55024  
EN 55035  
EN ISO 14982  
ISO 13766-1

Ім'я та адреса особи в Європейській Спільноті, уповноваженої на складання комплекту технічної документації:

John Deere GmbH and Co. KG  
Служба підтримки  
Impexstraße 3  
D-69190 Walldorf  
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

**Місце підписання декларації:** Урбандейл, Айова

**Дата підписання декларації:** 28 листопада 2022 р.

**Виробничий комплекс:** Deere & Company, Молін, Іллінойс,  
61265

**Ім'я та прізвище:** Ерік Рейнс

**Посада:** Головний інженер з електронного обладнання



DXCE01—UN—28APR09  
ct47125,1669665340574-UK-01DEC22

## Декларація відповідності (Велика Британія)

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

Цей документ засвідчує, що:

**Виріб:** Універсальний дисплей G5

**Моделі:** G5MU

відповідають всім чинним нормам і основним вимогам наведених нижче директив Великої Британії:

| РЕГУЛЮВАННЯ                                                                                            | НОМЕР          | МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ   |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------|----------------------|
| Регламент з електромагнітної сумісності                                                                | S.I. 2016/1091 | Розділ 2, модуль А   |
| Правила обмежень щодо використання певних небезпечних речовин в електричному й електронному обладнанні | S.I. 2012/3032 | Частина 2, розділ 12 |

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:

EN ISO 14982  
ISO 13766-1

EN55032  
EN55024  
EN55035

Ім'я й адреса особи, уповноваженої на складання комплекту технічної документації:

John Deere Ltd.  
Harby Road  
Лангар (Langar)  
Nottinghamshire  
NG13 9HT  
Велика Британія  
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

**Місце підписання декларації:** Урбандейл, Айова, США

**Дата підписання декларації:** 28 листопада 2022 р.

**Ім'я та прізвище:** Ерік Рейнс

**Виробничий комплекс:** Deere & Company, Молін, Іллінойс, 61265 **Посада:** Інженер з електронного обладнання

**Імпортёр сільськогосподарської техніки:** John Deere Ltd, Харбі Роуд, Лангар, Ноттінгемшир, NG13 9HT, Великобританія

**Імпортёр продукції для лісового господарства:** John Deere Forestry Ltd, промислова зона аеропорту Карлайл, Карлайл, Камбрія, CA6 4NW, Великобританія

**Імпортёр продукції будівельного сектора:** Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Велика Британія



RXA0179545—UN—16APR21  
ct47125,1669665360723-UK-01DEC22

## Декларація відповідності (Велика Британія)

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

Цей документ засвідчує, що:

**Виріб:** Універсальний дисплей G5<sup>Plus</sup>

**Моделі:** G5PU

відповідають всім чинним нормам і основним вимогам наведених нижче директив Великої Британії:

| РЕГУЛЮВАННЯ                                                                                            | НОМЕР          | МЕТОД СЕРТИФІКАЦІЇ   |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------|----------------------|
| Регламент з електромагнітної сумісності                                                                | S.I. 2016/1091 | Розділ 2, модуль А   |
| Правила обмежень щодо використання певних небезпечних речовин в електричному й електронному обладнанні | S.I. 2012/3032 | Частина 2, розділ 12 |

Виріб відповідає наведеним нижче стандартам і (або) іншим нормативним документам:

EN ISO 14982  
ISO 13766-1

EN55032  
EN55024  
EN55035

Ім'я й адреса особи, уповноваженої на складання комплекту технічної документації:

John Deere Ltd.  
Harby Road  
Лангар (Langar)  
Nottinghamshire  
NG13 9HT  
Велика Британія  
EUConformity@JohnDeere.com

Виробник несе повну відповідальність за дані, наведені в цій декларації відповідності.

**Місце підписання декларації:** Урбандейл, Айова, США

**Дата підписання декларації:** 28 листопада 2022 р.

**Ім'я та прізвище:** Ерік Рейнс

**Виробничий комплекс:** Deere & Company, Молін, Іллінойс, 61265 **Посада:** Інженер з електронного обладнання

**Імпортёр сільськогосподарської техніки:** John Deere Ltd, Харбі Роуд, Лангар, Ноттінгемшир, NG13 9HT, Великобританія

**Імпортёр продукції для лісового господарства:** John Deere Forestry Ltd, промислова зона аеропорту Карлайл, Карлайл, Камбрія, CA6 4NW, Великобританія

**Імпортёр продукції будівельного сектора:** Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Nottinghamshire, NG24 2UA, Велика Британія



RXA0179545—UN—16APR21  
ct47125,1669665376134-UK-01DEC22

# Експлуатація — Введення в роботу з дисплеєм

## Універсальний дисплей John Deere G5 і G5<sup>Plus</sup>



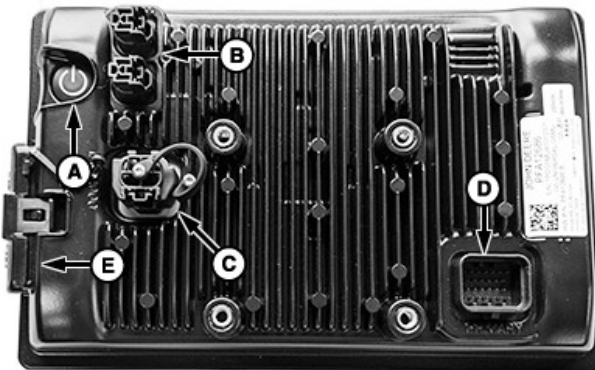
PC28491—UN—12AUG22

Універсальний дисплей G5 (10,1 дюйма)



PC28490—UN—26MAY21

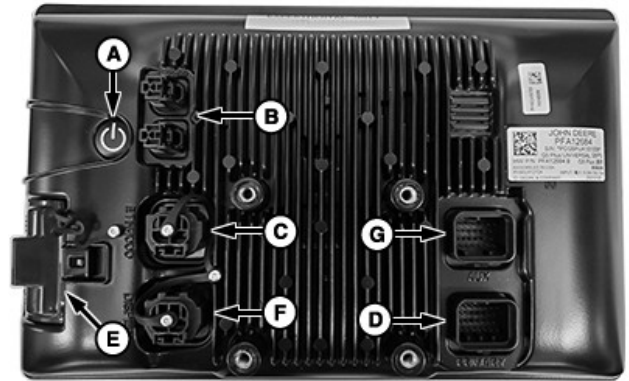
G5Універсальний дисплей<sup>Plus</sup> (12,8 дюйма)



PC28511—UN—13JUL21

Компоненти універсального дисплея G5

- A—Кнопка живлення
- B—Відеороз'єм
- C—Порт Ethernet
- D—26-контактний роз'єм машини
- E—USB-порти



PC28512—UN—13JUL21  
<sup>Plus</sup>

G5Компоненти універсального дисплея<sup>Plus</sup>

- A—Кнопка живлення
- B—Цифровий відеороз'єм
- C—Порт Ethernet
- D—26-контактний роз'єм машини
- E—USB-порти
- F—Роз'єм для допоміжного монітора
- G—26-контактний додатковий роз'єм

Універсальний дисплей G5 забезпечує максимальну зручність користування та високу продуктивність роботи. Універсальний дисплей G5 оснащено зручним інтерфейсом, на якому можна легко налаштовувати й запускати операції. Моделі універсального дисплея G5 — це моделі дисплеїв G5 (10,1 дюйма) і G5<sup>Plus</sup> (12,8 дюйма).

### Перезавантаження універсального дисплея G5

**⚠ ПОПЕРЕДЖЕННЯ:** Уникайте можливих травм. Переконайтеся, що машина перебуває в стоянковому режимі й забезпечте наявність електричного живлення протягом усього процесу інсталяції. Під час перезавантаження на екрані з'являється таке повідомлення:

Всі програми припиняють роботу.

Жодні системні повідомлення не відображаються.

**ПРИМІТКА:** Для належного перезавантаження деяких блоків управління знаряддям може знадобитися ключ запалювання. Використання кнопки живлення (B) може спричинити проблеми з цим блоком управління.

- Теплий пуск: Виникає при введенні машини протягом 24 годин після останнього вмикання машини. Щоб виконати теплий пуск, натисніть кнопку живлення. Коли дисплей вимкнений, натисніть кнопку живлення знову.
- Холодний пуск: Відбувається, якщо машину запускали за допомогою ключа запалювання протягом понад 48 мотогодин або якщо на екрані з'являється запит на перезавантаження дисплея (наприклад, зміна мови або додавання додаткового дисплея).

**ПРИМІТКА:** Після кожних 20 теплих пусків дисплей виконує холодний пуск.

Існують наступні додаткові способи виконання холодного пуску:

- Тримайте кнопку живлення протягом 4 секунд, поки дисплей не перезавантажиться.
- Відключіть живлення дисплея:
  - а. Від'єднайте 26-контактний роз'єм від дисплея.
  - б. Від'єднайте акумуляторну батарею на машині.
- Зміна мови.
- Зміна числового формату.
- Зміна одиниць вимірювання.

## USB-порти

Для забезпечення найкращого захисту від води й пилу переконайтеся, що USB-кришки встановлені на місцях, коли USB-порти (Е) не використовуються.

## Допоміжний монітор



Кнопка «Змінити»

PC28687—UN—25AUG22

**ПРИМІТКА:** Допоміжний монітор доступний тільки на дисплеї CommandCenter G5<sup>Plus</sup> і на універсальному дисплеї G5<sup>Plus</sup>.

Допоміжний монітор — додатковий дисплей, що використовується для відображення другої активної сторінки запуску.

**ПОПЕРЕДЖЕННЯ:** Уникайте загрози травмування. Переконайтеся, що машина перебуває в стоянковому режимі й забезпечте наявність електричного живлення протягом усього процесу інсталяції. Під час перезавантаження на екрані з'являється таке повідомлення:

**Всі програми припиняють роботу.**

**Жодні системні повідомлення не відображаються.**

**ПРИМІТКА:** Завершіть будь-яку виконувану в поточний момент операцію, перш ніж установлювати або від'єднувати додатковий дисплей.

Після приєднання або від'єднання додаткового дисплея систему необхідно перезавантажити.

Натисніть кнопку змінювання, щоб передати активну сторінку виконання на додатковий дисплей. Усі функції, доступні на переданій сторінці запуску, залишаються активними на допоміжному дисплеї. Наступна сторінка виконання в активному наборі відобразиться на основному дисплеї.

Можливість прокручувати сторінки запуску залишається доступною на основному дисплеї; проте сторінка, переміщена на додатковий дисплей, виключається з прокручування.

Знову натисніть кнопку «Змінити», щоб поміняти місцями активні сторінки запуску між дисплеями.

ch177nn,1695632376227-UK-21MAY24

## Структура сторінки запуску



PC28807—UN—20SEP22

Сторінка запуску на дисплеї

- A—Меню
- B—Екранні клавіші швидкого доступу
- C—Кнопки наступної або попередньої сторінки запуску
- D—Центр стану
- E—Сторінка запуску
- F—Вибір рядка заголовка / сторінки запуску

**Меню (Меню) (A)** містить перелік всіх програм, встановлених на дисплеї та машині.

**Екранні клавіші швидкого доступу (B)** забезпечують швидкий доступ до програм і функцій, які часто використовуються.

**Кнопки наступної та попередньої сторінок запуску (C)** призначені для переходу між сторінками запуску.

Виберіть зону (D), щоб відобразити «Центр стану». Вказується важлива інформація для функцій дисплея, наприклад, потужність GPS-сигналу та доступна пам'ять для зберігання даних.

**Сторінку запуску (E)** можна налаштувати за допомогою диспетчера макетів.

Виберіть **рядок заголовка (F)**, щоб відобразити

сторінку **Вибір сторінки запуску**. Виберіть потрібну сторінку запуску з переліку доступних сторінок.

(відомості про персоналізування сторінки виконання наведені в диспетчері макетів).

ch177nn,1663828436979-UK-22SEP22

## Меню



Кнопка Меню

PC28688—UN—25AUG22

Натисніть кнопку «Меню» (A), щоб відкрити перелік всіх програм, встановлених на дисплеї та машині. Виберіть вкладки ліворуч, щоб переглянути різні групи програм.

**ПРИМІТКА:** Доступні програми відрізняються в залежності від конфігурації машини.

ch177nn,1661407173231-UK-25AUG22

## Екранна довідка



Програма довідкового центру та інформаційна кнопка

APY76313—UN—21SEP22

Довідковий центр є додатком до друкованої інструкції з експлуатації. Прочитайте інструкції з експлуатації перед початком роботи. До Довідкового центру можна перейти трьома способами:

1. Перехід до програми Довідкового центру
  - a. Натисніть кнопку "Меню"
  - b. Виберіть вкладку "Програми"
  - c. Виберіть "Довідковий центр"
2. Виберіть ярлик Довідкового центру
3. Знак запитання на сторінці програми

ch177nn,1660546277630-UK-13JAN24

## Центр стану



PC28826—UN—22SEP22

Центр стану

Центр стану розташований у рядку заголовка. В ньому відображається така важлива інформація про функції дисплея, як рівень GPS-сигналу та повідомлення.

Виберіть центр стану, щоб відобразити додаткову інформацію в розкритому вікні. В розширеному пункті «Центр стану» є швидкий доступ до повідомлень та налаштувань.

**ПРИМІТКА:** В «Центрі стану» завжди відображаються дата та час і накопичувач даних.

Додаткова інформація відображається залежно від конфігурації машини та сповіщень.

ch177nn,1660546440934-UK-21SEP22

## Екранні клавіші швидкого доступу



APY76316—UN—22SEP22

Екранні клавіші швидкого доступу

Функціональні клавіші швидкого доступу дозволяють вивести інформацію про стан і забезпечують швидкий доступ до функцій програм.

Екранні клавіші швидкого доступу завжди відображаються в нижній частині сторінки виконання.

(Інформація про налаштування панелі швидкого доступу наведена в програмі "Диспетчер макетів".)

ch177nn,1660546447921-UK-24MAY24

## Ліцензії дисплея

Дисплей потребує спеціальних ліцензій для запуску різних програм на дисплеї.

### Базова ліцензія

Щоб користуватися дисплеєм G5, потрібно активувати базову ліцензію.

Зверніться до дилера компанії John Deere, щоб

перенести базову ліцензію з неробочого дисплея на новий.

Якщо на дисплеї не виконано активацію базової ліцензії, доступ до наведених нижче програм буде обмежено.

- Диспетчер програмного забезпечення
- Мова й одиниці вимірювання
- Диспетчер файлів
- Дисплей і звук
- Центр діагностики

*ПРИМІТКА: Неможливо експортувати дані без базової ліцензії.*

### Додаткові ліцензії

*ПРИМІТКА: Ліцензії можуть бути перенесені лише на аналогічне обладнання. (напр.*

Для розблокування розширених функцій дисплея потрібні додаткові ліцензії.

#### Перехід до ліцензії

1. Натисніть кнопку "Меню".
2. Оберіть вкладку "Система".
3. Виберіть програму "Диспетчер програмного забезпечення".
4. Виберіть вкладку "Ліцензія".

За наявності діючих ліцензій доступні такі функції:

- AutoPath
- AutoTrac
- Система автоматизації розвороту AutoTrac
- AutoTrac RowSense
- Синхронізація даних
- Навігація знаряддя
- Спільне використання даних поля
- Налашт. ISOBUS TIM
- Система синхронізації Machine Sync
- Управління секціями

Для придбання ліцензій зверніться до дилера John Deere.

#### Демо-функції

У програмі "Диспетчер програмного забезпечення" доступні демо-функції, які дозволяють випробувати функції на дисплеї. Синій індикатор поруч з функцією означає, що включено демонстраційний режим.

Демонстраційний режим надається від заводу-виробника на 15 годин використання. Наприклад, зворотній відлік часу для демонстрації AutoTrac починається після активації цієї функції.

Перехід до функцій:

1. Натисніть кнопку "Меню".
2. Оберіть вкладку "Система".
3. Виберіть програму "Диспетчер програмного забезпечення".
4. Оберіть вкладку "Функція".

#### Активації обладнання

Активації обладнання встановлюються на заводі або передаються протягом перенесення активації обслуговування. Активації обладнання передають інформацію в програмне забезпечення дисплея щодо правильної роботи відповідного обладнання

---

ct47125,1705175156960-UK-24MAY24

# Експлуатація — Налаштування дисплея

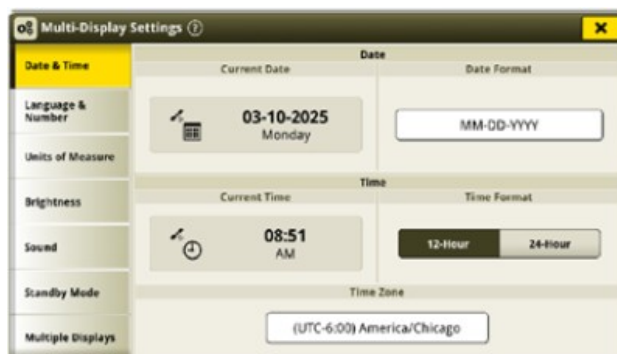
## Налаштування відображення



Піктограма налаштування відображення  
PC689856—UN—26SEP25

У додатку "Налаштування дисплея" на вкладці "Система" можна змінити деякі параметри дисплея.

### Дата й час



Вкладка "Дата й час"  
PC689859—UN—26SEP25

Інформація з програми "Дата й час" використовується для декількох важливих функцій системи. До числа таких функцій входять реєстрація помилок, ліцензії та запис даних.

Дата й час встановлюються автоматично, якщо GPS-приймач підключений і отримує дійсний сигнал. В цьому разі встановить тільки часовий пояс.

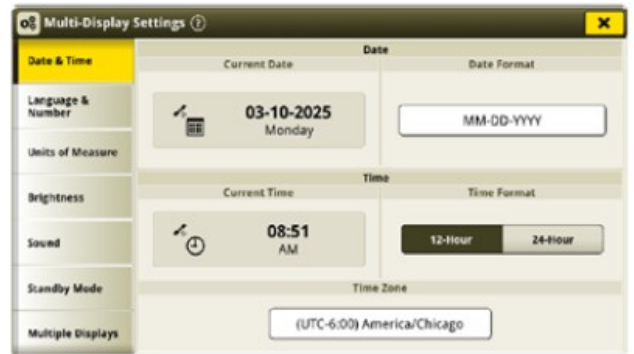
Поточну дату та час можна побачити в будь-який час, вибравши "Центр стану" в верхній частині головної сторінки виконання.

**ПРИМІТКА:** Установка дати й часу впливає на те, як фільтруються дані навігації та документування на дисплеї і в програмному забезпеченні для настільних комп'ютерів.

#### Перехід до дати й часу

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Виберіть вкладку «Система».
3. Виберіть програму "Дата та час".

#### Змінення поточної дати



Вкладка "Дата й час"  
PC689859—UN—26SEP25

**А**—Дата, яка встановлюється користувачем  
**В**—Дата, яка визначається по GPS-сигналу

Дату можна змінити, тільки якщо GPS-приймач не під'єднаний або GPS-сигнал недоступний. В іншому випадку дата визначається по GPS-сигналу.

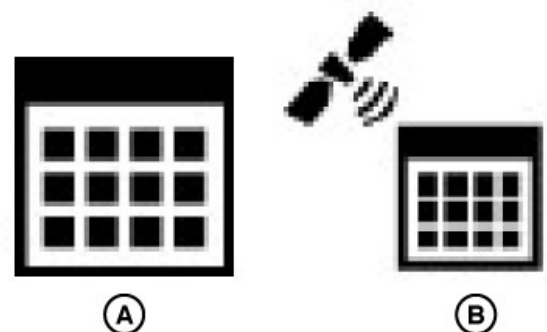
Формат дати не залежить від GPS-сигналу, і його можна змінити в будь-який час.

1. Виберіть день, місяць або рік.
2. Використовуючи клавіатуру, введіть потрібне значення.
3. Натисніть кнопку «Готово», щоб застосувати зміни, або кнопку «Скасувати», щоб повернутися до попередньої сторінки без застосування змін.

#### Формат дати

1. Виберіть пункт Date Format (Формат дати).
2. Виберіть потрібний формат даних зі списку.
3. Натисніть кнопку "Готово", щоб застосувати зміни, або кнопку "Скасувати", щоб повернутися до попередньої сторінки без застосування змін.

#### Змінення поточного часу



Піктограма зміни поточного часу  
PC689854—UN—26SEP25

**А**—Час, який задається користувачем  
**В**—Час, який визначається по GPS-сигналу

Поточний час можна змінити, тільки якщо GPS-

приймач не під'єднаний або GPS-сигнал недоступний. Інакше час визначається за GPS-сигналом.

### Змінити час

1. Виберіть години або хвилини.
2. Використовуючи клавіатуру, введіть потрібне значення.
3. Натисніть кнопку «Готово», щоб застосувати зміни, або кнопку «Скасувати», щоб повернутися до попередньої сторінки без застосування змін.

Часовий пояс і формат часу не залежать від GPS-сигналу і можуть бути змінені в будь-який час.

### Часовий пояс

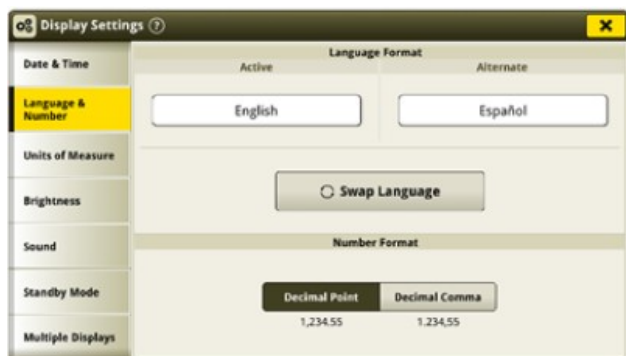
1. Виберіть континент або океан і натисніть кнопку «Далі».
2. Виберіть країну і натисніть кнопку Next (Далі).
3. Виберіть часовий пояс і натисніть кнопку «Далі».
4. Підтвердіть вибір часового поясу та натисніть кнопку OK.

### Формат часу

Використовуючи перемикач, виберіть 12- або 24-годинний формат часу.

### Мова та числа

Мова та числа використовуються для зміни мови та числового формату.



PC689858—UN—26SEP25

Вкладка "Мова та числа"

- Мовний формат (активний і альтернативний)
- Кнопка "Змінити мову місцями"
- Формат чисел (десятькова крапка або десяткова кома)

Виберіть потрібну вкладку, щоб змінити налаштування.

### Перехід до сторінки мови та чисел

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Виберіть вкладку «Система».

3. Виберіть "Налаштування дисплея".

4. Виберіть мову та номер.

### Одиниця вимірювання



PC689863—UN—26SEP25

Вкладка "Одиниця вимірювання"

Для дисплея та контролерів, які відображаються в ISOBUS VT, можна зробити різні налаштування. Виберіть потрібну вкладку, щоб змінити налаштування.

### Дисплей

Виберіть англійську, метричну або змішану англійську мову.

### ISOBUS VT



PC689857—UN—26SEP25

ISOBUS VT

Для контролерів, які відображаються в ISOBUS VT, можна налаштувати одиниці вимірювання, які відрізняються від іншого дисплея. Зніміть галочку з пункту Use Same Units of Measure as Display (Використовувати ті ж самі одиниці вимірювання, як на дисплеї), щоб активувати вікна переліків для наступних параметрів:

- Одиниці вимірювання
- Формат чисел
- Відстань
- Площа
- Об'єм
- Маса

- Температура
- Напірна лінія
- Сила

**ПРИМІТКА:** Можна використовувати ті ж самі одиниці вимірювання, що й на дисплеї.

### Яскравість



PC684078—UN—26SEP25

Вкладка налаштування яскравості

### Режим яскравості

#### • Автоматичний режим

Автоматичний режим є рекомендованим налаштуванням. В цьому режимі яскравість дисплея синхронізується з положенням перемикача освітлення кабіни. Якщо освітлення кабіни включене, дисплей працює в денному режимі. Якщо освітлення кабіни вимкнено, дисплей працює в нічному режимі.

#### • Денний та нічний режими

Виберіть один з цих режимів, щоб запобігти синхронізуванню яскравості дисплея з положенням вимикача освітлення кабіни.

**ПРИМІТКА:** Вибраний режим не впливає на яскравість другого дисплея. Відрегулюйте яскравість цього дисплея в його налаштуваннях.

### Налаштування яскравості

Натисніть одну з кнопок налаштувань, щоб відобразити на дисплеї спливну сторінку для відповідного режиму яскравості.

- День
- Ніч

Для налаштувань режиму "День" або "Ніч" можна встановити різний відсоток яскравості:

- Технології точного землеробства та комфорт
- Оглядовість

### Звук



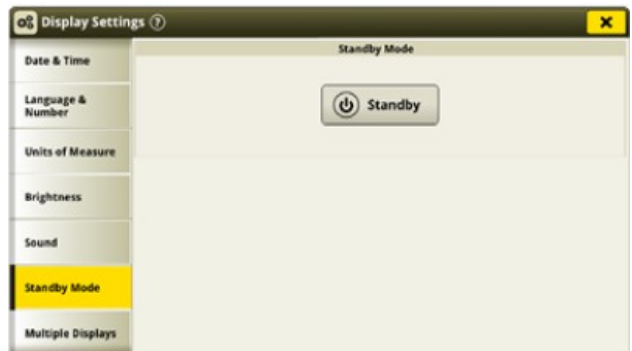
PC689861—UN—26SEP25

Вкладка налаштування звуку

Щоб змінити гучність дисплея використовуйте кнопки збільшення (+) або зменшення (-), що застосовується для:

- CommandCenter
- Кутова стійка
- Інформаційно-розважальна система

### Режим очікування



PC689862—UN—26SEP25

Вкладка "Режим очікування"

**ПРИМІТКА:** На обприскувачах режим очікування відсутній. Натисніть кнопку режиму очікування, щоб вимкнути живлення дисплея.

Використовуйте режим очікування для переведення дисплея в енергоощадний режим.

## Кілька дисплеїв



PC689860—UN—26SEP25

Вкладка декількох дисплеїв

**ПРИМІТКА:** НЕ рекомендуємо змінювати ці налаштування окремо.

Кілька дисплеїв у машині часто використовуються для одночасного надання оператору різних типів інформації, що дозволяє краще контролювати, моніторити та приймати рішення.

Існує два способи використання декількох дисплеїв. Обидва дисплеї можуть бути дисплеями точного землеробства, або один із них

може бути дисплеєм точного землеробства, а інший — розширеним монітором. Налаштування параметрів декількох дисплеїв необхідно тільки при використанні двох дисплеїв в якості дисплеїв технологій точного землеробства; для додаткового монітора не потрібно вносити жодних змін.

Наприклад, на тракторах серії 8R використовується кілька дисплеїв. Ці дисплеї можна налаштувати двома способами.

1. CommandCenter інтегрований з опціональним додатковим монітором. Обидва монітори працюють на одному процесорі, тому немає необхідності налаштовувати параметри декількох дисплеїв.
2. CommandCenter сполучений з універсальним дисплеєм G5. Кожен дисплей має власний процесор, тому необхідно налаштувати параметри декількох дисплеїв.

Дисплей CommandCenter слугує основним інтерфейсом для моніторингу та керування роботою машини, а також для відображення такої інформації, як навігація, параметри машини, елементи управління знаряддями та дані про продуктивність. Додатковий монітор, який зазвичай встановлюється з правого боку кабіни, може використовуватися для відображення додаткової інформації, наприклад, відео з камер, документації, карт поля або інструментів діагностики.

Якщо функції необхідно налаштовувати окремо,

увімкніть або вимкніть їх за допомогою відповідних тумблерів. Потім укажіть пріоритет для кожної функції.

### Програми точного землеробства

Програма точного землеробства — це програма для дисплея, яка використовує технологічні рішення на основі даних для точного землеробства. Ці програми покликані допомогти фермерам приймати обґрунтовані рішення для оптимізації роботи.

Вони дають можливість фермерам збирати дані в режимі реального часу, використовувати карти ланів, аналізувати варіативність полів і впроваджувати індивідуальні методи управління для підвищення продуктивності, знижувати витрати на ресурси, мінімізувати вплив на навколишнє середовище й поліпшувати загальну екологічність фермерських господарств.

Використовуйте програми точного землеробства для підвищення ефективності, прийняття більш точних рішень і досягнення кращих результатів. Доступні програми точного землеробства: AutoTrac, управління секціями й документування.

### Засіб перегляду знаряддя шини ISOBUS

Засіб перегляду знаряддя шини ISOBUS визначає можливість дисплея CommandCenter відображати інтерфейси віртуальних терміналів.

### Засіб перегляду знаряддя шини ISOBUS 2

**ПРИМІТКА:** Якщо допоміжний монітор не під'єднано, перемикач засобу знаряддя шини ISOBUS 2 недоступний.

**ПРИМІТКА:** Для засобу перегляду знаряддя шини ISOBUS 2 потрібна підписка Premium.

Засіб перегляду знаряддя шини ISOBUS 2 визначає можливість дисплея CommandCenter відображати інтерфейси віртуального терміналу на додатковому моніторі.

### Сертифікація шини ISOBUS

Перемикач сертифікації шини ISOBUS вимикає використання оригінального монітора GreenStar на дисплеї G5. Для того, щоб використовувати оригінальний монітор GreenStar, вимкніть систему сертифікації шини ISOBUS.

### Контролер задач

**ВАЖЛИВО:** НЕ вмикайте програми точного землеробства на обох дисплеях. Навігаційні й інші програми не працюватимуть належним чином.

**ПРИМІТКА:** Засіб перегляду знаряддя ISOBUS на дисплеях GreenStar 2 й GreenStar 3 має назву ISOBUS VT.

Контролер задач визначає можливість дисплея CommandCenter обмінюватися командами контролера задач із блоками управління знаряддя. Сюди також входять повідомлення системи управління секціями.

### Файловий сервер

**ПРИМІТКА:** У разі використання кількох дисплеїв переконайтеся, що функція файлового сервера активна тільки на одному дисплеї.

Файловий сервер забезпечує обмін файлами або довільними даними (наприклад, файлами конфігурації, таблицями внесення добрив і мовними файлами) між машиною та знаряддям. Для роботи файлового сервера потрібен USB-накопичувач. Дані, отримані від знаряддя, зберігаються на USB-носії в папці Fileserver.

### Налаштування пріоритету

**ПРИМІТКА:** Щоб переглянути пріоритет на кожному дисплеї, натисніть кнопку віртуального терміналу в центрі стану.

Параметр "Пріоритет" (або "Екземпляр функції") визначає пріоритет дисплея під час завантаження різних функцій. Наприклад, якщо засіб перегляду знаряддя на дисплеї CommandCenter має пріоритет 1, а дисплей GreenStar 3 2630 має пріоритет (екземпляр функції) 2, то знаряддя ISOBUS у більшості випадків відображатимуться на дисплеї CommandCenter.

ZIDXX1X,1759230099081-UK-06OCT25

## Диспетчер макетів



PC28704—UN—25AUG22

Диспетчер макетів

Використовуйте диспетчер макетів, щоб створити та змінити сторінки запуску та панелі швидкого доступу так, щоб можна було отримати доступ до важливої інформації та функцій з головної сторінки.

Сторінки запуску виконані з "модулів" (блоки, що містять інформацію та кнопки). Модулі на сторінці запуску можна додавати, видаляти та перепорядковувати.

Сторінки запуску можна групувати для створення наборів сторінок запуску. Набори сторінок запуску можна створювати для виконання будь-якої операції

(засівання або обробка ґрунту) або згідно з уподобаннями різних операторів.

Можна створити й зберегти необмежену кількість сторінок запуску. Можна створити необмежену кількість наборів сторінок запуску, які містять до десяти сторінок запуску на набір.

Користувачські сторінки запуску можна імпортувати з іншого дисплея G5, який має такий самий розмір. Імпортовані сторінки запуску доступні на вкладці "Усі сторінки запуску".

### Перехід до диспетчера макетів

1. Натисніть кнопку "Меню".
2. Перейдіть на вкладку "Програми".
3. Виберіть програму "Диспетчер макетів".

### Набори сторінок запуску



PC15336—UN—10JUL13

Набори сторінок запуску

Набори сторінок запуску — це набір десяти сторінок запуску, згрупованих для будь-якої операції, як-от висівання або обробка ґрунту. Під час навігації сторінками запуску на головній сторінці відображаються тільки сторінки, які входять до набору активних сторінок запуску.

Виберіть пункт "Набір сторінок запуску", щоби відкрити сторінку "Редагування набору сторінок запуску".

### Додавання набору сторінок запуску



PC28705—UN—25AUG22

- A—Створити новий набір**  
**B—Змінити активний набір**

Натисніть кнопку "Створити новий набір" (A), щоби створити новий набір сторінок запуску. Натисніть кнопку "Змінити активний набір" (B), щоби вибрати наявний набір сторінок запуску.

### Редагування набору сторінок запуску в наборі сторінок запуску



PC28706—UN—25AUG22

- A—Кнопка "Редагувати"**

**В**—Кнопка "Дублювати"  
**С**—Кнопка "Вгору"  
**Д**—Кнопка "Вниз"  
**Е**—Кнопка "Видалити"

Виберіть будь-яку сторінку виконання, щоб показати ряд кнопок для редагування цієї сторінки виконання.

Натисніть кнопку "Редагувати" (А), щоб змінити модулі на сторінці виконання.

Натисніть кнопку "Дублювати" (В), щоб створити нову сторінку запуску з тими самими модулями.

Натискайте кнопки "Вгору" та "Вниз" (С і D), щоб змінити порядок сторінок виконання. Порядок сторінок виконання використовують під час навігації між сторінками на головній сторінці.

Натисніть кнопку "Видалити" (Е), щоб видалити сторінку запуску з набору сторінок запуску. Сторінку запуску буде видалено з набору, але вона буде досі доступна у списку "Усі сторінки запуску".

**ПРИМІТКА:** Кнопка "Видалити" не відображається, якщо до складу набору сторінок запуску входить лише одна сторінка запуску.

### Редагування наборів сторінок запуску

Відредагуйте ім'я, призначену панель швидкого доступу або додайте сторінки запуску до набору сторінок запуску.

### Назва сторінки запуску



**А**—Кнопка "Редагувати"  
**В**—Кнопка "Включити додаткові сторінки запуску"

У кожної сторінки запуску має бути унікальна назва. Натисніть кнопку "Редагувати" (А), щоб перейменувати сторінку запуску.

Натисніть кнопку "Редагувати" (А), щоб додати або змінити панель швидкого доступу, призначену набору сторінок запуску.

Натисніть кнопку "Включити додаткові сторінки запуску" (В), щоб додати наявну сторінку запуску до набору сторінок запуску.

### Панелі швид. дост.

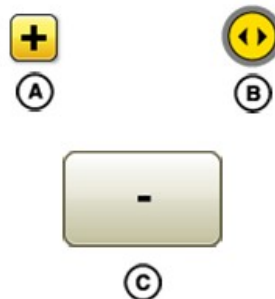


Панель швидкого доступу

Панель швидкого доступу — це набір функціональних клавіш швидкого доступу, які дозволяють виводити інформацію про стан і

забезпечують швидкий доступ до функцій програми. На панелі відображається дев'ять екранних клавіш швидкого доступу.

Використовуйте вкладку "Панель швидкого доступу" для вибору, редагування або створення панелі швидкого доступу. Панель швидкого доступу можна імпортувати за допомогою програми "Диспетчер файлів".



PC28708—UN—25AUG22

Зміна панелі швидкого доступу

**А**—Кнопка "Створити ярлик"  
**В**—Кнопка "Перемістити ярлик"  
**С**—Кнопка "Видалити ярлик"

### Зміна панелі швидкого доступу

Ярлики на панелі швидкого доступу можна додавати, видалити та перегруповувати.

**ПРИМІТКА:** Ярлик можна додати на панель швидкого доступу тільки один раз.

Натисніть кнопку "Створити ярлик" (А), щоб створити нову панель швидкого доступу, і виберіть програми з потрібним вмістом. Зі списку виберіть ярлик, призначений для виконання необхідної функції, і натисніть кнопку "Додати".

Після додавання на панель швидкого доступу виберіть ярлик, щоб виділити його. Натисніть та перемістіть кнопку "Перемістити ярлик" (В) на вільне місце.

Щоб видалити ярлик, виберіть його і натисніть кнопку "Видалити ярлик" (С).

### Усі сторінки запуску



PC15340—UN—10JUL13

Усі сторінки запуску

**ПРИМІТКА:** Сторінки запуску можна імпортувати й експортувати за допомогою програми "Диспетчер файлів".

На вкладці "Усі сторінки запуску" відображаються всі

сторінки запуску, створені на дисплеї. Вкладка містить поточні сторінки запуску, включені до активного набору, а також сторінки запуску, які використовуються в інших наборах сторінок запуску.

### Редагувати сторінку запуску



PC28709—UN—25AUG22

**A**—Кнопка "Редагувати"  
**B**—Кнопка "Дублювати"  
**C**—Кнопка "Видалити"

Виберіть будь-яку сторінку виконання, щоб показати ряд кнопок для редагування цієї сторінки виконання.

Натисніть кнопку "Редагувати" (A), щоб змінити модулі на сторінці виконання.

Натисніть кнопку "Дублювати" (B), щоби створити нову сторінку запуску з тими самими модулями.

Натисніть кнопку "Видалити" (C), щоби видалити сторінку запуску з дисплея. Сторінку запуску буде безповоротно видалено з дисплея та активного набору.

**ПРИМІТКА:** Кнопка "Видалити" не відображається, якщо вибрано сторінку запуску за замовчуванням, встановлену на заводі.

### Створення сторінки запуску



PC28710—UN—25AUG22

Кнопка "Створити сторінку запуску"

Натисніть кнопку "Створити сторінку запуску", щоби створити нову сторінку запуску.

### Додавання, редагування або створення дублікату сторінок запуску

Цей самий інтерфейс відображається при доданні, редагуванні або створенні дублікату сторінки виконання. Нова сторінка запуску відображається пустою, а дубльовані або відредаговані сторінки запуску містять існуючі модулі.

### Назва сторінки запуску



PC28707—UN—25AUG22

**A**—Кнопка "Додати модуль"  
**B**—Кнопка "Редагувати"

У кожної сторінки запуску має бути унікальна назва. Натисніть кнопку «Редагувати» (A), щоб ввести або змінити назву сторінки виконання.

### Додати модуль

Натисніть кнопку «Додати модуль» (B) і виберіть програму з потрібним вмістом. У переліку знайдіть модуль з необхідною інформацією та натисніть кнопку додавання.

**ПРИМІТКА:** Один модуль можна додати на сторінку виконання тільки один раз.

**ПРИМІТКА:** Розпочніть з більших модулів, після чого додайте менші, щоб заповнити простір.

Використовуйте решітку, щоб визначити простір, необхідний для модуля.

### Перевпорядкування модулів



PC28712—UN—25AUG22

Переміщення модулю

Після додання модулю виділіть його на сторінці запуску. Натисніть модуль і перемістіть його на вільне місце.

### Видалити модуль



PC28711—UN—25AUG22

Кнопка «Видалити модуль»

Щоб видалити модуль, виберіть його й натисніть кнопку видалення.

### Навігація сторінками виконання на головній сторінці

Guidance

PC28713—UN—25AUG22

Рядок заголовка



PC28714—UN—25AUG22

Кнопки "Наступна сторінка" та "Попередня сторінка"

**A—Рядок заголовка**

**B—Клавіші "Наступна сторінка запуску" й "Попередня сторінка запуску"**

Якщо до набору активних сторінок запуску входить більше однієї сторінки, вибрати сторінку запуску, яка відображатиметься на головній сторінці, можна кількома способами.

### Рядок заголовка (A)

Виберіть рядок заголовка у верхній частині головної сторінки, щоб показати перелік всіх сторінок запуску, які входять до активного набору сторінок запуску. Виберіть сторінку запуску для перегляду, створіть нову сторінку запуску, відредагуйте набір сторінок запуску або виберіть інший набір сторінок запуску для перегляду.

### Кнопки "Наступна сторінка виконання" та "Попередня сторінка виконання" (B)

Натискайте клавіші зі стрілкою вправо або вліво, щоб переглянути сторінки.

### Проведення пальцем (C)

Проведіть пальцем ліворуч або праворуч по екрану, щоб переглянути сторінки запуску.

сі47125,1705180682155-UK-13JAN24

## Користувачі й доступ



PC28700—UN—25AUG22

Користувачі й доступ

Програма «Користувачі та доступ» призначена для керування налаштуваннями профілю користувача та блокування деяких функцій.

### Вкладка «Профілі користувачів»

- Змінення профілю дисплея та налаштування персональний ідентифікаційний номер (PIN-код) для отримання доступу від імені адміністратора.

### Вкладка «Групи доступу»

- Зберігання заблокованих функцій дисплея.

### Вкладка захисного PIN-коду

- Увімкніть блокування дисплея. Для доступу до дисплея потрібен PIN-код оператора або адміністратора.

## Перехід до сторінки користувачів і доступу

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Виберіть вкладку «Система».
3. Виберіть програму «Користувачі та доступ».

## Профілі користувачів



PC28701—UN—25AUG22

**A—Профіль адміністратора**

**B—Профіль оператора**

Для дисплея можна встановити один з двох профілів (адміністратор або оператор). Активний профіль відображається над переліком профілів.

### Профіль адміністратора (A)

Профіль адміністратора завжди має значення «Група повного доступу». Він дає необмежений доступ до всіх функцій і можливість блокування та розблокування функцій в профілі оператора. Для профілю адміністратора може бути встановлений PIN-код, щоб користувачі не могли використовувати цей профіль.

### Профіль оператора (B)

Профіль оператора завжди має значення «Група обмеженого доступу». Профілю оператора доступні тільки вибрані функції. Для блокування функцій профіль оператора повинен бути активним профілем, а для профілю адміністратора повинен бути встановлений PIN-код.

## Зміна активного профілю



PC28702—UN—25AUG22

**A—Кнопка "Змінити профіль"**

**B—Кнопка "Редагувати"**

**C—Кнопка "Переглянути"**

Натисніть кнопку «Змінити профіль» (A) та виберіть профіль в переліку.

**ПРИМІТКА:** Якщо для профілю адміністратора був створений PIN-код, його потрібно вводити при переключенні з профілю оператора на профіль адміністратора.

## Додання/зміна PIN-коду

Натисніть кнопку «Редагувати» (B) для зміни

профілю адміністратора. Натисніть кнопку "Додати/змінити PIN".

### Група доступу

Використовуйте Групи доступу для встановлення, перегляду або зміни прав доступу для групи обмеженого доступу.

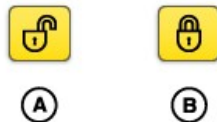
#### Група з повним доступом

Група повного доступу може використовувати всі функції на дисплеї. Групу повного доступу не можна редагувати.

#### Група з обмеженим доступом

Група обмеженого доступу може бути обмежена адміністратором певними функціями. Групи обмеженого доступу можна редагувати, якщо активним профілем є профіль адміністратора.

#### Редагувати права доступу



PC28703—UN—25AUG22

**A—Піктограма розблокування**  
**B—Піктограма блокування**

Якщо жодна з функцій не заблокована, під назвою програми буде відображатись надпис «Нічого не заблоковано». Якщо функції заблоковані, відображається значок блокування, і під назвою програми наводиться перелік функцій.

Виберіть програму, щоб відмітити її, і натисніть кнопку «Редагувати».

На сторінці «Редагування прав доступу» відображається перелік функцій, які можна блокувати та розблокувати за допомогою перемикача блокування/розблокування поруч із кожною функцією. Збережіть зміни груп доступу, закривши сторінку.

### Захисний PIN-код

Якщо увімкнено, для доступу до функцій відображення потрібен персональний ідентифікаційний номер (PIN-код). Доступні PIN-коди можна налаштувати для профілів адміністратора та оператора.

Якщо на дисплеї відновлено заводські налаштування або відновлено систему, то PIN-коди оператора буде втрачено. PIN-код адміністратора зберігається, а дисплей залишається заблокованим після ввімкнення живлення.

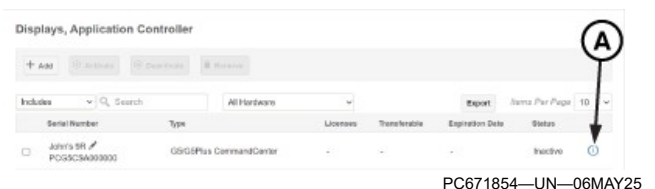
#### Тимчасовий доступ

Дисплей переходить у режим тимчасового доступу після того, як оператор п'ять разів введе

неправильний PIN-код. Усі функції відображення доступні протягом 24 годин роботи. Після того як час тимчасового доступу мине, для розблокування дисплея потрібен основний код розблокування.

### Отримання основного коду розблокування

1. Увійдіть до облікового запису на [myjohndeere.com](http://myjohndeere.com).
2. Виберіть StellarSupport.
3. Виберіть Ag & Turf.
4. Виберіть "Управління продуктом" у розділі "Дисплей, блок управління внесенням".
5. Натисніть кнопку «Дисплей».
- 6.



Кнопка «i»

#### A—Кнопка "i"

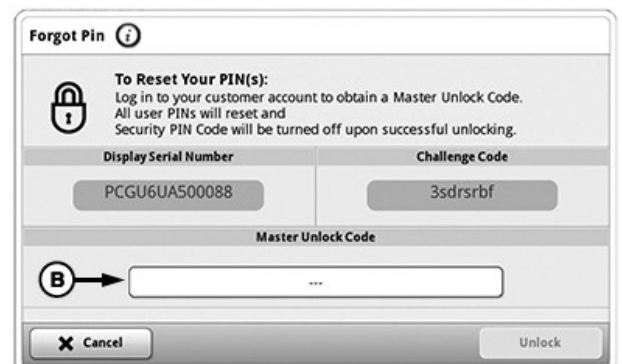
Виберіть заблокований дисплей, а потім натисніть кнопку «i» праворуч.



PC26539—UN—21NOV18

#### A—Кнопка "Отримати код"

7. Введіть код запиту з дисплея, а потім натисніть кнопку «Отримати код» (A), щоб отримати основний код розблокування.



PC26540—UN—21NOV18

#### B—Основний код розблокування

8. На дисплеї введіть основний код розблокування (B).

ct47125,1705179427031-UK-06MAY25

## Налаштування бездротового підключення



PC28801—UN—29AUG22

Налаштування бездротового підключення

Використовуйте "Налаштування бездротового підключення", щоб під'єднати машину до бездротової мережі або створити бездротову мережу для підключення мобільних пристроїв до машини. Програма "Налаштування бездротового зв'язку" використовує модем JDLINK або бездротовий USB-адаптер.

**ПРИМІТКА:** Функція сторінки налаштувань бездротового підключення доступна лише для модема JDLINK, коли модем або шлюз MTG є активним у CAN-мережі машини.

Функція налаштування бездротового зв'язку недоступна, коли модем JDLINK під'єднано до машини тільки через Ethernet. Для роботи цієї функції модем JDLINK має бути підключено до CAN-мережі машини.

### Перехід до програми "Налаштування бездротового підключення"

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Виберіть вкладку «Система».
3. Оберіть програму "Налаштування бездротового підключення".

Зверніться до екранної довідки щодо інструкцій встановлення з'єднання Машина — бездротова мережа або Мобільний пристрій — машина.

### Машина — бездротова мережа



PC24041—UN—05APR17

Машина — бездротова мережа

**ПРИМІТКА:** Для підключення машини до бездротової мережі можна скористатися зовнішнім адаптером бездротового Інтернету. Зверніться до дилера John Deere за списком сумісних пристроїв.

Функція "Машина — бездротова мережа" дає змогу підключити машину до бездротової мережі за допомогою модема JDLINK.

Використовуйте функцію "Машина — бездротова мережа" для таких цілей:

- Оновлення програмного забезпечення радіоінтерфейсу
- Дистанційна діагностика
- Дистанційний доступ до дисплея (RDA)
- Онлайн-ліцензії
- Синхронізація даних за допомогою особистої точки доступу

**ПРИМІТКА:** Машина-Бездротова мережа буде недоступна, поки застосування автоматизованої синхронізації машини знаходиться в використанні.

### "Мобільний пристрій — машина"



PC24042—UN—05APR17

"Мобільний пристрій — машина"

Функція "Мобільний пристрій — машина" дає змогу налаштувати бездротову мережу за допомогою модема JDLINK, щоб під'єднувати до машини бездротові пристрої.

Використовуйте функцію "Мобільний пристрій — машина" для таких цілей.

- Мобільне підключення John Deere

**ПРИМІТКА:** З'єднання між машиною та мобільним пристроєм буде не доступне, поки використовується програма синхронізування машини. Оператори трактора мають користуватися системою синхронізації машини для підключення до головної мережі.

ZIDXK1X,1749533996335-UK-20OCT25

## Параметри COM-порту



PC28803—UN—29AUG22

Параметри COM-порту

У програмі "Налаштування COM-порта" можна налаштувати сигнал RS232, щоб забезпечити зв'язок дисплея з різними блоками керування або пристроями.

### Перехід до налаштувань COM-порта

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Виберіть вкладку «Система».
3. Виберіть застосунок для налаштування COM-порта.

*ПРИМІТКА: Для підключення пристроїв через COM-порти потрібна додаткова проводка. Зверніться до дилера компанії John Deere™.*

Дисплей обладнано двома послідовними COM-портами для підключення до таких пристроїв:

- Field Doc Connect
- Приймач системи глобального позиціонування (GPS)
- Налаштування вимірювання азоту N-Sensing (виробники: Yara й Fritzmeier)
- GreenSeeker
- LH 5000
- Ваги причепа для перевезення зерна

### Вимоги системи Field Doc Connect:

- Швидкість передачі даних встановлена на 9600 бод.
- Функція записування в журнал даних на блоку керування Raven: увімкнено.
- Значення для внесення в журнал даних: менше ніж 3 секунди (рекомендується використовувати 1 секунду або менше).

### Вимоги до серійних GPS:

*ПРИМІТКА: Навігація AutoTrac не сумісна зі сторонніми RS232 GPS.*

- Швидкість передачі даних встановлена на 19200 бод.
- Продуктивність задається на 1 або 5 Гц (навігація, ручна навігація та паралельне відстеження вимагають 5 Гц).

- Приймач налаштовано на виведення таких повідомлень:

- GGA
- GSA
- RMC
- Біти даних – 8
- Парність – немає
- Стопові біти – 1
- Регулювання витрат – немає

### Налаштування вимірювання азоту N-Sensing

1. Установіть, відкалібруйте та налаштуйте систему N-Sensing відповідно до посібника з експлуатації виробника.
2. Налаштувати параметри COM-порту для типу пристрою та виробника.
3. Виберіть систему N-Sensing для цільового рівня/припису в програмі Налаштування роботи на сторінці "Підсумок роботи".

### Налаштування GreenSeeker

1. Установіть, відкалібруйте й налаштуйте систему GreenSeeker відповідно до посібника з експлуатації виробника.
2. Налаштуйте COM-порт відповідно до типу пристрою.
3. Виберіть GreenSeeker для цільового рівня/припису в програмі Налаштування роботи на сторінці "Підсумок роботи".

### Налаштування LH 5000

1. Установіть, відкалібруйте й налаштуйте систему LH 5000 відповідно до посібника з експлуатації виробника.
2. Налаштуйте параметри COM-порта для типу пристрою Field Doc Connect та виробника як LH Technologies.
3. Виберіть LH 5000 в диспетчері обладнання.

### Налаштування причепа для перевезення зерна

1. Установіть, відкалібруйте й налаштуйте причеп для перевезення зерна відповідно до посібника з експлуатації від виробника.
2. Виберіть причеп для перевезення зерна в полі "Тип пристрою".
3. Виберіть виробника причепа для перевезення зерна.

### Діагностика COM-порта

Діагностика COM-порта визначає, чи дотримано вимог для роботи під'єданого блока керування чи пристрою. Значення, що відображаються в діагностиці COM-порта, залежать від типу пристрою.

**ПРИМІТКА:** Для відображення ваг на дисплеї John Deere деякі виробники ваг для зерновозів використовують певні версії програмного забезпечення та налаштування ваг.

ch177nn,1726040111160-UK-08OCT25

---

## Оригінальний монітор GreenStar



PC28804—UN—29AUG22

Оригінальний монітор GreenStar

Програма "Оригінальний монітор GreenStar" дозволяє універсальному дисплею G5 взаємодіяти з блоками управління, призначеними для використання з оригінальним монітором GreenStar, а також з тракторами серій 00, 10 і 20 з CCD-шиною.

**ПРИМІТКА:** Інформацію про сумісні машини й знаряддя див. в таблиці сумісності дисплея G5 на сайті [www.stellarsupport.deere.com](http://www.stellarsupport.deere.com).

### Перехід до оригінального монітора GreenStar

1. Натисніть кнопку "Меню".
2. Перейдіть на вкладку "Програми".
3. Виберіть "Оригінальний монітор GreenStar".

Оригінальний монітор GreenStar вимкнено за замовчуванням і його можна увімкнути або вимкнути в розширених налаштуваннях програми "Оригінальний монітор GreenStar".

ct47125,1705353004234-UK-15JAN24

---

# Експлуатація — Налаштування роботи й поля

## Диспетчер обладнання



PC28716—UN—25AUG22

Диспетчер обладнання

Виберіть програму "Диспетчер обладнання", щоб увійти до налаштувань профілю машини й профілю знаряддя. Налаштування профілю важливі для правильної роботи програм точного землеробства John Deere, наприклад, AutoTrac, Управління секціями та карт робочих даних.

### Перехід до диспетчера обладнання

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Перейдіть на вкладку "Програми".
3. Виберіть програму "Диспетчер обладнання".

### Профіль машини

#### Загальні налаштування

Якщо дисплей розпізнає машину, частина інформації автоматично вводиться блоками управління машини.

Налаштування для певних типів машин відображаються на сторінці тільки у відповідних випадках.

*ПРИМІТКА: Деякі вимірювання застосовуються лише до певних типів машин.*

#### Зміщення GPS

*ПРИМІТКА: Під час використання декількох знарядь використовується лише поперечне зміщення для першого знаряддя.*

Щоб уникнути помилок під час відображення, документування та керування секціями, об'єднайте поперечні зміщення з усіх знарядь та введіть це значення для першого знаряддя. Наприклад, якщо перше знаряддя зміщується на 5,1 см (2 дюйми) праворуч, а друге — на 2,5 см (1 дюйм) ліворуч, введіть 1,3 см (0,5 дюйма) праворуч.

- **Поперечне зміщення GPS**

- Поперечна відстань (ліворуч або праворуч) від осьової лінії машини до центра GPS-приймача. Це значення зазвичай встановлюється рівним 0,0, якщо тільки GPS-приймач не зміщений вліво або вправо від осьової лінії машини.

- **Лінійне зміщення GPS**

- Відстань від центру GPS-приймача до точки на машині.

Вимірювання лінійного зміщення GPS відрізняється залежно від типу машини. Інформацію про вимірювання зміщення див. на екранній довідці.

- **Висота GPS**

- Відстань по вертикалі від GPS-приймача до землі.

### Зміщення з'єднання

- Точка з'єднання — це місце, де знаряддя приєднується до машини. Зміщення з'єднання - це вимірювання відстані між точкою з'єднання та точкою на машині.

Вимірювання зміщення з'єднання відрізняється залежно від типу машини. Інформацію про вимірювання зміщення див. на екранній довідці.

### Відновлення заводських налаштувань профілю

*ПРИМІТКА: Відновити заводські налаштування профілю можна тільки для машин, визначених дисплеєм.*

Заводські налаштування профілю машини зберігаються в блоках управління машини. Зміни цих налаштувань зберігаються в пам'яті дисплея. Щоб скинути налаштування профілю до заводських, натисніть кнопку скидання профілю.

Використовуйте екранний «Довідковий центр» для отримання додаткової інформації про «Диспетчер обладнання» та «Профіль машини».

### Профіль знаряддя

Назва профілю задається автоматично на основі знаряддя, що визначається автоматично, і не може бути збережене. Назву для знаряддя без блока управління задає оператор.

Дисплей G5 підтримує два блоки управління ISOBUS, сертифікованих асоціацією AEF (Agricultural Industry Electronics Foundation). Використання двох блоків управління ISOBUS обмежено налаштуванням одного переднього та одного заднього знаряддя.

*ПРИМІТКА: Якщо другий блок управління ISOBUS не відображається у диспетчері обладнання, переконайтеся, що передній роз'єм машини налаштований.*

Використання декількох блоків управління ISOBUS в якості заднього знаряддя не підтримується.

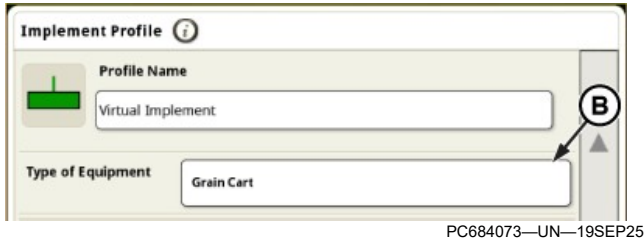
### Налаштування обміну даними про вагу врожаю зерна

Щоб правильно налаштувати й підключити виявлені

сумісні ваги ISOBUS до знаряддя причепа для перевезення зерна, виконайте наведені далі дії.

#### 1. Конфігурація профілю знаряддя

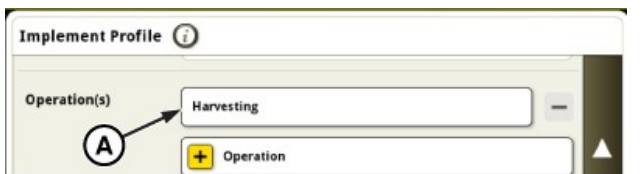
- Встановіть для типу знаряддя значення "Причеп для перевезення зерна".



Профіль знаряддя

#### В—Тип обладнання

- Призначте операцію для збирання врожаю.



Вкладка "Операція"

#### А—Тип операції

#### 2. Особливі вимоги до var Unverferth UHarvest Pro ISOBUS Для моделей Unverferth UHarvest Pro потрібні додаткові кроки налаштування:

- Переконайтеся, що програмне забезпечення UHarvest Pro оновлено до версії 24.1.0.4 або новішої.
- На сторінці Unverferth ISOBUS VT переконайтеся, що вибрано параметр "Увімкнути зв'язок із блоком управління завдань".

#### Збереження налаштувань профілю

Натисніть кнопку "Зберегти", щоб зберегти налаштування на всіх вкладках і закрити програму "Профіль знаряддя". Під час переходу між вкладками натискати кнопку "Зберегти" не потрібно.

Налаштування профілю знаряддя зберігаються на дисплеї згідно з наведеними нижче факторами.

- Назва профілю
- Назва за стандартом ISO виявленого блоку управління знаряддя

**ПРИМІТКА:** Перед налаштуванням профілю знаряддя вкажіть його робочі параметри у відповідному блоці управління (наприклад, виберіть конфігурацію привода).

назва за стандартом ISO змінюється. Наприклад, це стосується зміни налаштувань блока управління між внесенням добрив і висіванням.

#### Автоматичне виявлення налаштувань профілю

**ПРИМІТКА:** Для виявлення сівалок SeedStar 2 або SeedStar XP при їх першому під'єднанні до трактора, необхідно, щоб управління секціями було вимкнено. Після першого під'єднання сівалка буде виявлятися незалежно від стану управління секціями (увімкнено або вимкнено).

Якщо під'єднаний блок керування знаряддям, деякі налаштування профілю знаряддя автоматично встановлюються блоком керування знаряддям.

Після початкового під'єднання блоку управління з'явиться повідомлення "Профіль знаряддя створено". Коли в майбутньому знаряддя буде підключене повторно, система ідентифікує його за назвою ISO, після чого будуть завантажені налаштування профілю знаряддя, збережені на дисплеї.

**ПРИМІТКА:** Якщо вибрати параметр "Налаштувати пізніше", повідомлення з'явитиметься повторно.

Якщо під'єднане знаряддя не визначено, слід створити профіль для цього знаряддя. Натисніть кнопку "Додати знаряддя" в програмі "Диспетчер обладнання", щоб створити профіль знаряддя.

Щоб подивитись визначену в даний момент назву ISO, виберіть програму «Центр діагностики» > вкладку «Діагностика контролерів» > виберіть блок керування знаряддям > вкладку «Інформація про контролер».

Перевірте всі необхідні налаштування перед початком роботи. Робоча точка не встановлюється автоматично.

#### Типи з'єднань

- Тип з'єднання (зчіпка) визначає спосіб кріплення знаряддя до машини та керує способом визначення дисплеєм руху за машиною. Налаштування типу з'єднання необхідні для таких програм як «Карта покриття», «Документування» та «Управління секціями».

#### Зміщення для поворотної зчіпки

Деякі знаряддя під'єднуються до трьохточкової задньої зчіпки машини. Для визначення руху знаряддя позаду машини необхідно вказати зміщення для цього центру повороту. Ця опція доступна в тому випадку, якщо в якості типу з'єднання машини вибрана задня трьохточкова зчіпка.

#### Робоча ширина

У разі зміни деяких налаштувань блока управління

- Робоча ширина — це ширина площі, яка оброблюється, засівається, обприскується або вибирається під час кожного проходу по полю. Вона використовується для створення карт покриття та розрахунку обробленої площі. Для роботи програми «Навігація», «Картування» та «Загальна оброблена площа» необхідно вказати робочу ширину.

## Габарити

### • Поперечне зміщення

Поперечна відстань від центральної точки машини до центральної точки робочої ширини знаряддя. Для роботи програми «Навігація» та «Картографування» необхідні налаштування поперечного зміщення.

**ПРИМІТКА:** Під час використання декількох знарядь використовується лише поперечне зміщення для першого знаряддя.

Щоб уникнути помилок під час відображення, документування та керування секціями, об'єднайте поперечні зміщення з усіх знарядь та введіть це значення для першого знаряддя. Наприклад, якщо перше знаряддя зміщується на 5,1 см (2 дюйми) праворуч, а друге — на 2,5 см (1 дюйм) ліворуч, введіть 1,3 см (0,5 дюйма) праворуч.

### • Поворотний центр

Лінійна відстань від точки з'єднання до поворотного центра знаряддя в робочому положенні. Зазвичай це навантажені деталі знаряддя, які контактують із ґрунтом. Зміщення поворотного центра важливе для правильного моделювання руху знаряддя навколо кривих. Для роботи системи автоматизації розвороту AutoTrac, програми "Картографування" та пасивної навігації знаряддя необхідне налаштування поворотного центра. Для правильної роботи рекомендується перевіряти значення поворотного центра. Додаткову інформацію можна отримати в екранній довідці.

### • Робоча точка

Відстань по прямій від точки з'єднання до точки виконання операції. Наприклад, під час внесення насіння чи продукту в ґрунт, збирання культури або обробки ґрунту. Для роботи програми "Картографування" необхідне налаштування робочої точки.

### • Зміщення секції (знаряддя ISOBUS)

Лінійна відстань від поворотного центра до точки, де знаряддя виконує роботу. Наприклад, до місця розкидання насіння або продукту, збирання культури чи обробки ґрунту. Для роботи програми

«Картування» необхідне налаштування зміщення секції.

## Запис роботи

- Тригери запису визначають момент увімкнення та вимкнення запису даних для карт та контролю роботи. На деяких типах машин певні тригери запису можуть бути відсутні.

**ПРИМІТКА:** При роботі в ручному режимі для увімкнення та вимкнення запису для карти робочих даних необхідно натиснути кнопку "Запис" або "Пауза".

## Механічна затримка

- Механічна затримка — це середній час, необхідний для того, щоб продукт досяг ґрунту після отримання команди ввімкнення або вимкнення. Цей параметр залежить від типу машини, знаряддя й комбінації дисплеїв. Для роботи програми «Картування» необхідне налаштування механічної затримки. Ці налаштування важливі для роботи програми «Контроль секцій».

**ПРИМІТКА:** Деякі контролери можуть динамічно вмикатися з дисплеєм на основі відомих значень робочої точки знаряддя та габаритних параметрів для автоматичного розрахунку значень механічної затримки.

**ПРИМІТКА:** Вимкнуте поле вводу вказує на те, що блок управління динамічно взаємодіє з дисплеєм для оновлення параметрів механічної затримки.

Використовуйте екранний "Довідковий центр" для отримання додаткової інформації про функції "Диспетчер обладнання" та "Профіль машини".

## Параметр скидання для знарядь ISOBUS



Кнопка скидання

PC697601—UN—11FEB26



PC702246—UN—13FEB26

Розташування кнопки скидання

А—Кнопка скидання  
В—Скинути профіль

Поруч із кожним налаштуванням, яке було змінено вручну та збережено, відображається піктограма скидання «А». Якщо профіль було змінено, але ще

не збережено, для цих налаштувань не відображається піктограма скидання. Після зміни одного або декількох налаштувань у профілі знаряддя та збереження профілю користувачі можуть скинути кожне змінене налаштування окремо або скинути всі налаштування до стандартних за допомогою «В».

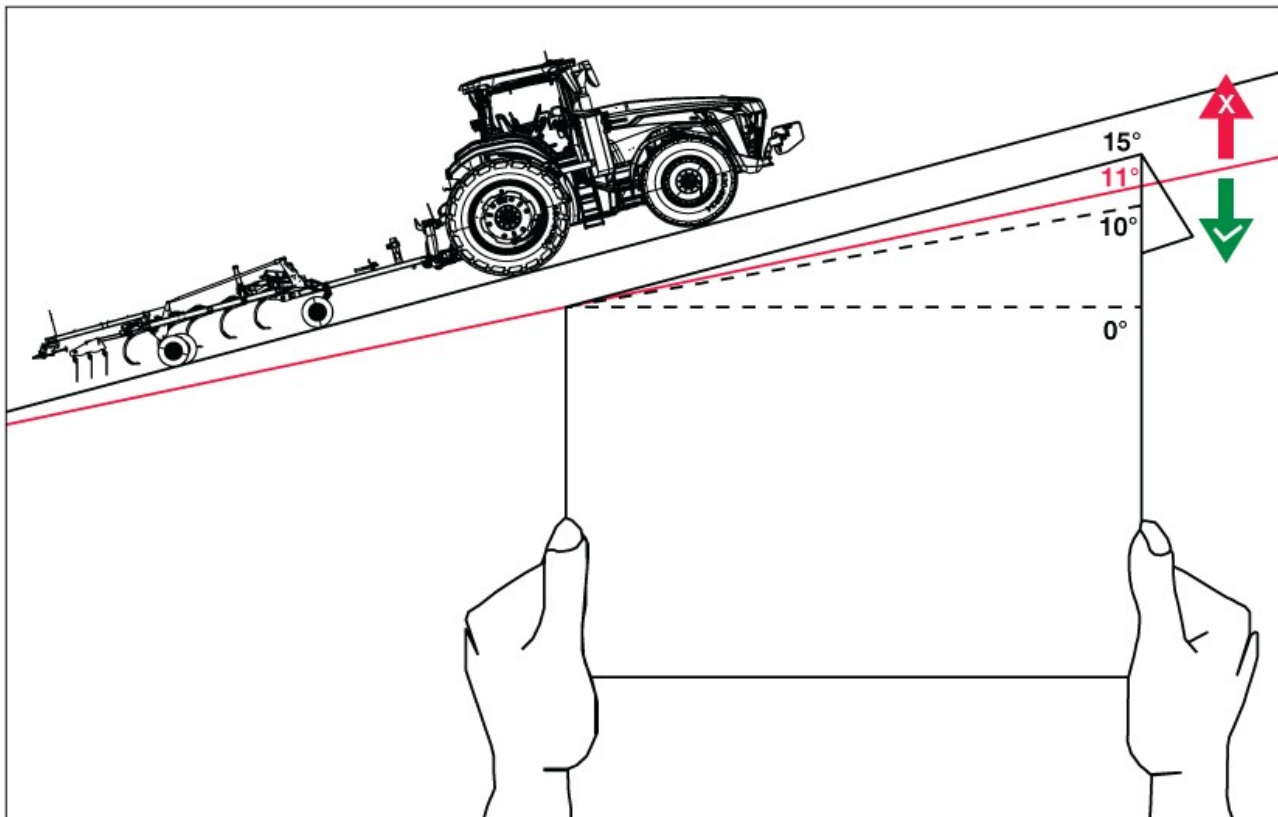
cl47125,1705184704147-UK-13FEB26

## Вибір поля

Поле, обране для автономних операцій, має бути ретельно оцінене. Фактори, що визначають придатність поля для автономної роботи:

- Рівнинна топографія (нахил до 11°). В умовах нахилу система може обмежувати швидкість нижче встановленого оператором рівня.

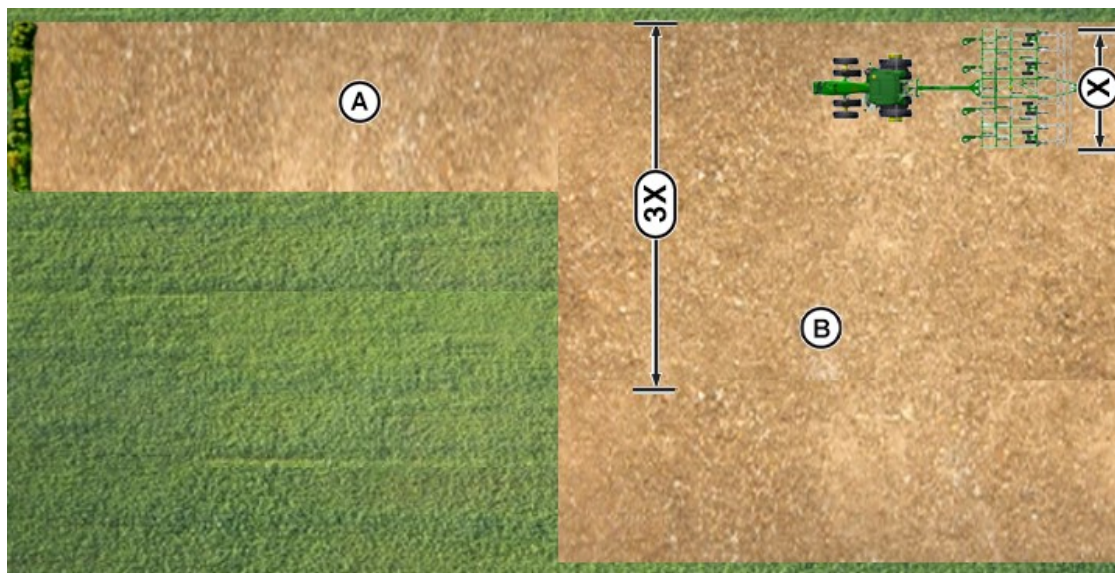
**ВАЖЛИВО:** Не експлуатуйте обладнання на полі з нахилом більше 11° / 20 % градієнта.



PC620804—UN—27AUG24

Перевищення допустимого нахилу машиною

- Робоча площа поля має бути щонайменше в 3 рази більша за ширину знаряддя



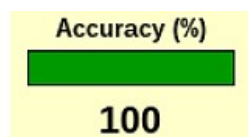
APY80354R—UN—02MAR23

Робоча площа поля

- A—Зона поля, не затверджена для автономії (менше ніж 3×)
- B—Зона поля, затверджена для автономії (більше ніж 3×)

**ВАЖЛИВО:** Спроба включити площу меншу за три ширини знаряддя може призвести до того, що машина перетне зовнішню межу, і автономна система зупиниться в буферній зоні.

- Покриття сигналу StarFire на рівні або вище 80 % глобального індикатора точності (GAI)



APY80304—UN—01FEB23

Глобальний індикатор точності

- Покриття мобільного сигналу понад 80 %



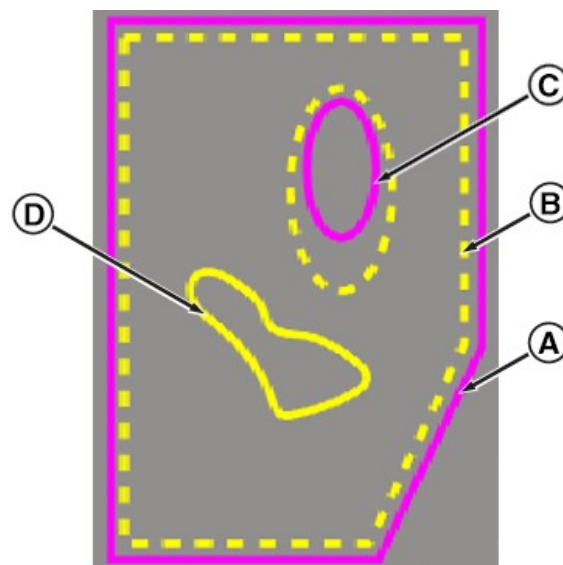
APY80305—UN—01FEB23

Покриття мобільного сигналу

- Нанесені на карту внутрішні перешкоди (наприклад, водотоки, канали та постійні споруди)

**ВАЖЛИВО:** Не створюйте вузькі проходи із зовнішньою межею, щоб з'єднати кілька полів.

X—Ширина знаряддя



APY80306—UN—01FEB23

Зіставлена внутрішня перешкода

- A—Зовнішня автономна межа
- B—Межа поворотної смуги
- C—Внутрішня непрохідна межа
- D—Внутрішня прохідна межа

- Поля з одним прямим кутом напрямку руху (наприклад: усе поле має напрямок 5° на північ)
- Поля, що дають змогу використовувати межі поворотної смуги для трьох або більше проходів поворотної смуги

ZIDXXK1X,1759921925938-UK-28OCT25

## Налаштування поля

На полі не має бути рухомих об'єктів. Будь-які об'єкти, які навмисно залишені в полі, мають бути позначені межею навколо них. Система сприйняття не є заміною належного картографування меж. Непризначені об'єкти можуть бути оброблені або спричинити непотрібні обмежувачі.

**ПРИМІТКА:** Якщо система виявить надмірне пробуксовування коліс, трактор зупиниться.

**ПРИМІТКА:** Калюжі в полі можуть викликати сповіщення про виявлену перешкоду.

ZIDXX1X,1759921923323-UK-28OCT25

## Поля та межі



PC28766—UN—25AUG22  
Програма "Поля та межі"

Назви полів використовують для впорядкування інформації, щоби було легше знайти й використовувати дані, наприклад, навігаційні лінії. Використання назв полів є додатковою функцією; для невизначених назв відображатиметься "---".

Використовуйте програму "Поля та межі" для таких задач:

- Вибору назви розташування поля, яка використовуватиметься в усіх інших програмах.
- Створення клієнта, ферми або назви поля.
- змінити назву клієнта, ферми або поля;
- Зв'язування поля з іншою фермою або іншим клієнтом.
- Видалення клієнта, ферми або поля.
- Створення меж і наборів меж.

Виберіть пункт "Клієнт, ферма й поле", щоби задати поточне розташування й вибрати назву поля, яка використовуватиметься в усіх інших програм.

**ПРИМІТКА:** Записування даних за правильними даними клієнта, ферми та полем, необхідне для керування даними за допомогою центра експлуатації John Deere™.

## Інтеграція з навігацією

- Поле можна зв'язати з навігаційним маршрутом під час створення маршруту, а також шляхом редагування маршруту.

- Навігаційний маршрут можна фільтрувати за назвою поля.

## Модуль сторінки виконання

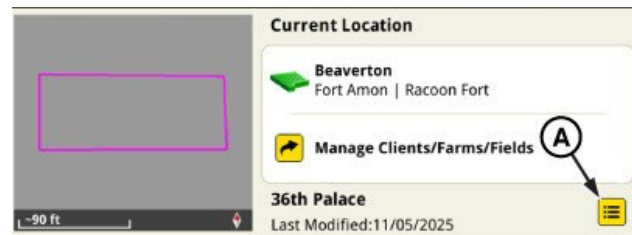
У програмі Диспетчер компоновок є модуль «Розташування» для програми «Поля». Він доступний на стандартній сторінці виконання навігації. Його можна додати на будь-яку сторінку виконання.

Виберіть поле в модулі "Розташування" щоби:

- Відфільтрувати перелік навігаційних маршрутів.
- Зв'язати нові маршрути з полем при їх створенні.
- Розпочати нові або продовжити попередні робочі дані.

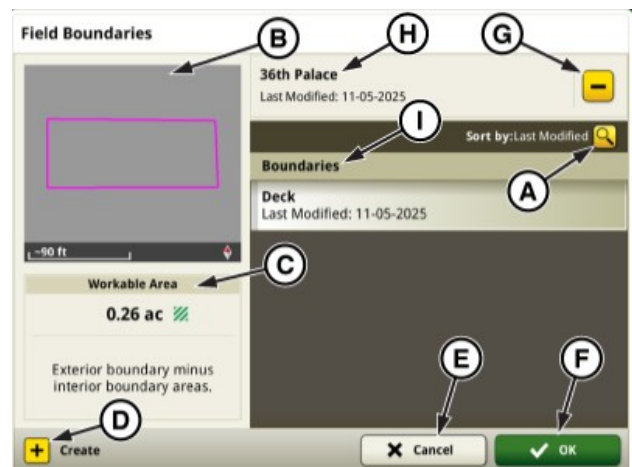
## Перехід до полів і меж

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Перейдіть на вкладку "Програми".
3. Виберіть програму "Поля та межі".



PC697603—UN—29JAN26  
Піктограма «Список»

## A—Піктограма «Список»



Межі поля

PC697604—UN—12FEB26

- A—Збільшувальне скло: Сортування або фільтрування доступних меж за різними критеріями
- B—Верхня секція: Поточна активна або вибрана межа
- C—Робоча зона: Обчислена площа, покрита межею
- D—Кнопка «Плюс»: Використати для створення нової межі
- E—Скасувати: Скасувати вибір або будь-які зміни
- F—Надіслати: Надіслати зміни вибору меж поля

**G**—Кнопка «Мінус»: Використовується для скасування вибору поточної межі  
**H**—Вибір поточної межі  
**I**—Інші доступні межі

**ПРИМІТКА:** Вибір поточної активної межі в *Operations Center* не призводить до автоматичного оновлення вибраної межі для клієнта, ферми та поля. Вибір межі слід виконувати вручну.

## Керування клієнтською системою/фермою/полем

### Організація поля



PC28767—UN—25AUG22

**A**—Клієнт  
**B**—Ферма  
**C**—Поле

Для спрощення організації даних використовуйте наступну ієрархію:

- Клієнти (A) є найвищим рівнем організації.
- Ферми (B) є середнім рівнем організації. Ферму можна пов'язати з клієнтом.
- Поля (C) є базовим рівнем організації. Поле можна пов'язати з фермою та клієнтом.

Суворі ієрархія не є обов'язковою. Можна використовувати тільки назви полів та залишити назви ферми та клієнта пустими. Можна навіть не використовувати назви ферм.

Це залежить від обсягу даних, що зберігаються. Що більший обсяг даних, то більша структура необхідна для пошуку полів.

**ПРИМІТКА:** На попередніх дисплеях John Deere карти й навігаційні лінії зберігались на основі назв полів. На дисплеях G5 дані зберігаються в якості точок широти та довготи. Назва поля необхідна лише для фільтрування даних.

### Вибір і фільтрація назв

В ієрархії «Клієнт», «Ферма», «Поле» можна вибрати клієнта та ферму для пошуку необхідних полів.

1. Перейдіть на вкладку «Клієнт».
2. В переліку виберіть необхідного клієнта. Назва клієнта відобразиться на вкладці «Клієнт».
3. Автоматично з'явиться вкладка «Ферма». В списку буде вказано тільки ферми, пов'язані з клієнтом.

4. В переліку виберіть необхідну ферму. Назва ферми відобразиться на вкладці «Ферма».

5. Автоматично з'явиться вкладка «Поле». У списку буде вказано тільки поля, пов'язані з клієнтом та фермою. Виберіть необхідне поле.

### Видалити фільтр

Для видалення фільтра натисніть кнопку «Очистити вибране».

### Створення та редагування назв

**ПРИМІТКА:** Після реєстрації даних клієнтів, ферми й поля не слід перейменовувати. Якщо необхідно виконати перейменування, змініть назву в інших місцях, наприклад в операційному центрі John Deere.

Назви клієнта, ферми й поля не можуть дублюватись. Назви, зв'язані з різними клієнтами та фермами, повинні бути унікальними.

#### Вкладки «Клієнт» та «Ферма»

Під час переходу на вкладки «Клієнт» або «Ферма» натисніть кнопку редагування в нижній частині сторінки, щоб відкрити список «Редагування клієнта» або «Редагування ферми».

В переліку виберіть одну назву клієнта або ферми для редагування або натисніть кнопку «Створити» в нижній частині сторінки, щоб створити нову назву.

#### Вкладка «Поле»

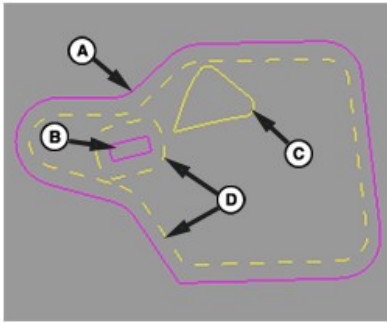
Коли вибрано вкладку «Поле», виділіть назву поля та натисніть кнопку редагування, щоб змінити параметри цього поля. Щоб створити нову назву, натисніть кнопку «Створити» в нижній частині сторінки.

### Видалення назв

Щоб видалити назву, перейдіть до редагування параметрів клієнта, ферми або поля та натисніть кнопку «Видалити» на сторінці редагування.

- При видаленні клієнта також видаляються всі ферми та поля, зв'язані з клієнтом.
- При видаленні ферми також видаляються всі поля, зв'язані з фермою.

## Межі поля



PC28768—UN—25AUG22

- A**—Зовнішня межа (рожева)  
**B**—Внутрішня непрохідна межа (рожева)  
**C**—Внутрішня прохідна межа (жовта)  
**D**—Межа поворотної смуги (жовта)

Зовнішня межа (A) позначає периметр поля.

**ПРИМІТКА:** Для створення та використання внутрішніх меж потрібна зовнішня межа.

Внутрішні межі позначають важливі зони поля. Ці межі можуть бути непрохідними (рожеві) (B) або прохідними (жовті) (C). Прикладом непрохідної межі є колодязь, а прикладом прохідної межі — водовід.

Межі кінця гону (жовта пунктирна лінія) (D) позначають зони поля з кінцевими або поворотними рядами. Вони створюються всередині зовнішньої межі та навколо непрохідних внутрішніх меж.

Під час використання з програмою "Керування секціями" межі запобігають внесенню продукту всередині позначених зон і за межами поля.

### Обчислення площі

Приблизна площа межі обчислюється на площині. Площа всіх активних меж віднімається з площі зовнішньої межі. При обчисленні площі межі зміни висоти поверхні не враховуються.

Підсумкові робочі дані містять змінення висоти поверхні в загальних даних обробленої площі. У зв'язку з різницею обчислень загальні дані меж і загальні робочі дані відрізняються.

Для створення межі за допомогою карти покриття необхідне наступне:

- Назва поля
- Карта покриття без пропусків покриття навколо зовнішньої межі поля.

Для створення межі, яка наноситься, необхідне наступне:

- Назва поля
- Приймач StarFire з SF1 чи кращим сигналом.

Для створення автономної межі необхідне наступне:

- Назва поля
- Пройдена межа
- Приймач StarFire 7000/7500 із сигналом SF-RTK/RTK

### Межа з підтримкою автономії

Межа з підтримкою автономії — це високоякісна межа, яка містить атрибути повторюваності та записана з метою дотримання вимог безпеки, встановлених для роботи в автономному режимі.

Ці межі мають бути прокладені під час проїзду машиною і записані за допомогою приймача StarFire 7000/7500 і дисплея 4-го покоління/G5, що забезпечує точність і повторюваність для повної автоматизації та автономності роботи в польових умовах. Інформація фіксується і зберігається разом з даними під час запису пройдених меж.

Межі з підтримкою автономії позначені синім кольором і мають синю піктограму автономії поруч з назвою або типом межі.

Межі без підтримки автономії позначені помаранчевим кольором і мають чорну піктограму автономії поруч з назвою або типом межі.

Пунктирна лінія — це прогнозована якість цього сегмента межі, якщо оператору потрібно було виконати наступну доступну дію, наприклад, натискання кнопки "Зберегти".

Наприклад, пунктирна лінія з'єднує поточну точку з початковою точкою під час запису. Пунктирна лінія змінює колір на синій або помаранчевий, залежно від того, чи буде цей сегмент автономної (синього кольору) або не автономної (помаранчевого кольору) межі, якщо межа була збережена у зазначений момент.

**ПРИМІТКА:** Поточна точка має бути в межах 100 м (329 фт) від точки початку запису та всі вимоги мають бути виконані, щоб сегмент міг стати автономним (синього кольору).

Під час призупинення запису пунктирна лінія з'єднує поточну точку з точкою призупинення запису. Пунктирна лінія змінює колір на синій або помаранчевий, залежно від того, чи буде цей сегмент автономним (синього кольору) або не автономним (помаранчевого кольору), якщо запис буде відновлено в зазначений момент.

### Огляд меж з підтримкою автономії

**ПРИМІТКА:** Межі, що використовуються в автономній системі, повинні відповідати певним вимогам. Див. пункт «Вимоги до картографування автономних меж поля» в цьому розділі.

Точні межі з підтримкою автономії дають змогу автономній системі працювати безпечно і точно. Межа поля використовується як точка відліку для цих продуктів. Точність — це ключ до успіху та точного управління машиною.

Автономна система використовує проїзні межі з підтримкою автономії для створення зовнішніх і непрохідних меж, щоб можна було безпечно переміщуватися по полю і залишатися в межах визначеної зони. Межі, що не відповідають вимогам для автономії, позначені оранжевим або червоним кольором.

| Якість відображення                | Не автономно                  |                                                                                                                                                                               |                                                                                                                                            | Автономність                                                                                                                                      |
|------------------------------------|-------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Якість Operations Center           | Невідомо                      | Базова                                                                                                                                                                        | Розширений                                                                                                                                 | Автономність                                                                                                                                      |
| Метод                              | -                             | <ul style="list-style-type: none"> <li>Імпортівано</li> <li>Намальований від руки</li> <li>З попередньої операції</li> <li>Ведена</li> </ul>                                  | Ведена                                                                                                                                     | Ведена                                                                                                                                            |
| Режим коригування                  | -                             | <ul style="list-style-type: none"> <li>Відцифрований</li> <li>SF1</li> <li>SF2</li> </ul>                                                                                     | <ul style="list-style-type: none"> <li>SF3</li> <li>RTK</li> <li>RTKX</li> <li>mRTK</li> <li>SF-RTK</li> </ul>                             | <ul style="list-style-type: none"> <li>RTK</li> <li>RTKX</li> <li>SF-RTK</li> </ul>                                                               |
| Додаткові вимоги                   | Жодне                         | Жодне                                                                                                                                                                         | Жодне                                                                                                                                      | Усі пункти списку перевірки "Деталі" виконані                                                                                                     |
| Редагування                        | Немає обмежень на редагування | Немає обмежень на редагування                                                                                                                                                 | Немає обмежень на редагування                                                                                                              | Редагування, які зменшують межу, дозволені. Редагування, які розширюють межу, заборонено.                                                         |
| Рекомендовані випадки використання | Використовуйте з обережністю  | <ul style="list-style-type: none"> <li>Карти</li> <li>Звітність</li> <li>Виявлення поля</li> <li>Погода</li> <li>Логістика</li> <li>Передбачувана ходова швидкість</li> </ul> | Усі основні випадки використання плюс: <ul style="list-style-type: none"> <li>Управління секціями</li> <li>Розташування границі</li> </ul> | Усі розширені випадки використання плюс: <ul style="list-style-type: none"> <li>Автономність</li> <li>Якість автономної межі є вимогою</li> </ul> |

|                               |          |                                                                   |                                                                                                                                                                                                                                                               |                                           |
|-------------------------------|----------|-------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------|
|                               |          | <ul style="list-style-type: none"> <li>Автоматизування</li> </ul> | AutoTrac™ <ul style="list-style-type: none"> <li>Система автоматизації розвороту AutoTrac</li> <li>Навігація знаряддя AutoTrac</li> <li>Auto-Path- (ряди)</li> <li>Auto-Path- (межі)</li> <li>Система синхронізації машини John Deere Machine Sync</li> </ul> | для використання з автономними рішеннями. |
| Колір меж під час записування | Червоний | Червоний                                                          | Помаранчевий                                                                                                                                                                                                                                                  | Синій                                     |

Записана межа більше не зможе функціонувати в автономному режимі, якщо точність записування межі стає нижче 80 %.

Наведені нижче чинники можуть призвести до зниження точності запису межі нижче 80 %:

- 1.Затіннення
- 2.Калібрування модуля компенсації нерівностей рельєфу не виконано на приймачі.
- 3.Недостатній час отримання сигналу приймача.
- 4.Замінено напрямок монтажу приймача.
- 5.Встановлено новий приймач.
- 6.Приймач було під'єднано повторно.
- 7.Замінено величину зміщення приймача.

**ПОПЕРЕДЖЕННЯ:** Уникайте травмування й пошкодження. Розтошовуйте зовнішні межі автономного типу та внутрішні непрохідні межі на відстані не менше 1,5 м (5 фт) від:

- житла, об'єктів приватної власності, будівель та доріг загального користування;
- ділянок з ухилом більше 11 градусів (20-відсотковий ухил);
- ям, канав, ярів, крутих насипів, водойм та інших місць з раптовим зниженням рельєфу;

- вітрових турбін, стовпів електромереж і стаціонарного обертового зрошувального обладнання;
- низько розмішених підвісних елементів ландшафту, як-от електричні кабелі, гілки та напрямні дроти;
- вхідних груп сховищ природного газу та пропану або самих таких сховищ.

**ВАЖЛИВО:** Не створюйте вузькі проходи із зовнішньою межею, щоб з'єднати кілька полів.

*ПРИМІТКА:* Перелічено не всі умови, які можуть призвести до небезпеки. Будьте уважні до будь-якої ситуації, коли машина може втратити рівновагу, небезпеки не видно чітко, або спостерігається збільшення присутності людей.

**ВАЖЛИВО:** Топографія поля може змінюватися з року в рік і з сезону в сезон. Якщо це сталося, поле потрібно перекартографувати.  
Приклади: ерозія, канами, зсуви ґрунту, провали.

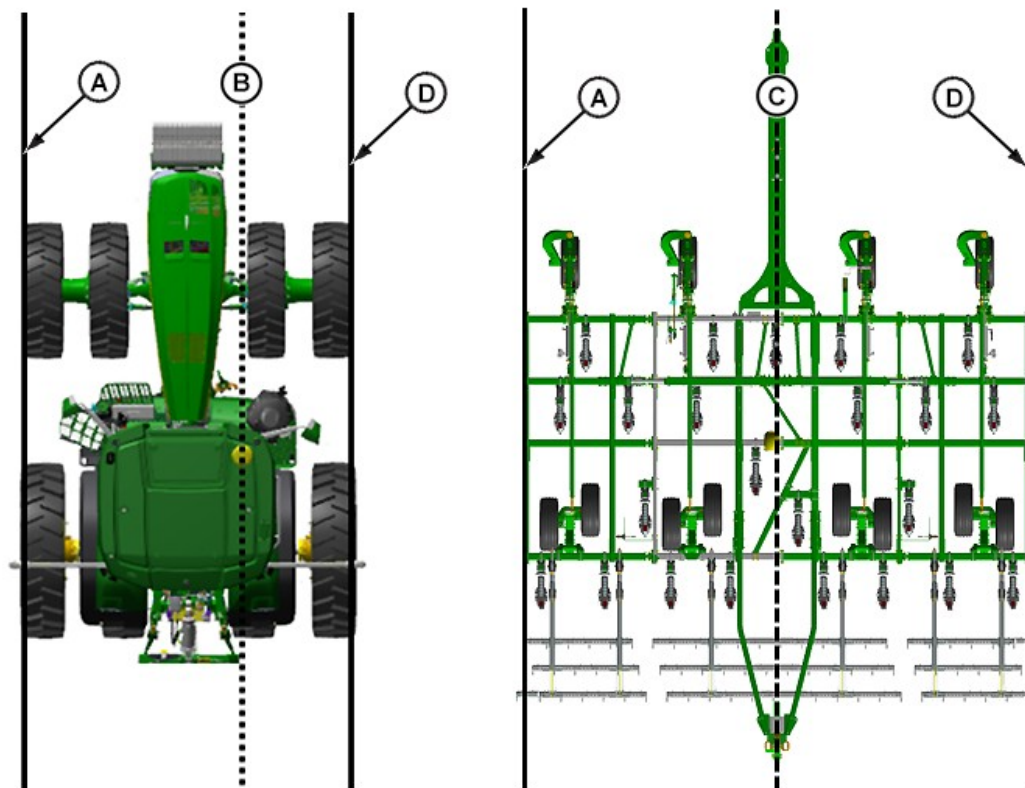
Зміщення запису межі з підтримкою автономії:

 **ПОПЕРЕДЖЕННЯ:** Уникайте травмування й пошкодження. Неправильне зміщення меж і неправильні розміри обладнання можуть призвести до проходження машини через небезпечні зони. Перед картографуванням перевірте зміщення меж і розміри обладнання.

Зміщення записування межі з підтримкою автономії можна створити з точки GPS машини або робочої точки знаряддя, залежно від обладнання, яке використовується для картографування. Якщо межа записується за допомогою машини без знаряддя, використовуйте GPS машини. Якщо ви використовуєте знаряддя з приймачем, використовуйте робочу точку знаряддя.

- GPS у машині
  - Універсальний приймач StarFire — зміщення запису межі вимірюється за допомогою відстані від краю машини до центра приймача.
  - Вбудований приймач StarFire — зміщення запису межі вимірюється за допомогою відстані від краю машини до центра машини. Для всіх вбудованих приймачів використовуйте центр машини як опору точку незалежно від місцезнаходження приймача.
- Робоча точка знаряддя — зміщення запису межі вимірюється за допомогою відстані від краю знаряддя до центру знаряддя.

*ПРИМІТКА:* Для будь-якого універсального приймача, який використовується на машині або знарядді, обов'язково встановіть правильні поперечні зміщення GPS у профілі машини або знаряддя, щоб забезпечити точне розташування межі.



APY80353—UN—23FEB23

Вимірювання зміщення запису межі з підтримкою автономії

**A**—Лівий край рами

**B**—Центр універсального приймача машини

**ПРИМІТКА:** Якщо універсальний приймач машини не встановлено на центральній лінії машини, встановіть поперечне зміщення в профілі машини, щоб урахувати точне місце встановлення. Потім використовуйте центр приймача для відліку зміщення запису межі ліворуч або праворуч.

**ПРИМІТКА:** Якщо приймач знаряддя не встановлено по центральній лінії знаряддя, обов'язково вкажіть поперечне зміщення в профілі знаряддя, щоб урахувати точне місце встановлення. Потім використовуйте центральну лінію знаряддя для відліку зміщення запису межі ліворуч або праворуч. Значення зміщення ліворуч і праворуч від центральної лінії знаряддя будуть однаковими, а розташування приймача знаряддя не впливає на значення зміщення.

#### Виступ обладнання:

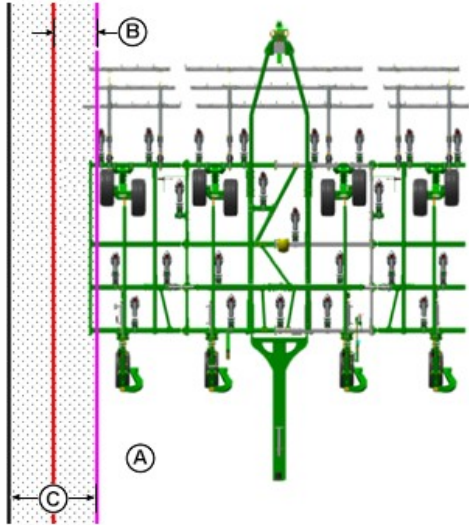
Під час роботи автономна система може фізично виступати (знаряддя, проблискові маячки, зчіпка знаряддя, противаги машини тощо) в буферну зону.

**C**—Центр знаряддя

**D**—Правий край рами

Дозволений рівень виступання в буферній зоні визначається так званим робочим допуском. Відстань між робочим допуском та максимальним розміром буферної зони може відрізнятися залежно від типу обладнання та якості GPS, але робочий допуск ніколи не перевищуватиме розмір буферної зони. Якщо обладнання зупиниться в межах буферної зони, змініть положення обладнання за потреби.

**ВАЖЛИВО:** Уникайте збоїв в автономному режимі роботи. Детальне картографування автономних меж поля є критично важливою частиною забезпечення успішної автономної роботи. Докладнішу інформацію наведено в п. «Вимоги до картографування автономних меж поля» у цьому розділі.



APY80321—UN—21FEB23

Мінімальна відстань від небезпек

- A—Автономна або непрохідна межа
- B—Робочий допуск
- C—Буферна зона, 1,5 м (5 футів)

#### Вимоги до картографування автономних меж поля

- **За допомогою дисплея:** Найточніший спосіб цифрового представлення меж поля — це фізичний проїзд по ньому, поки система GPS записує місцезнаходження машини. Межі потрібно проїхати та створити на дисплеї. Будь-які межі, створені або змінені не на дисплеї, не функціонуватимуть в автономному режимі.
- **Точність GPS:** Під час запису зовнішньої межі, якщо точність GPS падає нижче 80 %, межа не відповідатиме вимогам підтримування автономії.

Дочекайтеся покращення сигналу та повторно створіть карту ділянки.

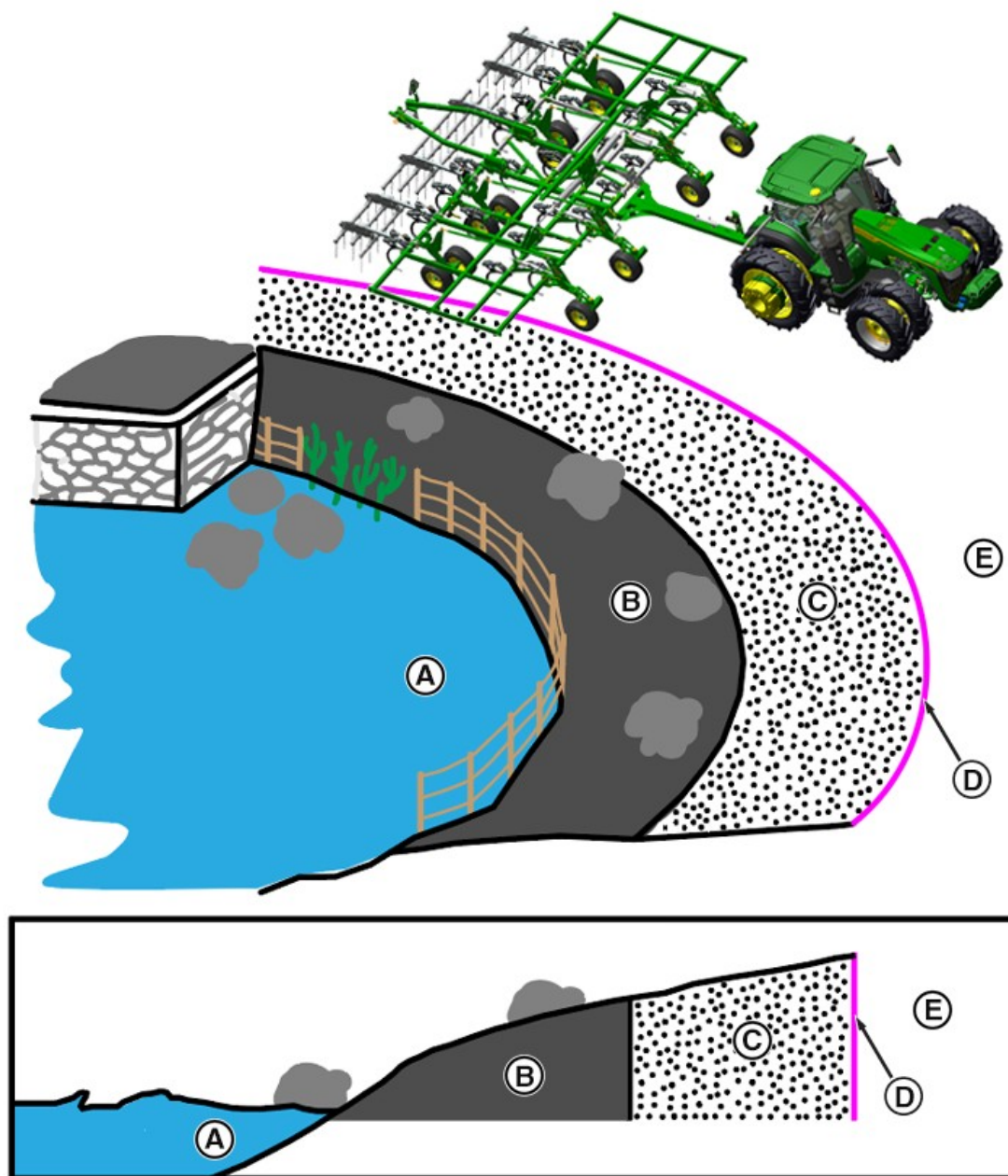
- **Габарити:** Під час запису пройденої межі всі розміри обладнання та приймача повинні бути точними. Поперечне зміщення GPS має вирішальне значення для забезпечення належного застосування зміщень записування межі.

**ПОПЕРЕДЖЕННЯ:** Уникайте травмування й пошкодження. Неправильне зміщення меж і неправильні розміри обладнання можуть призвести до проходження машини через небезпечні зони. Перед картографуванням перевірте зміщення меж і розміри обладнання.

- **Призупинення та відновлення:** За потреби використовуйте кнопки призупинення та відновлення, щоб зупинити й почати запис меж при проходженні кутів. Така практика дозволяє уникнути неточних форм меж. Для підтримання автономності цього сегмента машина має перебувати в межах 100 м (328 футів) від точки призупинення. Якщо відновлення вибрано далі, ніж 100 м (328 фт) від місця призупинення, сегмент буде класифіковано як такий, що не може автономно працювати.

*ПРИМІТКА:* Для програмного забезпечення версії 25.2 (10.31.xxx-XXX) і ранішої версії, відстань паузи та фіксації становить 5 м (17 футів).

*ПРИМІТКА:* За нормальної роботи можливий деякий виступ знаряддя в буферну зону. Це допустимо. Надмірний виступ (який ще не перетнув межу буферної ділянки) може призвести до зупинки автономної системи.



Небезпеки та схили

APY80302—UN—02FEB23

A—Небезпека  
B—Небезпека  
C—Буферна зона, 1,5 м (5 фт)

D—Зовнішня робоча автономна межа  
E—Усередині поля

ch177nn,1738323754322-UK-12FEB26

## Картографування



PC28771—UN—25AUG22

Картографування

Програма "Картографування" використовується для роботи з просторовими функціями, як-от:

- Навігація
- Покриття і робочі дані
- Приписи на основі карти

Подання мапи можна додати на сторінки запуску за допомогою кількох модулів різного розміру в диспетчері макетів.

### Перехід до програми "Картографування"

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Оберіть програму картографування.

### Карті робочих даних

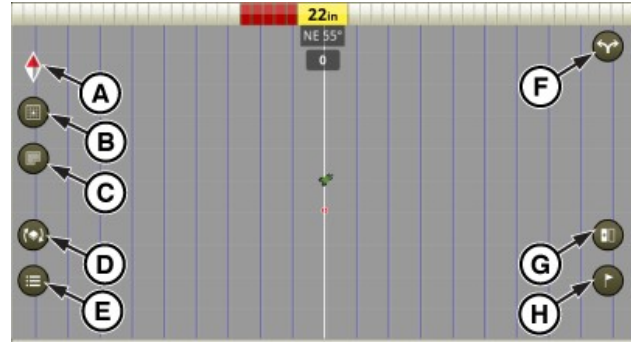
**ПРИМІТКА:** Карті робочих даних буде очищено, коли почнуться нові роботи. Докладнішу інформацію про початок нової роботи див. у розділі "Налаштовування роботи" або в екранній довідці "Налаштовування роботи".

Робочі дані містять інформацію про норму внесення, матеріал і покриття (робочий стан). Ця інформація реєструється на основі даних про місцезнаходження за глобальною системою позиціонування GPS і часу.

Файли робочих даних містять таку інформацію:

- Час
- широта і довгота;
- висота;
- назва поля (якщо вказана оператором);
- Покриття
- Документування

У системі не передбачено обмеження за розміром для записування робочих даних для кожної назви поля. Єдине обмеження — обсяг пам'яті дисплея. Доступний обсяг пам'яті дисплея знаходиться в центрі стану на головній сторінці.



PC649529—UN—11OCT24

Картографування

**Компас (A):** Указує основний напрямок на карті. Виберіть "Компас" (A) для перемикання між режимами відстеження курсу та відстеження півночі.

- **Режим відстеження курсу:** За стандартним налаштуванням компас знаходиться в цьому режимі, де напрямок руху (курс) машини знаходиться у верхній частині екрана, а огляд змінюється відповідно до курсу машини (аналогічно до перспективного огляду).
- **Режим відстеження півночі:** У цьому режимі північ завжди знаходиться у верхній частині екрана, а огляд не змінюється з напрямком машини (подібно до фіксованого виду поля).

**Вид мапи (B):** Натискайте наведені нижче кнопки, щоб перемикає подання карт.

- **Вид поля:** подання машини й поля видом згори. Подання коригується під час руху машини полем.
- **Вид в перспективі:** поле відображається так, як його бачить користувач. Подання коригується під час руху машини полем.
- **Вид з нерухомим полем:** подання машини й поля видом згори. Подання не коригується під час руху машини полем, проте можна панорамувати зображення.

**Вид поля (C):** натисніть, щоб зменшити масштаб до меж. Якщо межі немає, карта збільшить масштаб, щоб розширити покриття.

**Перемикач шарів карти (D):** натисніть, щоб перемикає між типами карти. Інформація, що відображається в умовних позначеннях, залежить від типу карти.

**Умовні позначення (E):** натисніть, щоб показати умовні позначення на карті.

**Попередження про поворот (F):** система попередження про поворот заздалегідь попереджає оператора про кінець проходу і відображає відстань до кінця проходу на екрані карти.

**Розділення (G):** вмикає/вимикає візуалізації декількох модулів карти одночасно.

**Індикатори (H):** вибраний тип індикатора буде

додано до карти або, у випадку індикаторів області й ліній, почнеться запис. Типи індикаторів можна створити в програмі "Індикатори".

### **Карта покриття**

Дані про покриття вказують на те, де вже було виконано роботу. На карті область, яку вже було оброблено, відображається блакитним кольором, а область, яку було оброблено двічі і більше разів — синім. Карта покриття узгоджується з загальними даними про оброблену площу на робочому моніторі.

Робочі дані відображаються на карті за 3,21 км (2 милі) у всіх напрямках від поточного місцезнаходження за GPS.

Карта покриття доступна для машин, обладнаних дисплеями G5. Для запису даних про покриття потрібен приймач StarFire.

### **Карта приписів**

Карти приписів містять інформацію про цільові норми внесення за зонами керування в межах поля. Дисплей використовує ці карти для автоматичного змінення цільової норми під час роботи в тій чи іншій зоні керування.

Приписи можна імпортувати на дисплей у вигляді файлів фігур через Диспетчер файлів. Вони відображаються на карті, коли відповідну функцію вибрано в програмі Налаштування роботи. Карти робочих даних накладаються на карти приписів.

Нульова норма в приписі відображається на карті чорним кольором. Наявність нульової норми в приписі призводить до вимкнення секцій у програмі "Управління секціями".

### **Додаткові типи карт**

#### **Карта норм внесення**

На карті норм відображаються дані про норму, отримані від блоку керування машини або знаряддя. Якщо площу оброблено кілька разів, відображається норма, застосована під час останнього проходу.

#### **Карта урожайності**

На карті урожайності відображається середнє значення об'єму врожаю, отримане від датчика потоку маси.

#### **Карта вологості**

На карті вологості відображається середнє значення вологості зібраної культури, отримане від датчика вологості.

#### **Карта відходів**

На карті відходів відображаються вимірювання матеріалу, що не є культурою, від системи датчиків.

#### **Карта сортів**

На карті сортів відображаються сорти посадженої

культури на полі. Сорти позначені десятьма різними кольорами. Якщо записано понад десять сортів, кольори повторюються.

Дисплей G5 документує та відображає сорт, що збирається, в центральній точці робочої ширини жатки. Якщо центральну точку жатки розташовано в точці без визначеного сорту на карті сортів, то на дисплеї документується та відображається "---" як сорт.

### **Карта продукту**

*ПРИМІТКА: Карта продукту відображається лише під час здійснення операції з однією рідиною.*

Карта продукту відображає продукти або суміші в баку, які вносяться на полі. Для розрізнення продуктів і сумішей в баку використовуються 10 різних кольорів. Якщо записано понад 10 продуктів і сумішей у баку, кольори повторюються.

### **Карта сингуляції**

На карті сингуляції відображається відсоткове вимірювання продуктивності системи дозування просапної сівалки під час подавання насіння до ґрунту по одному за раз. Шар карти сингуляції покаже продуктивність одиничного висіву рядок за рядком.

### **Можливості використання карти**

**Жести:** У програмі "Картографування" користувачі можуть переміщатися картами на дисплеях G5 за допомогою жестів. Доступні такі рухи:

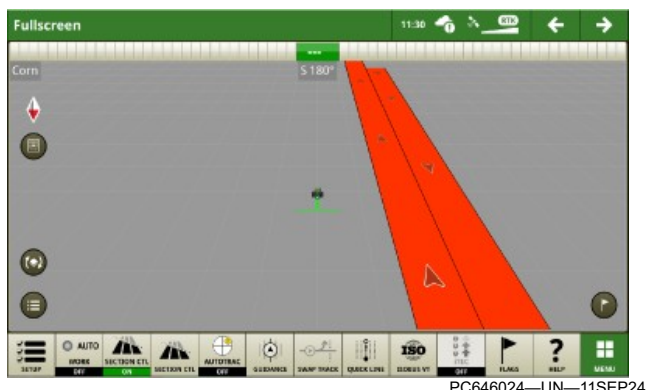
#### **1. Масштабувати:**

- щоб збільшити або зменшити масштаб, використовуйте два пальці.
- Торкніться екрана двічі одним пальцем, утримуйте доторк і рухайте палець вгору або вниз, щоб збільшити масштаб одним пальцем.
- Двічі торкніться екрана одним пальцем, щоб поступово збільшити масштаб.
- Торкніться екрана один раз двома пальцями для поступового зменшення масштабу.

#### **2. Панорамування:** прокрутіть карту одним пальцем.

*ПРИМІТКА: Під час панорамування в перспективі піктограма машини може переходити від вертикальної до плоскої.*

#### **3. Перевертання сторінки запуску:** Поставте палець на один з країв дисплея та зробіть рух ліворуч або праворуч за межу дисплея, щоб перейти до наступної сторінки запуску.



Напрямок проходу

**Візуалізація проходу:** позначки зі стрілками, розташовані над проходами, вказують напрямок проходу.



Піктограми розділення карти

**A**—Піктограма "Розділити"  
**B**—Піктограма "Об'єднати"

**Розділити карту:** картографування дає можливість розділяти великий екран карти. Ця функція дозволяє візуалізувати декілька шарів карти одночасно. Якщо модуль карти може бути розділений, відображається значок розділення (A). Натискання піктограми "Об'єднати" (B) призведе до об'єднання всіх екранів. Екрани розділених карт пов'язані один з одним. Будь-які рухи, як-от панорамування або масштабування, вплинуть на обидва боки розділеної карти.

**Супутникові знімки:** Супутниковий фон можна ввімкнути/вимкнути за допомогою кнопки-перемикача "Фон" на сторінці запуску "Картографування".

**ПРИМІТКА:** Для активації фоновому шару супутника потрібна ліцензія G5 Advanced.

ZIDXXK1X,1749534195748-UK-24SEP25

## Індикатори



Індикатори

PC28773—UN—25AUG22

Індикатори використовуються для позначання певних точок у межах поля. Ці точки можна використовувати для навігації або документування.

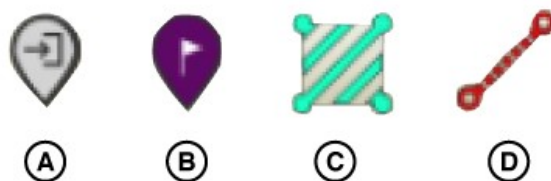
Індикатори сповіщають операторів у кабіні, якщо їхній поточний маршрут машини перетинається з позначеною ділянкою, точкою або лінією, що дозволяє їм за потреби виконувати негайне корегування.

**ПРИМІТКА:** Попередження від прапорця, розміщеного в автономному полі, не впливатиме на поведінку машини, що працює в режимі автономності. Щоб автономна машина уникала конкретної ділянки або об'єкта, використовуйте межі.

### Перехід до прапорців

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Виберіть індикатори.

### Форми прапорців



PC684076—UN—25SEP25

**A**—Індикатор на вході  
**B**—Точковий прапорець  
**C**—Зональний прапорець  
**D**—Лінійний прапорець

- Індикатор на вході (A) — позначає точку входу машини на поле.
- Точковий індикатор (B) — позначає відповідну точку на полі, наприклад, камінь або місце, де закінчився матеріал для внесення.
- Індикатор позначок площі (C) — позначає ділянки, що становлять інтерес, наприклад, бур'яни або низину на полі.
- Лінійний індикатор (D) — позначає лінії на полі, такі як дренажні лінії або огорожі.

**ПРИМІТКА:** Якщо робоче положення встановлене, індикатор записується біля робочого положення. Якщо робоче положення не встановлене, індикатор записується прямо під GPS-приймачем.

ch177nn,1738294533577-UK-24SEP25

## Індикатори на вході



Індикатор на вході

PC620771—UN—08AUG24

Індикатори на вході визначаються або створюються оператором для зазначення місця заїзду машини в поле. Ідеальний спосіб розташування індикаторів знаходиться біля лінії межі, де розташований заїзд на поле. У полі немає обмежень для розміщення індикаторів. Вони можуть бути розміщені всередині межі, за межами або в поточному місці розташування машини.

Рекомендується обмежити кількість індикаторів, розміщених у полі, для оптимальної роботи машини. Індикатори на вході можна встановити через дисплей, Operations Center і мобільний додаток Operations Center.

ZIDXX1X,1759921986197-UK-28OCT25

## Налаштування роботи



Налаштування роботи

PC28769—UN—25AUG22

Використовуйте програму "Налаштування роботи" в разі зміни знаряддя, полів або матеріалів, що вносяться в ґрунт. Параметри, доступні в програмі "Налаштування роботи", залежать від умов експлуатації.

Щоби додати на панель швидкого доступу екранну клавішу налаштування роботи, скористайтеся програмою "Диспетчер компоновок".

### Перехід до програми «Налаштування роботи»

1. Натисніть кнопку "Меню".

2. Перейдіть на вкладку "Програми".

3. Оберіть програму "Налаштування робочих параметрів".

### Зведені дані про роботу

Використовуйте зведені дані про роботу, щоб вибирати деталі операції, як-от матеріал, тип культури й цільова норма/припис.

### Список робіт

Оберіть список робіт, щоб побачити й обрати заплановану, спільну роботу або історичні дані про роботу.

- Запланована робота: виберіть імпортований план роботи й автоматично налаштуйте дисплей, щоб почати роботу.
- Спільна робота: виберіть робочу групу та приєднайтеся до неї для спільного використання покриття, положення машини й навігаційних ліній.
- Історичні дані про роботу: натисніть і отримайте зведення про попередні події роботи.

### Нова робота



Кнопка «Додати нову роботу»

PC28710—UN—25AUG22

Натисніть кнопку "Нова робота", щоби видалити робочі дані з карти для вибраного поля. Якщо назву поля не вибрано, усі робочі дані, записані без назви поля, зберігаються в робочому списку, а потім видаляються з карти.

Інші умови, що починають нову роботу:

- Оператор змінює клієнта, ферму чи поле і не відновлює роботу.
- Оператор змінює культуру під час висаджування чи збирання врожаю. Якщо присутні кілька операцій, для зміненої операції починається нова робота.
- Оператор змінює продукт чи суху суміш під час внесення сухої суміші або робочої суміші під час роботи. Якщо присутні кілька операцій, для зміненої операції починається нова робота.
- Оператор змінює продукт або суміш у баку, коли активно застосовується більше однієї операції з рідиною. Для зміненої операції починається нова робота.

**ПРИМІТКА:** Зміна продукту або суміші в баку під час здійснення операції з однією рідиною не створює автоматично нову роботу. Якщо потрібна нова робота, слід натиснути кнопку "Нова робота".

- Виявлено нове знаряддя або платформу, які створюють набір операцій, що не відповідають попередньому набору операцій.
- Раніше виявлене знаряддя або платформа вимикаються, і створюється віртуальне знаряддя або платформа.
- Оператор приєднується до спільної робочої групи і виникають будь-які інші перераховані умови.

## Цільова норма/припис



Припис

PC28806—UN—29AUG22

Дисплей підтримує лише формат шейп-файлів ArcGIS.

Можна імпортувати необмежену кількість приписів.

Кожний припис має необмежену кількість нормативних зон.

Мінімальний розмір зони не обмежений.

## Вибір норми для кількох зон

Натисніть на поле "Вибір норми для кількох зон", щоби вибрати спосіб, який використовує дисплей для визначення цільової норми на розділеній секції або секціях:

- Найвища – використовує найвищу норму припису серед усіх норм у межах даної площі покриття.
- Найвища – використовує найнижчу ненульову норму припису серед усіх норм у межах даної площі покриття.
- Середня – використовує середньозважену ненульову норму припису, видобуту з усіх норм у межах даної площі покриття.
- Найпоширеніша – використовує ненульовий припис, який охоплює найбільшу частку даної площі покриття.

За промовчанням для норми кількох зон вибрано варіант "Найвища". Для кожної унікальної операції можна налаштувати окрему норму для кількох зон. Вибір для даної операції зберігається безстроково, якщо не буде виконано скидання до заводських налаштувань. Після скидання до заводських налаштувань дисплей встановлює для всіх операцій значення "Найвища".

## Завдання ISOBUS

Дисплей John Deere G5 здатен записувати загальні дані ISOBUS, отримані від знарядь TC-GEO, що мають сертифікацію AEF (Федерація сільськогосподарської електроніки), і причіпних обприскувачів John Deere. Загальні дані, що

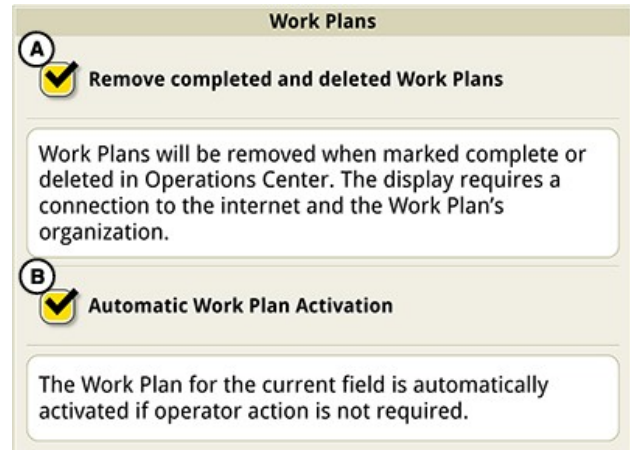
надаються знаряддям ISOBUS, такі як час, площа, маса й об'єм, реєструються в завданні.

## Умови

Використовуйте умови, щоб вручну документувати погодні та польові умови, робити робочі примітки під час виконання робіт у полі.

*ПРИМІТКА: Якщо станція Mobile Weather активна, документацію погодних умов вручну вимкнено.*

## Налаштування плану робіт



PC29324—UN—28NOV23

Налаштування плану робіт

- A—Видалення завершених і видалених планів робіт**
- B—Автоматична активація планів робіт**

Видалення завершених і видалених планів робіт (A): якщо цей параметр увімкнено, план робіт позначається як виконаний і видаляється зі списку робіт, щойно буде досягнуто 90 % виконання або мине принаймні 2 тижні з моменту його останнього використання.

Автоматична активація плану робіт (B): якщо цей параметр увімкнено, план робіт активується автоматично одразу після в'їзду на поле, для якого є план робіт. Однак у разі виникнення будь-яких конфліктів їх необхідно усунути, щоб цей параметр працював належним чином.

ct47125,1705186121528-UK-13JAN24

## Загальні робочі дані



PC28770—UN—25AUG22

Загальні робочі дані

Загальні дані відображаються для активного поля і

робочої операції. Щоб змінити поля, перейдіть до програми «Поля та межі» та вкажіть поточне місцезнаходження. Використовуйте програму "Диспетчер макетів", щоб додавати модулі загальних робочих даних на сторінку запуску.

### Перехід до програми "Загальні робочі дані"

1. Натисніть кнопку "Меню".
2. Перейдіть на вкладку "Програми".
3. Виберіть програму "Загальні робочі дані".

### Робоча операція

В разі запису кількох робочих операцій, щоб обрати тип операції, використовуйте перемикач.

Якщо під час записування операції фіксується кілька сортів або матеріалів, після загальних даних для поля відображаються загальні дані для кожного сорту або матеріалу.

*ПРИМІТКА: Для певних машин і знаряддя доступні інші загальні робочі дані. Додаткову інформацію можна отримати в екранній довідці.*

*ПРИМІТКА: Деякі загальні робочі дані можуть бути невидимі через конфігурацію машини чи знаряддя або через неналежне калібрування.*

### Площа

Площа — це загальна площа, яка була оброблена за той час, поки велося записування роботи. Обчислення ґрунтується на таких параметрах: робоча ширина знаряддя, ходова швидкість і відпрацьований час.

Залишок площі — це площа поля, яку ще не було оброблено. Для розрахунку потрібні зовнішня межа, а також враховуються внутрішні межі.

### Час

Час — це кількість записів відпрацьованого часу для поточної операції, виміряної на основі однієї десятої години.

Залишковий час — це приблизний час завершення роботи на полі на основі залишкової площі та часу, необхідного для обробки завершеної частини поля.

### Норма

Норма — це загальний обсяг внесеного насіння або матеріалу, розділений на оброблену площу.

### Усього внесено

Усього внесено — загальний об'єм внесеного насіння або продукту.

### Продукт

Залишок продукту — це кількість продукту, необхідна для виконання роботи. Вона розраховується шляхом множення залишкової площі на значення норми.

*ПРИМІТКА: Під час використання суміші в баку, зазначена кількість — це загальна кількість суміші в баку, а не окремих інгредієнтів.*

### Паливо

Паливо — це кількість палива, спожитого під час запису роботи.

### Сумарні показники партії врожаю

Серед сумарних показників завантаження вибрано дані про урожай на весь обсяг зібраного урожаю. Якщо є більше ніж три загальні значення завантаження, оператор може вибрати, які підсумкові значення відображати. Необхідно вибрати рівно три значення.

### Спільні підсумки

Підсумкові дані роботи можна використовувати за допомогою функції спільного використання даних поля. Спільні підсумки оновлюються як поступово на дисплеї, так і під час отримання інформації від інших членів групи. Докладнішу інформацію про приєднання до робочої групи наведено в екранній довідці програми «Налаштування роботи».

### Спеціальні підсумки

Переглядайте історію роботи на полі або групі полів за вибраний діапазон дат. Спеціальні підсумки можна фільтрувати за клієнтом/фермою/полем, культурою, операцією і продуктом.

ct47125,1705186121352-UK-13JAN24

## Робочий монітор



PC28775—UN—25AUG22

Робочий монітор

*ПРИМІТКА: Певні значення для конкретної машини й операції можуть не відображатися через конфігурацію машини чи знаряддя або відсутність належного калібрування.*

Робочий монітор показує середні й сумарні значення, пов'язані з машиною та конкретною операцією. Виберіть будь-яке значення, щоб відкрити спливаюче вікно даного значення. Кожне з цих значень може бути виведене на головну сторінку виконання.

Використовуйте кнопку «Скинути» в нижній частині сторінки, щоб скинути всі значення, окрім миттєвих. Поруч з цією кнопкою відображаються дата та час останнього скидання.

Справа від кнопки Reset (Скинути) розташований індикатор «Запис роботи», який показує, чи активний «Монітор роботи» і чи виконує він в даний момент облік робочих параметрів. Пульсуюча індикація свідчить про те, що «Монітор роботи» активний.

### Перехід до робочого монітору

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Виберіть програму "Робочий монітор".

### Запис роботи

Якщо запис роботи включено, починають накопичуватись записи карти та лічильники, які вимагають тригер записування. Записування роботи вимагається для таких лічильників.

- Оброблена площа
- Відпрацьований час
- Продуктивність
- Середня витрата палива на одиницю площі
- Середня робоча швидкість

Виберіть пункт «Записування роботи» в нижньому правому куті, щоб переглянути спливаюче вікно з налаштуваннями записування.

Стан запису залежить від поточного тригера, вибраного в профілю знаряддя. Якщо тригер не підходить до операцій, що виконуються, натисніть кнопку «Редагувати», щоб змінити вибраний тригер записування. Додаткову інформацію наведено в розділі «Профіль знаряддя».

**ПРИМІТКА:** Якщо для тригера запису встановлений ручний режим, записування можна вмикати і вимикати натисканням кнопки записування.

ch177nn,1726041785584-UK-11SEP24

### Запис роботи

Якщо запис роботи включено, починають накопичуватись записи карти та лічильники, які вимагають тригер записування. Записування роботи вимагається для таких лічильників.

- Оброблена площа
- Відпрацьований час
- Продуктивність
- Середня витрата палива на одиницю площі
- Середня робоча швидкість

Виберіть пункт «Записування роботи» в нижньому правому куті, щоб переглянути спливаюче вікно з налаштуваннями записування.

Стан запису залежить від поточного тригера, вибраного в профілю знаряддя. Якщо тригер не підходить до операцій, що виконуються, натисніть кнопку «Редагувати», щоб змінити вибраний тригер записування. Додаткову інформацію наведено в розділі «Профіль знаряддя».

**ПРИМІТКА:** Якщо для тригера запису встановлений ручний режим, записування можна вмикати і вимикати натисканням кнопки записування.

ct47125,1705186226483-UK-13JAN24

### Спільне використання



PC28774—UN—25AUG22

Спільне використання

**ПРИМІТКА:** Для забезпечення оптимальної роботи, дисплеї і JDLink модеми повинні мати однакову версію програмного забезпечення.

**ПРИМІТКА:** Програма "Спільне використання" працює між дисплеями 4-го покоління та G5.

Використовуйте програму обміну даними для перегляду вимог щодо обміну даними між цими машинами. Обмін даними дозволяє до шести операторам обмінюватися навігаційними лініями та даними під час роботи на одному полі. Щоб приєднатися до команди, оператори повинні перейти на вкладку переліку робіт в програмі Налаштування роботи. Щоб спільно використовувати навігаційні лінії, оператор повинен перейти до Програми навігації AutoTrac.

Спільні робочі дані надсилаються та отримуються в 30 інших сегментах. Під час передачі даних дисплей зазвичай отримує оновлення для охоплення членів групи через кожні 30 секунд. Положення членів групи оновлюється кожні 6 секунд.

**ПРИМІТКА:** Час передавання даних може відрізнятись залежно від потужності бездротового підключення.

Коли програму обміну даними ввімкнено, дисплеї мають спільний доступ до такої інформації:

- Навігаційні лінії (тільки прямі та кругові маршрути)

**ПРИМІТКА:** Прямі маршрути, створені за допомогою методів «Доступ до машини, метод А + В», «Доступ до машини, метод А + напрямок руху» або «Доступ до машини Широта/довгота+напрямок руху» не можна сумісно використати.

- Карти покриття
- Карти з даними внесення

Покриття, перекриття, спільне покриття та спільне перекриття відображаються відповідними кольорами. Доступ до карт спільного покриття на певних модулях сторінок запуску можливий лише з програм навігації AutoTrac і картографування.

**Вимоги до спільного використання положення машини й навігаційних ліній:**

**ПРИМІТКА:** Для отримання найліпших результатів використовуйте рівень коригування SF2 або вищий. Використання SF1 може призвести до небажаних зсувів у спільних навігаційних маршрутах і спільному покритті, що негативно позначається на ефективності роботи системи AutoTrac і управління секціями.

- Параметри "Автоматична синхронізація даних" і "Отримання даних робочої групи" вмикаються в програмі "Спільне використання" або "Диспетчер файлів".
- Потрібен модем JDLINK із активною передплатою JDLINK Connect.
- Для CommandCenter 4600 або універсального дисплея 4640 з функцією обміну даними в полі активації є обов'язковими.
- Потрібен дисплей G5 CommandCenter або універсальний дисплей G5 з дійсною ліцензією для спільного використання даних поля.
- Усі дисплеї 4-го та 5-го покоління в одній робочій групі пов'язані з однією й тією самою організацією в службі John Deere Operations Center.
- Робочі групи повинні використовувати однаковий ідентифікатор роботи.
- В операторів мають бути однаковими клієнт, ферма й поле.

**Додаткова вимога для спільного використання карт покриття й робочих даних:**

- Оператори мають виконувати однакову операцію з однаковою культурою чи продуктом або мати однакову суміш у баку.

**ПРИМІТКА:** У разі використання приписів, оператори повинні використовувати той самий припис. У пневматичних завантажувачах із кількома кошиками потрібно визначити однакову конфігурацію баків для кожного бункера в робочій групі.

**ПРИМІТКА:** Карти покриття можна спільно використовувати на машинах, які виконують одну операцію внесення рідини з можливістю керування секціями та вносять різні продукти або суміші баків. Система не приєднується до групи автоматично. Оператор повинен вручну приєднатися до інших машин, вибравши відповідну робочу групу зі спільного робочого списку.

**ПРИМІТКА:** Усі оператори машини мають вибирати пункт "Нова робота" щоб видалити локальне покриття дисплея для поля перед початком нової роботи. Крім того, один призначений оператор дисплея повинен вибрати "Нова група", щоб скинути покриття спільної групи. Після цього решта дисплеїв можуть приєднатися до нової створеної групи. Після завершення цих кроків спільне використання даних поля працюватиме належним чином для нового робочого сеансу.

ct47125,1705188044976-UK-09JUL25

## Відео



Відео

PC684074—UN—19SEP25

**ПОПЕРЕДЖЕННЯ:** Уникайте загрози травмування або летальних наслідків. Не покладайтеся на камеру в питаннях уникнення зіткнення з машинами або людьми позаду. Завжди будьте уважні та стежте за оточенням при експлуатації машини. Уважно прочитайте пункт "Запобігання нещасним випадкам під час руху заднім ходом" у розділі "Правила техніки безпеки".

**ВАЖЛИВО:** Перш ніж почати користуватися програмою "Відео", визначте, чи виводиться дзеркальне зображення з камери або чи відображається програма "Відео".

**ПРИМІТКА:** Актуальний список сумісних камер можна знайти в посібнику з продажу сільськогосподарської техніки.

Програма "Відео" призначена для огляду ділянок навколо машини.

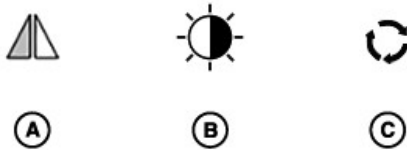
Під час використання універсального дисплея G5 одночасно можна переглядати лише один відеоканал. Під час використання універсального дисплея G5<sup>Plus</sup> одночасно можна переглядати максимум три відеоканали.

Універсальний дисплей G5 може виводити зображення з не більше ніж чотирьох камер.

### Перехід до програми "Відео"

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Виберіть програму "Відео".

### Елементи керування камерою



PC27708—UN—31OCT19

**A**—Дзеркальне зображення  
**B**—Контрастність  
**C**—Перегляд сканування

### Перемикання камер

Якщо під'єднано декілька камер, вибирайте відеовходи за назвами камер.

**ПРИМІТКА:** Цифрова камера залишатиметься призначеною вибраному дисплею, доки її не буде перепризначено вручну.

### Дзеркальне зображення

Для імітації дзеркала заднього виду натисніть кнопку "Дзеркальне зображення" (A). Вибір дзеркального зображення міняє місцями лівий і правий бік відеозображення.

### Контрастність

**ПРИМІТКА:** Елементи керування контрастністю недоступні для камер із цифровим джерелом.

Відрегулюйте контрастність відео (B) за допомогою кнопок плюс (+) і мінус (-). Щоб збільшити яскравість зображення, натисніть кнопку з плюсом, а щоб зменшити — кнопку з мінусом.

### Перегляд сканування

Для сканування між відеовходами активних камер натисніть кнопку "Перегляд сканування" (C).

### Повноекранний режим

Виберіть область відеозображення, щоб відкрити її в повноекранному режимі. Блоки керування відео в повноекранному режимі відрізняються від звичайного подання.

### Список камер

У списку камер відображаються назви кожної камери, виявленої програмою "Відео". Виберіть камеру з переліку для перегляду в повноекранному режимі.

### Область перегляду

Цю функцію можна використовувати для перемикання між кутами огляду камери.

**ПРИМІТКА:** Функція області перегляду й доступні кути залежать від моделі камери.

### Перегляд сканування

Для сканування між відеовходами активних камер виберіть перегляд сканування в повноекранному режимі. Відеовхід відображається протягом певного часу до переходу на наступний відеовхід у переліку камер. Час сканування налаштовується на сторінці Розширені налаштування.

### Тригери відео

Відео може відображатися, коли виконуються певні функції машини (наприклад, задній хід або ВПП). Тригери відео доступні, коли виявляються сумісні функції машини.

1. Виберіть розширені налаштування, щоб змінити їх.
2. Виберіть тригер.
3. Виберіть вхід камери для поточного тригера. Ця камера відображається, коли тригер активовано.

**ПРИМІТКА:** Щоб заблокувати відображення відео для тригера, натисніть кнопку No Camera (Без камери).

4. Установіть тривалість тайм-аута. Це значення визначає, скільки часу відео має відображатися після того, як тригер стає неактивним.

### Відеокабель

До універсального дисплея G5 можна підключати одну аналогову й дві цифрові камери.

G5До універсального дисплея<sup>Plus</sup> можна підключати до чотирьох аналогових і двох цифрових камер залежно від потреб і кабелів.

Для підключення до 26-контактного роз'єму на задній панелі дисплея доступний перехідник кабелю.

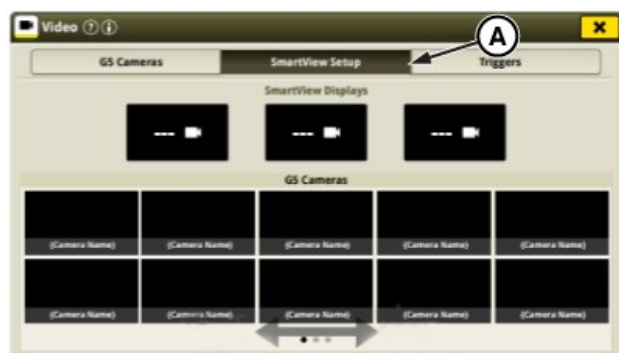
**ПРИМІТКА:** Цей посібник оператора не описує порядок встановлення камери та кабелю. Див. інструкції з установлювання камери.

На роз'ємі доступні такі відео контакти:

| Номер виводу | Опис                |
|--------------|---------------------|
| 8            | Сигнал, відео 1     |
| 14           | Заземлення, відео 1 |
| 20           | Сигнал, відео 2     |
| 21           | Заземлення, відео 2 |
| 22           | Сигнал, відео 3     |
| 15           | Заземлення, відео 3 |
| 16           | Сигнал, відео 4     |
| 17           | Заземлення, відео 4 |

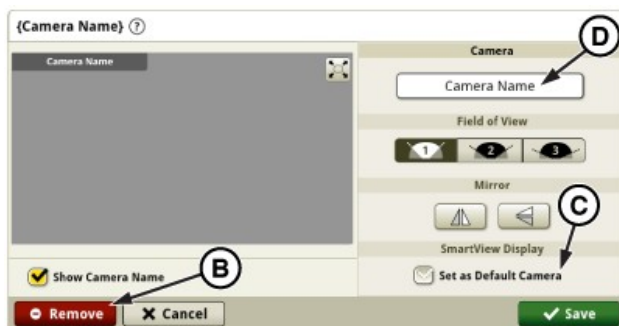
### Налашт. SmartView

- **SmartView (A):** дає оператору змогу налаштовувати відеокамери на обприскувачі для перегляду на панелі дисплея SmartView над лобовим склом, щоб забезпечити кращу видимість під час транспортування машини дорогами або в обмеженому просторі.



PC689867—UN—01OCT25

Вкладка налаштування SmartView



PC689869—UN—06OCT25

Налаштування камери

- **Вилучити (B):** вилучить камеру з призначення одному з дисплеїв SmartView.
- **Установити як камеру за замовчуванням (C):** установить цей прапорець, щоб призначити камеру як камеру за замовчуванням для цього дисплея SmartView.

- **Камера (D):** оператор може назвати камеру, щоб краще зрозуміти, яку камеру він бачить і де вона міститься на машині.

ch177nn,1739887801998-UK-08OCT25

## Налаштування елементів управління



PC28805—UN—29AUG22

Налаштування елементів управління

Використовуйте програму "Налаштування блоків керування", щоб налаштувати входи ISOBUS або інші входи, які використовуються для керування функціями знаряддя або для переналаштування інших елементів керування.

### Перехід до сторінки налаштування елементів управління

1. Натисніть кнопку "Меню".
2. Перейдіть на вкладку "Програми".
3. Виберіть програму "Налаштування блоків керування".

Програма "Налаштування блоків керування" та доступні налаштовувані входи залежать від типу машини. Додаткову інформацію про програму "Налаштування блоків керування" див. у посібнику з експлуатації машини.

ct47125,1705188194343-UK-13JAN24

## Диспетчер налаштувань



PC28715—UN—25AUG22

Диспетчер налаштувань

Диспетчер налаштувань використовується для завантаження, редагування та збереження конфігурацій налаштувань машин і знарядь. Можливість збереження конфігурацій дозволяє легко відновлювати налаштування, які використовуються машиною та знаряддям під час роботи.

### Перехід до диспетчера налаштувань

1. Натисніть кнопку "Меню".
2. Перейдіть на вкладку "Програми".
3. Виберіть програму "Диспетчер налаштувань".

ct47125,1705187988002-UK-13JAN24

## Принцип роботи машини на холостому ходу



PC620652—UN—15MAY24

Принцип роботи машини на холостому ходу

Програма "Холостий хід машини" документує причину простою машини. Коли машина повністю зупиняється на швидкості 0 км/год (0 миль/год) протягом заданого часу, на дисплеї з'являється спливаюче вікно, в якому оператору пропонується вказати причину простою машини.

Спливаюче вікно містить список причин простою на вибір. Причини можуть відрізнятися залежно від типу машини та операції, виявлених дисплеєм. Коли причину простою вибрано, вона надсилається до відповідної організації в John Deere Operations Center.

Зібрані дані можуть бути проаналізовані в Operations Center для прийняття обґрунтованих рішень щодо підвищення ефективності.

### Перехід до програми "Холостий хід машини"

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Виберіть програму "Холостий хід машини".

**ПРИМІТКА:** Для отримання додаткової інформації про причини простою див. Екранну довідку.

bvvnslit,1715251816294-UK-14MAY25

## Керування рядками



PC620653—UN—10MAY24

Керування рядками

Технологічні колії — це визначені шляхи або маршрути в межах поля, якими пересуваються машини, такі як трактори або обприскувачі, під час сівби, обприскування або збирання врожаю. Технологічні колії, як правило, створюються і записуються під час операцій з висаджування.

Програма "Керування технологічними коліями" створює технологічні колії та керує їх використанням на полі. Програма "Керування технологічними коліями" працює з функцією "Управління секціями".

Використовуйте програму "Керування технологічними коліями" для оптимізації польових робіт за допомогою точного прокладання технологічних колій та керування рухом обладнання. Програму "Керування технологічними коліями" можна використовувати для мінімізації ущільнення ґрунту, зменшення пошкодження культур та підвищення операційної ефективності.

**ПРИМІТКА:** Функції на кшталт "Криві АВ" й Autopath несумісні з функцією керування коліями.

### Перехід до програми "Керування технологічними коліями"

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Виберіть програму "Керування технологічними коліями".

### Рівні технологічної колії

Згідно зі стандартом ISOBUS, система керування технологічними коліями має три рівні.

- **Рівень 1:** пропонує базове управління коліями під час використання прямих маршрутів. Знаряддя працює як головний пристрій, що дає змогу оператору керувати налаштуваннями технологічних колій безпосередньо за допомогою системи GPS машини (глобальної системи позиціонування).
- **Рівень 2:** дає змогу працювати з асиметричним ритмом. Також надає можливість зберегти налаштування колії на дисплеї. Однак знаряддя залишається головним, забезпечуючи стабільну роботу.
- **Рівень 3:** попередньо визначені колії можуть давати команду знаряддю автоматично вмикати або вимикати колії. Цей рівень містить розширені функції для автоматизації.

Наразі система керування коліями сумісна з функціональністю ISOBUS рівня колії 1. Щойно виявляється знаряддя, сумісне з вимогами ISOBUS рівня колії 1, система дозволяє вибрати автоматичний режим. В автоматичному режимі знаряддя обчислює колію на основі даних, отриманих від глобальної навігаційної супутникової

системи (GNSS). На цьому етапі знаряддя ISOBUS контролює та відповідає за функцію керування колією. Контролер задач John Deere надає лише дані GNSS і дані навігаційних маршрутів.

*ПРИМІТКА: Щоб отримати додаткову інформацію про програму "Керування технологічними коліями" див. екранну довідку.*

---

ch177nn,1737353048324-UK-03FEB25

# Експлуатація — Диспетчер файлів

## Диспетчер файлів



Диспетчер файлів

PC28785—UN—29AUG22

Програма "Диспетчер файлів" використовується для передачі даних на дисплей та з нього. Дані можна передавати по бездротовій мережі за допомогою центру експлуатації John Deere або використовувати USB-накопичувач, щоб обмінюватися даними між дисплеями і сумісним програмним забезпеченням для ПК.

Важливо періодично виконувати резервне копіювання даних на USB-накопичувач.

Внутрішня пам'ять дисплея має достатню ємність для збереження всіх даних з машини за сезон. Якщо 90% пам'яті зайнято, з'явиться відповідне повідомлення. Дані необхідно експортувати та видалити, перш ніж використання пам'яті перевищить 90%.

### Перехід до диспетчера файлів

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Оберіть вкладку «Система».
3. Виберіть програму "Диспетчер файлів".

### Типи даних



PC28786—UN—29AUG22

**A**—Навігаційні маршрути  
**B**—Файли диспетчера макетів  
**C**—Профілі знаряддя  
**D**—Профілі машин

- Навігаційні маршрути (A) містять навігаційні лінії та пов'язані з ними назви клієнта, ферми та поля.

**ПРИМІТКА:** Для імпортованих непрямих маршрутів за адаптивною кривою потрібен хоча б один завершений сегмент. Адаптивні криві, маршрути меж і лінії AutoPath не підтримуються даними налаштування синхронізації даних.

**ПРИМІТКА:** Адаптивні криві, маршрути меж і лінії AutoPath не підтримуються даними налаштування синхронізації даних.

**ПРИМІТКА:** Прямі маршрути, створені за допомогою методів "Доступ до машини, метод A + B", "Доступ до машини, метод A + напрямок руху", "Доступ до машини Широта/довгота+ напрямок руху" або машинних шаблонів не можна експортувати або імпортувати. Навігаційна лінія імпортується як маршрут 0.

**ПРИМІТКА:** Під час експорту даних також буде експортовано навігаційні маршрути зі спільного використання даних поля.

- Файли диспетчера макетів (B) можна передавати між дисплеями G5. Їх також можна імпортувати з дисплея 4-го покоління. Ці файли містять користувацькі сторінки запуску, набори сторінок запуску й панель швидкого доступу.

**ПРИМІТКА:** Файли диспетчера макетів не можна переносити з дисплея G5 на дисплей 4-го покоління, але їх можна переносити у зворотному напрямку.

**ПРИМІТКА:** Імпортовані сторінки запуску доступні на вкладці «Усі сторінки запуску» в Диспетчері макетів.

Параметри деяких модулів сторінок запуску скидаються до значень за замовчуванням під час імпортування.

Модулі сторінок запуску, створені для блоків керування знарядь ISOBUS VT, відображаються як недоступні, якщо блок управління не під'єднано до машини.

- Профілі знаряддя (C) можна передавати між дисплеями G5. Це, зокрема, стосується збережених на дисплеї профілів знаряддя без блока управління.

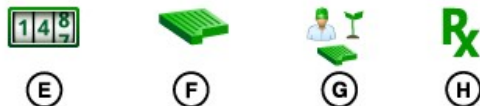
**ПРИМІТКА:** Тип з'єднання, записування роботи, експлуатування та нормоконтролер не імпортуються з профілями знаряддя.

- Профілі машин (D) можна налаштувати в програмі "Диспетчер обладнання".

**ПРИМІТКА:** Профілі машин можна імпортувати та експортувати лише за допомогою універсального дисплея G5.

**ПРИМІТКА:** Дисплей G5 автоматично створює параметри профілю машини, коли він виявляє сумісну машину John Deere.

**ПРИМІТКА:** Імпортвані профілі машини, що містять PIN-код машини, не відображаються в програмі "Диспетчер обладнання". Профіль машини створюється автоматично, коли дисплей виявляє сумісну машину John Deere. Автоматично створений профіль машини заміщує всі імпортовані профілі, що містять PIN-коди машин. Імпортвані профілі машини без PIN-коду машини залишаються видимими в програмі "Диспетчер обладнання".



PC28787—UN—29AUG22

**E—Робочі дані**  
**F—Межі**  
**G—Дані налаштування**  
**H—Приписи**

- Робочі дані (E) містять дані картографування та підсумкові дані. Ці дані можна передавати в центр експлуатації John Deere™ або завантажувати у сумісне програмне забезпечення для ПК. Під час імпортування робочих даних передаються тільки дані картографування. Загальні робочі дані не можна імпортувати.

**ПРИМІТКА:** Спільне покриття зі спільного використання даних поля не можна експортувати з дисплея. Щоб експортувати покриття з події спільного використання робочих даних, дані слід експортувати з дисплея кожного члена команди.

**ПРИМІТКА:** Неповні дані про роботу можна експортувати з одного дисплея й імпортувати на інший для відновлення за допомогою функції історії роботи в програмі "Налаштування роботи". Пов'язані загальні робочі дані не можна імпортувати.

- Межі (F) можна налаштувати в програмі "Поля та межі".
- Дані налаштування (G) включають межі, орієнтовні маршрути, прапорці, операторів, назви клієнтів, ферм і полів, сорти культур і продукти.

**ПРИМІТКА:** Межі, навігаційні маршрути, індикатори та оператори не можна експортувати самостійно, але вони включаються під час експортування даних налаштування. Дані індикаторів містять місцезнаходження, тип індикаторів та колір індикаторів для кожного CFF. Дані оператора містять інформацію з профілю оператора.

- Приписи (H) можна налаштувати в програмі "Налаштування роботи".



PC28788—UN—29AUG22

**I—Завдання ISOBUS**  
**J—Знімки екранів**  
**K—Журнали помилок**  
**L—Variety Locator**

- Завдання ISOBUS (I) можна налаштувати за допомогою програми «Завдання ISOBUS».

**ПРИМІТКА:** Максимальний розмір файлу завдань ISOBUS: 10 МБ.

- Знімки екрана (J) є копіями зображень, які відображаються на екрані.
- Журнали помилок (K) автоматично генеруються на дисплеї. Компанія John Deere може використовувати їх для вирішення проблем.
- Файли Variety Locator™ (L) налаштовуються за допомогою John Deere Operations Center.



PC28789—UN—29AUG22

**M—Дані в карантині**  
**N—Ідентифікаційні дані врожаю**  
**O—Конфігурації налаштувань**

- Дані в карантині (M) — це файл, створений, коли оператор вибирає дані в карантині після виникнення неочікуваної помилки.

**ПРИМІТКА:** Для відновлювання файлів даних у карантині потрібна технічна допомога. Зверніться до дилера компанії John Deere для відновлення даних.

- Файли з ідентифікаційними даними урожаю (N) налаштовані в програмі "Налаштування роботи" й містять записану інформацію про урожай бавовни.
- Конфігурації налаштувань (O) можна передавати між дисплеями G5. Доступні параметри залежать від машини й типу знаряддя. Конфігурації налаштувань можна змінити за допомогою програми "Диспетчер налаштувань".



PC28153—UN—05OCT20

**P—Налаштування диспетчера доступу**  
**Q—Дані лінії AutoPath**  
**R—Збереження даних StarFire**  
**S—Файли пристрою Ethernet**

- Налаштування диспетчера доступу (P) можна змінити в програмі «Користувачі й доступ».

**ПРИМІТКА:** Налаштуйте програму «Користувачі й доступ» таким чином, щоб оператор не міг внести небажані зміни.

- Файли даних ліній AutoPath (Q) налаштовують у John Deere Operations Center і використовують для створення навігаційних маршрутів AutoPath.

**ПРИМІТКА:** Файли AutoPath не можна експортувати з дисплея.

- Збереження даних StarFire (R) містить дані, зареєстровані з приймача StarFire, які John Deere використовує для пошуку й усунення несправностей. Щоб увімкнути функцію збереження даних StarFire, виберіть параметр "Збереження даних" на сторінці VT приймача.

**ПРИМІТКА:** Збереження даних StarFire доступне лише на вбудованих приймачах StarFire 6000.

- Файли пристрою Ethernet (S) збираються на пристроях John Deere, які підтримують протокол передавання даних і мають з'єднання Ethernet із дисплеєм. Спеціалісти компанії John Deere використовують їх для пошуку й усунення несправностей.

## John Deere Operations Center



Operations Center

PC21844—UN—16NOV15

Використовуйте Центр експлуатації для автоматичного передавання даних між дисплеями та операційним центром John Deere. Дані передаються за допомогою стільникового сигналу через модем JDLink або бездротове інтернет-з'єднання.

**ПРИМІТКА:** Для Operations Center потрібен активний модем JDLink або бездротовий USB-адаптер з доступом в Інтернет.

### Налаштування синхронізації даних

Дані надсилаються до John Deere Operations Center і надходять від нього, коли модем JDLink має стільниковий сигнал чи доступ до Інтернету або коли бездротовий USB-адаптер має доступ до Інтернету.

Коли центр експлуатації John Deere або підключений дисплей використовують для створення та видалення активного типу даних налаштування,

зміни синхронізуються з центром експлуатації John Deere та всіма підключеними дисплеями в організації. Елементи, видалені з дисплея, буде заархівовано в центрі експлуатації John Deere, а елементи, заархівовані в центрі експлуатації John Deere, буде видалено з дисплеїв.

**ПРИМІТКА:** Якщо увімкнено параметр "Налаштування синхронізації даних", з дисплея не можна видалити такі елементи даних:

- Інформація CFF
  - Клієнт
  - Ферма
  - Поле
- Навігаційні маршрути
  - Лінії АВ
  - А + В
  - А + напрямок руху
  - Авто Б
  - Широта/довгота
  - Широта/довгота, напрямок руху
  - Криві АВ
  - Кола
  - Привод
  - Широта/довгота
- Межі
  - Межі
  - Поворотні смуги
- Індикатори
  - Точка
  - Лінія
  - Площа
  - Вхід
- Продукти
  - Культура
  - Сорт
  - Хімікат
  - Розкидач добрив
  - Суміш для баку/суха суміш
- Оператори

Щоб видалити елемент з дисплея, вимкніть параметр "Налаштування синхронізації даних" в Operations Center.

Коли немає підключення до Інтернету, зміни, внесені локально, зберігаються на дисплеї та синхронізуються під час встановлення з'єднання з Інтернетом.

### Синхронізація даних. Робочі дані

**ПРИМІТКА:** На сторінці Operations Center установіть прапорець у полі "Активувати синхронізацію з Operations Center", щоб надсилати дані до John Deere Operations Center кожні 30 секунд.

Дані надсилаються до John Deere Operations Center, коли модем JDLINK має стільниковий сигнал чи доступ до Інтернету або якщо бездротовий USB-адаптер має доступ до Інтернету. Якщо з'єднання недоступне, робочі дані зберігаються на дисплеї. Дані буде надіслано після відновлення з'єднання.

Робочі дані буде завантажено в розділі "Аналізатор поля" та "Файли" в John Deere Operations Center.

### Тригери робочих даних

Попри те, що робочі дані надсилаються автоматично з дисплея до служби John Deere Operations Center кожні 30 секунд, файли не можна переглянути в цій службі, поки не спрацює один з указаних нижче тригерів.

- Нову роботу розпочато або клієнта, ферму або поле змінено.
- Стільниковий зв'язок або доступ до Інтернету між дисплеєм і операційним центром John Deere™ втрачено більш ніж на 30 хвилин.
- Запалювання вимкнено, а потім ввімкнено протягом 30 хвилин.
- Запалювання вимкнене протягом більш ніж 30 хвилин.

### Імпорт даних



Імпорт даних

PC20405—UN—30APR15

Виберіть метод імпорту даних:

- Імпорт з USB-накопичувача — виберіть папки на USB-накопичувачі, які містять дані для імпорту.
- Імпортування отриманих даних — імпортування файлів налаштувань і приписів з операційного центру John Deere™.

Щоб імпортувати файли з John Deere Operations Center, потрібен модем JDLINK.

Імпортувавши файли налаштувань і приписів на дисплей, використовуйте програму "Налаштування роботи", щоб застосувати ці файли. Порядок створення та надсилання файлів налаштувань на дисплей G5 наведений в файлах довідки в John Deere Operations Center.

### Сумісність

Дані можна перенести з іншого дисплея G5, дисплея 4-го покоління, сумісного настільного програмного

забезпечення або з John Deere Operations Center у форматі поточних систем. Програмне забезпечення версії 25.3 і новішої версії не може імпортувати або експортувати файли у форматах застарілих версій обладнання.

- Дисплеї поточних систем (G5, G5e, G5Plus, 4600 V2, 4200 V2, 4640, 4240)
- Дисплеї застарілої системи (4600 V1, 4200 V1, 4100, 2630)

Служба John Deere Operations Center не дозволяє переглядати, надсилати й отримувати сторінки запуску. Якщо файл налаштувань містить тільки сторінки запуску, він буде відображатися в операційному центрі John Deere™ як недійсний. Якщо файл налаштувань містить навігаційні лінії або межі, а також сторінки запуску, він завантажуватиметься правильно, проте сторінки запуску не будуть доступні для перегляду.

Файли налаштування з дисплея GreenStar 3 2630 не можна імпортувати безпосередньо на дисплей 4-го покоління або G5 після оновлення програмного забезпечення до версії 25.3. Щоб імпортувати файли з цих пристроїв, їх потрібно спочатку завантажити в Operations Center, а файл налаштування потрібно створити у форматі 4-го покоління/G5.

**ПРИМІТКА:** Після оновлення до версії 25.3 або новішої дисплеї G5 більше не можуть експортувати дані у форматі APEX. Завершено підтримку всіх продуктів для APEX. Внаслідок цього користувачі APEX більше не можуть надсилати дані з APEX до Operations Center.

Імпортовані поля повинні містити зовнішню межу під час імпорту внутрішньої межі. Внутрішню межу не можна створити або імпортувати на дисплей без зовнішньої межі, яка створюється або імпортується вперше.

**ПРИМІТКА:** Щоб успішно імпортувати повні профілі знаряддя з іншого дисплея, переконайтеся, що вихідний дисплей працює з програмним забезпеченням версії 25.3 або новішої.

### Конфлікти даних

При необхідності назви клієнтів, ферм та полів в імпортованих даних змінюються. Наприклад, «Поле 1» перейменовано в «Поле 1(1)», якщо існує поле с такою самою назвою.

Якщо робочі дані з полів з назвами, що перевищують 20 символів, експортуються в центр експлуатації John Deere™, назви відображаються правильно. Якщо імпортувати дані назад на дисплей, назва поля скорочується. Будь-які дані вважаються даними, що стосуються поля, яке було спочатку експортовано з дисплея.

Якщо навігаційні лінії створено для одного поля з використанням однакового способу відстеження, дисплей розв'язує наведені нижче конфлікти.

#### Однакові лінії з різними назвами

- Якщо лінії співпадають, назва навігаційної лінії на дисплеї замінюється назвою лінії на USB-накопичувачі.

#### Різні лінії з однаковими назвами

- Якщо є дві різні лінії з однаковими назвами, лінія на USB-накопичувачі при імпорті буде перейменована. Наприклад, лінію Track1 буде перейменовано на Track1(1).

**ПРИМІТКА:** Імпортування файлу може завершитись помилкою з багатьох причин. Усуньте зазначені на дисплеї помилки стосовно файлів, які не вдалося імпортувати. Використайте екранну довідку для додаткової допомоги з невдалим імпортом.

#### Приписи

Щоб імпортувати приписи, файли фігур повинні бути розташовані в папці з назвою Rx у кореновому каталозі USB-накопичувача.

#### Експортування даних



PC20406—UN—30APR15

Експортування даних

**ПРИМІТКА:** Експортуйте робочі дані за допомогою USB-накопичувача, використовуйте різні пристрої для кожного дисплея. Експортовані дані про роботу не розміщуються в окремих папках профілю. Дані налаштування поміщаються в папку JD4600, а робочі дані — в папку JD-Data у кореновому каталозі USB-накопичувача.

Виберіть метод експортування для перенесення необхідних типів даних.

- Виберіть «Експортувати всі дані», щоб швидко перенести всі робочі дані, навігаційні лінії та сторінки виконання з використанням налаштувань за замовчуванням.
- Виберіть діагностичні дані, щоб перенести знімки екрану та файли журналів помилок.

**Експорт даних для використання з дисплеями застарілих систем (4600V1, 4200V1, 4100, GreenStar 3 2630)**

Дані налаштування, експортовані з дисплеїв 4-го

покоління, не структуровані автоматично для використання на застарілих дисплеях. Перед тим як експортувати дані дисплея 4-го покоління:

1. Експорт: експорт даних на USB-накопичувач або до служби John Deere Operations Center.
2. Використовуючи інструмент створення файлів налаштувань у John Deere Operations Center, створіть файл налаштування у форматі файлів для застарілих систем і екпортуйте файл на USB-накопичувач.
3. Імпортуйте щойно створений файл налаштувань для застарілих систем з USB-накопичувача на потрібні дисплеї застарілих систем.

#### Видалення даних



PC20407—UN—30APR15

Видалення даних

Функція видалення даних вилучає з дисплея вибрані типи даних.

- Виберіть "Налаштування видалення", щоб видалити робочі дані та сторінки запуску.
- Натисніть «Видалити дані діагностики», щоб видалити знімки екрана й файли журналів помилок.

ZIDXK1X,1749535410021-UK-17FEB26

#### USB-накопичувач

**ПРИМІТКА:** USB-порти дисплея G5 не призначені для заряджання інших пристроїв.

#### Вимоги до дисплеїв John Deere

- Формат USB має бути FAT32 або NTFS.
- Місткість: рекомендована місткість складає 32–64 Гб. Максимальна підтримувана місткість становить 512 Гб.
- Стандарт підключення: USB 2.0 або USB 3.0.
- Максимальні розміри (товщина x ширина): 9,2 мм (3/8 дюйма) x 21,7 мм (7/8 дюйма).

#### Поради

- Після підключення USB-накопичувача почекайте 10 секунд. Для розпізнання USB-накопичувачів великого об'єму потрібен деякий час.
- Використовуйте USB-накопичувач ємністю від 16 Гб для зберігання декількох резервних копій.
- Видаліть усі файли з USB-накопичувача, які не пов'язані з дисплеями John Deere.

Перейдіть на вкладку "Апаратне забезпечення дисплея" в програмі "Центр діагностики", щоб переконатися, що дисплей розпізнає USB-накопичувач.

ch177nn,1726043235254-UK-05OCT25

---

## Створення знімків екрана



### A—Зона знімка екрана

Виберіть зону, виділену в верхньому лівому куті екрану. Натисніть її та утримуйте, поки екран не почне мигати, і не пролунає звук камери.

Вставте USB-накопичувач і виберіть пункт "Експорт даних", щоб перенести знімки екрана на накопичувач.

ct47125,1705260882121-UK-14JAN24

---

# Експлуатація — Диспетчер програмного забезпечення

## Диспетчер програмного забезпечення



PC28693—UN—25AUG22

Диспетчер програмного забезпечення

Диспетчер програмного забезпечення призначається для оновлення програмного забезпечення, активації функцій та перегляду інформації про версії програмного забезпечення.

### Перехід до диспетчера ПЗ

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Виберіть вкладку «Система».
3. Виберіть програму "Диспетчер програмного забезпечення".

### Пакети програмного забезпечення

Програмне забезпечення дисплея G5 та файли довідки упорядковані в пакети. Кожен пакет наведений окремо на вкладках "Встановлення і оновлення" та "Інформація про версію".

#### Операційна система G5



PC28694—UN—25AUG22

Операційна система G5

- Містить операційну систему дисплея та базові програми.

#### Довідка операційної системи G5



PC28695—UN—25AUG22

Довідка операційної системи G5

- Містить файли довідки для програм дисплея.

#### Програми AMS™



PC28808—UN—20SEP22

Програми AMS™

- Містить програмне забезпечення дисплея.

*ПРИМІТКА: Інформація в пакетах екранної довідки наведена всіма мовами, які підтримує дисплей.*

### Ліцензії

Ліцензія активує розширені функції на дисплеї. Набір функцій і продуктів в межах ліцензії залежить від типу ліцензії, яку було придбано.

Ліцензії можна переносити між універсальними дисплеями або між дисплеями CommandCenter, які розташовані на аналогічних типах машин.

*ПРИМІТКА: Доступні ліцензії можуть відрізнятися у вашому регіоні. По детальнішу інформацію звертайтеся до дилера компанії John Deere.*



PC28697—UN—25AUG22

Кнопка детальної інформації

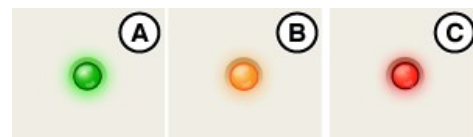
Для створення ліцензії на сайті StellarSupport.com потрібно ввести серійний номер дисплея. Для ліцензії CommandCenter також потрібен PIN-код машини. Натисніть кнопку детальної інформації для перегляду серійного номера дисплея та PIN-коду машини.

### Статус ліцензії

Перейдіть до Диспетчера програмного забезпечення, щоб переглянути інформацію про ліцензію:

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Виберіть вкладку «Система».
3. Натисніть кнопку диспетчера програмного забезпечення.
4. Виберіть вкладку "Ліцензії".
5. Виберіть ліцензію зі списку.
6. Натисніть кнопку "Докладно", щоб переглянути подробиці вибраної ліцензії. Доступні деталі визначаються типом ліцензії.

Ліцензія може мати такі статуси:



PC649528—UN—09OCT24

Статус ліцензії

**Активно (A):** Ліцензія активна.

**Проблема (В):** Означає, що виникла проблема з серійним номером, доставкою ліцензії тощо.

**Очікується дата початку (В):** Дата активації ліцензії ще не настала.

**Завершено (С):** Термін дії ліцензії завершено.

ct47125,1705261192994-UK-09OCT24

## Оновлення програмного забезпечення дисплея та блоку керування

Для дисплеїв G5 періодично виходять оновлення програмного забезпечення, які розширюють можливості системи або підвищують її ефективність. Керування цими оновленнями здійснюється програмою, яка називається "Диспетчер програмного забезпечення".

Оновлення програмного забезпечення для компонентів системи GreenStar, таких як приймачі StarFire, AutoTrac Universal та нормоконтролер GreenStar також завантажуються за допомогою Диспетчера ПЗ. Файли оновлень можна скопіювати на USB-накопичувач разом з оновленнями дисплея. Якщо компоненти підключено до машини, вони оновлюються через дисплей, коли вставлено USB-накопичувач.

### Визначення версій програмного забезпечення на дисплеї

Номери версій для всіх встановлених пакетів програмного забезпечення доступні на вкладці «Інформація про версію» в програмі «Диспетчер програмного забезпечення».

### Завантаження оновлень програмного забезпечення



USB-накопичувач

PC15348—UN—11JUL13

Рекомендований USB-накопичувач у форматі FAT32 або NTFS обсягом не менше 16 ГБ. Для отримання додаткової інформації про вимоги до USB-накопичувача див. п. "USB-накопичувач" у розділі "Диспетчер файлів".

Оновлення ПЗ доступні для завантаження за адресою:

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

Якщо на USB-накопичувачі збережено програмне

забезпечення останньої версії, перенесіть його на машину, щоб установити оновлення.

### Інсталяція оновлень ПЗ

#### USB-накопичувач

1. Вставте USB-накопичувач у верхній USB-порт поряд із портом для аксесуарів.



PC23932—UN—21MAR17

**A—Кнопка «Встановити програмне забезпечення»**

2. Після відображення сторінки «Параметри USB-накопичувача», натисніть кнопку «Встановити програмне забезпечення» (A). Відкриється вкладка "Установки і оновлення" програми "Диспетчер програмного забезпечення".
3. Виберіть "Переглянути оновлення для дисплея" або "Переглянути оновлення для інших пристроїв" та натисніть кнопку "Далі".
4. На екрані будуть відображатись тільки пакети програмного забезпечення, які мають пізніші версії, порівняно зі встановленими. Всі пакети для відображення програмного забезпечення вибрані за замовчуванням.
5. Натисніть кнопку інсталяції. Якщо оновлення не почнеться, дотримуйтесь інструкцій на екрані для усунення проблем.

**ПОПЕРЕДЖЕННЯ:** Уникайте загрози травмування. Переконайтеся, що машина перебуває в стоянковому режимі й забезпечте наявність електричного живлення протягом усього процесу інсталяції. Під час установлення програмного забезпечення:

Всі програми припиняють роботу.

Жодні системні повідомлення не відображаються.

Не виймайте USB-накопичувач.



PC28696—UN—25AUG22

**A—Індикатор перебігу**  
**B—Зелена галочка**

6. Індикатор ходу виконання (A) показує, скільки відсотків кожного пакету встановлено. Після

успішного встановлення пакету відобразиться зелений прапорець (B).

7. Дисплей буде перезавантажено для завершення оновлення.
8. Від'єднайте USB-накопичувач та підключіть його знову до комп'ютера. Запустіть програму «Диспетчер програмного забезпечення», щоб завантажити зворотні файли.

**ПРИМІТКА:** Зворотні файли містять інформацію про версію програмного забезпечення та використовуються дилерами для надання технічної підтримки для дисплея та машини.

#### Оновлення через Інтернет

1. На вкладці «Встановлення та оновлення» виберіть «Перевірити оновлення он-лайн». Дисплей шукатиме доступні оновлення.
2. Виберіть "Переглянути оновлення для дисплея" або "Переглянути оновлення для інших пристроїв" та натисніть кнопку "Далі".
3. На екрані будуть відображатись тільки пакети програмного забезпечення, які мають пізніші версії, порівняно зі встановленими. За промовчанням вибрано всі пакети.
4. Натисніть кнопку завантаження. Якщо оновлення не почнеться, дотримуйтесь інструкцій на екрані для усунення проблем.
5. Індикатор ходу виконання (A) буде показувати, скільки відсотків кожного пакету завантажено. Після успішного завантаження пакету відобразиться зелений прапорець (B).
6. Натисніть кнопку "Встановити", щоб почати встановлення завантажених пакетів програмного забезпечення.

 **ПОПЕРЕДЖЕННЯ:** Уникайте загрози травмування. Переконайтеся, що машина перебуває в стоянковому режимі й забезпечте наявність електричного живлення протягом усього процесу інсталяції. Під час установлення програмного забезпечення:

**Всі програми припиняють роботу.**

**Жодні системні повідомлення не відображаються.**

7. Дисплей буде перезавантажено для завершення оновлення.

#### Дистанційні оновлення за допомогою мобільного обладнання.

1. Увійдіть до розділу "Мобільне обладнання" і перевірте наявність оновлень програмного забезпечення, які ще не імплементовано.

2. Виберіть оновлення програмного забезпечення і натисніть кнопку "Запитати віддалене оновлення".
3. Увімкніть машину.
4. Програмне забезпечення буде автоматично завантажено на дисплей. Натисніть "Установити", коли на дисплеї з'явиться запит на встановлення.
5. Дисплей буде перезавантажено.
6. Після успішного встановлення на дисплеї з'явиться повідомлення "Програмування завершено".

#### Програмування через бездротове потокове передавання даних

**ПРИМІТКА:** Для програмування за допомогою бездротового потокового передавання комп'ютер має бути поруч із машиною.

Програмування за допомогою бездротового потокового передавання даних доступне через Service Center або John Deere Operations Center.

1. Увімкніть запалювання машини й не вимикайте його, поки виконується процедура оновлення програмного забезпечення.
2. На дисплеї машини виберіть "Меню".
3. Оберіть вкладку «Система».
4. Виберіть "Налаштування бездротового підключення".
5. Переведіть перемикач "Мобільний пристрій — машина" в положення ввімкнення.
6. На комп'ютері увійдіть до Service Center або John Deere Operations Center і перевірте наявність оновлень програмного забезпечення, які очікують на встановлення.
7. Завантажте оновлення програмного забезпечення на комп'ютер.
8. Після завантаження оновлень підключіть комп'ютер до бездротової мережі модема JDLINK машини.
9. На сторінці оновлення програмного забезпечення виберіть "Почати встановлення".
10. У діалоговому вікні підключення до мережі MTG Wi-Fi машини ознайомтеся з інструкціями на екрані й натисніть кнопку "Підключитися".
11. На сторінці "Оновлення програмного забезпечення Центру обслуговування" виберіть пункт "Вибрати файли" та виберіть завантажений пакет оновлення. Натисніть "Відкрити".
12. Натисніть кнопку "Почати передавання", щоб перенести завантажено програмне забезпечення на дисплей.

13. Після завершення передавання програмного забезпечення натисніть кнопку "Почати програмування".
14. На дисплеї машини відкриється вікно "Встановлення й оновлення", де зазначається стан встановлення.
15. Після успішного програмування натисніть кнопку "Завантажити файл повернення" на сторінці "Оновлення програмного забезпечення Центру обслуговування".
16. Натисніть кнопку "Передати зворотний файл" і передайте завантажений файл, щоб завершити процедуру оновлення програмного забезпечення.

**Дистанційне програмування через бездротове потокове передавання даних**

1. Увімкніть запалювання машини й не вимикайте його, поки виконується процедура оновлення програмного забезпечення.

*ПРИМІТКА: Перш ніж продовжити дистанційне програмування, переконайтеся, що встановлено надійне з'єднання з JDLINK.*

*ПРИМІТКА: Equipment Mobile також підтримує дистанційне програмування.*

2. На комп'ютері увійдіть до Service Center або John Deere Operations Center і введіть PIN-код машини в рядку пошуку машини.
3. Виберіть потрібну машину в розкритому меню "Пошук машини".
4. У розділі "Програмування програмного забезпечення" перевірте наявність оновлень програмного забезпечення.
5. Виберіть "Встановити", і програмне забезпечення завантажиться та встановиться на дисплей.
6. На дисплеї машини виберіть "Установити програмне забезпечення" в рядку "Віддалене оновлення програмного забезпечення ISOBUS VT".
7. На дисплеї має розпочатися завантаження програмного забезпечення.
8. Після завершення завантаження натисніть кнопку "Установити".
9. Дотримуйтесь інструкцій на екрані й натисніть кнопку "Продовжити", щоб продовжити встановлення.
10. На дисплеї має розпочатися встановлення програмного забезпечення. Після завершення встановлення переконайтеся, що на дисплеї встановлено найновішу версію програмного забезпечення.

**Пошук і усунення несправностей**

Якщо не вдасться виконати оновлення, дисплей залишиться на поточній версії.

Якщо програмне забезпечення не буде оновлено, запишіть повідомлення про помилку. Видаліть файли з USB-накопичувача потім повторно завантажте на нього оновлення програмного забезпечення. Повторіть процес встановлення програмного забезпечення.

Якщо так і не вдалося оновити програмне забезпечення, зверніться до дилера компанії John Deere.

**Оптимізація місця на USB-накопичувачі для оновлення програмного забезпечення дисплея**

Щоб оптимізувати місце на USB-накопичувачі, виконайте наведену нижче процедуру.

1. Під'єднайте USB-накопичувач до комп'ютера.
2. Натисніть "Мій комп'ютер".
3. Виберіть локальний диск C.
4. Виберіть папку sds.

*ПРИМІТКА: Для папки JDSync виберіть папку App Data\Roaming.*

5. Виберіть папку DisplayDependencies.
6. Видаліть весь вміст папки RpmCache.
7. Відформатуйте USB-накопичувач у форматі FAT32.
8. Завантажте файли оновлення дисплея за допомогою диспетчера програмного забезпечення та перенесіть їх на USB-накопичувач.

ch177nn,1737540664268-UK-09FEB26

**Активація обладнання та програмного забезпечення, що не є дисплеєм**

Для активації обладнання та програмного забезпечення, що не є дисплеєм, натисніть кнопку детальної інформації, щоб ввести код активації. Одиначний код може бути пов'язаний із кількома функціями, проте він виконує тільки один тип дії (активація або деактивація). Наприклад, один код може активувати три функції, а для деактивації двох функцій буде потрібен окремий код.

**Введіть код активації або деактивації**



Кнопка «Ввести код»

PC28698—UN—25AUG22

1. Натисніть кнопку Ввести код.
2. За допомогою клавіатури введіть код активації або деактивації. Натисніть кнопку ОК.
3. Запишіть код підтвердження та уведіть код на веб-сайті StellarSupport.com.

#### Активації онлайн



PC28699—UN—25AUG22

#### Активації онлайн

Активація через Інтернет використовує бездротове підключення для перегляду або перевірки поточних передплат. Дисплей автоматично перевіряє наявність передплат щоразу після ввімкнення живлення. Перейдіть на веб-сайт StellarSupport.com, щоб придбати передплату.

ct47125,1705261392595-UK-14JAN24

---

## ISOBUS VT



ISOBUS VT

PC28796—UN—29AUG22

Цей дисплей John Deere™ підтримує сумісні блоки керування ISOBUS Фонду сільськогосподарської електроніки (AEF) згідно зі стандартом ISO 11783. Щоб переглянути інформацію про ці блоки керування та керування ними можна використовувати ISOBUS VT (віртуальний термінал). Якщо під'єднано додатковий монітор, можна переглядати й використовувати другий віртуальний термінал.

Під час під'єднання блока керування ISOBUS у віртуальний термінал ISOBUS завантажуються графічні файли інтерфейсу користувача. Після цього в терміналі ISOBUS VT оператор має всі засоби для навігації всіма доступними функціями блока керування ISOBUS і керування ними.

### Перехід до віртуального терміналу ISOBUS

1. Натисніть кнопку "Меню".
2. Перейдіть на вкладку "Програми".
3. Виберіть програму "Віртуальний термінал ISOBUS".

### Підключені через шину ISOBUS знаряддя та блоки управління

Дисплей G5 одночасно завантажує різні блоки керування ISOBUS та обмінюється з ними даними. Натисніть кнопку меню, щоб отримати перелік усіх під'єднаних блоків управління ISOBUS.

Виберіть необхідний блок керування ISOBUS і натисніть кнопку "ОК", щоб переглянути інтерфейс користувача.

### Пошук і усунення несправностей

Якщо інтерфейс блока керування ISOBUS відображається неправильно, виконайте наведені нижче дії.

- Перегляньте інформацію про блок керування ISOBUS у Центрі стану та дотримуйтесь етапів процедури шукання й усунення несправностей для відображення стану. Щоб отримати додаткову інформацію, див. відомості про блоки керування ISOBUS у програмі "Центр діагностики".

Якщо інтерфейс надалі відображається неправильно:

1. Виберіть налаштування в верхній частині вікна програми "ISOBUS VT".
2. Виберіть пункт "Видалити віртуальний термінал ISOBUS" у розширених налаштуваннях, щоб видалити збережені файли інтерфейсу користувача блока керування ISOBUS.

Під час наступного під'єднання цього блока керування інтерфейс користувача завантажиться повторно.

### Модуль сторінки виконання

Модулі терміналу ISOBUS VT можна додавати на сторінку виконання за допомогою програми Диспетчер компоновок.

Модулі завантажуються з блока управління знаряддям і доступні тільки на час підключення блока управління. Типи доступних модулів залежать від виробника блока управління. Цей дисплей підтримує відображення віртуальних терміналів ISOBUS версії 4.

ct47125,1705261509130-UK-14JAN24

# Експлуатація — Приймач StarFire

## GPS-приймач StarFire



PC28798—UN—29AUG22

GPS-приймач StarFire використовують для приймання сигналів глобального позиціонування та корекції диференціала.

**ПРИМІТКА:** Модуль компенсації нерівностей рельєфу у вбудованому приймачі StarFire 7000/7500 відкалібровано на заводі. Якщо потрібно виконати калібрування в полі, див. розділ "Пошук та усунення несправностей" у посібнику з експлуатації приймача StarFire 7000/7500.

У приймач вбудовано модуль компенсації нерівностей рельєфу, який вводить поправку на динаміку руху машини, наприклад, на поздовжній та поперечний уклін на схилах, нерівності рельєфу місцевості й змінення властивостей ґрунту. Для правильної роботи необхідне точне калібрування TCM.

Інструкції з налаштування та калібрування див. у посібнику з експлуатації приймача StarFire.

### Розширене калібрування модулю компенсації нерівностей рельєфу (TCM)

Модуль компенсації нерівностей рельєфу потрібно налаштувати, коли приймач встановлюється на машині вперше або переноситься на іншу машину. Розширене калібрування модуля компенсації нерівностей рельєфу створює тимчасову навігаційну лінію AutoTrac, щоб машина рухалася, поки калібрується модуль компенсації нерівностей рельєфу приймача. Розширене калібрування модуля компенсації нерівностей рельєфу дозволяє калібрувати модулі компенсації нерівностей рельєфу декількох приймачів за раз, є більш точним у порівнянні зі старим процесом калібрування і не вимагає, щоб машина була розташована на рівній поверхні.

Зверніться до екранної довідки, щоб отримати інструкції щодо виконання процедури розширеного калібрування модуля компенсації нерівностей рельєфу.

### Вимоги

- Приймач StarFire 6000 або більш нова модель.
- Версія ПЗ приймача — 4.40N (пакет ПЗ 20-2) або вище.
- На машині встановлено дисплей CommandCenter G5 або універсальний дисплей G5.
- Дисплей має дійсну ліцензію на AutoTrac.

## Перехід до GPS-приймача StarFire

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Виберіть програму StarFire.

ch177nn,1726041999920-UK-11SEP24

## Віддалене оновлення програмного забезпечення StarFire

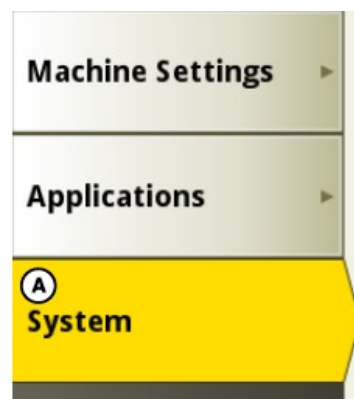
1. Натисніть кнопку "Меню".



Меню

PC28688—UN—25AUG22

2. Оберіть вкладку System (Система) (A).



PC28821—UN—21SEP22

Вкладка системи

### A—Вкладка системи

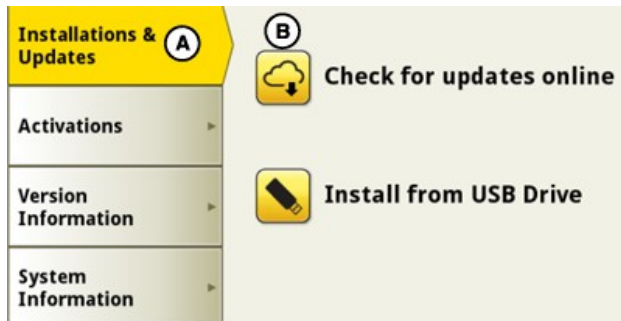
3. Натисніть кнопку диспетчера програмного забезпечення.



PC28693—UN—25AUG22

Диспетчер програмного забезпечення

4. На вкладці "Установлювання і оновлення" (A) виберіть "Перевірити наявність оновлень в Інтернеті" (B).



PC28822—UN—21SEP22

Кнопка перевіряння наявності оновлень

- A**—Вкладка встановлення і оновлення  
**B**—Кнопка перевірки наявності оновлень

5. Виберіть "Переглянути оновлення для інших пристроїв" (A), потім натисніть "Далі" (B).



PC28823—UN—08MAY23

Кнопка "Переглянути оновлення для інших пристроїв"

- A**—Кнопка "Переглянути оновлення для інших пристроїв"  
**B**—Кнопка переходу вперед

6. Виберіть програмне забезпечення для завантаження і натисніть "Встановити".



PC28824—UN—08MAY23

Установлювання програмного забезпечення екранних клавіш

ct47125,1705261680407-UK-14JAN24

# Експлуатація — Навігація AutoTrac

## AutoTrac



Навігація

PC28717—UN—25AUG22

AutoTrac — це система рульового управління, яка дозволяє оператору не тримати руки на кермі під час руху машини в полі за створеною навігаційною лінією. Однак, водій має керувати машиною вручну під час розворотів у кінці рядка. Після натискання кнопки відновлення система AutoTrac знову бере управління на себе й керує машиною на суміжному проході.

### Загальна інформація

**ВАЖЛИВО:** Робота системи AutoTrac залежить від глобальної системи позиціонування (GPS), керованої урядом США. За точність і обслуговування системи GPS відповідальність несе виключно уряд США. У систему можуть вноситися зміни, які можуть вплинути на точність і робочі характеристики всього обладнання GPS.

Оператор несе відповідальність за машину і повинен виконувати поворот в кінці кожного маршруту. Система не повертає машину в кінці маршруту.

Система AutoTrac доповнює механічні маркери. Оператор повинен оцінити загальну точність системи, щоб визначити, для яких конкретних польових операцій можна використовувати систему рульового управління. Оцінка необхідна, оскільки для різних польових операцій потрібна різна точність. Система AutoTrac використовує мережу диференціальної корекції StarFire разом з GPS. З часом можливі невеликі зміщення положення.

**ПРИМІТКА:** Повторюваність протягом сезону й використання того самого сигналу корекції є критичними під час використання системи AutoTrac для кількох робіт протягом сезону. Це містить створення навігаційних ліній AutoTrac під час посіву й подальше використання цих самих напрямних для таких завдань, як підживлення добривами, обприскування після появи, а також збирання врожаю. Підтримка однакового сигналу корекції забезпечує точність вирівнювання під час усіх операцій, мінімізуючи перекриття та пропуски, водночас збільшуючи ефективність.

### Reichhardt GREEN FIT

За допомогою GREEN FIT можна вибрати низькошвидкісний режим роботи AutoTrac. Перш ніж вмикати низькошвидкісний режим, машина має проїхати понад 100 м (330 футів) зі швидкістю понад 0,5 км/год (0,3 милі/год) із вимкненою функцією AutoTrac.

На додаток до AutoTrac GREEN FIT тепер сумісний із такими функціями:

1. Autopath;
2. ATIG (пасивна);
3. ATIG (активна);
4. Ведуча машина із системою синхронізації машини John Deere Machine Sync
5. Документування збирання

**ПРИМІТКА:** Для отримання додаткової інформації див. посібник з експлуатації Reichhardt GREEN Fit для машин, які використовують навігаційні системи GREEN Fit.

### Огляд сторінки системи навігації AutoTrac



PC665155—UN—19MAY25

Головна сторінка системи навігації AutoTrac

- A—AutoTrac
- B—Рульове управління
- C—Наступний маршрут
- D—Світлодіодна панель курсовказівника
- E—Елементи управління картою
- F—Навігація
- G—Зміщення маршруту

**AutoTrac (A)**—Містить перемикач увімкнення/вимкнення системи AutoTrac і відображає поточну стадію запуску AutoTrac. Після вибору стадії запуску AutoTrac відкриється сторінка діагностики AutoTrac.

**Steering (B)**—Відображає чутливість рульового управління як верхнє число й чутливість захоплення як нижнє число. Натискання кнопки "Рульове

управління" відкриває сторінку "Оптимізація рульового управління".

**Next Track (C)**—Визначає наступний навігаційний маршрут, на який налаштовано систему AutoTrac, і містить параметр "Замінити". Натисніть кнопку "Замінити", щоб змінити наступний маршрут на наступний доступний у списку навігаційних маршрутів. Після вибору маршруту відкриється сторінка списку навігаційних маршрутів.

**Lightbar (D)**—Показує відстань вправо або вліво, на яку машина відхилилася від навігаційного маршруту.

**Map Controls (E)**—Містить функції зміни вигляду, панорамування, повороту, зменшення та збільшення масштабу.

**Guidance (F)**—Показує поточний маршрут і відстань між проходами. Після натискання кнопки "Налаштувати маршрут" відкриється список навігаційних маршрутів. Після натискання кнопки "Відстань між проходами" відкриється сторінка "Відстань між проходами".

**Shift Track (G)**—Регулює положення машини вліво, по центру, або вправо від заданого маршруту. Після натискання кнопки "Крок зміщення" відкриється сторінка "Крок зміщення".

ZIDXXK1X,1749535965479-UK-18SEP25

- У жодному разі не залазьте та вилазьте з машини, яка рухається.
- Переконайтесь, що машину, знаряддя та навігаційну систему налаштовано належним чином.
  - У разі використання системи iTEC, автоматизації розвороту AutoTrac або навігації знаряддя AutoTrac (пасивної), перевірте, чи точно визначено межі.
  - Якщо використовується система синхронізації машини John Deere Machine Sync, перевірте калібрування вихідного положення веденої машини, щоб забезпечити достатню відстань між машинами.
- Будьте пильні та звертайте увагу на довколишні умови.
- За необхідності візьміть на себе керування кермом, щоб запобігти зіткненню на полі зі сторонніми особами, обладнанням або іншими перепонами.
- Зупиніть роботу, якщо недостатня видимість не дозволяє належним чином керувати машиною чи ідентифікувати людей або перешкоди на шляху машини.
- Під час вибору швидкості руху враховуйте польові умови, видимість і конфігурацію машини.

ch177nn,1660716404585-UK-23MAY24

## Правила техніки безпеки під час використання систем навігації

Не використовуйте системи навігації на дорогах. Завжди вимикайте (деактивуйте) системи навігації перед виїздом на дорогу. Не намагайтеся увімкнути (активувати) систему навігації під час руху по дорозі.

Система навігації призначена для того, щоб допомогти оператору більш ефективно виконувати польові роботи. Оператор завжди несе відповідальність за траєкторію руху й безпечну експлуатацію машини. Система навігації не може автоматично виявляти або запобігати зіткненням з перешкодами, машинами або іншими транспортними засобами.

Системи навігації включають у себе програми, які автоматизують керування машиною. До них належать зокрема функції AutoTrac, iTEC, автоматизація розвороту AutoTrac, навігація знаряддя AutoTrac (пасивна), AutoTrac Universal, контролер AutoTrac, AutoTrac RowSense і система синхронізації машини John Deere Machine Sync.

Щоб запобігти травмуванню оператора й сторонніх осіб:

## Методи навігації AutoTrac

Система AutoTrac здатна працювати з декількома різними методами навігації для різних типів полів і операцій. На головній сторінці AutoTrac виберіть "Налаштувати маршрут", щоб відкрити список навігаційних маршрутів, а потім натисніть "Новий маршрут", щоб перейти на сторінку вибору методу навігації.

Процедуру створення кожного типу навігаційної лінії див. у екранній довідці.

Доступні наступні методи навігації:

- Метод прямого маршруту
  - Метод "A + B"
  - Метод "A + напрямок руху"
  - Метод "Авто B"
  - Метод "Широта/довгота"
  - Метод "Широта/довгота + напрямок руху"
  - Доступ: A + B
  - Доступ: A + напрямок руху
  - Доступ: Широта/довгота + напрямок руху
- Метод "Маршрут за кривою"
  - Адаптивна крива
  - Крива AB
- Метод кругового маршруту

- Рух по колу
- Коло за широтою/довготою
- Метод розташування меж
  - Заповнення межі

## Метод прямого маршруту



PC28721—UN—25AUG22

Прямий маршрут

у режимі прямого маршруту оператор може здійснювати прямі паралельні проходи завдяки візуальним і звуковим сигналам про відхилення від маршруту.

Оператор може створити початковий прямий маршрут 0 в полі, скориставшись одним із кількох варіантів. Як тільки маршрут 0 (опорний шлях) визначено, створюються всі проходи для відповідного поля. Кожен новий прохід є ідентичним до початкового, щоб помилки кермування не накопичувались під час руху полем. Створені проходи можна використовувати для забезпечення роботи систем Parallel Tracking або AutoTrac.

Маршрут 0 можна визначити кількома наведеними нижче способами.

- А + Б — визначення маршруту 0 з рухом на машині.
- А + Б — визначення маршруту 0 з рухом на машині.
- А + напрямок — визначення маршруту 0 з рухом на машині в точку А з подальшим введенням попередньо визначеного значення напрямку.
- Широта/довгота — визначення маршруту 0 за допомогою введення попередньо визначених значень координат широти і довготи для точок А і В.
- Широта, довгота та напрямок — визначення маршруту 0 за допомогою введення попередньо визначених значень координат широти та довготи для точки А й введення попередньо визначеного значення напрямку.
- Доступ до машини. А + В — визначення маршруту 0 з рухом на машині.
- Доступ до машини. А + напрямок — визначення маршруту 0 з рухом на машині в точку А, після чого вводиться попередньо визначене значення напрямку.
- Доступ до машини. Широта, довгота та напрямок — визначення маршруту 0 за допомогою введення попередньо визначених значень координат широти та довготи для точки А

й введення попередньо визначеного значення напрямку.

*ПРИМІТКА: Маршрут 0 можна визначити під час роботи (наприклад, під час висівання), однак деякі кнопки не доступні під час створення навігаційної лінії.*

## Доступ до машини

Доступ до машини здійснюється за допомогою методу прямого маршруту, що дозволяє вставляти польові дороги між проходами для культур.

## Напрямок руху

*ПРИМІТКА: Можливість редагування напрямку маршруту доступна лише в тому випадку, якщо використовуються прямі маршрути, створені за допомогою методів "А + напрямок руху" або "широта/довгота + напрямок руху".*

Нова інформація про напрямок руху зберігається в поточному маршруті кожного разу при зміні значення. Якщо дані експортуються в службу John Deere Operations Center після зміни напрямку руху, змінений маршрут замінює поточний маршрут, який зберігається в Operations Center.

## Метод розрахунку навігаційної лінії

Розрахунок навігаційної лінії за замовчуванням відповідає методу компанії John Deere. Інші методи розрахунку навігаційної лінії:

- Інші виробники 1 — використовує метод розрахунку BeeLine.
- Інші виробники 2 — використовує метод розрахунку Trimble.

*ПРИМІТКА: Лінії навігації можна передати іншому користувачу через функцію спільного використання даних поля або через файли налаштування, що використовують USB-накопичувач або бездротове передавання даних.*

Для отримання додаткової інформації про створення прямих маршрутів використовуйте екранну довідку Довідкового центру.

## Дублювання маршруту

Під час дублювання маршруту створюється копія поточного навігаційного маршруту.

Нова назва дублювання маршруту за промовчанням відповідає назві початкового маршруту плюс (1). Виберіть поле введення назви маршруту, щоб змінити назву маршруту. Новий маршрут може бути відцентрований відносно машини або зміщений ліворуч або праворуч.

Якщо початковий маршрут створено методом

напрямку A+ або методом широта/довгота + напрямок, новий напрямок маршруту можна змінити, вибравши поле введення напрямку.

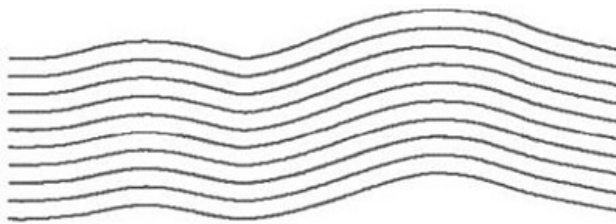
## Метод "Маршрут за кривою"

### Криві AB



Криві AB

PC28723—UN—25AUG22



PC9028—UN—16APR06

Використовуючи функцію "Криві AB", оператор має проїхати полем за криволінійним маршрутом із двома кінцевими точками (початок і кінець). Паралельні проходи в будь-якому напрямку генеруються на основі початкового маршруту. Кожен прохід створюється на основі початкового, щоб помилки керування не поширювалися на все поле. Нові проходи не є точними копіями початкового проходу. Кривизна проходу змінюється, щоб мінімізувати однакові похибки між проходами.

**ПРИМІТКА:** Докладніше про налаштування системи для отримання оптимальних робочих характеристик див. у розділі "Налаштування криволінійних маршрутів".

Початкова зареєстрована довжина кривої AB має становити не менше 3 м (10 фт) по довжині, щоб бути дійсною кривою AB.

Після запису кривої AB (маршруту 0) створюються десять додаткових маршрутів (по п'ять проходів із кожного боку від маршруту 0). Після того як машина проїде п'ятим маршрутом від маршруту 0, система створить десять додаткових маршрутів у відповідному напрямку. Система надалі створюватиме додаткові проходи, після того як машина подолає останній маршрут, зображений на екрані. Машина має перебувати в межах 400 м (0,25 милі) від останнього створеного маршруту, щоб система надалі створювала криволінійні маршрути. Якщо машина перебуває на максимальній допустимій відстані, то для створення маршруту і виведення його на екран може знадобитися кілька хвилин. У цей час на екрані з'являється повідомлення "Розрахунок кривих".

**ПРИМІТКА:** У режимі "Криві AB" доступний пропуск проходів.

Нові проходи не є точними копіями початкового проходу. Криволінійність проходів змінюється для збереження однакової похибки між проходами. Криволінійність кожного наступного проходу змінюється по мірі збільшення опуклості або увігнутості наступних проходів.

**ПРИМІТКА:** У режимі "Криволінійний маршрут AB" можуть з'являтися повідомлення "Крива малого радіусу" і "Кінець шляху".

Криволінійні маршрути AB створюються з прямолінійними подовженнями 91 м (300 фт), що прилягають до кінців фактично зареєстрованих маршрутів. Подовження ліній розширюються до і після зареєстрованого рядка, щоб вирівняти машину або продовжити шлях.

Якщо вибрати функцію "Зміщення маршруту", поточний маршрут буде відкориговано, після чого по обидва боки від нього буде знову створено по п'ять проходів. Функцію кривих AB можна використовувати після створення початкових маршрутів. Додаткові маршрути створюються під час роботи. Для переміщення та відновлення проходів за кривою з A до B використовуйте кнопки "праворуч" та "ліворуч".

Для отримання додаткової інформації про створення криволінійних маршрутів AB див. екранну довідку Довідкового центру.

### Дублювання маршруту

Під час дублювання маршруту створюється копія поточного навігаційного маршруту.

Нова назва дублювання маршруту за промовчанням відповідає назві початкового маршруту плюс (1). Виберіть поле введення назви маршруту, щоб змінити назву маршруту. Новий маршрут може бути відцентрований відносно машини або зміщений ліворуч або праворуч.

### Навігація по кривій AB

Найближчий маршрут виділений товщею білою лінією.

Номер маршруту відображається під індикатором точності проходу і оновлюється автоматично системою по мірі наближення до нового маршруту. Номер маршруту вказує на кількість ліній на виїзді та напрямок від маршруту 0. Напрямок маршруту показано відносно маршруту 0 (північ, південь, схід або захід). Номер проходу змінюється, коли машина опиняється на півдорозі між двома маршрутами.

Помилка відхилення від маршруту відображається на індикаторі точності проходу. Ця цифра вказує відхилення машини від найближчого маршруту. Ця цифра збільшуватиметься, доки машина не досягне точки, що знаходиться на півдорозі між двома

маршрутами. Після досягнення середньої точки значення помилки почне зменшуватися відповідно до ступеню наближення машини до наступного маршруту.

### Адаптивні криві



PC702238—UN—05FEB26

Пошук за адаптивною кривою

**ПРИМІТКА:** Див. додаткову інформацію про оптимізацію продуктивності системи. (Див. пункт "Налаштування непрямого маршруту" у цьому розділі)

Функція маршруту адаптивної кривої дозволяє оператору записати непрямої маршрут, пройдений у режимі ручного керування. Після того як записування першого непрямого проходу буде завершено, а машину розвернуто, прокладений маршрут з'явиться на екрані і оператор зможе скористатися системою Parallel Tracking або активувати AutoTrac.

Після запису попереднього проходу кожен додатковий прохід створюється на основі попереднього, щоб помилки керування не накопичувалися під час руху полем.

Якщо вибрано адаптивну криву, піктограма з'явиться у верхньому правому куті екрана. Натискання цієї піктограми дозволить користувачеві перемикається між доступними кривими.

**ПРИМІТКА:** Функція пропуску проходу (Skip Pass) дозволяє оператору пропустити наступний відповідно до поточного прохід. Протягом процедури запису адаптивної кривої функція пропуску проходів недоступна.

Створені проходи не є точними копіями початкового. Кривизна проходів змінюється для збереження їхньої точності відносно один одного. За потреби оператор може змінити непрямої маршрут у будь-якій точці поля, просто з'їхавши з прокладеного маршруту.

**ПРИМІТКА:** У режимі маршруту адаптивної кривої можуть з'являтися повідомлення "Крива малого радіусу" й "Кінець проходу".

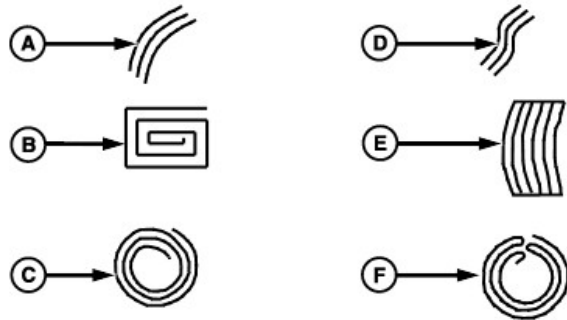
Оператор може проїхати створеними навігаційними лініями в режимі ручного управління, використовуючи функцію Parallel Tracking, або активувавши систему AutoTrac, щойно попередній прохід буде записано й відобразиться прокладений маршрут.

Якщо сеанс записування кривої зупинено, лінія не проєціюватиметься перед машиною. Оператор зможе використовувати систему AutoTrac лише на лініях, доступних з попередніх сеансів записування. Після завершення сеансу всі записані під час нього сегменти кривої буде збережено як один маршрут.

**ПРИМІТКА:** Під час використання функції адаптивної кривої застосовувати функцію зміщення маршруту не рекомендується. Функція зміщення маршруту не забезпечує компенсацію похибки GPS-систем, під час роботи в режимі адаптивних кривих.

Додаткові сегменти кривої можна додати до наявного маршруту з адаптивною кривою під час редагування навігаційного маршруту.

Для отримання додаткової інформації про створення маршрутів з адаптивною кривою використовуйте екранний "Довідковий центр".



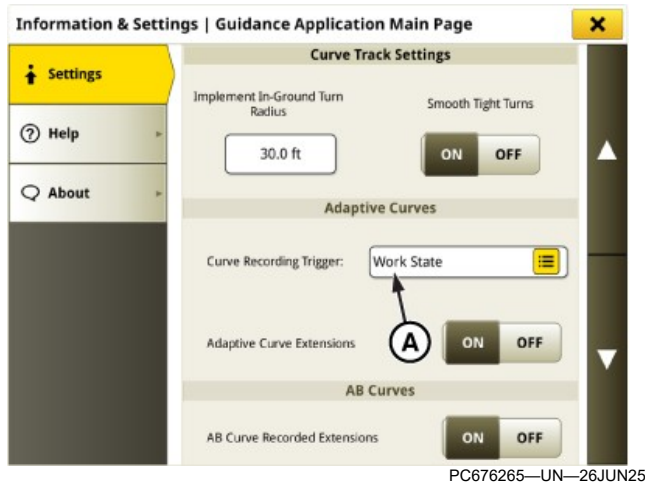
PC9032—UN—17APR06

A—Проста крива  
B—Коробочка  
C—Спіраль  
D—S-подібна крива  
E—Трек  
F—Коло

У режимі адаптивного криволінійного маршруту оператор може здійснювати рух на основі різних польових шаблонів.

- Проста крива
- S-подібна крива
- Коробочка
- Трек
- Спіраль
- Коло

Подовження ліній можна додати до наявного маршруту адаптивної кривої. Це тимчасові подовжувачі (90 м), які з'являються поряд з лінією. Їх не потрібно реєструвати.



PC676265—UN—26JUN25

Подовження адаптивної кривої

### Навігація за адаптивними кривими

**ВАЖЛИВО:** Для забезпечення відтворюваності операцій за допомогою збережених даних адаптивного криволінійного маршруту необхідно, щоб дані початкового маршруту і подальших проходів по полю створювалися з точністю StarFire RTK. Базова станція RTK повинна працювати у режимі абсолютної бази.

**ПРИМІТКА:** Відстань між проходами для маршруту за адаптивною кривою є незмінною. Якщо після повернення на поле використовуватиметься знаряддя з іншою шириною, слід записати нові дані.

Найближчий маршрут виділений товщею білою лінією. Помилка відхилення від маршруту відображається на індикаторі точності проходу. Ця цифра вказує відхилення машини від найближчого маршруту. Ця цифра збільшуватиметься, доки машина не досягне точки, що знаходиться на півдорозі між двома маршрутами. Після досягнення середньої точки значення помилки почне зменшуватися відповідно до ступеню наближення машини до наступного маршруту.

Якщо запис кривої не відбувається, проекція ліній не будуватиметься, і оператор може використовувати лише AutoTrac для руху побудованими раніше лініями. Якщо відбувається запис кривої, лінія подовжується з попереднього проходу. Процедура запису може бути застосована для запису чергового проходу в ручному режимі, або для цього можна використовувати систему AutoTrac з використанням триггеру запису кривої чи систему AutoTrac для руху по вже спроектованій лінії.

### Метод кругового маршруту



PC28726—UN—30AUG22

Круговий маршрут

У режимі кругового маршруту оператор може створювати концентричні кругові навігаційні лінії. Цей тип маршруту призначено для використання на полях із віссю повороту.

Кільцевий маршрут ґрунтується на координатах широти і довготи центру повороту. Концентричні навігаційні лінії створюються на основі відстані між проходами в радіусі до 1,6 км (1 милі) від поворотного центру.

Режим кругового маршруту розрахований на рух навколо осі повертання поверхнею землі з ухилом менше 2%. Оскільки режим кільцевого маршруту передбачає створення кільцевого простору на рівній поверхні, інтервал між навігаційними лініями і маршрут осі повороту не збігаються, оскільки на схилах маршрути більше віддаляються від осі повороту. Причиною цього є різниця між відстанями, які машина проходить на схилі і на рівній поверхні. Різниця у відстанях збільшується пропорційно збільшенню ухилу.

Зміщення маршруту використовується для радіального зміщення маршрутів у бік центральної точки або від неї. Положення самої центральної точки не змінюється унаслідок зміщення маршруту. Зміщення маршруту дає змогу оператору використовувати різні значення ширини знаряддя, а також враховувати різну довжину систем кругового зрошення або збільшення чи зменшення довжини їхніх поливальних секцій. У разі додавання, змінення або видалення кромки кільцевого маршруту наявні зміщення для цього маршруту видаляються. Використання зміщення для маршруту з кромкою призводить до того, що знаряддя не вирівнюється з кромкою.



PC20395—UN—08DEC14

Відстань до центральної точки

Відстань до центру повороту означає відстань від центра кола до поточного місцезнаходження. Максимальна відстань, що відображається: 1609 м (5280 фт). Щоб кнопка з'явилася на навігаційній карті, відповідну функцію слід ввімкнути в налаштуваннях кругового маршруту. Після появи кнопки на навігаційній мапі натисніть кнопку, щоб показати або приховати відстань.

Існують два способи створення кругового маршруту:

### Коло за широтою/довготою



PC28727—UN—25AUG22

Коло за широтою/довготою

- Якщо відомі координати широти і довготи осі поворотання, введіть розташування для створення кільцевого маршруту.

### Рух по колу



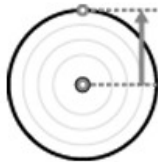
PC28726—UN—30AUG22

Рух по колу

- Координати широти і довготи центру повороту розраховуються на базі траєкторії руху. Навколо цих координат створюються концентричні кільцеві навігаційні лінії.
- Для оптимального розрахунку центра кола рекомендується проїхати коло повністю. Якщо машина проїде більше повного кола, це не підвищить точність розрахунку.

Використовуйте екранний "Довідковий центр" для отримання додаткової інформації про створення кільцевих маршрутів.

### Край кругового маршруту



PC17399—UN—08DEC14

**ПРИМІТКА:** Край кругового маршруту можна використовувати лише на дисплеях 4-го покоління та дисплеях G5. Інформацію про край не можна використовувати на дисплеях GreenStar 3.

Край кругового маршруту — це зовнішня межа кругового маршруту. На навігаційній карті вона відображається помаранчевою лінією.

За наявності краю кругового маршруту навігаційні лінії можна створювати, починаючи від нього. У

протилежному випадку навігаційні лінії створюються, починаючи від поворотного центру.

**ПРИМІТКА:** Відстань між проходами і робоча ширина повинні бути однаковими, щоб край знаряддя вирівнювався за кромкою.

Під час створення навігаційних ліній кромка стає початком відліку замість центру кола. Це може бути корисно, якщо на одному і тому ж полі використовуються знаряддя, призначені для різної відстані між проходами. Просто вкажіть нову відстань між проходами, і навігаційні лінії буде скореговано, починаючи від краю. Навігаційні лінії буде створено, починаючи від кромки з використанням відповідних значень інтервалів та зміщення. Якщо видалити край, навігаційні лінії створюватимуться від центра назовні.

### Навігація за кільцевим маршрутом

В процесі роботи в режимі кільцевого маршруту немає необхідності пересуватися по маршрутам в певному порядку. Найближчий маршрут виділений товщею білою лінією.

Номер маршруту відображається під індикатором точності проходу і оновлюється автоматично системою по мірі наближення до нового маршруту. Номер маршруту вказує на кількість ліній на виїзді та напрямом від маршруту 0. Напрямок маршруту показано відносно маршруту 0 (північ, південь, схід або захід). Номер проходу змінюється, коли машина опиняється на півдорозі між двома маршрутами.

Помилка відхилення від маршруту відображається на індикаторі точності проходу. Ця цифра вказує відхилення машини від найближчого маршруту. Ця цифра збільшуватиметься, доки машина не досягне точки, що знаходиться на півдорозі між двома маршрутами. Після досягнення середньої точки значення помилки почне зменшуватися відповідно до ступеню наближення машини до наступного маршруту.

### Метод розташування меж



PC28728—UN—25AUG22

Маршрут зафарбовування замкнутої області

Створення маршруту зафарбовування замкнутої області передбачає прокладання навігаційних ліній на основі розмірів зовнішньої межі й відстані між проходами.

**ПРИМІТКА:** Маршрут зафарбовування замкнутої області не враховує компенсацію нахилу поверхні. На полі з великою кількістю схилів рекомендується використовувати режим адаптивної кривої.

На дисплеї буде створено три навігаційні лінії на основі форми межі та відстані між проходами — одну внутрішню й дві зовнішні. Додаткові маршрути за розташуванням межі створюються, коли машина виїжджає на поле. Прямолінійні подовжувачі довжиною 15 м (50 футів) додаються до кінців кожного межового маршруту.

**ПРИМІТКА:** Якщо вибрано параметр зміщення маршруту, усі маршрути коригуються та створюються повторно.

### Маршрут з розміткою поля прямими лініями

Натисніть кнопку «Запис заповнення» для заповнення поля прямими проходами у зазначених межах. Функція заповнення поля прямими лініями використовує метод А + В функції побудов прямих маршрутів. В разі використання управління секціями рекомендується завершити визначення меж зафарбованої замкнутої області перед використанням функції запису заповнення.

Маршрут зафарбовування замкнутої області не можна експортувати на інший дисплей. Якщо маршрутом зафарбовування замкнутої області потрібно скористатися на іншому дисплеї, створіть його заново на основі тієї самої зовнішньої межі.

### Керівництво з маршруту зафарбовування замкнутої області

Найближчий маршрут виділений товщею білою лінією.

Номер маршруту відображається під індикатором точності проходу і оновлюється автоматично системою по мірі наближення до нового маршруту. Номер маршруту вказує на кількість ліній на виїзді та напрямом від маршруту 0. Напрямок маршруту показано відносно маршруту 0 (північ, південь, схід або захід). Номер проходу змінюється, коли машина опиняється на півдорозі між двома маршрутами.

Помилка відхилення від маршруту відображається на індикаторі точності проходу. Ця цифра вказує відхилення машини від найближчого маршруту. Ця цифра збільшуватиметься, доки машина не досягне точки, що знаходиться на півдорозі між двома маршрутами. Після досягнення середньої точки значення помилки почне зменшуватися відповідно до ступеню наближення машини до наступного маршруту.

ZIDXX1X,1749537808095-UK-12FEB26

## AutoPath

Система AutoPath використовує інформацію про ряди або межі, щоб створювати навігаційні лінії для наступних операцій у полі. Система AutoPath дозволяє робити менше припущень і скорочує потребу в діях оператора для точної навігації полем. Лінії системи AutoPath знижують час налаштування, неправильне визначення рядів і пошкодження культури через неправильні налаштування навігації.

Перш ніж використовувати навігаційні лінії AutoPath, імпортуйте дані ліній AutoPath зі служби John Deere Operations Center. Дані ліній AutoPath містяться в файлі налаштувань. Якщо вихідні дані недоступні, навігаційні лінії AutoPath можна створити за допомогою межі. Для отримання додаткової інформації див. "Редагування AutoPath" в екранній довідці.

### Вимоги до конкретної машини:

AutoPath сумісний з такими машинами, оснащеними системами John Deere або Reichardt Green Fit AutoTrac:

**ПРИМІТКА:** Для оптимальної продуктивності використовуйте систему AutoTrac RowSense із функцією AutoPath.

- Трактор
- Обприскувач
- Комбайн
- Валкова жатка

**ПРИМІТКА:** Документування AutoPath недоступне, якщо в параметрах «Налаштування роботи» увімкнено режим документування ISOBUS.

### AutoPath (ряди)

Система AutoPath (ряди) використовує записані дані початкової роботи, зміщення машини, та відстань між проходами, щоб створити навігаційні лінії для наступної роботи в цьому полі. Система AutoPath (ряди) дозволяє робити менше припущень і скорочує потребу в діях оператора для точної навігації культурами на корню. Лінії системи AutoPath знижують час налаштування, неправильне визначення рядів і пошкодження культури через неправильні налаштування навігації.

### Вимоги до початкової роботи для системи AutoPath (ряди):

**ПРИМІТКА:** Точність ліній AutoPath залежить від точності даних початкової роботи. Під час запису початкової роботи рекомендовано використовувати активну навігацію знаряддя або навігацію знаряддя AutoTrac.

Початкова робота — це записана робота, яка

використовується для створення ліній AutoPath. Сумісними початковими роботами є обробка ґрунту, висівання та внесення продукту.

**ПРИМІТКА:** Початкову роботу необхідно записати за допомогою приймача знаряддя.

Якщо початкова робота не містить даних ряду, всі наступні операції на цьому полі, наприклад висівання, внесення добрив або збирання врожаю, мають містити визначені ряди, щоб система AutoPath створила лінії навігації.

Дані про початкову роботу, які відправляються в John Deere Operations Center, повинні записуватися за допомогою наступних пристроїв:

- Приймачі StarFire, що використовують рівень сигналу SF3 або вище на машині та на знарядді.

**ПРИМІТКА:** Для підтримки посадки та збирання цукрової тростини з повторюваністю протягом кількох сезонів потрібні приймачі StarFire із сигналом SF-RTK або вищим.

**ПРИМІТКА:** Переконайтеся, що модуль компенсації нерівностей рельєфу (ТСМ) відкалібровано на всіх приймачах (машина й знаряддя).

**ПРИМІТКА:** Для запису даних можна використовувати спільний сигнал.

- Універсальний дисплей G5 або G5<sup>Plus</sup>.

#### Сумісні знаряддя для системи AutoPath (ряди):

- Просапна сівалка John Deere із 2 блоками управління SeedStar або більш новими
- Просапна сівалка виробництва не John Deere з ISOBUS
  - Робоча ширина повинна встановлюватися в залежності від рядів.
  - Якщо ширина ряду вище за 254 см (100 дюйм.), для наступних операцій потрібні визначені ряди.
- Віртуальна пропасна сівалка (знаряддя без блока управління)
  - Робоча ширина повинна встановлюватися в залежності від рядів.
- Знаряддя для обробки ґрунту John Deere з блоком управління
  - Для наступних операцій потрібні визначені ряди.
- Віртуальна обробка ґрунту (знаряддя без блока управління)
  - Робочу ширину рекомендовано встановлювати в залежності від рядів.
  - Якщо робоча ширина не встановлена в

залежності від рядів або ширина ряду більша за 254 см (100 дюйм.), для подальших операцій потрібні визначені ряди.

#### Вимоги до використання системи AutoPath (ряди)

- Файл налаштування, що надходить зі служби John Deere Operations Center, містить дані AutoPath.
- Універсальний дисплей G5 повинен мати дійсну ліцензію для AutoPath.
- На машині встановлений приймач StarFire, який використовує рівень сигналу SF3 або вище.

**ПРИМІТКА:** Для забезпечення оптимальної продуктивності використовуйте той самий рівень сигналу, який використовувався для запису початкової роботи.

- Машину обладнано системами John Deere або Reichardt Green Fit AutoTrac.
- Тип культури має бути просапною культурою, і для отримання найкращих результатів рекомендується використовувати найновіші вихідні дані.

#### Створення файлів AutoPath (ряди):

**ПРИМІТКА:** Файли AutoPath не можна експортувати з дисплея.

**ПРИМІТКА:** Файли AutoPath, імпортовані на дисплей, можна змінити, але зміни не синхронізуються з John Deere Operations Center.

Якщо машина заїжджає на поле, яке має пов'язаний файл початкової роботи, лінії AutoPath, оптимізовані для найкоротших шляхів, генеруються автоматично. Поточний маршрут AutoPath можна змінити на сторінці вибору навігаційного маршруту. Натисніть кнопку "Метод", щоб вибрати метод створення проходів. Система AutoPath (ряди) має такі варіанти створення маршрутів:

- Виберіть опцію «Оптимізувати для найменшої кількості проходів», щоб повністю охопити поле, використовуючи якомога менше проходів.

**ПРИМІТКА:** Якщо робоча ширина поточної операції менша за робочу ширину джерела, параметр «Повторювати проходи початкової роботи» автоматично стає недоступним для вибору.

- Виберіть «Повторювати проходи початкової роботи», щоб використовувати лише проходи, які збігаються з проходами початкової роботи. Повторення проходів початкової роботи зменшує ущільнення ґрунту, але може призводити до перекриття покриття.



## Default to this Method

PC613046—UN—20FEB24

Прапорець методу, прийнятого за стандартними налаштуваннями

За замовчуванням вибрано значення "Оптимізувати за найменшою кількістю проходів". Щоб змінити значення за замовчуванням на "Повторювати проходи початкової роботи", натисніть кнопку-перемикач і встановіть прапорець у полі "Використовувати цей метод за стандартними налаштуваннями". Цей крок гарантує, що метод створення залишається однаковим для всіх полів.

За замовчуванням лінії AutoPath (ряди) прокладаються на відстань 20 м (66 футів) від кінця ряду. Подовження ліній можна змінити в розширених налаштуваннях. Система AutoPath (ряди) може з'єднувати лінії через проміжок до 50 м (164 фути), наприклад, через водний шлях.

**ПРИМІТКА:** Якщо виявлено, що платформа — це машина для збирання цукрової тростини, за стандартним налаштуванням використовуватиметься значення "Вимк".

**ПРИМІТКА:** Докладнішу інформацію про розширені налаштування наведено в Екранній довідці.

### AutoPath (межі)

**ПРИМІТКА:** Файли AutoPath не можна експортувати з дисплея.

Система AutoPath (межі) використовує інформацію про межі поля для створення навігаційних ліній. Для створення проходів системи AutoPath (межі) потрібна точна інформація про межі поля. Цей метод підходить для машин, що працюють у незасіяних рядах, а також для висівання нових просапних культур.

#### Створення файлів AutoPath (межі):

Коли машина виїжджає в поле, яке не має пов'язаного файлу початкової роботи, але має визначену межу, система AutoPath (межі) створює проходи на основі таких умов:

- Після надання спільного доступу до плану позашляхової навігації від межі, система AutoPath (межі) буде генерувати дані безпосередньо.
- Якщо між машинами не було поширено жодного заздалегідь створеного плану робіт, але межу для поточного поля визначено, оператор може вибрати наявний план меж для поля або створити новий план меж за допомогою меню даних.
- Якщо інформація про межу поля не заповнена, користувач може натиснути на ярлик для

програми "Поля та межа", щоб завершити налаштування інформації про межу. Неможливо виконати завдання AutoPath (межі), доки межу не буде завершено.

**ПРИМІТКА:** Якщо файл початкової роботи існує, система AutoPath (ряди) створить проходи з даних початкової роботи.

Якщо початкову підказку для вирівнювання межі було пропущено, AutoPath (межі) можна створити в будь-який час за допомогою функції налаштування маршруту, у якій можна вибрати лінію AutoPath і скористатися наявним планом межі або створити новий під час редагування лінії AutoPath.

Система AutoPath (межі) має такі варіанти створення маршрутів:

- Виберіть "Кут повороту", щоб створити маршрути під потрібним кутом.
- Виберіть "Вирівняти за межею", щоб створити маршрути, паралельні до межі.
- Виберіть "З наявного маршруту", щоб створити прямі маршрути, паралельні наявній навігаційній лінії.

Функція вирівнювання за межею дозволяє оператору легко створювати набір прямих навігаційних маршрутів, вирівняних із визначеною секцією межі поля. Дисплей за замовчуванням установлює найдовший прямий край межі, але можна вибрати будь-який край.

За замовчуванням лінії AutoPath (межі) прокладаються на відстань 20 м (66 футів) від кінця ряду.

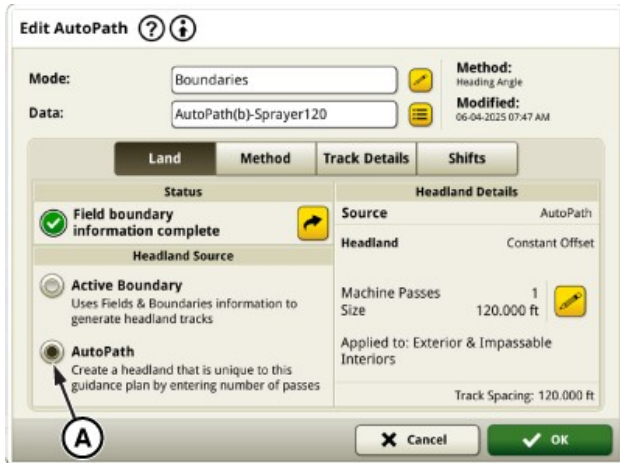
**ПРИМІТКА:** Докладнішу інформацію про розширені налаштування наведено в Екранній довідці.

#### Створення поворотних смуг:

Якщо поворотну смугу визначено в програмі AutoPath (межі), програма "Поля та межі" має вказувати на те, що поворотну смугу визначено в іншому місці, і спрямовувати користувачів до використання визначення поворотної смуги AP.

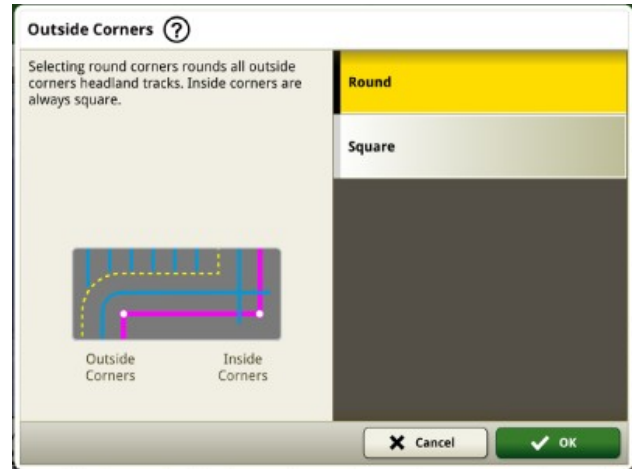
Щоб створити поворотну смугу, виконайте наведену нижче процедуру:

1. Перейдіть до розділу "Редагування" в Autopath.
2. Виберіть джерело поворотної смуги Autopath.



PC676263—UN—17JUN25

Джерело створення поворотної смуги



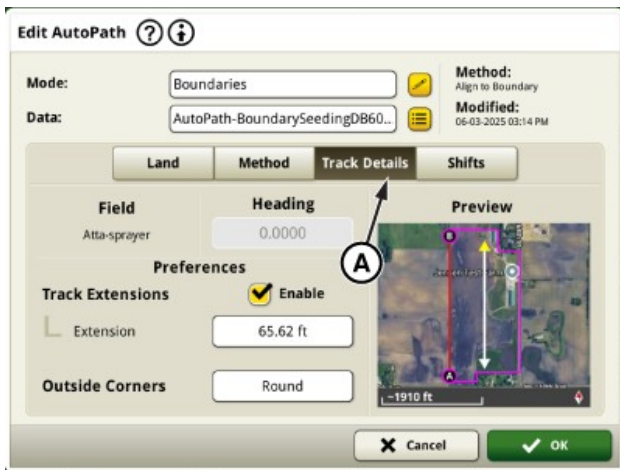
PC676266—UN—24JUN25

Зовнішні кути

A—Autopath;

3. Натисніть на "Проходи машини", щоб налаштувати кількість проходів.
4. Натисніть кнопку ОК, щоб завершити процедуру.

## Відомості про маршрут



PC676267—UN—24JUN25

Вкладка "Дані маршруту"

A—Вкладка «Дані маршруту»

На вкладці "Відомості про маршрут" відображається інформація про поле, напрямок, межі та поворотні смуги для вибраного маршруту.

**ПРИМІТКА:** Інформація про межі та поворотні смуги не потрібна, якщо файл AutoPath генерується з рядків.

Параметр "Тип зовнішнього кута" надає можливість вибирати між прямим або непрямым зовнішнім кутом.

У вікні попереднього перегляду відображається попередній перегляд файлу AutoPath, який буде створено. Напрямок маршруту можна змінити, вибравши поле введення та відрегулювавши до потрібних значень.

Метод створення AutoPath можна змінити на вкладці "Відомості про маршрут", натиснувши кнопку "Редагувати" поруч із назвою методу.

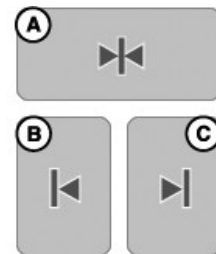
**ПРИМІТКА:** Додаткову інформацію можна отримати в екранній довідці.

Налаштування видимості маршруту можна використовувати для вибору ліній, які відображатимуться на карті. Режим карти можна перемикаати між усіма маршрутами, польовими маршрутами та маршрутами на поворотній смузі. За замовчуванням відображається "Показати всі маршрути".

**ПРИМІТКА:** Налаштування видимості маршруту недоступні під час використання AutoPath (ряди).

ZIDXK1X,1751352575676-UK-29SEP25

## Зміщення маршруту



PC16665—UN—18MAR13

- A—Зміщення маршруту до центра
- B—Зміщення маршруту вліво
- C—Зміщення маршруту вправо

Функція зміщення маршруту регулює положення машини ліворуч, у центрі, або праворуч від заданого маршруту. Використовуйте зміщення маршруту, щоб компенсувати похибку глобальної системи позиціонування (GPS).

**ПРИМІТКА:** Похибка притаманна будь-якій супутниковій системі GPS з функцією диференціального коригування.

В процесі використання диференціальної корекції SF1, SF2 або SF3 (або при роботі в режимі швидкого пошуку RTK) маршрут може зміститися з часом при ввімкненні та вимкненні живлення. Зміщення маршруту можна використовувати, щоб компенсувати похибку GPS.

Функція зміщення маршруту регулює маршрут 0 та всі навігаційні лінії, що пов'язані з ним. Навігаційні лінії зміщуються відповідним чином вліво чи вправо на вказану відстань. Крім того, оператор може відцентрувати навігаційну лінію на положенні машини.

Щоб відцентрувати маршрут відносно поточного положення машини, виберіть функцію зміщення маршруту до центру (А). Щоб змістити лінію ліворуч, виберіть функцію "Змістити маршрут ліворуч" (В). Щоб змістити маршрут праворуч, виберіть функцію "Змістити маршрут праворуч" (С).

**ПРИМІТКА:** Майстер зміщення маршруту за промовчанням ввімкнено.

Якщо функція адаптивних кривих активна, функція зсуву маршруту вимикається.

Максимальний доступний крок зміщення маршруту при активній системі AutoTrac становить 30 см (12 дюймів). Якщо систему AutoTrac вимкнено, оператор може встановити крок зміщення до 914 см (360 дюймів).

У разі використання адаптивних кривих застосовувати функцію зсуву маршруту не рекомендовано. Функція зміщення використовує поточний напрямок руху, а не геометрію усього маршруту у цілому. У разі зміщення деякі фрагменти маршруту можуть наблизитися до потрібного значення або віддалитися від нього.

**ПРИМІТКА:** Функція центрування зміщення маршруту недоступна, коли для кривих АВ і маршрутів межі використовується функція Row Sense.

Зміщення маршруту доступне у разі використання кривих АВ. (Див. п. "Зміщення кривих АВ").

Загальне зміщення відображається лише під час редагування прямої ділянки або кільцевого

маршруту. Чисте зміщення відображається для будь-яких типів маршрутів.

### **Зміщення навігаційних ліній спільного використання**

Щоб спільно використовувати зміщення навігаційної лінії:

1. Змістіть активну навігаційну лінію.
2. Відкрийте Список навігаційних маршрутів
3. Виберіть кнопку "Поділитися", щоб поділитися активною лінією та зміщенням її рядка з робочою групою.

Щоб отримати зміщення навігаційної лінії:

**ПРИМІТКА:** Якщо активна навігаційна лінія була зміщена іншим оператором, сповіщення про зміщення не відображається, доки активну лінію не буде вибрати повторно.

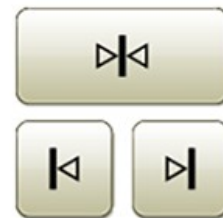
1. Виберіть іншу навігаційну лінію
2. Повторно виберіть попередню навігаційну лінію.

### **Зміщення однієї лінії**

**ПРИМІТКА:** Зсув однієї лінії доступний лише для прямих маршрутів і кривих АВ.

Система AutoTrac залишається активною, якщо застосовано зсув однієї лінії.

**ПРИМІТКА:** Зсув однієї лінії можна використовувати лише для зміни маршруту на величину до 30 % відстані між проходами в разі прямих маршрутів і 40 % в разі кривих АВ.



PC28718—UN—25AUG22

Кнопки зміщення однієї лінії

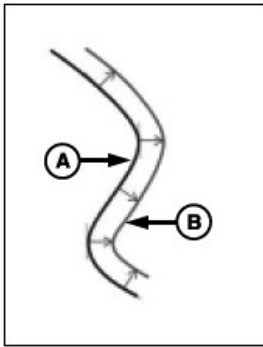
**А**—Зміщення маршруту до центра  
**В**—Зміщення маршруту вліво  
**С**—Зміщення маршруту вправо

Зміщення однієї лінії регулює положення одної навігаційної лінії ліворуч або праворуч, не впливаючи на розташування та форму маршрутів навколо нього. У кінці повороту або під час вибору нового маршруту, зміщення скидається на нуль.

Модуль зсуву однієї лінії можна додати на сторінку запуску в програмі "Диспетчер макетів".

### Зсув кривих АВ

Дисплеї G5 зміщують криві АВ, використовуючи іншу логіку, ніж інші методи навігації. Замість прямих зсувів убік для кривих АВ використовують радіальні зсуви. Радіальні зміщення підтримують направлений рух перпендикулярно дотичної кривої в кожній точці вздовж лінії. Кожна точка вздовж кривої зміщується під час відновлення. Зміщення спричиняє зміну форми та геометрії кривої.



PC27479—UN—06SEP19

Приклад зміщення кривих АВ

**А**—Крива АВ  
**В**—Нова крива АВ

При зміщенні кривої АВ (А) нова крива АВ (В) зміщується радіально в точці зсуву. Радіальний зсув розповсюджується по довжині лінії. Відстань між проходами та напрямком нової кривої АВ засновані на оригінальній кривій АВ.

**ПРИМІТКА:** Згладжування кривих застосовується до кожного нового проходу. Згладжування може спричинити незначні прогалини у покритті. У разі потреби вирівнювання лінійних сегментів можна вимкнути в навігаційних налаштуваннях.

### Імпорт і експорт зміщення кривої АВ

При імпорті кривих АВ зі зміщенням з дисплея GreenStar 3 2630 імпортується зміщені лінії. Якщо змінюються будь-які розміри або програми, криві АВ не відновлюються на основі цих змін. Враховуючи ці зміни, криві АВ необхідно відновити, використовуючи оригінальну лінію кривої АВ.

Радіальні зміщення дисплея G5 несумісні з іншими типами дисплеїв.

Криві АВ, експортовані на дисплеї GreenStar 2, GreenStar 3 або в службу John Deere Operations Center, зберігають свої радіальні зсуви при зворотному імпорті на дисплей G5, тільки якщо криву АВ не було змінено на інших типах дисплеїв.

**ПРИМІТКА:** Дисплеї 4-го покоління не підтримують імпорт зміщень.

ct47125,1705346976821-UK-29SEP25

### Повідомлення про зміну робочої ширини

Увімкніть сповіщення про зміну робочої ширини, щоб отримувати сповіщення щоразу, коли робоча ширина машини чи пристрою змінюється.

ct47125,1705347513863-UK-15JAN24

### Розміточні лінії

Розміточні лінії — це навігаційні лінії, які виділяються різними кольорами, щоб нагадати оператору про необхідність виконання дії під час цього проходу. Наприклад, розміточні лінії можуть нагадати оператору про необхідність ручного вимкнення секції просапної сівалки, щоб посівний матеріал не вносився на визначених проходах. Ці визначені проходи можуть використовуватися в якості колії для руху під час сезону, щоб зменшити ущільнення ґрунту та пошкодження культур на решті поля.

Для отримання додаткової інформації про лінії розмітки див. Екранну довідку.

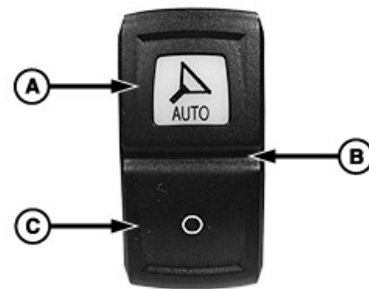
ct47125,1705347513767-UK-15JAN24

### Спільний сигнал

Режим спільного сигналу передбачає спільне використання сигналу коригування машини з приймачем знаряддя та інших машин при використанні системи синхронізації машин Machine Sync. На машині має бути встановлено приймач із найточнішим сигналом корекції.

ct47125,1705347513668-UK-15JAN24

### Перемикач відновлення та дорожнього режиму



PC20494—UN—19AUG19

Перемикач відновлення та дорожнього режиму

**А**—Положення відновлення  
**В**—Положення "Увімк".  
**С**—Положення Вимк.

Для перемикача відновлення та дорожнього режиму виберіть:

- Положення продовження (А) — половина перемикача з позначкою AUTO.

- Положення увімкнення (В) – середнє положення перемикача.
- Вимкнуте положення (С) — відкрита половина тумблера.

cl47125,1705347513503-UK-15JAN24

## Відстань між проходами

**ПРИМІТКА:** Якщо машина віддалилася більше ніж 16 км (10 миль) від руху 0, точність навігаційних ліній знижується.

Відстань між проходами використовується у навігаційній програмі для визначення відстані від поточного проходу до попереднього. Параметр "Інтервал між проходами" аналогічний робочій ширині, але використовується лише для навігації, і ці два значення не залежать одне від одного.

Щоб підтримувати інтервал між проходами, що дорівнює ширині рядку, встановлюйте для параметрів відстані між проходами і робочої ширини однакові значення. Щоб забезпечити певне перекриття для оброблення ґрунту або обприскування, а також врахування похибки GPS-системи, установіть для параметра відстані між проходами значення, що є меншим, ніж значення робочої ширини.

cl47125,1705347513405-UK-15JAN24

## Вибір навігаційного маршруту

При ввімкненні вибору навігаційних маршрутів, дисплей автоматично вибирає навігаційний маршрут щоразу, коли вибрано клієнта, ферму та поле. Якщо в полі присутні декілька пов'язаних з ним маршрутів, перший маршрут у переліку навігаційних маршрутів обирається в якості активного маршруту.

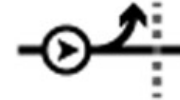
**ПРИМІТКА:** Активний маршрут не змінюється, якщо оператор вибирає нове поле під час роботи системи AutoTrac.

Якщо вибране поле не містить пов'язаних навігаційних маршрутів або оператор скидає вибір клієнта, ферми й поля, назва маршруту змінюється на "----", що вказує на відсутність активного маршруту. Щоб вибрати навігаційний маршрут, натисніть кнопку «Задати маршрут» на головній сторінці програми «Навігація» або виберіть клієнта, ферма чи поле в програмі «Поля».

**ПРИМІТКА:** Вибір навігаційного маршруту вмикається за замовчуванням. Скидання до заводських даних або перепрограмування повертає параметри цієї функції до значень за замовчуванням.

cl47125,1705347512980-UK-15JAN24

## Зміна маршруту



PC17412—UN—15JUL13

Функція змінення маршруту дає змогу оператору перемикатися між навігаційними лініями. Перш ніж використовувати функцію змінення маршруту, слід створити групу маршрутів (групу навігаційних ліній) або підготувати глобальну групу маршрутів (усі навігаційні лінії, доступні на дисплеї). Якщо активовано функцію зміни маршруту, вона змінює навігаційну лінію на іншу на підставі порядку навігаційних ліній у Наборі маршрутів.

### Перехід до наступного маршруту

**ПРИМІТКА:** Функція зміни маршруту неактивна, якщо не обрати маршрут.

Щоб обрати наступну навігаційну криву, використовуйте один з наступних методів:

- У модулі «Наступний маршрут» натисніть кнопку «Змінити».
- Натисніть екранну клавішу "Змінити маршрут" на панелі швидкого доступу.

cl47125,1705347513290-UK-15JAN24

## Набір марш.

Група маршрутів — це група навігаційних ліній, створених оператором. Групи маршрутів дозволяють оператору швидко перемикає навігаційні маршрути.

### Створення групи маршрутів

1. Натисніть кнопку "Налаштувати маршрут" або скористайтеся модулем "Наступний маршрут".
2. Натисніть кнопку задавання нового маршруту.
3. Натисніть кнопку «Додати маршрут» та виберіть необхідний маршрут із списку.
4. Повторюйте крок 3, доки бажані маршрути не буде додано в групу маршрутів.

### Вибір групи маршрутів

1. Натисніть кнопку налаштування маршруту або

скористайтесь модулем сторінки запуску «Наступний маршрут».

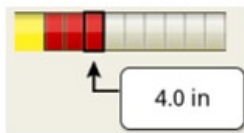
- Виберіть групу маршрутів на сторінці списку навігаційних маршрутів.

**ПРИМІТКА:** Видалення лінії з набору маршрутів не усуває її з екрану. Видалення набору маршрутів не усуває ліній, що входять до нього, з екрану. Докладніше див. у файлах "Екранної довідки".

ct47125,1705347513189-UK-15JAN24

## Налаштування світлодіодної панелі курсовказівника

**ПРИМІТКА:** Курсовказівник також називається "Індикатор точності проходу".



PC28719—UN—25AUG22

Розмір кроку курсовказівника

**Розмір кроку** — використовується для налаштування значення відстані відхилення від маршруту для кожного прапорця курсовказівника.

**Поверніть в указаному напрямку** — якщо вибрано цей параметр, поява світлових індикаторів в лівій частині світлодіодної панелі курсовказівника означає, що для повернення машини на навігаційний маршрут кермо потрібно повертати ліворуч.

**З'їзд з маршруту** — якщо вибрано цей параметр, поява світлових індикаторів в лівій частині курсовказівника означає, що для повернення машини на навігаційний маршрут кермо потрібно повертати праворуч.

**Пасивна світлодіодна панель курсовказівника знаряддя**



PC671879—UN—24JUN25

**A**—Світлодіодна панель курсовказівника машини  
**B**—Світлодіодна панель курсовказівника знаряддя

При використанні пасивного навігаційного приладу на дисплеї відображається друга світлодіодна панель курсовказівника.

**Світлодіодна панель курсовказівника машини (A)** — відображає відстань праворуч або ліворуч, на яку машина відхилилася від навігаційного маршруту.

**Світлодіодна панель курсовказівника знаряддя (B)** — відображає відстань вправо або вліво, на яку поворотний центр знаряддя відхилився від навігаційного маршруту.

ZIDXXK1X,1749542023772-UK-10JUN25

## Подробиці карти AutoPath

Натисніть кнопку Подробиці карти AutoPath, щоб переглянути інформацію про рядки й проходи з початкової роботи. Подробиці карти AutoPath надають можливість оператору бачити, як система AutoPath планує навігаційні лінії на конкретному полі.

Натисніть кнопку "Ряди", щоби сховати або відобразити дані ряду.

Натисніть "Проходи початкової роботи", щоби сховати або відобразити проходи, створені з початкової роботи.

Встановіть прапорець "Початкові напрямки", щоби приховати або відобразити стрілки напрямків. Якщо увімкнено, стрілки напрямку показують напрямок руху початкового проходу.

ct47125,1705347512759-UK-15JAN24

## Кругова діаграма стану системи AutoTrac

Піктограма AutoTrac позначає чотири стадії діаграми стану AutoTrac:

- Установлено



Установлено

PC28729—UN—25AUG22

Контролер рульового керування й решта обладнання, необхідне для використання, встановлено.

- Виявлено блок управління рульової системи.
- Виявлено ліцензію AutoTrac.

**ПРИМІТКА:** Необхідно виконати заходи безпеки блока управління рульової системи, якщо такий контролер підтримується.

## 2. Налаштовано



Налаштовано

PC28730—UN—29AUG22

Вибрано відповідний режим стеження, а також заданий коректний маршрут 0. Вибрано правильний рівень сигналу StarFire для роботи AutoTrac. Машина має відповідати наведеним нижче умовам:

- Систему навігації ввімкнено.
- Визначено маршрут 0.
- Знайдено стійкий сигнал GPS
- У блоці управління рульової системи не зафіксовано активних несправностей.
- Повідомлення модуля TCM доступне й дійсне.
- На машині ввімкнено належну робочу передачу.

**ПРИМІТКА:** Система AutoTrac залишається в "1-секторній діаграмі", коли пропашний режим активний, оскільки цей режим не підтримується для навігації AutoTrac. Це визначається ліцензією SF, яка контролює доступ до функцій. Пропашний режим не є припустимим сигналом для AutoTrac.

**ПРИМІТКА:** Якщо сигнал GPS не дійсний, для отримання додаткової інформації зверніться до посібника з експлуатації StarFire або TM.

## 3. Активовано



Активовано

PC28731—UN—25AUG22

Натиснуто кнопку увімкнення/вимкнення AutoTrac. Усі умови для роботи системи AutoTrac виконано, система готова до активації.

- Натисніть кнопку увімкнення/вимкнення рульового управління, щоб увімкнути режим "Рульове управління".

## 4. Увімкнено



Увімкнено

PC28732—UN—25AUG22

Натиснуто кнопку відновлення, і система AutoTrac керує машиною.

- Натисніть кнопку відновлення, щоб активувати систему AutoTrac.
- Швидкість у допустимих межах
- Напрямок руху/кут повороту машини перебуває в допустимих межах
- Машина перебуває в межах 40 % ширини гусениці
- Натиснуто кнопку відновлення

Останній код виходу: Вказує, чому систему AutoTrac деактивовано або чому її не може бути активовано. Коди виходу відображаються в новому затіненому вікні у верхній частині екрану.

ZIDXXK1X,1749541393875-UK-10OCT25

## Налаштування навігаційного маршруту



PC28720—UN—25AUG22

**A**—Кнопка "Налаштування маршруту"  
**B**—"Додати навігаційний маршрут"  
**C**—"Фільтрувати/сортувати навігаційні маршрути"

1. Натисніть кнопку "Налаштування маршруту" на основному навігаційному екрані.
2. В списку навігаційних маршрутів оберіть маршрут, що вже існує, або створіть новий.

Використовуйте екранний "Довідковий центр" для отримання додаткової інформації про створення різних типів навігаційних маршрутів.

ct47125,1705347511399-UK-23MAY24

## Увімкнення системи AutoTrac



PC28733—UN—30AUG22

Перемикач увімкнення/вимкнення рульового управління

**А—Увімкнення рульового управління**  
**В—Вимкнення рульового управління**

Для увімкнення системи AutoTrac повинні бути виконані наступні умови:

- Машина повинна бути обладнана блоком управління рульової системи, що підтримує функцію AutoTrac.
- Є дійсна ліцензія, яка включає систему AutoTrac.
- Створено навігаційний маршрут. Для отримання додаткової інформації про створення навігаційних маршрутів див. п. "Створення навігаційних маршрутів" у цьому розділі.
- Обрано правильний рівень сигналу StarFire для роботи AutoTrac (SF1, SF2, SF3 або RTK) і прийнятий допустимий сигнал GPS.
- Є функція AutoTrac із відповідними допустимими сигналами GPS, у тому числі SF1, SF2, SF3 або RTK.
- Блок управління рульової системи не повинен мати активних несправностей.

**ПРИМІТКА:** Мінімальна і максимальна дозволені швидкості залежать від типу машини та версії ПЗ блока управління рульової системи.

Щоб увімкнути систему AutoTrac, натисніть кнопку увімкнення/вимкнення системи керування на головній сторінці програми "Навігація AutoTrac" або натисніть клавішу швидкого доступу системи AutoTrac на головній сторінці. Якщо натиснути її ще раз, систему AutoTrac буде вимкнено.

ct47125,1705347512477-UK-15JAN24

## Активація системи AutoTrac

**ПОПЕРЕДЖЕННЯ:** Уникайте загрози нещасних випадків чи травмування. Коли систему AutoTrac активовано, оператор відповідає за маневрування в кінці проходу, а також за уникнення зіткнень.

Не намагайтеся увімкнути (активувати) систему AutoTrac під час руху по дорозі.

1. Натисніть кнопку увімкнення/вимкнення

рульового управління, щоб увімкнути або вимкнути рульове управління.

2. Виведіть машину на навігаційний маршрут, і перед піктограмою машини з'явиться біла навігаційна лінія.
3. У разі необхідності використання системи керування активуйте систему AutoTrac вручну, натиснувши кнопку відновлення.

ct47125,1705347512387-UK-15JAN24

## Кнопка відновлення



PC28734—UN—29AUG22

Зразок кнопки відновлення



PC20427—UN—28JUL16

Піктограма AutoTrac

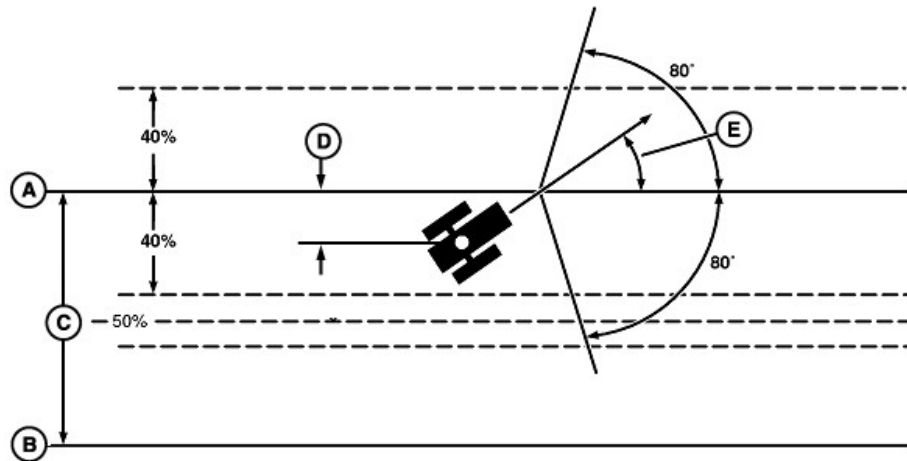
**А—Кнопка відновлення**

**ПРИМІТКА:** Місце розташування кнопки відновлення може бути різним, залежно від типу і моделі машини. Інформацію щодо розташування кнопки відновлення наведено в посібнику з експлуатації машини.

Натисніть кнопку відновлення, щоб перевести систему AutoTrac з увімкненого стану в активований.

ct47125,1705347512267-UK-15JAN24

## Повторна активація системи AutoTrac під час наступного проходу



Хід стрічки

PC8866—UN—02NOV05

A—Маршрут 0  
B—Маршрут 1, південь  
C—Відстань між проходами

D—Бічне відхилення  
E—Курсова помилка для маршруту

Коли машина досягне кінця ряду, оператор має повернути машину до наступного проходу. Під час повертання керма система AutoTrac деактивується.

Систему AutoTrac можна знову активувати, натиснувши кнопку відновлення, тільки за дотримання таких умов.

**ПРИМІТКА:** Блок управління рульової системи визначає максимальну швидкість під час використання системи AutoTrac.

Під час руху заднім ходом система AutoTrac залишається активною протягом 45 секунд. Через 45 секунд машину необхідно перевести на передній хід, щоб потім знову увімкнути задній.

- Швидкість переднього ходу менша ніж 30 км/год (18,6 миль/год).
- Швидкість заднього ходу машини не перевищує 10 км/год (6 миль/год).
- Напрямок руху машини не відхиляється від заданого маршруту більше ніж на 80°.
- Машина не виходить за межі 40% відстані між проходами.
- Оператор сидить на своєму місці.
- Модуль TCM увімкнуто.

**ПРИМІТКА:** Номер маршруту, який відображається на карті посередині відстані між двома навігаційними маршрутами.

### Мінімальна й максимальна швидкість

Мінімальна й максимальна дозволені швидкості залежать від машини та версії ПЗ блока управління рульової системи.

**ПРИМІТКА:** На деяких машинах система AutoTrac може працювати на швидкості до 0,1 км/год (0,06 миль/год). Додаткову інформацію див. в посібнику з експлуатації машини.

### Обмеження швидкості переднього ходу

| Інтегрована система AutoTrac                                   |                                                                        |                                                           |
|----------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------|
| Машина                                                         | Обмеження максимальної швидкості переднього ходу                       | Обмеження мінімальної швидкості переднього ходу           |
| Машини для рядкових культур та плазунові трактори 6R, 7R та 8R | Колесо: 36 км/год (22,4 миль/год)<br>Плазун: 31 км/год (19,3 миль/год) | 0,5 км/год (0,3 миль/год)                                 |
| Трактори із шарнірно-зчленованою рамою                         | 31 км/год (19,3 миль/год)                                              | 1 км/год (0,6 миль/год)<br>MST: 1.5 км/год (0.9 миль/год) |
| Обприскувачі                                                   | 40 км/год (24,8 миль/год)                                              | 0,5 км/год (0,3 миль/год)                                 |
| Комбайни                                                       | 22 км/год (13,7 миль/год)                                              | 0,5 км/год (0,3 миль/год)                                 |
| Самохідні кормозбиральні комбайни                              | 22 км/год (13,7 миль/год)                                              | 0,5 км/год (0,3 миль/год)                                 |
| Самохідні валкові жниварки                                     | 28 км/год (17,4 миль/год)                                              | 0,5 км/год (0,3 миль/год)                                 |
| Бавовнозбиральні комбайни                                      | 15 км/год (9,3 миль/год)                                               | 0,5 км/год (0,3 миль/год)                                 |

ct47125,1705347512159-UK-15JAN24

| Інтегрована система AutoTrac         |                                                  |                                                 |
|--------------------------------------|--------------------------------------------------|-------------------------------------------------|
| Машина                               | Обмеження максимальної швидкості переднього ходу | Обмеження мінімальної швидкості переднього ходу |
| Gator (XUV 845E, XUV 845M, XUV 845R) | 30 км/год (18,6 милі/год)                        | 0,5 км/год (0,3 милі/год)                       |

| AutoTrac Universal 300 й AutoTrac Controller 300  |                                                  |                                                 |
|---------------------------------------------------|--------------------------------------------------|-------------------------------------------------|
| Машина                                            | Обмеження максимальної швидкості переднього ходу | Обмеження мінімальної швидкості переднього ходу |
| Машини для рядкових культур та плазунові трактори | 30 км/год (18,6 милі/год)                        | 0,5 км/год (0,3 милі/год)                       |
| Трактори із шарнірно-зчленованою рамою            | 30 км/год (18,6 милі/год)                        | 1 км/год (0,6 милі/год)                         |
| Обприскувачі                                      | 37 км/год (23,0 милі/год)                        | 0,5 км/год (0,3 милі/год)                       |
| Комбайни                                          | 25 км/год (15,5 милі/год)                        | 0,5 км/год (0,3 милі/год)                       |
| Самохідні кормозбиральні комбайни                 | 25 км/год (15,5 милі/год)                        | 0,5 км/год (0,3 милі/год)                       |
| Самохідні валкові жнивarki                        | 25 км/год (15,5 милі/год)                        | 0,5 км/год (0,3 милі/год)                       |
| Бавовнозбиральні комбайни                         | 25 км/год (15,5 милі/год)                        | 0,5 км/год (0,3 милі/год)                       |

| AutoTrac Universal 200                            |                                                  |                                                 |
|---------------------------------------------------|--------------------------------------------------|-------------------------------------------------|
| Машина                                            | Обмеження максимальної швидкості переднього ходу | Обмеження мінімальної швидкості переднього ходу |
| Машини для рядкових культур та плазунові трактори | 30 км/год (18,6 милі/год)                        | 0,5 км/год (0,3 милі/год)                       |
| Трактори із шарнірно-зчленованою рамою            | 30 км/год (18,6 милі/год)                        | 0,8 км/год (0,5 милі/год)                       |
| Обприскувачі                                      | 37 км/год (23,0 милі/год)                        | 0,8 км/год (0,5 милі/год)                       |
| Комбайни                                          | 25 км/год (15,5 милі/год)                        | 0,8 км/год (0,5 милі/год)                       |
| Самохідні кормозбиральні комбайни                 | 25 км/год (15,5 милі/год)                        | 0,8 км/год (0,5 милі/год)                       |
| Самохідні валкові жнивarki                        | 25 км/год (15,5 милі/год)                        | 0,8 км/год (0,5 милі/год)                       |
| Бавовнозбиральні комбайни                         | 25 км/год (15,5 милі/год)                        | 0,8 км/год (0,5 милі/год)                       |

| AutoTrac Controller — Raven                       |                                                  |                                                 |
|---------------------------------------------------|--------------------------------------------------|-------------------------------------------------|
| Машина                                            | Обмеження максимальної швидкості переднього ходу | Обмеження мінімальної швидкості переднього ходу |
| Машини для рядкових культур та плазунові трактори | 31 км/год (19,3 милі/год)                        | 0,5 км/год (0,3 милі/год)                       |
| Трактори із шарнірно-зчленованою рамою            | 31 км/год (19,3 милі/год)                        | 1 км/год (0,6 милі/год)                         |
| Самохідні валкові жнивarki                        | 20 км/год (12,4 милі/год)                        | 0,5 км/год (0,3 милі/год)                       |

### Граничні значення швидкості заднього ходу

| Інтегрована система AutoTrac                                                                                                                     |                             |                                   |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------|-----------------------------------|
| Машина                                                                                                                                           | Задній хід і допустимий час | Обмеження швидкості заднього ходу |
| Машини для рядкових культур та плазунові трактори 7R та 8R<br>7R (S.N. 110101—)<br>8R (S.N. 160001—)<br>8RT (S.N. 923001—)<br>8RX (S.N. 801001—) | Так, немає обмеження        | 10 км/год (6,2 милі/год)          |
| Машини для рядкових культур та плазунові трактори 6R, 7R та 8R<br>7R (S.N. —110100)<br>8R (S.N. —160000)<br>8RT (серійний номер —923000)         | Так, 45 с                   | 10 км/год (6,2 милі/год)          |
| Трактори із шарнірно-зчленованою рамою                                                                                                           | Ні                          | —                                 |
| Обприскувачі                                                                                                                                     | Так, 45 с                   | 10 км/год (6,2 милі/год)          |
| Комбайни                                                                                                                                         | Так, 45 с                   | 10 км/год (6,2 милі/год)          |
| Самохідні кормозбиральні комбайни                                                                                                                | Так, 45 с                   | 10 км/год (6,2 милі/год)          |
| Самохідні валкові жнивarki                                                                                                                       | Ні                          | —                                 |
| Бавовнозбиральні комбайни                                                                                                                        | Так, 45 с                   | 5 км/год (3,1 милі/год)           |
| Gator (XUV 845E, XUV 845M, XUV 845R)                                                                                                             | Так, 45 с                   | 10 км/год (6,2 милі/год)          |

| AutoTrac Universal 300 й AutoTrac Controller 300  |                             |                                   |
|---------------------------------------------------|-----------------------------|-----------------------------------|
| Машина                                            | Задній хід і допустимий час | Обмеження швидкості заднього ходу |
| Машини для рядкових культур та плазунові трактори | Так, 45 с                   | 10 км/год (6,2 милі/год)          |
| Трактори із шарнірно-зчленованою рамою            | Ні                          | —                                 |
| Обприскувачі                                      | Так, 45 с                   | 10 км/год (6,2 милі/год)          |
| Комбайни                                          | Так, 45 с                   | 10 км/год (6,2 милі/год)          |
| Самохідні кормозбиральні комбайни                 | Так, 45 с                   | 10 км/год (6,2 милі/год)          |
| Самохідні валкові жниварки                        | Ні                          | —                                 |
| Бавовнозбиральні комбайни                         | Так, 45 с                   | 10 км/год (6,2 милі/год)          |

| AutoTrac Universal 200                            |                             |                                   |
|---------------------------------------------------|-----------------------------|-----------------------------------|
| Машина                                            | Задній хід і допустимий час | Обмеження швидкості заднього ходу |
| Машини для рядкових культур та плазунові трактори | Так, 45 с                   | 10 км/год (6,2 милі/год)          |
| Трактори із шарнірно-зчленованою рамою            | Ні                          | —                                 |
| Обприскувачі                                      | Так, 45 с                   | 10 км/год (6,2 милі/год)          |
| Комбайни                                          | Так, 45 с                   | 10 км/год (6,2 милі/год)          |
| Самохідні кормозбиральні комбайни                 | Так, 45 с                   | 10 км/год (6,2 милі/год)          |
| Самохідні валкові жниварки                        | Ні                          | —                                 |
| Бавовнозбиральні комбайни                         | Так, 45 с                   | 10 км/год (6,2 милі/год)          |

| AutoTrac Controller — Raven                       |                             |                                   |
|---------------------------------------------------|-----------------------------|-----------------------------------|
| Машина                                            | Задній хід і допустимий час | Обмеження швидкості заднього ходу |
| Машини для рядкових культур та плазунові трактори | Так, 45 с                   | 10 км/год (6,2 милі/год)          |
| Трактори із шарнірно-зчленованою рамою            | Ні                          | —                                 |

| AutoTrac Controller — Raven |                             |                                   |
|-----------------------------|-----------------------------|-----------------------------------|
| Машина                      | Задній хід і допустимий час | Обмеження швидкості заднього ходу |
| Самохідні валкові жниварки  | Ні                          | —                                 |

ZIDXX1X,1749542759320-UK-23JUN25

## Попередження про поворот



PC17238—UN—11JUL13

Система попередження про поворот заздалегідь попереджає оператора про кінець проходу і відображає відстань до кінця проходу на екрані карти.

На сторінці "Розширені налаштування" програми "Навігація" натискайте кнопку-перемикач, щоб увімкнути або вимкнути попередження про поворот. Коли попередження про поворот увімкнено, на карті відображається піктограма попередження про поворот.

Система попередження про поворот призначена тільки для прогнозування точки повороту транспортного засобу, на якому увімкнена система паралельного відстежування або AutoTrac в режимі прямого проходу. Попередження про поворот не є попередженням про поворотну смугу. Прогнозування поворотів ґрунтується виключно на інформації про попередні повороти, здійснені машиною. Точки повороту також визначаються, коли вимикається система AutoTrac, а курсова помилка перевищує 45 градусів. Прогнози поворотів збігатимуться з межею поля, тільки якщо межа є лінійною й безперервною, або якщо оператор виконує поворот до чи після перетину межі.

За 10 секунд до перетину прогнозованого повороту починається зворотний відлік відстані і лунає звуковий сигнал. Звуковий сигнал повторюється в момент досягнення точки повороту.

Візуальний індикатор змінює колір на жовтий, коли до прогнозованого повороту залишиться 10 секунд, і на червоний — після проходження прогнозованого місця повороту. Місце повороту позначається білою лінією перетину.

### Піктограма попередження про поворот на карті

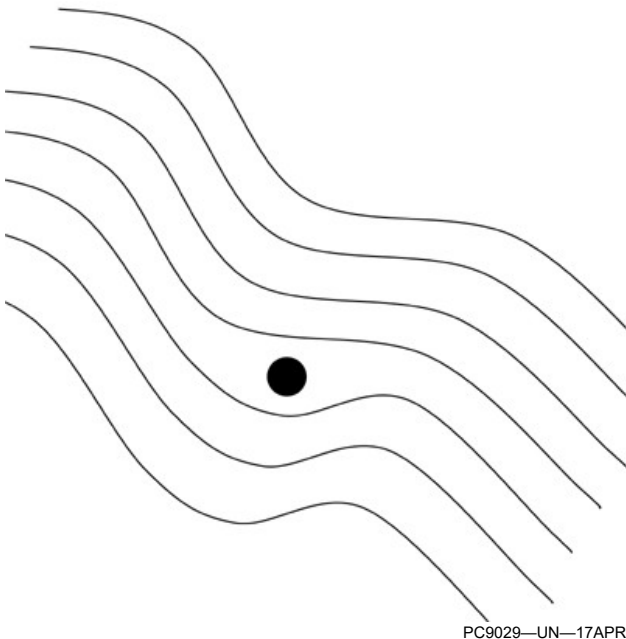
Коли попередження про поворот увімкнено, на карті відображається піктограма попередження про поворот. Піктограма попередження про поворот використовується для доступу до налаштувань попередження про поворот та вимкнення

попередження про поворот за допомогою кнопки-перемикача.

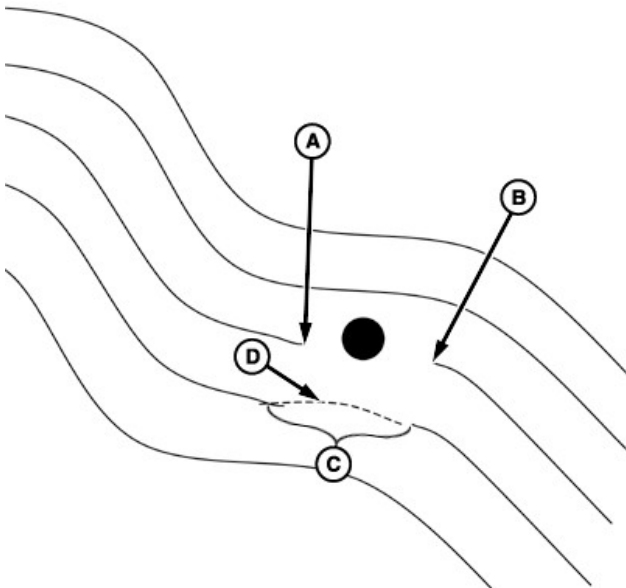
Коли її вимкнено, система попередження про поворот заздалегідь не попереджає оператора про кінець проходу і відображає відстань до кінця проходу на екрані карти. Попередження про поворот потрібно знову увімкнути вручну на сторінці "Розширені налаштування" програми навігації. У вимкненому стані символ попередження про поворот не відображається на карті.

ct47125,1705347513073-UK-15JAN24

## Об'їзд перешкод



PC9029—UN—17APR06



PC9030—UN—17APR06

A—Запис вимкнено

B—Запис увімкнено

C—Розриви на наступному проході

D—Ручне виведення на відновлений маршрут

Оператор має об'їжджати будь-які перешкоди в полі, працюючи в режимі адаптивних кривих, як-от колодязі, телефонні стовпи чи лінії електропередач.

**ПРИМІТКА:** Якщо потрібно записати прямолінійний маршрут об'їзду перешкоди, щоб уникнути розриву маршруту, натисніть кнопку «Прямолінійна ділянка».

**Записування УВІМКНЕНО:** Якщо під час об'їзду перешкоди, що внесе відхилення в прокладений маршрут, залишити записування увімкненим, то таке відхилення буде записане і стане частиною маршруту. Під час наступного проходу в процесі наближення до тієї ділянки поля, для якої було записано відхилення, машина врахує його і поверне відповідно до відхилення. Машина буде рухатись з урахуванням відхилення. Щоб усунути таке відхилення, оператор має перейти на ручне керування машиною і випрямити відхилення. Після того як оператор проїде ділянку поля з відхиленням і знову вийде на потрібний маршрут, можна активувати кнопку відновлення, після чого керувати машиною стане система AutoTrac.

**Записування ВИМКНЕНО:** Якщо під час наближення до перешкоди та її об'їзду вимкнути записування, а потім увімкнути його знову й активувати систему AutoTrac для завершення проходу, в записаному маршруті на місці перешкоди залишиться розрив. На наступному проході, коли машина наблизиться до розриву, оператор має перейти на ручне керування машиною і проїхати розрив. Відразу після проїзду розриву і повернення на прокладений маршрут можна активувати систему AutoTrac. Під час наступних проходів розрив не відображатиметься, поки для наступного проходу буде увімкнено записування.

ct47125,1705347512851-UK-15JAN24

## Повідомлення про деактивацію AutoTrac

**Повідомлення про деактивацію AutoTrac** — кожна деактивація системи AutoTrac супроводжується двома звуковими сигналами й пояснювальним повідомленням, чому її було деактивовано. Також відображаються повідомлення з зазначенням причин, чому система AutoTrac не активується. Повідомлення про деактивацію відображаються протягом 7 секунд, після чого зникають.

| Повідомлення про деактивацію AutoTrac |                                   |
|---------------------------------------|-----------------------------------|
| Код                                   | Повідомлення                      |
| 702752.00                             | Жодні перевірки ще не виконані    |
| 702752.01                             | Поворот рульового колеса          |
| 702752.02                             | Занизька частота обертання колеса |

|           |                                                                                          |
|-----------|------------------------------------------------------------------------------------------|
| 702752.03 | Зависока частота обертання колеса                                                        |
| 702752.04 | Неприпустима передача                                                                    |
| 702752.05 | Номер маршруту змінено                                                                   |
| 702752.06 | Подвійна частота GPS відсутня                                                            |
| 702752.07 | SSU має діючі діагностичні коди несправностей (DTC)                                      |
| 702752.08 | Останнє перемикач було вдалим                                                            |
| 702752.09 | Неякісне повідомлення GSD                                                                |
| 702752.10 | Паралельне відстежування відсутнє                                                        |
| 702752.11 | Картку-ключ не вставлено                                                                 |
| 702752.12 | Надто велика курсова похибка                                                             |
| 702752.13 | Помилка маршруту: завелике відхилення                                                    |
| 702752.14 | Перемикач сидіння відкритий                                                              |
| 702752.15 | Занизька температура оливи                                                               |
| 702752.16 | TCM відсутня                                                                             |
| 702752.17 | Невірний код активації.                                                                  |
| 702752.18 | Клапан управління режимом діагностики                                                    |
| 702752.19 | Жатка комбайна вимкнена                                                                  |
| 702752.20 | Увімкнено перемикач дорога/поле комбайна                                                 |
| 702752.21 | Напруга не стабільна                                                                     |
| 702752.22 | Система AutoTrac активна під час занадто довгого руху заднім ходом                       |
| 702752.23 | Надто велике порогове значення низької швидкості активації системи AutoTrac              |
| 702752.24 | Занадто велике скривлення шляху                                                          |
| 702752.25 | Машина не пересувається вперед                                                           |
| 702752.26 | Низька лінія ELX (вимкнення)                                                             |
| 702752.27 | Хибні дані передачі                                                                      |
| 702752.28 | Кнопка відновлення хибних даних                                                          |
| 702752.29 | Неприпустиме повідомлення перемикача з ключем                                            |
| 702752.30 | Перемикач системи AutoTrac/навігації ряду самохідного кормозбирального комбайна вимкнено |
| 702752.31 | Перемикач швидкої зупинки самохідного кормозбирального комбайна увімкнено                |
| 702752.32 | AutoTrac не увімкнено                                                                    |
| 702752.33 | Отримання лінії                                                                          |
| 702752.34 | Відстеження на лінії                                                                     |
| 702752.35 | Невідомий напрямок                                                                       |
| 702752.36 | Перехід до GPS завеликий                                                                 |
| 702752.37 | За межами ряду                                                                           |
| 702752.38 | Резервний час роботи датчика вичерпано                                                   |
| 702752.39 | Хибна послідовність повідомлень                                                          |
| 702752.40 | Машині не може досягти керованої кривизни маршруту                                       |
| 702752.41 | Швидкість машини за GPS не відповідає швидкості за даними давача коліс                   |
| 702752.42 | Не відповідна поточна кривизна                                                           |
| 702752.43 | Машина в стоянковому режимі                                                              |
| 702752.44 | Час очікування повідомлень про додаткові команди керування вичерпано                     |
| 702752.45 | Час очікування повідомлень про додаткові стани керування вичерпано                       |
| 702752.46 | Хибні дані перемикача сидіння                                                            |
| 702752.47 | Хибні дані VIN                                                                           |
| 702752.48 | Хибні дані колісної бази                                                                 |

|           |                                                                              |
|-----------|------------------------------------------------------------------------------|
| 702752.49 | Час очікування повідомлень від системи TCM вичерпано                         |
| 702752.50 | Час очікування повідомлень від систем автоматизації машини вичерпано         |
| 702752.51 | Час очікування повідомлень про крен і ступінь повороту вичерпано             |
| 702752.52 | Час очікування повідомлень від давача коліс про швидкість/напрямок вичерпано |
| 702752.53 | Час очікування даних відстеження вичерпано                                   |
| 702752.54 | Невідома помилка блока керування системою керування                          |
| 702752.55 | Температура AutoTrac Universal за межами діапазону                           |
| 702752.56 | AutoTrac активна у режимі повороту чотирма колесами занадто довго            |
| 702752.57 | Машина в режимі рул. управління крабового ходу                               |
| 702752.58 | Авторизацію не дозволено                                                     |
| 702752.62 | Зарезервовано                                                                |
| 702752.63 | Не виконуйте жодних дій                                                      |

cl47125,1705347511762-UK-15JAN24

## Навігація знаряддя AutoTrac (пасивна)

Навігація знаряддя AutoTrac (пасивна) використовується для більш точної роботи в змінних польових умовах, на непрямих ділянках та на схилах. Навігація знаряддя AutoTrac (пасивна) веде машину таким чином, що знаряддя не відхиляється від навігаційної лінії.

Навігація знаряддя AutoTrac використовує значення вимірювань профілю знаряддя в програмі Диспетчер обладнання, а також сигнали GPS з приймачів машини й знаряддя. Ця інформація використовується для визначення місцезнаходження приймача знаряддя відносно приймача машини. На основі навігаційної лінії навігація знаряддя AutoTrac веде машину таким чином, що знаряддя не відхиляється від навігаційної лінії. Це може призвести до того, що машина вийде за навігаційну лінію.

### Перехід до навігації AutoTrac

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Оберіть програму навігації AutoTrac.



PC15305—UN—19MAR13  
Піктограма налаштувань

Виберіть піктограму налаштувань, щоб увімкнути навігацію знаряддя AutoTrac (пасивну).

**ПРИМІТКА:** На навігацію знаряддя можуть впливати зміни польових умов, погодних умов, а також неналежне налаштування машини чи знаряддя.

#### Вимоги:

**ПРИМІТКА:** Пневматичні завантажувачі з проміжним положенням гідравлічного привода серії C й 1910 сумісні з пасивною навігацією знаряддя AutoTrac і підтримують прямі лінії, криві лінії, межі, а також маршрути типу AutoPath.

- Універсальний дисплей G5
- Дійсна ліцензія на навігацію знаряддя
- Приймач StarFire, встановлений на машині
  - Приймач StarFire 3000 із сигналом SF2 або RTK
  - Приймач StarFire 6000 із сигналом SF3 або RTK
  - Приймач StarFire 7000/7500 із сигналом SF-RTK або RTK
- Приймач StarFire, встановлений на знарядді
  - Приймач StarFire 3000 із сигналом SF1, SF2 або RTK
  - Приймач StarFire 6000 із сигналом SF1, SF3 або RTK
  - Приймач StarFire 7000/7500 із сигналом SF1, SF-RTK або RTK
- Увімкнено спільний сигнал

**ПРИМІТКА:** У разі використання приймачів із різною потужністю сигналів машинний приймач має забезпечувати сигнал ліпшої якості.

Спільний сигнал приймача знаряддя вмикається автоматично.

#### Навігація знаряддя AutoTrac у режимі зворотного ходу

Навігація знаряддя AutoTrac у режимі зворотного ходу підтримується на таких машинах:

- усі машини, які використовують конфігурацію AT2;
- трактори серії 7, 8 і 9 з однопричіпним знаряддям.

Рекомендована швидкість під час роботи з навігацією знаряддя AutoTrac у режимі зворотного ходу становить від 3 до 6 км/год (2–4 миль/год). Для оптимальної продуктивності переведіть машину назад у режим переднього ходу, коли похибки машини й знаряддя становитимуть 13 см (5 дюймів) або менше.

Щоб побачити, які конфігурації машини працюють, перейдіть до розділу "Діагностика AutoTrac":

1. Виберіть "Кругова діаграма AutoTrac".
2. Виберіть "Стан".

3. Виберіть "Система AutoTrac".

4. Переконайтеся, що вибрано режим AutoTrac AT 2.0.

#### Навігація начіпного знаряддя AutoTrac

**ПРИМІТКА:** Навігація знаряддя AutoTrac™ не сумісна з задніми 3-точковими начіпними знаряддями, за винятком просапної сівалки TT 8022, яка використовує неповоротну задню 3-точкову зчіпку.

Система автоматично вмикається або вимикається залежно від положення зчіпки (зчіпка повністю опущена — це 0 %, повністю піднята — це 100 %):

**Умова вмикання:** система вмикається, коли знаряддя опущено та досягає 70 % ходу зчіпки (за стандартними налаштуваннями).

**Умова вимкнення:** система вимикається, коли знаряддя піднято вище ніж на 85 % від ходу зчіпки (за стандартним налаштуванням).

#### Правила конфігурації

1. Порогові значення вмикання та вимикання мають відрізнятися щонайменше на 10 %.
2. Поріг вимикання не повинен перевищувати 95 %.
3. Значення "Увімкнути" (нижня межа) не може перевищувати значення "Вимкнути" (верхня межа).
4. Значення "Вимкнути" (верхня межа) не може бути нижчим за значення "Увімкнути" (нижня межа).

ZIDXX1X,1751351942342-UK-01JUL25

#### AutoTrac RowSense

AutoTrac RowSense — це доповнення інтегрованої системи AutoTrac, що використовується під час збирання кукурудзи або внесення добрив. Сигнали від датчиків ряду поєднуються з наявними сигналами AutoTrac, щоб забезпечити рух машини в потрібному напрямку. Якщо сигналів датчиків ряду немає (наприклад, під час перетинання водоводу), використовуються дані стандартної системи глобального позиціювання (GPS).

Технологія AutoTrac RowSense підтримує всі методи контролю руху й більшість стандартних технік збирання врожаю та внесення добрив. Усі режими контролю руху налаштовуються так само, як і для системи AutoTrac на базі GPS.

Зверніться до дилера John Deere, щоб придбати AutoTrac RowSense.

Для отримання додаткової інформації див. посібник з експлуатації системи AutoTrac RowSense.

#### Зміщення навігаційних ліній

**ПРИМІТКА:** Для зміщення навігаційних ліній потрібен дисплей рівня Premium.

Коли функцію AutoTrac RowSense увімкнено, навігаційна лінія зміщується так, щоб залишатися в центрі положення датчиків ряду. При виборі нового поля або вимкненні AutoTrac RowSense система очищає всі зміщення для всіх навігаційних маршрутів, які були задані функцією AutoTrac RowSense.

### Піктограми стану AutoTrac RowSense



PC24011—UN—31MAR17

Очікування (біла піктограма)

Систему вимкнено.



PC28735—UN—25AUG22

Систему ввімкнено (зелена піктограма)

Система активована й використовує дані від датчиків рядку та GPS.



PC28736—UN—25AUG22

Сигнал GPS відсутній (жовта піктограма)

Система активована й використовує дані лише від датчика рядку.



PC28737—UN—25AUG22

Сигнал від датчика рядку відсутній (помаранчева піктограма)

Система активована й використовує дані лише від GPS.

### Увімкнення датчиків ряду

Після визначення початкового маршруту, коли машина знаходиться на половині відстані проміжку між рядами та в межах припустимого кута до ряду, можна натиснути кнопку відновлення AutoTrac RowSense спрямує машину у потрібному напрямку після того, як датчики ряду зможуть визначити положення ряду.

Рух поворотною смугою виконується так само, як і при використанні AutoTrac на базі GPS.

1. Оператор керує напрямком руху.
2. Натисніть кнопку відновлення, щоб активувати систему AutoTrac.
3. Датчики ряду визначають положення ряду й скерують машину до нього.

Функція подовження адаптивних кривих, кільцевого маршруту та кривих АБ може застосовуватися для подовження проекцій суміжних рядків у поворотні смуги.

### Випадання ряду

Випадання ряду виникає у разі втрати даних від датчика ряду. Система AutoTrac використовуватиме дані GPS, доки знову не почнуть надходити дані від датчика ряду. Подібне може статися під час перетинання водоводу.

Коли ряд випадає в режимі руху за прямим маршрутом або маршрутом кривої АВ, навігаційний маршрут повторно відцентровується. Цей метод підвищує ймовірність того, що системі AutoTrac RowSense вдасться відшукати правильний маршрут на іншій стороні водоводу.

### Ручний режим RowSense

Виберіть ручний режим RowSense, щоб використовувати датчик ряду лише на жатці. Ручний режим RowSense не вимагає ліцензії.

Ручний режим RowSense доступний в розширених налаштуваннях програми навігації, якщо виконуються наведені нижче умови:

- На машині встановлено універсальний дисплей G5.
- Дисплей розпізнає машину як самохідний кормозбиральний комбайн, бавовнозбиральну машину або підбирач бавовни.
- Дисплей розпізнає датчики рядів на CAN-шині.

ct47125,1705347511649-UK-15JAN24

### Вимкнення системи AutoTrac, якщо вона не використовується



PC15305—UN—19MAR13

Піктограма налаштувань

**ПОПЕРЕДЖЕННЯ:** Уникайте загрози нещасних випадків чи травмування. Завжди вимикайте (деактивуйте й вимикайте) систему AutoTrac перед виїздом на автодорогу.

Перемикач майстра навігації керує програмою навігації.

**ВАЖЛИВО:** Уникайте пошкоджень системи. Скасуйте вибір будь-якого активного маршруту в списку навігаційних маршрутів, перш ніж вимкати програму навігації.

Кнопка увімкнення/вимкнення керування на сторінці запуску модуля вмикає та вимикає лише систему AutoTrac, але не вимикає програму навігації.

*ПРИМІТКА: Програма навігації вимикається разом із Майстром навігації. Це стосується всіх навігаційних функцій дисплея.*

Майстер навігації розташований у налаштуваннях навігації. Виберіть піктограму "Налаштування" у верхній частині екрана навігації.

cl47125,1705347511326-UK-15JAN24

## Деактивація та вимкнення системи

**ПОПЕРЕДЖЕННЯ:** Щоб запобігти смерті або серйозним травмам, вимикайте систему навігації перед виїздом на дорогу.

### Деактивація системи AutoTrac

Деактивація системи AutoTrac виконується за таких умов:

- Повернуто кермо.
- Швидкість руху скинуто й становить менше ніж 0,5 км/год (0,3 миль/год).

*ПРИМІТКА: На деяких машинах система AutoTrac може працювати на швидкості до 0,1 км/год (0,06 миль/год). Додаткову інформацію див. в посібнику з експлуатації машини.*

- Натискайте кнопку увімкнення/вимкнення рульової системи, доки на вкладці «Огляд навігації» або в програмі «Навігація» не з'явиться повідомлення «Рульову систему вимкнено», а систему AutoTrac не буде скинуто до 2/4 діаграми стану.
- Оператор залишив сидіння більш ніж на 7 секунд, якщо використовується перемикач сидіння, або монітор активності не розпізнає присутності оператора впродовж 7 хвилин.

Коли систему AutoTrac активовано, оператор може

деактивувати її поворотом керма й керувати машиною вручну. Або, щоб деактивувати систему AutoTrac, оператор може перевести кнопку відновлення/дорожнього режиму у положення вимкнення. При цьому система AutoTrac повернеться до 1/4 діаграми стану й запустить 30-секундний відлік:

- Якщо перевести перемикач у положення ввімкнення до завершення 30-секундного відліку, система AutoTrac перейде у стан 3/4 діаграми стану. Натисніть кнопку відновлення, щоб знову активувати систему AutoTrac.
- Якщо перевести перемикач у положення ввімкнення після завершення 30-секундного відліку, система AutoTrac перейде у стан 2/4 діаграми стану. Систему AutoTrac слід удруге перевести в стан 3/4 діаграми стану, перш ніж знову активувати її, натиснувши кнопку відновлення.

*ПРИМІТКА: У вбудованій системі рульового управління AutoTrac немає кнопки дорожнього режиму/відновлення.*

*ПРИМІТКА: Транспортний засіб Gator MY26 XUV (AT2) оснащено системою виявлення присутності оператора через наявність непристібнутих ременів безпеки. Присутність оператора відстежується через стан ременя безпеки; якщо ремінь безпеки не застібнуто, система навігації AutoTrac вимкнеться.*

### Вимкнення системи AutoTrac

Переведіть кнопку відновлення / дорожнього режиму в положення вимкнення, щоб перевести систему AutoTrac в стан 1/4 діаграми стану.

Щоб вимкнути AutoTrack на дисплеях GreenStar:

1. Натисніть екранну клавішу навігації.
2. Перейдіть до вкладки "Параметри навігації".
3. Виберіть розкривне меню режиму відстежування.
4. Натисніть "Навігацію вимкнено".

На дисплеї натисніть піктограму "Налаштування" у верхній частині екрана програми навігації та вимкніть "Майстер навігації".

ZIDXK1X,1749792007505-UK-08JUL25

## Параметри навігації



PC15305—UN—19MAR13  
Піктограма налаштувань

Оберіть піктограму "Налаштування" у верхній частині екрану навігації для зміни налаштувань конфігурації навігаційної системи.

### Майстер навігації

Перемикач майстра навігації дає змогу ввімкнути або вимкнути програму навігації.

cl47125,1705347511096-UK-15JAN24

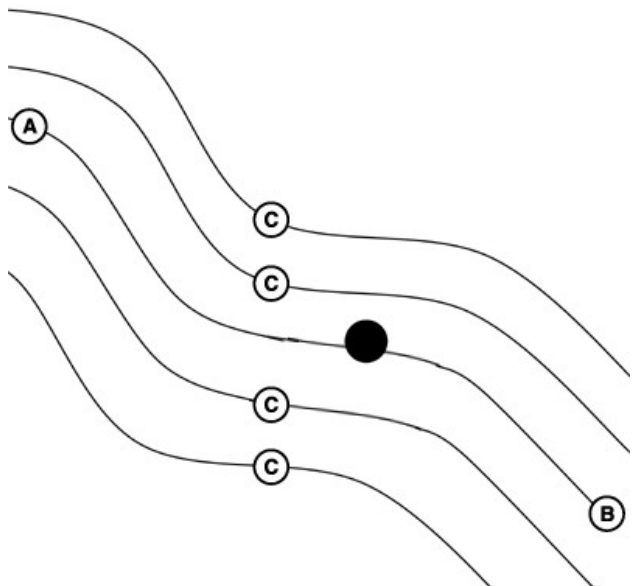
### Сигнали стеження

Сигнали стеження використовуються як звукові повідомлення про напрямок повороту. Якщо маршрут проходить праворуч від машини, лунають два низькі звукові сигнали. Якщо маршрут проходить зліва від машини, лунає один високий звуковий сигнал. Звуковий сигнал повторюватиметься, доки помилка відхилення від маршруту між машиною і навігаційним маршрутом не стане менше 10-40 см (4-16 дюймів).

**ПРИМІТКА:** Сигнали відстеження за замовчуванням ввімкнені.

cl47125,1705347511032-UK-15JAN24

### Запис прямого маршруту або об'їзд перешкод



PC9030C—UN—27OCT06

Об'їзд перешкод



PC15310—UN—09APR13

Кнопки прямолінійної та криволінійної ділянки

- A—Точка A
- B—Точка B
- C—Проходи, створені на основі маршруту 0
- D—Криволінійна ділянка
- E—Прямолінійна ділянка

1. Почніть записування кривих AB
2. Якщо потрібно записати прямолінійний маршрут, натисніть кнопку "Прямолінійна ділянка" (Straight Segment).

**ПРИМІТКА:** Прямолінійна ділянка буде побудована з місця, в якому було натиснуто кнопку "Прямолінійна ділянка" (Straight Segment), до місця, в якому буде натиснуто кнопку "Криволінійна ділянка" (Curve Segment) або "Завершення" (Done) для завершення маршруту.

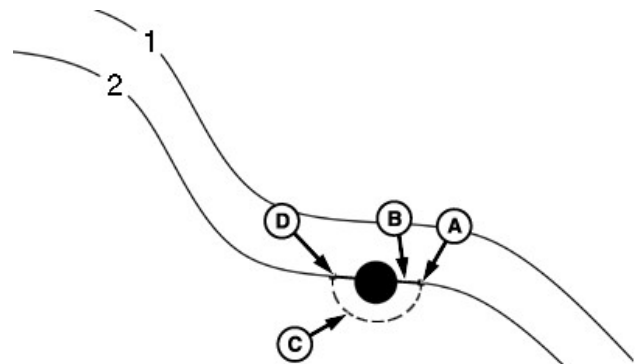
3. Натисніть кнопку "Криволінійна ділянка" (Curve Segment) для завершення прямолінійної ділянки маршруту і початку запису криволінійної ділянки.

Така функція може бути застосована, коли прохід має довгу прямолінійну ділянку або для об'їзду перешкод.

Під час записування за потреби можна застосовувати кнопки криволінійного і прямого сегментів.

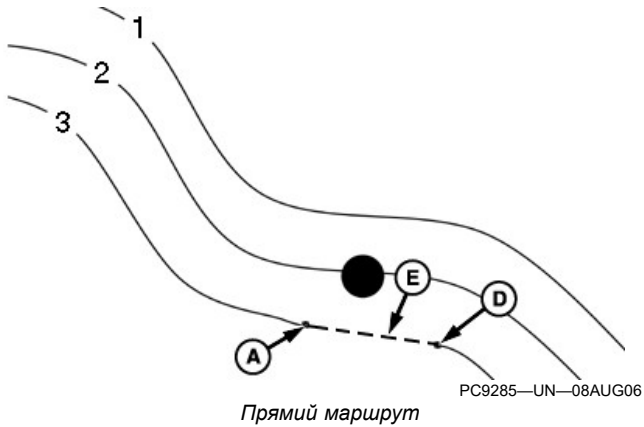
cl47125,1705347510873-UK-15JAN24

### Запис прямолінійної ділянки в межах адаптивної кривої



PC9284—UN—29JUL06

Об'їзд перешкод



**ПРИМІТКА:** Довжина найдовшого створеного сегмента може складати 0,8 км (0,5 милі або 2 640 футів). Якщо відстань перевищить це значення, лінійний сегмент не буде з'єднано, що призведе до розриву в маршруті.

ct47125,1705347510690-UK-15JAN24



PC15311—UN—09APR13

Кнопки прямолінійної та криволінійної ділянки

- A—Обрано прямолінійну ділянку
- B—Для з'єднання двох точок створюється прямолінійний сегмент
- C—Маршрут трактора не записується
- D—Обрано криволінійну ділянку
- E—Маршрут, записаний як пряма лінія між точками A і D
- F—Кнопка "Криволінійна ділянка"
- G—Кнопка "Прямолінійна ділянка"

1. Почніть запис адаптивної кривої.
2. Якщо потрібно записати прямолінійний маршрут, натисніть кнопку "Прямолінійна ділянка".

**ПРИМІТКА:** Прямолінійна ділянка буде побудована з місця, в якому було натиснуто кнопку "Прямолінійна ділянка" (Straight Segment), до місця, в якому буде натиснуто кнопку "Криволінійна ділянка" (Curve Segment) або "Завершення" (Done) для завершення маршруту.

3. Натисніть кнопку "Криволінійна ділянка" (Curve Segment) для завершення прямолінійної ділянки маршруту і початку запису криволінійної ділянки.

Така функція може бути застосована, коли прохід має довгу прямолінійну ділянку або для об'їзду перешкод.

Під час записування за потреби можна застосовувати кнопки криволінійного і прямого сегментів.

# Експлуатація — Система автоматизації розвороту AutoTrac

## Система автоматизації розвороту AutoTrac



PC28762—UN—25AUG22

Система автоматизації розвороту AutoTrac

Програма автоматизації розвороту AutoTrac Turn Automation автоматизує кінцеві розвороти на обладнаних машинах. Ця автоматизація надає змогу оператору зосередитися на інших завданнях замість координації кінцевих поворотів.

Рекомендуємо використовувати налаштування за замовчуванням під час першого налаштування системи автоматизації розвороту AutoTrac. Налаштування за промовчанням допомагають установити початкову точку, що добре підходить до багатьох конфігурацій машини й знаряддя. Можливо, для деяких конфігурацій потрібно буде здійснювати регулювання в розширених налаштуваннях системи автоматизації розвороту AutoTrac, щоб налаштувати продуктивність. Наприклад, можливо, потрібно буде відрегулювати значення "Максимальний радіус" і "Максимальний кут повороту", якщо ширина трактора збільшується за рахунок потрібних шин або якщо регулювання обмежувача системи керування впливають на радіус повороту.

### Перехід до автоматизації розвороту AutoTrac

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Виберіть програму автоматизації розвороту AutoTrac.

### Картографування

Модуль картографування системи автоматизації розвороту AutoTrac відображає інформацію про найближчі повороти, як-от відстань до повороту та напрямок повороту. Докладніше про картографування дізнайтеся в екранній довідці.

### Сумісність системи автоматизації розвороту AutoTrac

Система автоматизації розвороту AutoTrac сумісна з наведеними нижче дисплеями й приймачами:

**ПРИМІТКА:** Оновіть програмне забезпечення до останньої версії.

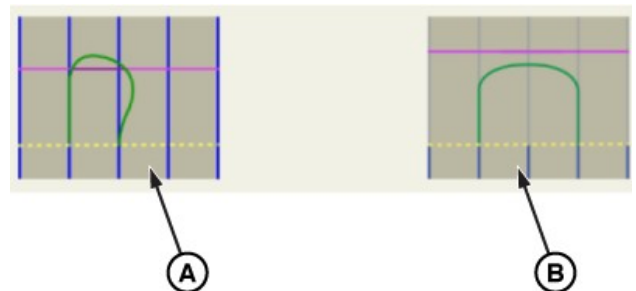
- Дисплей 4600 CommandCenter
- Універсальний дисплей 4640
- Дисплей G5 CommandCenter
- Універсальний дисплей G5

- Приймач StarFire 3000
- Приймач StarFire 6000
- Приймач StarFire 7000
- Приймач StarFire 7500

Система автоматизації розвороту AutoTrac не сумісна з наведеними нижче дисплеями:

- CommandCenter 4200
- CommandCenter 4600 із процесором версії 1
- Універсальний дисплей 4240
- Оригінальний дисплей GreenStar
- Дисплей GreenStar 2 1800
- Дисплей GreenStar 2 2600
- Дисплей GreenStar 3 2630 під час використання з 4600 CommandCenter або універсальним дисплеєм 4640.

### Рекомендовано пропустити поворот



PC613045—UN—20FEB24

Рекомендовано пропустити поворот

**A—Без пропуску**  
**B—Пропуск повороту**

Система автоматизації розворотів AutoTrac пропонує за потреби пропустити поворот, якщо відстань між проходами менша за мінімальний діаметр повороту машини. Ця функція застосовується лише у випадку, коли вибрано U-подібні повороти.

Щоб пропустити поворот, натисніть кнопку "ОК" у повідомленні "Рекомендовано пропустити поворот". Закрийте повідомлення або натисніть кнопку "Скасувати", щоб відхилити рекомендацію й продовжити без пропуску повороту.

**ПРИМІТКА:** Вибір зберігається під час холодних і теплих циклів завантаження.

**ПРИМІТКА:** Рекомендація повторно з'являється за зміни поля, якщо відстань між проходами є меншою за діаметр повороту.

### Інтелектуальне визначення розміру повороту

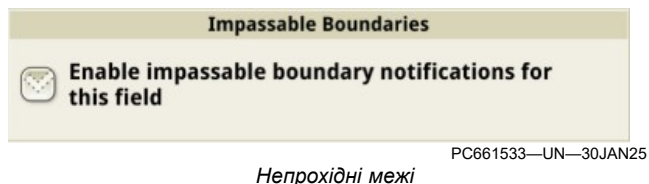
Якщо відстань між проходами перевищує мінімальний діаметр повороту машини або дорівнює

йому, програма спланує ефективний U-подібний розворот.

Якщо відстань між проходами є меншою за мінімальний діаметр повороту машини, фігура розвороту матиме форму лампочки, що потребує більше місця для виконання маневру.

**ПРИМІТКА:** Якщо вибрано функцію "Пропустити поворот", програма ігнорує функцію інтелектуального визначення розміру повороту.

## Непрохідні межі



Попередження про непрохідні межі можна вимкнути, установивши прапорець у розділі "Розширені налаштування автоматизації розвороту AutoTrac". Прапорець установлює стан за замовчуванням (попередження ввімкнено) за таких умов:

- Зміна поля
- Оператора немає на місці
- Увімкнення та вимкнення запалювання

ch177nn,1738309063983-UK-03FEB25

## Система автоматизації розвороту AutoTrac трактора

Використовуйте систему автоматизації розвороту AutoTrac разом із системою iTEC для автоматизації багатьох завдань у кабіні. Така автоматизація дозволяє оператору зосередитися на обладнанні й завданнях і менше відволікатися на керування обладнанням.

### Вимоги для роботи

- Система автоматизації розвороту AutoTrac має бути активована.
- Система автоматизації повороту має бути увімкнена.
- Майстер iTEC має бути увімкнений.

**ПРИМІТКА:** Система автоматизації розвороту AutoTrac несумісна з маршрутами під'їзду машини.

**ПРИМІТКА:** Для використання системи автоматизації розвороту AutoTrac із кривими АВ, криві АВ необхідно записувати від одного кінця поля до іншого (від поворотної смуги до поворотної смуги). Кінцеві розвороти не створюються, якщо криві АВ не записано належним чином.

- Потрібно вибрати прямий маршрут, криві АВ або AutoPath.
- Мають бути визначені послідовності поворотних смуг.
- Слід заповнити інформацію про межі поля.
- Має бути виконано вимоги профілю знаряддя.
- Мають бути виконані вимоги до профілю машини.
- Можна увімкнути розворот у формі вісімки (додатково).

Система автоматизації розвороту AutoTrac містить розширені функції навігації та керування швидкістю, IMS (система керування знаряддями) та iTEC. У разі використання системи автоматизації розвороту AutoTrac на тракторах із функцією IMS або на певних тракторах з функцією iTEC, системи IMS або iTEC обов'язково повинні бути вимкнені. Використовуйте наведену нижче таблицю, щоб визначити, чи повинна iTEC трактора обов'язково бути вимкнена.

| Модель машини | Серійний номер |
|---------------|----------------|
| 6R            | -20100         |
| 7R            | -10001         |
| 8R            | -67001         |
| 8RT           | -909001        |
| Серія 9R      | -10000         |
| 9RT           | -904000        |

**ПРИМІТКА:** Якщо IMS або iTEC увімкнено, головний перемикач iTEC на універсальному дисплеї G5 буде автоматично вимкнено, а систему автоматизації розвороту AutoTrac не можна буде налаштувати.

Залежно від моделі машини, вимкніть IMS або iTEC в пункті меню iTEC на дисплеї CommandCenter або на правій стороні консолі. Щоб знову використовувати IMS або iTEC на пристрої CommandCenter, вимкніть систему автоматизації розвороту AutoTrac і iTEC на універсальному дисплеї G5.

## Налаштування системи автоматизації розвороту AutoTrac трактора



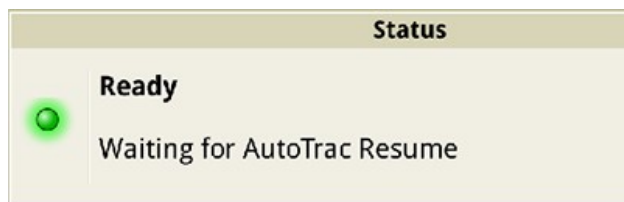
PC620657—UN—17MAY24  
Сторінка налаштування системи автоматизації розвороту AutoTrac трактора

- A—Система автоматизації розвороту
- B—Стан
- C—Налаштування розвороту
- D—Управління швидкістю
- E—Управління обладнанням
- F—Поворотні смуги
- G—Внутрішні межі

**Система автоматизації розвороту (A):** увімкніть, щоб активувати автоматизацію розвороту AutoTrac.

**ПРИМІТКА:** Для машин з іТЕС активація автоматизації розвороту також активує функції іТЕС. Якщо вимкнути іТЕС, автоматизація розвороту AutoTrac також вимикається.

**Стан (B):** надає оператору візуальну індикацію стану автоматизації.



PC28997—UN—24APR23  
Стан — Готово — Очікування відновлення роботи AutoTrac

- Сірий світлодіод (Автоматизацію вимкнено) — вимкнено головний перемикач автоматизації розвороту.
- Жовтий світлодіод (Не готово) — одну або кілька вимог для автоматизації розвороту не виконано.
- Червоний світлодіод (Виявлено помилку) — виявлено системну помилку.
- Зелений світлодіод (Готово) — автоматизація розвороту готова. Натисніть кнопку відновлення для включення.
- Синій світлодіод (Активно) — система працює.

**Параметри розвороту (C):** забезпечує швидкий

перегляд значень різних параметрів, пов'язаних з автоматизацією розвороту.

**Управління швидкістю (D):** вимкніть перемикач управління швидкістю, щоб вручну керувати швидкістю машини.

**ПРИМІТКА:** Не використовуйте управління швидкістю, якщо інші додатки або функції машини також використовують управління швидкістю.

**ПРИМІТКА:** Перед початком розвороту на дисплеї з'являється попереджувальне повідомлення, яке вимагає від оператора знизити швидкість для безпечного й точного виконання розвороту.

**Управління обладнанням (E):** вимкніть перемикач управління обладнанням, щоб дозволити роботу системи автоматизації розворотів без налаштування іТЕС.

**Поворотні смуги (F):** виберіть текстову область, щоб змінити ініційовані послідовності для поворотних смуг.

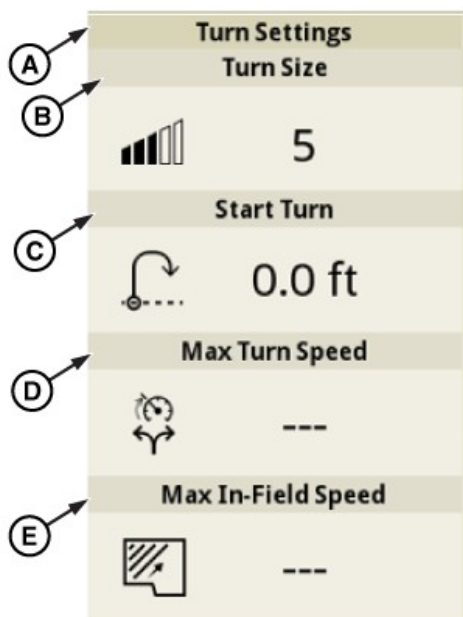
**ПРИМІТКА:** Якщо внутрішні межі мають сірий колір, це означає, що в полі немає внутрішніх меж. Щоб отримати доступ до налаштувань, необхідно проїхати внутрішню межу.

**Внутрішні межі (G):** виберіть текстову область, щоб змінити ініційовані послідовності для внутрішніх меж.

**ПРИМІТКА:** Якщо внутрішні межі мають сірий колір, це означає, що в полі немає внутрішніх меж. Щоб отримати доступ до налаштувань, необхідно проїхати внутрішню межу.

**ПРИМІТКА:** Для отримання додаткової інформації щодо автоматизації розвороту див. розділ "Система автоматизації розвороту AutoTrac" в екранній довідці.

## Налаштування розвороту



PC613043—UN—12FEB24

Налаштування розвороту

- A—Налаштування розвороту
- B—Розмір розвороту
- C—Початок розвороту
- D—Максимальна швидкість розвороту
- E—Макс. швидкість на полі

**Параметри розвороту (A):** забезпечує швидкий перегляд значень різних параметрів, пов'язаних з автоматизацією розвороту.

**Розмір розвороту (B):** регулює форму контуру розвороту. Менше число призведе до меншого повороту, і навпаки.

**Початок розвороту (C):** визначає, де має починатися траєкторія розвороту (до чи після перетину межі поворотної смуги).

**ПРИМІТКА:** Якщо швидкість машини змінюється вручну під час експлуатації системи автоматизації розвороту AutoTrac, параметри автоматизованої системи швидкості для максимальної швидкості повороту й максимальної швидкості в полі більше не використовуються для функцій управління швидкістю. Проте система автоматизації розвороту AutoTrac залишатиметься активною та продовжуватиме виконувати розширені навігаційні функції повороту, системи управління знаряддям (IMS) і функції iTEC.

**ПРИМІТКА:** Максимальна швидкість повороту не переналаштовує задану швидкість трактора. Максимальна швидкість, на якій машина може працювати під час використання системи автоматизації повороту AutoTrac, є меншим із двох значень.

**Макс. швидкість розвороту (D):** регулює

максимальну швидкість, із якою машина може рухатися під час розвороту.

**ПРИМІТКА:** Максимальна швидкість на полі не переналаштовує задану швидкість трактора. Максимальна швидкість, на якій машина може працювати під час використання системи автоматизації повороту AutoTrac, є меншим із двох значень.

**Макс. швидкість на полі (E):** регулює максимальну швидкість машини за межами поворотної смуги.

### Сумісність із тракторами John Deere

Система автоматизації розвороту трактора AutoTrac сумісна з такими тракторами John Deere:

**ПРИМІТКА:** 8x30T та 9x30T не сумісні з системою автоматизації розвороту AutoTrac.

- 6R FT4 (IVT і iTEC)
- 7M (CQT) 2024 модельного року і новіше
- 7R FT4 (IVT, CQT і e23)
- 8R, 8RT FT4 (EVT, IVT, PST 16 і e23)
- 8RX (EVT, IVT і e23)
- 9R, 9RX, 9RT FT4 (e18)
- 6R IT4 (IVT і iTEC)
- 7R IT4 (IVT і CQT)
- 8R, 8RT IT4 (IVT і PST 16)
- 9R, 9RT IT4 (PST 18)
- 8x30 (IVT та PST 16)
- 9x30 (PST 18)

IVT (безступенева трансмісія)

CQT (трансмісія CommandQuad II)

PST (трансмісія PowerShift)

e18 (18-швидкісна трансмісія PowerShift з Efficiency Manager)

e23 (23-швидкісна трансмісія PowerShift з Efficiency Manager)

### Сумісність пневматичних завантажувачів із проміжним положенням привода

Система автоматизації розвороту трактора AutoTrac сумісна з наведеними нижче пневматичними завантажувачами:

- Серія C
- 1910 з гідравлічним приводом

### Сумісність знаряддя

Система автоматизації розвороту трактора AutoTrac не сумісна з наведеним нижче знаряддям:

- знаряддя, яке навішується спереду;

- послідовне з'єднання декількох знарядь, коли робоча частина не з'єднана безпосередньо з трактором.

### Схеми розворотів трактора

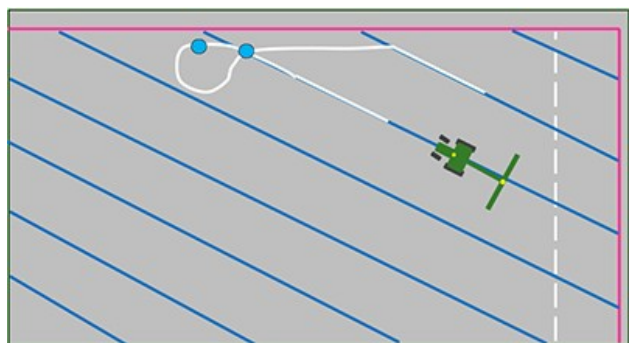
Розвороти у формі вісімки

**ПРИМІТКА:** Розвороти у формі вісімки можна увімкнути в умовних позначеннях карти системи автоматизації розвороту AutoTrac у програмі "Картографування".

Розвороти у формі вісімки використовуються, коли поле має верхню/нижню межі, а також на маршрутах із кутами. Розворот устновлюється всередині межі на половину ширини знаряддя, щоб утримувати знаряддя всередині межі. Машина автоматично переключається на U-подібний розворот, якщо кут лінії навігації на кінці поворотної смуги перевищує 45° і повертається до розворотів у формі вісімки, коли кут становить 45° або менше.

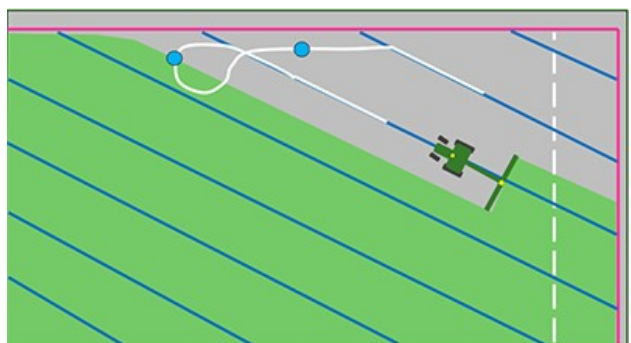
Розвороти у формі вісімки сумісні з прямим маршрутом.

Коли вибрано функцію збільшення покриття на поворотах, вона синхронізує налаштування іТЕС із покриттям. Послідовності іТЕС розміщуються там, де покриття починається та завершується. Цей параметр можна увімкнути в розділі "Інформація та налаштування".



PC28850—UN—08MAY23

Максимальне покриття на розворотах — ВИМКНЕНО



PC28851—UN—08MAY23

Максимальне покриття на розворотах — УВІМКНЕНО

**A—Покриття ВИМКНЕНО**

**B—Покриття УВІМКНЕНО**

Для отримання додаткової інформації щодо розворотів у формі вісімки див. розділ системи автоматизації розвороту AutoTrac в екранній довідці.

ch177nn,1707730259045-UK-18SEP25

## Система автоматизації розвороту комбайна AutoTrac

Система автоматизації розворотів AutoTrac для комбайнів автоматизує лише кінцеві розвороти. Система автоматизації розвороту AutoTrac для комбайнів не контролює швидкість або інші функції машини.

Система автоматизації розвороту AutoTrac сумісна з вбудованими системами AutoTrac і RowSense.

### Вимоги для роботи

- Система автоматизації розвороту AutoTrac має бути активована.
- Система автоматизації повороту має бути увімкнена.
- Потрібно вибрати прямий маршрут або AutoPath.
- Слід заповнити інформацію про межі поля.
- Мають бути виконані вимоги до профілю машини.
- Можна увімкнути спіральні повороти (додатково).

В кінці проходу система автоматизації розвороту AutoTrac вимикається перед розворотом, якщо вивантажувальний шнек активний або висунутий.

**ПРИМІТКА:** ПРИМІТКА. Вивантажувальний шнек може бути висунутий, якщо ця функція увімкнена в Розширених налаштуваннях.

### Налаштування системи автоматизації розвороту комбайна AutoTrac



PC29160—UN—01JUN23

Налаштування системи автоматизації розвороту комбайна AutoTrac

1. **Розмір розвороту (A):** регулює форму контуру розвороту. Менше число призведе до меншого повороту, і навпаки.
2. **Початок повороту (B)** — визначає, де має починатися траєкторія розвороту — до чи після перетину межі поворотної смуги.

## Автоматизація піднімання/опускання жатки



PC661531—UN—29JAN25

Автоматизація піднімання/опускання жатки

Система автоматизації піднімання/опускання жатки працює разом із системою автоматизації розвороту AutoTrac для автоматичного піднімання й опускання жатки під час входу в зону покриття/межі та виходу з неї на ділянках поля, що обробляються.

Після увімкнення обох функцій і виконання попередніх умов натисніть кнопку активації (2 або 3) на багатофункціональному важелі управління, щоб увімкнути автоматизацію піднімання/опускання жатки.

**ПРИМІТКА:** Щоб отримати додаткову інформацію щодо автоматизації піднімання/опускання жатки, див. екранну довідку та (або) відповідний посібник з експлуатації комбайна.

## Сумісність системи автоматизації розвороту комбайна AutoTrac

Система автоматизації розвороту комбайна AutoTrac сумісна з наведеними нижче комбайнами:

| Комбайни John Deere | Моделльний рік |
|---------------------|----------------|
| Серія S600          | 2012-2017      |
| Серії S540 і S550   | 2012 і новіші  |
| Серія T             | 2012 і новіші  |
| Серія W             | 2012 і новіші  |

## Схеми розвороту

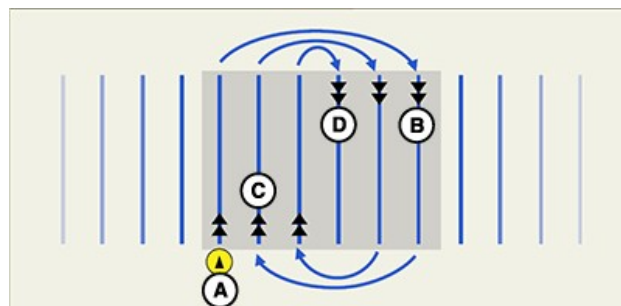
**ПРИМІТКА:** Схеми розвороту вибиратимуть, який прохід потрібно проїхати, залежно від покриття. Якщо покрито більшу частину проходу, комбайн пропустить прохід і перейде до наступного.

**ПРИМІТКА:** Коли на одній ділянці працюють декілька машин, для визначення наступного проходу можна використовувати спільне покриття, щоб уникнути перекриття.

Система автоматизації розвороту комбайна AutoTrac здатна виконувати два спіральних розвороту:

**1. Спіраль усередину**— під час розвороту спіраллю всередину комбайн завжди повертатиме праворуч. Кількість пропусків — це розмір ділянки, від якого віднімається 2. Після завершення роботи кількість пропусків поступово зменшується до нуля. У цьому прикладі встановлено розмір ділянки 6, що призводить до максимум 4 пропусків. Від початкової точки (А) комбайн виконає початковий прохід, пропустить 4 проходи

й виконає п'ятий прохід (В). Комбайн пропускає 3 проходи й виконує наступний прохід (С) за схемою. Комбайн продовжує рухатися спіралеподібно, доки не буде завершено кожен прохід. Після завершення останнього розвороту (D) машина за замовчуванням рухається прямо через прохід. Оператор переходить на наступну ділянку й продовжує вибрану схему.

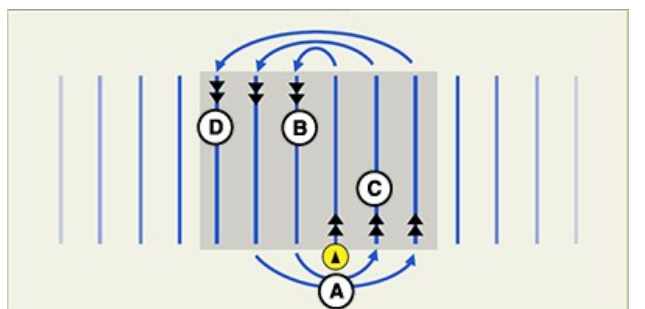


PC29159—UN—01JUN23

Спіральний розворот усередину з розміром ділянки 6

А—Початкова точка  
В—П'ятий прохід  
С—Наступний прохід  
D—Завершальний розворот

**2. Спіраль назовні**— комбайн почне працювати посередині ділянки й робитиме спіральний розворот назовні, завжди повертаючи ліворуч. Розмір ділянки визначає максимальну кількість пропусків. Під час спіральних розворотів назовні кількість пропусків починається з нуля. Під час проходів кількість пропусків збільшується поступово, доки не буде досягнуто максимальної кількості пропусків. У цьому прикладі розмір ділянки становить 6 і починається з 0 пропусків. Комбайн починає від початкової точки (А), рухаючись рядом і проходить униз до сусіднього проходу ліворуч (В). Коли комбайн досягає кінця другого проходу (В), кількість пропусків збільшується на одиницю, що дає змогу комбайну пропустити завершений ряд і піднятися на найближчий необроблений прохід (С). Комбайн продовжуватиме виконувати розвороти спіраллю назовні, доки не буде завершено потрібну кількість проходів. Після завершення останнього розвороту (D) машина за замовчуванням рухається прямо через прохід. Оператор переходить на наступну ділянку й продовжує вибрану схему.



PC29158—UN—01JUN23

Приклад спіралі назовні

- A—Початкова точка  
B—Другий ряд  
C—Третій ряд  
D—Завершальний розворот

ch177nn,1738062742433-UK-31JAN25

## Система автоматизації розвороту AutoTrac обприскувача

### Вимоги для роботи

Система автоматизації розвороту AutoTrac обприскувача доступна на таких типах дисплеїв із ліцензією Automation 4.0 або G5 Advanced:

- Універсальний дисплей 4640
- Дисплей 4600 CommandCenter
- Універсальний дисплей п'ятого покоління G5 / G5 Plus
- Дисплей G5/G5<sup>Plus</sup> CommandCenter

Із системою автоматизацію розвороту AutoTrac обприскувача підтримуються такі типи маршрутів:

- Прямий маршрут
- AutoPath (ряди)
- AutoPath (межі)

**ПРИМІТКА:** Під час в'їзду на поворотну смугу та виїзду з поля система встановлює індикатор "Вихід із культури" в положення "Істина", коли центр переднього моста машини перетинає поворотну смугу.

Під час виїзду з поворотної смуги та в'їзду в поле система встановлює індикатор "Вихід із культури" в положення "Хибність", коли центр переднього моста машини перетинає поворотну смугу.

Наведені нижче функції недоступні в системі автоматизації розвороту обприскувача AutoTrac:

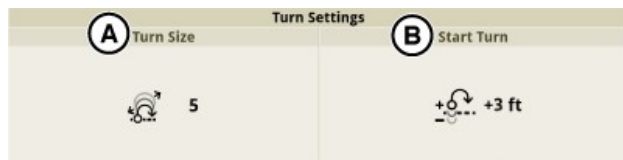
- Управління швидкістю
- Налаштування послідовності
- Параметри швидкості для роботи в полі й швидкості розвороту

- Криві АВ, адаптивні криві й кола

### Налаштування системи автоматизації розвороту AutoTrac обприскувача

**ПРИМІТКА:** Якщо цю функцію ввімкнено, система автоматизації розвороту AutoTrac обприскувача переходить у стан "Готово" без параметрів керування швидкістю чи налаштування послідовності.

### Налаштування повороту — прямий маршрут



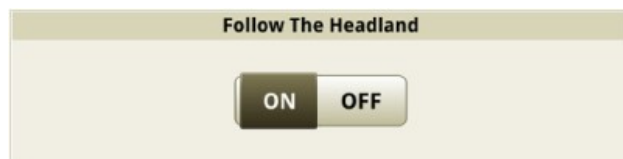
PC661530—UN—29JAN25

Налаштування повороту — прямий маршрут

**Розмір розвороту (A):** відрегулюйте форму контура розвороту. Менше число призведе до меншого повороту, і навпаки.

**Початок розвороту (B):** визначає, де має починатися траєкторія розвороту — до чи після перетину межі поворотної смуги.

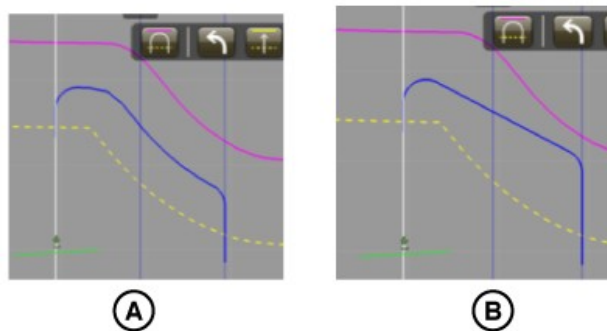
### Дотримуйтеся поворотної смуги



PC662153—UN—17FEB25

Дотримуйтеся поворотної смуги

Функція "Дотримуйтеся поворотної смуги" — це розширений параметр, доступний лише під час використання режиму навігації "Прямий маршрут".



PC661535—UN—02FEB25

Дотримуйтеся поворотної смуги

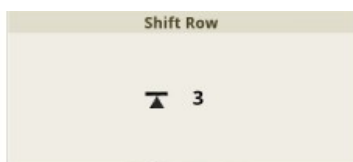
- A—"Дотримуйтеся поворотної смуги" УВІМК  
B—"Дотримуйтеся поворотної смуги" ВИМК

Якщо цю функцію ввімкнено, машина відтворює

вигин поворотної смуги, де є криві. Коли цю функцію вимкнено, машина проходить найкоротшим (прямим) шляхом через поворотну смугу та не повторює кривизну, якщо вона є. Функцію "Дотримуйтеся поворотної смуги" увімкнено за замовчуванням. Вибір перемикача зберігається після вимкнення й увімкнення запалювання.

**ПРИМІТКА:** Функція "Дотримуйтеся поворотної смуги" доступна лише під час використання режиму навігації "Прямий маршрут".

### Налаштування повороту — AutoPath (ряди)



PC659264—UN—29JAN25

Змінити рядок

Під час використання функції AutoPath (ряди) параметр "Змінити рядок" переміщує вказані рядки з поточного проходу AutoPath на поворотній смузі. Параметр "Змінити рядок" надає можливість вибирати напрямок зміщення (всередину або назовні) та кількість рядів для переміщення.

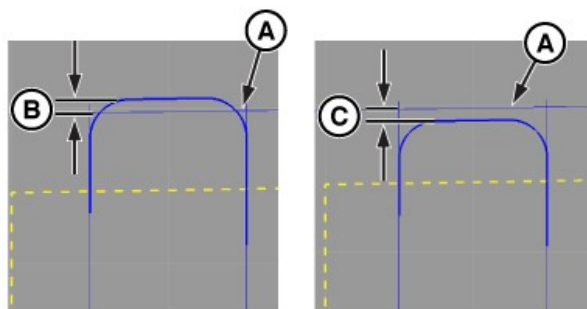
### Налаштування повороту — AutoPath (межі)



PC661529—UN—29JAN25

Зміщення початку розвороту

Зміщення початку розвороту — це місце, де машина починає автоматичний розворот відносно розташування границі AutoPath.



PC662154—UN—20FEB25

Зміщення початку розвороту

**A**—Розташування границі AutoPath  
**B**—Додатне зміщення  
**C**—Від'ємне зміщення

Додатне зміщення (B) означає, що машина здійснює поворот після розташування границі AutoPath (A). Від'ємне зміщення (C) означає, що поворот виконується до розташування границі AutoPath (A).

Діапазон значень зміщення початку розвороту становить від +100 до -100 і регулюється з кроком 0,3 м (1 фут).

**Сумісність системи автоматизації розвороту AutoTrac обприскувача/самохідного обприскувача:**

**ВАЖЛИВО:** *Подробиці про сумісність див. у посібнику Ag Sales: [salesmanual.deere.com](http://salesmanual.deere.com)*

### Схеми розвороту

Система автоматизації розвороту AutoTrac підтримує лише U-подібні розвороти.

ch177nn,1737962575461-UK-24NOV25

# Експлуатація — Система синхронізації Machine Sync

## Система синхронізації машини John Deere Machine Sync



PC28763—UN—25AUG22

Система синхронізації машини John Deere Machine Sync

Система синхронізації машини John Deere Machine Sync дозволяє синхронізувати переміщення між сумісними машинами. Система синхронізації машини John Deere Machine Sync використовує функцію AutoTrac для направлення веденої машини у вихідне положення, задане відносно ведучої машини. Ведена машина підтримує це положення під час роботи. Система синхронізації машини John Deere Machine Sync зберігає лінійну й поперечну швидкість між веденою та ведучою машиною завдяки інформації з приймачів StarFire. Інформація між машинами передається через бездротове підключення за допомогою модема JDLink на кожній машині.

Система синхронізації машини John Deere Machine Sync не використовує стільниковий зв'язок.

### Перехід до системи синхронізації машини John Deere Machine Sync

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Перейдіть на вкладку "Програми".
3. Виберіть програму Система синхронізації машини.

### Вимоги

Для роботи системи синхронізації машини слід виконати такі вимоги.

#### Вимоги до мережі

Система синхронізації машини потребує передачі інформації між веденою та ведучою машинами. Як ведуча та ведена машина повинна бути під'єднана до тієї ж бездротової мережі. Ведуча машина може створювати мережу в системі синхронізації машини чи в програмі бездротового підключення. Ведена машина приєднується до мережі ведучої машини за допомогою програми системи синхронізації машини John Deere Machine Sync.

Для отримання додаткової інформації про налаштування та приєднання до бездротової мережі див. програму "Налаштування бездротового підключення".

#### Вимоги до ведучої машини

**ПРИМІТКА:** Оновіть програмне забезпечення до останньої версії.

- На машині має бути встановлений універсальний дисплей покоління 4 або G5.
- На машині має бути встановлено приймач StarFire 6000, StarFire 7000 або StarFire 7500 зі спільним сигналом.
- На машині має бути модем JDLink.
  - З'єднання JDLink Boost підтримується.
- На машині має бути встановлено додатковий антенний комплект.
- Машина повинна мати відповідну ліцензію.

### Вимоги до веденої машини

**ПРИМІТКА:** Оновіть програмне забезпечення до останньої версії.

- Машина має бути трактором.
- На машині має бути встановлено дисплей покоління 4, CommandCenter G5 або універсальний дисплей G5.
- На машині має бути встановлено приймач StarFire 6000, StarFire 7000 або StarFire 7500 зі спільним сигналом.
- На машині має бути модем JDLink.
- На машині має бути встановлено додатковий антенний комплект.
- Машина повинна мати відповідну ліцензію.
- Машина повинна мати активацію Tractor Implement Automation.

**ПРИМІТКА:** Зверніться до дилера John Deere™, щоб активувати Tractor Implement Automation™.

### Перед увімкненням системи синхронізації машини John Deere Machine Sync

#### Програма Диспетчер обладнання

Переконайтеся, що інформація про машину, в тому числі вимірювання та зміщення, правильна та введена через дисплей.

#### Ведуча машина

- Переконайтеся, що налаштування машини та знаряддя правильні.

#### Ведена машина

- Переконайтеся, що вибраний тип машини — трактор.
- Переконайтеся, що зміщення машини правильні.

#### Програма AutoTrac

**ВАЖЛИВО:** Система синхронізації машини John Deere Machine Sync не підтримує кривизну більше ніж 0,5° на метр.

Якщо ведуча машина перебуває на кривій малого радіуса або змінює напрям, ведена машина не може відстежувати ведучу машину, та система синхронізації машини деактивується. Коли система синхронізації машини John Deere Machine Sync деактивується, лунає звуковий сигнал, що вказує причину її деактивації.

**ПРИМІТКА:** Перш ніж змінювати будь-які налаштування системи AutoTrac або системи синхронізації машини John Deere Machine Sync, запишіть поточні значення.

#### Ведуча машина

**ПРИМІТКА:** Система підтримує стан Machine Sync ведучої машини протягом циклу запалювання, не надсилаючи запит ведучій машині на збереження ввімкненої системи Machine Sync.

- Система синхронізації машини John Deere Machine Sync може працювати будь-яким способом, доступним у системі навігації AutoTrac.
- Система AutoTrac для ведучої машини не потрібна.

#### Ведена машина

**ПРИМІТКА:** Система пропонує веденій машині підтримувати систему Machine Sync увімкненою лише тоді, коли її було ввімкнено під час останнього циклу запалювання.

**ПРИМІТКА:** За замовчуванням для перемикача використання системи синхронізації машини John Deere Machine Sync встановлено значення УВІМК.

Виконайте точне налаштування системи AutoTrac для кермування вперед для кожної машини окремо, перш ніж використовувати систему синхронізації машини.

#### Програма спільного використання

Застосування спільного доступу забезпечує додаткову передачу даних між ведучим та веденим.

**ПРИМІТКА:** Спільне використання має бути активовано на дисплеях «ведучої» і «веденої» машин. Ярлик для програми «Спільне використання» доступний на сторінці «Інформація та налаштування синхронізації машини».

**ПРИМІТКА:** Щоб вимкнути IFDS, переконайтеся, що систему синхронізації машини John Deere Machine Sync ВІМКНЕНО.

#### Ведуча машина

- Щоб використовувати функції спільного використання даних в полі, переконайтеся у тому, що спільний доступ переведено в положення "Увімкнено".
- Переконайтеся, що всі дисплеї G5 в робочій групі пов'язані з одним і тим же Work ID.

#### Ведена машина

- Щоб використовувати функції спільного використання даних в полі, переконайтеся у тому, що спільний доступ переведено в положення "Увімкнено".
- Переконайтеся, що всі дисплеї G5 в робочій групі пов'язані з одним і тим же Work ID.
- Переконайтеся, що профіль знаряддя визначено в диспетчері обладнання і що тип операції співпадає з ведучою машиною.

У разі використання спільного доступу між лідером та веденим шкivом використовується наступна інформація:

- Ім'я оператора на мапі
- Автоматично обирати лідера
- Рівень заповнення зернового бункера
- Стан розвантажувального шнека
- Спільне використання мережі
- Спільне використання карти покриття

Рівень заповнення зернового бункера та стан вивантажувального шнека відображаються у вікні "Обраний бокс (D)" на головній сторінці програми "синхронізація машини Machine Sync". Ці піктограми стану також можна переглядати на головній сторінці, обравши один з модулів сторінки "список синхронізації машин Machine Sync" в програмі Диспетчер макетів.

#### Спільне використання за допомогою JDLink Boost

Коли ведуча й ведена машини перебувають на відстані 50 м (165 футів) одна від одної, функцію спільного використання мережі Wi-Fi буде вимкнено. Функції зв'язку, як-от моніторинг даних у реальному часі, дистанційний доступ до дисплея, спільне використання даних поля тощо, не будуть доступні протягом цього періоду.

**ПРИМІТКА:** Дані залишаються незмінними протягом цього періоду й передаються хосту після відновлення зв'язку.

## Поради щодо від'єднання

Під час повертання керма для від'єднання системи синхронізації машини John Deere Machine Sync задана швидкість веденої машини змінюється на останню відому швидкість ведучої машини. Щоб зменшити або скоротити затримку, пов'язану з необхідністю скидання швидкості веденої машини щоразу під час від'єднання системи синхронізації машини John Deere Machine Sync, рекомендуємо застосовувати наведені нижче способи від'єднання.

- Якщо трактор оснащено трансмісією PST, переведіть важіль перемикачів передач угору або натисніть кнопку заданої швидкості 1 або 2, яка має задану швидкість вищу за поточну, або прокрутіть угору колесо регулювання швидкості.
- Якщо трактор оснащено трансмісією IVT або EVT з лінійним важелем, вручну переведіть важіль управління швидкістю з положення F1 у положення F2 або скористайтеся колесом регулювання швидкості, щоб збільшити задану швидкість.
- У тракторі з трансмісією IVT або EVT з важелем CommandPro будь-який рух важеля, в тому числі назад, вимкне автоматичне регулювання швидкості.

ch177nn, 1737360580712-UK-11FEB26

## Сумісність системи синхронізації машини

### Сумісність із тракторами John Deere:

**ПРИМІТКА:** Трактори серії 6R з CommandPro сумісні з системою синхронізації машини Machine Sync G5 тільки з установкою корисного навантаження MFTCU під номером AL229483A.

**ПРИМІТКА:** Машини 8x30T й 9x30T не сумісні з системою синхронізації машини John Deere Machine Sync.

- 6R (IVT)
- 7M (CQT) 2024 модельного року і новіше
- 7R (IVT, CQT та e23)
- 8R (EVT, IVT, PST і e23)
- 8RT (EVT, IVT, PST і e23)
- 8RX (EVT, IVT і e23)
- 8x30 (IVT та PST)
- 9R (PST)
- 9RT (PST)
- 9RX (PST)
- 9x30 (PST)

EVT (електрична безступенева трансмісія)

IVT (безступенева трансмісія)

CQT (трансмісія CommandQuad II)

PST (трансмісія PowerShift)

e23 (23-швидкісна трансмісія PowerShift з Efficiency Manager)

### Сумісність з комбайнами John Deere:

- Серія S
- Серія T
- Серія W
- Серія X
- Серії 50, 60 і 70

**ПРИМІТКА:** Додатковий комплект, необхідний для переглядання інформації про заповнювання зернового бункера для серії 70.

### Сумісність самохідних кормозбиральних комбайнів John Deere™:

- 8000
- 9000

### Сумісність самохідних комбайнів для збирання цукрової тростини John Deere:

- CH570W
- CH570T
- CH950
- CH960

### Сумісність з ATU/ATC/Reichhardt GREENFIT:

ATU300/ATC300 і GREN FIT можуть технічно функціонувати як система синхронізації машини John Deere Machine Sync, хоча продуктивність веденої машини буде сильно залежати від точності системи рульового управління ведучої машини.

**ПРИМІТКА:** Наполегливо рекомендується використання інтегрованої системи AutoTrac для лідерів системи синхронізації машин Machine Sync.

### Система синхронізації машини John Deere Machine Sync несумісна з наведеними нижче пристроями:

- Оригінальний GreenStar, GreenStar 2 1800 і GreenStar 2 2600
- Дисплей GreenStar 3 2630 при використанні з CommandCenter 4600
- Модеми JDLink 2G і JDLink 3G
- Система машинного радіозв'язку (MCR)
- Оригінальний StarFire, приймачі StarFire iTC і StarFire 3000

## Система синхронізації машини John Deere Machine Sync на змішаних дисплеях:

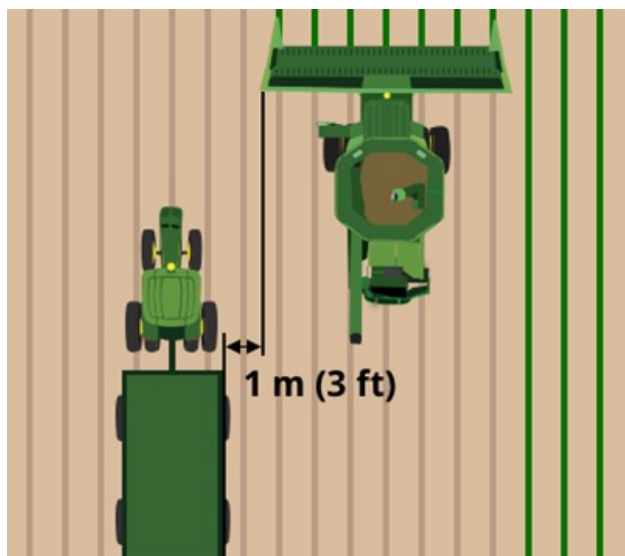
Система синхронізації машини John Deere Machine Sync працюватиме між сумісними дисплеями 4-го покоління та G5. Переконайтеся, що на кожному дисплеї, що використовується, є відповідні активації або ліцензії для роботи системи синхронізації машини Machine Sync. Перелік необхідних активацій або ліцензій наведено в посібнику з продажу сільськогосподарської техніки.

**ПРИМІТКА:** Дисплеї 4-го покоління потребують активації системи синхронізації машини John Deere Machine Sync, тоді як дисплеї G5 потребують ліцензії.

### Відмова від відповідальності:

**ПОПЕРЕДЖЕННЯ:** Уникайте загрози нещасних випадків чи травмування. Будьте пильні й за потреби керуйте кермом. Система синхронізації машини John Deere Machine Sync не виявляє та не уникає перешкод і сторонніх людей.

**ПОПЕРЕДЖЕННЯ:** Уникайте загрози нещасних випадків чи травмування. Під час слідування за ведучою машиною будьте пильні й беріть керування на себе в разі раптових зупинок ведучої машини. Система синхронізації машини John Deere Machine Sync повністю не зупиняє ведену машину.



PC28837—UN—11OCT22

- Система синхронізації машини не працює у випадку, коли відстань від будь-якої частини машини чи обладнання становить ближче 1 м (3 фути) до іншої машини чи іншого обладнання.
- Система синхронізації машини не призначена для кінцевих поворотів.

- Система синхронізації машини не компенсує різниці нахилів між машинами.
- Система синхронізації машини не працює, коли швидкість ведучої машини перевищує 16,0 км/год (10 миль/год).
- Система синхронізації машини John Deere Machine Sync машини не працює на швидкості 0 км/год (0 миль/год).

**ПРИМІТКА:** Мінімальна вимога до швидкості для тракторів серії 9 з шарнірно з'єднаною рамою становить 2 км/год (1,2 миль/год) під час захоплення або відстеження.

Для отримання найкращих робочих характеристик системи синхронізації машини:

- Прямий маршрут точніший, ніж маршрут за кривою.
- Повільніші швидкості точніші, ніж великі швидкості за умови, що не використовується прямий маршрут.
- Плавні криві точніші, ніж криві малого радіуса повороту.
- Трактори з шарнірно-з'єднаною рамою демонструють раніше зазначені зміни робочих характеристик більше, ніж інші платформи.
- Для оптимальної роботи системи синхронізації машини потрібно виконати розширені налаштування системи AutoTrac.

### Спільний сигнал

Спільний сигнал дозволяє приймачам StarFire обмінюватися інформацією в разі підключення за допомогою системи синхронізації машини. Завдяки цьому обидва приймачі машини максимально збільшують продуктивність системи під час збирання врожаю. У таблиці нижче наведено точність роботи цієї системи:

| Рівень активування приймача комбайна | Рівень активування приймача причепа для перевезення зерна | Рівень загальної точності системи | Зв'язок між двома приймачами |
|--------------------------------------|-----------------------------------------------------------|-----------------------------------|------------------------------|
| 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                          |

Спільний сигнал

Спільний сигнал сумісний з тими ж або іншими моделями приймачів. Система синхронізації машини John Deere Machine Sync має бути застосована,

якщо на ведучій і веденій машинах не виконуються наведені далі умови:

- приймач StarFire 7000 або більш нова модель;
- корекція StarFire SF-RTK на обох приймачах.

ZIDXX1X,1749554066047-UK-06OCT25

## Засоби керування системою синхронізації машини

**ПРИМІТКА:** Усі налаштування, які передбачають рух, будуть заблоковані до завершення сеансу RDC.

### Вихідне положення

**ВАЖЛИВО:** Вихідне положення за замовчуванням засновується на налаштуваннях в диспетчері обладнання та формі робочої зони. Перед тим, як увімкнути систему синхронізації машини John Deere Machine Sync, переконайтеся, що налаштування машини та знаряддя, а також зміщення правильні.

**ПРИМІТКА:** Кнопка налаштування вихідного положення доступна, тільки якщо ведена машина перебуває в робочій зоні. Робоча зона позначена на карті межею.



PC28764—UN—25AUG22

Вихідне положення — місце, в яке система буде скеровувати ведену машину, щоб вивантажити продукцію. Вихідне положення автоматично створюється на основі налаштувань в диспетчері обладнання та форми робочої зони

Вихідне положення за замовчуванням є унікальним для налаштувань ведучої та веденої машини.

Щоб зберегти інше вихідне положення за промовчанням, натисніть кнопку налаштування вихідного положення.

**ПРИМІТКА:** Визначене користувачем вихідне положення буде втрачено, якщо дисплей буде підключено до іншої машини, вибрано інший профіль машини, або видалено чи замінено інший компонент. Перед початком роботи переконайтеся, що визначена користувачем вихідна точка встановлена.

### Декілька вихідних положень



PC28765—UN—25AUG22

Перемикач налаштування/активації

Ведена машина може створювати декілька вихідних положень у розділі «Інформація та налаштування». Кожному вихідному положенню автоматично призначається номер.

Щоб встановити вихідне положення, натисніть «Налаштувати» на перемикач налаштування/активації, потім оберіть номер вихідного положення. Вихідне положення встановлюється для місцезнаходження веденої машини.

Щоб змінити активне вихідне положення, натисніть "Активувати" на перемикачі налаштування/активації, потім виберіть номер вихідного положення. Коли систему AutoTrac активовано, ведена машина прямує у напрямку обраного вихідного положення.

### Дзеркальне відображення

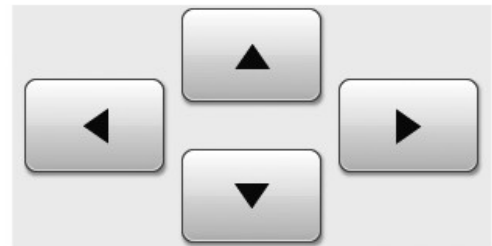
Коли ведена машина переміститься на інший бік, вихідну точку/вихідні точки, установлені з одного боку U-подібної зони, буде автоматично дзеркально відображено на іншому боці. Ця функція активується, коли в налаштуваннях системи синхронізації машини John Deere Machine Sync увімкнено такі функції:

1. Переналаштування U-подібної робочої зони ввімкнено.
2. Режим контрольованого руху ввімкнено.
3. Декілька вихідних точок увімкнено.

### Чутливість до швидкості

Введіть чутливість до швидкості в розширених налаштуваннях системи синхронізації машини John Deere Machine Sync. Ведена машина може регулювати чутливість до швидкості, щоб переходити швидкості були більш поступовими або інтенсивними.

### Поштовховий режим



PC28082—UN—28JUL20

Кнопки зсуву

Система синхронізації машини John Deere Machine Sync дозволяє ведучій та веденій машинам міняти положення веденої машини, щоб рівномірно розподіляти зерно на причепі для переведення зерна.

Збільшення швидкості — це відстань, на яку

переміщується ведена машина щоразу, коли натискають кнопку. Збільшення лінійної та поперечної швидкості можна регулювати в розділі «Інформація та налаштування».

**ПРИМІТКА:** Регулювання за допомогою кнопок автоматичного регулювання швидкості не зберігається, доки не увімкнути "Зберегти швидкість для наступного підключення" у розділі "Інформація та налаштування".

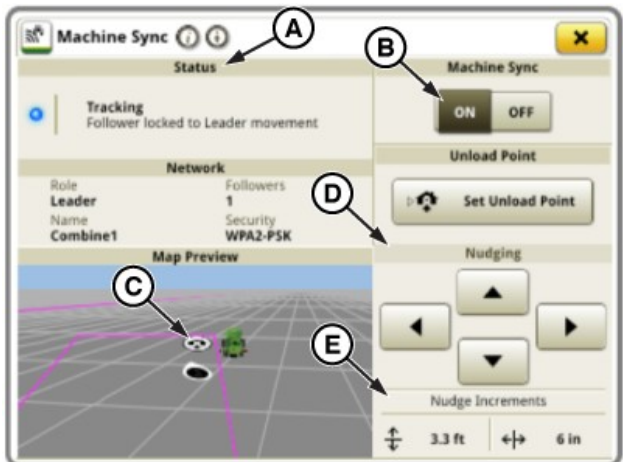
### Автоматичне вивантаження



Функцію автоматичного вивантаження можна увімкнути або вимкнути, перейшовши до розділу "Розширені налаштування синхронізації машини". Вона використовує стереокамеру на основі машинного бачення для автоматичного переміщення причепа для перевезення зерна вперед або назад, доки заповнення не буде завершено.

ZIDXX1X,1749547689065-UK-23JUN25

## Експлуатування системи синхронізації машини John Deere Machine Sync — ведуча машина



PC689864—UN—26SEP25

- A—Стан — синхронізування машин
- B—Головний перемикач
- C—Вихідне положення
- D—Кнопки зсуву

### Ведучий — неготовий

Стан синхронізації машини (A) залишається "Неготовий", поки ведений знаходиться в робочій зоні. Колір індикатора стану горить помаранчевим.

**ПРИМІТКА:** Робоча зона відображається, якщо ведена та ведуча машини обмінюються даними.

Головний перемикач (B) необхідно увімкнути, для того щоб працювала синхронізація машини.

**ПРИМІТКА:** Після кожного процесу перезавантаження трактора необхідно активувати синхронізацію машини.

**ПРИМІТКА:** Перешкоди від бездротових роутерів, аматорських радіопередавачів, додаткових електродвигунів, пристроїв дистанційного керування, пристроїв Bluetooth, або лінії візування антени можуть викликати проблеми із передачею сигналу. Проблеми з передачею сигналу можуть призвести до неможливості першого підключення або до несподіваної затримки передавання даних. Якщо ведений знаходиться в робочій зоні, але не детектується ведучим, зверніться до вашого дилера John Deere по допомогу.

### Ведучий — готовий

Коли ведучий та ведений знаходяться в положенні та готові до маршруту, стан синхронізації машини змінюється на - готовий. Індикатор стану змінює свій колір на зелений.

### Ведуча машина — Отримання

Стан синхронізації машини змінюється на "Отримання", коли ведена машина знаходиться в робочій зоні й натискається кнопка відновлення AutoTrac. Індикатор стану змінює свій колір на синій.

**ПРИМІТКА:** Коли система синхронізації машини John Deere Machine Sync перебуває в режимі отримання/відстеження, вимикаються такі функції:

- Зміщення маршруту (навігація AutoTrac)
- Зміщення (для всіх типів маршрутів)
- Поперечні зміщення (натискання кнопок налаштування на гідроважелі)

**ПРИМІТКА:** Зміщення RowSense не залежать від стану синхронізації машини.

### Ведучий — відстежування

Стан системи синхронізації машини змінюється на відстежування після того, як ведений досягає його вихідної точки (C).

Тепер ведений відстежує ведучого. Коли ведуча машина змінює напрямок або швидкість, ведена машина повторює ці зміни.

Тепер ведуча машина готова виконати вивантаження у причеп веденої машини.

Якщо необхідно, натисніть кнопки зсуву (D), щоб відрегулювати положення веденого.

### Налаштування робочої зони ведучої машини

**ПРИМІТКА:** Переналаштування U-подібної робочої зони можна виконати в розділі "Інформація та налаштування".

**ПРИМІТКА:** Функція переналаштування U-подібної робочої зони не застосовується для ведучого комбайна.

Коли задається тип машини комбайн, кормозбиральний комбайн або інший в диспетчері обладнання, система синхронізації машини John Deere Machine Sync за замовчуванням переходить у ліву робочу зону. Всі інші типи машин за замовчуванням переходять у робочу зону у формі літери U.

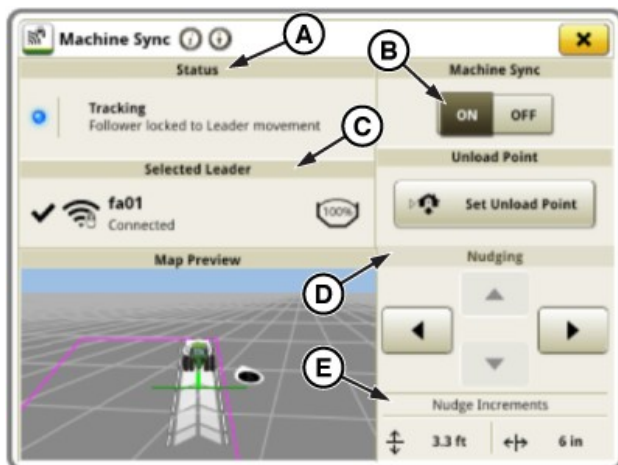
Коли увімкнено переналаштування робочої зони у формі літери U, робоча зона буде у формі літери U. Коли вимкнено переналаштування робочої зони у формі літери U, робоча зона у формі літери U буде тільки з лівого боку машини. Робоча зона у формі літери U дозволяє регулювати внутрішню ширину й довжину у розділі "Інформація та налаштування" ведучої машини.

Загальну довжину робочої зони можна регулювати шляхом зміни значення переднього краю робочої зони та заднього краю робочої зони. Значення за стандартними налаштуваннями:

- Передній край 25 м (82 фути)
- Задній край 20 м (65,6 футів)

ZIDXK1X,1749561926105-UK-01OCT25

## Експлуатація системи синхронізації машини John Deere Machine Sync — ведена машина



PC689865—UN—26SEP25

A—Стан — синхронізування машин

B—Головний перемикач  
C—Кнопки зсуву  
D—Обрана ведуча машина

### Ведений — неготовий

Стан синхронізації машини (A) залишається неготовий, поки ведений знаходиться в робочій зоні. Колір індикатора стану горить помаранчевим.

**ПРИМІТКА:** Робоча зона відображається, коли ведучий та ведений обмінюються даними.

Головний перемикач (B) необхідно увімкнути, для того щоб працювала синхронізація машини.

**ПРИМІТКА:** Після кожного процесу перезавантаження трактора необхідно активувати синхронізацію машини.

### Ведений — готовий

Коли ведучий та ведений знаходяться в положенні та готові до маршруту, стан синхронізації машини змінюється на - готовий. Індикатор стану змінює свій колір на зелений.

### Ведена машина — захоплення

Стан синхронізації машини змінюється на "Отримання", коли ведена машина знаходиться в робочій зоні й натискається кнопка відновлення AutoTrac. Індикатор стану змінює свій колір на синій.

**ПРИМІТКА:** Білі стрілки та визначена зона взаємодії дозволяють користувачам визначати оптимальне місце для активації системи синхронізації машини John Deere Machine Sync одразу за вихідною точкою, що підвищує рівень комфорту та мінімізує відхилення під час захоплення.

### Ведений — відстежування

Стан системи синхронізації машини змінюється на відстежування після того, як ведений досягає його вихідної точки.

Тепер ведений відстежує ведучого. Коли ведуча машина змінює напрямок або швидкість, ведена машина повторює ці зміни.

Тепер ведуча машина готова виконати вивантаження у причеп веденої машини.

Якщо необхідно, натисніть кнопки зсуву (C), щоб відрегулювати положення веденого.

Рівень заповнення зернового бункера та стан вивантажувального шнека відображаються у вікні "Обраний бокс (D)".

Під час роботи регулюйте швидкість, використовуючи тільки дросельну заслінку. Якщо переключити трансмісію під час роботи, систему синхронізації машини буде від'єднано.

Під час використання системи синхронізації машини John Deere Machine Sync у зв'язку з характеристиками автоматизування швидкості тракторів серії 9R та 6R, рекомендуємо повністю відкривати дросельні заслінки.

Щоб вимкнути, оператор трактора може повернути рульове колесо, перейти на більшу швидкість трансмісії або зупинити машину.

**ПРИМІТКА:** Перевірте, що трансмісія веденого встановлена на досить високу швидкість, щоб ведений міг легко підтримувати швидкість ведучого.

### Режим контрольованого руху

**ПРИМІТКА:** Якщо увімкнено режим контрольованого руху, значення зсуву ліворуч і праворуч вимкнено.

Режим контрольованого руху вмикається у розділі «Інформація та налаштування».

Коли активовано режим контрольованого руху, ведена машина переміщається по навігаційній лінії, а її швидкість контролюється ведучою машиною. Якщо вихідне положення не знаходиться на навігаційній лінії, ведена машина рухається паралельно вихідному положенню, залишаючись на навігаційній лінії.

При використанні режиму контрольованого руху, натисніть на кнопку відновлення AutoTrac один раз для руху по активній лінії навігації. Коли ведена машина перебуває в робочій зоні, натисніть на кнопку відновлення AutoTrac, щоб синхронізувати швидкість із ведучою машиною.

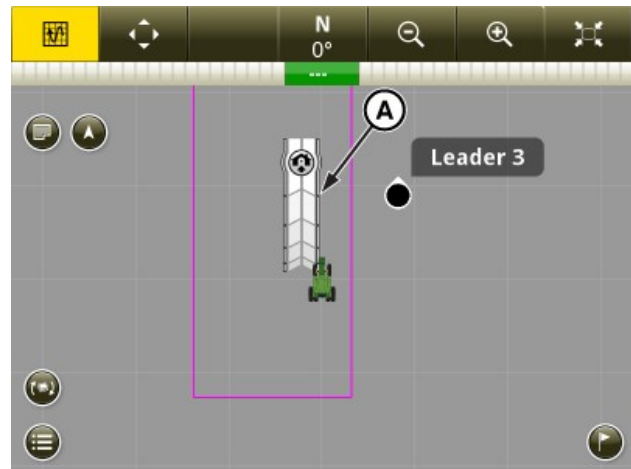
**ПРИМІТКА:** Якщо ведуча та ведена машини прямують різними навігаційними лініями, ведена машина може не рухатись паралельно ведучій машині.

### Максимальна швидкість автоматизації

Швидкість за замовчуванням становить 15 миль/год. На тракторах MY20 або новіших моделях це налаштування визначає максимальну швидкість, з якою може рухатися ведений. Після активації система синхронізації машини John Deere Machine Sync це значення з'явиться на дисплеї кутової стійки (PDU). Якщо задана швидкість нижча за максимальну, система використовуватиме це максимальне значення для синхронізації. Під час переходу до вихідного положення ведена машина намагатиметься розігнатися до цієї швидкості.

ZID XK1X, 1749562340443-UK-05OCT25

## Активация смуги



PC689868—UN—03OCT25

Активация смуги

### A—Активация смуги

Піктограма **Активация смуги** відображається, щоб допомогти операторам легше вирівнюватися з вихідною точкою. Рекомендовано вмикати, коли машина вирівняна по білій стрілці. У той час як увімкнення система синхронізації машини John Deere Machine Sync може відбуватися в інших положеннях в робочій зоні, вирівнювання зі стрілкою перед увімкненням системи синхронізації машини забезпечує більш плавний перехід від отримання до відстеження.

ZID XK1X, 1759686490078-UK-05OCT25

# Експлуатація — Управління перекриттям

## Управління перекриттям

Функція управління перекриттям автоматично регулює параметр ширини жатки під час руху комбайна вздовж ділянок, які вже оброблено. Ця функція підвищує точність даних про площу та урожайність.

### Перехід до програми "Керування перекриттям"

1. Натисніть кнопку меню.
2. Оберіть вкладку Applications (Програми).
3. Оберіть програму "Керування перекриттям".

Якщо використовується жатка 15,2 м (50 футів) завширшки або більш вузька, секції жатки автоматично поділяються на секції 15,2 см (6 дюймів) завширшки. Ширина жаток, що мають ширину більшу за 15,2 м (50 футів), поділяється на 100 рівних за шириною секцій.

Програма контролю перекриття забезпечує неможливість виходу області збирання врожаю за межі встановленої території поля.

- Зовнішня межа — може бути зазначена лише одна зовнішня межа поля.
- Внутрішні межі — можна вказати декілька внутрішніх меж поля та дати їм назви.

Параметр меж, хоча і являється необов'язковим, може бути корисним під час використання функції Управління перекриттям. Наприклад, зовнішню межу можна використати для того, щоб не допустити врахування території за межами поля під час підрахунку врожаю, якщо якась ділянка жатки або платформи виходить за межу. Аналогічним чином, внутрішня межа дозволяє перетинати водоводи, а також допомагає забезпечувати вимикання кожної секції під час їх перетинання.

AL70325,000055B-UK-12SEP19

## Ручне керування перекриттям

Ручне керування перекриттям розділяє жниварку на сегменти чи групи. Рядкові жниварки за промовчанням мають по одній групі на ряд, кількість груп не можна змінити. Платформові жниварки можна налаштувати на 2-24 групи.

Оператор може вручну вмикати чи вимикати окремі групи залежно від того, звідки культура надходить до жниварки. Ручне керування перекриттям аналогічне автоматичному. Під час вимикання групи вручну будь-який інший стан групи буде перезаписано. За допомогою ручного керування перекриття можна підвищити точність документації в інших умовах, окрім попереднього перекриття або якщо межа не дозволяє культурі надходити в конкретну частину жниварки.



(A)



(B)

PC28776—UN—25AUG22

A—Увімкнути все

B—Вимкнути все

Натисніть кнопку "Увімкнути все" (A), щоб увімкнути всі групи.

Натисніть кнопку "Вимкнути все" (B), щоб вимкнути всі групи.



PC28777—UN—25AUG22

Перемикач ліворуч/праворуч

**ПРИМІТКА:** Перемикач ліворуч/праворуч доступний, тільки якщо доступно 13 і більше груп.

На дисплеї одночасно відображаються максимум 12 кнопок груп. Поверніть перемикач ліворуч/праворуч, щоб переглянути групи з лівого та правого боків жниварки. Натисніть кнопку групи, щоб увімкнути або вимкнути окрему групу.

Увімкнені групи відображаються зеленим кольором. Вимкнені вручну групи відображаються чорним кольором. Вимкнені автоматично групи за допомогою блока керування перекриттям відображаються зеленим чи білим кольором заштрихованими.

ch177nn,1661764069045-UK-29AUG22

# Експлуатація — Управління секціями

## Управління секціями



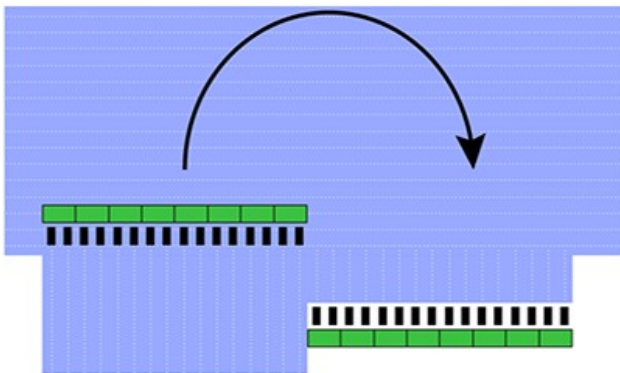
PC28778—UN—25AUG22

Програма «Управління секціями» компанії John Deere автоматично вмикає та вимикає секції машини або знаряддя для зменшення перекриття та покращення управління внесенням. Для роботи програми управління секціями потрібні такі компоненти:

- Приймач глобальної навігаційної супутникової системи (GNSS) (рекомендовано використовувати мінімальну точність сигналу SF2 в разі використання приймача StarFire)
- Активація блока управління секціями
- Машина або знаряддя з блоком управління, сумісним із блоком управління секціями (сумісність може підтвердити виробник блока управління)

### Перехід до програми "Управління секціями"

1. Натисніть кнопку меню.
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Оберіть програму "Керування секціями".



PC28779—UN—25AUG22

Додаток "Управління секціями" здійснює автоматичне управління секціями машини або знаряддя під час в'їзду на попередньо покриті ділянки та виїзду з них. Секції автоматично вмикаються з розрахунку під час в'їзду на попередньо покриті ділянки та вмикаються в момент виїзду з них. Мапа покриття відображає попередньо пройдені ділянки за рахунок запису траєкторії руху машини або знаряддя в полі. Блакитним кольором позначається територія поля, яку було оброблено один раз. Будь-яке перекриття позначається синім кольором.

Функція управління секціями визначає необхідність

ввімкнення та вимкнення секцій на основі таких факторів:

- Місцезнаходження за GPS-системою
- Карта покриття
- Зміщення машини та знаряддя
- Стан секції
- Налаштування перекриття
- Механічна затримка
- Межі поля
- Границі поворотної смуги

Для зміни стану секції система управління секціями відправляє повідомлення CAN-шини блоку управління машини або знаряддя. Секція вмикається для внесення продукту на ділянці. Секція вимикається для запобігання повторному внесенню матеріалу на тій самій ділянці. Обмеження відстані для початку операції на полі не передбачено.

**ВАЖЛИВО:** Деякі оператори об'єднують два різних поля в одно шляхом створення «сухопутної перемички» між ними. Якщо систему Управління секціями буде залишено увімкненою, продукт може продовжувати вноситися на цій смугі землі. Для уникнення мимовільного внесення завжди вимикайте систему управління секціями або головний вимикач під час переходу між полями.

### Точність управління секціями

На робочі характеристики функції управління секціями впливають такі чинники:

- Точність GPS попередньої карти покриття;
- Поточна точність GPS
- Параметри профілю машини і профілю знаряддя;
- Постійна швидкість та напрямом під час в'їзду на вже оброблену територію та виїзду з неї

### Сумісність

Блок управління секціями є сумісним з сертифікованим AEF (Федерація сільськогосподарської електроніки) знаряддям ISOBUS з функцією TC-SC (блок управління секціями контролера задач). Докладніше про конкретні машини John Deere та сумісність знарядь див. документацію до дисплея G5.

### Кілька дисплеїв

Для управління секціями потрібен зв'язок між контролером задач і блоком управління знаряддям; контролер задач не можна одночасно запустити на двох приєднаних дисплеях. Стан контролера задач можна переглянути в налаштуваннях функції використання кількох дисплеїв.

## Перемикач управління секціями

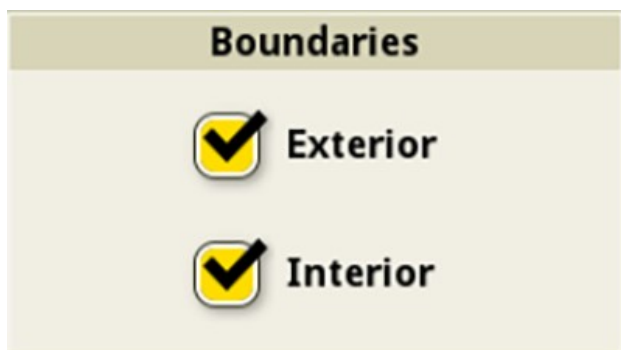


PC28780—UN—25AUG22

Перемикач управління секціями

За допомогою головного перемикача увімкніть управління секціями. Перемикач також можна додати на панель швидкого доступу за допомогою програми "Диспетчер макетів".

## Межі



PC28812—UN—20SEP22

Межі

### Зовнішні межі

Встановіть зовнішній індикатор, щоб використовувати зовнішні межі. Управління секціями буде вимкнено з секцій, що знаходяться поза межами зовнішньої межі.

### Внутрішні межі

Встановіть внутрішній індикатор, щоб використовувати внутрішні межі. Управління секціями буде вимкнено з секцій, що знаходяться всередині внутрішньої межі.

**ПРИМІТКА:** Якщо обидва типи меж не вибрано, управління секцією ігнорує межі та використовує лише попереднє покриття для увімкнення та вимкнення секцій управління.

## Перемикач управління поворотними смугами



PC28781—UN—25AUG22

Перемикач управління поворотними смугами та зміщення поворотної смуги

Для управління поворотними смугами використовується відповідний перемикач.

Виберіть зміщення, щоб змінити розміри поворотної смуги. Зміни зміщення поворотної смуги зберігаються для поточного поля.

**ПРИМІТКА:** Для роботи функції управління поворотними смугами необхідно, щоб для одного або двох параметрів «Використовувати межі» було встановлено прапорець. Якщо ані зовнішня, ані внутрішня межа не вибрана, управління поворотними смугами автоматично вимикається.

Якщо не вибрано один тип межі, управління поворотними смугами ігнорує всі поворотні смуги, пов'язані з цією межею.

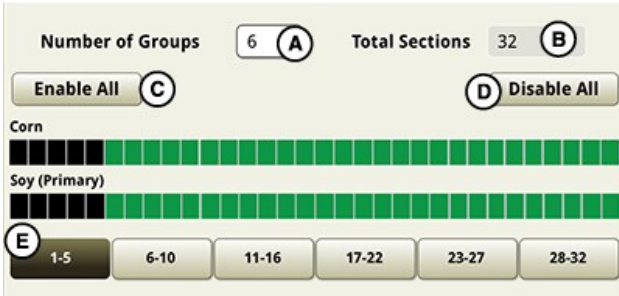
## Ручне керування секціями



PC28653—UN—29SEP22

Ручне керування секціями

Використовуйте ручне керування секціями для вмикання або вимикання груп секцій. Натисніть кнопку ручного керування секціями, щоб активувати сторінку ручного керування секціями.



PC28654—UN—29SEP22

Сторінка ручного керування секціями

A—Кількість груп  
B—Усього в секції  
C—Увімкнути все  
D—Вимкнути все  
E—Групи секцій

- Кількість груп (A) — кількість груп, на які поділені секції. Оператор визначить це значення.
- Усього секцій (B) — кількість секцій, які може використовувати знаряддя. Машина або знаряддя визначить це значення, і його не можна змінити.
- Увімкнути всі (C) — вмикає всі секції.
- Вимкнути всі (D) — вимикає всі секції.
- Групи секцій (E) — вмикає або вимикає секції всередині групи.

ch177nn,1738562143690-UK-02FEB25

## Модуль стану секції

Модуль стану секцій використовується для визначення команди (на ввімкнення або вимкнення), яку отримала кожна секція від системи управління секціями. Модуль можна додати на сторінку виконання за допомогою програми Диспетчер компоновок. Секція може мати наведені нижче стани.

**ПРИМІТКА:** Стан секції не змінюється на основі норми висівання. Якщо в лініях секції закінчився посівний матеріал, відображається зелений індикатор, окрім випадків, коли для всіх секцій на приводному двигуні встановлено нульову норму. Перевірте щільність висівання за допомогою функції SeedStar.

**Секцію ввімкнено** (матеріал не вноситься)



PC28782—UN—29AUG22

Секцію ввімкнено — сірий з зеленим контуром

- Просапну або пневматичну сівалку піднято.

- Зчеплення просапної або пневматичної сівалки вимкнено.
- Від усіх секцій на приводному двигуні надходять повідомлення про нульову норму.

**Через секцію вноситься матеріал**



PC28783—UN—29AUG22

Через секцію вноситься матеріал — зелений

- Секція отримала команду на вмикання.
- Секція вносить продукт або посівний матеріал.

**Секція отримала команду на вимкнення** (матеріал не вноситься)

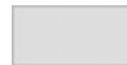


PC28784—UN—29AUG22

Секція отримала команду на вимкнення — зелено-білі смуги

- Секція перебуває за межами наявного покриття.
- Секція отримала команду на вимкнення через перетинання межі.
- Значення швидкості, отримане від пневматичної сівалки або нормоконтролера GreenStar, нижче мінімально необхідного для роботи функції управління секціями.
- Машина рухається вздовж ділянки з нульовою нормою в приписі.

**Секцію вимкнено** (матеріал не вноситься) (лише обприскування)



PC24037—UN—05APR17

Секцію вимкнено — сірий

- Керування секціями вимкнено.
- Керування секцією здійснюється вручну.

**Секцію індексовано як вимкнену** (матеріал не вноситься) (лише обприскування)



PC24038—UN—05APR17

Секцію індексовано як вимкнену — чорний

- Блок управління індексував секцію як вимкнуту.

ch177nn,1660726545016-UK-29AUG22

## Параметри перекриття

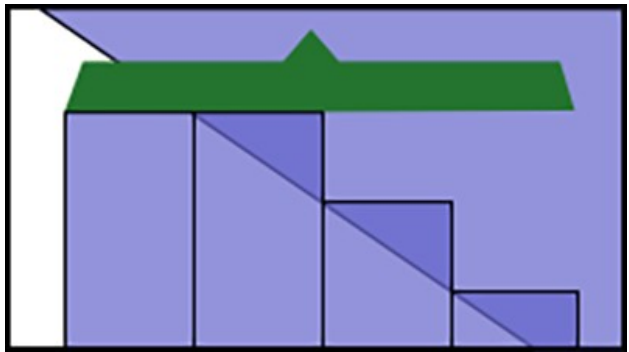
Перекриття виникає в разі перетину попереднього покриття чи межі. Величина перекриття встановлюється оператором на власний розсуд.

Налаштуйте параметри перекриття для навмисного перекриття. Для компенсації ненавмисного пропуску або перекриття використовуйте налаштування параметрів роботи. Для отримання додаткової інформації див. розділ «Управління секціями» в екранній довідці.

### Перекриття 100% та більше

Додаткове перекриття забезпечує відсутність пропусків та можливість обробки вже оброблених раніше ділянок. Додаткове перекриття призводить до надмірної витрати матеріалу.

### Перекриття 100% — мінімізувати пропуски

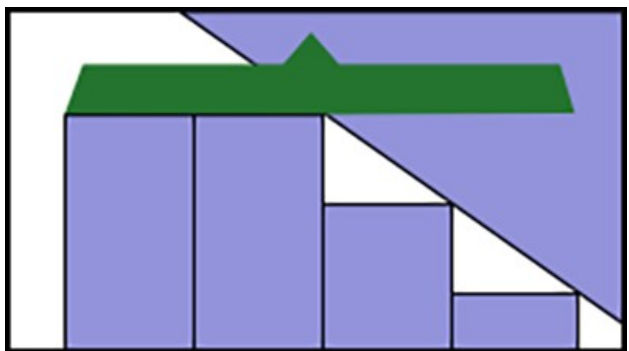


PC28836—UN—11OCT22

Перекриття 100% — Мінімізувати пропуски

Функція мінімізації пропусків означає внесення матеріалу максимально близько до вже оброблених ділянок, забезпечуючи відсутність пропусків. Функція мінімізації пропусків може призвести до надмірної витрати матеріалу.

### Перекриття 0% — мінімізувати перекриття



PC28835—UN—11OCT22

Перекриття 0% — мінімізувати перекриття

Мінімізація перекриття забезпечує внесення матеріалу лише в межах попередньо обробленої території. Функція мінімізації перекриття може призвести до пропусків матеріалу.

Значення в діапазоні від 0 до 100% забезпечують покриття відповідно до меж вже обробленої території на базі окремих значень ширини секцій.

AL70325,000055D-UK-13OCT22

# Експлуатація — автономність

## Огляд програми "Автономність"



APY76284—UN—28JUL22

Програма "Автономність"

**ПРИМІТКА:** Можливо, потрібно буде регулярно оновлювати програмне забезпечення. Якщо система виявляє застарілі блоки управління, на дисплеї кабіни з'явиться сповіщення з рекомендованим оновленням під час увімкнення машини. Якщо автономні контролери не будуть оновлені протягом 7 днів, сповіщення відобразиться в повідомленні «Необхідно оновити», і автономність не працюватиме, доки не буде оновлено всі контролери.

ZIDXK1X,1770805199879-UK-11FEB26

Програма "Автономність" запускає систему автономної роботи, яка дає змогу машині виконувати польові операції без фізичної присутності оператора на сидінні оператора.

**ПРИМІТКА:** Для отримання додаткової інформації див. розділ "Автоматизація ОМ".

### Вимоги автономії

**ПРИМІТКА:** Для машин і знарядь, сумісних з автономною системою, зверніться до свого дилера для отримання додаткової інформації.

Для роботи програми "Автономність" на машині має бути встановлено таке обладнання:

- Готовність до автономності/попередня конфігурація
- Приймач StarFire 7500, вбудований у трактор

Для роботи програми «Автономність» мають бути виконані такі вимоги:

- Ліцензія на автономність (для отримання додаткової інформації зверніться до свого дилерського центру)
- Розширена ліцензія G5
- Ліцензія SF-RTK або Radio RTK
- TruSet (обробка ґрунту)
- John Deere Operations Center у сумісному веббраузері
- Operations Center Mobile на сумісному пристрої Android або Apple оновлено до найновішої версії програмного забезпечення.
- Схвалене програмне забезпечення для автономної роботи

# Операція —дистанційний доступ до дисплея

## Дистанційний доступ до дисплея (RDA)



PC684075—UN—06OCT25

Дистанційний доступ до дисплея (RDA)

Додаток дистанційного доступу до дисплея (RDA) дозволяє здійснювати як дистанційний доступ до дисплея, так і дистанційне управління дисплеєм.

### Дистанційний доступ до дисплея (RDA)

Функція RDA дає можливість віддаленим користувачам **переглядати дисплей машини** в режимі реального часу, надаючи цінну інформацію про операції, не потребуючи фізичної присутності.

### Дистанційне управління дисплеєм (RDC)

Функція RDC робить ще один крок, дозволяючи користувачам **взаємодіяти безпосередньо з дисплеєм**— налаштування параметрів, навігація сторінками, відстеження оновлень в реальному часі та виконання пошуку та усунення несправностей в режимі реального часу.

### Перехід до дистанційного доступу до дисплея (RDA)

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Перейдіть на вкладку «Програми».
3. Виберіть програму RDA.

### Використання дистанційного доступу до дисплея (RDA)

З комп'ютера або мобільного пристрою перейдіть на веб-сайт [JDLink.com](http://JDLink.com) або [MyJohnDeere.com](http://MyJohnDeere.com) і виберіть потрібну машину. Ініціюйте сеанс дистанційного доступу до дисплея, щоб запустити дистанційний перегляд дисплея.

Після підключення зображення з екрану дисплея буде надіслано через кабель Ethernet на модем JDLink машини. Інформація від модема JDLink передається в мережу зв'язку John Deere по стільниковому з'єднанню. Це дозволить переглядати екран дисплея на вебсайті [JDLink.com](http://JDLink.com) або [MyJohnDeere.com](http://MyJohnDeere.com).

Оператор в кабіні може отримувати дистанційну допомогу з питань налаштування дисплея, оптимізації, пошуку та усунення несправностей.

RY24MV1,1760031346047-UK-20OCT25

## Кроки для ініціювання дистанційного доступу до дисплея для дистанційного управління дисплеєм

Використання функції дистанційного доступу до дисплея (RDA) та дистанційного управління дисплеєм (RDC) з мобільного пристрою:

1. На мобільному пристрої відкрийте Mobile Operations Center.



PC693496—UN—21NOV25

Кнопка дистанційного доступу до Mobile Operations Center

2. Ініціюйте сеанс дистанційного доступу до дисплея, натиснувши кнопку RDA. Дисплей у кабіні буде виділено синім кольором, що вказує на сеанс дистанційного доступу до дисплея.



APY80337—UN—10FEB23

Переглянути сеанс

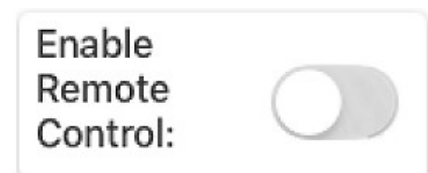
**ПРИМІТКА:** Ця піктограма відображається на дисплеї в рядку стану, щоб показати сеанс перегляду.



PC582194—UN—30AUG23

Рядок стану

3. Ініціюйте сеанс дистанційного управління дисплеєм, вибравши "Увімкнути перемикач дистанційного управління".



APY80338—UN—10FEB23

Перемикач для увімкнення дистанційного управління

4. Прочитайте та підтвердьте робоче нагадування системи дистанційного управління дисплеєм, натиснувши кнопку "Почати".



APY80340—UN—10FEB23

Кнопка "Почати"

Дисплей у кабіні буде виділено жовтим кольором, що вказує на активний сеанс дистанційного управління дисплеєм.



APY80341—UN—10FEB23

Активний сеанс дистанційного управління дисплеєм

**ПРИМІТКА:** Ця піктограма відображається на дисплеї в рядку стану, що вказує на активний сеанс дистанційного управління дисплеєм.



PC582195—UN—30AUG23

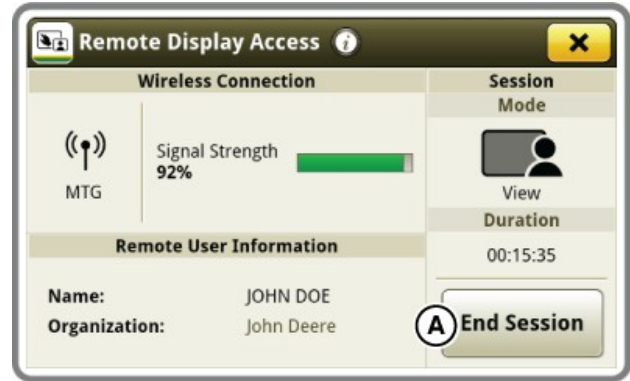
Рядок стану

**ПРИМІТКА:** Доступ до центру діагностики буде обмежено лише для перегляду під час активного сеансу RDC.

### Завершення сеансу:

Дистанційний доступ до дисплея (RDA) буде завершено, якщо віддалений оператор натисне кнопку "Завершити сеанс" (A). Це призведе до припинення роботи функцій дистанційного доступу до дисплея (RDA) та дистанційного управління дисплеєм (RDC).

Якщо сеанс RDA активний, кнопка "Завершити сеанс" буде активна.



APY80342R—UN—30AUG23

Інтерфейс користувача завершення сеансу

**A—Кнопка "Завершити сеанс"**

ZIDXK1X,1759924147017-UK-21NOV25

# Регулювання та оптимізація — навігація AutoTrac

## Налаштування кільцевого маршруту

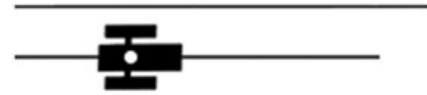


PC20395—UN—08DEC14  
Відстань до центральної точки

**Відстань до центру повороту** — Відстань від центра кола до поточного місцезнаходження. Максимальна відстань, що відображається: 1609 м (5280 фт). Увімкніть, щоб показати кнопку на навігаційній карті.

сі47125,1705349873076-UK-15JAN24

## Регулювання рульового управління під час руху вперед



PC16969—UN—22MAY13  
Помилка відстежування



PC28738—UN—25AUG22  
Піктограма налаштування високої чутливості під час переднього ходу



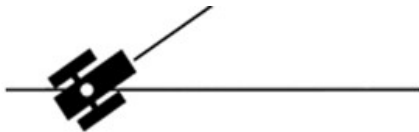
PC28739—UN—25AUG22  
Піктограма налаштування низької чутливості під час переднього ходу

## Оптимізація рульового управління

### Контроль робочих характеристик

Система контролю робочих характеристик показує курсову помилку та відхилення від маршруту. Вона призначена для полегшення розширеного налаштування AutoTrac. Курсова помилка означає різницю між напрямком руху машини та напрямком поточного маршруту. Відхилення від маршруту означає помилку бічного відхилення машини або зміщення відносно поточного маршруту.

### Лічильник курсових помилок

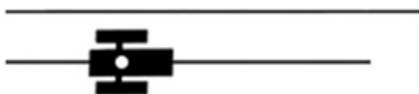


PC16972—UN—22MAY13

Курсова помилка означає різницю між напрямком руху машини та напрямком поточного маршруту. Допустима курсова помилка повинна перебувати в межах  $\pm 1$  градуса.

Якщо це значення перевищене, потрібно його відкоригувати.

### Лічильник помилок відстежування



PC16969—UN—22MAY13

Відхилення від маршруту означає помилку бічного відхилення машини або зміщення відносно поточного маршруту. На вигнутій гістограмі відображаються мінімальне й максимальне значення зміни курсової помилки в реальному часі за останні 10 секунд.

**ПРИМІТКА:** Значення, які надсилає блок керування системи керування, ґрунтуються на сигналах від системи керування машини.

## Чутливість лінії (маршрут)

Визначає інтенсивність реагування системи AutoTrac на помилку бокового відхилення від маршруту.

- Вищі значення параметрів: призводять до інтенсивнішої реакції на помилку відхилення машини від маршруту.
- Нижчі значення параметрів: призводять до менш інтенсивної реакції на помилку відхилення машини від маршруту.

## Передбачувач напрямку



PC28740—UN—25AUG22  
Висока чутливість передбачувача напрямку

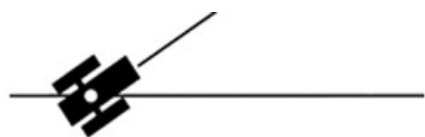


PC28741—UN—25AUG22  
Низька чутливість передбачувача напрямку

Визначає вплив ступеня повороту навколо вертикальної осі на робочі характеристики контролю руху. Передбачувач напрямку діє як попереджувачий параметр і може використовуватися для мінімізації надмірного застосування рульового управління. Значні зміни налаштувань можуть призвести до погіршення робочих характеристик системи.

- Вищі значення параметрів: призводять до інтенсивнішої реакції на ступінь повороту навколо вертикальної осі.
- Нижчі значення параметрів: призводять до менш інтенсивної реакції на ступінь повороту навколо вертикальної осі.

## Чутливість лінії (напрямок руху)



PC16972—UN—22MAY13

Курсова помилка



PC28742—UN—25AUG22

Висока чутливість щодо лінії (напрямок руху)



PC28743—UN—25AUG22

Низька чутливість лінії (напрямок руху)

Визначає інтенсивність реагування системи AutoTrac на курсові помилки.

- Вищі значення параметрів: призводять до інтенсивнішої реакції на курсові помилки.
- Нижчі значення параметрів: призводять до менш інтенсивної реакції на курсові помилки.

## Швидкість реагування кермування



PC28744—UN—25AUG22

Висока швидкість реагування рульового управління



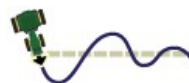
PC28745—UN—25AUG22

Низька швидкість реагування рульового управління

Відрегулюйте швидкість кермування машиною для підтримки належних робочих характеристик системи контролю руху. Збільшення швидкості реагування кермування зазвичай дозволяє підвищити продуктивність системи контролю руху.

- Вищі значення параметрів: забезпечують поліпшення робочих характеристик системи контролю руху, але можуть викликати підвищення інтенсивності руху коліс або ривків машини.
- Нижчі значення параметрів: забезпечують зменшення інтенсивності руху коліс, проте можуть призвести до погіршення робочих характеристик системи контролю руху.

## Чутливість захоплення



PC28746—UN—25AUG22

Висока чутливість захоплення



PC28747—UN—25AUG22

Низька чутливість захоплення

Визначає, наскільки активно машина дотримується маршруту. Цей параметр впливає на робочі характеристики лише під час захоплення маршруту.

- Вищі значення параметрів: забезпечують більш різке захоплення ліній.
- Нижчі значення параметрів: забезпечують більш плавне захоплення ліній.

## Чутливість кривих траєкторій



PC28748—UN—25AUG22

Висока чутливість кривих траєкторій



PC28749—UN—25AUG22

Низька чутливість кривих траєкторій

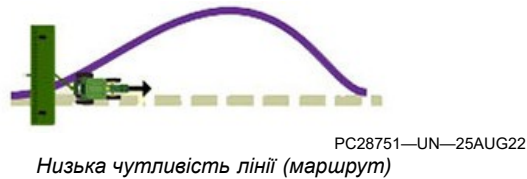
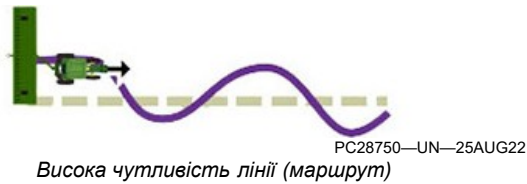
Визначає інтенсивність реагування системи AutoTrac на кривизну маршруту. Цей параметр впливає на робочі характеристики лише під час навігації за криволінійним маршрутом.

- Вищі значення параметрів: забезпечують поворот машини за меншим радіусом кривої.
- Нижчі значення параметрів: забезпечують поворот машини за більшим (ширшим) радіусом кривої.

## Рульове управління знаряддям

**ВАЖЛИВО:** Для належної роботи функції навігації знаряддя необхідне вимірювання поворотного центра знаряддя. Щоб отримати інструкції щодо точного вимірювання поворотного центра, див. екранну довідку. Неточне вимірювання поворотного центра може призвести до незадовільних експлуатаційних характеристик або пошкодження знаряддя.

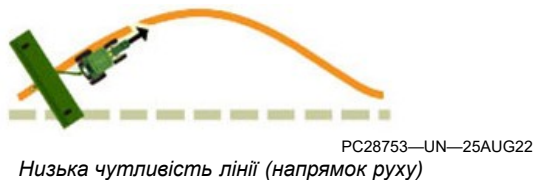
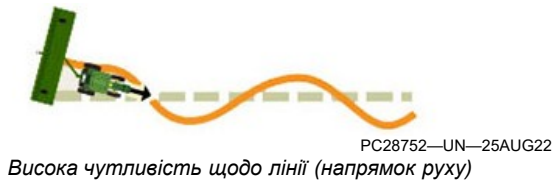
## Чутливість лінії (маршрут)



Визначає інтенсивність реагування системи AutoTrac на помилку бокового відхилення від маршруту.

- Вищі значення параметрів: призводять до інтенсивнішої реакції на помилку відхилення знаряддя від маршруту.
- Нижчі значення параметрів: призводять до менш інтенсивної реакції на помилку відхилення знаряддя від маршруту.

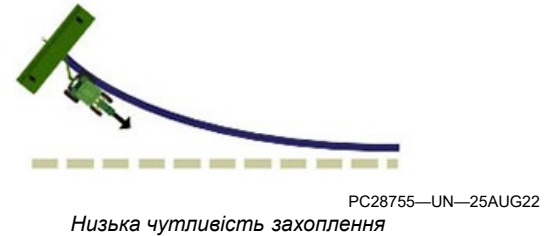
## Чутливість лінії (напрямок руху)



Визначає інтенсивність реагування системи AutoTrac на курсові помилки знаряддя.

- Вищі значення параметрів: призводять до інтенсивнішої реакції на курсову помилку знаряддя.
- Нижчі значення параметрів: призводять до менш інтенсивної реакції на курсову помилку знаряддя.

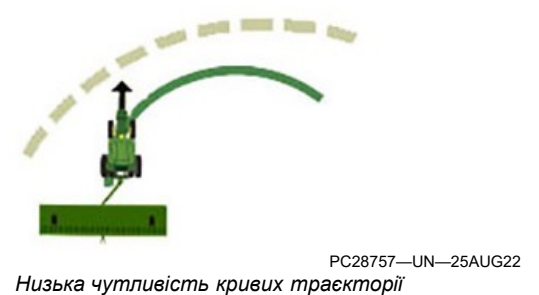
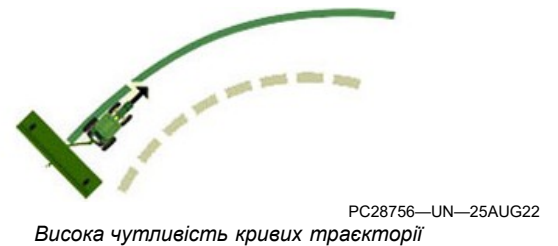
## Чутливість захоплення



Визначає, наскільки жорстко машина захоплює маршрут. Цей параметр впливає на робочі характеристики лише під час захоплення маршруту.

- Вищі значення параметрів: забезпечують більш різке захоплення ліній.
- Нижчі значення параметрів: забезпечують більш плавне захоплення ліній.

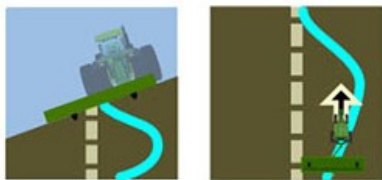
## Чутливість кривих траєкторій



Визначає інтенсивність реагування системи AutoTrac на кривизну маршруту. Цей параметр впливає на робочі характеристики лише під час навігації за криволінійним маршрутом.

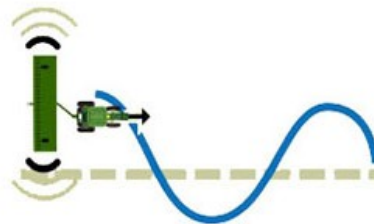
- Вищі значення параметрів: забезпечують поворот машини за меншим радіусом кривої.
- Нижчі значення параметрів: забезпечують поворот машини за більшим (ширшим) радіусом кривої.

## Чутливість до нахилу



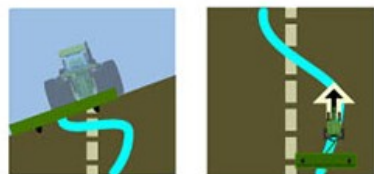
PC28758—UN—25AUG22

Висока чутливість до нахилу



PC28761—UN—25AUG22

Низька швидкість реагування на нахил



PC28759—UN—25AUG22

Низька чутливість до нахилу

Визначає швидкість реагування системи AutoTrac на зміну нахилу.

- Вищі значення параметрів: призводять до швидшої реакції на зміну нахилу.
- Нижчі значення параметрів: Призводить до менш швидкої реакції на зміну нахилання.

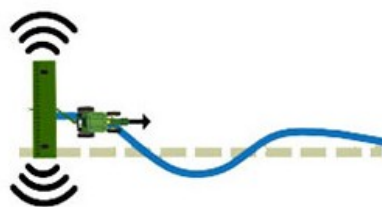
cl47125,1705349873280-UK-15JAN24

**ПРИМІТКА:** Зі зміною стану ґрунту може знадобитися коригування цього налаштування.

Визначає інтенсивність реагування системи AutoTrac на зміни нахилу. В разі надто високого значення трактор спрямовує знаряддя вгору. В разі надто низького значення трактор спрямовує знаряддя вниз.

- Вищі значення параметрів: машина рухається вище на схилі, щоб забезпечити компенсацію знаряддю, яке менш стійке до зісковзування вниз.
- Нижчі значення параметрів: машина рухається нижче на схилі, щоб забезпечити компенсацію знаряддю, яке більш стійке до зісковзування вниз.

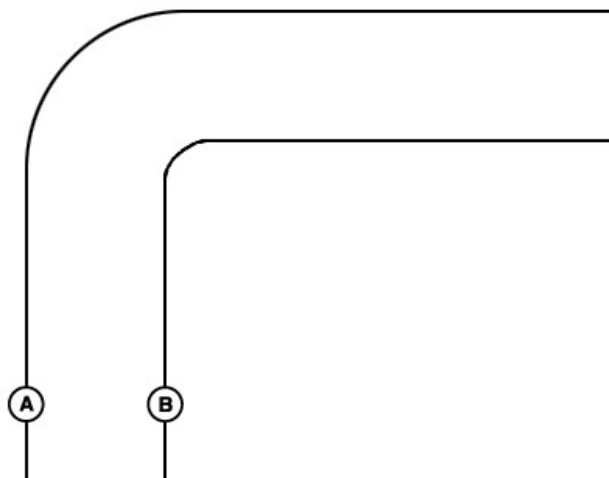
### Швидкість реагування на нахил



PC28760—UN—25AUG22

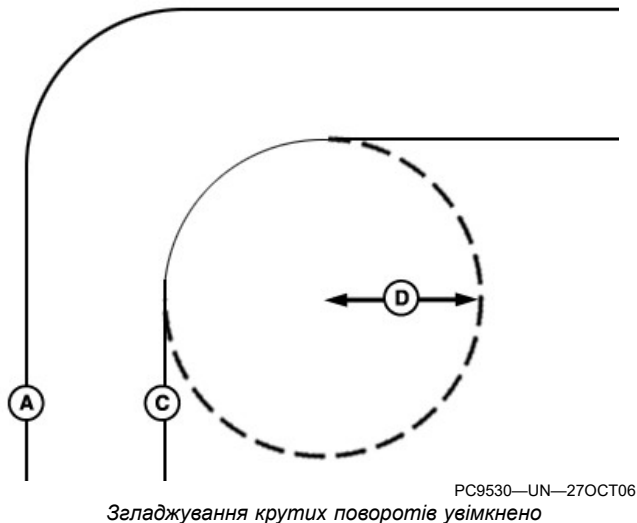
Висока швидкість реагування на нахил

### Параметри криволінійного маршруту



PC9529—UN—27OCT06

Згладжування крутих поворотів вимкнено



- A—Попередній прохід
- B—Наступний прохід — згладжування крутих поворотів вимкнено
- C—Наступний прохід — згладжування крутих поворотів увімкнено
- D—Радіус розвороту в землі

**Згладжування крутих поворотів** — Коли увімкнено цю функцію, система автоматично згладжуватиме прокладений маршрут, якщо повороти на ньому занадто круті.

**Тригер записування кривої** — запис маршруту адаптивної кривої може бути ініційований трьома способами: записування вручну, через режим AutoTrac і режим робочого стану.

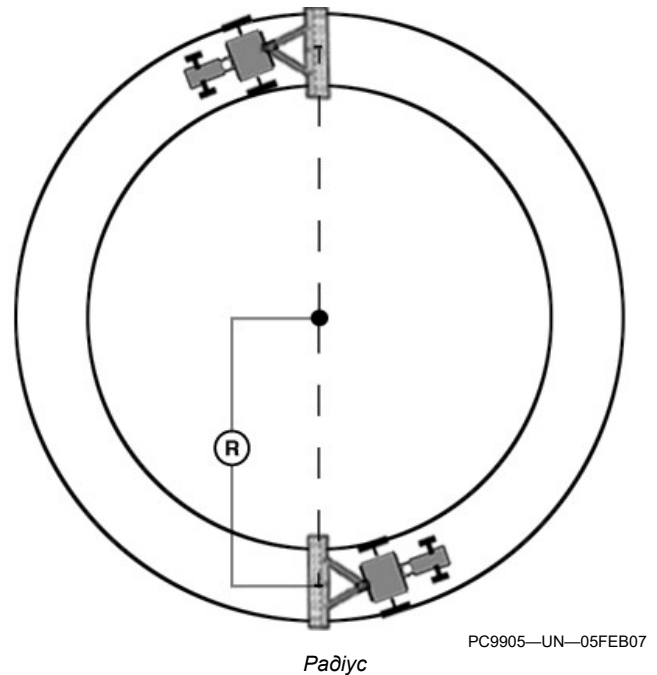
**ПРИМІТКА:** Рекомендовано припинити записування, якщо потрібно змінити напрямок руху. Запис під час руху заднім ходом може призвести до створення неякісної навігаційної лінії.

1. **Запис вручну** Записування починається лише тоді, коли оператор натискає кнопку записування. У цьому режимі не використовуються автоматичні тригери.
2. **Режим роботи AutoTrac** Записування розпочинається, коли систему AutoTrac активовано на проєктованій лінії, і зупиняється після деактивації системи AutoTrac. Кнопку запису можна використовувати для ручного запуску або зупинки запису в цьому режимі.
3. **Режим робочого стану** Запис прив'язаний до стану функції "Запис роботи". Коли увімкнено функцію "Запис роботи" та активно виконується робота, починається запис адаптивної кривої. Вона автоматично зупиняється, коли вимкнено функцію "Запис роботи".

**Подовження записаної кривої АВ** — на початку й наприкінці маршрутів кривої АВ можна додати прямолінійні подовження. Їхня довжина становить

90 м (300 фт). Якщо ввімкнути цей параметр, подовження до раніше записаних кривих АВ не додаватиметься.

**ПРИМІТКА:** Щоб лінії не перетинались одна з одною, подовження, можливо, необхідно буде вимкнути. Якщо лінії перетнуться, решту кривих, можливо, не вдасться створити.



R—Радіус розвороту знаряддя

**Радіус повороту зі знаряддям в землі** — поворот з найменшим радіусом, який може виконати знаряддя, що перебуває в землі.

Що вище значення радіусу розвороту знаряддя в землі, то плавніші повороти. Що нижче значення радіусу розвороту знаряддя в землі, то крутіші повороти. Це значення також використовують на машинах без причіпних знарядь.

**ПРИМІТКА:** Переконайтеся, що для радіусу розвороту знаряддя в землі задано реальне значення відповідно до розміру використовуваного знаряддя.

# Регулювання та оптимізація — Управління секціями

## Розширені налаштування



PC15305—UN—19MAR13  
Піктограма налаштувань

Оберіть піктограму "Налаштування" у верхній частині екрану контролю секцій для зміни налаштувань конфігурації розширених налаштувань.

### Безперервна обробка ґрунту

Використовуйте режим безперервної обробки ґрунту, щоб утримувати відповідний інструмент в ґрунті при переході на попереднє покриття. Цей режим використовується для того, щоб не залишати маршрути поверх попереднього покриття. Ця функція доступна, тільки якщо використовується знаряддя для обробки ґрунту з функцією керування секціями.

### Діагностика картографування

На діагностиці картографування відображається функція прогнозування управління секціями. Прогнозування відображається білим кольором, коли надходить команда на вимикання секцій, і оранжевим, коли надходить команда на їх вмикання.

Для оптимальної точності підтримуйте постійні швидкість і напрямок під час входу в зону переходу та виходу з неї, коли блок керування секціями вмикає та вимикає їх. Під час зміни швидкості чи напрямку, коли функція прогнозування чи робоча точка переходить через зону переходу, в ній можуть виникнути небажані проміжки чи перекриття. Скористайтесь діагностикою картографування, щоб переконатися, що вікно прогнозування не змінюється, коли машина рухається з постійними швидкістю та напрямком.

*ПРИМІТКА: На низькій швидкості та з коротким часом механічної затримки функція прогнозування може наближатися до зеленої смуги робочої точки чи перекриватися з нею.*

ct47125,1705352799828-UK-15JAN24

- Параметри профілю машини і профілю знаряддя.
- В'їжджаючи в зону покриття та залишаючи її, оператор має вести машину з постійною швидкістю.

Під час налаштування робочих параметрів переконайтесь, що виконано наведені нижче передумови.

- Рухайтесь з однаковою швидкістю під час виконання поворотів і долання проходів.
- Рухайтесь перпендикулярно до поворотної смуги або максимально наближено до кута 90 градусів.
- Якщо потрібно виконати додаткове перекриття, необхідно відрегулювати параметри після налаштування робочих параметрів.

Для отримання додаткової інформації про налаштування робочих параметрів див. екрану довідку «Управління секціями».

ct47125,1705352828421-UK-15JAN24

## Точне налаштування робочих параметрів

Налаштування робочих параметрів використовується для усунення пропусків і перекриття під час внесення матеріалу в землю. Ця функція передбачає використання значень відстані й швидкості для регулювання налаштувань механічної затримки.

Перш ніж налаштовувати робочі характеристики, перевірте правильність вказаних нижче факторів.

- Точність GPS.

# Пошук та усунення несправностей — Дисплей

## Центр діагностики



Центр діагностики

PC28791—UN—29AUG22

Центр діагностування надає розширені діагностичні інструменти для систем, підключених до дисплею. Виберіть відповідну вкладку для отримання додаткової інформації.

### Діагностика системи

- Перегляд діагностичної інформації про машину, знаряддя та програми дисплея.

### Повідомлення машини

- Перегляньте повідомлення та інформацію машини.

### Діагностика блока управління

- Адреси доступу до діагностики, діагностичні коди несправності й інформація щодо кожного під'єданого пристрою.

### Коди несправностей

- Перегляд всіх активних та збережених діагностичних кодів несправностей.

### Інформація про CAN-шини

- Перегляд інформації про діагностику для усіх CAN-шин.

### Відомості про шину CCD

- Перегляд інформацію про діагностику для усіх CAN-шин.

### Мережа

- Перегляньте діагностичні показання модема JDLINK.

### Спільне використання

- Перегляньте програму "Спільне використання" й діагностичну інформацію передавання даних.

### Інформація про шину Ethernet

- Переглядайте діагностовані проблеми з підключенням усіх блоків управління в мережі Ethernet.

## Перехід до центру діагностики

1. Натисніть кнопку «Меню».
2. Виберіть вкладку «Система».
3. Виберіть програму «Діагностичний центр».

### Діагностика системи

Перегляд діагностичної інформації про машину, знаряддя та програми дисплея.

На сторінці "Діагностування системи" міститься наведена нижче інформація:

#### Обладнання дисплея

Перегляд показів діагностики для процесора, монітора або дисплея.

#### Стан системи AutoTrac

Перегляд показань діагностики, що впливають на продуктивність системи AutoTrac.

#### Майстер діагностики системи навігації

Усуньте поширені проблеми з AutoTrac на машинах, сумісних з AT2.

#### Вибір систем машини

Виберіть систему машини, щоб переглянути подробиці про систему. Для більшості систем доступна наведена нижче інформація.

#### Вкладка "Загальна інформація"

Вкладка «Загальна інформація» містить інформацію про те, чи має система припустимі дані калібрування та чи використовується вона для обміну інформацією про свій стан з іншими системами.

#### Вкладка «Показання перемикачів»

Вкладка «Показання перемикачів» містить інформацію про стан перемикачів, які використовуються системою для управління функціями машини.

#### Дистанційне управління дисплеєм

Перегляд діагностичних значень, щоб визначити, чи підтримують програмне забезпечення, версії або віртуальні інтерфейси роботу в сеансі дистанційного управління дисплеєм.

#### Вкладка «Показання датчика»

Вкладка «Показання датчика» містить значення, які повідомляються обраними датчиками, про те, що система використовує в якості вхідної інформації.

#### Вкладка «Показання на виході»

Вкладка "Показання на виході" містить задані й фактичні вихідні значення для вибраних виходів системи.

## Інформація від CCD-шини

На вкладці "Інформація від CCD-шини" відображається стан зв'язку між блоками керування CCD-шини. CCD-шина машини з'єднує блоки керування з двигуном, гідравлічною системою і трансмісією.



PC28794—UN—29AUG22

**А**—Зелений індикатор, нормальний діапазон

**В**—Жовтий індикатор, за межами нормального діапазону

Деякі значення відображаються з зеленим індикатором або жовтим індикатором зі знаком оклику. Залежно від конфігурації машини та знаряддя можна очікувати ввімкнення жовтого індикатора.

- Зелений індикатор (А) — Значення в межах нормального діапазону.
- Жовтий індикатор (В) — значення за межами нормального діапазону.

## Діагностика блока управління

На сторінці «Діагностика контролерів» відображається наступна інформація по блокам управління, підключеним до CAN-шини.

### Пристрій

- Для кожного пристрою в списку зазначається ідентифікатор, адреса CAN-шини та розташування в CAN-мережі.

### Коди

- Відображаються коди за наявності у пристрою діагностичних кодів несправності.

### Кількість повідомлень

- Кількість повідомлень відображає кількість CAN-повідомлень, отриманих від блока управління. Використовуйте кнопку "Нуль" внизу сторінки, щоб скинути лічильники повідомлень для всіх контролерів.

## Перегляд і сортування

Натисніть кнопку поруч з параметром **Порядок сортування**, щоб змінити спосіб відображення блоків керування. Доступні режими відображення:

### Усі блоки керування

- Відображаються всі блоки керування, підключені до дисплея.

### Блоки керування шини Ethernet

- Відображаються лише блоки керування з пов'язаним Ethernet-з'єднанням.

### Блоки керування шини знаряддя

- Відображаються тільки блоки управління на CAN-шині знаряддя.

### Блоки керування шини машини

- Відображатися можуть тільки блоки керування на CAN-шині машини.

### Блок управління з активними діагностичними кодами несправності (DTC)

- Показати пристрої з активними діагностичними кодами (DTC).

### Неактивні блоки управління

- Показати пристрої, активні в минулому, але наразі неактивні

Натисніть кнопку поруч із пунктом **Сортувати за**, щоб упорядкувати елементи списку за допомогою наведених нижче фільтрів.

### Пристрій

- Сортувати список за ідентифікатором пристрою.

### Востаннє

- Елементи управління сортуються за списками, які останнім часом зв'язувалися з дисплеєм.

## Діагностична інформація

Виберіть блок керування зі списку, щоб отримати детальнішу інформацію.

**ПРИМІТКА:** Після вибору блока керування дисплей перемикається в режим діагностування. Після закривання сторінки блока керування здійснюється вихід із режиму діагностування.

Залежно від типу блока керування діагностична інформація відображається на вкладці діагностичних адрес або покази.

## Діагностичні адреси

**ВАЖЛИВО:** Зміна налаштувань на сторінці «Діагностичні адреси» може призвести до пошкодження блоків керування машини або знаряддя. Під час змінення значень адрес дотримуйтесь інструкцій та будьте обережні.

Блоки керування мають адреси, які зберігання значень різних налаштувань. Кожна адреса ідентифікується за номером і типом адреси. Адреси

даних доступні тільки для перегляду (наприклад, інформація про версії програмного забезпечення), а адреси входів можна змінювати (наприклад, налаштування калібрування).

### Показання

**ВАЖЛИВО:** Змінення налаштувань на сторінці показів може призвести до пошкодження блоків керування машини або знаряддя. У разі змінення значень адрес дотримуйтесь інструкцій і будьте обережними.

Блоки керування мають покази, які використовуються для зберігання значень різних налаштувань. Кожний показ ідентифікується за номером і назвою. Виберіть покази для відображення спливаючого вікна з подробицями показів. Якщо значення можна редагувати, поле значення матиме білий колір. Якщо значення доступне лише для читання, то значення поля має сірий колір.

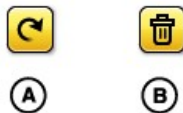
### Діагностичні коди несправностей

Відображаються поточні та збережені коди для вибраного блоку керування. Виберіть код зі списку, щоб переглянути відомості про нього.

### Інформація про блок управління

В інформації про блок керування відображаються детальні характеристики та відомості про ідентифікацію блоку керування. Ця інформація допомагає під час діагностування ISOBUS.

### Діагностичні коди несправностей



**A**—Кнопка "Оновити"  
**B**—Кнопка "Скинути коди"

PC28792—UN—29AUG22

У вкладці «Діагностичні коди несправностей» відображаються всі поточні та збережені коди по системі.

Натисніть кнопку «Оновити» (A), щоб скинути, а потім викликати всі коди.

Натисніть кнопку «Скинути коди» (B), щоб видалити всі коди з дисплея.

### Перегляд і сортування



Типи кодів

PC28793—UN—29AUG22

**A**—Аварійне повідомлення про необхідність зупинки  
**B**—Аварійне повідомлення про необхідність обслуговування  
**C**—Інформаційне попередження

Натисніть кнопку поруч з параметром «Переглянути за», щоб змінити спосіб відображення кодів.  
Доступні режими відображення:

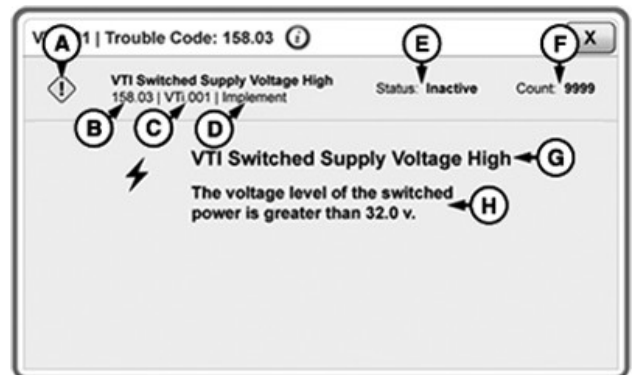
#### Код

- На дисплеї відображається перелік всіх кодів. Відображається тип коду (A—C), відомості, статус, та кількість. Виберіть код в списку для перегляду відомостей про код.

#### Пристрій

- На дисплеї відображається перелік всіх контролерів, підключених до CAN-шини. Відображається ідентифікатор пристрою, CAN-мережа та відомості про наявність у пристрою кодів. Виберіть контролер в списку, щоб переглянути коди пристрою.

### Відомості про код



PC15334—UN—09JUL13

Відомості про код

**A**—Тип діагностичного коду несправності  
**B**—Номер діагностичного коду несправності  
**C**—Ідентифікатор пристрою  
**D**—Мережа CAN-шини  
**E**—Стан коду  
**F**—Кількість  
**G**—Діагностичний код несправності  
**H**—Опис діагностичного коду несправності

Виберіть діагностичний код несправності, щоб переглянути відомості про нього.

### Інформація про CAN-шину

У вкладці "Інформація про CAN-шину" відображається стан зв'язку між контролерами CAN-шини. До CAN-шини машини підключені такі контролери, як контролер двигуна, гідравлічної системи й трансмісії. До CAN-шини знаряддя підключені такі контролери, як приймач StarFire, другий дисплей ISOBUS і знаряддя ISOBUS.



PC28794—UN—29AUG22

**A—Зелений індикатор, нормальний діапазон****B—Жовтий індикатор, за межами нормального діапазону**

Деякі значення відображаються з зеленим індикатором або жовтим індикатором зі знаком оклику. Залежно від конфігурації машини та знаряддя можна очікувати ввімкнення жовтого індикатора.

- Зелений індикатор (A) — Значення в межах нормального діапазону.
- Жовтий індикатор (B) — значення за межами нормального діапазону.

## Значення для CAN-шини

### Стан мережі

#### Активний

- Система працює належним чином. Окрім дисплея, є, щонайменше, один контролер, який підключений і обмінюється даними по CAN-шині.

#### Неактивний

- Дисплей не обмінюється даними з іншими контролерами по CAN-шині. Якщо дисплей є єдиним контролером, підключеним до CAN-шини, загальна кількість повідомлень збільшується, проте стан мережі залишається не активним.

### Загальна кількість повідомлень

Загальна кількість повідомлень — це кількість повідомлень, відправлених по CAN-шині. Коли машина працює, це значення безперервно збільшується, оскільки повідомлення по CAN-Шині відправляються постійно.

### Напруга ліній CAN High і CAN Low

Максимальна напруга — це найвища середня напруга з останнього холодного завантаження. Вимірювання напруги усереднюється кожну секунду. Максимальна напруга ліній CAN High і CAN Low зазвичай повинна знаходитись в межах від 1,8 до 3,3 В.

**ПРИМІТКА:** Дисплей виконає холодний пуск, якщо він був неактивним протягом 48 годин, якщо було відключено живлення або якщо було виконано 20 теплих пусків.

### Використання шини

Інформація по CAN-шині передається у вигляді повідомлень між контролерами. CAN0Шина знаряддя John Deere працює зі швидкістю передачі

даних 250 кбод. Це означає, що вона може вмикатися для передачі повідомлень до 256000 разів на секунду. Це значення відповідає коефіцієнту використання шини 100%.

Якщо будь-який контролер (наприклад, знаряддя) не працює згідно з очікуваннями, однією з причин цієї проблеми може бути коефіцієнт використання шини 45% або вище. Деякі блоки управління не можуть надсилати й отримувати всі необхідні повідомлення внаслідок перевантаження шини.

**ПРИМІТКА:** Деякі знаряддя ISOBUS не працюють при навантаженнях шини вище 25 %.

Працюючий приймач StarFire навантажуватиме шину приблизно на 5–7 %.

Від'єднання знарядь або GPS-приймачів здатне забезпечити зниження коефіцієнта використання шини.

### Швидкість передачі даних у бодах

Швидкість передачі даних показує, наскільки швидко працює шина. Шина ISOBUS і шина знаряддя John Deere працюють на швидкості 250 кбод. Будь-які контролери, під'єднані до даної системи, повинні підтримувати швидкість передачі даних 250 кбод, інакше вони не будуть працювати належним чином.

### Стан CAN-шини та кількість помилок

Можливі чотири стани CAN-шини:

- Активний: CAN-шина працює без проблем.
- Пасивний: виникли пасивні помилки.
- Попередження: зареєстровані помилки «Попередження по шині».
- Вимкнена: зареєстровані помилки «Шина відключена».

При виникненні будь-якої з цих помилок на дисплеї реєструється, скільки разів це відбулося.

#### Кількість пасивних помилок

- Якщо це значення більше нуля, на CAN-шині є контролер, який не отримав всі повідомлення. Можна втратити важливу інформацію. Найбільш вірогідною причиною цього є великий коефіцієнт використання CAN-шини.

#### Кількість попереджень щодо шини

- Якщо це значення більше нуля, на CAN-шині є контролер, який працює з перебоями.

#### Кількість вимкнень шини

- Якщо це значення більше нуля, на CAN-шині є контролер, який працює з перебоями. Він пропустив певну кількість повідомлень, і тепер взагалі припинив отримувати повідомлення. Було

втрачено важливу інформацію. Ця помилка частіше всього виникає при високому коефіцієнті використання CAN-шини.

#### Кількість помилок переповнення

- Кількість помилок переповнення вказує на те, що програми або контролери на CAN-шині отримують повідомлення швидше, ніж можуть їх обробити. Це призводить до пропускання повідомлень і збоїв у роботі системи. Ця помилка частіше всього виникає при високому коефіцієнті використання CAN-шини.

#### Мережа

На вкладці "Мережа" відображаються діагностичні показання модема JDLINK, мережевого підключення та SIM-карти клієнта.

Модем JDLINK є одним з основних компонентів, які надають можливість використовувати телематичні рішення John Deere, наприклад, JDLINK, Service ADVISOR Remote та John Deere Remote Display Access (дистанційний доступ до дисплея) (RDA).

Модем JDLINK містить мікропрограмне забезпечення, модем стільникового зв'язку й SIM-пристрій. Він забезпечує передачу та прийом даних і повідомлень через стільникові мережі.

Для роботи дистанційного доступу необхідне безперервне з'єднання через стільникову мережу. Модем JDLINK не вимагає наявності безперервного з'єднання через стільникову мережу, оскільки JDLINK має можливість зберігати до 1000 годин даних.

#### Інформація про шину Ethernet

Інформація про шину Ethernet відображає діагностовані проблеми з підключенням усіх блоків управління в мережі Ethernet.

**ПРИМІТКА:** Дисплей G5 підтримує лише порти обладнання ETH100-1 та ETH100-2.

В інформації шини Ethernet відображаються такі дані:

- *Стан Ethernet-каналу* — відображає, працює мережа або ні.

- *Інтернет-адреса* — відображає призначену або статичну IP-адресу, яку використовує дисплей.
- *Передані пакети* — кількість переданих пакетів з моменту ввімкнення дисплея.
- *Отримані пакети* — кількість отриманих пакетів з моменту ввімкнення дисплея.
- *Помилка пакета* — кількість пошкоджених або неправильно відформатованих пакетів, отриманих з моменту ввімкнення дисплея.
- *Втрата пакетів* — кількість втрачених пакетів до досягнення ними точки призначення.
- *Швидкість* — швидкість підключення до мережі Ethernet.
- *Кількість під'єднаних пристроїв* — кількість блоків управління з IP-адресами, які бачить дисплей у мережі.
- *Обриви* — кількість обривів зв'язку з моменту ввімкнення дисплея.

#### Приховати Центр діагностування



PC15331—UN—08JUL13

Приховати центр діагностики

Після вибору блоку керування дисплей перемикається в режим діагностування. Натисніть кнопку «Приховати центр діагностики», щоб звернути програму та повернутись на головну сторінку.

Кнопка приховування дозволяє переглянути іншу інформацію на дисплеї під час виконання калібрування. Щоб повернутися до тієї ж сторінки діагностування, виберіть в меню програму «Центр діагностування».

**ПРИМІТКА:** Залишати дисплей в режимі діагностування не рекомендується, оскільки це може негативно вплинути на продуктивність системи.

Вийдіть з режиму діагностування, закривши сторінку з інформацією про блок керування.

ch177nn,1737363316123-UK-20OCT25

## Відновлення системи



PC620654—UN—14MAY24

### A—PIN-код відновлення

Функція відновлення системи намагається захистити та зберегти дані користувача. Відновлення системи ініціюється, коли система виявляє конфлікт, який може пошкодити передбачені функції.

Коли дисплей вперше входить у режим відновлення системи, на екрані запускається 30-секундний таймер для відновлення системи. Щоб продовжити відновлення системи, зверніться до дилера John Deere і надайте PIN-код відновлення (A).

Після закінчення відліку таймера дисплей повернеться до нормального режиму роботи. Якщо екран не зникає, зверніться до дилера John Deere і надайте PIN-код відновлення (A).

ZID XK1X, 1770631650933-UK-09FEB26

# Пошук та усунення несправностей — AutoTrac

## Повідомлення про деактивацію AutoTrac

Повідомлення про деактивацію AutoTrac — кожна деактивація системи AutoTrac супроводжується двома звуковими сигналами й пояснювальним повідомленням, чому її було деактивовано. Також

відображаються повідомлення з зазначенням причин, чому система AutoTrac не активується. Повідомлення про деактивацію відображаються протягом 7 секунд, після чого зникають.

| Повідомлення про деактивацію AutoTrac |                                                                                          |
|---------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------|
| Код                                   | Повідомлення                                                                             |
| 702752.00                             | Жодні перевірки ще не виконані                                                           |
| 702752.01                             | Поворот рульового колеса                                                                 |
| 702752.02                             | Занизька частота обертання колеса                                                        |
| 702752.03                             | Зависока частота обертання колеса                                                        |
| 702752.04                             | Неприпустима передача                                                                    |
| 702752.05                             | Номер маршруту змінено                                                                   |
| 702752.06                             | Подвійна частота GPS відсутня                                                            |
| 702752.07                             | SSU має діючі діагностичні коди несправностей (DTC)                                      |
| 702752.08                             | Останнє перемикання було вдалим                                                          |
| 702752.09                             | Неякісне повідомлення GSD                                                                |
| 702752.10                             | Паралельне відстежування відсутнє                                                        |
| 702752.11                             | Картку-ключ не вставлено                                                                 |
| 702752.12                             | Надто велика курсова похибка                                                             |
| 702752.13                             | Помилка маршруту: завелике відхилення                                                    |
| 702752.14                             | Перемикач сидіння відкритий                                                              |
| 702752.15                             | Занизька температура оливи                                                               |
| 702752.16                             | TCM відсутня                                                                             |
| 702752.17                             | Невірний код активації.                                                                  |
| 702752.18                             | Клапан управління режимом діагностики                                                    |
| 702752.19                             | Жатка комбайна вимкнена                                                                  |
| 702752.20                             | Увімкнено перемикач дорога/поле комбайна                                                 |
| 702752.21                             | Напруга не стабільна                                                                     |
| 702752.22                             | Система AutoTrac активна під час занадто довгого руху заднім ходом                       |
| 702752.23                             | Надто велике порогове значення низької швидкості активації системи AutoTrac              |
| 702752.24                             | Занадто велике скривлення шляху                                                          |
| 702752.25                             | Машина не пересувається вперед                                                           |
| 702752.26                             | Низька лінія ELX (вимкнення)                                                             |
| 702752.27                             | Хибні дані передач                                                                       |
| 702752.28                             | Кнопка відновлення хибних даних                                                          |
| 702752.29                             | Неприпустиме повідомлення перемикача з ключем                                            |
| 702752.30                             | Перемикач системи AutoTrac/навігації ряду самохідного кормозбирального комбайна вимкнено |
| 702752.31                             | Перемикач швидкої зупинки самохідного кормозбирального комбайна увімкнено                |
| 702752.32                             | AutoTrac не увімкнено                                                                    |
| 702752.33                             | Отримання лінії                                                                          |
| 702752.34                             | Відстеження на лінії                                                                     |
| 702752.35                             | Невідомий напрямок                                                                       |
| 702752.36                             | Перехід до GPS завеликий                                                                 |
| 702752.37                             | За межами ряду                                                                           |
| 702752.38                             | Резервний час роботи датчика вичерпано                                                   |
| 702752.39                             | Хибна послідовність повідомлень                                                          |
| 702752.40                             | Машині не може досягти керованої кривизни маршруту                                       |
| 702752.41                             | Швидкість машини за GPS не відповідає швидкості за даними датчика коліс                  |
| 702752.42                             | Не відповідна поточна кривизна                                                           |
| 702752.43                             | Машина в стоянковому режимі                                                              |
| 702752.44                             | Час очікування повідомлень про додаткові команди керування вичерпано                     |
| 702752.45                             | Час очікування повідомлень про додаткові стани керування вичерпано                       |

|           |                                                                              |
|-----------|------------------------------------------------------------------------------|
| 702752.46 | Хибні дані перемикача сидіння                                                |
| 702752.47 | Хибні дані VIN                                                               |
| 702752.48 | Хибні дані колісної бази                                                     |
| 702752.49 | Час очікування повідомлень від системи TCM вичерпано                         |
| 702752.50 | Час очікування повідомлень від систем автоматизації машини вичерпано         |
| 702752.51 | Час очікування повідомлень про крен і ступінь повороту вичерпано             |
| 702752.52 | Час очікування повідомлень від давача коліс про швидкість/напрямок вичерпано |
| 702752.53 | Час очікування даних відстеження вичерпано                                   |
| 702752.54 | Невідома помилка блока керування системи керування                           |
| 702752.55 | Температура AutoTrac Universal за межами діапазону                           |
| 702752.56 | AutoTrac активна у режимі повороту чотирма колесами занадто довго            |
| 702752.57 | Машина в режимі руп. управління крабового ходу                               |
| 702752.58 | Авторизацію не дозволено                                                     |
| 702752.62 | Зарезервовано                                                                |
| 702752.63 | Не виконуйте жодних дій                                                      |

ct47125,1705350329514-UK-05MAY25

## Пошук та усунення несправностей

**ПРИМІТКА:** Система AutoTrac налаштована так, щоб працювати належним чином за більшості польових умов із використанням різних знарядь. Для нетипових ситуацій передбачені розширені налаштування, які дають змогу оператору точніше налаштувати системи для особливих польових умов і знарядь. Перед виконанням наведених нижче дій спробуйте відрегулювати чутливість рульового управління.

Перш ніж налаштовувати систему, перевірте і усуньте інші проблеми. Виконайте необхідні механічні перевірки й процедури калібрування на використовуваній машині. Якщо не виконати цей крок, можна не помітити фактичні несправності машини або буде змарновано час на налаштування непридатної системи.

**Надмірне переміщення коліс:** Загальна продуктивність системи AutoTrac прийнятна, однак колеса швидко переміщуються вперед і назад.

**Різкий рух синусоїдою:** Безперервний зворотно-поступальний рух, який спостерігається в передній частині трактора. Рух може бути помітним, незважаючи на те, що помилка відхилення, що відображається на дисплеї (відстань від лінії A–B), має відносно невелике значення.

**Повільний рух синусоїдою:** Система AutoTrac працює повільно, намагаючись утримувати лінію, і повільно відхиляється з боку в бік.

**Повільне захоплення лінії:** Система AutoTrac працює повільно під час захоплення лінії. Трактор тривалий час залишається зміщеним в бік, перш ніж знову виходить на лінію.

**Різке захоплення лінії:** AutoTrac перескочує через

лінію та забезпечує надмірну компенсацію під час захоплення лінії, що супроводжується частими, короткими рухами з боку в бік.

**Відстеження за межами кривої:** Система AutoTrac повільно виходить на маршрут кривої, що призводить до появи повільних, синусоїдних рухів з боку в бік уздовж відповідної лінії. Машина часто зміщується за межі бажаної траєкторії.

**Відстеження в межах кривої:** Система AutoTrac виконує швидкі й часті коригування в режимі непрямого маршруту, що призводить до коротких рухів зміюкою або здійснення відстеження в межах потрібного проходу.

**ПРИМІТКА:** Докладніше про способи усунення несправностей див. у файлах "Екранної довідки".

## Загальне налаштування

Рекомендації з налаштування

- Чутливість системи керування: Перед коригуванням інших налаштувань установіть для цього параметра значення 70. Крок налаштування параметру дорівнює 10.
- Чутливість лінії (маршрут): Крок налаштування параметру дорівнює 20.
- Чутливість лінії (напрямок руху): Крок налаштування параметру дорівнює 10.
- Передбачувач напрямку: Крок налаштування параметру дорівнює 10.
- Швидкість реагування рульового управління: Крок налаштування параметру дорівнює 10.
- Чутливість захоплення: Крок налаштування параметру дорівнює 20.

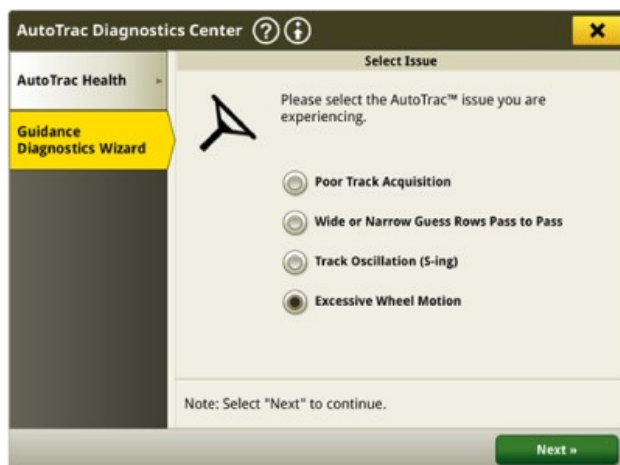
- Чутливість кривих траєкторій: Крок налаштування параметру дорівнює 20.

Одне значення за раз: Спробуйте налаштувати параметри в складних польових умовах, коли система AutoTrac активна, у такий спосіб:

1. Починайте зі стандартних заводських налаштувань. Значення чутливості системи керування збігається зі значенням на вкладці огляду навігації. Використовуйте значення цього параметра, що відповідає умовам експлуатації (70 для бетону, 100 для більшості умов експлуатації, 120 для м'якого ґрунту). Це значення можна змінити за потреби, незважаючи на рекомендовані значення.
2. Якщо система AutoTrac працює в складних умовах (наприклад, нестандартна швидкість, ґрунт, конфігурація шин), збільште або зменште значення чутливості лінії (напрямок руху) на 10.
3. Якщо коригування параметра чутливості лінії (напрямок руху) не допомогло усунути проблему, скиньте значення параметра чутливості лінії (напрямок руху). Зменште або збільште чутливість передбачувача напрямку відповідно до вказівок з попереднього пункту.
4. Якщо жоден із попередніх способів не дав результату, скиньте параметр передбачувач напрямку й спробуйте збільшити чи зменшити значення чутливості системи керування так само, як описано в попередніх способах.

Поєднання налаштувань: Якщо після виконання описаної вище процедури не вдалося досягти задовільної ефективності роботи, то, ознайомившись із впливом відповідних параметрів на робочі характеристики системи AutoTrac (як описано в попередньому пункті), спробуйте змінювати поєднання параметрів, поки система AutoTrac активна.

### Майстер діагностики системи навігації



PC689866—UN—26SEP25

Вкладка "Майстер діагностики системи навігації"

Майстер діагностики системи навігації надає можливість покрокового пошуку та усунення несправностей для вирішення поширених проблем із навігацією.

**ПРИМІТКА:** Майстер діагностики навігації наявний лише у машинах із конфігурацією системи AT2 AutoTrac. Ця інформація доступна тут: [Сторінка стану AutoTrac](#), меню Система AutoTrac → режим AutoTrac.

Виберіть кнопку, яка відповідає проблемі, що виникла:

- Погане захоплення прямої лінії — машина довго залишається збоку від лінії перед вирівнюванням або перевищує лінію та продовжує надмірно коригувати положення під час захоплення.
- Широкі/вузькі міжряддя між проходами — спостерігається нерівномірна відстань між проходами, але вона залишається сталою протягом усього проходу, що призводить до постійного зсуву.
- Рух змійкою — безперервний зворотно-поступальний рух, який спостерігається в передній частині машини.
- Надмірний рух коліс — загальна продуктивність системи AutoTrac прийнятна, однак колеса швидко сіпаються вперед і назад.

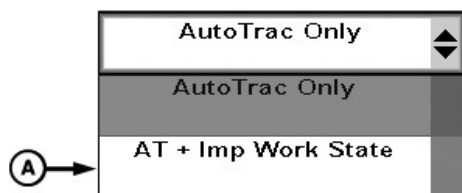
ct47125,1705350329386-UK-01OCT25

## Пошук та усунення несправностей за допомогою активної навігації знаряддя

### Активна навігація знаряддя

Щоб уникнути кермування знаряддям під час кінцевих поворотів за умов роботи активної навігації знаряддя та системи автоматизації розвороту AutoTrac, відрегулюйте наведені нижче налаштування:

### Контролер програми 1100 (UCC1)

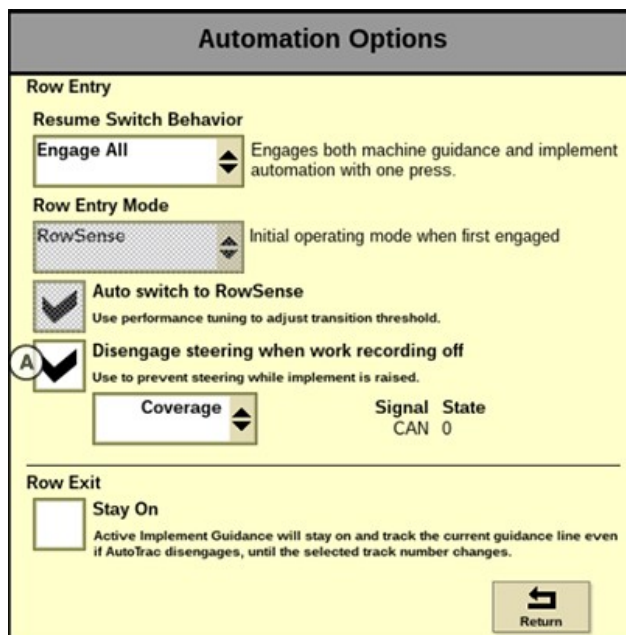


PC27869—UN—28FEB20

A—AT + робочий стан знаряддя

1. Виберіть контролер програми 1100 у програмі ISOBUS VT.
2. Натисніть кнопку налаштування кермування знаряддям або кнопку налаштування маневрувального механізму знаряддя.
3. Виберіть "AT + роб. стан знаряддя" (A) у розкритому меню під налаштуванням "Вимоги до вмикання".

### Контролер програми 1100 (UCC2 серійний номер PCXL01C201000—)



PC28809—UN—20SEP22

A—Прапорець "Вимкнути рульове управління"

1. Виберіть контролер програми 1100 у програмі ISOBUS VT.
2. Натисніть екранну клавішу "Активна навігація знаряддя".

3. Виберіть "Параметри автоматизації" на вкладці "Налаштування".
4. Установіть прапорець "Вимкнути кермування при вимкненому записуванні робочих параметрів" (A).

cl47125,1705351301467-UK-24SEP25

# Технічне обслуговування — Калібрування

## Технічне обслуговування і калібрування



PC28795—UN—29AUG22

Технічне обслуговування та калібрування

Програма «Технічне обслуговування та калібрування» дозволяє оператору налаштовувати міжсервісні інтервали та виконувати калібрування компонентів машини.

### Перехід до технічного обслуговування та калібрування

1. Натисніть кнопку меню.
2. Виберіть вкладку «Налаштування трактора».
3. Виберіть програму "Технічне обслуговування й калібрування".

ch177nn,1661764883601-UK-29AUG22

## Сервісні перевірки

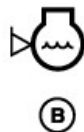
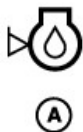
**ПРИМІТКА:** Наявність функції «Сервісні перевірки» залежить від придбаних опцій.

Для виконання сервісних перевірок встановіть машину на рівну поверхню та заглушіть двигун. Для отримання правильних показань почекайте щонайменше 40 хвилин після зупинки двигуна перед перевіркою рівнів рідин.

Світловий індикатор показує стан сервісної контрольної точки машини.

- Зелений індикатор — нормальний рівень
- Червоний індикатор — високий або низький рівень

Можливі наступні контрольні точки:



PC17385—UN—15MAY14

**A**—Рівень моторної оливи

**B**—Рівень охолоджувальної рідини двигуна

- Рівень моторної оливи (A)
- Рівень охолоджувальної рідини двигуна (B)

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

## Інтервали обслуговування

Інтервали обслуговування служать нагадуванням про те, коли необхідно виконати періодичне технічне обслуговування машини.

Натисніть кнопку «Додати інтервал обслуговування», щоб створити новий інтервал обслуговування.

Можна додавати необмежену кількість інтервалів обслуговування.

Після того як інтервал обслуговування створений, він додається в перелік і відображається з зазначенням назви, минулого часу та тривалості.

- Назва вводиться оператором для ідентифікації конкретного інтервалу обслуговування.
- Минулий час означає кількість годин, яка минула з моменту скидання лічильника часу інтервалу обслуговування.
- Інтервал — це кількість годин між операціями обслуговування.

Інтервали спочатку сортуються в порядку збільшення тривалості. Потім вони сортуються за назвами, в буквено-цифровому порядку, де пріоритет надається цифрам.

За двадцять годин до настання часу обслуговування система інформує оператора про те, що скоро знадобиться обслуговування машини. Після того як це повідомлення підтверджено, система інформує оператора про майбутнє обслуговування при кожному запуску до тих пір, поки лічильник часу інтервалу обслуговування не буде скинутий.

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

## Калібрування

Використовуйте цю програму для виконання калібрування пробуксовки коліс і радару.

### Калібрування радару



PC23946—UN—22MAR17

Калібрування радару

Необхідно виконувати калібрування радару, якщо він встановлюється на машині перший раз або якщо наявна відмінність між швидкістю, виміряною радаром, і фактичною шляховою швидкістю під час експлуатації без навантаження на твердій поверхні.

**ПРИМІТКА:** В умовах вітру рухомі предмети, наприклад, листя, пил або гравій, можуть призвести до неправильних показань швидкості радаром.

## Калібрування пробуксовки коліс



PC23947—UN—22MAR17

### *Калібрування пробуксовки коліс*

Виконайте калібрування пробуксовки коліс у випадку невідповідності швидкості, виміряної радаром, та швидкості коліс під час експлуатації без навантаження на твердій поверхні.

Калібрування виконується під час руху ненавантаженої машини на твердій, сухій, чистій та рівній поверхні.

*ПРИМІТКА: Калібрування пробуксовки коліс доступне тільки при під'єднаному та відкаліброваному радарному пристрої.*

*Перед калібруванням пробуксовки коліс перевірте точність вимірювання швидкості радаром.*

AL70325,0000465-UK-18DEC17

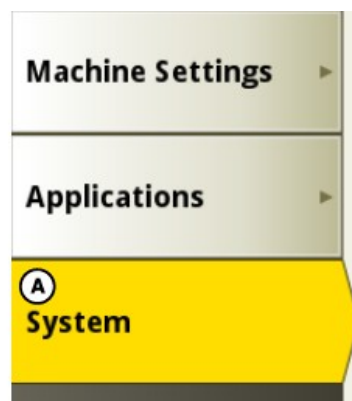
---

## Очищення дисплея

**ВАЖЛИВО:** Перед очищенням дисплея вимкніть електроживлення. Очищення екрану під час роботи може призвести до ненавмисного натискання кнопок.

Щоб виконати очищення дисплея вимкніть екран та протріть його м'якою тканиною, змоченою в засобі для очищення, який не містить аміак, наприклад, засіб для очищення скла John Deere або універсальний очищувач John Deere.

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



PC28821—UN—21SEP22

Вкладка системи

## Скидання до заводських даних



PC20398—UN—09DEC14

Налаштування Диспетчера файлів

Виберіть налаштування в верхній частині вікна програми "Диспетчер файлів".

Для передачі дисплея іншому користувачеві виконайте відновлення до заводських даних. Процес призначений для видалення з дисплея всіх даних користувача. Його не можна скасувати. До таких даних належать дані налаштувань і документації, інформація системи навігації, загальні дані й макети сторінок виконання користувача. Ліцензії, налаштування мови та регіональні параметри не скидаються. Після скидання налаштувань потрібно перезавантажити систему.

Перед продажем машини необхідно виконати відновлення заводських налаштувань на дисплеї G5 CommandCenter.

Перед продажем універсального дисплея G5 необхідно виконати відновлення заводських налаштувань.

1. Натисніть кнопку «Меню».



Меню

PC28961—UN—24APR23

2. Виберіть вкладку «Система».

3. Виберіть диспетчер файлів.



PC28785—UN—29AUG22

Диспетчер файлів

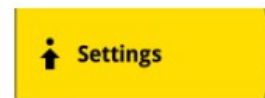
4. Натисніть "Налаштування".



PC28970—UN—24APR23

Налаштування

5. Оберіть вкладку "Налаштування".



PC29090—UN—08MAY23

Вкладка "Налаштування"

6. Виберіть опцію "Почати скидання до заводських даних".



PC29091—UN—08MAY23

7. Дотримуйтесь інструкцій на екрані.

ch177nn,1660729958790-UK-15OCT25

# Індекс

|                                                   |               |                                                 |        |
|---------------------------------------------------|---------------|-------------------------------------------------|--------|
| <b>A</b>                                          |               | Екранні клавіші швидкого доступу.....           | 04A-3  |
| AutoTrac                                          |               | Експлуатація                                    |        |
| Вимикання .....                                   | 04H-24        | Дистанційний доступ (RA), перегляд й управління |        |
| Деактивація, вимкнення .....                      | 04H-25        | Кроки для ініціювання дистанційного доступу до  |        |
| Діаграма стану .....                              | 04H-15        | дисплея для дистанційного управління .....      | 04N-1  |
| Кнопка відновлення .....                          | 04H-17        | Налаштування поля                               |        |
| Монітор активності .....                          | 04H-25        | Вибір поля .....                                | 04C-4  |
| Під'єднання .....                                 | 04H-17        | Налаштування .....                              | 04C-6  |
| Повідомлення про деактивацію.....                 | 04H-21, 06B-1 | Електронний дисплей, правила експлуатації       | 02A-3  |
| Повторна активація під час наступного проходу     | 04H-18        |                                                 |        |
| Попередження про поворот .....                    | 04H-20        |                                                 |        |
| Увімкнення .....                                  | 04H-17        |                                                 |        |
| <b>C</b>                                          |               | <b>З</b>                                        |        |
| CommandCenter                                     |               | Завдання ISOBUS .....                           | 04C-18 |
| Моделі дисплеїв .....                             | 04A-1         | Заходи безпеки                                  |        |
| <b>G</b>                                          |               | Заходи безпеки при виконанні технічного         |        |
| GPS-приймач .....                                 | 04G-1         | обслуговування .....                            | 02A-2  |
| <b>I</b>                                          |               | Знак безпеки                                    |        |
| ISOBUS VT.....                                    | 04F-1         | Безпека роботи в автономному режимі ..          | 02B-1  |
| <b>U</b>                                          |               | Інформація про заходи безпеки                   |        |
| USB-накопичувач                                   |               | Їзда в машині під час роботи в автономному      |        |
| Вимоги.....                                       | 04D-5         | режимі.....                                     | 02A-8  |
| Поради .....                                      | 04D-5         | Належна відстань під час автономної роботи      |        |
| <b>A</b>                                          |               |                                                 | 02A-8  |
| Адаптивні криві                                   |               | Трактор, заходи безпеки при експлуатації        | 02A-3  |
| Налаштування .....                                | 05A-4         | Заходи безпеки, сходинки та поручні             |        |
| Перешкоди.....                                    | 04H-21        | Правильно використовуйте сходинки та поручні    |        |
| Прямий маршрут .....                              | 04H-26        |                                                 | 02A-2  |
| <b>Б</b>                                          |               | Зміщення маршруту .....                         | 04H-11 |
| Безпека, уникайте впливу рідин під високим тиском |               | Знаки безпеки без тексту .....                  | 02C-1  |
| Уникайте впливу рідин під високим тиском          | 02A-7         | Знаки, безпека, без тексту .....                | 02C-1  |
| <b>В</b>                                          |               | Знімки екранів.....                             | 04D-6  |
| Відео .....                                       | 04C-21        |                                                 |        |
| Відстань між проходами .....                      | 04H-14        | <b>I</b>                                        |        |
| <b>Д</b>                                          |               | Індикатори .....                                | 04C-16 |
| Деактивація, вимкнення                            |               | Інтервали обслуговування .....                  | 07A-1  |
| AutoTrac .....                                    | 04H-25        | Інтервали технічного обслуговування.....        | 07A-1  |
| Диспетчер налаштувань.....                        | 04C-23        |                                                 |        |
| Диспетчер файлів                                  |               | <b>К</b>                                        |        |
| Експорт                                           |               | Калібрування                                    |        |
| Знімки екранів .....                              | 04D-6         | Пробуксовка коліс .....                         | 07A-1  |
| <b>Е</b>                                          |               | Радар .....                                     | 07A-1  |
| Екранна довідка .....                             | 04A-3         | Калібрування пробуксовки коліс .....            | 07A-1  |
|                                                   |               | Калібрування радара .....                       | 07A-1  |
|                                                   |               | Кнопка відновлення .....                        | 04H-17 |
|                                                   |               | Компонент системи                               |        |
|                                                   |               | Перемикач відновлення та дорожнього режиму      |        |
|                                                   |               |                                                 | 04H-13 |
|                                                   |               | Криві АБ                                        |        |
|                                                   |               | Налаштування .....                              | 05A-4  |
|                                                   |               | Перешкоди.....                                  | 04H-26 |
|                                                   |               | Прямий маршрут .....                            | 04H-26 |
|                                                   |               | Круговий маршрут                                |        |
|                                                   |               | Налаштування .....                              | 05A-1  |

|                          |        |
|--------------------------|--------|
| <b>М</b>                 |        |
| Меню.....                | 04A-3  |
| Монітор активності ..... | 04H-25 |

|                                         |               |
|-----------------------------------------|---------------|
| <b>Н</b>                                |               |
| Навігація                               |               |
| AutoPath.....                           | 04H-8         |
| Подробиці карти AutoPath .....          | 04H-15        |
| AutoTrac                                |               |
| Вимикання.....                          | 04H-24        |
| Діаграма стану.....                     | 04H-15        |
| Кнопка відновлення.....                 | 04H-17        |
| Під'єднання.....                        | 04H-17        |
| Повідомлення про деактивацію .          | 04H-21, 06B-1 |
| Увімкнення.....                         | 04H-17        |
| Адаптивні криві                         |               |
| Перешкоди .....                         | 04H-21        |
| Прямий маршрут .....                    | 04H-26        |
| Відстань між проходами.....             | 04H-14        |
| Зміна маршруту.....                     | 04H-14        |
| Криві АБ                                |               |
| Перешкоди .....                         | 04H-26        |
| Прямий маршрут .....                    | 04H-26        |
| Максимальна швидкість.....              | 04H-18        |
| Мінімальна швидкість.....               | 04H-18        |
| Набір марш. ....                        | 04H-14        |
| Налаштування                            |               |
| Головний перемикач Увімк./Вимк. ....    | 04H-25        |
| Зміщення маршруту .....                 | 04H-11        |
| Круговий маршрут.....                   | 05A-1         |
| Непрямий маршрут .....                  | 05A-4         |
| Попередження про поворот .....          | 04H-20        |
| Світлодіодна панель курсовказівника ... | 04H-15        |
| Сигнали стеження.....                   | 04H-26        |
| Оптимізація кермування .....            | 05A-1         |
| Пошук маршруту.....                     | 04H-16        |
| Пошук та усунення несправностей.....    | 06B-2         |
| Створення маршруту .....                | 04H-16        |
| Налаштування                            |               |
| Майстер навігації .....                 | 04H-25        |
| Навігація .....                         | 04H-25        |
| Налаштування кільцевого маршруту.....   | 05A-1         |
| Налаштування роботи .....               | 04C-17        |
| Налаштування світлодіодної панелі       |               |
| курсказівника .....                     | 04H-15        |

|                              |       |
|------------------------------|-------|
| <b>О</b>                     |       |
| Оновити                      |       |
| Відновлення .....            | 04E-2 |
| Навантаження.....            | 04E-2 |
| Програмне забезпечення ..... | 04E-2 |
| Установлення .....           | 04E-2 |

|                           |        |
|---------------------------|--------|
| <b>П</b>                  |        |
| Параметри COM-порту ..... | 04B-11 |

|                                                 |        |
|-------------------------------------------------|--------|
| Параметри криволінійного маршруту .....         | 05A-4  |
| Передмова .....                                 | 2      |
| Перемикач відновлення та дорожнього режиму .... | 04H-13 |
| Попередження про поворот.....                   | 04H-20 |
| AutoTrac .....                                  | 04H-20 |
| Попереджувальні слова, значення .....           | 02A-1  |
| Пошук навігаційного маршруту.....               | 04H-16 |
| Пошук та усунення несправностей                 |        |
| Навігація .....                                 | 06B-2  |
| Приймач StarFire.....                           | 04G-1  |
| Програми                                        |        |
| ISOBUS VT .....                                 | 04F-1  |
| Відео.....                                      | 04C-21 |
| Диспетчер налаштувань .....                     | 04C-23 |
| Приймач StarFire .....                          | 04G-1  |
| Робочий монітор.....                            | 04C-19 |
| Технічне обслуговування і калібрування ....     | 07A-1  |
| Центр діагностики .....                         | 06A-1  |
| Програмне забезпечення                          |        |
| Версії .....                                    | 04E-2  |
| Відновлення .....                               | 04E-2  |
| Навантаження.....                               | 04E-2  |
| Оновити .....                                   | 04E-2  |
| Установлення .....                              | 04E-2  |

|                       |        |
|-----------------------|--------|
| <b>Р</b>              |        |
| Робочий монітор ..... | 04C-19 |
| Запис .....           | 04C-20 |

|                                        |        |
|----------------------------------------|--------|
| <b>С</b>                               |        |
| Сервісні перевірки.....                | 07A-1  |
| Сигнали стеження .....                 | 04H-26 |
| Стан машини .....                      | 07A-1  |
| Створення навігаційного маршруту ..... | 04H-16 |
| Сторінка запуску .....                 | 04A-2  |
| Сумісність .....                       | 04J-3  |

|                                               |       |
|-----------------------------------------------|-------|
| <b>Т</b>                                      |       |
| Технічне обслуговування і калібрування .....  | 07A-1 |
| Торгові марки.....                            | 2     |
| Трактор, заходи безпеки при експлуатації .... | 02A-3 |

|                  |       |
|------------------|-------|
| <b>Ц</b>         |       |
| Центр стану..... | 04A-3 |





