



# iGrade™ និង Distance Trip



JOHN DEERE



សៀវភៅណែនាំប្រតិបត្តិការ

iGrade™ និង Distance Trip

(S.N. PCXL01C200000—) (S.N.  
PCXL02C200000—)(S.N. PCXL01D3500000—)

OMPFP22595 ចេញផ្សាយ C2 (KHMER)

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.



# សេចក្តីផ្តើម

## អារម្ភកថា

សូមអរគុណសម្រាប់ការទិញផលិតផល John Deere។

សូមអានសៀវភៅណែនាំនេះដោយប្រុងប្រយ័ត្ន ដើម្បីស្វែងយល់អំពីរបៀបប្រើប្រាស់ និងការថែទាំផលិតផលរបស់លោកអ្នកឱ្យបានត្រឹមត្រូវ។ ការខកខានពុំបានធ្វើដូច្នេះនឹងអាចបណ្តាលឱ្យមានរបួស ឬមានការខូចខាតឧបករណ៍។ សៀវភៅណែនាំនេះ និងរូបសញ្ញាសុវត្ថិភាពនៅលើផលិតផលរបស់លោកអ្នក អាចមានជាភាសាផ្សេងៗផងដែរ។ (សូមទាក់ទងភ្នាក់ងារចែកចាយ John Deere របស់អ្នកដើម្បីបញ្ជាទិញ)។

សៀវភៅណែនាំនេះ គួរត្រូវបានចាត់ទុកជាផ្នែកសំខាន់មួយនៃគ្រឿងចក្ររបស់លោកអ្នក ហើយសៀវភៅនេះ គួរតែស្ថិតនៅក្នុងមួយគ្រឿងចក្រនៅពេលលោកអ្នកលក់វា។

រង្វាន់ទាំងអស់នៅក្នុងសៀវភៅនេះមានទាំងពីរខ្នាត គឺខ្នាតតាមប្រព័ន្ធមេទ្រិក (Metric) និងខ្នាតប្រពៃណីរបស់អាមេរិកដែលសមមូល។ សូមប្រើតែគ្រឿងបន្លាស់ និងគ្រឿងខ្ចៅដែលត្រឹមត្រូវ។ ខ្ចៅមេទ្រិកនឹងខ្ចៅអ៊ីញ អាចត្រូវការសោជាតិលក់ ជាសោមេទ្រិកឬសោអ៊ីញ។

ខាងស្តាំដៃ និងខាងឆ្វេងដៃ ត្រូវបានកំណត់ដោយការបែរមុខទៅតាមទិសដៅដែលគ្រឿងម៉ាស៊ីន ឬឧបករណ៍សណ្តាននឹងធ្វើដំណើរនៅពេលប្រតិបត្តិការឆ្ពោះទៅមុខ។

សូមកត់ត្រាទុកលេខសម្គាល់ផលិតផល (PIN) ទុកក្នុងសៀវភៅណែនាំសម្រាប់ប្រតិបត្តិការ។ សូមកត់ត្រាអោយត្រឹមត្រូវនូវតួលេខទាំងអស់ ដើម្បីជួយដល់ការតាមរក ក្នុងករណីគ្រឿងចក្រត្រូវតែលូច។ ភ្នាក់ងារចែកចាយត្រាក់ទ័ររបស់អ្នកក៏ត្រូវការលេខសម្គាល់ទាំងនេះផងដែរនៅពេលអ្នកបញ្ជាទិញគ្រឿងបន្លាស់។ សូមកត់ត្រាព័ត៌មានបម្រុងនិងរក្សាទុកលេខ

សម្គាល់នៅកន្លែងដែលមានសុវត្ថិភាពផុតពីគ្រឿងចក្រ ឬឆ្ងាយពីផលិតផលនេះ។

ការធានាគឺត្រូវបានផ្តល់ជាផ្នែកនៃកម្មវិធីគាំទ្ររបស់ John Deere សម្រាប់អតិថិជនដែលប្រើប្រាស់ និងថែទាំឧបករណ៍របស់ពួកគេដូចដែលបានពិពណ៌នានៅក្នុងសៀវភៅណែនាំនេះ។ ការធានានេះគឺត្រូវបានពន្យល់លើវិញ្ញាបនបត្រ ឬសេចក្តីថ្លែងការណ៍ធានាដែលអ្នកគួរតែទទួលបានពីភ្នាក់ងារចែកចាយរបស់អ្នក។

ការធានានេះផ្តល់ឱ្យអ្នកនូវការធានាថា John Deere នឹងគាំទ្រផលិតផលរបស់ខ្លួនដែលភាពខ្វះចន្លោះលេចឡើងនៅក្នុងរយៈពេលធានា។ ក្នុងកាលៈទេសៈមួយចំនួន John Deere ក៏ផ្តល់នូវការកែលម្អនៅនឹងកន្លែងជារៀងរាល់ដងដោយមិនគិតថ្លៃដល់អតិថិជនឡើយ ទោះបីផលិតផលនោះគឺមានការធានាក៏ដោយ។ ប្រសិនបើឧបករណ៍ត្រូវបានប្រើប្រាស់បំពាន ឬបានកែប្រែដើម្បីផ្លាស់ប្តូរការបំពេញមុខងាររបស់វាហួសពីលក្ខណៈពិសេសពិរោធជក្រដើម ការធានានឹងប្រែជាមោឃៈ ហើយការកែលម្អនៅនឹងកន្លែងអាចត្រូវបានបដិសេធ។

ប្រសិនបើលោកអ្នកពុំមែនជាម្ចាស់ដើមនៃគ្រឿងចក្រនេះទេ យកល្អគួរតែទាក់ទងអ្នកចែកចាយផលិតផល John Deere ក្នុងស្រុក ដើម្បីជូនដំណឹងដល់ពួកគេអំពីលេខស៊េរីនត្រាក់ទ័រនេះ។ ការធ្វើបែបនេះ នឹងជួយដល់ John Deere ក្នុងការជូនដំណឹងដល់អ្នកអំពីបញ្ហា ឬការកែលម្អផ្សេងៗ របស់ត្រាក់ទ័រនេះ។

លេខស៊េរី

---

---

---

JS56696,0000C4C-KM-03FEB17-1/1

## បណ្តាញព័ត៌មានបច្ចេកទេស John Deere

ការបំពេញមុខងាររបស់ផលិតផលអាចមិនតំណាងដោយពេញលេញនៅក្នុងឯកសារនេះទេ ដោយសារតែការកែប្រែផលិតផលដែលកើតមានឡើងបន្ទាប់ពីការបោះពុម្ពផ្សាយ។ ចូរ

អានសៀវភៅណែនាំប្រើប្រាស់ដែលបោះពុម្ពចុងក្រោយបំផុតមុនពេលដំណើរការគ្រឿងចក្រ។ ដើម្បីទទួលបានឯកសារនេះ សូមទាក់ទងអ្នកចែកចាយ John Deere ឬចូលមើលវិបសាយចំ [techpubs.deere.com](http://techpubs.deere.com)។

CZ76372,000071F-KM-08OCT19-1/1

# មាតិកា

|                                                  | ទំព័រ |                                                 | ទំព័រ  |
|--------------------------------------------------|-------|-------------------------------------------------|--------|
| <b>សុវត្ថិភាព</b>                                |       | គួរតែប្រើអង្កែបតែនប្រព័ន្ធជាមួយរណបគោចរណ៍សកល     |        |
| ទទួលស្គាល់ព័ត៌មានសុវត្ថិភាព                      | 05-1  | (GNSS) StarFire™ (តាមអនុសាសន៍)                  | 40-1   |
| ស្វែងយល់អំពីពាក្យប្រាប័សញ្ញា                     | 05-1  | អង្កែបតែនកង(ជាជម្រើស)                           | 40-1   |
| អនុវត្តតាមលំនាំដើមសុវត្ថិភាព                     | 05-1  | អេក្រង់                                         | 40-2   |
| អនុវត្តការថែទាំប្រកបដោយសុវត្ថិភាព                | 05-2  | UCC2 Application Controller                     | 40-3   |
| ប្រើប្រាស់ផ្ទាំងគ្រឿង និងកន្លែងដាក់ដៃគោងឲ្យបាន   |       | វាលសម្ពាធជ្រាស                                  | 40-3   |
| ត្រឹមត្រូវ                                       | 05-2  | វាលខាងក្រៅ                                      | 40-3   |
| ធ្វើការជាមួយគ្រឿងអេឡិចត្រូនិច និងគ្រឿងបរិក្ខារ   |       |                                                 |        |
| ដោយសុវត្ថិភាព                                    | 05-3  | <b>បង្គំ</b>                                    |        |
| ប្រើប្រាស់អេក្រង់អេឡិចត្រូនិចឲ្យបានត្រឹមត្រូវ    | 05-4  | និយមន័យសារ                                      | 50-1   |
| ដំណើរការប្រព័ន្ធលើស្វ័យប្រវត្តិដោយសុវត្ថិភាព     | 05-4  | ហានិភ័យកម្រិតប្រុងប្រយ័ត្ន                      | 50-1   |
| ប្រើប្រាស់ខ្សែក្រវាត់សុវត្ថិភាពឲ្យបានត្រឹមត្រូវ  | 05-4  | ដោយរើចរហ័សទាបរបស់ Distance Trip                 | 50-1   |
| ដំណើរការប្រព័ន្ធស្វ័យប្រវត្តិកម្រិតប្រុងប្រយ័ត្ន |       | កន្លែងអ្នកបើកបរគ្រឿងបរិក្ខារ                    | 50-2   |
| ស្វ័យប្រវត្តិ                                    | 05-5  |                                                 |        |
| ចៀសវាងសារធាតុរាវសម្ពាធខ្ពស់                      | 05-5  | <b>ការដំឡើង—ឧបករណ៍</b>                          |        |
| <b>ព័ត៌មានបទប្បញ្ញត្តិនិងការប្រតិបត្តិតាម</b>    |       | តភ្ជាប់គ្រឿងបរិក្ខារ                            | 60A-1  |
| កំណត់ក្នុងកាលបរិច្ឆេទ                            | 20-1  | លើកម្រិតរំលំបញ្ជា (SCV)                         | 60A-1  |
| សហភាពសេដ្ឋកិច្ចអឺរ៉ុបអាស៊ី - EAC                 | 20-1  | លើកម្រិតរំលំសម្ពាធជ្រាស                         | 60A-5  |
| សេចក្តីប្រកាសអនុលោមភាពរបស់ EU                    | 20-2  | កំណត់ស្ថានីយ៍គោល                                | 60A-6  |
| សេចក្តីប្រកាសស្តីពីអនុលោមភាពនៅចក្រភព             |       | ដំឡើងគ្រឿងទទួលប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល            |        |
| អង់គ្លេស                                         | 20-3  | (GPS)                                           | 60A-9  |
| <b>ទិន្នភាពរូបប្រព័ន្ធ—iGrade™</b>               |       | បង្កើនប្រសិទ្ធភាពម៉ូឌុលប្រែប្រួលតាមផ្ទៃដី (TCM) | 60A-10 |
| ទ្រឹស្តីប្រតិបត្តិការ—iGrade™                    | 30A-1 | ក្រិតម៉ូឌុលប្រែប្រួលតាមផ្ទៃដី (TCM)             |        |
| ការគ្រប់គ្រងចំណាត់ថ្នាក់                         | 30A-1 | តាមខ្នាត                                        | 60A-11 |
| ការគ្រប់គ្រងផ្ទៃ                                 | 30A-1 | <b>ការកំណត់ —UCC2 Application Controller</b>    |        |
| ប្រដាប់បញ្ជាពីចម្ងាយ                             | 30A-2 | ទិន្នភាពរូបប្រព័ន្ធការកំណត់                     | 60B-1  |
| ចំណាត់ថ្នាក់                                     | 30A-2 | រន្ធស៊េរី                                       | 60B-2  |
| ព័ត៌មានផ្កាយរណប—VDOP                             | 30A-3 | កំណត់ទំព័រដំណើរការ                              | 60B-2  |
| ផែនទីផ្ទៃ                                        | 30A-4 |                                                 |        |
| <b>ទិន្នភាពរូបប្រព័ន្ធ—Distance Trip</b>         |       | <b>ការដំឡើង—iGrade™</b>                         |        |
| ទ្រឹស្តីប្រតិបត្តិការ—Distance Trip              | 30B-1 | ភាពលយ GPS                                       | 60C-1  |
| បន្ទាត់ស្រប                                      | 30B-1 | ការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ SCV                        | 60C-2  |
| បង្គោលរបង                                        | 30B-1 | ការក្រិត SCV តាមខ្នាតដោយដៃ                      | 60C-4  |
| ក្រឡាចក្រង                                       | 30B-1 | ផ្ទៃ                                            | 60C-5  |
| លំនាំក្បាលដី                                     | 30B-3 | ភាពលយកម្ពស់                                     | 60C-11 |
| ព័ត៌មានផ្កាយរណប—PDOP                             | 30B-3 | កែសម្រួលភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រង                     | 60C-12 |
|                                                  |       | ការកំណត់បន្ទុក                                  | 60C-13 |
|                                                  |       | កែសម្រួលភាពឆ្លើយតបកំណត់បន្ទុក                   | 60C-14 |
|                                                  |       | ការកាត់អតិបរមា                                  | 60C-15 |
| <b>ទិន្នភាពរូបរបស់ប្រព័ន្ធ</b>                   |       | <b>ការកំណត់—Distance Trip</b>                   |        |
| សេចក្តីកម្រិត                                    | 30C-1 | ភាពលយគ្រឿងបរិក្ខារ                              | 60D-1  |
| ចូលទៅទំព័រ Application Controller                | 30C-1 | លំនាំធ្វើដំណើរ                                  | 60D-3  |
| ចូលទៅទំព័រ StarFire™                             | 30C-2 | Trip Command                                    | 60D-11 |
| បញ្ចូលលេខកូដបើកដំណើរការ                          | 30C-4 | ឯកសារធ្វើដំណើរ                                  | 60D-16 |
| ប្តូរអង្គចងចាំអានប៉ុណ្ណោះដែលអាចកំណត់កម្មវិធី     |       | បើកដំណើរការម៉ាស៊ីនបម្រើឯកសារ                    | 60D-17 |
| និងលុបចេញបាន (EPROM)                             | 30C-5 | ការក្រិតភាពលយគ្រឿងបរិក្ខារតាមខ្នាត              | 60D-18 |
| ភាពត្រូវគ្នារបស់គ្រឿងចក្រ                        | 30C-5 | កែសម្រួលកម្មភាពធ្វើដំណើរ                        | 60D-19 |
|                                                  |       | ការក្រិតការពារគ្រឿងបរិក្ខារតាមខ្នាត             | 60D-20 |
| <b>ទិន្នភាពរូបនៃសមាសភាពគ្រឿង</b>                 |       |                                                 |        |
| គ្រឿងទទួល StarFire™                              | 40-1  |                                                 |        |

កម្រិតទំព័របន្ទាប់

សេចក្តីណែនាំច្បាប់ដើម។ សេចក្តីណែនាំច្បាប់ដើម។ ព័ត៌មាន រូបភាព និងលក្ខណៈ  
បច្ចេកទេសទាំងអស់នៅក្នុងសៀវភៅណែនាំនេះគឺផ្អែកលើព័ត៌មានចុងក្រោយបង្អស់ដែល  
អាចរកបាននៅពេលបោះពុម្ពផ្សាយ។ យើងខ្ញុំសូមរក្សាសិទ្ធិក្នុងការផ្លាស់ប្តូរគ្រប់ពេលវេលា  
ដោយពុំមានការជូនដំណឹងឡើយ។

COPYRIGHT © 2022  
DEERE & COMPANY  
Moline, Illinois  
All rights reserved.  
A John Deere ILLUSTRATION™ Manual

ទំព័រ

**ប្រតិបត្តិការ**

|                                                |      |
|------------------------------------------------|------|
| ភ្ជាប់ម៉ូដុលប្រតិបត្តិការ                      | 70-1 |
| ផ្តាច់, បិទដំណើរការ, និងបិទម៉ូដុលប្រតិបត្តិការ |      |
| ត្រៀមបំពាក់                                    | 70-2 |
| ការបញ្ជា SCV                                   | 70-2 |
| ថែទាំស្ថានភាព                                  | 70-2 |
| ប្រតិបត្តិការ Distance Trip                    | 70-3 |
| ប្រតិបត្តិការ iGrade™—ការគ្រប់គ្រងផ្ទៃនិង      |      |
| ការគ្រប់គ្រងពីចម្ងាយ                           | 70-4 |
| ប្រតិបត្តិការ iGrade™ - ការគ្រប់គ្រងផ្ទៃ       | 70-5 |

**ដំណោះស្រាយបញ្ហា**

|                                           |       |
|-------------------------------------------|-------|
| កំណត់កម្មវិធី UCC2 Application Controller |       |
| ឡើងវិញ                                    | 80-1  |
| កូដស្ថានភាពនិងកូដទាញចេញ                   | 80-3  |
| ដោះស្រាយបញ្ហា—ប្រព័ន្ធ Distance Trip      | 80-4  |
| ការដោះស្រាយបញ្ហា—ប្រព័ន្ធ iGrade™         | 80-5  |
| ដំណោះស្រាយបញ្ហា—ត្រៀមចក្រ                 | 80-7  |
| វាល់ខាងក្រៅ                               | 80-9  |
| ការលុបទិន្នន័យ                            | 80-10 |
| សម្អាត ISOBUS VT                          | 80-10 |
| រោគវិនិច្ឆ័យ—ស្ថានភាព Distance Trip       | 80-11 |
| រោគវិនិច្ឆ័យ—ស្ថានភាព iGrade™             | 80-11 |
| រោគវិនិច្ឆ័យ—ចំណុចកំណត់                   | 80-12 |
| ការវិនិច្ឆ័យ—ការកាត់អតិបរមា               | 80-12 |
| រោគវិនិច្ឆ័យ—ការកំណត់បន្ទុក               | 80-13 |
| រោគវិនិច្ឆ័យ - ការបញ្ជាពីចម្ងាយ           | 80-15 |
| ហាងវ៉ែរ/ស៊ូហ្វវ៉ែរ                        | 80-15 |
| អំណានជាតុចូល/លទ្ធផល                       | 80-16 |
| ម៉ោង                                      | 80-18 |
| រោគវិនិច្ឆ័យ SCV                          | 80-19 |

**ការថែទាំ**

|                            |       |
|----------------------------|-------|
| បញ្ជីផ្ទៀងផ្ទាត់មុនរដូវកាល | 100-1 |
| បញ្ជីផ្ទៀងផ្ទាត់រាល់ថ្ងៃ   | 100-2 |
| បញ្ជីផ្ទៀងផ្ទាត់ក្រោយរដូវ  | 100-2 |

**ឯកសារស្តីពីសេវាថែទាំ John Deere ដែលអាចរកបាន**

|                  |           |
|------------------|-----------|
| ព័ត៌មានបច្ចេកទេស | SERVLIT-1 |
|------------------|-----------|

**សេវាកម្មរបស់ John Deere ជួយឱ្យលោកអ្នក**

**បន្តការងារជាបន្តបន្ទាប់**

|                                              |       |
|----------------------------------------------|-------|
| John Deere ត្រៀមខ្លួនបម្រើសេវាជូនអ្នកជានិច្ច | IBC-1 |
|----------------------------------------------|-------|

# សុវត្ថិភាព

## ទទួលស្គាល់ព័ត៌មានសុវត្ថិភាព

DX,ALERT-KM-29SEP98-1/2

នេះគឺជានិមិត្តសញ្ញាដាស់តឿនពីសុវត្ថិភាព នៅពេលអ្នកឃើញ រូបសញ្ញានេះនៅលើគ្រឿងចក្ររបស់អ្នក ឬនៅលើសៀវភៅ ណែនាំនេះ សូមប្រុងប្រយ័ត្នក្រែងលោបល្អាលឿងមានរបួសស្នាម ដល់ខ្លួន។

គោរពតាមវិធានការប្រុងប្រយ័ត្នជាមុន និងការអនុវត្តន៍ក្នុង ប្រតិបត្តិការដោយសុវត្ថិភាពដែលបានត្រូវផ្តល់អនុសាសន៍។



T81389—UN—28JUN13

DX,ALERT-KM-29SEP98-2/2

## ស្វែងយល់អំពីពាក្យប្រាប់សញ្ញា

DX,SIGNAL-KM-05OCT16-1/2

**DANGER (គ្រោះថ្នាក់);** ពាក្យប្រាប់សញ្ញា DANGER (គ្រោះថ្នាក់) បង្ហាញពីស្ថានភាពដែលមានគ្រោះថ្នាក់ ដែលនឹងបណ្តាលឱ្យបាត់បង់ជីវិត ឬរងរបួសធ្ងន់ធ្ងរ បើមិនអាចចៀសវាងបាន។

**WARNING (ព្រមាន);** ពាក្យប្រាប់សញ្ញា WARNING (ព្រមាន) បង្ហាញពីស្ថានភាពដែលមានគ្រោះថ្នាក់ ដែលអាចបណ្តាលឱ្យបាត់បង់ជីវិត ឬរងរបួសធ្ងន់ធ្ងរ។

**CAUTION (ប្រុងប្រយ័ត្ន);** ពាក្យប្រាប់សញ្ញា CAUTION (ប្រុងប្រយ័ត្ន) បង្ហាញពីស្ថានភាពដែលមានគ្រោះថ្នាក់ ដែលអាចបណ្តាលឱ្យរងរបួសតិចតួច ឬមធ្យម។ CAUTION (ប្រុងប្រយ័ត្ន) អាចត្រូវបានប្រើដើម្បីប្រាប់ឱ្យដឹងពីការអនុវត្តមិនមានសុវត្ថិភាព ដែលពាក់ព័ន្ធនឹងព្រឹត្តិការណ៍ដែលអាចនាំទៅរកការរងរបួសផ្ទាល់ខ្លួន។

ពាក្យប្រាប់សញ្ញា—DANGER (គ្រោះថ្នាក់) WARNING (ព្រមាន) ឬ CAUTION (ប្រុងប្រយ័ត្ន)—ប្រើប្រាស់ជាមួយនិមិត្តសញ្ញាប្រុងប្រយ័ត្ន។ DANGER (គ្រោះថ្នាក់) កំណត់អំពីគ្រោះថ្នាក់ធ្ងន់ធ្ងរបំផុត។ សញ្ញាសុវត្ថិភាព DANGER (គ្រោះថ្នាក់) ឬ WARNING (ព្រមាន) មានទីតាំងនៅជិត



**⚠ ព្រមាន**

**⚠ ប្រុងប្រយ័ត្ន**

TS187—KM—18MAY17

គ្រោះថ្នាក់ជាក់លាក់។ វិធានការប្រុងប្រយ័ត្នជាមុនជាទូទៅមានរៀបរាប់នៅលើសញ្ញាសុវត្ថិភាព CAUTION (ប្រុងប្រយ័ត្ន) ។ CAUTION (ប្រុងប្រយ័ត្ន) ក៏ទាមទារឱ្យមានការយកចិត្តទុកដាក់ចំពោះសារសុវត្ថិភាពនៅក្នុងសៀវភៅណែនាំនេះផងដែរ។

DX,SIGNAL-KM-05OCT16-2/2

## អនុវត្តតាមលំណាំអំពីសុវត្ថិភាព

គេទៅទំព័របន្ទាប់

DX,READ-KM-16JUN09-1/2

សូមអានដោយប្រុងប្រយ័ត្ននូវសារសុវត្ថិភាពទាំងអស់នៅក្នុង សៀវភៅណែនាំនេះ នឹងនៅលើសញ្ញាសុវត្ថិភាពនៃគ្រឿងចក្រ របស់អ្នក។ រក្សាសញ្ញាសុវត្ថិភាពឱ្យមានស្ថានភាពល្អ។ ផ្លាស់ប្តូរ សញ្ញាសុវត្ថិភាពដែលបាត់បង់ ឬខូចខាត។ ត្រូវប្រាកដថាមាន សាកលកម្មលើកឡើង និងគ្រឿងបន្លាស់ជួសជុលមុនបញ្ចូលនូវសញ្ញា សុវត្ថិភាពបច្ចុប្បន្ន។ សញ្ញាសុវត្ថិភាពសម្រាប់ផ្លាស់ប្តូរ អាចរកបានពីអ្នកចែកចាយ John Deere របស់អ្នក។

អាចមានព័ត៌មានអំពីសុវត្ថិភាពបន្ថែមនៅលើគ្រឿងបន្លាស់ និងសមាសភាគដែលទទួលបានពីអ្នកផ្គត់ផ្គង់ ដែលពុំត្រូវ បានផលិតឡើងវិញនៅក្នុងសៀវភៅណែនាំប្រតិបត្តិការនេះ។

រៀនអំពីរបៀបប្រតិបត្តិការគ្រឿងចក្រ និងរបៀបប្រើប្រាស់ ការបញ្ជាផ្សេងៗឱ្យបានត្រឹមត្រូវ។ កុំឱ្យនរណាម្នាក់ប្រតិបត្តិការ គ្រឿងចក្រដោយមិនមានការណែនាំ។

រក្សាឱ្យគ្រឿងចក្ររបស់អ្នកស្ថិតនៅក្នុងស្ថានភាពធ្វើការ ត្រឹមត្រូវ។ ការកែប្រែដោយគ្មានការអនុញ្ញាតទៅលើគ្រឿងចក្រ អាចធ្វើឱ្យខូចមុខងារ និង/ឬសុវត្ថិភាព ហើយអាចប៉ះពាល់ ដល់អាយុកាលរបស់គ្រឿងចក្រ។



TS201-UN-15APR13

ប្រសិនបើអ្នកមិនយល់ផ្នែកណាមួយនៃសៀវភៅណែនាំនេះ ចង ត្រូវការជំនួយ សូមទាក់ទងអ្នកចែកចាយក្រុមហ៊ុន John Deere របស់អ្នក។

DX,READ-KM-16JUN09-2/2

## អនុវត្តការថែទាំប្រកបដោយសុវត្ថិភាព

DX,SERV-KM-28FEB17-1/2

ត្រូវយល់ដឹងអំពីនីតិវិធីក្នុងការផ្តល់សេវាមុននឹងធ្វើការងារ។ រក្សាឱ្យកំប៉នការងារស្អាត និងស្មើគ្នា។

កុំដាក់ប្រេងអីល ផ្តល់សេវា ឬលែកម្រូវគ្រឿងចក្រនៅពេលវា កំពុងតែផ្លាស់ទី។ រក្សាឱ្យដៃ ជើង និងសម្លៀកបំពាក់នៅឱ្យ ឆ្ងាយពីផ្នែកទាំងឡាយណាដែលដើរដោយថាមពល។ ផ្តាច់ ថាមពលទាំងអស់ និងប្រតិបត្តិការការបញ្ជាដើម្បីបន្ថយ សម្ពាធន៍។ បន្ទាប់ខ្ទប់កំប៉នឱ្យដល់ដី។ ពន្លត់ម៉ាស៊ីន ។ ដោះ កូនសោ ។ ទុកឱ្យគ្រឿងចក្រត្រជាក់។

ទ្រសមាសភាគគ្រឿងចក្រទាំងឡាយណា ដែលត្រូវលើកឡើងលើ ដើម្បីធ្វើការងារផ្តល់សេវា។

រក្សាឱ្យគ្រឿងបន្លាស់ទាំងអស់មានស្ថានភាពល្អ និងដំឡើង បានត្រឹមត្រូវ។ ជួសជុលការខូចខាតភ្លាមៗ។ ផ្លាស់ប្តូរថ្មីនូវ គ្រឿងបន្លាស់ណាដែលរំលោភ ឬបាក់បែក។ កម្ចាត់ចោលនូវការ កកស្ទះខ្លាញ់ ប្រេង ឬក៏ទេចកំទី។

នៅលើគ្រឿងសំភារៈដែលមានម៉ាស៊ីនខ្លួនឯង ផ្តាច់ខ្សែម៉ាស់ (-) របស់អាកុយ មុននឹងធ្វើការលែកម្រូវទៅលើប្រព័ន្ធអគ្គិសនី ឬធ្វើការផ្សារនៅលើគ្រឿងសំភារៈនោះ។

នៅលើប្រដាប់ប្រដាដែលត្រូវបានសណ្តោង សូមផ្តាច់ ចង្កាយខ្សែភ្លើងពីគ្រាក់ទ័រមុននឹងផ្តល់សេវាសមាសភាគប្រព័ន្ធ អគ្គិសនី ឬផ្សាររំលាយនៅលើគ្រឿងចក្រ។

ការធ្លាក់ពេលសម្អាត ឬដំណើរការនៅទីខ្ពស់អាចបង្កឱ្យ មានរបួសធ្ងន់ធ្ងរ។ ប្រើប្រាស់ជណ្តើរ ឬជើងទ្រ ដើម្បីចូល ដល់ទីតាំងដោយងាយស្រួល។ ប្រើទម្រង់ជើង និងទម្រង់ដែល រឹងមាំ និងមានសុវត្ថិភាព។



TS218-UN-23AUG88

DX,SERV-KM-28FEB17-2/2

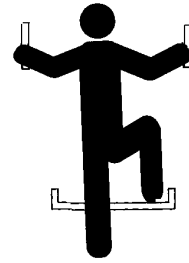
## ប្រើប្រាស់ជណ្តើរ និងកន្លែងដាក់ដៃតោងឱ្យបាន ត្រឹមត្រូវ

កទៅទំព័របន្ទាប់

DX,VV,MOUNT-KM-12OCT11-1/2

បង្ការការធ្លាក់ចុះពីគ្រឿងចក្រ ដោយបែរទៅរកគ្រឿងចក្រ នៅពេលឡើង ឬចុះពីគ្រឿងចក្រ។ រក្សាការប៉ះ 3 ចំណុចដែល មានកំរិតលើក កន្លែងដាក់ដៃគោង និងបង្កាន់ដៃ។

យកចិត្តទុកដាក់បន្ថែមនៅពេលភក់ ព្រិល ឬសំណើមធ្វើឲ្យមាន ស្ថានភាពរអិល។ រក្សាឲ្យដៃឆ្អឹងស្អាត និងគ្មានខ្នាញ់គោ ឬ ប្រេងរំអិល។ កុំលោតនៅពេលចុះចេញពីគ្រឿងចក្រ។ កុំឡើង ឬចុះពីគ្រឿងចក្រនៅពេលដែលវាកំពុងផ្លាស់ទី។



T133468—UN—15APR13

DX,WW,MOUNT-KM-12OCT11-2/2

## ធ្វើការជាមួយគ្រឿងអេឡិចត្រូនិច និងក្រចាប់វា ដោយសុវត្ថិភាព

DX,WW,RECEIVER-KM-24AUG10-1/2

ការធ្លាក់ចុះខណៈពេលកំពុងដំឡើង ឬដោះសមាសភាគអេឡិចត្រូនិចដែលត្រូវបានដាក់ដំឡើងនៅលើឧបករណ៍ អាច បណ្តាលឲ្យមានការរងរបួសធ្ងន់ធ្ងរ។ សូមប្រើដៃឆ្អឹង ឬរន្ទា ដើម្បីងាយស្រួលក្នុងការឈានទៅដល់ទីតាំងដាក់ដំឡើងនីមួយៗ។ ប្រើទម្រង់ដៃ និងទម្រង់ដៃដែលរឹងមាំ និងមានសុវត្ថិភាព។ កុំដំឡើង ឬដោះចេញនូវសមាសភាគផ្សេងៗនៅ ក្នុងលក្ខខណ្ឌ រំពើក ឬមានទឹកកក។

ប្រសិនបើដំឡើង ឬដោះសេវាថែទាំស្ថានីយ៍មូលដ្ឋាន RTK នៅ លើប៉ម ឬរចនាសម្ព័ន្ធខ្ពស់ សូមប្រើអ្នកឡើងដែលមានការ ទទួលស្គាល់។

ប្រសិនបើដំឡើង ឬផ្តល់សេវាថែទាំសរសេររូបរាងអង្គភាពចាប់ ទីតាំង ដែលត្រូវបានប្រើនៅលើឧបករណ៍បំពាក់បន្ថែម សូម ប្រើបច្ចេកទេសលើកដាក់ឲ្យបានត្រឹមត្រូវ និងពាក់ឧបករណ៍ ការពារឲ្យបានត្រឹមត្រូវ។ សរសេររូបរាងផ្សេងៗ មានទម្ងន់ធ្ងន់ ហើយអាចពិបាកក្នុងការចាប់កាន់។ ត្រូវការមនុស្សពីរនាក់



TS249—UN—23AUG88

នៅពេលទីតាំងដាក់ដំឡើងពុំអាចទៅដល់បានពីដី ឬពីរន្ទា សេវា។

DX,WW,RECEIVER-KM-24AUG10-2/2

## ប្រើប្រាស់អេក្រង់អេឡិចត្រូនិចឲ្យបានត្រឹមត្រូវ

អេក្រង់អេឡិចត្រូនិចគឺជាឧបករណ៍បន្ទាប់បន្សំដែលមានបំណងជួយប្រតិបត្តិការក្នុងការអនុវត្តប្រតិបត្តិការនៅទីវាល បង្កើនជាសកភាព និងផ្តល់ការកសាង។ អេក្រង់មានមុខងារជាច្រើនដែលត្រូវបានប្រើប្រាស់នៅក្នុងកម្មវិធីប្រព័ន្ធគ្រឿងម៉ាស៊ីនឧស្សាហូត និងអាចត្រូវបានប្រើប្រាស់ជាមួយឧបករណ៍បន្ទាប់បន្សំផ្សេងទៀត ដូចជាឧបករណ៍អេឡិចត្រូនិចកាន់ដោយដៃជាដើម។

ឧបករណ៍បន្ទាប់បន្សំ គឺជាឧបករណ៍ណាមួយដែលមិនត្រូវការសម្រាប់ការធ្វើប្រតិបត្តិការគ្រឿងម៉ាស៊ីនរបស់អ្នកសម្រាប់ការប្រើប្រាស់ជាចម្បងរបស់វាឡើយ។ ប្រតិបត្តិការតែងតែទទួលខុសត្រូវចំពោះប្រតិបត្តិការដោយសុវត្ថិភាព និងការគ្រប់គ្រងគ្រឿងម៉ាស៊ីន។

ដើម្បីបង្ការការងាររបស់ខណៈពេលធ្វើប្រតិបត្តិការគ្រឿងម៉ាស៊ីន៖

- ដាក់ទីតាំងអេក្រង់តាមសេចក្តីណែនាំអំពីការដំឡើង។ ធានាថាឧបករណ៍ជាប់ល្អ និងមិនរាវរាងដល់ការមើលឃើញរបស់អ្នកបើកបរ ឬរាងស្ទះដល់ការគ្រប់គ្រងប្រតិបត្តិការរបស់គ្រឿងម៉ាស៊ីនឡើយ។
- ចូរកុំត្រូវបង្វែរចំណាប់អារម្មណ៍ដោយអេក្រង់ឡើយ។ ត្រូវមានការប្រុងប្រយ័ត្ន។ យកចិត្តទុកដាក់ចំពោះគ្រឿងម៉ាស៊ីន និងមជ្ឈដ្ឋានជុំវិញ។

- ចូរកុំកែប្រែការកំណត់ ឬការចូលប្រើប្រាស់មុខងារណាមួយដែលតម្រូវឲ្យមានការប្រើប្រាស់ការគ្រប់គ្រងអេក្រង់ក្នុងរយៈពេលវែង ខណៈពេលដែលគ្រឿងម៉ាស៊ីនកំពុងផ្លាស់ទី។ បញ្ចប់គ្រឿងម៉ាស៊ីននៅក្នុងទីតាំងដែលមានសុវត្ថិភាព និងដាក់ក្នុងទីតាំងចតមុនពេលមានបំណងធ្វើប្រតិបត្តិការបែបនោះ។
- ចូរកុំកំណត់សម្លេងខ្លាំងពេកដែលអ្នកមិនអាចឮសម្លេងចរាចរ និងឃានជនិះគ្រាអាសន្ននៅខាងក្រៅ។

ដើម្បីលើកកម្ពស់ការធ្វើប្រតិបត្តិការដោយសុវត្ថិភាព មុខងារមួយចំនួនរបស់អេក្រង់អាចត្រូវបានបិទ លើកលែងតែការផ្លាស់ទីរបស់គ្រឿងម៉ាស៊ីនមានការរឹតត្បិត និង/ឬត្រូវបានដាក់នៅក្នុងទីតាំងចត។ ការបើកបរលើសពីទ្រង់ទ្រាយសុវត្ថិភាពនេះអាចបំពានច្បាប់ពាក់ព័ន្ធ និងអាចបណ្តាលឲ្យខូច រងរបួស ធ្ងន់ធ្ងរ ឬបាត់បង់ជីវិត។

ប្រើប្រាស់តែមុខងាររបស់អេក្រង់ដែលមាន នៅពេលដែលលក្ខខណ្ឌនានាអនុញ្ញាតឲ្យអ្នកធ្វើដូច្នោះដោយសុវត្ថិភាព និងស្របតាមសេចក្តីណែនាំនានាដែលត្រូវបានផ្តល់ជូន។ តែងតែអនុវត្តតាមវិធាននៃការបើកបរ ច្បាប់រដ្ឋ ឬច្បាប់ក្នុងមូលដ្ឋាន និងបទប្បញ្ញត្តិចរាចរណ៍ នៅពេលប្រើប្រាស់ឧបករណ៍បន្ទាប់បន្សំណាមួយ។

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

## ដំណើរការប្រព័ន្ធនៃនាវាដោយសុវត្ថិភាព

ចូរកុំប្រើប្រាស់ប្រព័ន្ធនៃនាវាតាមដងផ្លូវ។ ជានិច្ចកាល ចូរបិទ(ផ្តាច់)ប្រព័ន្ធនៃនាវាមុនពេលបើកបរចូលទៅក្នុងផ្លូវថ្នល់។ ចូរកុំព្យាយាមបើក (ភ្ជាប់) ប្រព័ន្ធនៃនាវាខណៈពេលដឹកជញ្ជូនតាមផ្លូវថ្នល់។

ប្រព័ន្ធនៃនាវាបង្កើតឡើងដើម្បីជួយដល់អ្នកបើកបរបំពេញការងារក្នុងការដ្ឋានឲ្យមានប្រសិទ្ធភាពជាងមុន។ អ្នកបើកបរត្រូវទទួលខុសត្រូវចំពោះផ្លូវរបស់គ្រឿងចក្រជានិច្ច។ ប្រព័ន្ធនៃនាវាមិនចាប់សញ្ញា ឬការពារការបកទង្គិចជាមួយរ៉ឺឡាំងផ្លូវ ឬគ្រឿងចក្រដទៃដោយស្វ័យប្រវត្តិនោះទេ។

ប្រព័ន្ធនៃនាវាមានកម្មវិធីណាមួយដែលធ្វើស្វ័យប្រវត្តិកម្មចង្អុលរបស់គ្រឿងចក្រ។ ប្រការនេះរួមមានតែអាចលើសពី, AutoTrac™, iTEC™, AutoTrac™ Turn Automation, ការណែនាំគ្រឿងបំពាក់ AutoTrac™ Universal, AutoTrac™ Controller, AutoTrac™ RowSense™ និង Machine Sync។

ដើម្បីការពារកុំឲ្យរងរបួសដល់អ្នកបើកបរ និងអ្នកឈរមើល៖

- កុំឡើង ឬចុះចេញពីគ្រឿងចក្រដែលកំពុងផ្លាស់ទី។

AutoTrac គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
iTEC គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
TIA គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

- ពិនិត្យមើលក្រែងលោតគ្រឿងភ្ជាប់ និងប្រព័ន្ធនៃនាវាផ្លូវកំណត់មិនបានត្រឹមត្រូវ។
  - ប្រសិនបើប្រើ iTEC™ Pro, AutoTrac™ Turn Automation, ឬAutoTrac™ Implement Guidance (អសកម្ម), ចូរពិនិត្យមើលក្រែងលោកំណត់ត្រង់មិនបានត្រឹមត្រូវ។
  - ប្រសិនបើប្រើ Machine Sync ចូរពិនិត្យមើលថាតើចំណុចដើមរបស់អ្នកអនុវត្តតាមត្រូវបានក្រិតតាមខ្នាតជាមួយចន្លោះគ្រប់គ្រាន់រវាងគ្រឿងចក្រនានាដែរឬទេ។
- ចូរប្រុងប្រយ័ត្ននឹងយកចិត្តទុកដាក់ចំពោះបរិស្ថានជុំវិញជានិច្ច។
- ចូរគ្រប់គ្រងចង្អុល នៅពេលចាំបាច់ត្រូវគេចចេញពីគ្រោះថ្នាក់នៅការដ្ឋាន អ្នកឈរមើល គ្រឿងបរិក្ខារ ឬរ៉ឺឡាំងផ្លូវដទៃទៀត។
- ចូរបញ្ចប់គ្រឿងចក្រ ប្រសិនបើលក្ខខណ្ឌមើលផ្លូវមិនសូវច្បាស់ប៉ះពាល់ដល់សមត្ថភាពប្រតិបត្តិការគ្រឿងចក្រ ឬមើលមនុស្ស ឬរ៉ឺឡាំងដែលស្ថិតនៅក្នុងផ្លូវរបស់គ្រឿងចក្រមិនច្បាស់។
- ចូរពិចារណាពីស្ថានភាពការដ្ឋាន គំហើញ និងការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធគ្រឿងចក្រ នៅពេលជ្រើសរើសឈ្លិនគ្រឿងចក្រ។

AL70325,000048F-KM-15APR21-1/1

## ប្រើប្រាស់ខ្សែក្រវ៉ាត់សុវត្ថិភាពឲ្យបានត្រឹមត្រូវ

កទៅទំព័របន្ទាប់

DX,ROPS1-KM-22AUG13-1/2



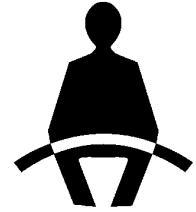
ជៀសវាងការងរបួស ឬស្លាប់ដោយសារប៉ះទង្គិចនៅអង្គុយពេល  
ក្រឡាប់រមៀល។

ត្រាក់ទ័រនេះមានបំពាក់គ្រឿងការពារពេលក្រឡាប់រមៀល  
(ROPS)។ ពាក់ខ្សែក្រវ៉ាត់សុវត្ថិភាព នៅពេលដែលអ្នកប្រើ  
ប្រាស់ត្រាក់ទ័រដែលមាន ROPS។

- កាន់ក្បាលគន្លឹះ ហើយទាញខ្សែក្រវ៉ាត់សុវត្ថិភាពកាត់តាម  
ដងខ្លួន។
- ស៊ីកក្បាលគន្លឹះទៅក្នុងកន្លាស់។ ស្តាប់មើល សំឡេងពូសូ  
ត្រឹក។
- ទាញកន្ត្រាក់គន្លឹះខ្សែក្រវ៉ាត់សុវត្ថិភាពមើល ដើម្បីប្រាកដថា  
ខ្សែក្រវ៉ាត់សុវត្ថិភាពជាប់ល្អ។
- ពាក់ខ្សែក្រវ៉ាត់សុវត្ថិភាពដោយដាក់តាមត្រតាក។

ប្តូរខ្សែក្រវ៉ាត់ការពារសុវត្ថិភាពទាំងមូល ប្រសិនបើគ្រឿងចាប់  
ភ្ជាប់ ក្តាស់គន្លឹះ ខ្សែក្រវ៉ាត់ ឬរ៉ឺម៉កទាញត្រលប់ មានសញ្ញា  
ខូចខាត។

ត្រួតពិនិត្យខ្សែក្រវ៉ាត់សុវត្ថិភាព និងគ្រឿងចាប់ភ្ជាប់  
យ៉ាងហោចណាស់ម្តងក្នុងមួយឆ្នាំ។ រកមើលសញ្ញាផ្ទៃរលុងនៃ  
គ្រឿងចាប់ភ្ជាប់ ឬការខូចខាតនៃខ្សែក្រវ៉ាត់ ដូចជា ស្នាមដាច់



TS1729—UN—24MAY13

រសាត់ ស៊ីករេចរិលធ្ងន់ធ្ងរ ឬខុសពីប្រក្រតី ហើរពណ៌ ឬរលាក់។  
ផ្លាស់ប្តូរថ្មីជាមួយតែគ្រឿងបន្លាស់ទាំងឡាយណា ដែលមានការ  
អនុញ្ញាតសម្រាប់គ្រឿងចក្ររបស់អ្នកប៉ុណ្ណោះ។ សូមទៅជួប  
អ្នកចែកចាយ John Deere របស់អ្នក។

DX,ROPS1-KM-22AUG13-2/2

## ដំណើរការប្រព័ន្ធស្វ័យប្រវត្តិកម្មគ្រឿងបំពាក់ដោយ ស្វ័យប្រវត្តិ

CF86321,0000366-KM-19DEC13-1/2

ចូរកុំប្រើប្រាស់ប្រព័ន្ធស្វ័យប្រវត្តិកម្មគ្រឿងបំពាក់តាមដងផ្លូវ។  
ជានិច្ចកាល ចូរបិទ(ផ្តាច់)ប្រព័ន្ធស្វ័យប្រវត្តិកម្មគ្រឿងបំពាក់  
មុនពេលបើកបរចូលទៅក្នុងផ្លូវថ្នល់។ ចូរកុំព្យាយាមបើក  
(ដំណើរការ)ប្រព័ន្ធស្វ័យប្រវត្តិកម្មគ្រឿងបំពាក់ខណៈពេល  
ដឹកជញ្ជូនតាមផ្លូវថ្នល់។

ប្រព័ន្ធស្វ័យប្រវត្តិកម្មគ្រឿងបំពាក់បង្កើតឡើងដើម្បីជួយដល់  
អ្នកបើកបររំលងការងារក្នុងការដ្ឋានឲ្យមានប្រសិទ្ធភាពជាង  
មុន។ អ្នកបើកបរត្រូវទទួលខុសត្រូវចំពោះផ្លូវរបស់គ្រឿងចក្រ  
ជានិច្ច។

ស្វ័យប្រវត្តិកម្មគ្រឿងបំពាក់រួមមានកម្មវិធីណាមួយដែលធ្វើ  
ស្វ័យប្រវត្តិកម្មចលនាគ្រឿងបំពាក់។ ប្រការនេះរួមមានតែមិន  
អាចកំណត់ត្រឹម iGrade™ និងការណែនាំគ្រឿងបំពាក់សកម្ម  
(Active Implement Guidance) ឡើយ។

ដើម្បីការពារកុំឲ្យរងរបួសដល់អ្នកបើកបរ និងអ្នកឈរ  
មើល៖

- ពិនិត្យមើលក្រែងលោគ្រឿងចក្រ គ្រឿងបំពាក់ និងប្រព័ន្ធ  
ស្វ័យប្រវត្តិកម្មកំណត់មិនបានត្រឹមត្រូវ។
- ចូរប្រុងប្រយ័ត្ននិងយកចិត្តទុកដាក់ចំពោះបរិស្ថានជុំវិញ  
ជានិច្ច។
- ចូរគ្រប់គ្រងគ្រឿងចក្រ នៅពេលចាំបាច់ត្រូវគេចចេញពី  
គ្រោះថ្នាក់នៅការដ្ឋាន អ្នកឈរមើល គ្រឿងបរិក្ខារ  
ឬរុក្ខជាតិផ្លូវថ្នល់។
- ចូរបញ្ឈប់គ្រឿងចក្រ ប្រសិនបើលក្ខខណ្ឌមើលផ្លូវមិនសូវ  
ច្បាស់ប៉ះពាល់ដល់សមត្ថភាពប្រតិបត្តិការគ្រឿងចក្រ ឬ



មើលមនុស្ស ឬវត្ថុដែលស្ថិតនៅក្នុងផ្លូវរបស់គ្រឿងចក្រមិន  
ច្បាស់។

iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

CF86321,0000366-KM-19DEC13-2/2

## ជៀសវាងសារធាតុរាវសម្ពាធខ្ពស់

កទៅទំព័របន្ទាប់

DX,FLUID-KM-12OCT11-1/2

ត្រួតពិនិត្យទូរយោងអ៊ីដ្រូលិកជាប្រចាំ – យ៉ាងហោចណាស់មួយឆ្នាំម្តង – ក្រែងលោមានការលេចធ្លាយ ស្នាមក្រពើក ស្នាមដាច់ ស្នាមប្រេះ ស្នាមសឹក ស្នាមប៉ោង ច្រេះស៊ី ស្នាមរបក និងសញ្ញាផ្សេងៗអំពីការសឹក ឬខូចខាត។

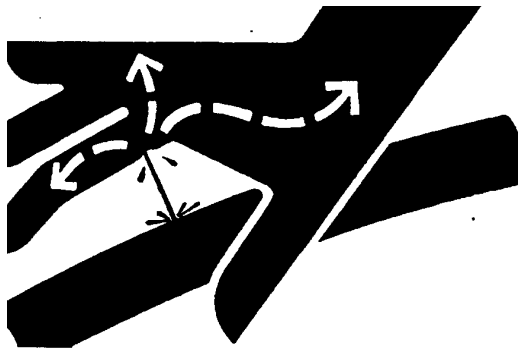
ផ្លាស់ប្តូរថ្មីនូវបន្ត់ទូរយោងដែលដាច់រំហែក ឬខូចខាតជាបន្ទាន់ជាមួយគ្រឿងបន្លាស់សម្រាប់ផ្លាស់ប្តូរដែលមានការអនុញ្ញាតដោយ John Deere ។

សារធាតុរាវរងសម្ពាធដែលបាញ់ចេញមកអាចធ្វើឱ្យផ្ទុះស្បែកនិងបង្កឱ្យមានរបួសធ្ងន់ធ្ងរ។

ជៀសវាងគ្រោះថ្នាក់ដោយបន្ធូសម្ពាធមុននឹងផ្តាច់ខ្សែទូរយោង ឬខ្សែទូរយោងផ្សេងៗទៀត។ ម្តងបន្តិចរាល់តំណភ្ជាប់ទាំងអស់មុនពេលប្រើសម្ពាធិ។

រកមើលកកស្ទះលេចដោយប្រើក្រដាសកាតុងរឹង។ ការពារដៃនិងដងខ្លួនក្រែងលេបនឹងសារធាតុរាវសម្ពាធខ្ពស់។

ប្រសិនបើមានគ្រោះថ្នាក់កើតឡើង សូមទៅជួបវេជ្ជបណ្ឌិតជាបន្ទាន់។ រាល់ធាតុរាវដែលចាក់ចូលទៅក្នុងស្បែក ត្រូវតែរះយកចេញក្នុងរយៈពេលពីរ ឬបីម៉ោង បើពុំដូច្នោះទេ វាអាចបណ្តាលឱ្យកើតដំបៅរលួយ។ វេជ្ជបណ្ឌិតដែលពុំមានការយល់ដឹង



X9811—UN—23AUG88

អំពីរបៀបប្រភេទនេះ គួរស្វែងរកឯកសារយោងពីប្រភពវេជ្ជសាស្ត្រដែលមានចំណេះដឹងច្រើន។ ព័ត៌មាននេះមានជាភាសាអង់គ្លេសពីនាយកដ្ឋានវេជ្ជសាស្ត្ររបស់សាធារណរដ្ឋ Deere & Company នៅ Moline, Illinois, U.S.A, ទូរសព្ទ 1-800-822-8262 ឬ +1 309-748-5636។

DX,FLUID-KM-12OCT11-2/2

# ព័ត៌មានបទប្បញ្ញត្តិនិងការប្រតិបត្តិតាម

## កំណត់កូដកាលបរិច្ឆេទ

RW00482,00007B7-KM-08FEB22-1/2

ចូរប្រើកូដកាលបរិច្ឆេទ (A) នៅលើស្លាកផលិតផលដើម្បីកំណត់កាលបរិច្ឆេទផលិត។ “YY” កំណត់លេខពីរខ្ទង់ចុងក្រោយនៃឆ្នាំផលិត (B) “WW” កំណត់ចំនួនសប្តាហ៍នៃឆ្នាំប្រតិទិននៃការផលិត។

កំណត់ចំណាំ៖ ចំនួនសប្តាហ៍នៃការផលិតមានចន្លោះពី 01—53។

| កូដកាលបរិច្ឆេទ |                                      |                                                 |
|----------------|--------------------------------------|-------------------------------------------------|
| YY             | លេខពីរខ្ទង់ចុងក្រោយនៃឆ្នាំផលិត       | ឧទាហរណ៍៖<br>16 = 2016<br>17 = 2017<br>18 = 2018 |
| WW             | ចំនួនសប្តាហ៍នៃឆ្នាំប្រតិទិននៃការផលិត | ឧទាហរណ៍៖<br>01, 02, 03—53                       |



PC28647—UN—07FEB22

A—កូដកាលបរិច្ឆេទ  
(កាលបរិច្ឆេទផលិត)

B—លេខពីរខ្ទង់ចុងក្រោយនៃឆ្នាំផលិត

C—ចំនួនសប្តាហ៍នៃឆ្នាំប្រតិទិននៃការផលិត

ឧទាហរណ៍ស្លាកផលិតផល

PC17574—UN—16AUG13

DATE CODE YY WW  
(B) (C)

ឧទាហរណ៍កូដកាលបរិច្ឆេទ

RW00482,00007B7-KM-08FEB22-2/2

## សហភាពសេដ្ឋកិច្ចអឺរ៉ុបអាស៊ី - EAC

សហភាពសេដ្ឋកិច្ចអឺរ៉ុបអាស៊ី - EAC

ព័ត៌មានសម្រាប់ផលិតផលដែលមានសញ្ញាអនុលោមតាមរដ្ឋសមាជិកសេដ្ឋកិច្ចអឺរ៉ុបអាស៊ី

រោងចក្រផលិត៖

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

សកល CAN Application Controller

vladenye “Warehouse 104,” Building 2.

ម៉ូដែល៖ John Deere Application Controller

សម្រាប់ការគាំទ្រផ្នែកបច្ចេកទេស ចូរទាក់ទងក្រុមហ៊ុនចែកចាយរបស់លោកអ្នក។

ផលិតនៅសហរដ្ឋអាមេរិក

ឈ្មោះ និងអាសយដ្ឋានរបស់អ្នកតំណាងដែលមានការអនុញ្ញាតនៅក្នុងសហភាពសេដ្ឋកិច្ចអឺរ៉ុបអាស៊ី៖

ក្រុមហ៊ុនទទួលខុសត្រូវមានកម្រិត “John Deere Rus”

អាសយដ្ឋាន៖ 142050, Russia, Moscow region, Domodedovo district, Domodedovo, Beliye Stolbi micro district,

CT47125,00011A7-KM-03MAR22-1/2

PC20044—UN—30SEP14

EAC

CT47125,00011A7-KM-03MAR22-2/2

## សេចក្តីប្រកាសអនុលោមភាពរបស់ EU

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

ហត្ថលេខាខាងក្រោមនេះ បញ្ជាក់ថា៖

**ផលិតផល៖** Universal Can Controller 2, Application Controller Application Controller 1100, Application Controller 1120

**ម៉ូដែល៖** XL01, XL02

បំពេញតាមមាត្រាពាក់ព័ន្ធនឹងលក្ខខណ្ឌចាំបាច់ទាំងអស់នៃសេចក្តីបង្គាប់ខាងក្រោម៖

| សេចក្តីបង្គាប់                                 | លេខ        | វិធីចេញវិញ្ញាបនបត្រ               |
|------------------------------------------------|------------|-----------------------------------|
| សេចក្តីបង្គាប់ពីការចុះសម្រុងអេឡិចត្រូម៉ាញ៉េទិក | 2014/30/EU | ឧបសម្ព័ន្ធ II នៃសេចក្តីបង្គាប់នេះ |

ផលិតផលនេះគឺអនុលោមតាមបទដ្ឋាន និង/ឬឯកសារដែលមានលក្ខណៈជាធម្មនិយាមដទៃទៀតដូចតទៅនេះ៖

EN 55032: 2012/AC: 2013

EN 55024: 2010

EN ISO 14982: 2009

ឈ្មោះនិងអាសយដ្ឋានរបស់បុគ្គលនៅក្នុងសហគមន៍អឺរ៉ុបដែលទទួលបានសិទ្ធិអនុញ្ញាតឱ្យចងក្រងឯកសារស្ថាបនាបច្ចេកទេស៖

John Deere Walldorf GmbH & Co. KG

ផ្ទះឈ្មួញអតិថិជន

Impexstraße 3

D-69190 Walldorf

EUConformity@JohnDeere.com

សេចក្តីប្រកាសអនុលោមភាពនេះចេញផ្សាយអនុលោមតាមការទទួលខុសត្រូវដាច់ខាតរបស់ក្រុមហ៊ុនផលិត។

**ទីកន្លែងប្រកាស៖** Urbandale, IA, ស.រ.អា

**កាលបរិច្ឆេទប្រកាស៖** 12 ខែមេសា 2021

**អង្គភាពផលិត៖** Deere & Company, Moline, IL 61265

**ឈ្មោះ៖** Scott Torgerson

**ចំណងជើង៖** ហាងវ៉ែអេឡិចត្រូនិករបស់អ្នកគ្រប់គ្រងផ្នែក  
ផឹកជញ្ជូន

CT47125,000115A-KM-22OCT21-1/2

DXCE01—UN—28APR09



CT47125,000115A-KM-22OCT21-2/2

## សេចក្តីប្រកាសស្តីពីអនុលោមភាពនៅចក្រភពអង់គ្លេស

**Deere & Company**  
Moline, Illinois ស.អា

ហត្ថលេខាខាងក្រោមនេះ បញ្ជាក់ថា៖

**ផលិតផល៖** Universal Can Controller, Application Controller 1100, Application Controller 1120

**ម៉ូដែល៖** XL01, XL02

បំពេញតាមត្រួតពិនិត្យនិងលក្ខខណ្ឌចាំបាច់ទាំងអស់នៃសេចក្តីបង្គាប់ខាងក្រោម៖

| សេចក្តីបង្គាប់                                   | លេខ            | វិធីចេញវិញ្ញាបនបត្រ |
|--------------------------------------------------|----------------|---------------------|
| បទប្បញ្ញត្តិស្តីពីភាពចុះសម្រុងអេឡិចត្រូម៉ាញ៉េទិក | S.I. 2016/1091 | ផែនការ 2, ម៉ូឌុល A  |

ផលិតផលនេះគឺអនុលោមតាមបទដ្ឋាន និង/ឬឯកសារដែលមានលក្ខណៈជាធម្មនីយាមដទៃទៀតដូចតទៅនេះ៖

EN 55032:2012/AC:2013

EN ISO 14982:2009

EN 55024:2010

ឈ្មោះនិងអាសយដ្ឋានរបស់បុគ្គលនៅក្នុងសហគមន៍អឺរ៉ុបដែលទទួលបានសិទ្ធិអនុញ្ញាតឱ្យចងក្រងឯកសារស្ថាបនាបច្ចេកទេស៖

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

សេចក្តីប្រកាសអនុលោមភាពនេះចេញផ្សាយអនុលោមតាមការទទួលខុសត្រូវដាច់ខាតរបស់ក្រុមហ៊ុនផលិត។

**ទីតាំងប្រកាស៖** Urbandale, IA, ស.អា

**កាលបរិច្ឆេទប្រកាស៖** 12 ខែមេសា 2021

**អង្គភាពផលិត៖** Deere & Company, Moline, IL 61265

**ឈ្មោះ៖** Scott Torgerson

**ចំណងជើង៖** ហាងវ៉ែរអេឡិចត្រូនិករបស់អ្នកគ្រប់គ្រងផ្នែក  
ដឹកជញ្ជូន

ក្រុមហ៊ុននាំចូលផលិតផល Ag & Turf៖ John Deere Ltd. -  
Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, United  
Kingdom

- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6  
4NW, United Kingdom

ក្រុមហ៊ុននាំចូលផលិតផលព្រៃឈើ៖ John Deere Forestry Ltd.

ក្រុមហ៊ុននាំចូលគ្រឿងបរិក្ខារសំណង់៖ Wirtgen Limited,  
Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive,  
Newark, Notts. NG24 2UA, United Kingdom

CT47125,000115B-KM-22OCT21-1/2

APY46000—UN—25AUG21

**UK**  
**CA**

CT47125,000115B-KM-22OCT21-2/2

# ទិដ្ឋភាពរួមនៃប្រព័ន្ធ—iGrade™

## ទ្រឹស្តីប្រតិបត្តិការ—iGrade™

iGrade™ គឺជាប្រព័ន្ធគ្រប់គ្រងកម្ពស់សកម្មមួយដែលប្រើរ៉ាល់បញ្ជា (SCVs) ដើម្បីគ្រប់គ្រងកម្ពស់គ្រឿងបំពាក់ដោយផ្អែកលើទិន្នន័យប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល (GPS)។

iGrade™ ប្រើទីតាំងរយៈទទឹងនិងបណ្តោយពី StarFire™ Receivers ដើម្បីទទួលបានផ្ទៃប្លង់ណាចកម្ពស់មួយ។ ដើម្បីដំណើរការឱ្យបានស្រួល ការកំណត់មានសារៈសំខាន់ចំពោះប្រសិទ្ធភាព។

iGrade™ មានម៉ូដផ្ទៃចំនួនបី៖

- ការគ្រប់គ្រងចំណត់ថ្នាក់
- ការគ្រប់គ្រងផ្ទៃ
- ប្រដាប់បញ្ជាពីចម្ងាយ

iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
StarFire គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីម៉ូដផ្ទៃជាក់លាក់។)

### ចំណាត់ថ្នាក់

ប្រសិនបើប្រើគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបមានសមត្ថភាព គេអាចប្រើចំណាត់ថ្នាក់បន្ថែមពីលើម៉ូដផ្ទៃ។ ការប្រើចំណាត់ថ្នាក់អនុញ្ញាតឱ្យគ្រប់គ្រងទីតាំងទាំងពីរនិងមុំបង្វិលនៃប៉ែនគ្រឿងចក្រដែលបណ្តាលឱ្យមានការកាត់ស្តាតជានេះនិងច្បាស់លាស់។ ចំណាត់ថ្នាក់មានភាពចាំបាច់ជាពិសេសនៅពេលបង្កើតប្រឡាយ បង្កើតផ្ទៃម្តង ឬកោសកាត់កែទៅនឹងទិសដៅទម្លាក់នៅលើផ្ទៃមួយ។

RW00482,00007B9-KM-12JUN19-1/1

## ការគ្រប់គ្រងចំណាត់ថ្នាក់

RW00482,00007BD-KM-18JUN19-1/2

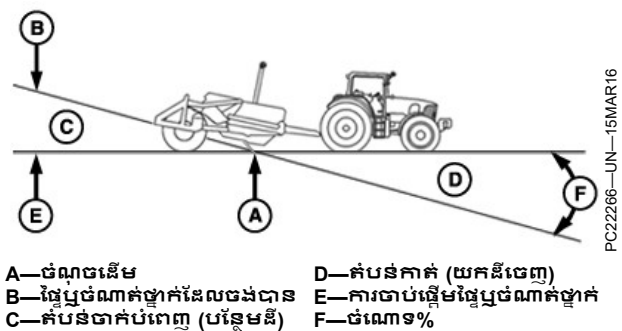
Grade Control (ការគ្រប់គ្រងថ្នាក់) ប្រើជាទូទៅដើម្បីបង្កើតផ្ទៃរាបឬជីកប្រឡាយធម្មតា។ Grade Control គ្រប់គ្រងគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបដោយស្វ័យប្រវត្តិចំពោះជម្រាលកំណត់មួយពីលើចម្ងាយប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល (GPS)។ ចំណាត់ថ្នាក់អាចកំណត់ដោយ Grade Calculator ឬប្រតិបត្តិការដោយរាយបញ្ជូលជម្រាល ទិសដៅ និងចំណុចដើម (A)។

ចំណុចដើមគឺជាទីតាំងមួយនៅលើដីដែលស្ថិតនៅលើកម្ពស់ដាច់ខាតសម្រាប់ផ្ទៃប្លង់ណាចកម្ពស់ដែលចង់បាន (B)។ ចំណុចដើមគឺជាទីតាំងយោងមួយដែលប្រើដើម្បីប្រៀបធៀបកម្ពស់ដាច់ខាតទល់នឹងកម្ពស់ដែលគណនាដោយ iGrade™។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីចំណុចដើម)។

ប្រព័ន្ធចាក់បំពេញ (C) ឬកាត់ (D) ដោយស្វ័យប្រវត្តិនៅអំឡុងពេលប្រតិបត្តិការឡើងលើឬចុះជម្រាលដោយផ្អែកលើចម្ងាយដែលបានធ្វើដំណើរ។

iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company



RW00482,00007BD-KM-18JUN19-2/2

## ការគ្រប់គ្រងផ្ទៃ

គេទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00007BE-KM-15DEC21-1/2

Plane Control (ការគ្រប់គ្រងផ្ទៃ) គ្រប់គ្រងគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបដោយស្វ័យប្រវត្តិដើម្បីកាត់ទៅដល់ផ្ទៃដែលបានកំណត់។ ផ្ទៃដែលបានកំណត់អាចជាផ្ទៃជម្រាលទោលឬជម្រាលឌុប។ ផ្ទៃអាចកំណត់ដោយ Plane Calculator (អង្គគណនាផ្ទៃ) ឬប្រតិបត្តិការដោយរាយបញ្ជូនជម្រាល ទិសដៅ និងចំណុចដើម (A)។

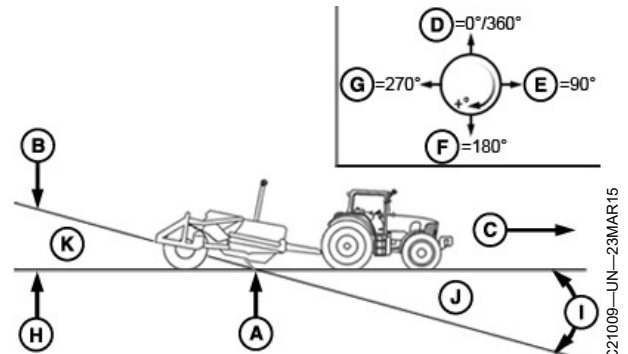
ចំណុចដើមគឺជាទីតាំងមួយនៅលើដីដែលស្ថិតនៅលើកម្ពស់ដាច់ខាតសម្រាប់ផ្ទៃឬចំណាត់ថ្នាក់ដែលចង់បាន (B)។ ចំណុចដើមគឺជាទីតាំងយោងមួយដែលប្រើដើម្បីប្រៀបធៀបកម្ពស់ដាច់ខាតទល់នឹងកម្ពស់ដែលគណនាដោយ iGrade™។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីចំណុចដើម)។

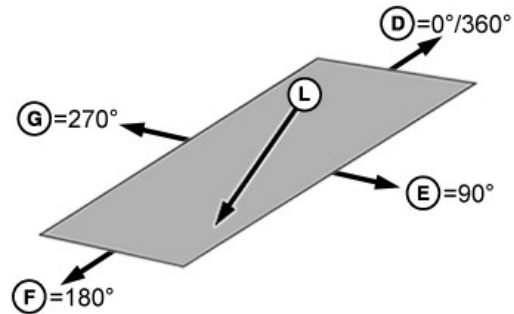
ទិសដៅជម្រាល (C) គណនាដោយផ្អែកលើការនាំនៃប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល (GPS) ដែលទាក់ទងទៅនឹងទិសខាងជើងពិតប្រាកដ (D) និងនៅក្នុងទិសដៅជម្រាលចុះក្រោម។ ខាងជើងស្របទៅនឹងការនាំមុខនៃមុំ 0° ឬ 360°។ iGrade™ មានជម្រើសកំណត់ផ្ទៃឯករាជ្យចំនួនប្រាំដែលអាចជ្រើសរើសបានក្នុងអំឡុងពេលប្រតិបត្តិការ។ ផ្ទៃនីមួយៗក្នុងចំណោម 5 អាចកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធដើម្បីដាក់ឈ្មោះរហូតដល់ 19 តួអក្សរ។ ប្រតិបត្តិការក្នុងការផ្លាស់ទីទៅនៃត្រូវការផ្ទៃច្រើនគឺនៅពេលសម្ភារៈកំពុងត្រូវបានយកចេញដើម្បីបង្កើតកម្រងព័ត៌មានផ្ទៃនិងផ្ទៃដើម្បីចាក់បំពេញកម្រងព័ត៌មានផ្ទៃមួយផ្សេងទៀត។

Plane Calculator អាចបង្កើតផ្ទៃស្របបំផុតដោយផ្អែកលើទិន្នន័យកម្ពស់ដែលបានកត់ត្រាទុក។ នៅពេលទិន្នន័យទាំងអស់ត្រូវបានប្រមូលរួច ផ្ទៃស្របបំផុតមួយត្រូវបានបង្កើតឡើង។

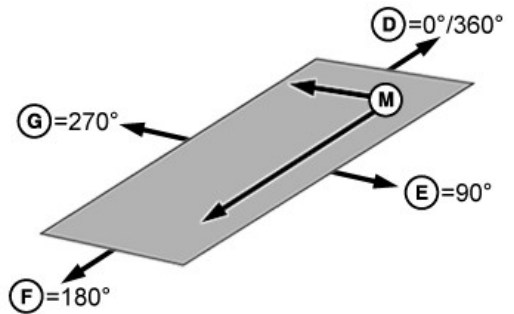
- |                              |                                                                            |
|------------------------------|----------------------------------------------------------------------------|
| A—ចំណុចដើម                   | H—ការចាប់ផ្តើមផ្ទៃឬចំណាត់ថ្នាក់                                            |
| B—ផ្ទៃឬចំណាត់ថ្នាក់ដែលចង់បាន | I—ភាគរយជម្រាល                                                              |
| C—ទិសដៅជម្រាល                | J—តំបន់កាត់ (យកនិចេញ)                                                      |
| D—ខាងជើង = 0°/360°           | K—តំបន់ចាក់បំពេញ (បន្ថែមនី)                                                |
| E—ខាងកើត = 90°               | L—ចំណុចដើមដែលមានជម្រាលទោល (ទិសដៅជម្រាលចុះក្រោម 160°)                       |
| F—ខាងត្បូង = 180°            | M—ចំណុចដើមដែលមានជម្រាលឌុប (ទិសដៅជម្រាលចុះក្រោម G និងទិសដៅជម្រាលចុះក្រោម F) |
| G—ខាងលិច = 270°              |                                                                            |



ទិសដៅជម្រាល



ជម្រាលទោល



ជម្រាលឌុប

iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

RW00482,00007BE-KM-15DEC21-2/2

## ប្រដាប់បញ្ជាពីចម្ងាយ

សូហ្វវែរភាគីទីបីអាចភ្ជាប់ទៅកម្មវិធីបញ្ជាកម្មវិធី Application Controller ដោយប្រើការតភ្ជាប់ជាសេរី និងព័ត៌មានសារប្រតិបត្តិការជាក់លាក់។ ការបំពេញមុខងារនេះប្រើជាមួយកញ្ចប់សូហ្វវែរបន្ថែមដែលផ្តល់នូវសមត្ថភាពដូចជាការបង្ហាញផែនទីកាត់និងចាក់បំពេញ។ បន្ទាប់ពីភ្ជាប់ជាសេរីរួចហើយ សូហ្វវែររបស់ភាគីទីបីអាចផ្ញើការបញ្ជាកំណត់ទៅកាន់ Application Controller

និងគ្រប់គ្រងកម្ពស់នៅលើគ្រឿងបំពាក់ដោយស្វ័យប្រវត្តិ។ Application Controller មានសមត្ថភាពបញ្ជូនទិន្នន័យប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល (GPS) ទៅកាន់សូហ្វវែរភាគីទីបីដោយប្រើប្រាស់ច្រកសេរីផងដែរ។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរទាក់ទងអ្នកចែកចាយក្រុមហ៊ុន John Deere។)

RW00482,00007BF-KM-04JUN19-1/1

## ចំណុចដើម

តទៅទំព័រឆ្នាប់

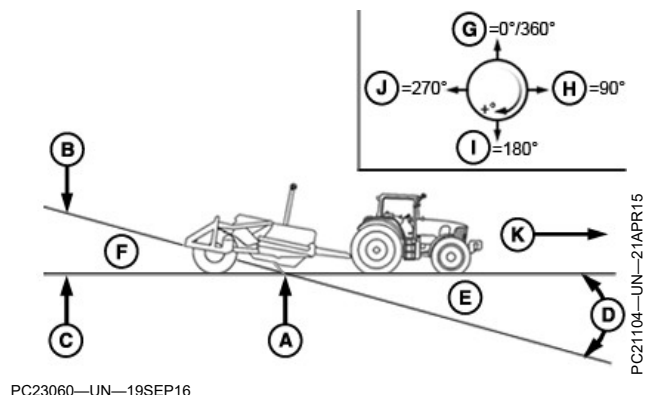
RW00482,00008A3-KM-11JUN19-1/2

ចំណុចដើមមួយ (A) គឺជាទីតាំងមួយនៅក្នុងការដ្ឋាននៅត្រង់កម្ពស់មួយដែលមិនត្រូវបានកំណត់ដោយប្រព័ន្ធគ្រប់គ្រងដីដី (B) ឡើយ។ ចំណុចដើមគួរកំណត់ដោយដាក់ទង់ឬសញ្ញាសម្គាល់ដើម្បីឱ្យគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបបត់ត្រលប់សម្រាប់ផ្ទៃក្នុងប្រព័ន្ធនឹងដើម្បីកំណត់ប្រភពដើមផ្ទៃប្រព័ន្ធគ្រប់គ្រងដី។ ការផ្ទៀងផ្ទាត់ប្រព័ន្ធនឹងការកំណត់ប្រភពដើមផ្ទៃប្រព័ន្ធគ្រប់គ្រងដីឡើងវិញមានភាពចាំបាច់ដោយសារតែការសាត់ប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកលធម្មតា (GPS)។

ទីតាំងនៃចំណុចដើមប្រែប្រួលតាមតំបន់បង្កការដ្ឋាន។ ឧទាហរណ៍ក្នុងការកំណត់ចំណុចដើម៖

- បណ្តាលមកពីការប្រើប្រាស់អង្គធាតុផ្សេងៗ
- ដែលជម្រាលហូរចូលទៅក្នុងប្រឡាយមានស្រាប់ (L)
- ដែលជម្រាលហូរចេញពីផ្ទៃដែលមានស្រាប់ (M)

A—ចំណុចដើម  
B—ផ្ទៃប្រព័ន្ធគ្រប់គ្រងដីដែលចង់បាន  
C—ការចាប់ផ្តើមផ្ទៃប្រព័ន្ធគ្រប់គ្រងដី  
D—ចំណោទ %  
E—តំបន់កាត់ (យកដីចេញ)  
F—តំបន់ចាក់បំពេញ (បន្ថែមដី)  
G—ខាងជើង = 0°/360°  
H—ខាងកើត = 90°  
I—ខាងត្បូង = 180°  
J—ខាងលិច = 270°  
K—ទិសដៅជម្រាល (អង្កា)  
L—ប្រឡាយដែលមានស្រាប់  
M—ផ្ទៃដែលមានស្រាប់



PC23060—UN—19SEP16



បង្ហាញទៅក្នុងប្រឡាយដែលមានស្រាប់

PC23061—UN—19SEP16



បង្ហាញចេញពីផ្ទៃដែលមានស្រាប់

RW00482.00008A3-KM-11JUN19-2/2

## ព័ត៌មានផ្តោតយល់—VDOP

iGrade™ ពឹងផ្អែកលើផ្តោតយល់ដែលផ្តល់សញ្ញាប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល (GPS)។ ការរលាយបញ្ជីរូបភាពជាកំណត់ (VDOP) គឺជាសញ្ញានៃការគ្របដណ្តប់ផ្តោតយល់ GPS នៅលើគ្រឿងទទួល។ តម្លៃ VDOP ទាបជាងនេះបង្ហាញពីការគ្របដណ្តប់ដោយផ្តោតយល់កាន់តែល្អប្រសើរសម្រាប់ការគណនា

iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
StarFire គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

តទៅទំព័របន្ទាប់

ទីតាំងបញ្ជីរូបភាព មុនពេលបត់ ឬលែតម្រូវ iGrade™, ចូរពិនិត្យមើលក្រែងលោតម្តែ VDOP មិនស្ថិតនៅខាងក្រោម 1.6។ ការលែតម្រូវធ្វើឡើងនៅពេលតម្លៃ VDOP ខ្ពស់ជាង 1.6 គឺមិនត្រឹមត្រូវនឹងត្រូវលែតម្រូវឡើងវិញ។

1. ចូលទៅទំព័រ StarFire™ ។

RW00482.00008A6-KM-04JUN19-1/2

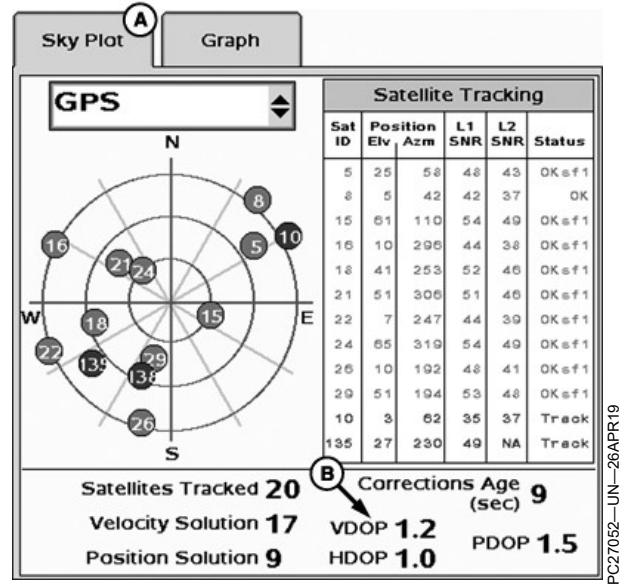


2. ចុចថែប Sky Plot (A)។

3. ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលក្រុងលេខ VDOP (B) មិនស្ថិតនៅក្រោម 1.6 ។

A—ថែប Sky Plot

B—VDOP



RW00482.00008A6-KM-04JUN19-2/2

ផែនទីផ្ទៃ

គេហទំព័រឆ្នាំ

RW00482.00008A4-KM-24JUN19-1/2

កំណត់ចំណាំ៖ ដើម្បីងាយស្រួលប្រតិបត្តិការ ចូរប្រើកម្មវិធីគ្រប់គ្រងបង្គោលដើម្បីកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធទីតាំងណែនាំការអែក្រង់ សម្រាប់ប្រតិបត្តិការជាក់លាក់។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រើប្រាស់អែក្រង់។)

ផែនទីបង្ហាញតាមកន្លែងនិងផែនទីកម្ពស់បង្ហាញរូបភាពជាក់ស្តែងនៃផ្ទៃដីសម្រាប់តំបន់ជាក់លាក់មួយ។ ផែនទីទាំងនេះអាចប្រើជាយោងសម្រាប់ផ្លាស់ទីសម្ភារៈពីតំបន់ខ្ពស់ទៅកាន់តំបន់ទាបជាងនេះមុននឹងបង្កើតផ្ទៃមួយ។ នៅពេលព្រំដែនត្រូវបានកំណត់ហើយ ការវាស់ស្ទង់ត្រូវបានបង្កើតឡើង ផែនទីអាចបង្កើតជាឯកសារក្រដាស ឬជាស្រទាប់ផ្ទៃខាងក្រោយដែលបង្ហាញនៅលើអែក្រង់។

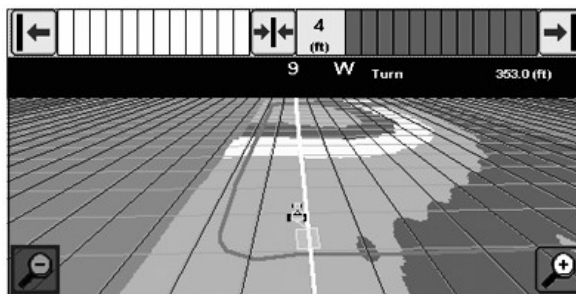
កំណត់ចំណាំ៖ ផែនទីកម្ពស់ប្រើសម្រាប់មាត្រដ្ឋានផែនទីពណ៌ចំនួនប្រាំ។ ចំណុចកម្ពស់អប្បបរមានិងអតិបរមាកំណត់ចំណុចផ្លាស់ប្តូរ។ ភាពខុសគ្នារវាងកម្ពស់អប្បបរមានិងអតិបរមាត្រូវបានគណនា ក្រុមកម្ពស់ត្រូវបានកំណត់ឡើងស្វ័យប្រវត្តិ។

- ពណ៌ខៀវ = ចំណុចកម្ពស់អតិបរមា
- បៃតង
- លឿង
- ទឹកក្រូច
- ក្រហម = ចំណុចកម្ពស់អប្បបរមា

ប្រភពដែលអាចរកបានដើម្បីទទួលបានព័ត៌មានអំពីកម្ពស់៖

- ការវាស់ Surface Water Pro™ Plus (សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រើប្រាស់អំពី Surface Water Pro™។)
- ឯកសារស្រទាប់កម្ពស់អែក្រង់បង្ហាញព័ត៌មានកម្ពស់នៅពេលវាត្រូវបានកំណត់ការប្រើ

Surface Water Pro គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
APEX គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company



ផែនទីបង្ហាញតាមកន្លែង

ប្រាស់ផលិតផល ការរៀបចំផែនការ ការប្រមូលផល ឬប្រតិបត្តិការក្នុងរាង្វង់ APEX™ អាចបង្កើតផែនទីកម្ពស់ជាផែនទីផ្ទៃខាងក្រោយ។ (សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានឯកសារជំនួយ APEX™។)

- GSDNet (មាននៅសហរដ្ឋអាមេរិកតែប៉ុណ្ណោះ)  
GSDNet គឺជាមុខងារដែលត្រូវបានប្រើប្រាស់សម្រាប់កម្ពស់ឯកសារនៃតំបន់ដែលត្រូវត្រួតពិនិត្យផែនទី។ GSDNet ផ្តល់នូវផែនទីដូចខាងក្រោមនេះ៖
  - ផែនទីទិន្នន័យកម្ពស់
  - ផែនទីកម្ពស់ឌីជីថល
  - ផែនទីលូទិកស្តាយ
  - ផែនទីវិស្វកម្ម
- អ្នកវាស់ស្ទង់ដី  
អ្នកវាស់ស្ទង់ដីជួញដូរពាណិជ្ជកម្មគឺជាប្រភពនៃផែនទីកម្ពស់និងទិន្នន័យ។ អ្នកវាស់ស្ទង់អាចផ្តល់ទិន្នន័យជា shapefiles ឬឯកសារ CSV ដែលអាចបញ្ចូលទៅក្នុង APEX™។

# ទិដ្ឋភាពរួមនៃប្រព័ន្ធ—Distance Trip

## ទ្រឹស្តីប្រតិបត្តិការ—Distance Trip

Distance Trip ដំណើរការជាមួយគ្រឿងបំពាក់ខាងមុខឬក្រោយ។ ការបញ្ជាធ្វើដំណើរគណនាដោយផ្អែកលើចម្ងាយឬពេលវេលារបស់ប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល (GPS) និងលំនាំនៃការធ្វើដំណើរដែលកំណត់ដោយប្រតិបត្តិការ។ ម៉ោងបើកនិងបិទគ្រឿងសកម្មជំរុញអាចលៃតម្រូវបានសម្រាប់ការបាត់ថ្នាំព្រឹត្តិការណ៍ច្បាស់លាស់និងដែលកើតឡើងដដែលៗ។

មានលំនាំធ្វើដំណើរចំនួនបួន៖

- បន្ទាត់ស្រប
- បង្គោលរបង
- ក្រឡាចត្រង្គ
- លំនាំក្បាលដំ

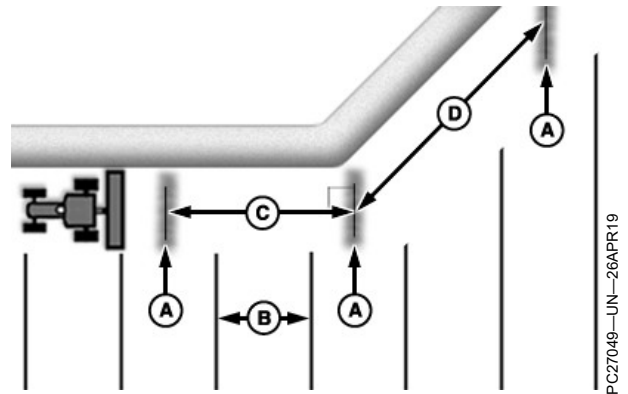
RW00482,000089D-KM-18JUN19-1/1

## បន្ទាត់ស្រប

RW00482,00008A8-KM-18JUN19-1/2

Parallel Lines (បន្ទាត់ស្រប) អាចបង្កើតចំណុចព្រឹត្តិការណ៍ (A) នៅលើបន្ទាត់ស្រប (B) និងមានចម្ងាយផ្សេងគ្នា (C និង D) នៅពេលធ្វើដំណើរត្រង់មុំ។

A—ចំណុចព្រឹត្តិការណ៍  
B—បន្ទាត់ស្រប  
C—5.5 ម (18 ហ្វីត)  
D—7.9 ម (26 ហ្វីត)



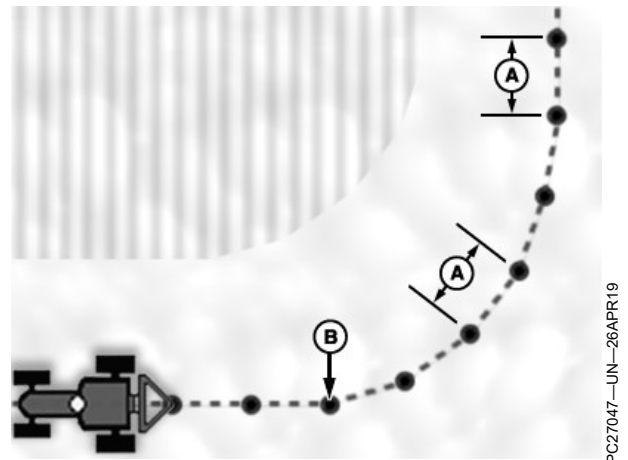
RW00482,00008A8-KM-18JUN19-2/2

## បង្គោលរបង

RW00482,00008A9-KM-26APR19-1/2

Fence Post (បង្គោលរបង) បង្កើតចម្ងាយលីនេអ៊ែរតែមួយ (A) រវាងចំណុចព្រឹត្តិការណ៍បន្តបន្ទាប់គ្នា (B)។

A—ចម្ងាយលីនេអ៊ែរតែមួយ  
B—ចំណុចព្រឹត្តិការណ៍



RW00482,00008A9-KM-26APR19-2/2

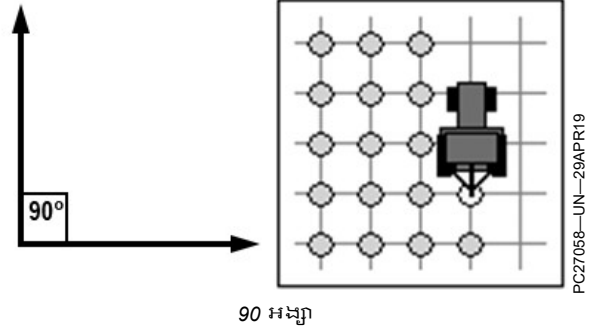
## ក្រឡាចត្រង្គ

ក្រឡាចត្រង្គអាចបង្កើតលំនាំក្រឡាបួនផ្សេងៗគ្នា។

តទៅទំព័របន្ទាប់

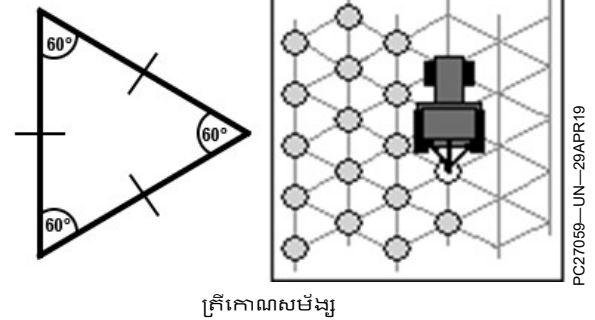
RW00482,00008AA-KM-04JUN19-1/5

- **90 អង្សា** បង្កើតជួរឈរនិងជួរដេកស្មើគ្នាដូច្នេះចំណុចទីមួយមានរង្វាស់  $90^{\circ}$  ពីចំណុចផ្សេងទៀត។



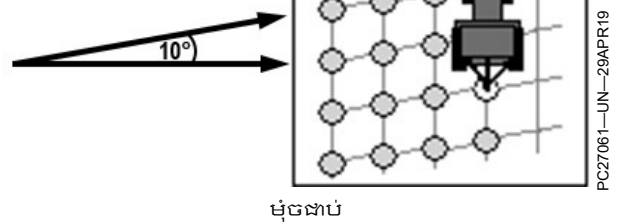
RW00482,00008AA-KM-04JUN19-2/5

- **ត្រីកោណសម័ង្ស** បង្កើតចម្ងាយស្មើគ្នារវាងចំណុចទាំងឡាយ។



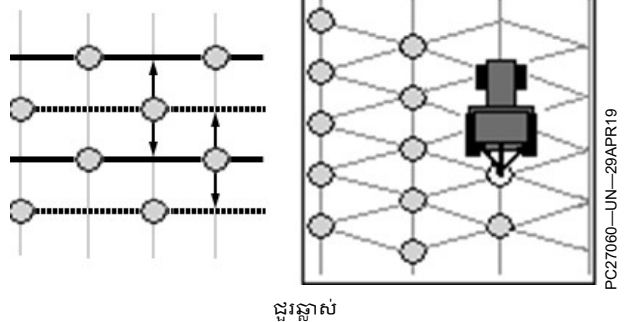
RW00482,00008AA-KM-04JUN19-3/5

- **មុំជាប់** បង្កើតចំណុចជាច្រើននៅក្នុងជួរមួយដែលឈរចេញពីចំណុចនៃជួរនៅជិតគ្នានៅត្រង់មុំដែលប្រតិបត្តិការបានកំណត់។



RW00482,00008AA-KM-04JUN19-4/5

- **ជួរឆ្លាស់** បង្កើតចំណុចទាំងឡាយដែលនៅចន្លោះចំណុចនៅក្នុងជួរជិតគ្នា។



RW00482,00008AA-KM-04JUN19-5/5

## លំនាំក្បាលដី

RW00482,00008AB-KM-26APR19-1/2

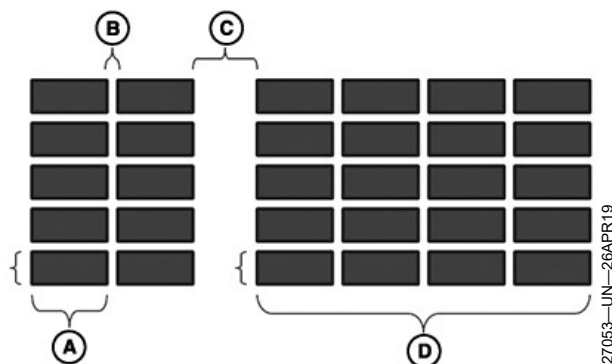
Plot Pattern (លំនាំក្បាលដី) បង្កើតលំនាំក្បាលដីដែលមានក្បាលដីអាចធ្វើឡើងវិញ (A), អង្កត់ក្បាលដី (B), អង្កត់ក្បាលដី (C) និងផ្នែក (D)។ ជាញឹកញយ លំនាំក្បាលដីត្រូវប្រើដើម្បីបង្កើតផ្ទៃដីផ្សេងៗគ្នា។ ឧទាហរណ៍ផ្ទៃដីតូចជាងនេះអាចប្រើសម្រាប់ជាកម្រាល ឬផ្ទៃដី និងផ្ទៃដីផ្សេងៗទៀតអាចប្រើសម្រាប់ម៉ាស៊ីនបាញ់ថ្នាំ ឬយានយន្តតូចៗ។

A—ក្បាលដី

B—អង្កត់ក្បាលដី

C—អង្កត់ក្បាលដី

D—ផ្នែក



PC27053—UN—26APR19

RW00482,00008AB-KM-26APR19-2/2

## ព័ត៌មានផ្កាយរណប—PDOP

Distance Trip ពឹងផ្អែកលើផ្កាយរណបដែលផ្តល់សញ្ញាប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល (GPS)។ ការវាយតម្លៃទីតាំងនៃភាពជាក់លាក់ (PDOP) គឺជាសញ្ញានៃការគ្របដណ្តប់ផ្កាយរណប GPS នៅលើគ្រឿងទទួល។ តម្លៃ PDOP ទាបជាងនេះបង្ហាញការគ្របដណ្តប់នៃផ្កាយរណបល្អជាងនេះសម្រាប់គណនាទីតាំងទាំងបញ្ឈប់និងផ្នែក។

StarFire គឺជាពាក្យសម្គាល់របស់ Deere & Company

មុនពេលបត់ ឬលែកម្រូវ Distance Trip ចូរពិនិត្យមើលក្រុងលោកម្តាយ PDOP មិនស្ថិតនៅខាងក្រោម 2.5។ តម្លៃភាពឆ្លើយតបកំណត់នៅពេលតម្លៃ PDOP មានខ្ពស់ជាង 2.5 គឺមិនត្រឹមត្រូវនិងត្រូវតែកែតម្រូវឡើងវិញ។

1. ចូលទៅទំព័រ StarFire™ ។

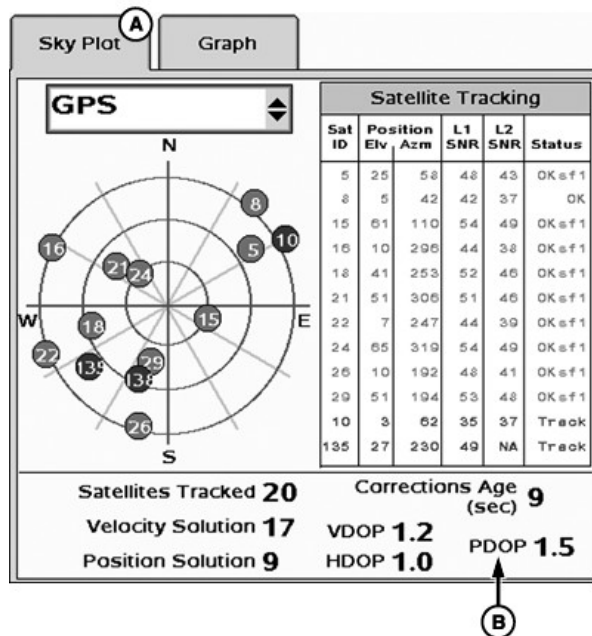
RW00482,00008A7-KM-18JUN19-1/2

2. ចុចថែប Sky Plot (A)។

3. ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលក្រុងលោកម្តាយ PDOP (B) មិនស្ថិតនៅខាងក្រោម 2.5។

A—ថែប Sky Plot

B—PDOP



PC24075—UN—10APR17

RW00482,00008A7-KM-18JUN19-2/2

# ទិដ្ឋភាពរួមរបស់ប្រព័ន្ធ

## សេចក្តីផ្តើម

ភាពត្រូវគ្នានិងការបំពេញមុខងារប្រព័ន្ធមានលក្ខណៈខុសគ្នាទៅតាមការកំណត់ទីតាំងនិងការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធខ្នែងប្រព័ន្ធសម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែមអំពីសមាសភាពគ្រឿង មុខងារប្រព័ន្ធ និងភាពត្រូវគ្នា សូមទាក់ទងអ្នកចែកចាយក្រុមហ៊ុន John Deere របស់លោកអ្នក។ ព័ត៌មានបន្ថែមអាចមានយោងនៅក្នុងមគ្គុទ្ទេសក៍ពីភាពត្រូវគ្នាពី Value Selling Navigator។

### ហាងដៃ:

- UCC2 Application Controller
- ចង្ហាយខ្សែផ្សេងៗដែលទាក់ទងនឹងការផ្គត់ផ្គង់ថាមពល ការបញ្ជូលគ្នានូវឧបករណ៍បញ្ជា ទំនាក់ទំនងអង្គញ្ញាណ និងការគ្រប់គ្រងចង្អុល
- GreenStar™ 3 Display ឬ Generation 4 Display

កំណត់ចំណាំ: វាមានសារៈសំខាន់ណាស់ចំពោះប្រសិទ្ធភាពប្រព័ន្ធក្នុងការប្រើគ្រឿងទទួលដែលមានលេខស៊េរីទាបបំផុតនៅលើគ្រឿងចក្រកោសពង្រាប និងគ្រឿងទទួលដែលមានលេខស៊េរីខ្ពស់បំផុតនៅលើគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបខាងក្រោយ។

- គ្រឿងទទួល StarFire™ 3000 ឬ 6000 ដំឡើងនៅលើគ្រឿងចក្រ
- គ្រឿងទទួល StarFire™ 3000 ឬ 6000 ដំឡើងនៅលើគ្រឿងបំពាក់
  - គួរតែប្រើអង្កែបត្រីប្រព័ន្ធជ្រាយរណបគោចរសកល (GNSS) StarFire™

GreenStar គឺជានិក្ខិតសញ្ញារបស់ Deere & Company  
StarFire គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
AutoTrac គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

- គ្រឿងទទួល StarFire™ 3000 ឬ 6000 ដំឡើងនៅលើស្ថានីយគោល

កំណត់ចំណាំ: គ្រឿងទទួល StarFire™ 6000 មិនត្រូវគ្នាជាមួយអង្កែបត្រីប្រព័ន្ធជ្រាយរណបគោចរសកល។

- យកល្អគួរប្រើអង្កែបត្រីប្រព័ន្ធជ្រាយរណបគោចរសកល StarFire™ GNSS ។
- អង្កែបត្រីប្រព័ន្ធជ្រាយរណបគោចរសកលគឺជាជម្រើស។

### សូហ្វវ៉ែរ:

- សូហ្វវ៉ែរចុងក្រោយបំផុតបានដំឡើងនៅលើ៖
  - អេក្រង់
  - UCC2 Application Controller
  - StarFire™ Receiver

(សូមចូលទៅកាន់ [www.StellarSupport.com](http://www.StellarSupport.com) ហើយចូលទៅកាន់ការធ្វើបច្ចុប្បន្នភាពសូហ្វវ៉ែរ។)

- ការបើកដំណើរការយេនម៉ាទិកពិតៗ (RTK) នៅលើគ្រឿងបំពាក់និងគ្រឿងទទួលស្ថានីយគោល
- ការបើកដំណើរការ AutoTrac™ នៅលើអេក្រង់ (មិនចាំបាច់ក្នុងការគ្រប់គ្រងប្រព័ន្ធដោយដៃឡើយ)

កំណត់ចំណាំ: ការបើកដំណើរការ iGrade™ ត្រូវបានបង្ហាញនៅលើទំព័របើកដំណើរការឧបករណ៍បញ្ជាកម្មវិធី។

- ការបើកដំណើរការ iGrade™ នៅលើ UCC2 Application Controller
- ការបើកដំណើរការ Distance Trip នៅលើ UCC2 Application Controller

RW00482,00007BA-KM-24JUN19-1/1

## ចូលទៅទំព័រ Application Controller

កំណត់ចំណាំ: កាត់សោបិទនិងទុកឱ្យអេក្រង់អស់ថាមពលទាំងស្រុងសិនមុននឹងភ្ជាប់ ឬផ្តាច់គ្រឿងបំពាក់ ISOBUS ឬអង្គញ្ញាណ។

GreenStar គឺជានិក្ខិតសញ្ញារបស់ Deere & Company

បន្ទាប់ពីចូលទៅទំព័រ Application Controller GreenStar™ 3 and Generation 4 Displays មានប្លង់ដូចគ្នា។

ដើម្បីចូលទៅកាន់ទំព័រ Application Controller ដោយប្រើ GreenStar™ 3 Display:

RW00482,000078D-KM-31MAY19-1/8

### 1. ចុចប៊ូតុង Menu។

PC8663—UN—29APR15



ប៊ូតុង Menu

RW00482,000078D-KM-31MAY19-2/8

### 2. ចុចប៊ូតុង Application Controller

PC26351—UN—10OCT18

ដើម្បីចូលទៅកាន់ទំព័រ Application Controller ដោយប្រើ Generation 4 Display:



ប៊ូតុង Application Controller

កទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,000078D-KM-31MAY19-3/8

1. ចុចប៊ូតុង Menu។

PC17269—UN—15JUL13



ប៊ូតុង Menu

RW00482,000078D-KM-31MAY19-4/8

2. ចុចថែប Applications។

PC21496—UN—05OCT15



ថែបកម្មវិធី

RW00482,000078D-KM-31MAY19-5/8

3. ជ្រើសរើសកម្មវិធី ISOBUS VT។

PC16682—UN—18MAR13



កម្មវិធី ISOBUS VT

RW00482,000078D-KM-31MAY19-6/8

4. ចុចប៊ូតុងម៉ឺនុយ ISOBUS VT ។

PC15293—UN—18MAR13



ប៊ូតុងម៉ឺនុយ ISOBUS VT

RW00482,000078D-KM-31MAY19-7/8

5. ចុចប៊ូតុង Application Controller

PC26351—UN—10OCT18



ប៊ូតុង Application Controller

RW00482,000078D-KM-31MAY19-8/8

**ចូលទៅទំព័រ StarFire™**

បន្ទាប់ពីចូលទៅទំព័រ StarFire™ , GreenStar™ 3 និង Generation 4 Displays មានប្លង់ដូចគ្នា។

StarFire គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
GreenStar គឺជានិក្ខិតសញ្ញារបស់ Deere & Company

**ដើម្បីចូលទៅកាន់ទំព័រ StarFire™ ដោយប្រើ GreenStar™ 3 Display:**

គេហទំព័របន្ទាប់

RW00482,000079A-KM-06OCT21-1/7

1. ចុចប៊ូតុង Menu។

PC8663—UN—29APR15



ប៊ូតុង Menu

RW00482,000079A-KM-06OCT21-2/7

2. ចុចប៊ូតុង StarFire™។

PC27253—UN—03JUN19

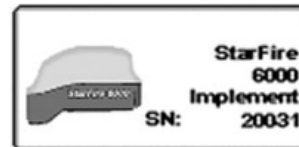
- ប៊ូតុង Machine StarFire™
- ប៊ូតុង Implement StarFire™

ដើម្បីចូលទៅកាន់ទំព័រ StarFire™ ដោយប្រើ Generation 4 Display:



ប៊ូតុង Machine StarFire™

PC27254—UN—03JUN19



ប៊ូតុង Implement StarFire™

RW00482,000079A-KM-06OCT21-3/7

1. ចុចប៊ូតុង Menu។

PC17269—UN—15JUL13



ប៊ូតុង Menu

RW00482,000079A-KM-06OCT21-4/7

2. ចុចថែប Applications។

PC21496—UN—05OCT15



ថែបកម្មវិធី

RW00482,000079A-KM-06OCT21-5/7

3. ជ្រើសរើសកម្មវិធី StarFire™។

PC26493—UN—08NOV18



កម្មវិធី StarFire™

កទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,000079A-KM-06OCT21-6/7



4. ជ្រើសរើសគ្រឿងទទួលពីបញ្ជីឧបករណ៍ StarFire™។

- StarFire™ គ្រឿងចក្រ (A)
- StarFire™ គ្រឿងទទួល (B)

A—StarFire™ គ្រឿងចក្រ

B—StarFire™ គ្រឿងបំពាក់



PC26398—UN—16OCT18

RW00482,000079A-KM-06OCT21-7/7

បញ្ចូលលេខកូដបើកដំណើរការ

UCC2 Application Controller ត្រូវការលេខកូដបើកដំណើរការចំនួន 26 ខ្ទង់ដើម្បីដំណើរការកម្មវិធី។ ចូរទាក់ទងអ្នកចែកចាយក្រុមហ៊ុន John Deere នឹងផ្តល់លេខសេរី UCC2 Application Controller

កម្មវិធីជាច្រើនអាចត្រូវបានធ្វើឱ្យសកម្មនៅលើ UCC2 Application Controller តាមរយៈការធ្វើបច្ចុប្បន្នភាពកម្មវិធី 22-1 ។ ធ្វើបែបនេះម្តងទៀតសម្រាប់កម្មវិធីនីមួយៗដោយប្រើលេខកូដធ្វើឱ្យសកម្ម 26 ខ្ទង់។

កម្មវិធីដែលមាន៖

- ការកំណត់អគ្គសញ្ញាណ Harvest, Cotton
- អាកាសធាតុចំណី
- ឯកសារទិន្នផល, ដំណាំឯកទេស
- ការណែនាំគ្រឿងបំពាក់សកម្ម
- iGrade™

1. ចូលទៅទំព័រ Application Controller

RW00482,000073E-KM-08FEB22-1/5

2. ចុចសូហ្វយើកំណត់ឧបករណ៍បញ្ជា

PC26352—UN—05OCT18



សូហ្វយើកំណត់ឧបករណ៍បញ្ជា

RW00482,000073E-KM-08FEB22-2/5

3. ចុចថែប Activations។

PC25903—UN—05JUL18



ផ្ទាំងបើកដំណើរការ

RW00482,000073E-KM-08FEB22-3/5

4. ចុចប៊ូតុង Add Activation

PC25904—UN—05JUL18



ប៊ូតុង Add Activation

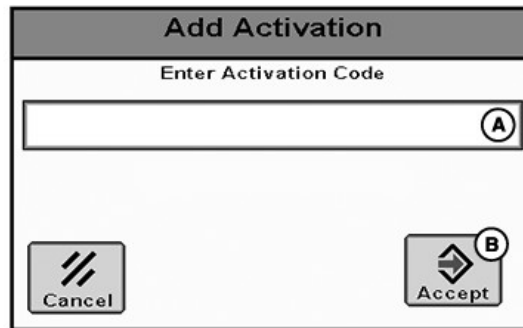
តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,000073E-KM-08FEB22-4/5

5. បញ្ចូលលេខកូដបើកដំណើរការនៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល (A)។
6. ចុចប៊ូតុង Accept (B)។
7. ដើម្បីដំណើរការកម្មវិធីបន្ទាប់ សូមធ្វើជំហានទី 4-6 ម្តងទៀត។
8. ពន្លត់គ្រឿងចក្រ រង់ចាំអេក្រង់រលក់សិន ហើយបន្ទាប់មកបញ្ជាគ្រឿងចក្រឡើងវិញ។

A—ប្រអប់ធាតុចូល

B—ប៊ូតុងទទួលយក



បន្ថែមបង្គុចធ្វើឱ្យសកម្ម

RW00482,000073E-KM-08FEB22-5/5

PC25905—UN—05JUL18

### ប្រអប់ធាតុចូលមានប៉ុណ្ណោះដែលអាចកំណត់កម្មវិធីនិងលុបចេញបាន (EPROM)

EPROM មាននៅក្នុងឧបករណ៍បញ្ជាអ៊ីនតឺក្រាត់ទី១។ នៅលើម៉ូដែលចាស់នៃត្រាក់ទ័រសេរី 8000 និង 9000, ចាំបាច់ត្រូវតែ

ប្តូរ EPROM ។ ប្រការនេះអាចត្រូវការប្តូរ EPROM ប៉ុណ្ណោះ ឬឧបករណ៍បញ្ជាអ៊ីនតឺក្រាត់ទី១ទាំងមូល។

សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែមស្តីពីសេចក្តីតម្រូវរបស់ EPROM និងភាពត្រូវគ្នា ចូរទាក់ទងអ្នកចែកចាយក្រុមហ៊ុន John Deere។

RW00482,000048A-KM-15APR15-1/1

### ភាពត្រូវគ្នារបស់គ្រឿងចក្រ

បើករាល់ខាងក្រៅរបស់ John Deere បន្ថែមឧបករណ៍បញ្ជាអ៊ីនតឺក្រាត់ទី១នៅលើគ្រឿងចក្រដែលមិនមានដំឡើងប្រព័ន្ធអ៊ីនតឺក្រាត់ទី១រោងចក្រ។

(សម្រាប់បញ្ជីភាពត្រូវគ្នាពេញលេញរបស់គ្រឿងចក្រនិងមគ្គុទ្ទេសក៍បញ្ជាទិញ ចូរអានអំពី Value Selling Navigator។)

RW00482,00009C6-KM-28APR20-1/1

# ទិដ្ឋភាពរួមនៃសមាសភាពគ្រឿង

## គ្រឿងទទួល StarFire™

RW00482,00004AC-KM-24JUN19-1/2

គ្រឿងទទួលប្រើប្រាស់ផ្កាយរណបគោចរណ៍កម្រិតមួយ ផ្កាយរណប StarFire™ និងការកែតម្រូវប្រព័ន្ធគោត (RTK) ជាក់ស្តែង ដើម្បីកំណត់ទីតាំងគ្រឿងចក្រនិងគ្រឿងបំពាក់ ទិសដៅធ្វើដំណើរ និងកម្រិត។ ម៉ូឌុលទូទាត់ផ្ទៃដីបញ្ចូលគ្នា (TCM) លៃតម្រូវទីតាំងគ្រឿងចក្រដើម្បីទូទាត់សម្រាប់ផ្ទៃដី រដិបរដុប។

ដំឡើងគ្រឿងទទួលគ្រឿងបំពាក់ក្រោម 4 ម៉ែត្រ (13.1 ហ្វីត) ពីលើដី។



PC23442—UN—02DEC16

គ្រឿងទទួល 6000 StarFire™

StarFire គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

RW00482,00004AC-KM-24JUN19-2/2

## គូរតែប្រើអង្កែបប្រព័ន្ធផ្កាយរណបគោចរណ៍សកល (GNSS) StarFire™ (តាមអនុសាសន៍)

RW00482,00004AA-KM-07AUG15-1/2

គ្រឿងទទួលគ្រឿងបំពាក់អាចត្រូវការអង្កែប GNSS StarFire™ ប្រសិនបើដំណើរការ iGrade™ ក្នុងលក្ខខណ្ឌពហុផ្លូវ ខ្ពស់។ លក្ខខណ្ឌពហុផ្លូវខ្ពស់អាចកើតឡើងនៅពេលផ្កាយរណប មានផ្ទៃទាបនៅលើដីដងមេឃ ឬនៅពេលសញ្ញាបង្ហាញពីផ្ទៃ មួយ។



PC20975—UN—16MAR15

អង្កែប GNSS

StarFire គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

RW00482,00004AA-KM-07AUG15-2/2

## អង្កែបកង(ជាជម្រើស)

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00004AB-KM-07AUG15-1/2

អង្កែតនកងរចនាឡើងដើម្បីប្រើនៅលើស្ថានីយ៍គោលដែលមានបញ្ហាពហុឆ្លងដើម្បីជួយកាត់បន្ថយការរំខានសញ្ញា។ ត្រូវការខ្សែឧកស្សែល (coaxial)។



អង្កែតនកង

RW00482,00004AB-KM-07AUG15-2/2

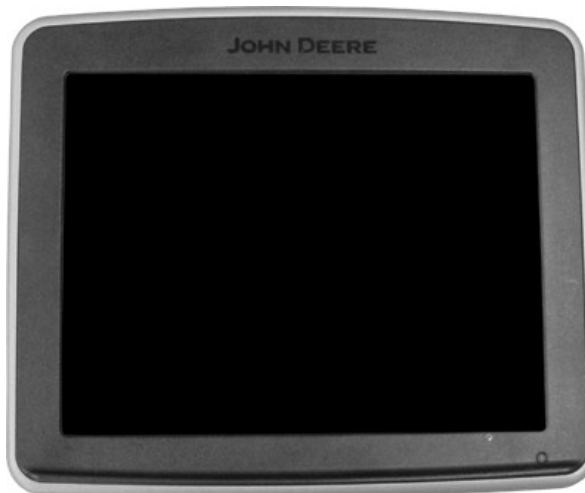
PC200986—UN—17MAR15

## អេក្រង់

RW00482,000022F-KM-07FEB18-1/2

អេក្រង់នេះគឺជាចំណុចប្រទាក់ (interface) សម្រាប់អ្នកប្រើប្រាស់ដែលប្រតិបត្តិការប្រើដើម្បី៖

- កំណត់រចនាសម្ព័ន្ធនិងត្រួតពិនិត្យសមាសភាពប្រព័ន្ធតាមខ្នាត។
- ប្រសិទ្ធពលប្រព័ន្ធម៉ូនីទ័រឧបទស្សន៍។
- លេកម្តៅប្រព័ន្ធ។
- សូហ្វវែរកម្មវិធី។
- មើលតេស្តរោគវិនិច្ឆ័យ។



អេក្រង់ GreenStar™ 3 2630

PC13407—UN—20APR11



អេក្រង់ John Deere 4640 Universal Display

RW00482,000022F-KM-07FEB18-2/2

PC24742—UN—28SEP17

## UCC2 Application Controller

RW00482,000041A-KM-07AUG15-1/2

UCC2 Application Controller បញ្ជាឧបករណ៍គ្រប់គ្រងអ៊ីន្ស៊ីតេគ្រឿងចក្រដើម្បីដំណើរការយន្តការអ៊ីន្ស៊ីតេគ្រឿងបំពាក់ ដើម្បីកាត់បន្ថយ ឬបំពេញកម្មសម្រាប់ផលចំណេញ។



UCC2 Application Controller ដែលប្រើប្រាស់ខ្សែភ្លើង

RW00482,000041A-KM-07AUG15-2/2

PC20218-UN-07NOV14

## វ៉ាល់សម្ពាធច្រាស

RW00482,000041B-KM-07AUG15-1/2

វ៉ាល់សម្ពាធច្រាសគ្រលប់លំហូរអ៊ីន្ស៊ីតេនៅពេលមានសម្ពាធនៅចំហៀងផ្គត់ផ្គង់វ៉ាល់។ វ៉ាល់សម្ពាធច្រាសដំណើរការមគ្គុទ្ទេសក៍ជាមួយការកំណត់លំហូរអ៊ីន្ស៊ីតេ។ នៅពេលប្តូរលំហូរអ៊ីន្ស៊ីតេ គេត្រូវការលេខតម្រូវវ៉ាល់សម្ពាធច្រាស។

វ៉ាល់សម្ពាធច្រាសចាំបាច់នៅពេលប្រព័ន្ធអ៊ីន្ស៊ីតេគ្រឿងចក្រមិនគ្រប់គ្រងលំហូរត្រឡប់។ ដើម្បីឱ្យមានប្រសិទ្ធភាពខ្ពស់បំផុតនិងមានសុវត្ថិភាព ចូរដំឡើងនឹងលេខតម្រូវវ៉ាល់សម្ពាធច្រាសឱ្យបានត្រឹមត្រូវ។

ម៉ូដែលគ្រឿងចក្រខាងក្រោមនេះប្រើប្រាស់វ៉ាល់បញ្ជា (SCVs) ដែលផ្តល់ CAN ដែលតម្រូវឱ្យមានវ៉ាល់សម្ពាធច្រាស។

- ត្រាក់ទ័រកង់ស៊េរី 8030 (S.N. 40001-)
- ត្រាក់ទ័រកង់ច្រវាក់ 8030 (S.N. 905001-)
- ត្រាក់ទ័រកង់ស៊េរី 9030 (S.N. 013000-)
- ត្រាក់ទ័រកង់ច្រវាក់ 9030 (S.N. 911000-)
- ត្រាក់ទ័រស៊េរី 7R, 8R, 8RT, 9R, និង 9RT ទាំងអស់



វ៉ាល់សម្ពាធច្រាស

RW00482,000041B-KM-07AUG15-2/2

PC20217-UN-07NOV14

## វ៉ាល់ខាងក្រៅ

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,0000339-KM-11JUN19-1/2

រាល់ខាងក្រៅផ្តល់សមត្ថភាពដល់ UCC2 Application Controller ដើម្បីគ្រប់គ្រងអ៊ីដ្រូលីកគ្រឿងចក្រ។ ការរចនានិងមុខងាររាល់ខាងក្រៅរបស់ John Deere មានលក្ខណៈខុសៗគ្នាសម្រាប់ប្រព័ន្ធអ៊ីដ្រូលីកបិទនិងបើកកណ្តាល។ ប្រើរាល់ខាងក្រៅ៖

- ប្រសិនបើ UCC2 Application Controller មិនមានសមត្ថភាពគ្រប់គ្រងអ៊ីដ្រូលីកគ្រឿងចក្រ។ ជាទូទៅស្ថានភាពនេះកើតមានឡើងនៅក្នុងម៉ូដែលគ្រឿងចក្រចាស់ៗ ឬគ្រឿងចក្រដែលមិនមែនជាផលិតផលរបស់ John Deere ប៉ុន្តែមានបំពាក់ប្រព័ន្ធនៃ John Deere និងតំណ ISO ។
- ដើម្បីរក្សាការភ្ជាប់រាល់បញ្ជា (SCV) គ្រឿងចក្រ។ រាល់ខាងក្រៅអាចតភ្ជាប់ទៅកាន់ SCV ចំហនៅលើគ្រឿងចក្រ ឬអាចប្រើថាមពលបន្ថែមជាប្រភពថាមពលអ៊ីដ្រូលីកពីគ្រឿងចក្រ។

### សមាសភាពគ្រឿងរាល់ខាងក្រៅរបស់ John Deere

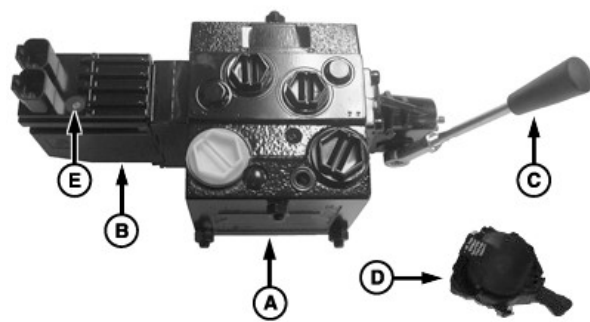
ប្លុកគ្រប់គ្រងអ៊ីដ្រូលីក (A) តម្រង់លំហូរអ៊ីដ្រូលីកទៅកាន់ស៊ីឡាំងអ៊ីដ្រូលីកសម្រាប់ទីតាំងគ្រឿងបំពាក់។

ត្រូវលំអៀងត្រួត (B) ទទួលបញ្ជាពីឧបករណ៍បញ្ជាកម្មវិធីនិងបញ្ជូនវាទៅប្លុកគ្រប់គ្រងអ៊ីដ្រូលីក។

**⚠ ប្រយ័ត្ន៖ ដើម្បីជៀសវាងការរងរបួសធ្ងន់ធ្ងរ ចូរកុំចូលជិតជុំវិញតំបន់គ្រឿងបរិក្ខារ។**

**ការប្តូរដៃបញ្ជារាល់ខាងក្រៅ (C) អាចបណ្តាលឱ្យគ្រឿងបំពាក់ផ្លាស់ទី។**

ដៃបញ្ជារាល់ខាងក្រៅគ្រប់គ្រងប្លុកគ្រប់គ្រងអ៊ីដ្រូលីកដោយដៃ។



PC19688—UN—11JUN14

A—ប្លុកគ្រប់គ្រងអ៊ីដ្រូលីក  
B—ត្រូវលំអៀងត្រួត  
C—ដៃបញ្ជារាល់ខាងក្រៅ

D—ដៃបញ្ជា SCV អេឡិចត្រូនិក  
បំពាក់ពីចម្ងាយ  
E—ភ្លើងសញ្ញា LED

ដៃបញ្ជា SCV អេឡិចត្រូនិកដែលបំពាក់ពីចម្ងាយ (D) គ្រប់គ្រងប្លុកគ្រប់គ្រងអ៊ីដ្រូលីកដោយដៃ។

ភ្លើងសញ្ញា LED (E) បង្ហាញស្ថានភាពប្រព័ន្ធនៃត្រូវលំអៀងត្រួត។

- បែកដាច់—រាល់កំពុងទទួលការបញ្ជាពីប្រអប់បញ្ជា។
- ពណ៌ទឹកក្រូច—រាល់ទទួលថាមពល។ មិនមានទទួលការបញ្ជាពីប្រអប់បញ្ជាឡើយ។
- ពណ៌ក្រហម—បង្ហាញថាមានបញ្ហា។ (ចូរអានផ្នែកដំណោះស្រាយបញ្ហា។)

RW00482,0000339-KM-11JUN19-2/2

## និយមន័យសារ

John Deere UCC2 Application Controller ប្រើពិធីសារសារពីរប្រភេទ។

### ចំណុចកំណត់កម្ពស់

ឧបករណ៍គ្រប់គ្រងកម្មវិធីអាចប្រើសារកម្ពស់របស់ភាគីទីបីដើម្បីគ្រប់គ្រងគ្រឿងបំពាក់ឱ្យស្ថិតនៅនឹងកម្ពស់ចំណុចកំណត់។ ត្រូវការចាំបាច់នូវគ្រឿងទទួលគ្រឿងបំពាក់។ ទិន្នន័យកម្ពស់ដែលបានគាំទ្រគឺគឺជាម៉ែត្រជាមួយនឹងខ្នងទសភាគរហូតដល់ពីរខ្នង។ ជានាថាសារមិនមានចន្លោះទេ ហើយការគ្រលបង្កើននឹងបញ្ចប់សារនេះ។ ពិធីសារសារមានដូចខាងក្រោម៖

\$JD,ELEV,<Value><Carriage Return>

### ចំណុចកំណត់ជម្រៅ

ឧបករណ៍គ្រប់គ្រងកម្មវិធីអាចប្រើសារកម្ពស់របស់ភាគីទីបី

ដើម្បីគ្រប់គ្រងគ្រឿងបំពាក់ឱ្យស្ថិតនៅនឹងជម្រៅចំណុចកំណត់។ គ្រឿងទទួលរបស់គ្រឿងចក្រនិងគ្រឿងបំពាក់ត្រូវឱ្យគណនាភាពខុសគ្នារវាងផ្ទៃដីនឹងជម្រៅគ្រឿងបំពាក់។ ភាពលយប្រើដើម្បីបង្ហាញភាពខុសគ្នានៃកម្ពស់រវាងគ្រឿងទទួលរបស់គ្រឿងចក្រនិងគ្រឿងបំពាក់។

### ចំណុចចំណោតផ្ទៀង

ឧបករណ៍គ្រប់គ្រងកម្មវិធីអាចប្រើសារកម្ពស់របស់ភាគីទីបីដើម្បីគ្រប់គ្រងគ្រឿងបំពាក់ឱ្យស្ថិតនៅនឹងចំណោតផ្ទៀងចំណុចកំណត់។ ត្រូវការចាំបាច់នូវគ្រឿងទទួលគ្រឿងបំពាក់។ តម្លៃចំណោតផ្ទៀងដែលគាំទ្រគឺជាភាគរយចំណោតផ្ទៀងដែលចង់បាន។ ពិធីសារសារមានដូចខាងក្រោម៖

\$JD,CROSS,<Value><Carriage Return>

តម្លៃវិជ្ជមានបញ្ជាក់ប្រែគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបចំហៀងខាងស្តាំដៃឱ្យទាបជាងចំហៀងខាងឆ្វេង។ តម្លៃអវិជ្ជមានបញ្ជាក់ផ្ទុយពីនេះ។

RW00482,00004EC-KM-04AUG15-1/1

## ហាងវ៉ែនត្រកស៊ីគ្រប់គ្រងពីចម្ងាយ

ប្រើការណែនាំដូចខាងក្រោមដើម្បីកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធចង្វាយខ្សែឧបករណ៍បញ្ជាពីចម្ងាយសម្រាប់សូហ្វវែរភាគីទីបី។

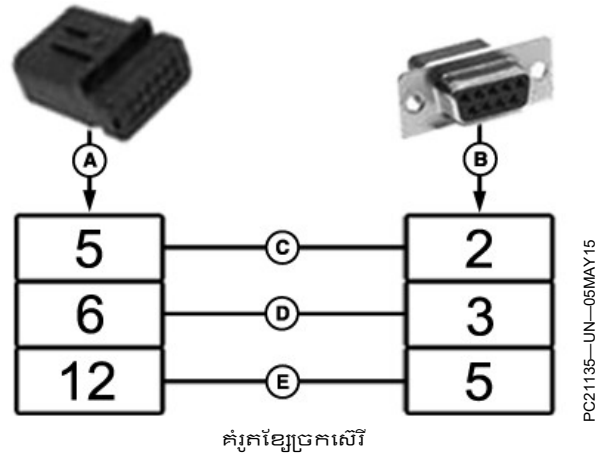
RW00482,00008DC-KM-18JUN19-1/2

កំណត់ចំណាំ៖ សូមទាក់ទងអ្នកចែកចាយ John Deere ដើម្បីបញ្ជាទិញគ្រឿងបន្លាស់។ ចង្វាយខ្សែមិនបានដំឡើង។

| លេខផ្នែក | ការពណ៌នា                                                   | បរិមាណ |
|----------|------------------------------------------------------------|--------|
| 57M9804  | កំណត់ដោយខ្សែឧបករណ៍បញ្ជាកម្មវិធី                            | 1      |
| 57M8164  | ម្ជុលសម្រាប់ 57M9804                                       | 3      |
| —        | បង្កកំណត់ត្រីក្លើង DB9                                     | 1      |
| —        | ខ្សែប្រវែង 2.5 ម (8 ហ្វីត) នៃ 0.5 មម <sup>2</sup> (20 AWG) | 3      |

A—កំណ 57M9804  
B—ត្រីក្លើង DB9  
C—ការបញ្ជូន RS232

D—ទទួល RS232  
E—RS232 ម៉ាស់



RW00482,00008DC-KM-18JUN19-2/2

## ជ្រាយវើចំហៀងទាបរបស់ Distance Trip

សំខាន់៖ ដើម្បីជៀសវាងការខូចខាតដល់ Application Controller, ចូរប្រើប៉ូធីនីត្រូវបានកំណត់អត្រា 1 A ឬទាបជាងនេះ និងមិនលើសពី 12 V។

កំណត់ចំណាំ៖ វិទ្យុចាំបាច់ដែលត្រូវប្រើជ្រាយវើចំហៀងទាបរបស់ Application Controller មិនមានផ្តល់ជូនឡើយ។

Distance Trip មានជ្រាយវើចំហៀងទាបចំនួនពីរគឺមូល E2 និង D3 ។

វិទ្យុប្រើជាកុងតាក់។ ជ្រាយវើចំហៀងទាបប្រើចរន្តទាប (1 A ឬតិចជាង) ដើម្បីបើកដំណើរការ (បិទ/ម៉ាស់) ចំហៀងចរន្តខ្ពស់របស់វិទ្យុ។ មូល E2 បើកដំណើរការសម្រាប់តែពេលប្តូរមួយដំណើរ បន្ទាប់មកបិទដំណើរការ។ បន្ទាប់ពីមូល E2 បិទ

ដំណើរការ, មូល D3 បើកដំណើរការភ្លាមៗ (បិទ/ម៉ាស់) រយៈពេលបើក 1.5 ដង បន្ទាប់មកបិទដំណើរការ។

ឧទាហរណ៍៖ ប្រដាប់គ្រប់គ្រងចំណាំប្រើដើម្បីគូសសញ្ញាសម្គាល់ផែនប្រវែង .15 ម (.5 ហ្វីត) រាល់ចម្ងាយ 1.83 ម (6 ហ្វីត) សម្រាប់ទីតាំងបង្កោលរបស់។ មូល E2 បើកដំណើរការ (គ្រឿងសកម្មជំរុញពន្យារដើម្បីលាប) សម្រាប់ប្រវែង .15 ម (.5 ហ្វីត), បន្ទាប់មកមូល D3 បើកដំណើរការ (គ្រឿងសកម្មជំរុញបង្កើនដើម្បីបញ្ចប់ការលាប) សម្រាប់ប្រវែង .23 ម (.75 ហ្វីត)។ មិនមានអ្វីកើតឡើងសម្រាប់ប្រវែង 1.45 ម (4.75 ហ្វីត) បន្ទាប់រហូតទាល់តែព្រឹត្តិការណ៍បន្ទាប់ផុសឡើង។

ដើម្បីដំឡើងវិទ្យុ៖

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00008AC-KM-12JUN19-1/2

1. តភ្ជាប់វីឡេ (A) ទៅកាន់ការផ្គត់ផ្គង់ថាមពលចរន្តទាប 5—12 VDC (B) និងម៉ាស (C) ដើម្បីដោត D3 (D) ឬ E2 (E) នៃ គំណ UCC2 ApplicationController

កំណត់ចំណាំ៖ D3 មានខ្សែសំណុំខ្លីចុងបិទដែលតភ្ជាប់ដែលអាច ប្រើបាន។

2. ភ្ជាប់ការផ្គត់ផ្គង់ថាមពលចរន្តខ្ពស់ (F) និងឧបករណ៍អេ ឡិចត្រូនិច (G) ទៅកាន់វីឡេ។

A—វីឡេ (1 A ឬតិចជាង)

B—ការផ្គត់ផ្គង់ថាមពលចរន្តទាប

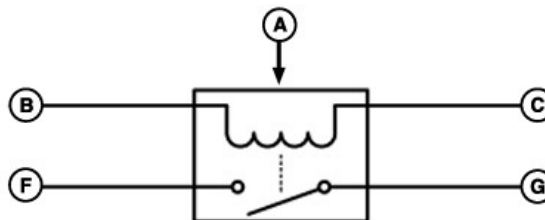
C—ម៉ាស (D3 ឬ E2)

D—D3

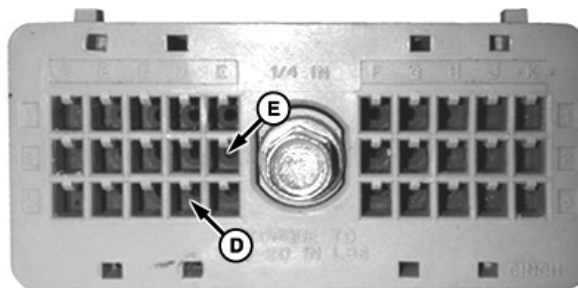
E—E2

F—ការផ្គត់ផ្គង់ថាមពលចរន្តខ្ពស់

G—ឧបករណ៍អេឡិចត្រូនិច



PC21178—UN—18MAY15



PC27068—UN—30APR19

RW00482,00008AC-KM-12JUN19-2/2

## កន្លែងអ្នកបើកបរគ្រឿងបំពាក់

បើសិនជាការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធគ្រឿងចក្រសម្រាប់ការ ធ្វើដំណើររយៈពេលយូរ មានកន្លែងអ្នកបើកបរគ្រឿង បំពាក់ ចូរប្រាកដថាកន្លែងអ្នកបើកបរគ្រឿងបំពាក់ មាន

ក្នុងតាក់មេ ឬប្រើតុបត្រាបញ្ចប់គ្រាអាសន្ន។ ដំឡើងក្នុងតាក់មេ ឬ ប្រើតុបត្រាបញ្ចប់គ្រាអាសន្នជាការបញ្ជូនឌីជីថល។

(មើលផ្នែកការការបញ្ចូល/ការបញ្ចេញនៅក្នុងផ្នែកការដោះស្រាយ បញ្ហា។)

RW00482,0000AA1-KM-07DEC20-1/1

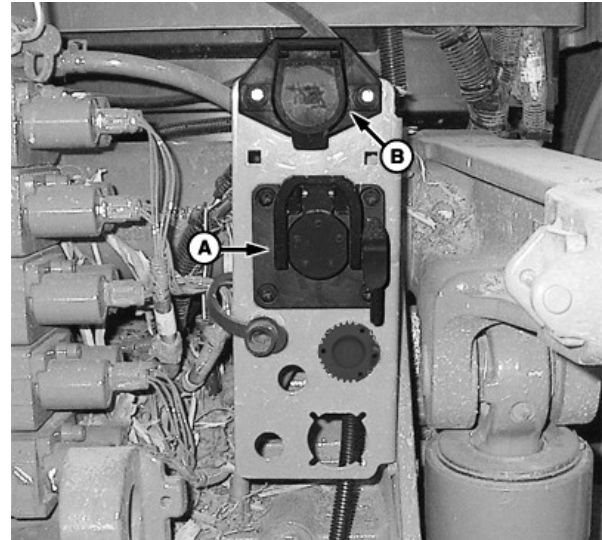


# ការដំឡើង—ឧបករណ៍

## តភ្ជាប់គ្រឿងបំពាក់

RW00482,00008AD-KM-11JUN19-1/2

1. ចូរពិនិត្យគ្រឿងចក្រ ដាក់ប្រាំងដៃ ហើយដកសោចេញ។  
កំណត់ចំណាំ៖ ហាមតភ្ជាប់គ្រឿងបំពាក់នៅពេលគ្រឿងចក្រ  
កំពុងដំឡើង។ ការតភ្ជាប់ខុសៈពេលដែលមានកម្រិតបង្កើត  
ថាមពល បណ្តាលឱ្យ *iGrade™* ឬ *Distance Trip* មិន  
ដំណើរការ។
2. តភ្ជាប់ចង្កាយខ្សែគ្រឿងទទួលរបស់គ្រឿងបំពាក់ទៅកាន់  
តំណមូល 9 ISO (A)។
3. ភ្ជាប់ចង្កាយខ្សែថាមពលថេររបស់គ្រឿងបំពាក់ទៅកាន់តំណ  
ថាមពលថេររបស់គ្រឿងចក្រ។
4. ប្រសិនបើគ្រឿងបំពាក់ត្រូវកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធជាមួយភ្លើងលើ  
ផ្លូវចូរភ្ជាប់ចង្កាយខ្សែភ្លើងបំភ្លឺទៅកាន់តំណភ្លើងបំភ្លឺ  
(B)។
5. ភ្ជាប់តំណគ្រឿងបំពាក់ផ្សេងទៀតទាំងអស់ដែលទាក់ទងនឹង  
គ្រឿងបំពាក់ភ្ជាប់ទៅកាន់ត្រាក់ទ័រ។  
កំណត់ចំណាំ៖ ការតម្រង់ទុយោអ៊ីដ្រូលីកមានសារៈសំខាន់សម្រាប់  
ប្រតិបត្តិការសមស្រប។ វាវិលខាងក្រៅមានបោះត្រាអក្សរ  
*P* សម្រាប់ការភ្ជាប់ទុយោសម្ពាធ *T* សម្រាប់ការត្រលប់ ឬ  
ការភ្ជាប់ទុយោផ្សេង និង *LS* សម្រាប់ការតភ្ជាប់ទុយោញាណ  
បន្តិក។
6. ប្រសិនបើប្រើវាល់ខាងក្រៅ សូមភ្ជាប់ទុយោសម្ពាធ និងទុយោ  
ត្រលប់ ឬទុយោអាងពីរវាល់ខាងក្រៅទៅកាន់គ្រឿងចក្រ។  
ប្រសិនបើប្រើថាមពលក្រៅបន្ថែមដើម្បីផ្គត់ផ្គង់វាល់  
ខាងក្រៅ ចូរភ្ជាប់ទុយោញាណបន្តិក។  
(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែមស្តីពីការភ្ជាប់គ្រឿងបំពាក់និងអ៊ីដ្រូលីក  
*iGrade* គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ *Deere & Company*)



ផ្នែកខាងក្រោយត្រាក់ទ័រមានក្នុងរូប

A—តំណមូល 9 ISO

B—តំណភ្លើងបំភ្លឺ

គ្រឿងបំពាក់ទៅកាន់គ្រឿងចក្រ ចូរអានសៀវភៅណែនាំ  
ប្រើប្រាស់គ្រឿងចក្រ។ )

RW00482,00008AD-KM-11JUN19-2/2

## លៃតម្រូវវាល់បញ្ជា (SCV)

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00007BB-KM-11JUN19-1/10

**!** ប្រយ័ត្ន៖ ការកំណត់អត្រាលំហូរ SCV ច្រើនបំផុតប្រមាណ អាចបណ្តាលឱ្យគ្រឿងចក្រមានចលនាភ័យខ្លាចនៅពេល សិទ្ធិឡើងដំណើរការ។ ដើម្បីជៀសវាងការងរបួស សូម ពិនិត្យមើលក្រុងលោមានអ្នកឈរមើលស្ថិតនៅជិត គ្រឿងចក្រមុនពេលភ្ជាប់ប្រព័ន្ធ SCV ដើម្បីពិនិត្យមើល អត្រាលំហូរចរន្ត។ ការពន្យល់ប្រព័ន្ធស៊ីឡាំងអស់គ្នាតែ ចំណាយពេលប្រហែល 2 វិនាទី។

ដើម្បីបង្ហាញក្លែងសញ្ញាម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ (A) ឧបករណ៍បញ្ជា SCV ស្វ័យប្រវត្តិគម្រោង៖

- ដំឡើងឧបករណ៍គ្រប់គ្រងកម្មវិធី
- កំណត់ចំណាត់ថ្នាក់ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ ហើយក្រិត SCV តាមខ្នាត។  
(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម សូមអានអំពីការកំណត់—UCC2 Application Controller ។)

ឧបករណ៍គ្រប់គ្រង SCV ស្វ័យប្រវត្តិបើកដំណើរការនៅពេល ដាក់ SCV នៅក្នុងទីតាំងយ៉ាងទៅមុខ។

- CommandCenter™—AUTO ជាមួយនឹងការគោរពតាមរយៈ វា បង្ហាញថាម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិគឺមិនសកម្មឡើយ។ AUTO! បង្ហាញពីកំហុស ហើយថាម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិមិនអាចដំណើរការ បានឡើយ។ AUTO បង្ហាញពីប្រតិបត្តិការម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ ជម្រក។
- TouchSet™—EC បង្ហាញថាម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិគឺមិនសកម្ម។ AC បង្ហាញពីប្រតិបត្តិការម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិជម្រក។

ការកំណត់លំហូរយ៉ាង SCV អនុវត្តការពន្យល់និងបង្កើន។ Application Controller គ្រប់គ្រងពេលវេលាយ៉ាងដោយ ស្វ័យប្រវត្តិនៅពេលវាលបញ្ជាត្រូវកំណត់ចំណាត់ថ្នាក់ និង ភ្ជាប់ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ។

លែតម្រូវលំហូរយ៉ាងសម្រាប់ប្រតិបត្តិការនីមួយៗ។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែមស្តីពីការគ្រប់គ្រង SCV សូមអាន សៀវភៅណែនាំប្រតិបត្តិការគ្រឿងចក្រ។)

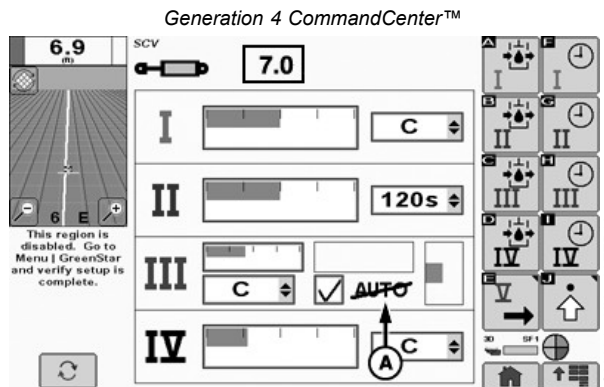
SCV អាចប្រើដើម្បីសង្កេតមើលអត្រាលំហូរ ខណៈពេលកំពុងលែ តម្រូវ។

| បរិមាណលំហូរ SCV FLOW (ប្រភេទប្រហែល) |       |              |
|-------------------------------------|-------|--------------|
| ការកំណត់លំហូរ SCV                   | លំហូរ |              |
|                                     | L/min | ហ្គាឡុង/នាទី |
| .1 <sup>a</sup>                     | —     | —            |
| 1.0                                 | 3.6   | 1.0          |
| 2.0                                 | 7.2   | 1.9          |
| 3.0                                 | 10.2  | 2.7          |
| 4.0                                 | 14.4  | 3.8          |
| 5.0                                 | 19.2  | 5.0          |
| 6.0                                 | 24.0  | 6.4          |
| 7.0                                 | 31.2  | 8.2          |
| 8.0                                 | 39.6  | 10.5         |
| 9.0                                 | 65.4  | 17.2         |
| 10.0                                | 114.0 | 30.0         |

<sup>a</sup> .1 = ការកំណត់លំហូរអប្បបរមា



PC22223—UN—26FEB16



PC22224—UN—26FEB16



PC22225—UN—26FEB16

TouchSet™

A—ក្លែងសញ្ញាម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ

កំណត់ចំណាំ៖ ដើម្បីងាយយល់ពីលំដាប់ណែនាំ សៀវភៅណែនាំនេះប្រើ SCV 1 ឬ SCV 3. ដែលប្រតិបត្តិការអាចជ្រើសប្រើ SCV ណាមួយដែលមាន។

Generation 4 CommandCenter™

CommandCenter គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
TouchSet គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

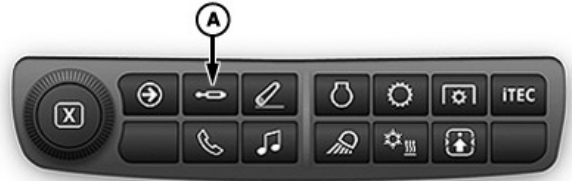
កម្រិតបញ្ជាក់

RW00482,00007BB-KM-11JUN19-2/10

1. ជ្រើសរើសផ្លូវកាត់ SCV (A)។

PC25700—UN—21MAY18

A—ផ្លូវកាត់ SCV



រចារាវរក

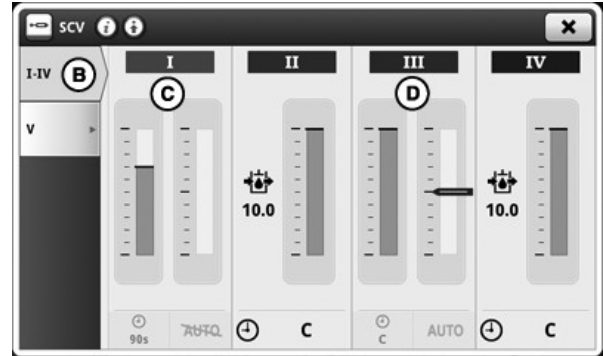
RW00482,00007BB-KM-11JUN19-3/10

2. ចុចថែប SCV I-IV (B)។

3. អាស្រ័យលើការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ ចូរជ្រើសរើស SCV I ឬ SCV III (C ឬ D)។

B—ផ្ទាំង SCV I-IV  
C—SCV I

D—SCV III



ទំព័រចម្បង SCV

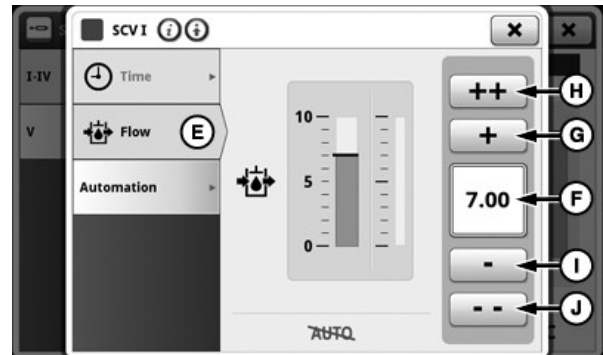
RW00482,00007BB-KM-11JUN19-4/10

4. ចុចថែបលំហូរ (E)។

កំណត់ចំណាំ៖ លំហូរយ៉ាង (F) ត្រូវបង្ហាញឡើងពី .04 ដល់ 10។ ជ្រើសរើសកំណើនតូច (+) (G) ដើម្បីបង្កើនលំហូរត្រឹម .04 នឹងជ្រើសរើសកំណើនធំ (++) (H) ដើម្បីបង្កើនលំហូរដល់ 1.00។ ចុចតំហាយតូច (-) (I) នឹងតំហាយធំ (- -) (J) ដើម្បីបន្ថយលំហូរតាមបរិមាណដូចគ្នា។

E—ផ្ទាំងលំហូរ  
F—លំហូរយ៉ាង  
G—កំណើនតូច (+)

H—កំណើនធំ (++)  
I—តំហាយតូច (-)  
J—តំហាយធំ (- -)



លំហូរយ៉ាង SCV

RW00482,00007BB-KM-11JUN19-5/10

5. ដើម្បីបង្កើនលំហូរ សូមចុចកំណើនតូច (+) ឬកំណើនធំ (++)។ ដើម្បីបន្ថយលំហូរសូមចុចតំហាយតូច (-) ឬតំហាយធំ (- -)។ ការបង្វិលកងឧបករណ៍បំប្លែងព័ត៌មាន (K) ក៏បង្កើនឬបន្ថយការកំណត់លំហូរផងដែរ។

PC25701—UN—21MAY18

GreenStar™ 3 CommandCenter™

K—កងឧបករណ៍បំប្លែងព័ត៌មាន



រចារាវរក

GreenStar គឺជានិក្ខិតក្នុងការប្រើប្រាស់ Deere & Company

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00007BB-KM-11JUN19-6/10

1. ចុចប៊ូតុង Menu។
2. ចុចប៊ូតុង SCV ។
3. ចុចសូហ្វធី Advanced Settings។

RXA0117610—UN—10JUN11



ប៊ូតុងម៉ឺនុយ CommandARM™ > ប៊ូតុង SCV > សូហ្វធី Advanced Settings

RW00482,00007BB-KM-11JUN19-7/10

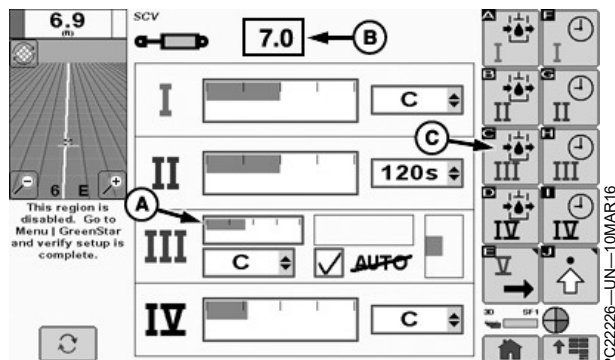
កំណត់ចំណាំ៖ ក្រាហ្វិច (A) ពណ៌នាលំហូរឆ្នាំង (B)។

4. ចុចសូហ្វធី Extend Set (C) សម្រាប់ SCV ដែលប្រើដើម្បីចូលទៅកាន់ក្រាហ្វិចលំហូរឆ្នាំង។ ចុចប៊ូតុង Confirm ដើម្បីរំលេចពណ៌។ បង្ហាញកងរុញដោយម្រាមដៃដើម្បីលៃតម្រូវលំហូរបន្ទាប់មកចុចប៊ូតុង Confirm។

**TouchSet™ អេក្រង់**

A—ក្រាហ្វិចលំហូរឆ្នាំង  
B—ប្រអប់តម្លៃលំហូរឆ្នាំង

C—សូហ្វធីកំណត់តារាង



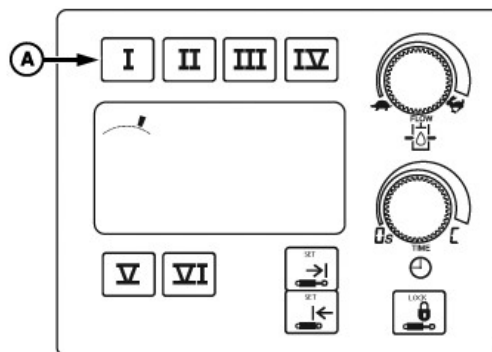
ទំព័រដើម SCV

TouchSet គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

RW00482,00007BB-KM-11JUN19-8/10

1. ចុចប៊ូតុង (A) សម្រាប់ SCV ដែលកំពុងប្រើ។ អេក្រង់នៅក្រោមប៊ូតុងជ្រើសរើស SCV បង្ហាញពីក្រាហ្វិចលំហូរឆ្នាំងមក។

A—ប៊ូតុងជ្រើសរើស SCV



PC17987—UN—07NOV13

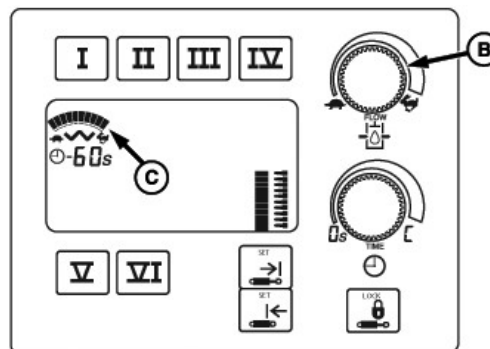
RW00482,00007BB-KM-11JUN19-9/10

កំណត់ចំណាំ៖ នៅពេលដែលប្រតិបត្តិកម្មមូលក្បាលមូលលៃតម្រូវលំហូរ (B) ចំនួនចម្រៀកបន្ទាត់កើនឡើងឬថយចុះនៅពេលដែលលំហូរប្រែប្រួល។

2. មូលក្បាលមូលលៃតម្រូវលំហូរប្រែប្រួលនឹងបង្ហាញឱ្យឃើញបង្ហាញនូវចំនួនចម្រៀកបន្ទាត់កើនឡើងឬថយចុះ។ ការកំណត់លំហូរផ្សេងៗនៅលើក្រាហ្វិច (C) នៅពេលធ្វើការលៃតម្រូវ។

B—ក្បាលមូលលៃតម្រូវលំហូរ

C—ក្រាហ្វិច



PC17988—UN—07NOV13

RW00482,00007BB-KM-11JUN19-10/10

## លេតម្រូវរ៉ាល់សម្ពាធប្រាស

RW00482,000069E-KM-05JUN18-1/3

កំណត់ចំណាំ៖ គួរតែប្រើអត្រាលំហូរនៅចន្លោះ 11-30 ល/នាទី (3-8 ហ្គាឡុង/ នាទី)។

ប្រសិនបើលេតម្រូវអត្រាលំហូរអ៊ីដ្រូលិក ចូរបំពេញតេស្ត ក្រិតតាមខ្នាតចំណុចផ្លាស់ប្តូររ៉ាល់បញ្ជា (SCV)។

រ៉ាល់សម្ពាធប្រាស (A) ធ្វើនិយ័តកម្មលំហូរត្រលប់ពីស៊ីឡាំងអ៊ីដ្រូលិក ត្រឡប់ទៅកាន់ត្រឡឹងបំពាក់ (B) ត្រលប់ទៅកាន់ត្រឡឹងចក្រ (C)។ ការធ្វើនិយ័តកម្មលំហូរត្រលប់អនុញ្ញាតឱ្យមានការផ្លាស់ប្តូរចលនា ត្រឡឹងបំពាក់យ៉ាងរលូននៅពេលស៊ីឡាំងកំពុងបង្កើន។ ការកំណត់រ៉ាល់សម្ពាធប្រាសអាស្រ័យលើទម្ងន់ត្រឡឹងបំពាក់។ ប្រសិនបើប្រើត្រឡឹងចក្រកោសពង្រាបដែលមានសមត្ថភាព ដឹកជញ្ជូនសម្ភារៈ សូមចាក់បំពេញត្រឡឹងចក្រកោសពង្រាបឱ្យ ពេញពាក់កណ្តាលនៅពេលកំណត់រ៉ាល់សម្ពាធប្រាស។

កំណត់ចំណាំ៖ ធ្វើឧបករណ៍រង្វាស់សម្ពាធដោយប្រើកំណត់រ៉ាល់បញ្ជា ក្បាលតំណកម្ម 7 និងប្រដាប់រ៉ាល់សម្ពាធដោយផ្ទៃដែល ចាំបាច់សម្រាប់ប្រដាប់រង្វាស់សម្ពាធគឺ 0—20 684 kPa (206.8 bar) (3000 psi)។

- ដំឡើងប្រដាប់រ៉ាល់សម្ពាធ (D និង E) ឱ្យជិតទៅនឹងរ៉ាល់បញ្ជា (SCVs) នៅផ្នែកខាងក្រោយត្រឡឹងចក្រ។
- ជ្រើសរើសបញ្ជា SCV ដើម្បីពង្រីកលំហូរអ៊ីដ្រូលិក (F) ហើយកត់ត្រាសម្ពាធបន្តកទុកនៅលើប្រដាប់រ៉ាល់ (D) ខណៈពេលកំពុងលើកត្រឡឹងបំពាក់ឡើង។

- កំណត់តម្លៃសម្ពាធចំណុចកំណត់រ៉ាល់សម្ពាធប្រាស។

សម្ពាធបន្តក  $\times 1.3$  = សម្ពាធចំណុចកំណត់

ឧទាហរណ៍៖  $14\,650\text{ kPa} \times 1.3 = 19\,045\text{ kPa}$

$146.5\text{ bar} \times 1.3 = 190.5\text{ bar}$

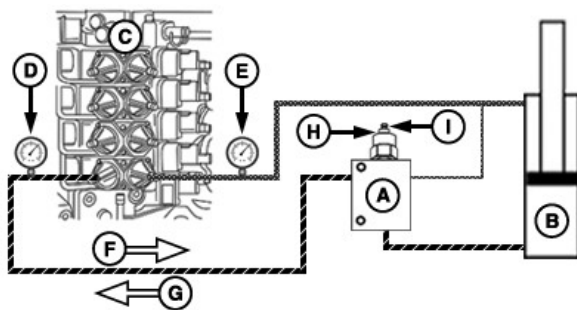
$2125\text{ psi} \times 1.3 = 2763\text{ psi}$

- ចុចបញ្ជា SCV ដើម្បីបង្កើនលំហូរអ៊ីដ្រូលិក (G) និងលេតម្រូវរ៉ាល់សម្ពាធប្រាសទៅកាន់សម្ពាធចំណុចកំណត់ខណៈពេលកំពុងបន្តប។ ការកំណត់រ៉ាល់សម្ពាធប្រាសអាចតម្រូវឱ្យលើកឬបន្លាបត្រឡឹងបំពាក់ជាច្រើនដង។

- បន្តរឡើងស៊ីឡាំងឡាក់ (H)។

- មូលឡាក់រ៉ាល់ (I) រហូតដល់អំណត់ប្រដាប់រ៉ាល់សម្ពាធ (E) គឺស្មើនឹងសម្ពាធចំណុចកំណត់ខណៈពេលត្រឡឹងបំពាក់កំពុងបន្លាបចុះ។

- បង្វិលស្របទិសទ្រនិចនាឡិកា ដើម្បីបង្កើនសម្ពាធ។
- បង្វិលប្រាសទ្រនិចនាឡិកា ដើម្បីបន្ថយសម្ពាធ។



PC23339—UN—16NOV16



ឧបករណ៍រង្វាស់សម្ពាធ

- A—រ៉ាល់សម្ពាធប្រាស  
B—ស៊ីឡាំងអ៊ីដ្រូលិកត្រឡឹងបំពាក់  
C—ត្រឡឹងចក្រ  
D—ប្រដាប់រ៉ាល់សម្ពាធ  
E—ប្រដាប់រ៉ាល់សម្ពាធ  
F—ពង្រីកលំហូរអ៊ីដ្រូលិក  
G—បង្កើនលំហូរអ៊ីដ្រូលិក  
H—ឡើងស៊ីឡាំងឡាក់  
I—ឡាក់រ៉ាល់

PC23340—UN—10NOV16

- រឹតបន្តឹងឡើងស៊ីឡាំងឡាក់នៅលើឡាក់រ៉ាល់។

លក្ខណៈបច្ចេកទេស

ឡើងស៊ីឡាំងឡាក់—កម្លាំងបង្វិល ..... 20—25 ញូវតុន·ម៉ែត្រ (15—18 ផោន·ហ្វីត)

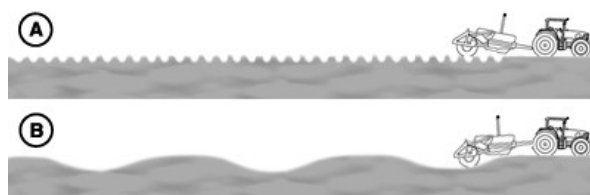
| ការលេតម្រូវឡាក់រ៉ាល់ | គំនូរជាស្តាស់ | bar  | psi  |
|----------------------|---------------|------|------|
| 1 ជុំពេញ             | 8790          | 87.9 | 1275 |
| 1/2 ជុំ              | 4395          | 44.0 | 638  |
| 1/3 ជុំ              | 2930          | 29.3 | 425  |
| 1/4 ជុំ              | 2200          | 22.0 | 319  |

RW00482,000069E-KM-05JUN18-2/3

- ដំណើរការប្រព័ន្ធនិងតាមដានស្ថានភាពដី។ ប្រសិនបើចុងទូលនិងជ្រលងកើតមានឡើងចូរលេតម្រូវសម្ពាធរ៉ាល់សម្ពាធប្រាស។

- ប្រសិនបើចុងទូលនិងជ្រលងខិតជិតគ្នា (A) មានន័យថាសម្ពាធទាបពេក។ បង្វិលឡាក់រ៉ាល់ស្របតាមទ្រនិចនាឡិកា ដើម្បីបង្កើនសម្ពាធ។
- ប្រសិនបើចុងទូលនិងជ្រលងខិតឆ្ងាយគ្នា (B) មានន័យថាសម្ពាធទាបពេក។ បង្វិលឡាក់រ៉ាល់ប្រាសទ្រនិចនាឡិកា ដើម្បីបន្ថយសម្ពាធ។

PC23341—UN—10NOV16



A—ចុងទូលនិងជ្រលងខិតជិតគ្នា B—ចុងទូលនិងជ្រលងខិតឆ្ងាយពីគ្នា

RW00482,000069E-KM-05JUN18-3/3

## កំណត់ស្ថានីយ៍គោល

RW00482,00008C9-KM-24JUN19-1/8

**!** ប្រយ័ត្ន៖ ដើម្បីបង្ការការរងរបួសធ្ងន់ធ្ងរ ឬស្លាប់ ធ្ងន់ធ្ងរ ចូរប្រាកដថាគ្រឿងទទួលស្ថានីយ៍គោលមិនផ្លាស់ទីឬយោលឡើយ។ ចូលនាបសគ្រឿងទទួលស្ថានីយ៍គោល ខណៈពេលការបញ្ជូនប៉ះពាល់ទីតាំងគ្រឿងចក្រដោយផ្ទាល់ និងអាចធ្វើឱ្យគ្រឿងចក្រមានចលនាដោយចៃដន្យ។

បេនម៉ាទិកជាកំស្ត្រៃ (RTK) ដែលកំណត់ការគ្រឿងទទួល StarFire™ នៅលើគ្រឿងចក្រត្រូវតែមានខ្សែផ្ទាល់ដែលមានស្ថានីយ៍គោលដើម្បីទទួលសញ្ញា RTK ។ ចម្ងាយពីស្ថានីយ៍គោលប៉ះពាល់ដល់ប្រសិទ្ធភាពប្រព័ន្ធ RTK ។ នៅពេលប្រតិបត្តិការ iGrade™ លើសពីកំណត់ស្ថានីយ៍គោលចម្ងាយ 1.6 គ.ក (1 ម៉ាយ) ភាពត្រឹមត្រូវបញ្ឈប់ត្រូវបានថយចុះ។

ស្ថានីយ៍គោលគឺជាឧបករណ៍ប្រព័ន្ធ RTK ។ ការដាក់ស្រមោលនិងបង្កើតពហុស្នូលបង្កបញ្ហាភាគច្រើនជាមួយនឹងស្ថានីយ៍គោល។

**ការដាក់ស្រមោល** កើតឡើងនៅពេលរុករានលើសពី 5° ពីលើដីដើមេមេ និងរាងស្ទះដល់បន្ទាត់សញ្ញាផ្ទាល់រាងគ្រឿងទទួលនិងផ្ទាយរណប។ ប្រសិនបើវាត្រូវបានដាក់បញ្ចេញម្តងម្កាល់ពីលើគ្រឿងទទួល វាក៏អាចបណ្តាលឱ្យមានម្លប់ផងដែរ។

**ពហុស្នូល (Multipathing)** កើតឡើងនៅពេលសញ្ញាផ្ទាល់រណបឆ្លុះបញ្ចាំងពីវត្ថុដែលបណ្តាលឱ្យសញ្ញាមិនផ្ទាល់មកដល់គ្រឿងទទួល។ សញ្ញាដែលឆ្លុះត្រូវបានបញ្ជូនដោយរលកដើម្បីទៅដល់គ្រឿងទទួលស្ថានីយ៍គោលជាងសញ្ញាផ្ទាល់ហើយបង្កឱ្យមានរង្វាស់ផ្ទុយផ្ទាយរណបមិនត្រឹមត្រូវ។ ជាងនេះទៀត ការឆ្លុះអាចរំខានដល់សញ្ញាផ្ទាល់ដែលបណ្តាលឱ្យគ្រឿងទទួលបាត់បង់ផ្ទាយរណបមួយរយៈ។ អាគារលោហៈ របងល្អិតសំណាញ់ ឃានយន្ត និងផ្ទៃទឹករាងអស់នេះគឺជាអង្គធាតុដែលអាចធ្វើឱ្យស្ថានីយ៍គោលមិនសូវមានប្រសិទ្ធភាព។

ប្រសិនបើស្ថានីយ៍គោលជួបប្រទះបញ្ហាទាំងនេះ វាអាចប៉ះពាល់ដល់ភាពត្រឹមត្រូវរបស់ RTK។ ចូរប្រាកដថាគ្រឿងទទួលស្ថានីយ៍គោល៖

- ត្រូវបានចាប់ភ្ជាប់ទៅនឹងរចនាសម្ព័ន្ធរឹងមាំដែលមិនផ្លាស់ទីឬយោល។
- មើលឃើញលំហដ្ឋានមេមេច្បាស់ លើសពី 5° ពីលើដីដើមេមេ។
- មិនមានវត្ថុឆ្លុះច្រើននៅជិតវា។

### កំណត់រចនាសម្ព័ន្ធស្ថានីយ៍គោល

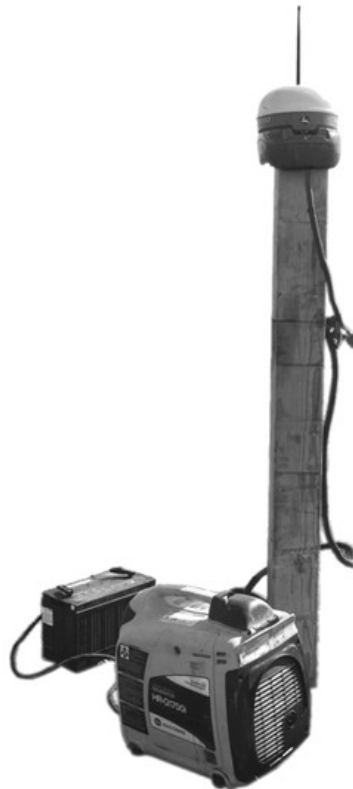
#### គោលដាច់ខាត

ស្ថានីយ៍គោលដាច់ខាតនឹងជួយកាត់បន្ថយការរសាត់ប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល (GPS) នៅពេលប្រើប្រាស់ iGrade™។ ការរសាត់ GPS គួរឱ្យកត់សម្គាល់ជាងនេះ នៅខណៈពេលចាត់ចំណត់ថ្នាក់ផ្ទៃដីចម្ងាយរយៈពេលជាច្រើនថ្ងៃ។ ម៉ូឌុលគោលដាច់ខាតត្រូវការធ្វើការអង្កេត 24 ម៉ោងនៅលើទីតាំង មុនពេលប្រើប្រាស់លើកដំបូង។ បន្ទាប់ពីការអង្កេតត្រូវបានបញ្ចប់រួចមកស្ថានីយ៍គោលរក្សាទុកព័ត៌មានទីតាំងនិងចាប់ផ្តើមបញ្ជូនការកែតម្រូវ។ គ្រឿងទទួលអាចដកចេញបន្ទាប់ពីបញ្ចប់ការវាស់ស្ទង់រយៈពេល 24 ម៉ោង។ ត្រលប់វាទៅកាន់ទីតាំង

StarFire គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

កទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00008C9-KM-24JUN19-2/8



គ្រឿងទទួលនៅលើបង្គោលរឹងមាំ

PC21180—UN—15MAY15

ដែលជាកំណត់និងបញ្ជូនការកែតម្រូវដោយមិនបាច់ធ្វើការស្ទង់ 24 ម៉ោងឡើយ។ សម្រាប់ទីតាំងគោលអចិន្ត្រៃយ៍ ចូរដំឡើងដៃកែងទម្រង់គ្រឿងទទួលនៅលើបង្គោលដែលកប់ក្នុងដីជម្រៅ 0.9-1.2 ម៉ែត្រ (3-4 ហ្វីត)។

### មូលដ្ឋានស្ទង់រហ័ស

មូលដ្ឋានស្ទង់រហ័សមិនត្រូវការការស្ទង់ 24 ម៉ោងឡើយ។ ប្រសិនបើប្រើដើមបង្កងសម្រាប់ប្រតិបត្តិការបណ្តោះអាសន្ន នោះមូលដ្ឋានស្ទង់រហ័សអាចមានភាពជាក់ស្តែងជាងដរាបណាគ្រឿងទទួលមិនរំកិល។ គ្រឿងទទួលមានចលនាឆ្លងគ្រឿងចក្រមានចលនាដោយប្រើស្ថានីយ៍គោល។ ផ្ទៀងផ្ទាត់កម្មវិធីប៉ែលនិងភាពលឿនពេលប្រតិបត្តិការហើយកំណត់ឡើងវិញប្រសិនបើចាំបាច់។

ឧទាហរណ៍ខាងក្រោមប្រើ John Deere RTK Radio 900 ។

(សម្រាប់ព័ត៌មានកំណត់បន្ថែមអំពីការកំណត់ស្ថានីយ៍គោល ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រើប្រាស់ RTK។)

1. ចូលទៅទំព័រ StarFire™។

## 2. ចុចសូហ្វធី RTK។

PC18498—UN—05NOV14



សូហ្វធី RTK

RW00482,00008C9-KM-24JUN19-3/8

## 3. ចុចប៊ូតុង Configure ។

PC18499—UN—05NOV14



ប៊ូតុង Configure

RW00482,00008C9-KM-24JUN19-4/8

## 4. ជ្រើសរើស Absolute Base ឬ Quick Survey Base ពីម៉ឺនុយ ទម្លាក់ចុះ(A)។

កំណត់ចំណាំ៖ លោកអ្នកត្រូវតែកំណត់ស្ថានីយ៍គោលនិង គ្រឿងចក្រដោយមានប៉ុស្តិ៍រ៉ឺឡេនិងអគ្គសញ្ញាណបណ្ណាញ (ID)។

## 5. វាយបញ្ចូលប៉ុស្តិ៍រ៉ឺឡេទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល (B)។

## 6. បញ្ចូល ID បណ្ណាញទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល (C)។

## 7. ចុចប៊ូតុង Accept (D)។

## 8. សម្រាប់មូលដ្ឋានដាច់ខាត ចូរធ្វើវាស់ស្ទង់រយៈពេល 24 ម៉ោង។

## ការវាស់ស្ទង់រយៈពេល 24 ម៉ោង

A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះម៉ឺនុយប្រតិបត្តិការ។

C—ប្រអប់ធាតុចូល Network ID

B—ប្រអប់ធាតុចូល Radio Channel

D—ប៊ូតុង Accept(ទទួលយក)

### Configure RTK Network

Operating Mode  
**Absolute Base** A

Radio Channel  
 (1-14) 1 B

Network ID  
 (1 - 4000) 4001 C

///

➡
D

PC21086—UN—10APR15

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00008C9-KM-24JUN19-5/8

1. ចុចប៊ូតុងចាប់ផ្តើមកែសម្រួលគោល RTK (A)។

A—ប៊ូតុងចាប់ផ្តើមកែសម្រួល  
គោល RTK

| RTK Network Configuration |      | Base Station Data    |                   |
|---------------------------|------|----------------------|-------------------|
| <b>Configure</b>          |      | Status               |                   |
| Operating Mode            |      | <b>No Navigation</b> |                   |
| <b>Absolute Base</b>      |      | Sat. Corrections     | 0                 |
| Radio Channel (1-14)      | 1    | Location Number      | <b>Absolute 1</b> |
| Network ID (1 - 4000)     | 4001 | Distance (ft)        | 0.00              |
|                           |      | Direction (°)        | 0                 |
|                           |      | Base Battery (V)     | 13.8              |

| Radio Data                                                                         |   | Edit stored RTK Base  |  |
|------------------------------------------------------------------------------------|---|-----------------------|--|
| Noise Level                                                                        | 9 | <b>Start</b> <b>A</b> |  |
|  |   |                       |  |

PC21087—UN—10APR15

RW00482,00008C9-KM-24JUN19-6/8

2. ចុចប៊ូតុងចាប់ផ្តើមស្វ័យវិធីកំណត់គោល RTK (B)។

B—ប៊ូតុងចាប់ផ្តើមស្វ័យវិធីកំណត់  
គោល RTK

| Edit RTK Base Location   |          |
|--------------------------|----------|
| RTK Base Station         |          |
| Base Location            | 1        |
| Base Latitude            | 0.000000 |
| Base Longitude           | 0.000000 |
| Base Altitude (ft)       | 0.0000   |
| OR                       |          |
| Survey RTK Base Location |          |
| <b>Start</b> <b>B</b>    |          |

PC21088—UN—10APR15

កទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00008C9-KM-24JUN19-7/8



3. ជ្រើសរើសទីតាំងរក្សាទុក (C)។
4. កំណត់ទីតាំង StarFire™ Receiver ។
5. ចុចប៊ូតុងស្ទង់ចាប់ផ្តើម 24 ម៉ោង (D)។
6. រង់ចាំ 24 ម៉ោង (អេក្រង់អាចដាច់)។
7. ទីតាំងស្ថានីយ៍គោលរក្សាទុកដោយស្វ័យប្រវត្តិនៅខាងចុងនៃការស្ទង់ 24 ម៉ោង។

នៅពេលការអង្កេតចាប់ផ្តើម នោះរនាប់លេខថយក្រោយ 24 ម៉ោងនឹងបង្ហាញនៅលើទំព័រ RTK Configuration។ អំឡុងពេលរាប់ថយក្រោយ 24 ម៉ោង ស្ថានីយ៍គោលមិនដំណើរការនិងមិនអាចប្រើបានឡើយ។ កុំបិទថាមពល។ នៅពេលការអង្កេតបានបញ្ចប់ ចូរកត់ត្រានិងរក្សាទុកលទ្ធផលអង្កេតទីតាំងគោលនៅក្នុងទីកន្លែងដាច់ដោយឡែកមួយសម្រាប់ជាសេចក្តីយោងនាពេលអនាគត។

**Survey RTK Base Location**

1. Select storage location **1** **C**
2. Position StarFire Receiver
3. Press start survey button below
4. Wait 24 hours (display can be disconnected)
5. Base station location will be saved automatically at the end of 24 hr survey

**Start 24 hr survey** **D**

C—មីនុយទម្លាក់ចុះទីតាំងរក្សាទុក

D—ប៊ូតុងចាប់ផ្តើមអង្កេត 24 ម៉ោង

RW00482,00008C9-KM-24JUN19-8/8

PC21089—UN—10APR15

## ដំឡើងគ្រឿងទទួលប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល (GPS)

ដំឡើងគ្រឿងទទួលរបស់គ្រឿងបំពាក់ពីលើមុខកាត់គ្រឿងបំពាក់ ឬលើទីតាំងមួយដែលចម្លងចលនាបញ្ឈប់នៃមុខកាត់។

StarFire គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

ទិសដៅដំឡើងដែលគេនិយមសម្រាប់គ្រឿងទទួលរបស់គ្រឿងបំពាក់គឺទៅខាងមុខ។

1. ចូលទៅទំព័រ StarFire™ ។

RW00482,00007BC-KM-24JUN19-1/3

កំណត់ចំណាំ៖ គ្រឿងបំពាក់ (A) ផ្តល់ឡើងនៅផ្នែកខាងលើទំព័រប្រសិនបើចុចប៊ូតុងគ្រឿងបំពាក់ StarFire™។

2. ចុចថែបកំណត់ (B)។

3. ប្រសិនបើប្រើសញ្ញា StarFire™ ចូរជ្រើសរើសម៉ូដកែតម្រូវពីមីនុយទម្លាក់ចុះ (C)។ ដើម្បីបើកឬបិទដំណើរការយេនេទិកជាក់ស្តែង (RTK) ចូរកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ RTK ។

(ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រើប្រាស់គ្រឿងទទួល StarFire™ ឬ RTK។)

កំណត់ចំណាំ៖ ប្រសិនបើចាប់សញ្ញាគ្រឿងចក្រឬគ្រឿងបំពាក់ដោយស្វ័យប្រវត្តិ មីនុយទម្លាក់ចុះ Mount Direction (D) ប្រអប់ធាតុចូល Fore/Aft (E), នឹងប្រអប់ធាតុចូលកម្ពស់ (F) អាចប្រែជាពណ៌ប្រផេះនិងមិនអាចប្តូរបានឡើយ។

4. ប្រសិនបើមានប្រែជាពណ៌ប្រផេះទេ ចូរជ្រើសរើសទិសដៅដំឡើងពីមីនុយទម្លាក់ចុះ។

A—គ្រឿងបំពាក់

B—ថែបដំឡើង

C—មីនុយទម្លាក់ចុះម៉ូដកែតម្រូវ

D—មីនុយទម្លាក់ចុះទិសដៅដំឡើង

E—ប្រអប់ធាតុចូលមុខ/ក្រោយ

F—ប្រអប់ធាតុចូលកម្ពស់

**StarFire 3000 - Implement - Main** SN: 310431

Info **Setup** B Activations Serial Port

**StarFire**

Correction Mode **RTK** C

Default ☒ Correction freq 1539.8725

Mount Direction **Forward** D

Fore/Aft (in) **0** E

Height (in) **175** F

Enable Optimize Shading ☒

Hours On After Shutdown **0**

3D TCM **On**

Off

**CAL**

Last Calibration:

កំណត់ចំណាំបន្ថែម

RW00482,00007BC-KM-24JUN19-2/3

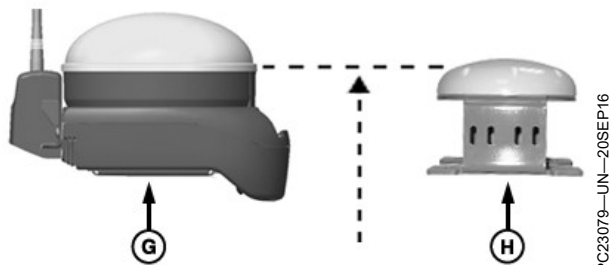
PC20941—UN—09MAR15

5. ប្រសិនបើពួកគេមិនប្រែជាពណ៌ប្រផេះទេ ចូរបញ្ចូលតម្លៃសម្រាប់មុខ/ក្រោយនឹងកម្ពស់ទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល។ កម្ពស់ត្រូវបានវាស់ពីដីទៅដល់ចំណុចកណ្តាលនៃគ្រឿងទទួល (G) ឬទៅដល់ផ្នែកខាងលើនៃអង្កែតខាងក្រៅ (H) (បើមាន)។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រើប្រាស់ StarFire™ Receiver។)

G—គ្រឿងទទួល

H—អង្កែតខាងក្រៅ



PC23079-UN-20SEP16

RW00482,00007BC-KM-24JUN19-3/3

## បង្កើនប្រសិទ្ធភាពម៉ូឌុលប្រែប្រួលតាមផ្ទៃដី (TCM)

បង្កើនប្រសិទ្ធភាពការគ្រិត TCM តាមខ្នាត ដោយអនុញ្ញាតឱ្យឯកតារង្វាស់និចលភាព (IMU) វាស់វែងមុំរិលជុំនិងអត្រាដំណើរប្តូរទិសដៅ មុននឹងធ្វើការគ្រិត TCM តាមខ្នាត។

StarFire គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

1. ចូលទៅទំព័រ StarFire™ ។

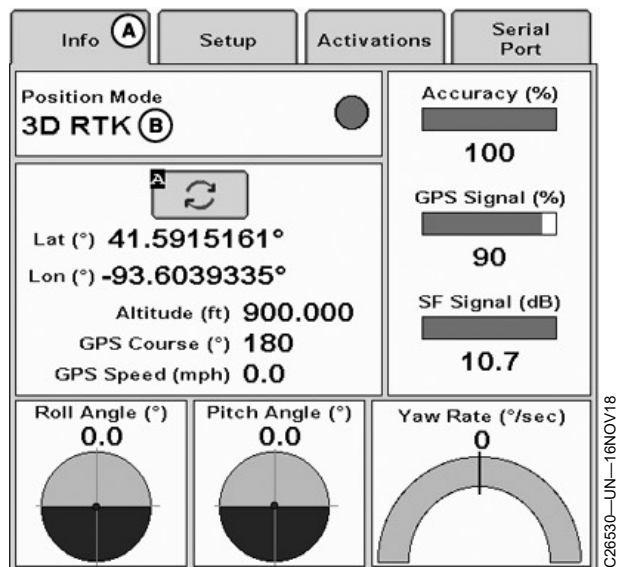
RW00482,0000729-KM-11JUN19-1/3

2. ចុចថែប Info (A)។

3. ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលក្រុងលោម៉ូដទីតាំង 3D (B) មិនបានបង្កើតសញ្ញា SF1 ឬប្រសើរជាងនេះ។

A—ថែបព័ត៌មាន

B—ម៉ូដទីតាំង



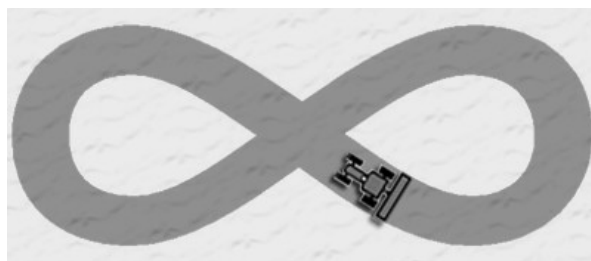
PC26530-UN-16NOV18

RW00482,0000729-KM-11JUN19-2/3

4. បើកបរគ្រឿងចក្រតាមលំនាំបើកបរបង្កើនប្រសិទ្ធភាព TCM ពីរដងដើម្បីអនុញ្ញាតឱ្យIMU ចាប់ផ្តើមដំណើរការ។

5. បញ្ចប់ការគ្រិត TCM តាមខ្នាត។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានម៉ូឌុលគ្រិតការទូទាត់ផ្ទៃដីតាមខ្នាត [TCM]។)



PC21419-UN-30JUL15

លំនាំបើកបរដែលធ្វើឱ្យមានប្រសិទ្ធភាពនៃ TCM។

RW00482,0000729-KM-11JUN19-3/3

## ក្រិតម៉ូឌុលបម្រែបបម្រួលតាមផ្ទៃដី (TCM) តាមខ្នាត

### 1. ចូលទៅទំព័រ StarFire™ ។

កំណត់ចំណាំ៖ StarFire™ 6000 Integrated Receivers ត្រូវបាន ក្រិតតាមខ្នាតនៅរោងចក្រ។ ប្រសិនបើត្រូវក្រិតការដ្ឋាន តាមខ្នាត ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រើប្រាស់ StarFire™ 6000 Receiver។

StarFire គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

RW00482,000072A-KM-14APR21-1/8

### 2. ចុចថែប Setup

PC26049—UN—27JUL18



ថែប Setup

RW00482,000072A-KM-14APR21-2/8

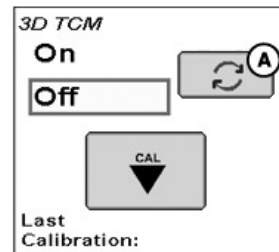
ចុចប៊ូតុងបិទបើក TCM (A) ដើម្បីបិទបើក TCM។ នៅពេល បិទ TCM, សញ្ញា StarFire™ មិនត្រូវបានកែតម្រូវសម្រាប់ ថាមវន្តគ្រឿងចក្រ ឬទម្រង់ចំហៀងឡើយ។ TCM កំណត់ លំនាំដើមទៅជាបើក បន្ទាប់ពីធ្វើដំឡើងថាមពល។

កំណត់ចំណាំ៖ TCM ត្រូវតែបើកដើម្បីឱ្យ AutoTrac™ តភ្ជាប់។

ក្រិត TCM តាមខ្នាត ដូច្នេះគ្រឿងទទួលអាចកំណត់មុំរិលនិង មុំចន្លោះធ្មេញ (pitch angle) 0°។

មុនពេលក្រិតតាមខ្នាត ចូរប្រាកដថាគ្រឿងចក្រនិងគ្រឿង បំពាក់ស្ថិតនៅក្នុងលក្ខខណ្ឌបំពេញការងារត្រឹមត្រូវ ហើយត្រៀម រួចរាល់សម្រាប់ការងារការដ្ឋាន។ គ្រឿងចក្រត្រូវតែបំពាក់ដុំ ទម្ងន់ ហើយកង់ត្រូវតែសម្រួលបានត្រឹមត្រូវ។ ចូរបន្ទាបគ្រឿង

StarFire គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
AutoTrac គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company



A—ប៊ូតុងបិទបើក TCM

បំពាក់ឱ្យបានជិតតាមដែលអាចធ្វើទៅបានទៅកាន់ទីតាំង បំពេញការងារនៅពេលក្រិតតាមខ្នាត។

PC19992—UN—04SEP14

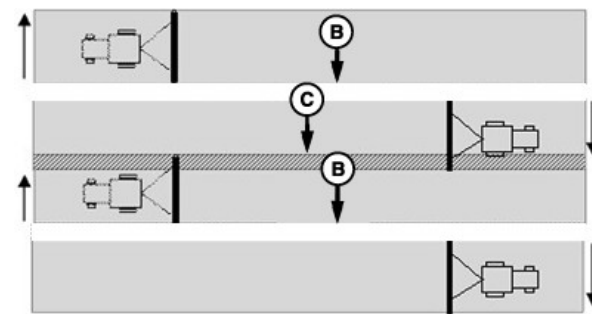
RW00482,000072A-KM-14APR21-3/8

ក្រិត TCM តាមខ្នាត រាល់ពេលដែលគ្រឿងទទួលត្រូវដោះចេញ ពីគ្រឿងចក្រ ហើយភ្ជាប់ឡើងវិញ ឬប្រសិនបើម៉ូឌុល TCM ដែល ទាក់ទងទៅនឹងគ្រឿងចក្របានផ្លាស់ប្តូរ។ ការផ្លាស់ប្តូរម៉ូឌុល TCM ដែលទាក់ទងទៅនឹងគ្រឿងចក្រអាចបង្កើតភាពលយ និងមើលទៅដូចជាការរំលោង (B) ឬក្អកក្អាត (C) ស៊ីគ្នា នៅក្នុងប្រតិបត្តិការពីគន្លងមួយទៅគន្លងមួយ។ មូលហេតុដែល អាចមាននៃភាពលយនេះអាចជាដែកកែងទម្រង់បំពាក់ StarFire™ លយចេញបន្តិច កាប៊ីនគ្រឿងចក្រលយបន្តិច ឬ មានសម្ពាធកង់មិនស្មើគ្នាពីចំហៀងម្ខាងទៅចំហៀង ម្ខាងទៀត។

ដើម្បីលុបបំបាត់ភាពលយ ចូរកំណត់ទីតាំងគ្រឿងចក្រ និង ក្រិត TCM តាមខ្នាត។ បើកបរតាមគន្លង បត់ជុំវិញ និង បើកបរលើគន្លងដែលនៅក្នុងទិសដៅផ្ទុយគ្នា។ ប្រសិនបើ គ្រឿងចក្រមិនរត់តាមគន្លងចាស់ទេ ចូរវាស់ចម្ងាយភាពលយ និងវាយបញ្ចូលនូវភាពលយគ្រឿងបំពាក់។

កំណត់ទីតាំងគ្រឿងចក្រ ហើយក្រិតម៉ូឌុលបម្រែបបម្រួលតាម ផ្ទៃដី (TCM) តាមខ្នាត

តទៅទំព័របន្ទាប់



B—រំលោង

C—ក្អកក្អាត

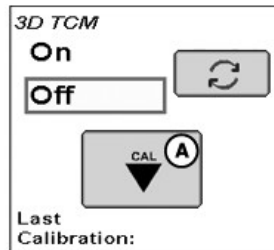
- ចតគ្រឿងចក្រនៅលើដីរឹងរាបស្មើ (កាប៊ីនមិនរងឡើយ)។
- កំណត់ទីតាំងកង់ឬច្រវាក់នៅលើដីដើម្បីកត់ត្រាទីតាំង ភ្លើង។

PC19993—UN—03SEP14

RW00482,000072A-KM-14APR21-4/8

### 3. ចុចប៊ូតុង Calibration (A)។

A—ប៊ូតុងគ្រិតតាមខ្នាត



PC19994—UN—04SEP14

RW00482,000072A-KM-14APR21-5/8

### 4. ចុចប៊ូតុង Accept។ រចនាសម្ព័ន្ធភាពគ្រិតតាមខ្នាតផុសឡើងបន្ទាប់មកបាត់ទៅវិញនៅពេលបញ្ចប់។

PC22267—UN—14MAR16

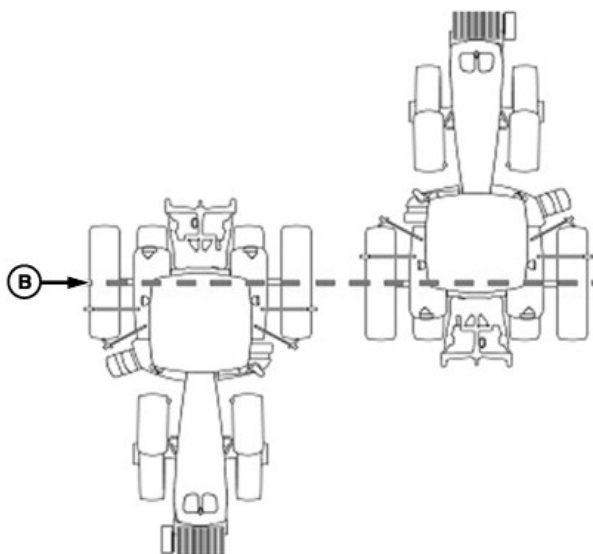
### 5. បត់គ្រឿងចក្រ 180° អង្ករ ដើម្បីបែរទៅរកទិសដៅឈម។ ចូរច្រកដង្កូវស្ថិតនៅក្នុងទីតាំងត្រឹមត្រូវសម្រាប់ប៉ុងមុខអណ្តែត ឬថេរ ហើយគ្រឿងចក្របានឈប់រួចរាល់ (កាប៉ិនមិនរង្កើ)។



ប៊ូតុង Accept

RW00482,000072A-KM-14APR21-6/8

### B—ភ្លៅក្រោយ



PC19995—UN—03SEP14

គ្រឿងចក្រប៉ុងមុខអណ្តែត

- សម្រាប់គ្រឿងចក្រប៉ុងមុខអណ្តែត (កង់អូសខាងមុខមេកានិក [MFWD] ឬប្រព័ន្ធគំណាងករវដ្ត [ILS™], ឬ ប្រព័ន្ធទំន្រឹតតភ្ជាប់ [TLS™]), ដាក់កង់ដើម្បីភ្លៅក្រោយ (B) ស្ថិតនៅ

ILS គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
TLS គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

ក្នុងទីតាំងដូចគ្នានៅពេលធ្វើការគ្រិតតាមខ្នាត2 ចំណុច។

កទៅទំព័របន្ទាប់

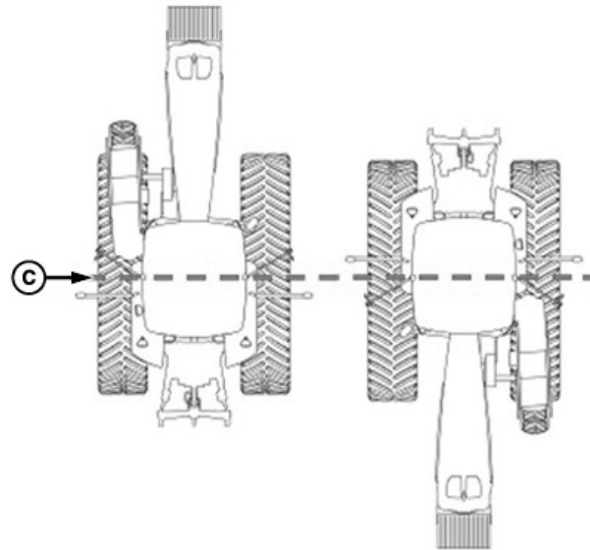
RW00482,000072A-KM-14APR21-7/8

- សម្រាប់គ្រឿងចក្រប្រើកង់ក្តៅថ្នាំ ឬកង់ច្រវាក់(ត្រាក់ទ័រ កង់ច្រវាក់គ្រឿងចក្របាញ់ថ្នាំសើរ 47X0 និង 49X0 ត្រាក់ទ័រប្រើកង់សើរ ឬ 9000, និង 9020) ចូរដាក់កង់ ឬ ច្រវាក់ដើម្បីឲ្យចំណុចស្នូលគ្រឿងចក្រ (C) ស្ថិតនៅក្នុង ទីតាំងដូចគ្នានៅពេលបែរមុខទៅរកទីតាំងណាមួយ។

6. ចុចប៊ូតុង Accept។ រចនាសម្ព័ន្ធភាពត្រឹមតាមខ្នាតផុសឡើង បន្ទាប់មករលុបបាត់នៅពេលការត្រឹមតាមខ្នាតត្រូវបាន បញ្ចប់។

7. ចុចប៊ូតុង Accept ដើម្បីក្រលប់ទៅកាន់ថ្ងៃប Setup វិញ។ ប្រសិនបើការត្រឹមតាមខ្នាតមិនជោគជ័យទេ ចូរក្រិត TCM តាមខ្នាតឡើងវិញ។

**C—ចំណុចស្នូលគ្រឿងចក្រ**



គ្រឿងចក្រកង់ក្តៅថ្នាំឬកង់ច្រវាក់

RW00482,000072A-KM-14APR21-8/8

PC19996—UN—03SEP14

# ការកំណត់ —UCC2 Application Controller

## ទិដ្ឋភាពរួមជំនួយការកំណត់

ជំនួយការកំណត់នៅក្នុងសៀវភៅណែនាំនេះគឺជាទិដ្ឋភាពរួមសម្រាប់ iGrade™ និង Distance Trip។ កម្មវិធី UCC2 Application Controller អាចគ្រប់គ្រងមុខងារច្រើនយ៉ាងក្នុងពេលតែមួយ។ ឧទាហរណ៍ John Deere Active Implement Guidance និង iGrade™ អាចប្រើនៅលើគ្រឿងបំពាក់ផ្សេងៗ។ iGrade™ ដែលមានការណែនាំគ្រឿងបំពាក់សកម្ម (Active Implement Guidance) អាចប្រើនៅលើគ្រឿងបំពាក់លើករោង iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

ដើម្បីរក្សាជម្រាលនៃរោងដំណាំ វិធីសាស្ត្រនេះជួយរោងដំណាំនៅក្នុងការបង្កើនទឹកខណៈពេលដែលចាក់ចេញពីដីខាងលើនៅលើគ្រឿងទាំងមូល។

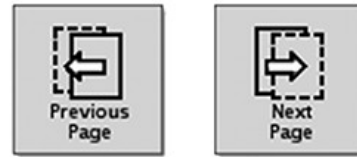
(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានលំណែនាំគ្រឿងបំពាក់សកម្ម John Deere និងសៀវភៅណែនាំកាច់ដុតដុតផ្តល់។

លក្ខណៈពិសេសប្រើប្រាស់ច្រើនយ៉ាងមានដោយជ្រើសរើសនិងកំណត់លើសពីមួយលក្ខណៈពិសេស។

RW00482,00008AE-KM-30APR19-1/5

ជំនួយការកំណត់ណែនាំប្រតិបត្តិការតាមរយៈដំណើរជាច្រើនដោយផ្អែកលើជម្រើសដែលបានជ្រើសរើស។ ចុចប៊ូតុងទំព័រមុននិងទំព័របន្ទាប់ដើម្បីចូលកាត់តាមជំនួយកំណត់។

PC26051—UN—13SEP18



ប៊ូតុងទំព័រមុននិងទំព័របន្ទាប់

RW00482,00008AE-KM-30APR19-2/5

ក្រៅពីសៀវភៅណែនាំនេះ ប្រតិបត្តិការអាចចុចសូហ្វធីយី Help ដើម្បីជ្រាបនូវព័ត៌មានបន្ថែមអំពីដំណើរការ។

PC26386—UN—11OCT18

ដើម្បីចាប់ផ្តើមជំនួយការកំណត់៖

1. ការចូលទៅទំព័រឧបករណ៍គ្រប់គ្រងកម្មវិធី



សូហ្វធីយីជំនួយ

RW00482,00008AE-KM-30APR19-3/5

2. ចុចសូហ្វធីយីកំណត់ឧបករណ៍បញ្ជា

PC26352—UN—05OCT18



សូហ្វធីយីកំណត់ឧបករណ៍បញ្ជា

RW00482,00008AE-KM-30APR19-4/5

3. ចុចថែបទម្រង់ព័ត៌មាន (A)។

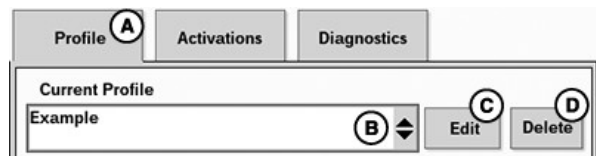
4. ជ្រើសរើសទម្រង់ព័ត៌មានមួយពីម៉ឺនុយទម្រង់ព័ត៌មានបច្ចុប្បន្ន (B)។

- ចុច < Add New Profile > ដើម្បីបង្កើតទម្រង់ព័ត៌មានមួយ។
- ចុចទម្រង់ព័ត៌មានដែលមានស្រាប់ដើម្បីកែសម្រួល។

កំណត់ចំណាំ៖ បន្ទាប់ពីកំណត់ទម្រង់ព័ត៌មានរួច ធាតុជាច្រើនកកកុញនៅក្នុងថែបទម្រង់ព័ត៌មាននោះ។ ធាតុនីមួយៗអនុញ្ញាតឱ្យប្តូរការកំណត់ដាច់ដោយឡែកដោយមិនបាច់ឆ្លងកាត់ជំនួយការកំណត់ឡើយ។

5. ចុចប៊ូតុងកែសម្រួល (C)។

PC26053—UN—16OCT18



A—ថែបទម្រង់ព័ត៌មាន  
B—ម៉ឺនុយទម្រង់ព័ត៌មានបច្ចុប្បន្ន

C—ប៊ូតុងកែសម្រួល  
D—ប៊ូតុងលុបចោល

កំណត់ចំណាំ៖ ប៊ូតុងលុបចោល (D) បង្ហាញតែនៅពេលចុចទម្រង់ព័ត៌មានដែលមានស្រាប់ប៉ុណ្ណោះ។

6. ជ្រើសលក្ខណៈពិសេសដែលចាំបាច់សម្រាប់កិច្ចការនេះ។

RW00482,00008AE-KM-30APR19-5/5

## រន្ទស៊េរី

ចុចសូហ្វឃី Controller Setup > ថែប Profile > ប៊ូតុង Serial Ports Edit > ប៊ូតុង Serial Port 1 ឬ 2 Edit។

សូហ្វវែរភាគីទីបីអាចភ្ជាប់ទៅឧបករណ៍គ្រប់គ្រងកម្មវិធីដោយ

ប្រើការភ្ជាប់ជាស៊េរី និងពិធីសារប្រតិបត្តិការជាក់លាក់។ ចូរជានិច្ចអត្រាប្រតិបត្តិការនិងអត្រាប្រតិបត្តិការដែលត្រូវដោយឧបករណ៍ភាគីទីបី។ ប្រសិនបើសូហ្វវែរភាគីទីបីត្រូវការព័ត៌មាន GPS, ចូរបើកដំណើរការសាររបស់សមាគមន៍អេឡិចត្រូនិកសមុទ្រជាតិ (NMEA) និងជ្រើសរើសប្រភេទសារ NMEA និងអត្រា។

RW00482,00009C7-KM-14APR20-1/2

1. ជ្រើសអត្រាប្រតិបត្តិការពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះ (A)។
2. ជ្រើសរើសឧបករណ៍ដែលប្រើប្រាស់ស៊េរីរៀងពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះ (B)។
3. ដើម្បីបើកដំណើរការសារ NMEA ចូរចុចប្រអប់ជិត (C)។
  - a. ជ្រើសប្រភេទសារ NMEA ពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះ (D)។
    - GGA
    - GGA, GSA
    - GGA, GSA, VTG
    - GGA, GSA, RMC
    - NMEA ទាំងអស់
  - b. ជ្រើសអត្រា NMEA ពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះ (E)។

A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះអត្រាប្រតិបត្តិការ  
B—ប្រើតាមម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះ  
C—បើកដំណើរការប្រអប់ជិត  
NMEA

D—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្រភេទសារ  
NMEA  
E—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះអត្រា NMEA

PC26071—UN—22MAY19

RW00482,00009C7-KM-14APR20-2/2

## កំណត់ទំព័រដំណើរការ

RW00482,00009C8-KM-28APR20-1/2

កំណត់ចំណាំ: រចនាសម្ព័ន្ធ (A) កំណត់កម្រិតកម្រិត។ ការឆ្លើយតបបញ្ជី (ទំហំកម្រិតដែលបង្ហាញឡើងវិញក្នុងរចនាសម្ព័ន្ធ) ផ្តល់នូវតាមកម្មវិធីនិងមិនបង្ហាញកម្រិតតាមរចនាសម្ព័ន្ធ។

បន្ទាប់ពីបានកំណត់កម្រិតព័ត៌មាន UCC2 Application Controller គេអាចកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធទំព័រដំណើរការ ដើម្បីបង្ហាញព័ត៌មាននិងមុខងាររបស់ UCC2 Application Controller ។

ដើម្បីកំណត់ទំព័រដំណើរការ ចូរប្រើកម្មវិធីគ្រប់គ្រងប្លង់ (Layout Manager) ហើយចុចលើម៉ឺនុយ UCC2 Application Controller ។

(ដើម្បីកំណត់ទំព័រដំណើរការ ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រើប្រាស់អេក្រង់។ )

A—រចនាសម្ព័ន្ធ

PC27910—UN—14APR20

ឧទាហរណ៍ម៉ូឌុលឧបករណ៍គ្រប់គ្រងកម្មវិធី

RW00482,00009C8-KM-28APR20-2/2

# ការដំឡើង—iGrade™

## ភាពលយ GPS

ចុចសូហ្វធីរ Controller Setup > ថែប Profile > ប៊ូតុង GPS Offsets Edit។

RW00482,0000AA3-KM-25NOV20-1/4

កំណត់ចំណាំ៖ ចូរប្រាកដថាភាពលយដែលបញ្ចូលនៅក្នុង *Application Controller, StarFire™ Receiver*, និងកម្មវិធីដំឡើងគ្រឿងបរិក្ខារត្រូវគ្នា។

ទំព័រ GPS Offsets បំពេញជាមួយ StarFire™ Receivers ដែលចាប់សញ្ញាបានដោយស្វ័យប្រវត្តិ។ iGrade™ នាមទារឱ្យមាន StarFire™ Receiver គ្រឿងបំពាក់មុននឹងប៊ូតុងទំព័របន្ទាប់ផុសឡើងនៅក្នុងវិសោធន៍។ អាចដំឡើងគ្រឿងទទួលគ្រឿងបំពាក់បានរហូតដល់បី។ គ្រឿងទទួល GPS គ្រឿងចក្រចាំបាច់សម្រាប់ការកាត់អតិបរមា។ ដើម្បីរៀបចំរចនាសម្ព័ន្ធភាពលយ GPS, ចូរចុចប៊ូតុងកែសម្រួលគ្រឿងទទួលដែលស្របគ្នា (A)។

ភាពលយគ្រឿងទទួល GPS របស់គ្រឿងចក្រ

A—ប៊ូតុងកែសម្រួល

The screenshot shows the 'GPS Offsets' screen with two sections: 'Machine GPS Receiver' and 'Implement 1 GPS'. Each section has fields for 'Lateral Offset' and 'Height', both set to '0.0 (in)'. There are 'Edit' buttons with a circled 'A' next to them. At the bottom right is a 'Return' button with a back arrow icon.

PC27914—UN—15APR20

StarFire គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

RW00482,0000AA3-KM-25NOV20-2/4

1. បញ្ចូលភាពលយផ្នែកទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល (A)។
2. បញ្ចូលកម្ពស់ទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល (B)។

ភាពលយគ្រឿងទទួល GPS គ្រឿងបំពាក់

A—ប្រអប់បញ្ចូលកម្ពស់អ្នកប្រតិបត្តិ  
B—ប្រអប់បញ្ចូលកម្ពស់ផ្នែក

The screenshot shows the 'Machine GPS Receiver Offsets' screen. It includes a 'Serial Number: 262143' and a 'Machine Dimensions' section. Under 'GPS Offsets', there are two numbered items: '1 - Lateral Offset: 0.0 (in) Center' with a circled 'A', and '2 - Height: 10.1 (in)' with a circled 'B'. To the right is a diagram of a tractor with a receiver mounted on top, showing the height measurement from the ground to the receiver. A note states: 'NOTE: Offsets configured here, on receiver VT, and John Deere Display should match.' A 'Return' button is at the bottom right.

PC26067—UN—15NOV18

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,0000AA3-KM-25NOV20-3/4



1. បញ្ចូលតម្លៃអប្បសិទ្ធភាពទៅក្នុងប្រអប់បញ្ចូល (A)។  
កំណត់ចំណាំ៖ តម្លៃអប្បសិទ្ធភាពក្នុងជួរ (In-Line Offset) គឺជាគំណិត  
ផ្ទេររវាងភ្នៅគ្រឿងបំពាក់ និងគ្រឿងទទួល។ តម្លៃ  
វិជ្ជមាន គឺកាន់តែជិតត្រាក់ទ័រ ហើយតម្លៃអវិជ្ជមានគឺ  
កាន់តែឆ្ងាយពីត្រាក់ទ័រ។
2. បញ្ចូលតម្លៃអប្បសិទ្ធភាពទៅក្នុងប្រអប់បញ្ចូល (B)។
3. បញ្ចូលកម្ពស់ទៅក្នុងប្រអប់បញ្ចូល (C)។

A—ប្រអប់បញ្ចូលតម្លៃអប្បសិទ្ធភាពផ្នែក  
B—ប្រអប់បញ្ចូលតម្លៃអប្បសិទ្ធភាពជួរ  
C—ប្រអប់បញ្ចូលកម្ពស់

### Implement GPS Receiver Offsets

Implement 1 GPS  
Serial Number: 1

**GPS Offsets**

Lateral Offset:

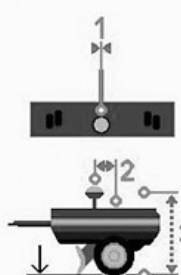
1 -  (A) Center (in)

Inline Offset:

2 -  (B) (in)

Height:

3 -  (C) (in)



PC28323—UN—20NOV20

RW00482,0000AA3-KM-25NOV20-4/4

## ការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ SCV

ចូចស្វ័យ័យ Controller Setup, ផ្ទាំង Profile, ប៊ូតុង SCV Edit,  
ហើយបន្ទាប់មកចុចប៊ូតុង SCV Configuration Edit ។

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,0000AA2-KM-13DEC21-1/2

ជម្រើសដែលមានពីមុនយន្តភ្ជាប់ចុះ (A—D) មានច្រើនដោយផ្អែកលើ CAN និងការចាប់សញ្ញាហាងវែរ។ ចូរប្រាកដថាបានភ្ជាប់កម្មវិធី UCC2 Application Controller ទៅនឹង CAN ប៊ីសនិងប្រាកដថាបានសញ្ញាធាតុចូលនិងធាតុចេញទាំងអស់ត្រូវបានភ្ជាប់មុនពេលកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ។

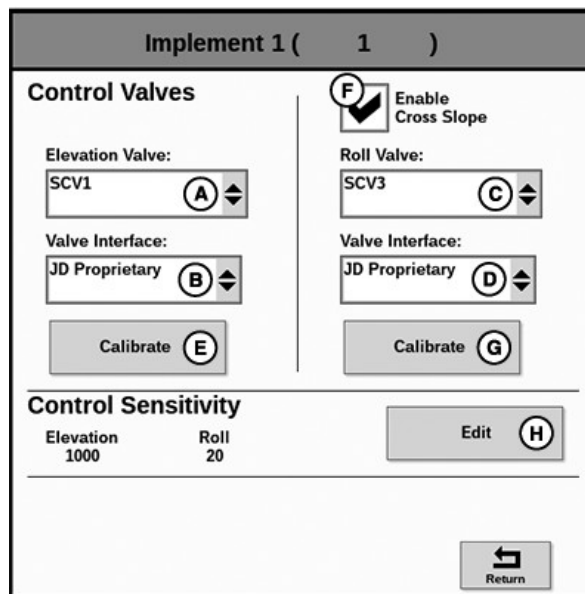
1. ជ្រើសរើសរាល់កម្មសម្បជញ្ញពីមុនយន្តភ្ជាប់ចុះ។

2. ជ្រើសរើសអ៊ីនធឺហ្វេសរាល់ពីមុនយន្តភ្ជាប់ចុះ។

- រាល់បញ្ហាខាងក្រៅ (SCV) និងកុងតាក់ SCV ខាងក្រៅ
  - ត្រូវគ្នាជាមួយត្រាក់ទ័រម៉ូដែល John Deere, 60 Series និងបាស់ដាងនេះ: 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 និងត្រាក់ទ័រគ្រោងតូច 7X30។
- John Deere Legacy
  - ត្រូវគ្នាជាមួយត្រាក់ទ័រម៉ូដែល 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 និង 9X20។
  - ប្រើ SCV 1 ឬ 3 ប៉ុណ្ណោះ។
  - ទាមទារឱ្យភ្ជាប់ចង្វាយខ្សែ UCC2 Application Controller ជាមួយកំណត់ជម្រើសនៅផ្នែកខាងក្រោយនៃកាប៊ីនត្រាក់ទ័រ។
- SCV កម្មសិទ្ធិរបស់ John Deere
  - ត្រូវគ្នាជាមួយត្រាក់ទ័រម៉ូដែល 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R លំដាប់ថ្នាក់ចុងក្រោយ 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT និង 9RX។
  - បន្សំគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបដីបី ត្រូវបានគាំទ្រលើផ្ទៃតម្រាបទាំងនេះ។
  - អាចប្រើ SCV អ្វីក៏បាន។
  - កុំភ្ជាប់ចង្វាយខ្សែ UCC2 Application Controller ជាមួយកំណត់ជម្រើសនៅផ្នែកខាងក្រោយនៃកាប៊ីនត្រាក់ទ័រ។
  - ប្រសិនបើកំណត់ SCV ទៅកាន់ដៃបញ្ជា គេមិនអាចគ្រប់គ្រងវាតាមពិធីសារ JD Prop បានឡើយ។
- ISO SCV
  - ត្រូវគ្នាជាមួយត្រាក់ទ័រម៉ូដែល 6R, 6M (នៅពេលបំពាក់ជាមួយ SCVs អេឡិចត្រូនិកជាជម្រើស), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT និង 9RX។
  - អាចប្រើ SCV អ្វីក៏បាន។
  - កុំភ្ជាប់ចង្វាយខ្សែ UCC2 Application Controller ជាមួយកំណត់ជម្រើសនៅផ្នែកខាងក្រោយនៃកាប៊ីនត្រាក់ទ័រ។

3. ចុចប៊ូតុងក្រិតខ្នាតកម្ពស់ (E) និងក្រិតខ្នាតរាល់បញ្ជា (SCV)។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីការក្រិត SCV តាមខ្នាតដោយដៃ។ )



A—មិនយន្តភ្ជាប់ចុះរាល់កម្ពស់

B—មិនយន្តភ្ជាប់ចុះផ្ទៃរាល់

C—មិនយន្តភ្ជាប់ចុះរាល់រិល

D—មិនយន្តភ្ជាប់ចុះផ្ទៃរាល់

E—ប៊ូតុងក្រិតខ្នាតកម្ពស់

F—ប្រអប់ជីកបើកដំណើរការចំណោតផ្ទៀង

G—ប៊ូតុងក្រិតខ្នាតរិល

H—ប៊ូតុងកែសម្រួលភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រង

4. ប្រសិនបើគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបមានសមត្ថភាព ចូរចុចប្រអប់ជីកបើកដំណើរការចំណោតផ្ទៀង (F)។

a. ជ្រើសរើសរាល់រិលពីមុនយន្តភ្ជាប់ចុះ។

b. ជ្រើសរើសផ្ទៃរាល់ពីមុនយន្តភ្ជាប់ចុះ។

c. ចុចប៊ូតុងក្រិតរាល់រិលតាមខ្នាត (G) និងក្រិត SCV តាមខ្នាត។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីការក្រិត SCV តាមខ្នាតដោយដៃ។ )

5. ចុចប៊ូតុងកែសម្រួលភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រង (H) និងលៃតម្រូវការកំណត់ភាពឆ្លើយតប។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីការកែសម្រួលភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រង។ )

RW00482,0000AA2-KM-13DEC21-2/2

## ការត្រួត SCV តាមខ្នាតដោយដៃ

**!** ប្រយ័ត្ន៖ ដើម្បីជៀសវាងការរងរបួសធ្ងន់ធ្ងរ ចូរកុំចូលជិតជុំវិញតំបន់គ្រឿងបរិក្ខារ។ ទម្រង់ការនេះតម្រូវឱ្យគ្រឿងចក្រធ្វើដំណើរទៅមុខ។ គ្រឿងបំពាក់ធ្វើចលនាអន្តរកាលត្រួតតាមខ្នាត។ ចូរអាននិងអនុវត្តតាមដំណើរការប្រព័ន្ធស្វ័យប្រវត្តិកម្មគ្រឿងបំពាក់ដោយសុវត្ថិភាពនៅក្នុងផ្នែកសុវត្ថិភាពមុននឹងធ្វើការត្រួតតាមខ្នាត។

ការកំណត់ចំណុចផ្លាស់ប្តូរ SCV ប្រើដើម្បីត្រួតកម្មវិធី UCC2 Application Controller តាមខ្នាតដើម្បីកំណត់បរិមាណអប្បបរមានៃសញ្ញាពីប្រអប់បញ្ជាអ៊ីដ្រូលីកចាំបាច់មុននឹងគ្រឿងចក្រផ្លាស់ទី។ បើមិនត្រឹមត្រូវចំណុចផ្លាស់ប្តូរ SCV តាមខ្នាតទេ គ្រឿងចក្រកោសពង្រាប់អាចធ្វើដំណើរលឿនជាងនេះនៅក្នុងទិសដៅមួយគួរឱ្យកត់សម្គាល់ ទូទាត់លើសឬខ្វះឬមិនប្រតិបត្តិការមិនតាមការរំពឹងទុកដោយសារតែការកំហិតអ៊ីដ្រូលីក។

ចូរត្រួតតាមខ្នាតប្រសិនបើ៖

- ទម្រង់ព័ត៌មានថ្មីមួយត្រូវបានបង្កើតឡើង។
- តម្លៃពន្លាតនិងបង្អួចត្រូវបានកំណត់នៅ 5 ឬ 250 (តម្លៃលំនាំដើមពីរោងចក្រ)។

AutoTrac គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

- តម្លៃត្រូវបានចម្លងចេញពីគ្រឿងចក្រមួយទៀត។
- ការតម្រង់ទុយោអ៊ីដ្រូលីកប្រែប្រួលនៅចន្លោះ SCVs ។
- ធ្វើការផ្តល់ផលសមាសភាពគ្រឿងអ៊ីដ្រូលីកនៅលើគ្រឿងចក្រឬគ្រឿងបំពាក់។
- វាលសមាជច្រាសត្រូវបានលៃតម្រូវ។
- លំហូរអ៊ីដ្រូលីកត្រូវបានលៃតម្រូវ។

កំណត់ចំណាំ៖ ចូរប្រាកដថាប្រេងអ៊ីដ្រូលីកស្ថិតនៅក្នុងសីតុណ្ហភាពប្រតិបត្តិការមុនពេលធ្វើការត្រួតតាមខ្នាត។

## ការត្រួត SCV តាមខ្នាតដោយដៃ

ចុចសូហ្វីយី Controller Setup > ថែប Profile > ប៊ូតុង SCV Edit > ប៊ូតុង SCV Configuration Edit > ប៊ូតុង Calibrate។

1. ដាក់ SCV ដែលបានជ្រើសរើសក្នុងម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ។
2. ដាក់ SCV នៅក្នុងទីតាំងយ៉ាងពន្លា មិនមែនទីតាំងរាបស្មើឡើយ។
3. បើកបរគ្រឿងចក្រទៅមុខ ក្នុងល្បឿនលើសពី .7 គ.ម/ម៉ោង (.45 ម៉ាយល៍/ម៉ោង)។ ហាមភ្ជាប់ AutoTrac™។

(ដើម្បីជ្រាបពិសេសពីកម្រិតល្បឿន SCV ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រតិបត្តិការគ្រឿងចក្រ)។

## 4. ចុចប៊ូតុងតេស្តពន្លា (A)។

កំណត់ចំណាំ៖ ប្រសិនបើគ្រឿងបំពាក់ធ្វើចលនាក្នុងទិសដៅផ្ទុយពីទិសដៅចង់បាន, ចូរចុចប្រអប់ជីកធាតុចេញបញ្ជា (B) ជំនួសឱ្យការប្តូរទីតាំងទុយោអ៊ីដ្រូលីក។

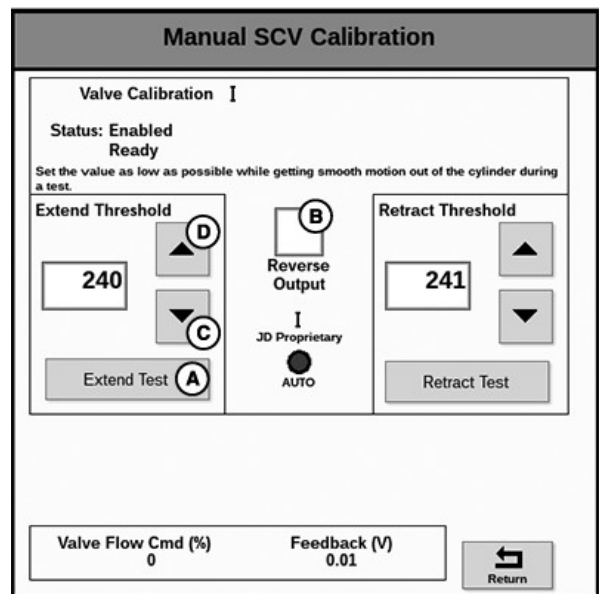
## 5. ចុចប៊ូតុងបន្ថយ (C) រហូតទាល់តែគ្រឿងចក្រកោសពង្រាប់លែងមានចលនា។

## 6. ចុចប៊ូតុងបង្កើន (D) រហូតទាល់តែគ្រឿងចក្រកោសពង្រាប់ផ្លាស់ទីយឺតៗ តាមដែលអាចធ្វើបាន នៅពេលកំពុងរក្សាចលនាជាបន្ត។

កំណត់ចំណាំ៖ ប្រសិនបើស៊ីឡាំងកាច់ចង្កូរគ្រឿងបំពាក់ឈានដល់គុណភាពអប្បបរមាឬអប្បបរមា អំឡុងពេលធ្វើតេស្ត ចូរកំណត់ទីតាំងស៊ីឡាំងឡើងវិញ។

A—ប៊ូតុងតេស្តពន្លា  
B—ប្រអប់គូសជីកធាតុចេញត្រលប់

C—ប៊ូតុងបន្ថយ  
D—ប៊ូតុងបង្កើន



RW00482,00009CB-KM-08MAY20-2/5

## 7. ចុចប៊ូតុងបញ្ចប់តេស្ត។

PC26416—UN—22OCT18

Stop Test

ប៊ូតុងបញ្ចប់តេស្ត

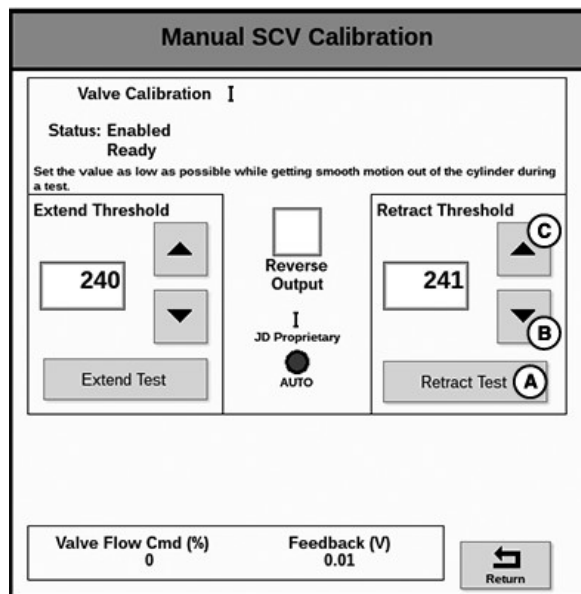
តទៅទំព័រឆ្លាស់

RW00482,00009CB-KM-08MAY20-3/5

8. ចុចប៊ូតុងតេស្តបង្កើន (A)។
  9. ចុចប៊ូតុងបន្ថយ (B) រហូតទាល់តែគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបលែងមានចលនា។
  10. ចុចប៊ូតុងបង្កើន (C) រហូតទាល់តែគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបផ្លាស់ទីយឺតៗ តាមដែលអាចធ្វើបាន នៅពេលកំពុងរក្សាចលនាជាបន្ត។
- កំណត់ចំណាំ៖ ប្រសិនបើស៊ីឡាំងកាច់ចង្អុលគ្រឿងបំពាក់ឈានដល់គុណកម្រិតបរិមាណអប្បបរមា អំឡុងពេលធ្វើតេស្ត ចូរកំណត់ទីតាំងស៊ីឡាំងឡើងវិញ។

A—ប៊ូតុងតេស្តបង្កើន  
B—ប៊ូតុងបន្ថយ

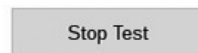
C—ប៊ូតុងបង្កើន



RW00482,00009CB-KM-08MAY20-4/5

11. ចុចប៊ូតុងបញ្ចប់តេស្ត។

PC26416—UN—22OCT18



ប៊ូតុងបញ្ចប់តេស្ត

RW00482,00009CB-KM-08MAY20-5/5

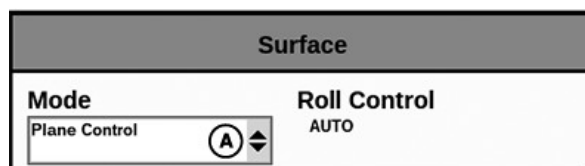
## ផ្ទៃ

ចុចសូហ្វីយ៍ iGrade™ > ថែប Setup> ប៊ូតុងកែសម្រួលផ្ទៃ។  
iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

RW00482,00008C0-KM-12NOV21-1/19

ជ្រើសរើសម៉ូដគ្រប់គ្រងពីមុនយន្តភ្នាក់ចុះ (A)។

PC27090—UN—06MAY19



A—ម៉ូដយន្តភ្នាក់ចុះម៉ូដគ្រប់គ្រង

ឯករាជ្យខាងទិសដៅ និងប្រើប្រាស់ជាទូទៅដើម្បីបង្កើតផ្ទៃរាប ឬផ្ទៃក្រឡាយធម្មតា។ ប្រព័ន្ធធាតុបំពេញឬកាត់ដោយស្វ័យប្រវត្តិនៅអំឡុងពេលប្រតិបត្តិការឡើងលើឬចុះផ្ទៃ។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែមអំពីម៉ូដគ្រប់គ្រង ចូរអានអំពីទិន្នន័យរួមនៃប្រព័ន្ធ—iGrade™)។

- **Plane Control** បង្កើតនិងគ្រប់គ្រងគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបដោយស្វ័យប្រវត្តិដើម្បីកាត់ផ្ទៃជម្រាលទាល់និងជម្រាលឌុប។ Plane Calculator អាចបង្កើតផ្ទៃស្របក្នុងមុំបំផុតដោយផ្អែកលើទិន្នន័យកម្ពស់ដែលបានកត់ត្រាទុក។ ផ្ទៃស្របក្នុងមុំបំផុតគណនាតម្លៃស្របបង្កើតជាមួយបរិមាណសម្ភារៈក៏ដូចជាផុតដែលចាំបាច់ត្រូវយកចេញ(កាត់និងចាក់បំពេញ)។
- **Remote Control** ទទួលការបញ្ជាទិន្នន័យកម្ពស់ពីប្រភពផ្សេងទៀតសម្រាប់ផ្ទៃឬកន្លែងប្រឡាយដែលចង់បាន។ Remote Control គ្រប់គ្រងកម្ពស់បែលដោយស្វ័យប្រវត្តិទៅកាន់កម្ពស់ដែលបានគណនាសម្រាប់ផ្ទៃមួយឬប្រឡាយដែលបានបង្កើតដោយ Surface Water Pro™ Plus, T3RRA Cutta™, ឬសូលុយស្យុងរបស់ភាគីទីបី។
- **Grade Control** បង្កើតចំណោទដែលចង់បានដោយចម្ងាយពីគ្រឿងកែសម្រួលដីដំណើរមិនមែនជាចម្ងាយលីនេអ៊ែរឡើយ។ Grade Control (កម្មវិធីគ្រប់គ្រងថ្នាក់) មិន

Surface Water Pro គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
T3RRA Cutta គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Precision Terrain Solutions

កទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00008C0-KM-12NOV21-2/19

## ការគ្រប់គ្រងផ្ទៃ

កំណត់ផ្ទៃជាជម្រាលទោល (A) ឬជម្រាលឌុប (B)។ កំណត់ផ្ទៃដោយប្រើអង្គគណនាផ្ទៃ ឬដោយបញ្ចូលជម្រាលនិងទិសដៅដោយដៃ។

## ការគ្រប់គ្រងផ្ទៃ—អង្គគណនាផ្ទៃ

ដើម្បីគណនាផ្ទៃមួយអង្គគណនាផ្ទៃតម្រូវឱ្យប្រតិបត្តិការបើកបរលើផ្ទៃកម្មនៃកំបន់និងប្រមូលចំណុចទិន្នន័យស្ទង់។ ចំណុចទិន្នន័យប្រមូលពីគ្រឿងទទួល (GPS) ប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកលគ្រឿងបំពាក់ 1។ រក្សាសញ្ញានៃទីតាំងដាក់ស្តែង (RTK) ខណៈពេលកំពុងប្រមូលចំណុចទិន្នន័យ។

A—ផ្ទៃជម្រាលទោល

B—ផ្ទៃជម្រាលឌុប

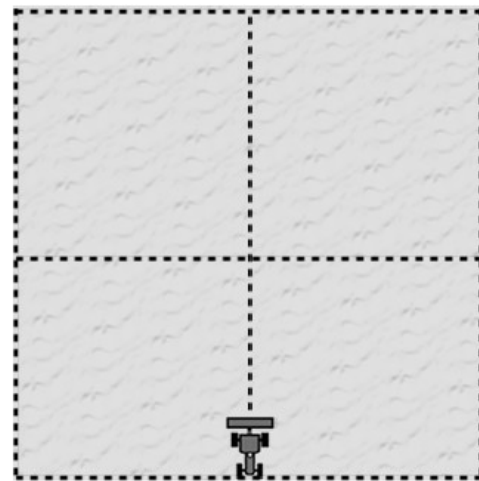
| Single <b>A</b>    |                   | Dual <b>B</b>      |                   |
|--------------------|-------------------|--------------------|-------------------|
| Slope              | Direction         | Slope 1            | Direction         |
| 0.4200 (%)         | 180.0000 (deg)    | 0.4200 (%)         | 180.0000 (deg)    |
| Plane Origin Point |                   | Slope 2            | Direction         |
| Lat.:              | 37.2343323        | 0.0370 (%)         | 265.6000 (deg)    |
| Long.:             | -115.806663 (deg) | Plane Origin Point |                   |
| Altitude:          | 3,573 (ft)        | Lat.:              | 37.2343323 (deg)  |
|                    |                   | Long.:             | -115.806663 (deg) |
|                    |                   | Altitude:          | 3,573 (ft)        |

PC27091—UN—07MAY19

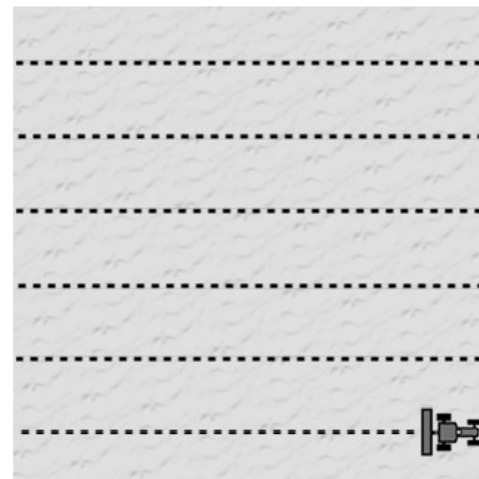
RW00482.00008C0-KM-12NOV21-3/19

នៅពេលប្រមូលចំណុចទិន្នន័យបានច្រើន ភាពត្រឹមត្រូវនៃលទ្ធផលនឹងកើនឡើង។ នៅផ្ទៃអប្បបរមា ចូរស្ទង់បរិវេណនិងលំនាំ X តាមរយៈមណ្ឌលនេះ។ ដើម្បីទទួលបានលទ្ធផលល្អបំផុត ចូរធ្វើការស្ទង់ឲ្យបានល្អិតល្អន់ដោយការបង្កើតបន្ទាត់ដានត្រង់តាមការដាននេះ។ ដោយអាស្រ័យលើការដានដែលកំពុងស្ទង់ ចូរបង្កើតបន្ទាត់តាមដានជាមួយគម្លាតដានដូចខាងក្រោម៖

- សម្រាប់ការដានដែលមានការប្រែប្រួលកម្ពស់និងជម្រាល, យកល្អិតប្រើគម្លាតដាននៃ 7.5-15 ម៉ែត្រ (25-50 ហ្វីត)។
- សម្រាប់ការដានដែលរាបស្មើជាងនេះ យកល្អិតប្រើគម្លាតដានប្រវែង 15 ម៉ែត្រ (50 ហ្វីត)។
- ចំពោះដីដែលរាបស្មើ ឬមានភាពច្បាស់លាស់ យកល្អិតប្រើគម្លាតដានប្រវែង 15-30 ម៉ែត្រ (50-100 ហ្វីត)។ ដើម្បីរាស់ស្ទង់ គម្លាតដានមិនត្រូវលើសពី 50 ម៉ែត្រ (164 ហ្វីត)។



អប្បបរមា



លទ្ធផលល្អបំផុត

PC27092—UN—07MAY19

PC21064—UN—06APR15

RW00482.00008C0-KM-12NOV21-4/19

1. ជ្រើសរើសប្លង់គណនាផ្ទៃ។

PC27093—UN—07MAY19

2. លើកប៉េនត្រឡប់ទៅក្រោយបញ្ចប់ការគណនាផ្ទៃ។

Plane Calculator

ប្លង់គណនាផ្ទៃ

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482.00008C0-KM-12NOV21-5/19

3. ដើម្បីចាប់ផ្តើមប្រមូលចំណុចទិន្នន័យ ចូរចុចប៊ូតុង Start (ចាប់ផ្តើម)។
4. ចូរធ្វើដំណើរទូកាត់តំបន់ដែលចង់ស្ទង់ និងប្រមូលចំណុចទិន្នន័យ។

PC27094—UN—07MAY19



ប៊ូតុងចាប់ផ្តើម

RW00482,00008C0-KM-12NOV21-6/19

5. ចុចប៊ូតុង Pause (ផ្អាក) នៅពេលធ្វើដំណើរខាងក្រៅតំបន់រាស់ស្ទង់។ ចុចប៊ូតុង Resume (បន្ត) នៅពេលចូលក្នុងតំបន់រាស់ស្ទង់វិញ។

PC27095—UN—07MAY19



ប៊ូតុង Pause (ផ្អាក)

PC27096—UN—07MAY19



ប៊ូតុង Resume

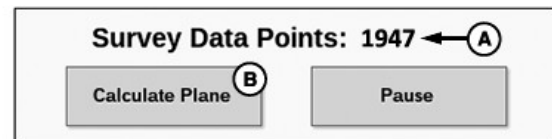
RW00482,00008C0-KM-12NOV21-7/19

6. នៅពេលចំណុចទិន្នន័យរាស់ស្ទង់ចំនួន 50 (A) ត្រូវបានប្រមូល នោះគេអាចចុចប៊ូតុងគណនាផ្ទៃ (B)។ ចុចប៊ូតុងនេះនៅពេលការរាស់ស្ទង់បានបញ្ចប់។

PC27102—UN—07MAY19

A—ចំណុចទិន្នន័យរាស់ស្ទង់

B—ប៊ូតុងគណនាផ្ទៃ



RW00482,00008C0-KM-12NOV21-8/19

7. ជ្រើសរើសផ្ទៃពីមីនុយទម្លាក់ចុះ (A)។

8. ចុចប៊ូតុង Save (B)។

#### ការគ្រប់គ្រងផ្ទៃ—ការបញ្ចូលដោយដៃ

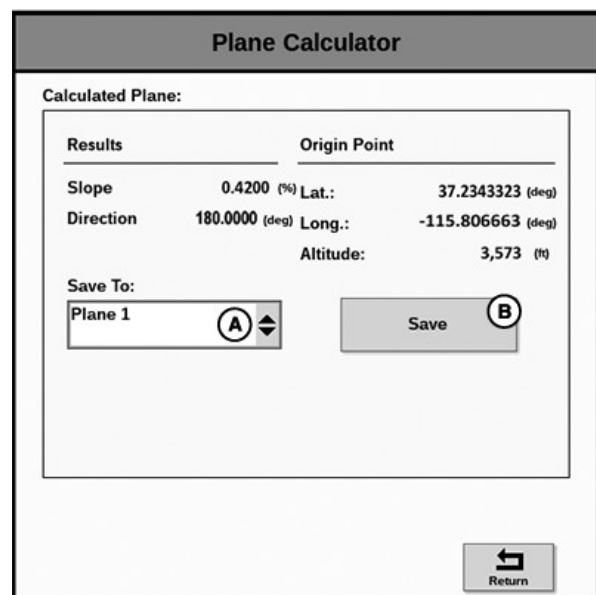
ក្បាលទិសនៅជ្រើសទៅនឹងភាគខាងជើងចំ។ តម្លៃភាគរយនៃផ្ទៃម្យ៉ាងអវិជ្ជមានចែងចុះទៅកាន់រយៈកម្ពស់ទាបជាងនេះដោយជ្រើសទៅនឹងចំណុចដើម (ចុះជម្រាល)។ តម្លៃភាគរយនៃផ្ទៃម្យ៉ាងអវិជ្ជមានកើនទៅកាន់រយៈកម្ពស់ខ្ពស់ជាងនេះដោយជ្រើសទៅនឹងចំណុចដើម (ឡើងជម្រាល)។ ភាគរយនៃផ្ទៃម្យ៉ាងមិនស្មើនឹងមុំជម្រាលគិតជាអង្សា (ឧទាហរណ៍ ជម្រាល 8.75% = 5°)។

- ជម្រាល (%) = ចម្ងាយបញ្ជ្រក/ចម្ងាយផ្នែក X 100
- ជម្រាល (%) = (តង់សង់ [ជម្រាលគិតជាអង្សា] X 100

ចំណុចដើមគឺជាចំណុចយោងនៅក្នុងកម្ពស់ដាច់ខាតសម្រាប់ផ្ទៃដែលចង់បាន។ ចំណុចដើមប្រើដើម្បីប្រៀបធៀបកម្ពស់ដាច់ខាតទៅនឹងកម្ពស់ដែលគណនាដោយ iGrade™។ ប្រសិនបើប្រើប្រព័ន្ធច្រើន នោះប្រព័ន្ធទាំងអស់ត្រូវតែប្រើចំណុចដើមដូចគ្នា។ ភាពល្អប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល (GPS) សម្រាប់ប្រព័ន្ធនីមួយៗត្រូវតែបញ្ចូលឲ្យបានត្រឹមត្រូវ។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីចំណុចដើម)។

iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company



A—រក្សាទុកទៅ មីនុយទម្លាក់ចុះ B—ប៊ូតុងរក្សាទុក

RW00482,00008C0-KM-12NOV21-9/19

1. ចុចប៊ូតុង Manual Entry។

PC27111—UN—08MAY19



ប៊ូតុងបញ្ចូលដោយដៃ

គេទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00008C0-KM-12NOV21-10/19

2. ចុចថែប Single (A) ឬក៏ថែប Dual (B)។  
កំណត់ចំណាំ៖ ចូរប្រាកដថាគ្រឿងទទួល GPS របស់គ្រឿងបំពាក់ 1 កំពុងប្រើសញ្ញា RTK ។
3. ដាក់គ្រឿងចក្រនៅក្នុងទិសដៅនៃជម្រាលដែលចង់បាន ដោយបែងគ្រឿងចក្រកោសពង្រាប់ស្ថិតនៅត្រង់ចំណុចដើម ផ្ទាល់។
4. បញ្ចូលជម្រាលទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល (C)។
5. បញ្ចូលទិសទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល (D)។  
កំណត់ចំណាំ៖ ដើម្បីទទួលបានលទ្ធផលជម្រាលឧបល្ល័ង្ក សូម ប្រើជម្រាលទីពីរដែលមានមុំ 90° (កាត់កែង) ទៅនឹង ជម្រាលទីមួយ។
6. ប្រសិនបើបញ្ចូលជម្រាលឧបៈ
  - a. បញ្ចូលជម្រាលទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល (E)។
  - b. បញ្ចូលទិសទៅប្រអប់ធាតុចូល (F)។
7. ចុចប៊ូតុងកែសម្រួលចំណុចដើម (G)។
8. នៅពេលកំណត់ចំណុចដើមជាលើកដំបូង ចូរកំណត់ទីតាំង ដែលមានដោតទង់ឬសញ្ញាសម្គាល់ដើម្បីឱ្យគ្រឿងចក្រកោស ពង្រាប់ត្រលប់មកវិញដើម្បីផ្ទៀងផ្ទាត់សុពលភាពប្រព័ន្ធនិង កំណត់ចំណុចដើមរបស់ផ្ទៃតាមចាំបាច់នៅអំឡុងពេល ប្រតិបត្តិការ។

A—ផ្ទាំងទោល  
B—ផ្ទាំងឧប  
C—ប្រអប់ធាតុចូលជម្រាល 1  
D—ប្រអប់ធាតុចូលទិសដៅ 1  
E—ប្រអប់ធាតុចូលជម្រាល 2  
F—ប្រអប់ធាតុចូលទិសដៅ 2  
G—ប៊ូតុងកែសម្រួលចំណុចដើម

**Manual Entry**

Edit slope details in either single or dual slope view.

Single **(A)** Dual

Slope **0.1803 (C)** (%) Direction **236.3099 (D)** (deg)

Plane Origin Point  
Lat.: 41.4895636 (deg)  
Long.: -90.4927117 (deg)  
Altitude: 0.00 (ft)

Edit Origin Point **(G)**

Return

**Manual Entry**

Edit slope details in either single or dual slope view.

Single Dual **(B)**

Slope 1  
Slope **0.1000 (C)** (%) Direction **180.0000 (D)** (deg)

Slope 2  
Slope **0.1500 (E)** (%) Direction **270.0000 (F)** (deg)

Plane Origin Point  
Lat.: 41.4895636 (deg)  
Long.: -90.4927117 (deg)  
Altitude: 0.00 (ft)

Edit Origin Point **(G)**

Return

តទៅទំព័ររបៀប

RW00482,00008C0-KM-12NOV21-11/19

PC27112—UN—05JUN19

PC27113—UN—05JUN19

# 9. ចុចប៊ូតុងចំណុចដើមដែលបានកំណត់ (A)។

## ចំណុចដើម

A—ប៊ូតុងចំណុចដើមដែលបានកំណត់

Set Plane Origin

Confirm the following prior to setting origin:

- Position of scraper 1 is positioned at new origin
- Scraper 1 GPS is in RTK

Current Error      0.00 (ft)

 1
 

Set Origin A

Current Location

Lat.:              41.4895636 (deg)

Long.:            -90.4927117 (deg)

Altitude:           0.00 (ft)

Return

PC27115—UN—09MAY19

RW00482,00008C0-KM-12NOV21-12/19

គេអាចកំណត់ចំណុចដើមទៅកាន់ទីតាំងបច្ចុប្បន្ន (A), ឬទៅមុខ (B), និងឬរមកក្រោយ (C) ដោយប្រើស្រទាប់ទំព័រដំណើរការចំណុចដើម។

ប្រឆាប់បញ្ជាពីចម្ងាយ

Distance Trip

Origin

Latitude (deg)

32.5656260

Longitude (deg)

-91.3554372

Set To Current Location A

Shift Origin

 B

0 cm

 C

Forward

Backward

PC28564—UN—19NOV21

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00008C0-KM-12NOV21-13/19



1. ជ្រើសរើសប្រភេទកំណត់ត្រាពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះ (A)។  
កំណត់ចំណាំ៖ ប្រភេទកំណត់ត្រាមួយចំនួនមិនត្រូវការការកំណត់ច្រកស៊េរី ឬការដំឡើងច្រកស៊េរីឡើយ។
2. ជ្រើសរើសការកំណត់ច្រកស៊េរីពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះ (B)។
3. ចុចប៊ូតុងកំណត់ច្រកស៊េរី (C) និងបំពេញការកំណត់ច្រកស៊េរី។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីច្រកស៊េរី )

#### ការគ្រប់គ្រងចំណាត់ថ្នាក់

កំណត់ចំណាត់ថ្នាក់ដោយបញ្ចូលជម្រាលដោយដៃ ឬដោយប្រើអង្គគណនាចំណាត់ថ្នាក់។

#### ការគ្រប់គ្រងចំណាត់ថ្នាក់—ការបញ្ចូលដោយដៃ

តម្លៃភាគរយនៃជម្រាលអវិជ្ជមានចម្ងាយទៅកាន់រយៈកម្ពស់ទាបជាងនេះដោយធៀបទៅនឹងចំណុចដើម (ចុះជម្រាល)។ តម្លៃភាគរយនៃជម្រាលវិជ្ជមានកើនទៅកាន់រយៈកម្ពស់ខ្ពស់ជាងនេះដោយធៀបទៅនឹងចំណុចដើម (ឡើងជម្រាល)។ ភាគរយនៃជម្រាលមិនស្មើនឹងមុជ្រាលគឺជាអង្សា (ឧទាហរណ៍ ជម្រាល 8.75% = 5°)។

- ជម្រាល (%) = ចម្ងាយបញ្ឈរ/ចម្ងាយផ្តេក X 100
- ជម្រាល (%) = (តង់សង់ [ជម្រាលគិតជាអង្សា] X 100

1. ដាក់គ្រឿងចក្រនៅក្នុងទិសដៅនៃជម្រាលដែលចង់បានដោយបើកគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបស្ថិតនៅត្រង់ចំណុចដើមផ្ទាល់។

កំណត់ចំណាំ៖ ចូរប្រាកដថាគ្រឿងទទួល GPS របស់គ្រឿងបំពាក់ 1 កំពុងប្រើសញ្ញា RTK ។

A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះការតភ្ជាប់ B—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះកំណត់រន្ធស៊េរី C—ប៊ូតុងកំណត់រន្ធស៊េរី

2. កំណត់ចំណុចដើមដែលមានទង់ឬសញ្ញាសម្គាល់ដើម្បីឱ្យគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបត្រលប់មកផ្ទៀងផ្ទាត់សុពលភាពប្រព័ន្ធនិងដើម្បីកំណត់ចំណុចដើមផ្នែកតាមចាំបាច់នៅអំឡុងពេលប្រតិបត្តិការ។

RW00482,00008C0-KM-12NOV21-14/19

3. បញ្ចូលជម្រាលទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល (A)។
4. ប្រសិនបើបើកឱ្យដំណើរការចំណោតផ្ទៀងនិងកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធវា ចូរបញ្ចូលចំណុចកំណត់រលទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល (B)។

#### ការគ្រប់គ្រងចំណាត់ថ្នាក់—អង្គគណនាចំណាត់ថ្នាក់

អង្គគណនាចំណាត់ថ្នាក់ត្រូវការផ្តល់មួយដែលមានប្រវែងយ៉ាងតិច 30.5 ម (100 ហ្វីត) ដើម្បីវាស់ស្ទង់។ ប្រសិនបើផ្លូវដែលចង់បានមានប្រវែងតិចជាង 30.5 ម (100 ហ្វីត) ចូរបញ្ចូលជម្រាលដោយដៃ។ ចំណុចទិន្នន័យត្រូវបានប្រមូលពីគ្រឿងទទួល GPS របស់គ្រឿងបំពាក់ 1។ សញ្ញា RTK ត្រូវការចាំបាច់ខណៈពេលប្រមូលចំណុចទិន្នន័យ។

A—ប្រអប់ធាតុចូលជម្រាល

B—ប្រអប់ធាតុចូលចំណុចកំណត់រល

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00008C0-KM-12NOV21-15/19

1. ចុចប៊ូតុង Grade Calculator ។

PC27119—UN—10MAY19



ប៊ូតុង Grade Calculator

2. ដាក់គ្រឿងចក្រនៅក្នុងទិសដៅនៃជម្រាលដែលចង់បាន ដោយបើកគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបស្ថិតនៅត្រង់ចំណុចដើម ផ្ទាល់។

កំណត់ចំណាំ៖ ចូរច្រកដំឡើងទទួល GPS របស់គ្រឿងបំពាក់ 1 កំពុងប្រើសញ្ញា RTK ។

ប្រព័ន្ធនឹងដើម្បីកំណត់ចំណុចដើមផ្ទៃតាមចាំបាច់នៅអំឡុង ពេលប្រតិបត្តិការ។

3. កំណត់ចំណុចដើមដែលមានទង់ឬសញ្ញាសម្គាល់ដើម្បីឱ្យ គ្រឿងចក្រកោសពង្រាបត្រលប់មកផ្ទៀងផ្ទាត់សុពលភាព

4. លើកប៉េលគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបទៅទីតាំងខ្ពស់បំផុត។

RW00482,00008C0-KM-12NOV21-16/19

5. ដើម្បីចាប់ផ្តើមប្រមូលចំណុចទិន្នន័យ ចូរចុចប៊ូតុង Start (ចាប់ផ្តើម)។

PC27094—UN—07MAY19



ប៊ូតុងចាប់ផ្តើម

6. ធ្វើដំណើរតាមផ្លូវដែលចង់ទៅ និងប្រមូលចំណុចទិន្នន័យ។

RW00482,00008C0-KM-12NOV21-17/19

7. ចុចប៊ូតុង Pause (ផ្អាក)និងប៊ូតុង Resume (បន្ត) តាម ចាំបាច់។

PC27095—UN—07MAY19



ប៊ូតុង Pause (ផ្អាក)

PC27096—UN—07MAY19



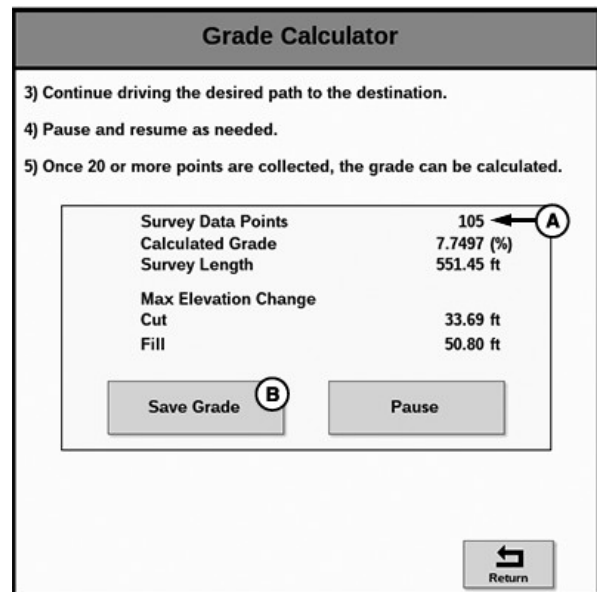
ប៊ូតុង Resume

RW00482,00008C0-KM-12NOV21-18/19

8. នៅពេលបានប្រមូលចំណុចទិន្នន័យរវាងចំនួន 20 (A) លោកអ្នកអាចចុចប៊ូតុងSave Grade (រក្សាទុក ចំណាត់ថ្នាក់) (B)។ ចុចប៊ូតុងនេះនៅពេលការរវាងចំនួនបាន បញ្ចប់។

A—ចំណុចទិន្នន័យរវាងចំនួន

B—ប៊ូតុងរក្សាទុកចំណាត់ថ្នាក់



PC27117—UN—10MAY19

RW00482,00008C0-KM-12NOV21-19/19

## ភាពលយកម្ពស់

ចុចសូហ្វីយី iGrade™ > ថែប Setup> ប៊ូតុង Elevation Edit។

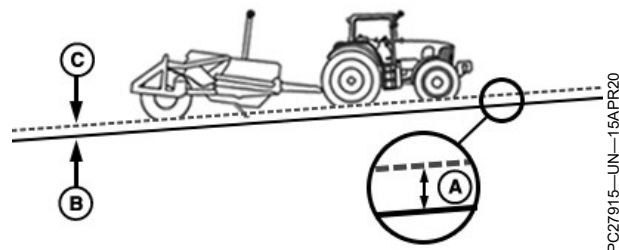
iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

គេទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00009CC-KM-16APR20-1/3

ភាពលយកម្ពស់ (A) គឺជាចម្ងាយបញ្ឈរសរុបរវាងផ្ទៃរចនា (B) និងផ្ទៃភាពលយ (C)។ គេមកកាត់គ្រឿងចក្រកោសពង្រាបលើតម្រូវនៅរាល់ពេលដែលតម្រូវភាពលយកម្ពស់។ នៅពេលកម្ពស់ផ្ទៃផ្លាស់ប្តូរ មុខកាត់គ្រឿងចក្រកោសពង្រាបត្រូវតែតម្រូវនៅរាល់ពេលចុចប៊ូតុងភាពលយ។ ចំពោះការប្រើប្រាស់គ្រឿងចក្រកោសពង្រាបច្រើនយ៉ាង តម្លៃកំណត់ជំហានភាពលយដែលត្រូវអនុវត្តចំពោះគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបទាំងអស់។

- ដាក់គ្រឿងចក្រនៅក្នុងទិសដៅនៃជម្រាលដែលចង់បានដោយបើកគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបស្ថិតនៅក្នុងចំណុចដើមផ្ទាល់។
- កំណត់ចំណាំ៖ ចូរប្រាកដថាគ្រឿងទទួល GPS របស់គ្រឿងបំពាក់ 1 កំពុងប្រើសញ្ញា RTK ។
- កំណត់ចំណុចដើមដែលមានទង់ឬសញ្ញាសម្គាល់ដើម្បីឱ្យគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបត្រលប់មកផ្ទៀងផ្ទាត់សុពលភាព



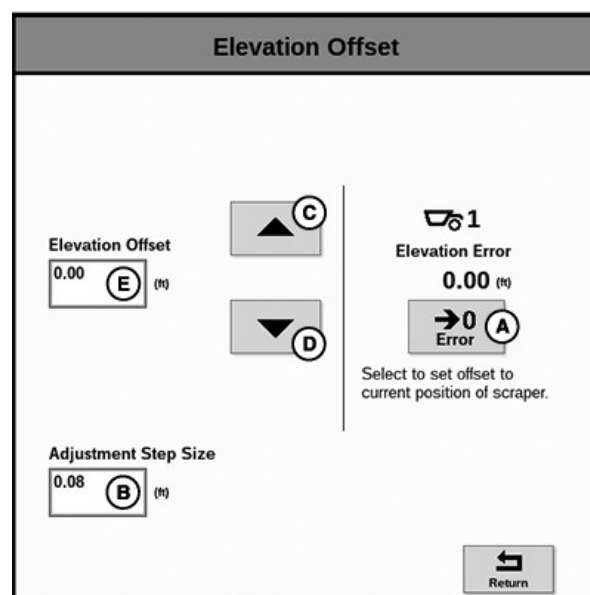
A—ភាពលយកម្ពស់  
B—ផ្ទៃដែលបានរចនា (កំហុសសូន្យ)  
C—ផ្ទៃរូបភាពលយ

ប្រព័ន្ធនឹងដើម្បីកំណត់ចំណុចដើមផ្ទៃតាមចំណុចនៅអំឡុងពេលប្រតិបត្តិការ។

RW00482,00009CC-KM-16APR20-2/3

- ដើម្បីកំណត់ផ្ទៃរចនាទៅកាន់កម្ពស់មុខកាត់គ្រឿងចក្រកោសពង្រាប1, ចូរចុចប៊ូតុង Set Zero Error (កំណត់កំហុសសូន្យ) (A)។ ការធ្វើដូច្នេះកំណត់ភាពលយកម្ពស់ទៅសូន្យ។
- បញ្ចូលទំហំជំហាននៃតម្រូវទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល (B)។ រាល់ពេលចុចប៊ូតុងបង្កើន (C) ឬប៊ូតុងបន្ថយ (D) តម្លៃភាពលយកម្ពស់ដែលបង្ហាញនៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល (E) នៃតម្រូវដោយទំហំជំហានដែលបានបញ្ចូល។

A—ប៊ូតុងកំណត់កំហុសសូន្យ  
B—ប្រអប់ធាតុចូលទំហំជំហាននៃតម្រូវ  
C—ប៊ូតុងបង្កើន  
D—ប៊ូតុងបន្ថយ  
E—ប្រអប់ធាតុចូលភាពលយកម្ពស់



RW00482,00009CC-KM-16APR20-3/3

## កែសម្រួលភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រង

ចុចសូហ្វីយី iGrade™ >ថែប Calibrations> ប៊ូតុង Edit Control Sensitivity។

iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00009CD-KM-16APR20-1/2

ប្រសិនបើ iGrade™ កំពុងគ្រប់គ្រងកម្ពស់បែល ឬបង្វិល មិនបានត្រឹមត្រូវទេ ចូរពិនិត្យមើលថាតើ៖

- ចំណុចផ្លាស់ប្តូររាល់បញ្ជាទាំងអស់ (SCV) ត្រូវបានត្រឹមតាមខ្នាតត្រឹមត្រូវដែរឬទេ។
- ការកំណត់អត្រាលំហូរ SCV ត្រឹមត្រូវដែរឬទេ។
- រាល់សមាជប្រាស (បើមាន) ត្រូវបានដំឡើងនិងលៃតម្រូវបានត្រឹមត្រូវដែរឬទេ។
- ការកំណត់ភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រងលៃតម្រូវបានត្រឹមត្រូវដែរឬទេ។

ដើម្បីលៃតម្រូវការកំណត់ភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រង៖

1. ចូរជ្រើសរើសគ្រឿងបំពាក់ពីប្រអប់ទម្លាក់ចុះ (A)។
2. ចុចប៊ូតុងបន្ថយ (B) ឬបង្កើន (C)។

**ភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រងកម្ពស់ (D)** លៃតម្រូវភាពកញ្ចក់ដោយប្រើប្រដាប់លៃតម្រូវអ៊ីដ្រូលីកសម្រាប់កំហុសបញ្ជី។ ប្រសិនបើគ្រឿងបំពាក់កំពុងចាកចេញពីលក្ខណៈរូបគ្នារបៀបគ្នា, បន្ថយតម្លៃ។

**ភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រងរង្វិល (E)** ចូរលៃតម្រូវភាពកញ្ចក់ដែលអ៊ីដ្រូលីកលៃតម្រូវសម្រាប់កំហុសរង្វិល (ចំណោតផ្លែង)។ ប្រសិនបើគ្រឿងបំពាក់បង្ហាញថាឆ្កែខាងឆ្វេងនិងខាងស្តាំខ្លាំង, ចូរបន្ថយតម្លៃ។

A—ម៉ឺនយទម្លាក់ចុះជ្រើសរើស  
គ្រឿងបំពាក់  
B—ប៊ូតុងបន្ថយ  
C—ប៊ូតុងបង្កើន

D—ភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រងកម្ពស់  
E—ភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រងរង្វិល

iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

RW00482,00009CD-KM-16APR20-2/2

## ការកំណត់បន្ទុក

កំណត់ចំណាំ៖ ការកំណត់បន្ទុកមិនត្រូវគ្នាជាមួយក្រាក់ទ័រ  
Chrysler Collision Detector (CCD) ឡើយ។

ចុចសូហ្វីយ៍ iGrade™ > ថែប Setup> ប៊ូតុង Load Limiting Edit។

ប្រតិបត្តិការអាចកំណត់ចំណុចផ្លាស់ប្តូរសម្រាប់ជម្រើសណាមួយទាំងអស់ ឬមិនមាននៃជម្រើសកំណត់បន្ទុក។ បន្ទុកដែលបានកំណត់កំណត់នៅពេលលក្ខខណ្ឌអាចបណ្តាលឱ្យគ្រឿងចក្រឬគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបជាប់គាំង។ ប្រសិនបើការកាត់អតិបរមាបន្ទុកត្រូវកំណត់ នោះកម្ពស់គ្រឿងចក្រកោសពង្រាបនឹងលៃតម្រូវដោយស្វ័យប្រវត្តិ។ ការប្រើប្រាស់ការទូងកងតម្រូវឱ្យមាន StarFire™ Receiver នៅលើគ្រឿងចក្រ។

**បន្ទុកម៉ាស៊ីន** តាមដានបន្ទុកម៉ាស៊ីន (កម្លាំងបង្វិល) នៅលើ CAN bus។ នៅពេលបន្ទុករបស់ម៉ាស៊ីនឈានដល់តម្លៃអតិបរមា Application Controller បញ្ជាឱ្យអ៊ីដ្រូលីកលើកបែលគ្រឿងកោសពង្រាបឡើងដើម្បីកាត់បន្ថយបន្ទុកប្រព័ន្ធ។ នៅពេលបន្ទុករបស់ម៉ាស៊ីនមានផ្ទៃទាប Application Controller នឹងបញ្ជាឱ្យអ៊ីដ្រូលីក

iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
StarFire គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

កទៅទំព័របន្ទាប់

ជ្រួលកបន្ទាប់បែលគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបទៅកាន់កម្ពស់ខាងដើម។

**Engine Speed (ល្បឿនម៉ាស៊ីន)** តាមដានល្បឿនម៉ាស៊ីន (ជុំ/នាទី) នៅលើ CAN bus។ នៅពេលល្បឿនម៉ាស៊ីនឈានដល់តម្លៃអប្បបរមា, នោះ Application Controller បញ្ជាឱ្យអ៊ីដ្រូលីកលើកបែលគ្រឿងកោសពង្រាបឡើងដើម្បីកាត់បន្ថយបន្ទុកប្រព័ន្ធ។ នៅពេលល្បឿនម៉ាស៊ីនកើនឡើង, នោះ Application Controller នឹងបញ្ជាឱ្យអ៊ីដ្រូលីកបន្ទាប់បែលគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបទៅកាន់កម្ពស់ខាងដើម។

**Wheel Slip** នឹងតាមដានភាពខុសគ្នារវាងល្បឿនកង់និងល្បឿនប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល (GPS)។ នៅពេលភាពខុសកង់ឈានដល់ចំណុចផ្លាស់ប្តូរកង់អតិបរមា នោះ Application Controller នឹងបញ្ជាឱ្យអ៊ីដ្រូលីកលើកបែលគ្រឿងកោសពង្រាបដើម្បីកាត់បន្ថយការអីល។ នៅពេលភាពខុសកង់ថយចុះ, នោះ Application Controller នឹងបញ្ជាឱ្យអ៊ីដ្រូលីកបន្ទាប់បែលគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបទៅកាន់កម្ពស់ខាងដើម។

RW00482,00008BF-KM-11JUN19-1/2

1. ដើម្បីបើកដំណើរការលក្ខណៈពិសេសកំណត់បន្ទុក ចូរចុចប្រអប់ជីកដែលត្រូវគ្នា (A—C)។
2. បញ្ចូលតម្លៃចំណុចផ្លាស់ប្តូរទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលដែលត្រូវគ្នា (D—F)។
3. ចុចប៊ូតុងកែសម្រួលភាពឆ្លើយតប (G) និងលែកម្រូរតម្លៃភាពឆ្លើយតបតាមចាំបាច់។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីភាពឆ្លើយតបកំណត់បន្ទុក។)

A—ប្រអប់ជីកបន្ទុកម៉ាស៊ីន  
B—ប្រអប់ជីកល្បឿនម៉ាស៊ីន  
C—ប្រអប់ជីកការទូងកង

E—ប្រអប់ធាតុចូលល្បឿនម៉ាស៊ីន  
F—ប្រអប់ធាតុចូលការទូងកង  
G—ប៊ូតុងកែសម្រួលភាពឆ្លើយតប

**Load Limiting**

|          |                                     |              |      |      |                |
|----------|-------------------------------------|--------------|------|------|----------------|
| <b>A</b> | <input checked="" type="checkbox"/> | Engine Load  | Max  | 34   | <b>D</b> (%)   |
| <b>B</b> | <input checked="" type="checkbox"/> | Engine Speed | Min. | 1700 | <b>E</b> (RPM) |
| <b>C</b> | <input checked="" type="checkbox"/> | Wheel Slip   | Max  | 10   | <b>F</b> (%)   |

Edit Sensitivity **G**

Return

PC27089—UN—06MAY19

RW00482,00008BF-KM-11JUN19-2/2

## កែសម្រួលភាពឆ្លើយតបកំណត់បន្ទុក

ចុចសូហ្វធី iGrade™ > ថែប Calibrations> ប៊ូតុង Edit Load Limiting Sensitivity ។

**ល្បឿនម៉ាស៊ីន** គឺជាល្បឿនជុំនាទីបច្ចុប្បន្ន។ តំហយល្បឿនម៉ាស៊ីនគឺជាល្បឿនជុំនាទីបច្ចុប្បន្ននៅក្រោមចំណុចផ្លាស់ប្តូរកំណត់អប្បបរមា។ ការលែកម្រូរកម្រិតកំណត់បន្ទុកគណនាដោយការគុណតំហយល្បឿនម៉ាស៊ីននឹងភាពឆ្លើយតប។

**បន្ទុកម៉ាស៊ីន** គឺជាកម្លាំងបង្វិលរបស់ម៉ាស៊ីន។ ល្បឿនបន្ទុកម៉ាស៊ីនគឺបន្ទុកម៉ាស៊ីនបច្ចុប្បន្នចំណុចផ្លាស់ប្តូរកំណត់អប្បបរមា។

iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

គេហទំព័ររបស់

ការលែកម្រូរកម្រិតកំណត់បន្ទុកគណនាដោយការគុណល្បឿនបន្ទុកម៉ាស៊ីននឹងភាពឆ្លើយតប។

**Wheel Slip (ការទូងកង)** គឺផ្អែកលើភាពខុសគ្នារវាងល្បឿនកងនិងល្បឿន GPS ។ តំហយការទូងកងគឺជាបរិមាណនៃការទូងកងលើសពីចំណុចផ្លាស់ប្តូរកំណត់អប្បបរមា។ ការលែកម្រូរកម្រិតកំណត់បន្ទុកគណនាដោយការគុណតំហយការទូងកងនឹងភាពឆ្លើយតប។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីការកំណត់បន្ទុក។)

RW00482,00008BA-KM-18JUN19-1/2

ការកំណត់ភាពឆ្លើយតបកំណត់បន្ទុកប្រើដើម្បីលើកកម្ពស់ គ្រឿងចក្រកោសពង្រាបនៅពេលចំណុចផ្លាស់ប្តូរកើនឡើង ដើម្បីការពារត្រាក់ទ័រឱ្យរអាក់រអួល ធ្វើការហូសបន្ទុក ឬរអិល កងខ្លាំងពេក។

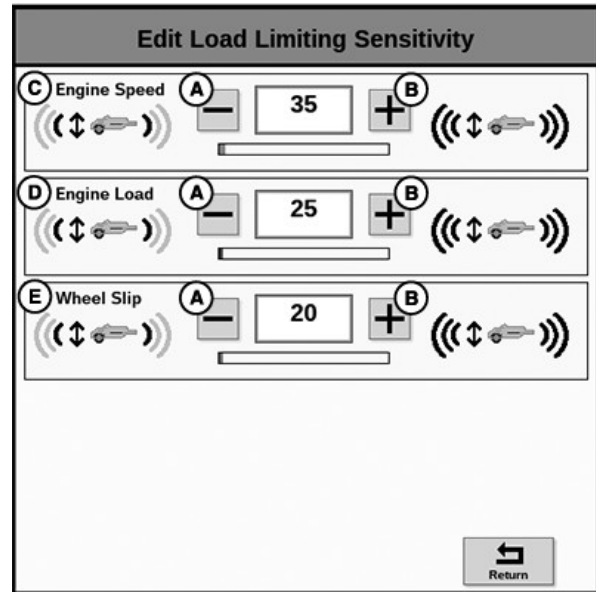
បង្កើនតម្លៃកំណត់បន្ទុកនៅពេល៖

- លក្ខខណ្ឌដីអាចបណ្តាលឱ្យគ្រឿងចក្រ ឬគ្រឿងចក្រកោស ពង្រាបជាប់តាំង។
- ប្រតិបត្តិករបានកំណត់ការរួមប្រទះជាមួយ iGrade™ ។

ដើម្បីលៃតម្រូវការកំណត់ភាពឆ្លើយតបកំណត់ការកំណត់ បន្ទុក សូមចុចប៊ូតុងបន្ថយ (A) ឬបង្កើន (B) សម្រាប់ ចំណុចផ្លាស់ប្តូរភាពឆ្លើយតបកំណត់បន្ទុកដែលស្របគ្នា (C—E)។

A—ប៊ូតុងបន្ថយ  
B—ប៊ូតុងបង្កើន  
C—ល្បឿនម៉ាស៊ីន

D—បន្ទុកម៉ាស៊ីន  
E—ការខ្វែងកង



iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

RW00482.00008BA-KM-18JUN19-2/2

## ការកាត់អតិបរមា

ចុចសូហ្វីយី iGrade™ > ថែប Setup> ប៊ូតុង Max Cut Edit។

ការកាត់អតិបរមាអនុញ្ញាតឱ្យប្រតិបត្តិករកំណត់ជម្រៅ អតិបរមានៃមុខកាត់របស់គ្រឿងចក្រកោសពង្រាបខណៈពេល កំពុងកាត់។ ការកាត់អតិបរមាតម្រូវឱ្យ StarFire™ Receivers មានបំពាក់យេនេទិកដាក់ស្តែង (RTK) នៅលើគ្រឿងចក្រនិង គ្រឿងបំពាក់។ Application Controller តាមដានកម្ពស់ គ្រឿងចក្រនិងគ្រឿងទទួលគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបដើម្បី កំណត់ជម្រៅអតិបរមានៃមុខកាត់។

iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
StarFire គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

គេហទំព័របន្ទាប់

បន្ទាប់ពីកំណត់ការកាត់អតិបរមា ចូរលៃតម្រូវភាពឆ្លើយតប គ្រប់គ្រងកម្ពស់ដើម្បីផ្លាស់ប្តូរអត្រាដែល Application Controller បញ្ជាអ៊ីដ្រូលិកឱ្យលើកឬបន្លាបគ្រឿងចក្រកោសពង្រាប។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម, ចូរអានអំពីការកែសម្រួលភាព ឆ្លើយតបគ្រប់គ្រង។)

ការកំណត់ការកាត់អតិបរមាត្រូវបានអនុវត្តចំពោះគ្រឿងចក្រ កោសពង្រាប 1—3 ។

RW00482.00008C2-KM-24JUN19-1/3

1. ដើម្បីបើកដំណើរការការកាត់អតិបរមា ចូរចុចប្រអប់ធីក (A)។
2. កំណត់ការកំណត់ការកាត់អតិបរមាតាមចំណុចដូចខាងក្រោម៖
  - បញ្ចូលការកាត់អតិបរមាទៅក្នុងប្រអប់ធីក (B)។
  - ចុចប៊ូតុងបង្កើន (C) ឬប៊ូតុងបន្ថយ (D)។
  - ចុចប៊ូតុងកំណត់ទៅការកាត់បច្ចុប្បន្ន។
3. ចុចប៊ូតុងកែសម្រួលការត្រួតត្រាតាមខ្នាត (F) និងត្រួតភាពលយបញ្ជីរបៀបកំណត់ទីតាំងសកល (GPS) តាមខ្នាតសម្រាប់គ្រឿងចក្រកោសពង្រាបនីមួយៗ។

#### ភាពលយបញ្ជី GPS

ការត្រួតភាពលយបញ្ជី GPS តាមខ្នាតកំណត់ភាពខុសគ្នានៃកម្ពស់រាងគ្រឿងទទួល GPS គ្រឿងចក្រនិងគ្រឿងទទួល GPS គ្រឿងបំពាក់នីមួយៗ។ ធ្វើការត្រួតតាមខ្នាតនៅលើផ្ទៃស្មើ។ ត្រួតភាពលយបញ្ជីរបស់ GPS តាមខ្នាតឡើងវិញប្រសិនបើមានគ្រឿងចក្រ ឬសម្ភារៈកងប្រែប្រួល។

1. បើកបរតាមបន្ទាត់ត្រង់រហូតដល់ផ្ទៃកោងក្រោយគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបផុតពីដីដែលត្រាក់ទ័របានបើកបរពីលើ។
2. រំកិលប៉ែលគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបនីមួយៗដោយដៃទៅកាន់ផ្ទៃដី។

- A—ប្រអប់ធីកបើកដំណើរការការកាត់អតិបរមា  
 B—ប្រអប់ធីកកំណត់ការកាត់អតិបរមា  
 C—ប៊ូតុងបង្កើន  
 D—ប៊ូតុងបន្ថយ  
 E—ប៊ូតុងកំណត់ទៅការកាត់បច្ចុប្បន្ន  
 F—ប៊ូតុងកែសម្រួលការត្រួតតាមខ្នាត

RW00482,00008C2-KM-24JUN19-2/3

PC27121—UN—10MAY19

3. ចុចប៊ូតុងត្រួតតាមខ្នាត (A និង B) សម្រាប់គ្រឿងចក្រកោសពង្រាបនីមួយៗ។

A—ប៊ូតុងត្រួតតាមខ្នាត (គ្រឿងចក្រកោសពង្រាប 1)

B—ប៊ូតុងត្រួតតាមខ្នាត (គ្រឿងចក្រកោសពង្រាប 2)

RW00482,00008C2-KM-24JUN19-3/3

PC27122—UN—10MAY19

# ការកំណត់—Distance Trip

## ភាពលយគ្រឿងបរិក្ខារ

ចុចសូហ្វីយី Distance Trip, ផ្ទាំង Setup, ហើយបន្ទាប់មកចុច  
ប៊ូតុង Equipment Edit ។

RW00482,00009CE-KM-13DEC21-1/6

1. ចូរជ្រើសរើសប្រភេទគ្រឿងបំពាក់ពីប្រអប់ទម្លាក់ចុះ (A)។
2. បញ្ចូលភាពលយភ្ជាប់ប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល (GPS) ទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលភាពលយតំណ GPS (B)។
3. បញ្ចូលចម្ងាយជាផ្លូវពីចំណុចភ្ជាប់ទៅដល់ចំណុចបំពេញការងាររបស់គ្រឿងបំពាក់ទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលចំណុចការងារ (C)។
4. ដើម្បីកាត់បន្ថយការពន្យារមេកានិច ចូរបញ្ចូលពេលវេលាពន្យារបើកគ្រឿងសកម្មផ្សេងៗ និងពេលវេលាពន្យារបិទគ្រឿងសកម្មផ្សេងៗទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលពន្យារគ្រឿងសកម្មផ្សេងៗ (D និង E)។

ឧទាហរណ៍៖ រយៈពេលធ្វើដំណើរសរុបគឺ 10 វិនាទី (F)។ ពីស្តង់ដារស្រួល (G) ត្រូវចំណាយពេល 3 វិនាទី (H) ដើម្បីឈានដល់គូរពេញ ដើម្បីឱ្យគេចាត់ទុកថាបើក និង .75 វិនាទី (I) ដើម្បីបង្កើនក្រោមចំណុចផ្លាស់ប្តូរបើក។ បញ្ចូល 3.0 វិនាទីសម្រាប់ពេលវេលាពន្យារគ្រឿងសកម្មផ្សេងៗបើក និង .75 វិនាទីសម្រាប់ពេលវេលាពន្យារគ្រឿងសកម្មផ្សេងៗបិទ។

5. ចុចប៊ូតុងកែសម្រួល (J)។

A—ម៉ឺនយទម្លាក់ចុះប្រភេទគ្រឿងបំពាក់

B—ប្រអប់ធាតុចូលភាពលយភ្ជាប់ GPS

C—ប្រអប់ធាតុចូលចំណុចការងារ

D—ប្រអប់ធាតុចូលពន្យារបើកគ្រឿងសកម្មផ្សេងៗ

E—ប្រអប់ធាតុចូលពន្យារបិទគ្រឿងសកម្មផ្សេងៗ

F—ពេលធ្វើដំណើរសរុប 10 វិនាទី

G—ពីស្តង់ដារស្រួល

H—ការពន្យារបើកគ្រឿងសកម្មផ្សេងៗ 3 វិនាទី

I—ការពន្យារបិទគ្រឿងសកម្មផ្សេងៗ 0.75 វិនាទី

J—ប៊ូតុងកែសម្រួល

**Equipment Offsets**

Implement Type  
Rear Mounted (A)

1 - GPS Connection Offset  
112.5 (B) in

2 - Work Point  
39.4 (C) in

Additional Machine Offsets  
GPS Lateral Offset  
0.0 in - Left (J)

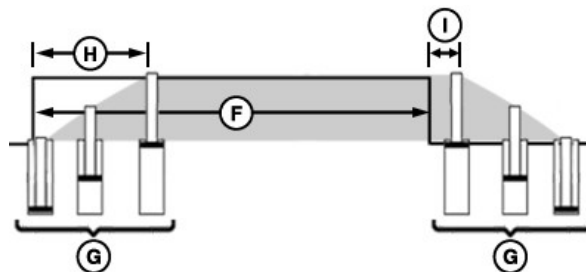
Actuator On Delay  
0.010 (D) sec

Actuator Off Delay  
0.010 (E) sec

Note: Trip Time / Distance must be greater than actuator on/off delay times to properly work.

Return

PC27073—UN—02MAY19



PC27074—UN—02MAY19

គេទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00009CE-KM-13DEC21-2/6



6. បញ្ចូលភាពលយផ្ដេក GPS ទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលភាពលយផ្ដេក (A)។

7. បញ្ចូលកម្ពស់ GPS ទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលកម្ពស់ (B)។

**ភាពលយគ្រឿងបរិក្ខារដែលមាន GPS គ្រឿងបំពាក់**

ចុចស្វ៊ីច Distance Trip, ផ្ទាំង Setup, ហើយបន្ទាប់មកចុចប៊ូតុង Equipment Edit ។

A—ប្រអប់ធាតុចូលភាពលយផ្ដេក

B—ប្រអប់ធាតុចូលកម្ពស់

RW00482,00009CE-KM-13DEC21-3/6

1. ជ្រើសរើសប្រភេទគ្រឿងបំពាក់ពីប្រអប់ទម្លាក់ចុះប្រភេទគ្រឿងបំពាក់(A)។

2. បញ្ចូលទទឹងគ្រឿងបំពាក់ទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលទទឹងគ្រឿងបំពាក់ (B)។

3. ចុចប៊ូតុងធាតុចូលប្តូរទទឹងគ្រឿងបំពាក់/ភាពលយផ្ដេក (C) ហើយបញ្ចូលធាតុចូលភាពលយផ្ដេក។

4. ដើម្បីកាត់បន្ថយការពន្យារមេកានិច ចូរបញ្ចូលពេលវេលាពន្យារបើកគ្រឿងសកម្មជុំវិញ និងពេលវេលាពន្យារបិទគ្រឿងសកម្មជុំវិញទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលពន្យារគ្រឿងសកម្មជុំវិញ (D និង E)។

ឧទាហរណ៍៖ រយៈពេលធ្វើដំណើរសរុប 10 វិនាទី (F)។ ពីស្តង់ដារ ផ្លូវលើក (G) ត្រូវចំណាយពេល 3 វិនាទី (H) ដើម្បីឈានដល់រុក្ខពោញ ដើម្បីឱ្យគេចាត់ទុកថាបើក និង .75 វិនាទី (I) ដើម្បីបង្ក្រាមចំណុចផ្លាស់ប្តូរបើក។ បញ្ចូល 3.0 វិនាទីសម្រាប់ពេលវេលាពន្យារគ្រឿងសកម្មជុំវិញបើក និង .75 វិនាទីសម្រាប់ពេលវេលាពន្យារគ្រឿងសកម្មជុំវិញបិទ។

5. ចុចប៊ូតុងកែសម្រួល (J)។

A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្រភេទគ្រឿងបំពាក់

B—ប្រអប់ធាតុចូលទទឹងគ្រឿងបំពាក់

C—ប្តូរប៊ូតុងធាតុចូលទទឹងគ្រឿងបំពាក់/ភាពលយផ្ដេក

D—ប្រអប់ធាតុចូលពន្យារបើកគ្រឿងសកម្មជុំវិញ

E—ប្រអប់ធាតុចូលពន្យារបិទគ្រឿងសកម្មជុំវិញ

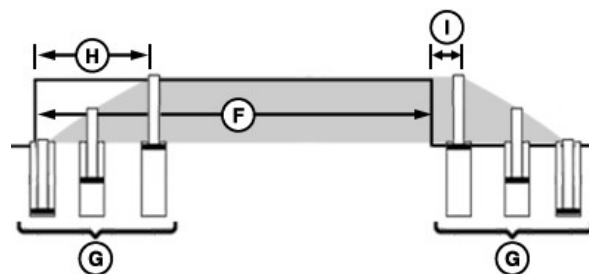
F—ពេលធ្វើដំណើរសរុប 10 វិនាទី

G—ពីស្តង់ដារ ផ្លូវលើក

H—ការពន្យារបើកគ្រឿងសកម្មជុំវិញ 3 វិនាទី

I—ការពន្យារបិទគ្រឿងសកម្មជុំវិញ 0.75 វិនាទី

J—ប៊ូតុងកែសម្រួល



គេទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00009CE-KM-13DEC21-4/6

6. បញ្ចូលភាពលយផ្នែក GPS ទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល (A)។
7. បញ្ចូលភាពលយផ្នែក GPS ទៅក្នុងប្រអប់ភាពលយផ្នែក (B)។
8. បញ្ចូលកម្ពស់ GPS ទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលកម្ពស់ (C)។

A—ប្រអប់ធាតុចូលតម្លៃភាពលយផ្នែក  
B—ប្រអប់ធាតុចូលភាពលយផ្នែក  
C—ប្រអប់ធាតុចូលកម្ពស់

### Implement GPS Receiver Offsets

Implement 1 GPS  
Serial Number: 302442

GPS Offsets

1 - Lateral Offset: 0.0 (A) Center (Cm)

2 - Inline Offset: 0.0 (B) (Cm)

3 - Height: 0.0 (C) (Cm)

Dimensions were imported from Equipment Manager. To edit, use Equipment Manager. To disable, uncheck option in GPS offsets.

Return

PC28569—UN—19NOV21

RW00482,00009CE-KM-13DEC21-5/6

ទំព័រភាពលយ GPS ត្រៀមបំពាក់អនុញ្ញាតឱ្យកំណត់ភាពលយផ្នែកល្អបំផុតទី១ត្រៀមបំពាក់។ ការចុចប៊ូតុងធាតុចូលល្អបំផុតទី១ត្រៀមបំពាក់/ភាពលយផ្នែក (B) ធ្វើឱ្យប្រអប់ធាតុចូលភាពលយផ្នែក (A) ផុសឡើង។

A—ប្រអប់ធាតុចូលតម្លៃភាពលយផ្នែក  
B—ប្រអប់ធាតុចូលតម្លៃភាពលយផ្នែក

PC28568—UN—19NOV21

### Implement Type

Implement 1 GPS

1 - Lateral Offset: 1.00 (A) m

(B)

RW00482,00009CE-KM-13DEC21-6/6

## លំនាំធ្វើដំណើរ

ចុចសូហ្វី Distance Trip, ផ្ទាំង Setup, ហើយបន្ទាប់មកចុចប៊ូតុង Trip Pattern Edit ។

ដើម្បីបញ្ចូលកិច្ចការថ្មី៖

RW00482,0000AA4-KM-14DEC21-1/17

1. ជ្រើសរើស Add New Task ពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះកិច្ចការ (A)។
2. ចុចប៊ូតុងកែសម្រួល (B)។
3. បំពេញជំហានដែលបានរៀបរាប់សម្រាប់ប្រភេទលំនាំមួយ។  
(ចំពោះព័ត៌មានបន្ថែមអំពីប្រភេទលំនាំ ចូរអានអំពីវិធានការរួមនៃប្រព័ន្ធ—Distance Trip)។

បន្ទាត់ស្រប

តទៅទំព័របន្ទាប់

PC27126—UN—13MAY19

### Trip Pattern

Task

<Add New Task> (A)

Edit (B)

A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះកិច្ចការ

B—ប៊ូតុងកែសម្រួល

RW00482,0000AA4-KM-14DEC21-2/17

1. ជ្រើសរើសបន្ទាត់ស្របពីមិនយឡូក់ចុះលំនាំ (A)។
2. បញ្ចូលឈ្មោះកិច្ចការទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលឈ្មោះកិច្ចការ (B)។
3. ចុចប៊ូតុងត្រលប់ក្រោយ (C)។

A—មិនយឡូក់ចុះលំនាំ      C—ប៊ូតុងត្រលប់ក្រោយ  
B—ប្រអប់ធាតុចូលឈ្មោះកិច្ចការ

RW00482.0000AA4-KM-14DEC21-3/17

PC28565—UN—19NOV21

4. បញ្ចូលបក្សាលក្ខណៈក្នុងទីតាំងប្រអប់ធាតុចូលនាំមុខក្នុងទីតាំង (A)។
5. បញ្ចូលគម្លាតបន្ទាត់ទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលគម្លាតបន្ទាត់ (B)។
6. ចុចប៊ូតុងកែសម្រួលចំណុចដើម (C) និងកំណត់ចំណុចដើម។  
(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីចំណុចដើម)។

**បង្គោលរបង**

A—ប្រអប់ធាតុចូលក្បាលគន្លងនីមួយៗ      C—ប៊ូតុងកែសម្រួលប្រភពដើម  
B—ប្រអប់ធាតុចូលគម្លាតបន្ទាត់

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482.0000AA4-KM-14DEC21-4/17

PC28566—UN—19NOV21

1. ជ្រើសរើសបង្កោលរបង (Fence Post) ពីមីនុយទម្លាក់ចុះលំនាំ (A)។
2. បញ្ចូលឈ្មោះកិច្ចការទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលឈ្មោះកិច្ចការ (B)។
3. ចុចប៊ូតុងត្រលប់ក្រោយ (C)។

A—មីនុយទម្លាក់ចុះលំនាំ  
B—ប្រអប់ធាតុចូលឈ្មោះកិច្ចការ  
C—ប៊ូតុងត្រលប់ក្រោយ

PC27129—UN—13MAY19

RW00482,0000AA4-KM-14DEC21-5/17

4. បញ្ចូលគម្លាតបង្កោលរបងចូលទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលគម្លាតបង្កោលរបង(A)។

លំនាំក្បាលដី

A—ប្រអប់ធាតុចូលគម្លាតបង្កោលរបង

PC27130—UN—13MAY19

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,0000AA4-KM-14DEC21-6/17

1. ជ្រើសរើសលំដាប់ក្បាលដីពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះលំដាប់ (A)។
2. បញ្ចូលឈ្មោះកិច្ចការនៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលឈ្មោះកិច្ចការ (B)។
3. ចុចប៊ូតុងត្រលប់ក្រោយ (C)។

A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះលំដាប់      C—ប៊ូតុងត្រលប់ក្រោយ  
B—ប្រអប់ធាតុចូលឈ្មោះកិច្ចការ

RW00482.0000AA4-KM-14DEC21-7/17

PC27131—UN—13MAY19

4. បញ្ចូលប្រវែងក្បាលដីទៅប្រអប់ធាតុចូលប្រវែងក្បាលដី (A)។
5. បញ្ចូលអង្កបែងចែកក្បាលដីទៅប្រអប់ធាតុចូលអង្កបែងចែកក្បាលដី (B)។
6. បញ្ចូលអង្កបែងចែកចំណែកទៅប្រអប់ធាតុចូលអង្កបែងចែកផ្នែក (C)។
7. បញ្ចូលក្បាលដីនាំដំណើរទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលការនាំមុខដំណើរ (D)។
8. បញ្ចូលចំនួនចំនួនក្បាលដីក្នុងផ្នែកទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលក្បាលដីក្នុងមួយផ្នែក (E)។
9. បញ្ចូលចំនួនចំនួនក្បាលដីក្នុងមួយគន្លងទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលក្បាលដីក្នុងមួយគន្លង (F)។
10. ជ្រើសយកផ្នែកពាក់កណ្តាលឬផ្នែកពេញពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះស្ថានភាពគន្លង (G)។
11. ចុចប៊ូតុងកែសម្រួលចំណុចដើម (H) និងកំណត់ចំណុចដើម។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីចំណុចដើម)។

#### ក្រឡា—90 អង្សា

A—ប្រអប់ធាតុចូលប្រវែងក្បាលដី  
B—ប្រអប់ធាតុចូលអង្កបែងចែកក្បាលដី  
C—ប្រអប់ធាតុចូលអង្កបែងចែកផ្នែក  
D—ប្រអប់ធាតុចូលនាំមុខដំណើរ  
E—ប្រអប់ធាតុចូលក្បាលដីក្នុងមួយផ្នែក  
F—ប្រអប់ធាតុចូលក្បាលដីក្នុងមួយគន្លង  
G—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះចាប់ផ្តើមគន្លង  
H—ប៊ូតុងកែសម្រួលប្រភពដើម

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482.0000AA4-KM-14DEC21-8/17

PC27132—UN—13MAY19

1. ជ្រើសរើស Grid (ក្រឡា) ពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះលំនាំ (A)។
2. ជ្រើសរើស 90 ដឺក្រេពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្លង់ក្រឡា (B)។
3. បញ្ចូលឈ្មោះកិច្ចការទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលឈ្មោះកិច្ចការ (C)។
4. ចុចប៊ូតុងត្រលប់ (D)។

A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះលំនាំ  
B—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្លង់ក្រឡា  
C—ប្រអប់ធាតុចូលឈ្មោះកិច្ចការ  
D—ប៊ូតុងត្រលប់ក្រោយ

PC27136—UN—13MAY19

RW00482,0000AA4-KM-14DEC21-9/17

5. បញ្ចូលក្បាលដានណែនាំទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលការនាំមុខដានណែនាំ(A)។
6. បញ្ចូលគម្លាតបន្ទាត់ទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលគម្លាតប្លង់ (B)។
7. បញ្ចូលគម្លាតដានក្នុងប្រអប់ធាតុចូលគម្លាតដាន (C)។
8. ចុចប៊ូតុងកែសម្រួលចំណុចដើម (D) និងកំណត់ចំណុចដើម។  
(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីចំណុចដើម)។

ក្រឡា—ត្រីកោណសម័ង្ស

A—ប្រអប់ធាតុចូលនាំមុខដានណែនាំ  
B—ប្រអប់ធាតុចូលចន្លោះដើមដំណាំ  
C—ប្រអប់ធាតុចូលគម្លាតដាន  
D—ប៊ូតុងកែសម្រួលប្រភពដើម

PC27137—UN—13MAY19

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,0000AA4-KM-14DEC21-10/17

1. ជ្រើសរើស Grid (ក្រឡា) ពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះលំដាប់ (A)។
2. ជ្រើសត្រីកោណសមមូលពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្លង់ក្រឡា (B)។
3. បញ្ចូលឈ្មោះកិច្ចការទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលឈ្មោះកិច្ចការ (C)។
4. ចុចប៊ូតុងត្រលប់ (D)។

A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះលំដាប់      C—ប្រអប់ធាតុចូលឈ្មោះកិច្ចការ  
B—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្លង់ក្រឡា      D—ប៊ូតុងត្រលប់ក្រោយ

PC27138—UN—13MAY19

RW00482,0000AA4-KM-14DEC21-11/17

5. បញ្ចូលក្បាលដានណែនាំទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលការណែនាំមុខដានណែនាំ(A)។
6. បញ្ចូលគម្លាតបន្ទាត់ទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលគម្លាតប្លង់ (B)។
7. ចុចប៊ូតុងកែសម្រួលចំណុចដើម (C) និងកំណត់ចំណុចដើម។  
(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីចំណុចដើម)។

ក្រឡា—មុំជាប់

A—ប្រអប់ធាតុចូលនាំមុខដានណែនាំ      C—ប៊ូតុងកែសម្រួលប្រភពដើម  
B—ប្រអប់ធាតុចូលចន្លោះដើមដំណាំ

PC27139—UN—13MAY19

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,0000AA4-KM-14DEC21-12/17

1. ជ្រើសរើស Grid (ក្រឡា) ពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះលំនាំ (A)។
2. ជ្រើសមុំជាប់ពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្លង់ក្រឡា (B)។
3. បញ្ចូលឈ្មោះកិច្ចការទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលឈ្មោះកិច្ចការ (C)។
4. ចុចប៊ូតុងត្រលប់ (D)។

A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះលំនាំ  
B—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្លង់ក្រឡា  
C—ប្រអប់ធាតុចូលឈ្មោះកិច្ចការ  
D—ប៊ូតុងត្រលប់ក្រោយ

PC27140—UN—13MAY19

RW00482,0000AA4-KM-14DEC21-13/17

5. បញ្ចូលក្បាលដានណែនាំទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលការនាំមុខដានណែនាំ(A)។
6. បញ្ចូលគម្លាតបន្ទាត់ទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលគម្លាតប្លង់ (B)។
7. បញ្ចូលមុំដើមដំណាំទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលមុំដំណាំ (C)។
8. បញ្ចូលគម្លាតដានក្នុងប្រអប់ធាតុចូលគម្លាតដាន (D)។
9. ចុចប៊ូតុងកែសម្រួលចំណុចដើម (E) និងកំណត់ចំណុចដើម។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីចំណុចដើម)។

ក្រឡា—ផ្លូវឆ្លាស់

A—ប្រអប់ធាតុចូលនាំមុខដានណែនាំ  
B—ប្រអប់ធាតុចូលចន្លោះដើមដំណាំ  
C—ប្រអប់ធាតុចូលមុំរុក្ខជាតិ  
D—ប្រអប់ធាតុចូលគម្លាតដាន  
E—ប៊ូតុងកែសម្រួលប្រភពដើម

PC27141—UN—13MAY19

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,0000AA4-KM-14DEC21-14/17



1. ជ្រើសរើស Grid (ក្រឡា) ពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះលំដាប់ (A)។
2. ជ្រើសរើសដេកជំនួសពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្លង់ក្រឡា (B)។
3. បញ្ចូលឈ្មោះកិច្ចការទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលឈ្មោះកិច្ចការ (C)។
4. ចុចប៊ូតុងត្រលប់ (D)។

A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះលំដាប់      C—ប្រអប់ធាតុចូលឈ្មោះកិច្ចការ  
B—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្លង់ក្រឡា      D—ប៊ូតុងត្រលប់ក្រោយ

RW00482,0000AA4-KM-14DEC21-15/17

PC27142—UN—13MAY19

5. បញ្ចូលក្បាលដានណែនាំទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលការនាំមុខដានណែនាំ(A)។
  6. បញ្ចូលគម្លាតបន្ទាត់ទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលគម្លាតប្លង់ (B)។
  7. បញ្ចូលគម្លាតដានក្នុងប្រអប់ធាតុចូលគម្លាតដាន (C)។
  8. ចុចប៊ូតុងកែសម្រួលចំណុចដើម (D) និងកំណត់ចំណុចដើម។
- (សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីចំណុចដើម)។

#### កែសម្រួលចំណុចដើម

ចំណុចដើមតំណាងឱ្យទីតាំងធ្វើដំណើរដែលប្រើដើម្បីកំណត់ទីតាំងការធ្វើដំណើរផ្សេងទៀតទាំងអស់ក្នុងលំដាប់ដែលបានកំណត់។ ចាំបាច់ត្រូវកំណត់ទីតាំងវាឱ្យបានត្រឹមត្រូវ។ ចំណុចដើមប្រើភាពលយ GPS គ្រឿងចក្រនិងភាពលយគ្រឿងបរិក្ខារ។ ចូរប្រាកដថាបានបញ្ចូលភាពលយទាំងពីរបានត្រឹមត្រូវមុននឹងកំណត់ចំណុចដើម។ អាស្រ័យលើការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ ចូរបង្កើតបន្ទាត់ណែនាំនៅលើអេក្រង់ឱ្យស្មើគ្នានឹងចំណុចដើមនិងទិសដៅធ្វើដំណើរ។

A—ប្រអប់ធាតុចូលនាំមុខដានណែនាំ      C—ប្រអប់ធាតុចូលគម្លាតដាន  
B—ប្រអប់ធាតុចូលចន្លោះដើមដំណាំ      D—ប៊ូតុងកែសម្រួលប្រភពដើម

Note: Set Guidance Track Heading to match Guidance settings.

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,0000AA4-KM-14DEC21-16/17

PC27143—UN—13MAY19

ប្រសិនបើស្ថានភាពចំណុចដើមច្បាស់៖

1. បញ្ចូលរយៈទទឹងប្រភពដើមទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលរយៈទទឹងដើម (A)។
2. បញ្ចូលរយៈបណ្តោយប្រភពដើមទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលរយៈបណ្តោយដើម (B)។

ប្រសិនបើមិនស្ថានភាពចំណុចដើមច្បាស់៖

1. ដាក់គ្រឿងចក្រនៅក្នុងទិសដៅនៃទីតាំងធ្វើដំណើរបន្ទាប់ដោយគ្រឿងបំពាក់ស្ថិតនៅក្នុងចំណុចដើមផ្ទាល់។
2. ចុចប៊ូតុងកំណត់ទៅទីតាំងបច្ចុប្បន្ន (H)។
3. កត់ត្រារយៈទទឹងនិងរយៈបណ្តោយនៃចំណុចប្រភពដើម។

ប៊ូតុងរុញទៅមុខ (C) និងប៊ូតុងរុញថយក្រោយ (D) ចងក្លាបជាមួយទិសគ្រឿងចក្រនៅក្នុងលំនាំ។ ប៊ូតុងបិទ នៅពេលគ្រឿងចក្រមានមុំធៀង 45° ពីទិសលំនាំ។ ការចុចប៊ូតុងម្តងៗផ្លាស់ប្តូរប្រភពដើម 2.5 សម (1 អ៊ីញ)។ ចំនួនសរុបនៃការប្តូរប្រភពដើម (E) បង្ហាញចំនួនសរុបដែលបានប្តូរ។

ប៊ូតុងបន្តរថ្នាំចំណុចដើមខាងឆ្វេង (F) និងប៊ូតុងបន្តរថ្នាំចំណុចដើមខាងស្តាំ (G) រំកិលចំណុចដើមទៅតែម្តងខាងឆ្វេងឬខាងស្តាំនៃទទឹងគ្រឿងបំពាក់។

- A—ប្រអប់ធាតុចូលរយៈទទឹងដើម  
B—ប្រអប់ធាតុចូលរយៈបណ្តោយដើម  
C—ប៊ូតុងរុញទៅមុខ  
D—ប៊ូតុងរុញថយក្រោយ

- E—ប្តូរចំនួនសរុបប្រភពដើម  
F—ប្តូរចំណុចដើមខាងឆ្វេង  
G—ប្តូរចំណុចដើមខាងស្តាំ  
H—ប៊ូតុងកំណត់ទៅទីតាំងបច្ចុប្បន្ន

RW00482,0000AA4-KM-14DEC21-17/17

## Trip Command

ចុចសូហ្វី Distance Trip, ផ្ទាំង Setup, ហើយបន្ទាប់មកចុចប៊ូតុង Trip Command Edit ។

Trip Command កំណត់វិធីសាស្ត្រដែលគ្រប់គ្រងនៅពេលសកម្មភាពកើតឡើង។ មានការបញ្ជាការធ្វើដំណើរ (trip command) ចំនួនប្រាំបួន៖

- **Manual Trip** ផ្តល់ដំណឹងដល់ប្រតិបត្តិករជាមួយស្ថានភាពនៅលើអេក្រង់ឬសូរជូនដំណឹងជាជម្រើសនៅពេលអនុវត្តការបញ្ជាធ្វើដំណើរ។
- **Valve** ប្រើការបញ្ជាបំបាត់រំលងបញ្ជា (SCV)។
- **Serial Port** ប្រើប្រាស់ទំនាក់ទំនងស៊េរី។
- **Pulse** ប្រើកម្មវិធីបើកបរចំហៀងទាប។
- **តម្រូវការស្តង់ដារខាងក្រោយ** ប្រើប្រាស់សារ ISO CAN ។

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,0000A98-KM-14DEC21-1/7

នៅពេលជ្រើសរើសរាល់ និងសន្ទុះ នោះស្ថានភាព LSD និង SCV ត្រូវបញ្ចូលគ្នានៅក្នុងគ្រោងមួយ។

### Manual Trip

**Trip Status**  
Active - Retract

I

Pulse 1 (Pin E2):

Pulse 2 (Pin D3):

Next Trip  
**0.93 m**

Type  
Cycle

**Stop**

PC28562—UN—19NOV21

RW00482,0000A98-KM-14DEC21-2/7

1. ចុច Manual Trip ពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្រភេទ Trip Command (A)។
2. ដើម្បីតម្រូវឱ្យភ្ជាប់ AutoTrac™ ដើម្បីបើកការបញ្ជាការធ្វើដំណើរ (trip command) សូមជ្រើសរើសប្រអប់ជីក AutoTrac™ ដែលភ្ជាប់ទៅកាន់ការធ្វើដំណើរ (B)។
3. ដើម្បីតម្រូវឱ្យស្ថានភាពកត់ត្រាការងារសកម្មបើកដំណើរការបញ្ជាធ្វើដំណើរ ចូរចុចប្រអប់ជីកតម្រូវឱ្យស្ថានភាពក្នុងការងារទៅកាន់ការធ្វើដំណើរ (C)។
4. ដើម្បីជូនដំណឹងដល់ប្រតិបត្តិការតាមរយៈសំឡេងនៅពេលចាប់ផ្តើមការធ្វើដំណើរនីមួយៗ ចូរចុចប្រអប់ជីកចាក់សូរជូនដំណឹង (D)។

### រាល់

A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្រភេទ Trip Command  
B—ប្រអប់ជីកតម្រូវឱ្យ AutoTrac™ ភ្ជាប់ទៅការធ្វើដំណើរ

C—ប្រអប់ជីកតម្រូវឱ្យស្ថានភាពក្នុងការងារចូលទៅកាន់ការធ្វើដំណើរ  
D—ប្រអប់ជីកចាក់សូរជូនដំណឹង

**Trip Command**

Trip Command Type  
Manual Trip (A)

Note: The operator is responsible for initiating the appropriate action upon seeing the on-screen trip status or hearing the optional notification tone.

(B) Require AutoTrac Engaged to Trip

(C) Require In-Work State to Trip

(D) Play Alert Tone  
Play a sound at the start of each trip

Note: Trip Time / Distance must be greater than actuator on/off delay times to properly work.

**Return**

PC27146—UN—14MAY19

AutoTrac គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

គេហទំព័រឆ្នាំ

RW00482,0000A98-KM-14DEC21-3/7

1. ជ្រើសរើសរាល់ពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្រភេទ Trip Command (A)។  
កំណត់ចំណាំ៖ ប្រអប់ធាតុចូល (B) ផ្លាស់ប្តូរទៅលើចម្ងាយឬ  
ពេលវេលាដែលផ្នែកលើជាតើប្រអប់ផឹកប្រើសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ (C) ត្រូវបានជ្រើសរើសឬអត់។
2. ដើម្បីប្រើចម្ងាយសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ ចូរចុចប្រអប់ផឹកប្រើ  
ចម្ងាយសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ (C)។ ដើម្បីប្រើរយៈពេលសម្រាប់  
ព្រឹត្តិការណ៍ ចូរដោះសញ្ញាផឹកប្រើប្រអប់ផឹកប្រើចម្ងាយសម្រាប់  
ព្រឹត្តិការណ៍ (C)។
- កំណត់ចំណាំ៖ នៅពេលបិទបើក រាល់លាតក្នុងអំឡុងកម្រិតមួយ  
ពេលវេលា (On Time) ឬ លើចម្ងាយ (On Distance) ដែល  
បានជ្រើសរើស បន្ទាប់មកលិបចូល 1.5 ដងនៃកម្រិតមួយ  
ពេលវេលា ឬលើចម្ងាយ។ ឧទាហរណ៍ បើសិនជាតម្លៃលើ  
ពេលវេលា (On Time) ត្រូវបានកំណត់រយៈពេល 2 វិនាទី រាល់  
លាតរយៈពេល 2 វិនាទី បន្ទាប់មកលិបចូលរយៈពេល 3  
វិនាទី។
3. បញ្ចូលពេលវេលាឬចម្ងាយទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលនៅលើ  
ចម្ងាយ ឬនៅលើពេលវេលា (B)។
4. ជ្រើសរើសរាល់ពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះរាល់ (D)។
5. ជ្រើសរើសរាល់ពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះផ្ទៃ (E)។

- រាល់បញ្ហាខាងក្រៅ (SCV) និងក្នុងកាត់ SCV ខាងក្រៅ
  - ត្រូវគ្នាជាមួយត្រាក់ទ័រមិនមែនម៉ាក John Deere, 60 Series និងចាស់ជាងនេះ, 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 និងត្រាក់ទ័រគ្រោងតូច 7X30។
- John Deere Legacy
  - ត្រូវគ្នាជាមួយត្រាក់ទ័រម៉ូដែល 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 និង 9X20។
  - ប្រើ SCV 1 ឬ 3 ប៉ុណ្ណោះ។
  - ទាមទារឱ្យភ្ជាប់ចង្កាយខ្សែ UCC2 Application Controller ជាមួយកំណងជ្រើសនៅផ្នែកខាងក្រោយនៃកាប៉ិនត្រាក់ទ័រ។
- SCV កម្មសិទ្ធិរបស់ John Deere
  - ត្រូវគ្នាជាមួយត្រាក់ទ័រម៉ូដែល 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R លំដាប់ថ្នាក់ចុងក្រោយ 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT និង 9RX។
  - អាចប្រើ SCV អ្វីក៏បាន។
  - កុំភ្ជាប់ចង្កាយខ្សែ UCC2 Application Controller ជាមួយកំណងជ្រើសនៅផ្នែកខាងក្រោយនៃកាប៉ិនត្រាក់ទ័រ។
  - ប្រសិនបើកំណត់ SCV ទៅកាន់ដៃបញ្ជា គេមិនអាចគ្រប់គ្រងវាតាមពិធីសារ JD Prop បានឡើយ។
- ISO SCV
  - ត្រូវគ្នាជាមួយត្រាក់ទ័រម៉ូដែល 6R, 6M (នៅពេលបំពាក់ជាមួយ SCVs អេឡិចត្រូនិកជាងជ្រើស), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT និង 9RX។

**Trip Command**

Trip Command Type

Valve **A** ☒ Use Distance for Events

Valve **D** Interface **E** JD Proprietary

On Distance **B** 1.00 (ft) Note: When triggered, Valve extends for the duration of Trip Distance, then retracts for 1.5 times Trip Distance.

**F** Require AutoTrac Engaged to Trip

**G** Require In-Work State to Trip

**H** Play Alert Tone Play a sound at the start of each trip

Note: Trip Time / Distance must be greater than actuator on/off delay times to properly work.

**Return**

- A**—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្រភេទ Trip Command  
**B**—ប្រអប់ធាតុចូលលើចម្ងាយឬលើពេលវេលា  
**C**—ប្រអប់ផឹកប្រើចម្ងាយសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍  
**D**—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះរាល់  
**E**—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះផ្ទៃ  
**F**—ប្រអប់ផឹកតម្រូវឱ្យ AutoTrac™ ភ្ជាប់ទៅការធ្វើដំណើរ  
**G**—ប្រអប់ផឹកតម្រូវឱ្យស្ថានភាពក្នុងការងារចូលទៅកាន់ការធ្វើដំណើរ  
**H**—ប្រអប់ផឹកចាក់សូរជូនដំណឹង

- អាចប្រើ SCV អ្វីក៏បាន។
- កុំភ្ជាប់ចង្កាយខ្សែ UCC2 Application Controller ជាមួយកំណងជ្រើសនៅផ្នែកខាងក្រោយនៃកាប៉ិនត្រាក់ទ័រ។

6. បញ្ចូលពេលវេលាឬចម្ងាយទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលនៅលើចម្ងាយ ឬនៅលើពេលវេលា (B)។
7. ដើម្បីតម្រូវឱ្យភ្ជាប់ AutoTrac™ ដើម្បីបើកការបញ្ជាការធ្វើដំណើរ (trip command) សូមជ្រើសរើសប្រអប់ផឹក AutoTrac™ ដែលភ្ជាប់ទៅកាន់ការធ្វើដំណើរ (F)។
8. ដើម្បីតម្រូវឱ្យការកត់ត្រាការងារសកម្មបើកដំណើរការការបញ្ជាធ្វើដំណើរ ចូរចុចប្រអប់ផឹកតម្រូវឱ្យស្ថានភាពក្នុងការងារទៅកាន់ការធ្វើដំណើរ (G)។
9. ដើម្បីជូនដំណឹងដល់ប្រតិបត្តិការតាមរយៈសំឡេងនៅពេលចាប់ផ្តើមការធ្វើដំណើរនីមួយៗ ចូរចុចប្រអប់ផឹកចាក់សូរជូនដំណឹង (H)។

**រន្ទសើរី**

កទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,0000A98-KM-14DEC21-4/7

PC27147—UN—14MAY19

1. ជ្រើសរើសរន្ធសើរីពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្រភេទ Trip Command (A)។

កំណត់ចំណាំ៖ ប្រអប់ធាតុចូល (B) ផ្លាស់ប្តូរទៅលើចម្ងាយឬពេលវេលាដែលផ្អែកលើថាតើប្រអប់ផឹកប្រើសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ (C) ត្រូវបានជ្រើសរើសឬអត់។

2. ដើម្បីប្រើចម្ងាយសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ ចូរចុចប្រអប់ផឹកប្រើចម្ងាយសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ (C)។ ដើម្បីប្រើរយៈពេលសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ ចូរដោះសញ្ញាផឹកប្រអប់ផឹកប្រើចម្ងាយសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ (C)។

កំណត់ចំណាំ៖ នៅពេលបិទបើក វ៉ាល់លាតក្នុងអំឡុងពេលលើពេលវេលា (On Time) ឬ លើចម្ងាយ (On Distance) ដែលបានជ្រើសរើស បន្ទាប់មកលិបចូល 1.5 ដងនៃតម្លៃលើពេលវេលា ឬលើចម្ងាយ។ ឧទាហរណ៍ បើសិនជាតម្លៃលើពេលវេលា (On Time) ត្រូវបានកំណត់រយៈពេល 2 វិនាទី វ៉ាល់លាតរយៈពេល 2 វិនាទី បន្ទាប់មកលិបចូលរយៈពេល 3 វិនាទី។

3. បញ្ចូលពេលវេលាឬចម្ងាយទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលនៅលើចម្ងាយ ឬនៅលើពេលវេលា (B)។

4. ជ្រើសរើសការកំណត់ច្រកសើរីពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះការកំណត់រន្ធសើរី (D)។

5. ចុចប៊ូតុងកំណត់ច្រកសើរី (E) និងកំណត់ច្រកសើរី (សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីច្រកសើរី )

6. ដើម្បីតម្រូវឱ្យភ្ជាប់ AutoTrac™ ដើម្បីបើកការបញ្ជាផ្ទេរ (trip command) សូមជ្រើសរើសប្រអប់ផឹក AutoTrac™ ដែលភ្ជាប់ទៅកាន់ការផ្ទេរ (F)។

7. ដើម្បីតម្រូវឱ្យការកត់ត្រាការងារសកម្មបើកដំណើរការការបញ្ជាផ្ទេរ ចូរចុចប្រអប់ផឹកតម្រូវឱ្យស្ថានភាពក្នុងការងារទៅកាន់ការផ្ទេរ (G)។

8. ដើម្បីជូនដំណឹងដល់ប្រតិបត្តិករតាមរយៈសំឡេងនៅពេល

តទៅទំព័របន្ទាប់

A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្រភេទ Trip Command

B—ប្រអប់ធាតុចូលលើចម្ងាយឬលើពេលវេលា

C—ប្រអប់ផឹកប្រើចម្ងាយសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍

D—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះកំណត់រន្ធសើរី

E—ប៊ូតុងកំណត់រន្ធសើរី

F—ប្រអប់ផឹកតម្រូវឱ្យ AutoTrac™ ភ្ជាប់ទៅការផ្ទេរ

G—ប្រអប់ផឹកតម្រូវឱ្យស្ថានភាពក្នុងការងារចូលទៅកាន់ការផ្ទេរ

H—ប្រអប់ផឹកចាក់សូរជូនដំណឹង

ចាប់ផ្តើមការផ្ទេរនីមួយៗ ចូរចុចប្រអប់ផឹកចាក់សូរជូនដំណឹង (H)។

សន្ទុះ

RW00482,0000A98-KM-14DEC21-5/7

PC27148—UN—14MAY19

1. ជ្រើសរើសសន្ទះពិធីនុយទម្លាក់ចុះប្រភេទ Trip Command (A)។

កំណត់ចំណាំ៖ ប្រអប់ធាតុចូល (B) ផ្លាស់ប្តូរទៅលើចម្ងាយឬពេលវេលាដែលផ្អែកលើថាតើប្រអប់ធាតុជ្រើសរើសសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ (C) ត្រូវបានជ្រើសរើសឬអត់។

2. ដើម្បីប្រើចម្ងាយសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ ចូរចុចប្រអប់ធាតុប្រើចម្ងាយសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ (C)។ ដើម្បីប្រើរយៈពេលសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ ចូរដោះសញ្ញាធាតុប្រអប់ធាតុប្រើចម្ងាយសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ (C)។

កំណត់ចំណាំ៖ នៅពេលបិទបើក វ៉ាល់លាតក្នុងអំឡុងតម្លៃលើពេលវេលា (On Time) ឬ លើចម្ងាយ (On Distance) ដែលបានជ្រើសរើស បន្ទាប់មកលិបចូល 1.5 ដងនៃតម្លៃលើពេលវេលា ឬលើចម្ងាយ។ ឧទាហរណ៍ បើសិនជាតម្លៃលើពេលវេលា (On Time) ត្រូវបានកំណត់រយៈពេល 2 វិនាទី វ៉ាល់លាតរយៈពេល 2 វិនាទី បន្ទាប់មកលិបចូលរយៈពេល 3 វិនាទី។

3. បញ្ចូលពេលវេលាឬចម្ងាយទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលនៅលើចម្ងាយ ឬនៅលើពេលវេលា (B)។

4. ដើម្បីតម្រូវឱ្យភ្ជាប់ AutoTrac™ ដើម្បីបើកការបញ្ជាការធ្វើដំណើរ (trip command) សូមជ្រើសរើសប្រអប់ធាតុ AutoTrac™ ដែលភ្ជាប់ទៅកាន់ការធ្វើដំណើរ (D)។

5. ដើម្បីតម្រូវឱ្យការកត់ត្រាការងារសកម្មបើកដំណើរការការបញ្ជាធ្វើដំណើរ ចូរចុចប្រអប់ធាតុតម្រូវឱ្យស្ថានភាពក្នុងការងារទៅកាន់ការធ្វើដំណើរ (E)។

6. ដើម្បីជូនដំណឹងដល់ប្រតិបត្តិករតាមរយៈសំឡេងនៅពេលចាប់ផ្តើមការធ្វើដំណើរនីមួយៗ ចូរចុចប្រអប់ធាតុចាក់សូរជូនដំណឹង (F)។

តម្រូវការសណ្តោះអាសន្នខាងក្រោម

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,0000A98-KM-14DEC21-6/7

A—មិននុយទម្លាក់ចុះប្រភេទ Trip Command

B—ប្រអប់ធាតុចូលលើចម្ងាយឬលើពេលវេលា

C—ប្រអប់ធាតុប្រើចម្ងាយសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍

D—ប្រអប់ធាតុតម្រូវឱ្យ AutoTrac™ ភ្ជាប់ទៅការធ្វើដំណើរ

E—ប្រអប់ធាតុតម្រូវឱ្យស្ថានភាពក្នុងការងារចូលទៅកាន់ការធ្វើដំណើរ

F—ប្រអប់ធាតុចាក់សូរជូនដំណឹង

PC27149—UN—14MAY19

1. ជ្រើសរើសតម្លៃកំណត់ចំណុចខាងក្រោយពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្រភេទ TripCommand (A)។

កំណត់ចំណុច៖ ប្រអប់ធាតុចូល (B) ផ្លាស់ប្តូរទៅលើចម្ងាយឬពេលវេលាដែលផ្ទៃក្រដាសប្រអប់ផ្ទុកប្រើសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ (C) ត្រូវបានជ្រើសរើស។

2. ដើម្បីប្រើចម្ងាយសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ ចូរចុចប្រអប់ផ្ទុកប្រើចម្ងាយសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ (C)។ ដើម្បីប្រើពេលវេលាសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ ចូរដោះសញ្ញាផ្ទុកប្រអប់ផ្ទុកប្រើចម្ងាយសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍ (C)។

កំណត់ចំណុច៖ នៅពេលបិទបើក វាលក្ខណៈក្នុងអំឡុងពេលតម្លៃលើពេលវេលា (On Time) ឬ លើចម្ងាយ (On Distance) ដែលបានជ្រើសរើស បន្ទាប់មកលិបចូល 1.5 ដងនៃតម្លៃលើពេលវេលា ឬលើចម្ងាយ។ ឧទាហរណ៍ បើសិនជាតម្លៃលើពេលវេលា (On Time) ត្រូវបានកំណត់រយៈពេល 2 វិនាទី វាលក្ខណៈរយៈពេល 2 វិនាទី បន្ទាប់មកលិបចូលរយៈពេល 3 វិនាទី។

3. បញ្ចូលពេលវេលាឬចម្ងាយទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលនៅលើចម្ងាយ ឬនៅលើពេលវេលា (B)។

កំណត់ចំណុច៖ តម្លៃលើ និងក្រោទីតាំងនៃតម្លៃកំណត់ត្រូវបានបង្ហាញជាភាគរយ។ 100% គឺត្រូវលើកទៅលើ ហើយ 0% ត្រូវបន្ទាប់អស់ដល់ក្រោម។

4. បញ្ចូលតម្លៃលើទីតាំងនៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលនៅលើទីតាំង (D) ឬរក្សាតម្លៃកំណត់ក្រោយដោយដៃ បន្ទាប់មកជ្រើសរើសប៊ូតុងកំណត់ទៅទីតាំងបច្ចុប្បន្ន (E)។

5. បញ្ចូលតម្លៃបិទទីតាំងនៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូលនៅលើទីតាំងបិទ (F) ឬរក្សាតម្លៃកំណត់ក្រោយដោយដៃ បន្ទាប់មកជ្រើសរើសប៊ូតុងកំណត់ទៅទីតាំងបច្ចុប្បន្ន (G)។

6. ដើម្បីតម្រូវឱ្យភ្ជាប់ AutoTrac™ ដើម្បីបើកការបញ្ជាការធ្វើដំណើរ (trip command) សូមជ្រើសរើសប្រអប់ផ្ទុក AutoTrac™ ដែលភ្ជាប់ទៅកាន់ការធ្វើដំណើរ (H)។

7. ដើម្បីតម្រូវឱ្យការកត់ត្រាការងារសកម្មបើកដំណើរការការបញ្ជាធ្វើដំណើរ ចូរចុចប្រអប់ផ្ទុកតម្រូវឱ្យស្ថានភាពក្នុងការងារទៅកាន់ការធ្វើដំណើរ (I)។

A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្រភេទ Trip Command

B—ប្រអប់ធាតុចូលលើចម្ងាយឬលើពេលវេលា

C—ប្រអប់ផ្ទុកប្រើចម្ងាយសម្រាប់ព្រឹត្តិការណ៍

D—ប៊ូតុងបញ្ចូលលើទីតាំង

E—ប៊ូតុងកំណត់ទៅទីតាំងបច្ចុប្បន្ន

F—ប៊ូតុងបញ្ចូលក្រោទីតាំង

G—ប៊ូតុងកំណត់ទៅទីតាំងបច្ចុប្បន្ន

H—ប្រអប់ផ្ទុកតម្រូវឱ្យ AutoTrac™ ភ្ជាប់ទៅការធ្វើដំណើរ

I—ប្រអប់ផ្ទុកតម្រូវឱ្យស្ថានភាពក្នុងការងារចូលទៅកាន់ការធ្វើដំណើរ

J—ប្រអប់ផ្ទុកចាក់សូរជូនដំណឹង

8. ដើម្បីជូនដំណឹងដល់ប្រតិបត្តិការតាមរយៈសំឡេងនៅពេលចាប់ផ្តើមការធ្វើដំណើរនីមួយៗ ចូរចុចប្រអប់ផ្ទុកចាក់សូរជូនដំណឹង (J)។

RW00482,0000A98-KM-14DEC21-7/7

## ឯកសារធ្វើដំណើរ

ចុចសូហ្វីយ៍ Distance Trip > ថែប Setup > ប៊ូតុង Trip Documentation Edit

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00009D0-KM-12NOV21-1/2

នៅពេលបើកដំណើរការ ព្រឹត្តិការណ៍ដំណើរត្រូវកត់ត្រាទុកដោយប្រើម៉ាស៊ីនបម្រើឯកសារ។ ចូរប្រាកដថាម៉ាស៊ីនបម្រើឯកសារត្រូវបានបើកដំណើរការនៅលើអេក្រង់ចម្បង។ ប្រសិនបើប្រើពហុអេក្រង់ ចូរប្រាកដថាម៉ាស៊ីនបម្រើឯកសារបានបិទនៅលើអេក្រង់ផ្សេងទៀត។

កំណត់ចំណាំ៖ នៅពេលឈ្មោះដែនប្រែប្រួល, នោះ *Application Controller* នឹងស្នើការធ្វើសមភាពកម្មឯកសារផ្ទេរទិន្នន័យ ឥតខ្សែដោយស្វ័យប្រវត្តិ។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានការបើកដំណើរការម៉ាស៊ីនបម្រើឯកសារ។)

ឯកសារធ្វើដំណើរកត់ត្រាទីតាំងធ្វើដំណើរដែលចង់បាននៅក្នុងឯកសារមួយ ដូច្នេះព្រឹត្តិការណ៍ធ្វើដំណើរនីមួយៗអាចកំណត់ទីតាំងបានបន្ទាប់ពីការងារត្រូវបានបញ្ចប់។ ប្រការនេះអាចមានប្រយោជន៍ជាពិសេសនៅពេលប្រើ distance trip ដើម្បីបង្កើតលំនាំសម្រាប់ដំណាំដែលមានរយៈពេលយូរដូចជាចម្ការឈើហូបផ្លែ។ ឯកសារប្រើទ្រង់ទ្រាយ CSV ដែលមានចំណងជើងដូចតទៅ៖

អតិថិជន, កសិដ្ឋាន, ការដ្ឋាន, ឈ្មោះលំនាំ, រយៈទទឹង, រយៈកម្ពស់, ការនាំមុខ, កាលបរិច្ឆេទ GMT, ម៉ោងពេល GMT, លេខធ្វើដំណើរ, ប្រភេទសកម្មភាព

1. ដើម្បីបើកដំណើរការការកត់ត្រា Distance Trip ចូរចុចប្រអប់ជីក (A)។
2. បញ្ចូលចំនួនជួរទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល (B)។
3. បញ្ចូលគម្លាតជួរទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល (C)។

A—ប្រអប់ជីកបើកដំណើរការ  
កត់ត្រា Distance Trip  
B—ប្រអប់ធាតុចូលចំនួនជួរ

C—ប្រអប់ធាតុចូលគម្លាតជួរ

PC27917—UN—16APR20

RW00482,00009D0-KM-12NOV21-2/2

## បើកដំណើរការម៉ាស៊ីនបម្រើឯកសារ

កំណត់ចំណាំ៖ ប្រសិនបើប្រើពហុអេក្រង់ ចូរប្រាកដថាម៉ាស៊ីនបម្រើឯកសារបានបិទនៅលើអេក្រង់ផ្សេងទៀត។

## អេក្រង់ GreenStar™ 3 2630

1. ចុចប៊ូតុង Menu > ប៊ូតុង Display > សូហ្វធី Diagnostics

RW00482,00007ED-KM-11JUN19-1/4

2. ចុចថែបពហុអេក្រង់ (A) បន្ទាប់មកចុចប៊ូតុងការកំណត់ការផ្លាស់ប្តូរ(B)។

A—ថែបពហុអេក្រង់

B—ប៊ូតុងកំណត់ការផ្លាស់ប្តូរ

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00007ED-KM-11JUN19-2/4

PC26729—UN—06JAN19



3. ជ្រើសប្រអប់ធីកម៉ាស៊ីនបម្រើឯកសារ (A) បន្ទាប់មកចុច ប៊ូតុងរក្សាទុកការកំណត់និងប៊ូតុងបើកអេក្រង់ឡើងវិញ (B)។

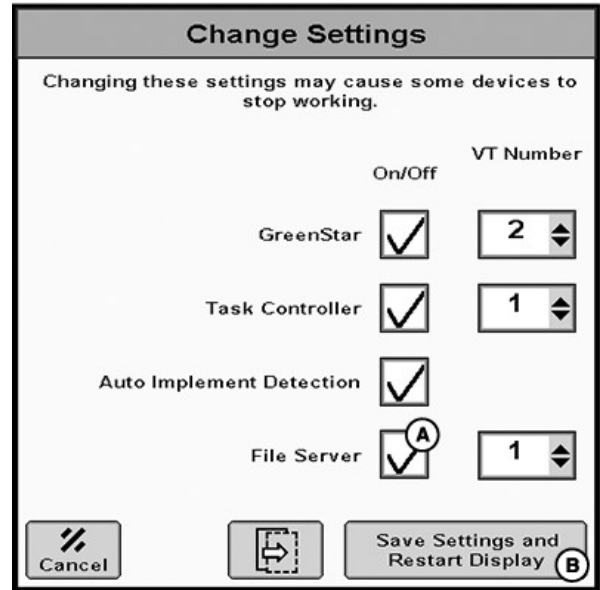
4. ពន្លត់គ្រឿងចក្រ ទុកឱ្យអេក្រង់រលត់ ហើយបន្ទាប់មក ចាប់ផ្តើមប្រព័ន្ធឡើងវិញ។

#### អេក្រង់ Generation 4 Display

1. ចុចប៊ូតុង Menu > ថែប System > កម្មវិធី Display and Sound> ថែប Multiple Displays > ប៊ូតុង Edit > ប៊ូតុង Advanced Setup។

A—ប្រអប់ធីកម៉ាស៊ីនបម្រើឯកសារ

B—ប៊ូតុងរក្សាការកំណត់និងប៊ូតុងបើកអេក្រង់ឡើងវិញ



RW00482,00007ED-KM-11JUN19-3/4

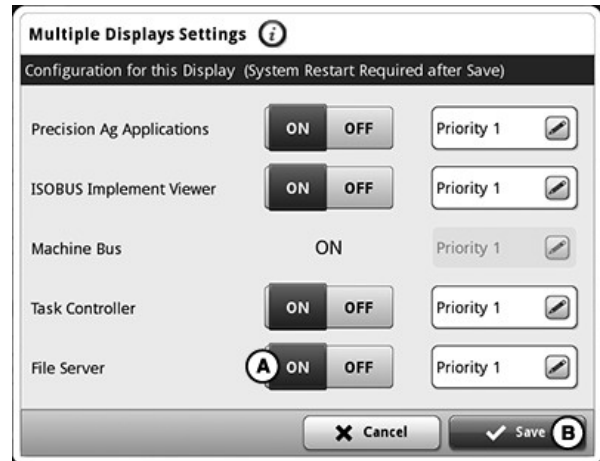
PC26730—UN—09JAN19

2. បើកម៉ាស៊ីនបម្រើឯកសារដោយការប្រើបិទបើក (A) រួចជ្រើសប៊ូតុងរក្សាទុក(B)។

3. ពន្លត់គ្រឿងចក្រ ទុកឱ្យអេក្រង់រលត់ ហើយបន្ទាប់មក ចាប់ផ្តើមប្រព័ន្ធឡើងវិញ។

A—ប៊ូតុងម៉ាស៊ីនបម្រើឯកសារ

B—ប៊ូតុងរក្សាទុក



RW00482,00007ED-KM-11JUN19-4/4

PC26731—UN—09JAN19

#### ការត្រួតពិនិត្យភាពល្អប្រសើរនៃប្រព័ន្ធគ្រប់គ្រង

ផ្ទៀងផ្ទាត់និងលៃកម្រៃភាពល្អប្រសើរនៃប្រព័ន្ធគ្រប់គ្រងការងាររបស់គ្រឿងបរិក្ខារ។ មុននឹងត្រួតពិនិត្យភាពល្អប្រសើរនៃប្រព័ន្ធគ្រប់គ្រងការងាររបស់គ្រឿងបរិក្ខារ បញ្ចូលភាពល្អប្រសើរនៃប្រព័ន្ធគ្រប់គ្រងការងារ (GPS) បានត្រឹមត្រូវ ហើយគ្រឿងទទួលកំពុងប្រើប្រាស់ RTK។

1. ចុចសូហ្វធី Distance Trip > ថែប Calibrations > ប៊ូតុង Equipment Offset Calibration។

តទៅទំព័របន្ទាប់

2. បង្កើតបន្ទាត់ណែនាំដានគ្រង និងភ្ជាប់ AutoTrac™។
3. នៅពេលគ្រឿងចក្រនិងគ្រឿងបំពាក់ស្ថិតនៅលើបន្ទាត់ណែនាំ, ចូរបញ្ឈប់គ្រឿងចក្រ។
4. គូសសម្គាល់ទីតាំងគ្រឿងសកម្មជុំវិញធ្វើដំណើរនៅលើដី។

RW00482,00008C6-KM-06OCT21-1/4

5. ចុចប៊ូតុង Next Page។

PC22285—UN—16MAR16

6. បើកបរគ្រឿងចក្រទៅមុខដើម្បីឱ្យមានប្រឡោះគ្រប់គ្រាន់ ដើម្បីបកនឹងទទួលបានបន្ទាត់ណែនាំមុននឹងទៅដល់ ទីតាំងដែលបានគូសសម្គាល់។



ប៊ូតុង Next Page

7. បត់គ្រឿងចក្រ ដើម្បីបែរទៅរកទិសដៅឈម ហើយភ្ជាប់ AutoTrac™ នៅលើបន្ទាត់ណែនាំដូចគ្នានេះ។

8. បញ្ឈប់គ្រឿងចក្រនៅពេលដែលចំណុចការងារត្រូវរត់ត្រូវគ្នា ជាមួយទីតាំងដែលបានគូសសម្គាល់។

RW00482,00008C6-KM-06OCT21-2/4

9. ចុចប៊ូតុង Next Page។

PC22285—UN—16MAR16



ប៊ូតុង Next Page

RW00482,00008C6-KM-06OCT21-3/4

10. ចុចប៊ូតុងធ្វើបច្ចុប្បន្នភាពតម្លៃ (A)។

A—ប៊ូតុងធ្វើបច្ចុប្បន្នភាពតម្លៃ

**Equipment Offset Calibration**

Work Point Offset Calibration Complete!

Detected Work Point Offset:  
-112.5 in

Current Work Point Offset:

36.0

in

Update  
Value **A**

Return

PC27158—UN—14MAY19

RW00482,00008C6-KM-06OCT21-4/4

### តេស្តសកម្មភាពធ្វើដំណើរ

**!** ប្រយ័ត្ន៖ ដើម្បីជៀសវាងការរងរបួសធ្ងន់ធ្ងរ ចូរកុំចូលជិតតំបន់ជុំវិញគ្រឿងបរិក្ខារ។ ទម្រង់ការនេះតម្រូវឱ្យគ្រឿងចក្រធ្វើដំណើរទៅមុខ។ គ្រឿងបំពាក់ផ្លាស់ទីនៅអង្គរពេលធ្វើតេស្ត។ ចូរអាននិងអនុវត្តតាមដំណើរការប្រព័ន្ធស្វ័យប្រវត្តិគ្រឿងបំពាក់ដោយសុវត្ថិភាពនៅក្នុងផ្នែកសុវត្ថិភាពមុននឹងធ្វើតេស្ត។

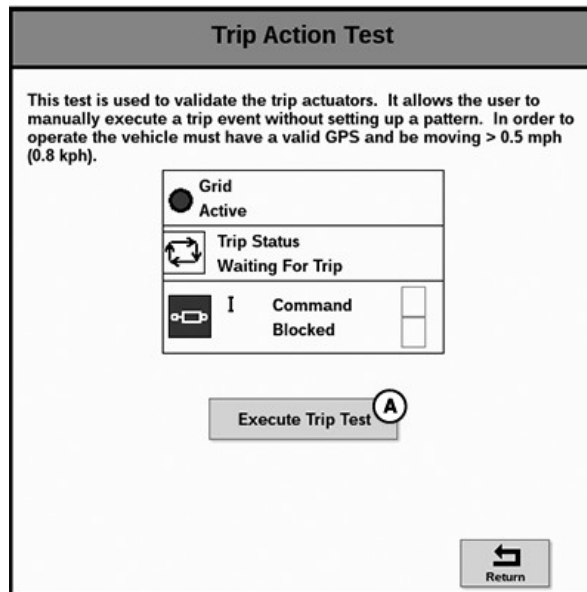
តទៅទំព័របន្ទាប់

អនុវត្តព្រឹត្តិការណ៍ធ្វើដំណើរដោយដៃដើម្បីផ្ទៀងផ្ទាត់គ្រឿងសកម្មជុំវិញធ្វើដំណើរដោយមិនចាំបាច់កំណត់លំដាប់។ ដើម្បីអនុវត្តតេស្តធ្វើដំណើរ ម៉ាស៊ីនត្រូវការសញ្ញាប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល (GPS) ត្រឹមត្រូវ និងត្រូវផ្លាស់ទីក្នុងល្បឿនលើសពី .1 គ.ម/ម៉ោង (.06 ម៉ាយល/ម៉ោង)។

RW00482,00009D1-KM-16APR20-1/2

1. ចុចសូហ្វឃី Distance Trip > ថែប Calibrations > ប៊ូតុង Trip Action Test។
2. ដើម្បីអនុវត្តសកម្មភាពធ្វើដំណើរមួយ ចូរចុចប៊ូតុងអនុវត្តតេស្តធ្វើដំណើរ (A)។
3. ធ្វើតេស្តម្តងទៀតតាមចាំបាច់។

A—ប៊ូតុងអនុវត្តតេស្តធ្វើដំណើរ



PC27159—UN—14MAY19

RW00482,00009D1-KM-16APR20-2/2

### ការត្រួតពិនិត្យការគ្រឿងបរិក្ខារតាមខ្នាត

ការត្រួតពិនិត្យការគ្រឿងបរិក្ខារតាមខ្នាតតម្រូវឱ្យមានរង្វាស់មួយត្រឹមត្រូវនៃទីតាំងព្រឹត្តិការណ៍ធ្វើដំណើររវាងគន្លងដែលនៅជិតគ្នាពីរ។ មានវិធីជាច្រើនក្នុងការធ្វើបែបនេះនៅលើដី ប៉ុន្តែមានវិធីងាយបំផុតពីរគឺ៖

- ប្រើការមេរំនឹងដាក់ម៉ែត្រខ្សែវែងនៅលើដីតាម

តទៅទំព័របន្ទាប់

ចំណុចកណ្តាលនៃបន្ទាត់ណែនាំដានត្រង់។ ចូរប្រាកដថាការមេរំនឹងលើខ្សែម៉ែត្រនឹងអង្គុយស្ថិតនៅចំណុចកណ្តាលនៃពេលគ្រឿងចក្រកំពុងធ្វើដំណើរ។

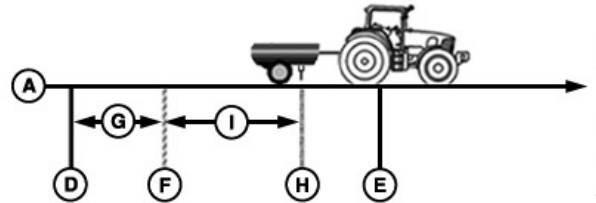
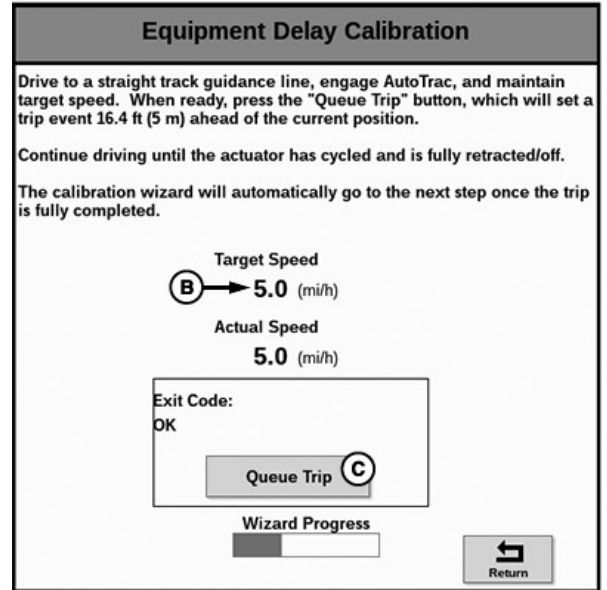
- ដំឡើងគ្រឿងសកម្មជំរុញដើម្បីដាក់សញ្ញានៅលើដីដោយផ្អែកលើព្រឹត្តិការណ៍ធ្វើដំណើរ បន្ទាប់មករំកិលគ្រឿងចក្រតាមចំណុចកណ្តាលនៃបន្ទាត់ណែនាំដានត្រង់និងវាស់វែងសញ្ញាសកម្មជំរុញនោះ។

RW00482,00009D2-KM-08MAY20-1/4

1. ចុចសូហ្វឃី Distance Trip > ថែប Calibrations > ប៊ូតុង Mechanical Delay Calibration។
2. បើកបរលើបន្ទាត់ណែនាំផ្លូវត្រង់ (A) ដោយភ្ជាប់ AutoTrac™ ហើយរក្សាល្បឿនគោលដៅ (B)។
3. ភ្ជាប់ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ។  
(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីការភ្ជាប់ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ។)
4. ចុចប៊ូតុងធ្វើដំណើរជួរ (C)។ ព្រឹត្តិការណ៍ធ្វើដំណើរចាប់ផ្តើម (D) 5 ម (16.4 ហ្វីត) នៅពីមុខទីតាំងបច្ចុប្បន្ន។
5. បន្តបើកបរត្រង់រហូតទាល់តែគ្រឿងសកម្មជុំវិញបានវិលនិងបង្រួមអស់ (E)។

A—បន្ទាត់ណែនាំផ្លូវត្រង់  
B—ល្បឿនទិសដៅ  
C—ប៊ូតុងធ្វើដំណើរជួរ  
D—ការចាប់ផ្តើមព្រឹត្តិការណ៍ដំណើរ  
E—គ្រឿងសកម្មជុំវិញបង្រួមអស់

F—គ្រឿងសកម្មជុំវិញត្រឡប់ទៅតាំងបើក  
G—ការពន្យារមេកានិចបើក  
H—គ្រឿងសកម្មជុំវិញស្ថិតនៅទីតាំងបីទ (ប៉ុន្តែមិនបង្រួមអស់)  
I—គ្រឿងសកម្មជុំវិញស្ថិតនៅទីតាំងបើកម្ជុំបំពេញការងារ



PC27161—UN—16MAY19

PC27162—UN—15MAY19

AutoTrac គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

កទេទ័ពរបន្ទាប់

RW00482,00009D2-KM-08MAY20-2/4

កំណត់ចំណាំ៖ ចូរច្រកដំឡើងមានកន្លែងគ្រប់គ្រាន់ដើម្បីទទួលបានបន្ទាត់ណែនាំ (A) បន្ទាប់ពីបត់ជុំវិញមុនពេលឈានដល់ការចាប់ផ្តើមព្រឹត្តិការណ៍ធ្វើដំណើរ (B)។

6. បត់គ្រឿងចក្រជុំវិញនិងបើកបរនៅលើបន្ទាត់ណែនាំដានត្រង់ដោយភ្ជាប់ AutoTrac™ ខណៈពេលកំពុងរក្សាល្បឿនទិសដៅ (C)។
7. បន្តបើកបរត្រង់រហូតទាល់តែគ្រឿងសកម្មជំរុញបានវិលនិងបង្រួមអស់ (D)។

A—បន្ទាត់ណែនាំដានត្រង់  
B—ការចាប់ផ្តើមព្រឹត្តិការណ៍ដំណើរ  
C—ល្បឿនទិសដៅ  
D—គ្រឿងសកម្មជំរុញបង្រួមអស់

E—គ្រឿងសកម្មជំរុញត្រឡប់ទៅតាំងបើក  
F—ការពន្យារមេកានិចបើក  
G—គ្រឿងសកម្មជំរុញស្ថិតនៅទីតាំងបីទ (ប៉ុន្តែមិនបង្រួមអស់)  
H—គ្រឿងសកម្មជំរុញស្ថិតនៅទីតាំងបើកប្រហែលការងារ

### Equipment Delay Calibration

Turn the machine around and drive back over the same location, taking care to use the same guidance line and acquire the line completely at target speed before crossing the trip position.

Continue driving until the actuator has cycled and is fully retracted/off.

The calibration wizard will automatically go to the next step once the trip is fully completed.

Target Speed  
**C** → 5.0 (mi/h)

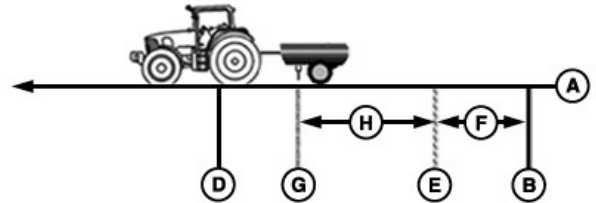
Actual Speed  
5.0 (mi/h)

| Next Trip | Type  |
|-----------|-------|
| 42.5 ft   | Cycle |

I Command Blocked

Wizard Progress

Return



តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00009D2-KM-08MAY20-3/4

PC27164—UN—31MAY19

PC27165—UN—16MAY19

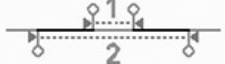
8. បញ្ចូលចម្ងាយរវាងគ្រឿងសកម្មជំរុញនៅលើចំណុចទាំងឡាយ (A) ទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល(B)។
9. បញ្ចូលចម្ងាយរវាងគ្រឿងសកម្មជំរុញនៅក្រៅចំណុចទាំងឡាយ (C) ទៅក្នុងប្រអប់ធាតុចូល (D)។
10. ចុចប៊ូតុងពន្យារការធ្វើបច្ចុប្បន្នភាពបើក (E)។
11. ចុចប៊ូតុងពន្យារការធ្វើបច្ចុប្បន្នភាពបិទ (F)។

A—ចម្ងាយរវាងគ្រឿងសកម្មជំរុញនៅលើចំណុចទាំងឡាយ  
B—ប្រអប់ធាតុចូលចម្ងាយរវាងគ្រឿងសកម្មជំរុញនៅលើចំណុចទាំងឡាយ  
C—ចម្ងាយរវាងគ្រឿងសកម្មជំរុញក្រៅចំណុចទាំងឡាយ

D—ប្រអប់ធាតុចូលចម្ងាយរវាងគ្រឿងសកម្មជំរុញក្រៅចំណុចទាំងឡាយ  
E—ប៊ូតុងពន្យារការធ្វើបច្ចុប្បន្នភាពបើក  
F—ប៊ូតុងពន្យារការធ្វើបច្ចុប្បន្នភាពបិទ

### Equipment Delay Calibration

Measure the dimensions and enter them below to calculate the mechanical delays.



Distance between Actuator On Points

1 0.0 (B) (in)



Distance between Actuator Off Points

2 393.7 (D) (in)

**Actuator On Delay**

|           |           |
|-----------|-----------|
| Current   | 1.704 sec |
| Estimated | 0.000 sec |

Update On Delay (E)

**Actuator Off Delay**

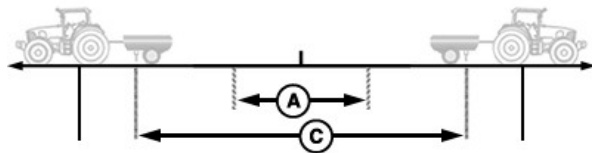
|           |           |
|-----------|-----------|
| Current   | 0.319 sec |
| Estimated | 0.000 sec |

Update Off Delay (F)

Wizard Progress

Return

PC27168—UN—16MAY19



PC27169—UN—16MAY19

RW00482,00009D2-KM-08MAY20-4/4

# ប្រតិបត្តិការ

## ភ្ជាប់ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ

**!** ប្រយ័ត្ន៖ ហាមប្រើ iGrade™ ឬ Distance Trip នៅលើដងថ្នាំ។ ដើម្បីបង្ការការរងរបួសធ្ងន់ធ្ងរ, ចូរអាននិងអនុវត្តតាមការណែនាំនៅក្នុងសៀវភៅណែនាំនេះដើម្បីបិទដំណើរការ iGrade™ និង Distance Trip មុននឹងចូលទៅកាន់ថ្នាំផ្ទាល់។

កំណត់ចំណាំ៖ ដើម្បីងាយយល់ពីលំណែនាំ សៀវភៅណែនាំនេះប្រើវាស់បញ្ជា (SCV 3)។ ប្រសិនបើពេញចិត្តហើយ ប្រតិបត្តិការអាចជ្រើសប្រើ SCV ផ្សេង។

សេចក្តីតម្រូវប្រព័ន្ធដើម្បីដំណើរការអាស្រ័យលើការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ។ ដើម្បីងាយស្រួលយល់ការណែនាំ សៀវភៅណែនាំ

iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

នេះប្រើប្រាស់ប្រតិបត្តិការវាស់បញ្ជាមូលដ្ឋានរបស់ស្រោកទ័រ (SCVs) ដើម្បីភ្ជាប់ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែមស្តីពីការភ្ជាប់ SCV សម្រាប់គ្រឿងចក្រជាក់លាក់ ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រតិបត្តិការគ្រឿងចក្រ។)

(ប្រសិនបើការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធត្រូវការឱ្យភ្ជាប់ឧបករណ៍របស់ភាគីទីបីទៅនឹងម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ ឬសកម្មភាព ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រតិបត្តិការរបស់ភាគីទីបី។)

ដើម្បីភ្ជាប់ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិអ៊ីដ្រូស្តិក៖

1. ប្រសិនបើប្រើ Legacy JD Proprietary ឬ JD Proprietary ចូរដាក់ចង្ក្របបញ្ជា SCV (A) នៅក្នុងទីតាំងយ៉ាងទៅមុខ។ ប្រសិនបើប្រើអ៊ីនធឺហ្វេសវ៉ាល់ ISO ចូរចុចក្នុងតាក់រ៉េស្ទីមេ។
2. ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលក្រែងលោម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិមិនបើកដំណើរការ។

A—ចង្ក្របបញ្ជា SCV

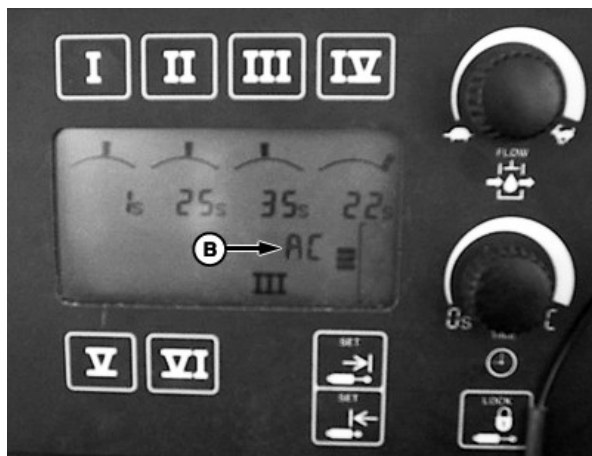


PC18220—UN—05DEC13

RW00482,00009EE-KM-22MAY20-2/4

- ប្រសិនបើប្រតិបត្តិការគ្រឿងចក្រដែលមាន TouchSet™ Display, ចូរពិនិត្យមើលក្រែងលោម EC មិនប្តូរទៅ AC (B)។

B—ម៉ូដ AC



PC18234—UN—11DEC13

TouchSet គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

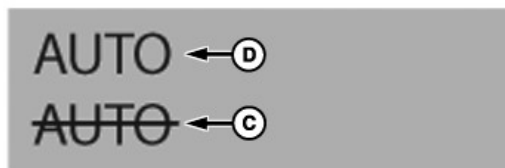
តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00009EE-KM-22MAY20-3/4

- ប្រសិនបើប្រតិបត្តិការគ្រឿងចក្រដែលមាន CommandCenter™ Display, ចូរពិនិត្យមើលក្រុងលោមម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិបិទ (C) មិនឈរនៅម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិបើក(D)។

C—ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិបិទ

D—ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិបើក



PC22235—UN—01MAR16

CommandCenter គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

RW00482,00009EE-KM-22MAY20-4/4

## ផ្ដាច់, បិទដំណើរការ, និងបិទស្វ័យប្រវត្តិកម្មគ្រឿងបំពាក់

**!** ប្រយ័ត្ន៖ ដើម្បីជៀសវាងគ្រោះថ្នាក់ស្លាប់ឬរបួសធ្ងន់ធ្ងរ ចូរផ្ដាច់ប្រព័ន្ធណែនាំគ្រឿងចក្រនិងគ្រឿងបំពាក់មុនពេលបើកបរចូលទៅក្នុងផ្លូវថ្នល់។

### ផ្ដាច់ស្វ័យប្រវត្តិកម្មគ្រឿងបំពាក់

- បន្ថយល្បឿនគ្រឿងចក្រឱ្យនៅទាបជាងល្បឿនអប្បបរមា 0.1 គ.ម/ម៉ោង (0.06 ម៉ាយល៍/ម៉ោង)។
- ដោយផ្អែកលើការរៀបចំរចនាសម្ព័ន្ធ, ចូរបិទប៊ូតុង Grade ឬចុចប៊ូតុងផ្អាកចំណាត់ថ្នាក់ ឬក៏ចុចប៊ូតុង Distance Trip Stop ។
- អាស្រ័យលើការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ ចូរផ្ដាច់ AutoTrac™ ចេញ។

AutoTrac គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែមស្តីពី AutoTrac™ ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រើប្រាស់អេក្រង់។)

### បិទដំណើរការស្វ័យប្រវត្តិកម្មគ្រឿងបំពាក់

ដោយផ្អែកលើការរៀបចំរចនាសម្ព័ន្ធ, ចូរបិទប៊ូតុង Grade ឬចុចប៊ូតុង Distance Trip Stop ។

### បិទដំណើរការស្វ័យប្រវត្តិកម្មគ្រឿងបំពាក់

- បិទរ៉ាល់បញ្ជា (SCV)។
  - បិទម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ។
  - អាស្រ័យលើការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ ចូរបិទដំណើរការ AutoTrac™។
- (សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែមស្តីពី AutoTrac™ ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រើប្រាស់អេក្រង់។)

RW00482,00009EF-KM-26MAY20-1/1

## ការបញ្ជា SCV

បើសិនជាកម្រងព័ត៌មាន UCC2 Application Controller ដែលបានជ្រើសរើស ត្រូវបានរៀបចំឱ្យប្រើរ៉ាល់បញ្ជាដែលអាចជ្រើសរើសបាន (SCVs) រ៉ាល់បញ្ជា SCVs ទាំងនោះ ទោះបីនៅពេលមិនប្រើកម្មវិធីក៏ដោយ ហើយកម្មវិធីផ្សេងទៀតនឹង

មិនអាចបញ្ជាទៅកាន់ SCVs ទាំងនោះបានទេ។ ដើម្បីលែងឧបករណ៍បញ្ជា SCV ចូរបង្កើត និងជ្រើសរើសកម្រងព័ត៌មាន UCC2 Application Controller ដោយគ្មាន SCVs ឬផ្ដាច់ UCC2 Application Controller ។

RW00482,0000A93-KM-25NOV20-1/1

## ថែបស្ថានភាព

កទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00008CB-KM-24JUN19-1/2



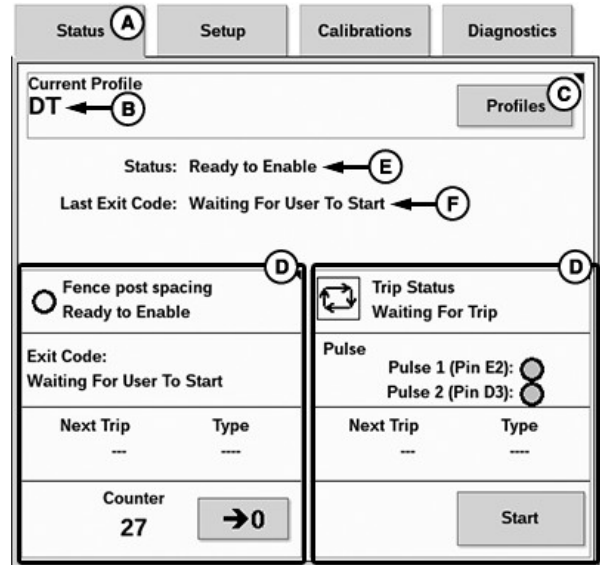
ចុចស្វ័យប្រវត្តិ Distance Trip ឬស្វ័យប្រវត្តិ iGrade™ > ថែប Status (A)។

បន្ទាប់ពីកំណត់ទម្រង់ព័ត៌មានរួច គេអាចមើលព័ត៌មានប្រើប្រាស់ជាក់លាក់នៅលើថែប Status ឬនៅលើទំព័រដំណើរការប្រសិនបើបានកំណត់។ ឈ្មោះទម្រង់ព័ត៌មានបច្ចុប្បន្ន (B) ផ្តល់ឡើង។ ដើម្បីប្តូរទម្រង់ព័ត៌មាន ចូរចុចប៊ូតុងទម្រង់ព័ត៌មាន (C)។

ការជ្រើសរើសនៅក្នុងម៉ូឌុលភាគច្រើន (D) នឹងបើកទំព័រព័ត៌មានប្រតិបត្តិការពេញលេញមួយ។ ថែបស្ថានភាពបង្ហាញស្ថានភាព (E) និងលេខកូដចាកចេញចុងក្រោយ (F)។

(ចំពោះព័ត៌មានបន្ថែមអំពីស្ថានភាពនិងលេខកូដចាកចេញ, ចូរអានអំពីដំណោះស្រាយបញ្ហា។ )

- |                            |                      |
|----------------------------|----------------------|
| A—ថែបស្ថានភាព              | D—ម៉ូឌុលទំព័រព័ត៌មាន |
| B—ទម្រង់ព័ត៌មានបច្ចុប្បន្ន | E—ស្ថានភាព           |
| C—ប៊ូតុងទម្រង់ព័ត៌មាន      | F—កូដចាកចេញចុងក្រោយ  |



iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

RW00482,00008CB-KM-24JUN19-2/2

## ប្រតិបត្តិការ Distance Trip

1. ដាក់គ្រឿងចក្រនៅចំណុចដើមដោយបែរមុខទៅព្រឹត្តិការណ៍ធ្វើដំណើរបន្ទាប់នៃលំនាំដែលបានកំណត់។

2. អាស្រ័យលើការកំណត់ចរាចរណ៍ម៉ូឌុល ចូរបង្កើតបន្ទាត់ណែនាំនៅលើអេក្រង់ឱ្យស្មើគ្នានឹងចំណុចដើមនិងទីសំដៅធ្វើដំណើរ។

RW00482,00009D3-KM-16APR20-1/3

3. ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលក្រែងលោស្ថានភាព (A) មិនរួចរាល់ដើម្បីបើកឱ្យដំណើរការ។

(ចូរអានផ្នែកដោះស្រាយបញ្ហា ប្រសិនបើស្ថានភាពមិនរួចរាល់ដើម្បីបើកឱ្យដំណើរការ។)

4. ប្រសិនបើចុចប្រអប់ជីក Require In-Work State to Trip ចូរបើកការកត់ត្រាពេលបំពេញការងារ។

5. ប្រសិនបើចុចប្រអប់ជីក Require AutoTrac™ Engaged to Trip ចូរបើកដំណើរការ AutoTrac™។ ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលក្រែងលោស្ថានភាព AutoTrac™ មិនបង្ហាញនូវចំណែក 3/4 នៅពេលភ្ជាប់។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រើប្រាស់អេក្រង់ ឬ AutoTrac™។)

6. ចុចប៊ូតុងចាប់ផ្តើម (B)។ ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលក្រែងលោស្ថានភាពមិនប្រែទៅជាបើកឱ្យដំណើរការ។

(ចូរអានផ្នែកដោះស្រាយបញ្ហា ប្រសិនបើស្ថានភាពមិនបើកឱ្យដំណើរការ។)

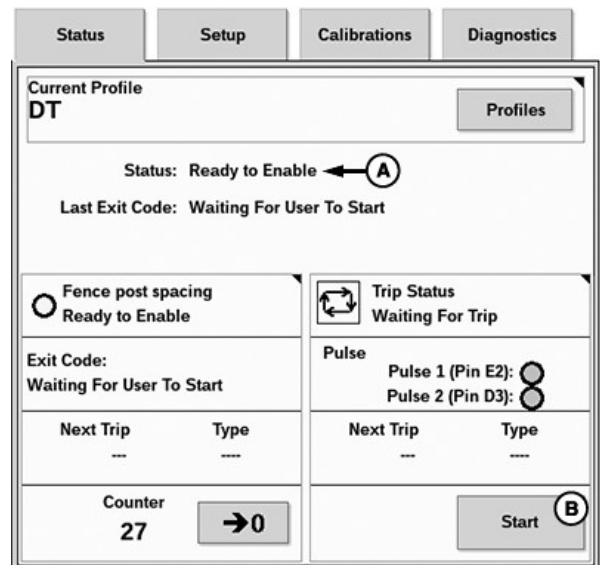
កំណត់ចំណាំ៖ ម៉ូឌុលស្វ័យប្រតិបត្តិការនូវល្បឿន .1 គ.ម/ម៉ោង (.06 ម៉ាយល៍/ម៉ោង) ឬខ្ពស់ជាងនេះដើម្បីភ្ជាប់។

7. ភ្ជាប់ម៉ូឌុលស្វ័យប្រតិបត្តិការ ប្រសិនបើត្រូវការ AutoTrac™ សូមចុចក្នុងតារាងស្វ័យប្រតិបត្តិការ។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីការភ្ជាប់ម៉ូឌុលស្វ័យប្រតិបត្តិការ។)

AutoTrac គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

តម្លៃទំព័របន្ទាប់



A—ស្ថានភាព

B—ប៊ូតុងបញ្ជា

8. បើកបរគ្រឿងចក្រតាមលំនាំដែលបានកំណត់។

RW00482,00009D3-KM-16APR20-2/3

9. ប្រសិនបើចាំបាច់ ចូរចុចប៊ូតុង Stop ដាក់គ្រឿងចក្រនៅលើបន្ទាត់ណែនាំបន្ទាប់ឡើងវិញនិងអនុវត្តជំហានទាំងឡាយម្តងទៀត។

PC27239—UN—30MAY19



ប៊ូតុងបញ្ឈប់

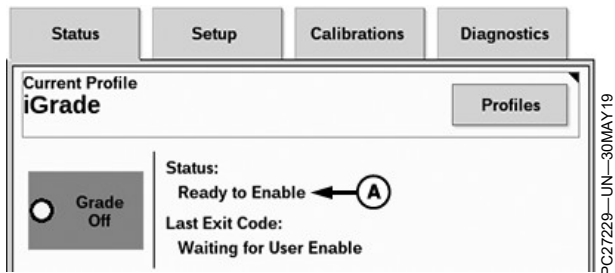
RW00482,00009D3-KM-16APR20-3/3

## ប្រតិបត្តិការ iGrade™—ការគ្រប់គ្រងផ្ទៃនិងការគ្រប់គ្រងពិចម្ភាយ

RW00482,00009D4-KM-28APR20-1/3

1. ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលក្រែងលោស្ថានភាព (A) មិនរួចរាល់ដើម្បីបើកឱ្យដំណើរការ។  
(ចូរអានផ្នែកដោះស្រាយបញ្ហា ប្រសិនបើស្ថានភាពមិនរួចរាល់ដើម្បីបើកឱ្យដំណើរការ។)
2. ដោយគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបទទេ ចូរដាក់គ្រឿងចក្រនៅក្នុងតំបន់កាត់ជម្រាលកំណត់។

A—ស្ថានភាព



តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00009D4-KM-28APR20-2/3

3. សម្រាប់ការគ្រប់គ្រងផ្ទៃ សូមជ្រើសរើសផ្ទៃសមស្របចេញពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះ(A)។

4. ចុចប៊ូតុងចំណាត់ថ្នាក់បើក (B)។ ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលក្រុងលោស្ថានភាពមិនប្រទេសជាបើកឱ្យដំណើរការ។

(ចូរអានផ្នែកដោះស្រាយបញ្ហា ប្រសិនបើស្ថានភាពមិនបើកឱ្យដំណើរការ។ )

កំណត់ចំណាំ៖ គ្រឿងចក្រត្រូវតែធ្វើដំណើរលើសពី .1 គ.ម/ម៉ោង (.06 ម៉ាយល៍/ម៉ោង) ដើម្បីឱ្យ SCV ភ្ជាប់។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែមអំពីសេចក្តីតម្រូវឱ្យឱ្យ SCV ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រតិបត្តិការគ្រឿងចក្រ។)

5. ភ្ជាប់ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ។ ប្រសិនបើប្រើគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបច្រើនគ្រឿង ចូរប្រើគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបទទេដែលនៅមុខគេបំផុតមុន។ ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលក្រុងលោស្ថានភាពមិនប្រទេសជាសកម្ម។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីការភ្ជាប់ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ។ )

(ចូរអានផ្នែកដោះស្រាយបញ្ហា ប្រសិនបើស្ថានភាពមិនសកម្ម។)

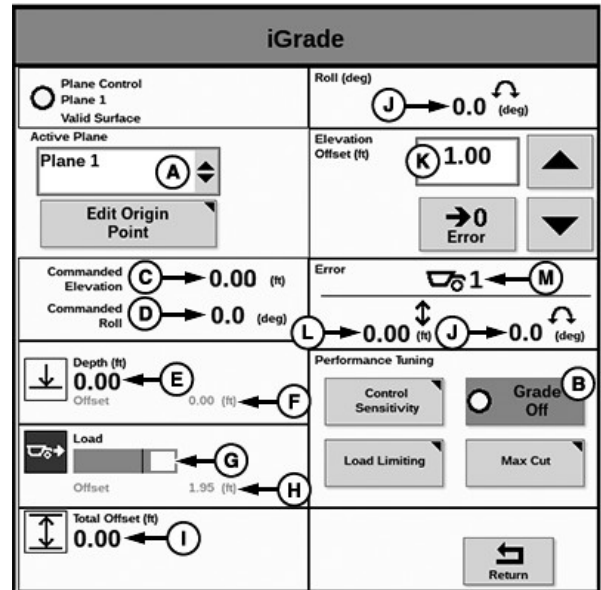
6. ទុកឱ្យគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបចាក់បំពេញ។

7. តាមដានការបញ្ជា កំហុស និងភាពលយ។ ប្រសិនបើចាំបាច់ ចូរលេចតម្រូវការកំណត់ប្តូរភាពលយ។

ការបញ្ជា កំហុស និងភាពលយដែលផុសឡើងអាស្រ័យលើការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ។

- កម្ពស់ដែលបានបញ្ជា (C) គឺជាកម្ពស់ដែលចង់បាន។
- រង្វិលដែលបានបញ្ជា (D) គឺជាមុំចំណោតផ្ទៀងដែលចង់បាន។
- ជម្រៅកាត់អតិបរមា (E) គឺជាជម្រៅកាត់អតិបរមាបច្ចុប្បន្ន។
- ភាពលយកាត់អតិបរមា (F) គឺជាភាពលយកាត់អតិបរមាបច្ចុប្បន្ន។
- បន្ទុកបច្ចុប្បន្ន (G) គឺជាបន្ទុកបច្ចុប្បន្ន។ អ្វីមួយដែលហួសពីបន្ទាត់នេះគឺហួសពីការកំណត់ដែលកំណត់បន្ទុកបច្ចុប្បន្ន។
- ភាពលយកំណត់បន្ទុក (H) គឺជាភាពលយសរុបដែលបានគណនាពីជម្រើសកំណត់បន្ទុកសកម្មទាំងអស់។
- ភាពលយសរុប (I) គឺជាភាពលយសរុបដែលគណនាពីភាពលយសកម្មទាំងអស់។
- កំហុសរង្វិល (J) គឺជាភាពខុសគ្នារវាងមុំរលបច្ចុប្បន្ននិងមុំរលដែលបានបញ្ជា។
- ភាពលយកម្ពស់ (K) គឺជាភាពលយដែលកំណត់ដោយប្រតិបត្តិការ។
- កំហុសកម្ពស់ (L) គឺជាភាពខុសគ្នារវាងកម្ពស់បច្ចុប្បន្ននិងកម្ពស់ដែលបានបញ្ជា។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែមស្តីពីការកំណត់និងភាពលយ ចូរអានផ្នែកការដំឡើង។)



- A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះផ្ទៃសកម្ម
- B—ប៊ូតុងបើក/បិទចំណាត់ថ្នាក់
- C—កម្ពស់ដែលបានបញ្ជា
- D—រង្វិលដែលបានបញ្ជា
- E—ជម្រៅកាត់អតិបរមា
- F—ភាពលយកាត់អតិបរមា
- G—បន្ទុកបច្ចុប្បន្ន
- H—ភាពលយកំណត់បន្ទុក
- I—ភាពលយសរុប
- J—កំហុសរង្វិល
- K—ភាពលយកម្ពស់
- L—កំហុសកម្ពស់
- M—ចំនួនគ្រឿងចក្រកោសពង្រាប

8. តាមដានសម្ភារៈនៅក្នុងប៉េល។

9. នៅពេលប៉េលពេញ ចូរផ្តាច់ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិហើយលើកគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបឡើង។

10. ប្រសិនបើប្រើគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបច្រើនគ្រឿង ចូរភ្ជាប់ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិសម្រាប់គ្រឿងចក្រកោសពង្រាបបន្ទាប់។ ចូរប្រាកដថាចំនួនគ្រឿងចក្រកោសពង្រាប (M) ប្តូរទៅកាន់គ្រឿងចក្រកោសពង្រាបសកម្ម។

11. ចូរអនុវត្តជំហានទាំងឡាយម្តងទៀតរហូតទាល់តែគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបពេញ ឬរហូតទាល់តែឈានដល់ផ្នែកចាក់បំពេញនៃផ្ទៃ។

12. មិនចាក់បន្ទុកចេញពីប៉េលនៅក្នុងចំណែកចាក់បំពេញនៃផ្ទៃ ឬនៅក្នុងទីតាំងចាក់ដែលបានកំណត់។ ប្រើប៊ូតុង Grade On/Off នៅពេលឆ្លងកាត់ហួសព្រំដែននៃផ្ទៃ។

(ដើម្បីជ្រាបពីប្រតិបត្តិការចាក់បន្ទុកចេញ ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រើប្រាស់គ្រឿងចក្រកោសពង្រាប។)

13. ធ្វើជំហានម្តងទៀតរហូតទាល់តែផ្ទៃត្រូវបានបង្កើតឡើង។

RW00482,00009D4-KM-28APR20-3/3

## ប្រតិបត្តិការ iGrade™ - ការគ្រប់គ្រងផ្ទៃ

តទៅទំព័របន្ទាប់

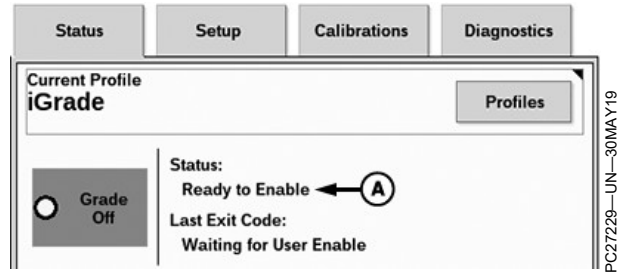
RW00482,00009D5-KM-28APR20-1/5

1. ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលក្រែងលោស្ថានភាព (A) មិនរួចរាល់ដើម្បីបើកឱ្យដំណើរការ។

(ចូរអានផ្នែកដោះស្រាយបញ្ហា ប្រសិនបើស្ថានភាពមិនរួចរាល់ដើម្បីបើកឱ្យដំណើរការ។)

2. ដោយគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបទទេ ចូរដាក់គ្រឿងចក្រនៅក្នុងទីសំដៅនៃចំណាត់ថ្នាក់ដែលចង់បានដោយបែលគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបស្ថិតនៅក្នុងចំណុចដើមផ្ទាល់។

**A—ស្ថានភាព**



កទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00009D5-KM-28APR20-2/5

3. ចុចប៊ូតុងចំណាត់ថ្នាក់បើក (A)។ ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលក្រែងលោស្ថានភាពមិនប្រទេសជាបើកឱ្យដំណើរការ។

(ចូរអានផ្នែកដោះស្រាយបញ្ហា ប្រសិនបើស្ថានភាពមិនបើកឱ្យដំណើរការ។)

4. ប្រសិនបើបើកដំណើរការចំណាត់ថ្នាក់ (B) ចូរប្រើប៊ូតុងទិសដៅរង្វិល (B) ដើម្បីកំណត់ទិសដៅចំណាត់ថ្នាក់។

5. ប្រើប៊ូតុងឡើង/ចុះចំណាត់ (C) ដើម្បីកំណត់ទិសដៅឡើង/ចុះ។

កំណត់ចំណាំ៖ គ្រឿងចក្រត្រូវតែធ្វើដំណើរលើសពី .1 គ.ម/ម៉ោង (.06 ម៉ាយល៍/ម៉ោង) ដើម្បីឱ្យ SCV ភ្ជាប់។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែមអំពីសេចក្តីតម្រូវឱ្យ SCV ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រតិបត្តិការគ្រឿងចក្រ។)

6. ចុចប៊ូតុងចាប់ផ្តើមចំណាត់ថ្នាក់ (D) និងហើយភ្ជាប់ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ។ ប្រសិនបើគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបច្រើនគ្រឿង ចូរប្រើគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបទទេបផុតទៅមុខមុនគេ។ ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលក្រែងលោស្ថានភាពមិនប្រទេសជាសកម្ម។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីការភ្ជាប់ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ។)

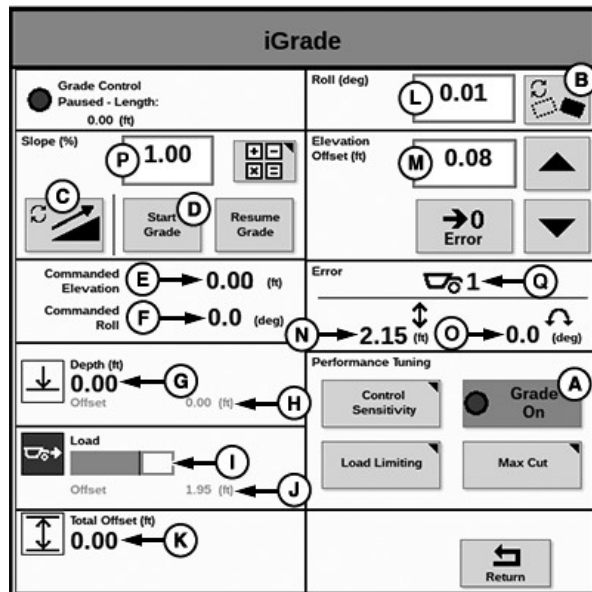
(ចូរអានផ្នែកដោះស្រាយបញ្ហា ប្រសិនបើស្ថានភាពមិនសកម្ម។)

7. ទុកឱ្យគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបចាក់បំពេញ។

8. តាមដានការបញ្ជា កំហុស និងភាពលឿង។ ប្រសិនបើចាំបាច់ ចូរលេចតម្រូវការកំណត់រូបភាពលឿង។

ការបញ្ជា កំហុស និងភាពលឿងដែលផុសឡើងអាស្រ័យលើការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ។

- កម្រិតដែលបានបញ្ជា (E) គឺជាកម្រិតដែលបានបញ្ជា។
- រង្វិលដែលបានបញ្ជា (F) គឺជាមុំចំណាត់ថ្នាក់ដែលបានបញ្ជា។
- ជម្រៅកាត់អតិបរមា (G) គឺជាជម្រៅកាត់អតិបរមាបច្ចុប្បន្ន។
- ភាពលឿងកាត់អតិបរមា (H) គឺជាភាពលឿងកាត់អតិបរមាបច្ចុប្បន្ន។
- បន្ទុកបច្ចុប្បន្ន (I) គឺជាបន្ទុកបច្ចុប្បន្ន។
- រង្វិលដែលបានបញ្ជា (J) គឺជារង្វិលដែលបានបញ្ជា។
- ភាពលឿងកាត់អតិបរមា (K) គឺជាភាពលឿងកាត់អតិបរមាដែលបានបញ្ជា។
- រង្វិល (L) គឺជាមុំចំណាត់ថ្នាក់ដែលបានបញ្ជា។
- ភាពលឿងកម្រិត (M) គឺជាភាពលឿងកម្រិតដែលបានបញ្ជា។



- A—ប៊ូតុងបើក/បិទចំណាត់ថ្នាក់  
B—ប៊ូតុងទិសដៅរង្វិល  
C—ប៊ូតុងឡើង/ចុះចំណាត់ថ្នាក់  
D—ប៊ូតុងចាប់ផ្តើមចំណាត់ថ្នាក់  
E—កម្រិតដែលបានបញ្ជា  
F—រង្វិលដែលបានបញ្ជា  
G—ជម្រៅកាត់អតិបរមា  
H—ភាពលឿងកាត់អតិបរមា  
I—បន្ទុកបច្ចុប្បន្ន  
J—ភាពលឿងកម្រិត  
K—ភាពលឿងកម្រិត  
L—រង្វិល  
M—ភាពលឿងកម្រិត  
N—កំហុសកម្រិត  
O—កំហុសរង្វិល  
P—ទម្រង់  
Q—ចំនួនគ្រឿងចក្រកោសពង្រាប

- កំហុសកម្រិត (N) គឺជាភាពខុសគ្នារវាងកម្រិតបច្ចុប្បន្ននិងកម្រិតដែលបានបញ្ជា។
- កំហុសរង្វិល (O) គឺជាភាពខុសគ្នារវាងមុំរង្វិលបច្ចុប្បន្ននិងមុំរង្វិលដែលបានបញ្ជា។
- ទម្រង់ (P) គឺជាភាពខុសគ្នារវាងមុំចំណាត់ថ្នាក់ដែលបានបញ្ជានិងមុំចំណាត់ថ្នាក់ដែលបានបញ្ជា។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែមអំពីការកំណត់និងភាពលឿង ចូរអានផ្នែកការដំឡើង។)

9. តាមដានសម្ភារៈនៅក្នុងប៉េល។

10. នៅពេលប៉េលពេញ ចូរផ្តាច់ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិហើយលើកគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបឡើង។

11. ប្រសិនបើប្រើគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបច្រើនគ្រឿង ចូរភ្ជាប់ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិសម្រាប់គ្រឿងចក្រកោសពង្រាបបន្ទាប់។ ចូរប្រាកដថាចំនួនគ្រឿងចក្រកោសពង្រាប (Q) ប្តូរទៅកាន់គ្រឿងចក្រកោសពង្រាបសកម្ម។

12. អនុវត្តដំណើរការទាំងឡាយម្តងទៀតរហូតទាល់តែគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបទាំងអស់ត្រូវបានបំពេញ។

RW00482,00009D5-KM-28APR20-3/5

13. នៅពេលគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបចុងក្រោយពេញ ចូរចុចប៊ូតុងផ្អាក (Pause)។

14. ចាក់បន្ទុកពីប៉េលនៅក្នុងតំបន់សមស្រប បន្ទាប់មកត្រលប់ទៅកាន់តំបន់ដែលផ្អាកប្រតិបត្តិការ។

PC27236—UN—30MAY19



ប៊ូតុង Pause (ផ្អាក)

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00009D5-KM-28APR20-4/5

15. ចុចប៊ូតុង Resume Grade និងបន្តប្រតិបត្តិការ។

PC27237—UN—30MAY19



ប៊ូតុង *Resume Grade*

RW00482,00009D5-KM-28APR20-5/5

# ដំណោះស្រាយបញ្ហា

## កំណត់កម្មវិធី UCC2 Application Controller ឡើងវិញ

1. ពន្លត់គ្រឿងចក្រ។

សំខាន់៖ ហាមភ្ជាប់ UCC2 Application Controller នៅពេល គ្រឿងចក្រកំពុងបើកថាមពល។ ការភ្ជាប់នៅពេល គ្រឿងចក្រកំពុងបើកថាមពល អាចបង្កើតកំហុស ទិន្នន័យ CAN bus និងបង្កើតកំហុសប្រអប់បញ្ជាអ៊ីនធឺណិត។

RW00482,00005B8-KM-24NOV20-1/3

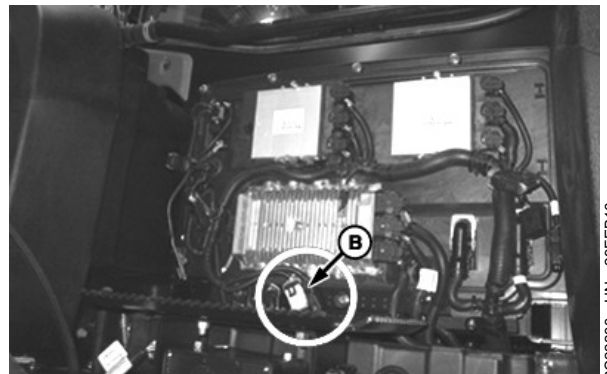
2. ផ្ដាច់កំណាមពលថេរ (A) និងកំណាមម្រឹស (B)។

A—កំណាមពលថេរ

B—កំណាមម្រឹស



PC22232—UN—29FEB16



PC22233—UN—29FEB16

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00005B8-KM-24NOV20-2/3

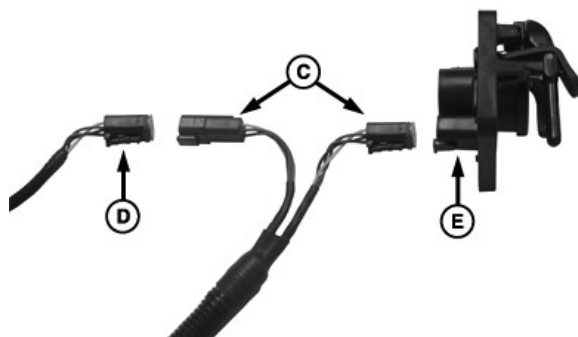
3. ផ្ដាច់តំណអក្សរ T របស់ CAN bus (C) និងភ្ជាប់តំណ CAN bus ម្ដង 4 (D) ដោយផ្ទាល់ទៅកាន់តំណគ្រឿងបំពាក់ ISO (E)។

4. បញ្ចុះគ្រឿងចក្រ។ នៅពេលប្រព័ន្ធទាំងអស់ចាប់ផ្ដើម ចូរមើល និងសម្អាតកុងដូម៉ាទីនីយ៉ូមគ្រឿងចក្រទាំងអស់ បន្ទាប់មកពន្លត់គ្រឿងចក្រ។

5. ភ្ជាប់ខ្សែថាមពលថេរនិងតំណជម្រើសឡើងវិញ។

6. ភ្ជាប់តំណអក្សរ T របស់ CAN bus ឡើងវិញនៅចន្លោះតំណ CAN bus ម្ដង 4 (D) និងតំណគ្រឿងបំពាក់ ISO ។

C—តំណអក្សរ T របស់ CAN Bus    E—តំណគ្រឿងបំពាក់ ISO  
D—តំណ CAN Bus ម្ដង 4



PC22234—UN—29FEB16

RW00482,00005B8-KM-24NOV20-3/3



## កូដស្ថានភាពនិងកូដចាកចេញ

| កូដស្ថានភាព                 | បរិយាយ                                                                                  | ដំណោះស្រាយ                                                                                                          |
|-----------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| បិទដំណើរការ                 | ប្រព័ន្ធមានកំហុសបង្ហាញឡើង។                                                              | សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែមនិងដើម្បីដោះស្រាយបញ្ហា ចូរពិនិត្យទំព័រ Distance Trip ឬទំព័រ iGrade™ Diagnostic។                 |
| រួចរាល់ដើម្បីបើកឲ្យដំណើរការ | ប្រព័ន្ធកំពុងរង់ចាំប្រតិបត្តិការបើកឲ្យដំណើរការ។                                         | ដើម្បីបើកដំណើរការ ចូរចុចប៊ូតុង Grade On សម្រាប់ iGrade™ ឬចុចប៊ូតុង Start សម្រាប់ Distance Trip។                     |
| ដែលបើកឲ្យដំណើរការ           | ប្រព័ន្ធកំពុងរង់ចាំប្រតិបត្តិការបើកស្វ័យប្រវត្តិកម្មត្រឡប់មកវិញ។                        | ការបើកឲ្យប្រព័ន្ធដំណើរការអាស្រ័យទៅលើរបៀបកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធប្រព័ន្ធ។ (សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានផ្នែកប្រតិបត្តិការ។) |
| សកម្ម                       | ប្រព័ន្ធគ្រប់គ្រងត្រឡប់មកវិញដោយសកម្មដោយប្រើការណែនាំផ្នែកលើប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល (GPS)។ | ប្រតិបត្តិការធម្មតា។                                                                                                |

iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

| កូដចាកចេញ                                         | បរិយាយ                                                                                                   | ដំណោះស្រាយ                                                                                                                                                                                                       |
|---------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| OK                                                | ស្វ័យប្រវត្តិកម្មត្រឡប់មកវិញដោយសកម្មដោយប្រើការណែនាំផ្នែកលើប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល (GPS)។                  | ប្រព័ន្ធកំពុងដំណើរការយ៉ាងត្រឹមត្រូវ។                                                                                                                                                                             |
| មិនបើកដំណើរការ                                    | ការប្រើប្រាស់ដែលបានបើកដំណើរការនៅលើ UCC2 Application Controller ទេ។                                       | (សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីការបញ្ឈប់កូដបើកដំណើរការ។)                                                                                                                                                        |
| មិនឆ្លើយតបតាមភាពត្រឹមត្រូវរបស់ GPS ត្រឡប់មកវិញ    | GPS ត្រឡប់មកវិញមិនមានសញ្ញា ឬកម្រិតភាពត្រឹមត្រូវទាបពេក។                                                   | (សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីព័ត៌មានផ្កាយរណប ឬសៀវភៅណែនាំប្រើប្រាស់ StarFire™ Receiver ។)                                                                                                                      |
| មិនបានឆ្លើយតបតាមភាពត្រឹមត្រូវរបស់ GPS ត្រឡប់មកវិញ | GPS ត្រឡប់មកវិញមិនមានសញ្ញា ឬកម្រិតភាពត្រឹមត្រូវទាបពេក។                                                   | (សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីព័ត៌មានផ្កាយរណប ឬសៀវភៅណែនាំប្រើប្រាស់ StarFire™ Receiver ។)                                                                                                                      |
| មិនបានជ្រើសរើសរាល់                                | ការជ្រើសរើស ឬអ៊ីនធឺហ្វេសមិនបានជ្រើស។                                                                     | ជ្រើសរើស៖<br>• សូមឃើញ Distance Trip > ថែប Setup > ប៊ូតុង Trip Command Edit> ការជ្រើសរើសរាល់ឬអ៊ីនធឺហ្វេស។<br>• សូមឃើញ iGrade™> ផ្ទាំងដំឡើង> ឧបករណ៍កែសម្រួលឧបករណ៍> អនុវត្តប៊ូតុងកែសម្រួល> ជម្រើសច្រកឬចំណុចប្រទាក់។ |
| រាល់មិនមាន                                        | ចាប់ពីពេលដែលបានជ្រើសរើសប្រព័ន្ធមិនបាន ឬមិនអាចជ្រើសរើសបាន។                                                | ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលការតភ្ជាប់ ហើយបន្ទាប់មកបញ្ជូនត្រឡប់មកវិញឡើងវិញដើម្បីស្រាវជ្រាវស្ថានភាព។                                                                                                                            |
| រាល់មិនស្ថិតក្នុងមុំដង្ហើមស្រប                    | រាល់ដែលបានជ្រើសរើសមិនស្ថិតនៅក្នុងមុំដង្ហើមស្រប។                                                          | ប្រសិនបើប្រើ Legacy JD Proprietary ឬ JD Proprietary ចូររំលងរាល់ដែលបានជ្រើសរើសឬបន្តវា។ ប្រសិនបើប្រើអ៊ីនធឺហ្វេសរាល់ ISO ចូរចុចកុងតាក់ផ្សេងៗ។                                                                       |
| កំហុសរាល់                                         | រាល់ដែលបានជ្រើសរើសកំពុងរាយការណ៍កំហុស និងមិនអាចប្រើបានឡើយ។                                                | ពិនិត្យមើលរាល់ ហើយបន្ទាប់មកបញ្ជូនត្រឡប់មកវិញឡើងវិញដើម្បីស្រាវជ្រាវស្ថានភាព។                                                                                                                                      |
| រាល់មិនបានត្រឹមត្រូវតាមខ្នាត                      | រាល់ដែលបានជ្រើសរើសមិនបានត្រឹមត្រូវតាមខ្នាត។                                                              | ត្រឹមត្រូវតាមខ្នាតស្របតាមខ្នាត។ ចុចសូមឃើញ iGrade™ > ថែប Setup > ប៊ូតុង Equipment Edit > ប៊ូតុង Implement Edit > ប៊ូតុង Calibrate។                                                                                |
| ល្បឿនយឺតពេក                                       | ល្បឿនម៉ាស៊ីនស្ថិតនៅក្នុង .1 គ.ម/ម៉ោង (.06 ម៉ាយល/ម៉ោង) និងមិនអាចគ្រប់គ្រងរាល់បាន។                         | បង្កើនល្បឿនម៉ាស៊ីនលើសល្បឿនអប្បបរមា .1 គ.ម/ម៉ោង (.06 ម៉ាយល/ម៉ោង)។                                                                                                                                                 |
| ត្រឡប់មកវិញមិនកត់ត្រា                             | បិទដំណើរការការកាត់ដីនៅពេលបើកឲ្យដំណើរការកត់ត្រាការងារដែលបានបិទ ហើយអ្នកកំពុងរាយការណ៍ថាការកត់ត្រាការងារបិទ។ | បើកការកត់ត្រាការងារអេក្រង់។                                                                                                                                                                                      |
| ដំឡើងប្រើបើកឲ្យដំណើរការ                           | កំពុងរង់ចាំប្រតិបត្តិការចុចប៊ូតុង Steer On (ចង្អុលបើក)។                                                  | ដើម្បីបើកដំណើរការ ចូរចុចប៊ូតុង Grade On សម្រាប់ iGrade™ ឬចុចប៊ូតុង Start សម្រាប់ Distance Trip។                                                                                                                  |
| លើសលំដាប់ល្បឿន                                    | ល្បឿនលឿនពេក ឬយឺតពេក។                                                                                     | ប្រតិបត្តិការត្រឡប់មកវិញនៅចន្លោះល្បឿន .1—35 គ.ម/ម៉ោង (.06—22 ម៉ាយល/ម៉ោង)។                                                                                                                                        |
| មិនមានវត្តមានប្រតិបត្តិការ                        | មិនមានវត្តមានប្រតិបត្តិការ។                                                                              | អ្នកបើកបរត្រូវតែអង្គុយនៅលើកៅស៊ូ។ ពិនិត្យកុងតាក់កៅស៊ូ។                                                                                                                                                            |
| មិនបានកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធការកាត់អតិបរមា             | បើកឲ្យដំណើរការការកាត់អតិបរមាប៉ុន្តែមិនបានកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ។                                              | ចុចសូមឃើញ Distance Trip > ថែប Setup > ប៊ូតុង Max Cut Edit > បញ្ឈប់ការកាត់អតិបរមា។                                                                                                                                |
| មិនមានទិន្នន័យកំណត់បន្ទុក                         | Application Controller មិនឃើញទិន្នន័យកំណត់បន្ទុកនៅលើ CAN bus។                                            | ពិនិត្យមើលការតភ្ជាប់ខ្សែភ្លើង ហើយបន្ទាប់មកបញ្ជូនត្រឡប់មកវិញឡើងវិញដើម្បីស្រាវជ្រាវស្ថានភាព។                                                                                                                       |
| ការកំណត់បន្ទុកមិនបានកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ             | លក្ខណៈពិសេសកំណត់បន្ទុកមិនអាចបើកឲ្យដំណើរការប៉ុន្តែមិនបានកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ។                                | ចុចសូមឃើញ iGrade™ > ថែប Setup > ប៊ូតុង Load Limiting Edit > បញ្ឈប់ការកំណត់បន្ទុក។                                                                                                                                |

ដំណោះស្រាយបញ្ហា

|                                                        |                                      |                                                                                                     |
|--------------------------------------------------------|--------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------|
| ផ្ទៃដំណាក់កាលមិនបានកំណត់                               | ការរៀបចំផ្ទៃមិនទាន់ចប់សព្វគ្រប់។     | ចុចសូហ្វឺ iGrade™ > ថែប Setup> ប៊ូតុង Surface Edit > បំពេញការកំណត់ផ្ទៃ។                             |
| ចាប់សញ្ញា GPS គ្រឿងចក្រមិនបាន                          | មិនមានសញ្ញា GPS គ្រឿងចក្រ។           | ពិនិត្យមើលការតភ្ជាប់ខ្សែភ្លើង ហើយបន្ទាប់មកបញ្ចុះគ្រឿងចក្រឡើងវិញ។                                    |
| មិនបានជ្រើសរើស Distance Trip                           | ការកំណត់លំដាប់ធ្វើដំណើរមិនបានបញ្ចប់។ | បញ្ចប់ការកំណត់លំដាប់ធ្វើដំណើរ។ ចុចសូហ្វឺ Distance Trip > ថែប Setup > ប៊ូតុង Trip Pattern Edit។      |
| ការយោង Distance Trip មិនបានកំណត់                       | ចំណុចដើមមិនបានកំណត់។                 | កំណត់ចំណុចដើម។ ចុចសូហ្វឺ Distance Trip > ថែប Setup > ប៊ូតុង Trip Pattern Edit > ប៊ូតុង Edit Origin។ |
| រូបរាង                                                 | ប្រព័ន្ធគ្រឿមរូបរាង ដើម្បីភ្ជាប់។    | ចុចក្នុងតារាងរូបរាង។                                                                                |
| កំហុសរំលំ—បញ្ចុះឡើងវិញដើម្បីព្យាយាមស្រោចស្រង់ស្ថានភាព។ | កំហុសតម្លៃត្រូវបានរាយការណ៍។          | ពិនិត្យមើលការតភ្ជាប់ខ្សែភ្លើង ហើយបន្ទាប់មកបញ្ចុះគ្រឿងចក្រឡើងវិញដើម្បីស្រោចស្រង់ស្ថានភាព។            |
| AutoTrac™ មិនសកម្ម                                     | AutoTrac™ មិនសកម្ម។                  | ភ្ជាប់ AutoTrac™។                                                                                   |

StarFire គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
AutoTrac គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

RW00482,00009D6-KM-29APR20-2/2

ដោះស្រាយបញ្ហា—ប្រព័ន្ធ Distance Trip

| ធាតុសញ្ញា                                        | បញ្ហា                                                                 | ដំណោះស្រាយ                                                                                                                                                      |
|--------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| កន្លងនីមួយៗផ្លាស់ប្តូរលំដាប់ធ្វើដំណើរដោយចៃដន្យ។  | ភាពលយគ្រឿងបរិក្ខារមិនត្រឹមត្រូវ។                                      | បញ្ចូលភាពលយត្រឹមត្រូវ។<br>(ចូរអានអំពីភាពលយគ្រឿងបរិក្ខារ។)<br>ក្រិតភាពលយគ្រឿងបរិក្ខារតាមខ្នាត។<br>(ចូរអានអំពីការក្រិតភាពលយគ្រឿងបរិក្ខារតាមខ្នាត។)                |
| ព្រឹត្តិការណ៍ដំណើរខិតចេញបន្តិច។                  | បញ្ចប់ការពន្យារពេលមេកានិច។                                            | ចូរលែតម្រូវពេលវេលាបើកនិងបិទគ្រឿងសកម្មជុំវិញ ឬក៏ក្រិតការពន្យារមេកានិចតាមខ្នាត។<br>(ចូរអានអំពីការក្រិតភាពលយគ្រឿងបរិក្ខារឬការក្រិតការពន្យារគ្រឿងបរិក្ខារតាមខ្នាត។) |
| រយៈពេលឬចម្ងាយធ្វើដំណើរគឺវែងជាងតម្លៃដែលបានបញ្ចូល។ | កម្មវិធីអ្នកបើកបរចំហៀងទាបនីមួយៗបើកដំណើរការសម្រាប់រយៈពេលឬចម្ងាយផ្សេងៗ។ | ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលក្រែងលេខឡៅភ្ជាប់ទៅនឹងកម្មវិធីអ្នកបើកបរចំហៀងទាបមិនបានត្រឹមត្រូវ។<br>(ចូរអានអំពីការក្រិតភាពលយគ្រឿងបរិក្ខារឬការក្រិតការពន្យារគ្រឿងបរិក្ខារតាមខ្នាត។) |

RW00482,00008D4-KM-18JUN19-1/1

**ការដោះស្រាយបញ្ហា—ប្រព័ន្ធ iGrade™**

**រោគសញ្ញា**

**បញ្ហា**

**ដំណោះស្រាយ**

គ្រឿងបំពាក់មិនធ្វើចលនាសម្រាប់ម៉ូដផ្ទៃណាមួយឡើយ។

ស្ថានភាព iGrade™ មិនបង្ហាញជាសកម្ម។

ដោះស្រាយលក្ខខណ្ឌដែលមិនត្រូវបានកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ។  
(ចូរអានអំពីរោគវិនិច្ឆ័យ—ស្ថានភាព iGrade™ ។)

ចំណុចផ្លាស់ប្តូររាល់បញ្ហា (SCV) ទាំងអស់មិនបានលើកម្រើក។

ត្រិត SCV តាមខ្នាត។  
(ចូរអានអំពីការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ SCV តាមខ្នាត។)

Application Controller ត្រូវបានភ្ជាប់នៅខណៈដែលគ្រឿងចក្របើកជាមុន ដោយបង្កើតក្នុងរោគវិនិច្ឆ័យប្រអប់បញ្ហាអ៊ីដ្រូលិក។

កំណត់កម្មវិធី UCC2 Application Controller ឡើងវិញ  
(ចូរអានអំពីការកំណត់កម្មវិធី UCC2 Application Controller ឡើងវិញ។)

គ្រឿងចក្រកោសពង្រាបកំពុងលើកឬបន្ទាបដោយប្រតិបត្តិករមិនបានប្តូរភាពលឿនឡើងឬចុះ។

គ្រឿងចក្រកោសពង្រាបកំពុងត្រូវបានបញ្ជាឱ្យផ្លាស់ទីដោយ Application Controller ដោយផ្អែកលើការកំណត់បន្តក។

ផ្ទៀងផ្ទាត់ការកំណត់ការកំណត់បន្តកនិងកែសម្រួលភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រងនិងភាពឆ្លើយតបកំណត់បន្តកទៅតាមចំណូលចិត្តរបស់ប្រតិបត្តិករ។  
(ចូរអានអំពីការកែសម្រួលភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រង ការកំណត់បន្តក និងកែសម្រួលភាពឆ្លើយតបកំណត់បន្តក។)

អេក្រង់កំពុងបង្ហាញ Application Controller។

មិនមានទំនាក់ទំនងជាមួយ Application Controller ឡើយ។

បិទម៉ាស៊ីន ពិនិត្យមើលការតភ្ជាប់និងបើកដំណើរការប្រព័ន្ធ។  
  
សម្អាតនិងភ្ជាប់តំណ DEUTSCH® មូល 4 នៅខាងក្រោយតំណគ្រឿងបំពាក់ ISO នៅលើគ្រឿងចក្រ។  
  
កំណត់ចំណាំ៖ ប្រសិនបើមិនប្រើចង្វាយខ្សែភ្លើងពន្លាខាងក្រោយទេ ត្រូវការក្បាលតំណមួយនៅខាងចុងចង្វាយខ្សែនោះ។  
  
ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលការតភ្ជាប់នៅផ្នែកខាងមុខគ្រឿងបំពាក់។

ក្រាហ្វិកមិនបង្ហាញ ឬមិនបង្ហាញត្រឹមត្រូវ។

ក្រាហ្វិកមិនបានផ្ទុកត្រឹមត្រូវទេ។

យកឯកសារក្រាហ្វិកចេញពីឃ្លាំងសម្អាតអេក្រង់។  
(ប្រសិនបើប្រើ GreenStar™ Display, ចូរអានអំពីការសម្អាតទិន្នន័យយោង។ )  
(ប្រសិនបើប្រើ Generation 4 CommandCenter™, ចូរអានអំពីការសម្អាត ISOBUS VT ។ )

គ្រឿងបំពាក់មិនទទួលបានការបញ្ជាពីចម្ងាយឡើយ។

អេក្រង់មិនត្រូវបានកំណត់ឱ្យបញ្ជូនកំហុសកម្ពស់សមស្របពី Surface Water Pro™ Plus ឬសូហ្វវែរភាគីទីបីឡើយ។

ចូរប្រាកដថាកម្មវិធីបង្ហាញត្រូវបានធ្វើបច្ចុប្បន្នភាពហើយកម្មវិធី Surface Water Pro™ ឬកម្មវិធីភាគីទីបីត្រូវបានដំឡើងយ៉ាងត្រឹមត្រូវ។

ដំណោះស្រាយបញ្ហា

| រោគសញ្ញា                                                                                                                                                                                                                                                                                                 | បញ្ហា                                                             | ដំណោះស្រាយ                                                                                                                                                                                                                                      |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>ម្ដងម្កាល, iGrade™ ដំណើរការខុសប្រក្រតី។</b>                                                                                                                                                                                                                                                           | ការរំលាយបាត់នូវតម្លៃ (VDOP) ច្បាស់លាស់បញ្ឈប់ខ្ពស់។                | ប្រសិនបើចាំបាច់ ចូរដំឡើងអង់តែនប្រព័ន្ធយោងរណបគោចរណ៍សកល (GNSS) ឬអង់តែនកង។<br><br>(ចូរអានអំពីព័ត៌មានយោង—VDOP និងទិន្នភាពរួមនៃសមាសភាពគ្រឿង។)                                                                                                        |
|                                                                                                                                                                                                                                                                                                          | Multipathing កំពុងកើតឡើងនៅត្រង់គ្រឿងទទួលគ្រឿងបំពាក់ ឬស្ថានីយ៍គោល។ | (ចូរអានអំពីការកំណត់ស្ថានីយ៍គោល។)                                                                                                                                                                                                                |
| <b>ស្ថានភាពអង់តែនខាងក្រៅត្រូវបានផ្ដាច់។</b>                                                                                                                                                                                                                                                              | មានកំហុសគភ្ជាប់អង់តែន។                                            | ចូរប្រាកដថាខ្សែកាបខកសៀលពីវិទ្យុទៅកាន់អង់តែនមិនខូចខាត និងថាអង់តែនមិនជួរលុងឡើយ។ ចូរប្រាកដថាអង់តែនមិនបែកបាក់។                                                                                                                                      |
| <b>ប្រសិទ្ធភាព iGrade™ ខ្សោយ។</b>                                                                                                                                                                                                                                                                        | ចំណុចផ្លាស់ប្តូរ SCV កំណត់មិនបានត្រឹមត្រូវ។                       | ត្រួតពិនិត្យ (SCV) តាមខ្នាត។<br>(ចូរអានអំពីការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ SCV តាមខ្នាត។)                                                                                                                                                                  |
|                                                                                                                                                                                                                                                                                                          | ការកំណត់ការកំណត់បន្ទុកខ្ពស់ពេកឬទាបពេក។                            | លៃតម្រូវការកំណត់កំណត់បន្ទុក។<br><br>ផ្ទៀងផ្ទាត់ការកំណត់ការកំណត់បន្ទុកនិងកែសម្រួលភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រងនិងភាពឆ្លើយតបកំណត់បន្ទុកទៅតាមចំណូលចិត្តរបស់ប្រតិបត្តិការ។<br>(ចូរអានអំពីការកំណត់បន្ទុក)                                                      |
|                                                                                                                                                                                                                                                                                                          | ការកំណត់ភាពឆ្លើយតបខ្ពស់ពេកឬទាបពេក។                                | លៃតម្រូវការគ្រប់គ្រងនិងភាពរញ្ជ្រោចកំណត់បន្ទុក។<br><br>ផ្ទៀងផ្ទាត់ការកំណត់ការកំណត់បន្ទុកនិងកែសម្រួលភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រងនិងភាពឆ្លើយតបកំណត់បន្ទុកទៅតាមចំណូលចិត្តរបស់ប្រតិបត្តិការ។<br>(ចូរអានអំពីការកែសម្រួលភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រង និងការកំណត់បន្ទុក។) |
| <b>ចំហៀងម្ខាងនៃជួរដំណាំទាបជាងម្ខាងទៀត។</b>                                                                                                                                                                                                                                                               | ស៊ីឡាំងកង់នាំផ្លូវស្ថិតនៅក្រៅផាស។                                 | អ៊ីដ្រូលីករង្វង់សម្រាប់ស៊ីឡាំងកង់នាំផ្លូវ។                                                                                                                                                                                                      |
| <i>iGrade</i> គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company<br><i>DEUTSCH</i> គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ក្រុមហ៊ុន Deutscher Co ។<br><i>GreenStar</i> គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company<br><i>CommandCenter</i> គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company<br><i>Surface Water Pro</i> គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company |                                                                   |                                                                                                                                                                                                                                                 |

RW00482.00008D2-KM-18JUN19-2/2

**ដំណោះស្រាយបញ្ហា—គ្រឿងចក្រ**

| រោគសញ្ញា                                                                     | បញ្ហា                                                | ដំណោះស្រាយ                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
|------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| ត្រាក់ទ័រអាក្រក់អស់។                                                         | ចំណុចផ្លាស់ប្តូរកំណត់បន្ទុកមិនបានកំណត់ឱ្យត្រឹមត្រូវ។ | លៃតម្រូវចំណុចផ្លាស់ប្តូរកំណត់បន្ទុក។<br>(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីការកំណត់បន្ទុក។)                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
|                                                                              | ការកាត់អតិបរិមាគឺខ្លាំងពេក។                          | លៃតម្រូវការកំណត់ការកាត់អតិបរិមា។<br>(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីការកាត់អតិបរិមា។)                                                                                                                                                                                                                                                                                                         |
| ភ្លើងសញ្ញាម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិមិនបង្ហាញនៅលើអេក្រង់ឡើយ។                          | តំណមូល 10 នៅខាងក្រោយគ្រឿងចក្រកខ្វក់ឬជួររលុង។         | ពន្លត់គ្រឿងចក្រនិងផ្តាច់សមាសភាពគ្រឿង iGrade™ ទាំងអស់។ សម្អាតតំណទាំងអស់និងពិនិត្យមើលមូលដែលជួររលុងឬកខ្វក់។ ភ្ជាប់ឡើងវិញនូវសមាសភាពគ្រឿង iGrade™ ទាំងអស់ ហើយបើកថាមពលគ្រឿងចក្រ។<br><br>(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម សូមអានអំពីការកំណត់ UCC2 Application Controller ឡើងវិញ។)<br><br>ចូរពិនិត្យមើលក្រែងលោមិនបានជ្រើសរើសម៉ូដផ្ទៃក្រឹមត្រូវ និងរាល់បញ្ហា (SCV) នៅក្នុងការកំណត់ iGrade™ បន្ទាប់មកកាត់បើកថាមពល។ |
| គ្រឿងបំពាក់មិនបានលៃតម្រូវទៅតាមចំណាត់ថ្នាក់ដែលចង់បាន។                         | AUTO ជាមួយ strike តាមរយៈវ៉ា ឬ EC ផុសឡើង។             | ដើម្បីបើកដំណើរការម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ ចូររុញច្រងុះបញ្ជា SCV ត្រឹមត្រូវទៅកាន់ឃាំង។                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
| ការបង្ហាញនិងប្រតិបត្តិការគ្រឿងបំពាក់បានបាត់បង់។                              | តំណមូល 4 នៅផ្នែកខាងក្រោយគ្រឿងចក្រកខ្វក់ឬជួររលុង។     | សម្អាតនិងភ្ជាប់តំណនេះឡើងវិញ។                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
|                                                                              | ចង្កាយខ្សែ GreenStar™ ភ្ជាប់មិនបានត្រឹមត្រូវ។        | បិទថាមពលគ្រឿងចក្រនិងប្រព័ន្ធផ្តាច់, សម្អាត, ហើយបន្ទាប់មកដំឡើងចង្កាយខ្សែឡើងវិញឱ្យបានត្រឹមត្រូវ។                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
|                                                                              | មានការឆ្លងចរន្តអគ្គិសនីនៅក្នុងចង្កាយខ្សែ។            | ពិនិត្យមើលខ្សែភ្លើងក្រែងលោដាច់រលាក់ឆ្លងចរន្ត និងខូចខាត។                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
| Washboarding—គ្រឿងចក្រកោសពង្រាបមានភាពឆ្លើយតបខ្លាំងនិងបង្កនូវឥទ្ធិពលរោងដំណាំ។ | អត្រាលំហូរ SCV គឺខ្ពស់ពេក។                           | បន្ថយអត្រាលំហូរ SCV ។                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         |
|                                                                              | រាល់សម្ពាធប្រាសលៃតម្រូវមិនបានត្រឹមត្រូវ។             | លៃតម្រូវទុករាល់សម្ពាធប្រាសនិងអនុវត្តការត្រួតពិនិត្យចំណុចផ្លាស់ប្តូរ SCV តាមខ្នាតដោយដៃ។<br><br>(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីការត្រួតពិនិត្យ SCV តាមខ្នាតដោយដៃ។)                                                                                                                                                                                                                             |
|                                                                              | ភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រងរង្វិលត្រូវបានកំណត់ខ្ពស់ពេកឬទាប។  | លៃតម្រូវការកំណត់ភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រងរង្វិល។<br><br>(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានអំពីការកែសម្រួលភាពឆ្លើយតបគ្រប់គ្រង។)                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| មុខងារគ្រប់គ្រងនិងកំណត់បន្ទុកខូចឬមានកំណត់។                                   | អត្រាលំហូរ SCV ទាបពេក។                               | បង្កើនអត្រាលំហូរ SCV ។                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |

ដំណោះស្រាយបញ្ហា

| រោគសញ្ញា                                                                                      | បញ្ហា                                                                                                                   | ដំណោះស្រាយ                                                                                               |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| មិនអាចបង្កើតចំណាត់ថ្នាក់មួយនៅពេលកំពុងចាក់បន្ទុកចេញ ឬចាក់បំពេញបន្ទុក។                          | ចម្ងាយរវាងមុខកាត់និងគ្រឿងទទួលមិនស្មើគ្នាទេ នៅខណៈពេលកំពុងចាក់បន្ទុកចេញ ឬចាក់បំពេញបន្ទុកដោយសារតែរចនាបទគ្រឿងចក្រកោសពង្រាប។ | ការចាក់បន្ទុកចេញនិងការចាក់បំពេញបន្ទុកគ្រាន់អាចធ្វើឡើងបានតែនៅពេលចម្ងាយរវាងមុខកាត់និងគ្រឿងទទួលថេរប៉ុណ្ណោះ។ |
| iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company<br>GreenStar គឺជានិក្ខិតសញ្ញារបស់ Deere & Company |                                                                                                                         | RW00482,00008D8-KM-18JUN19-2/2                                                                           |

## រាល់ខាងក្រៅ

### រោគសញ្ញា

ប្លិកងកំណត់រាល់ខាងក្រៅមិនផុសឡើង។

### បញ្ហា

កំណត់អង្គញ្ញាណព័ត៌មានត្រលប់ត្រឡប់បំពាក់ចំហៀងគ្រឿងចក្រនៅផ្នែកខាងក្រោយគ្រឿងចក្រសម្រាប់ការគ្រប់គ្រង SCV ដែលរួមបញ្ចូលត្រូវបានដោតចូល។ កំណត់បងនៃចង្វាយខ្សែបានប្រើកំណត់ត្រីកោណមូល 10។

ចង្វាយខ្សែរាល់ខាងក្រៅត្រូវបានផ្តាច់។

រាល់ខាងក្រៅដែលបានដំឡើងមិនត្រូវគ្នាជាមួយនឹងរចនាប្រព័ន្ធអ៊ីដ្រូលិកគ្រឿងចក្រ (រចនាបថមណ្ឌលបើកទូលាយជៀបនឹងមណ្ឌលបិទជិត)។

ចង្វាយខ្សែគ្រប់គ្រង SCV ចូររលុងឬមិនភ្ជាប់ជាមួយចង្វាយខ្សែ Application Controller។

ចង្វាយខ្សែគ្រប់គ្រង SCV ត្រូវបានដោតចូលទៅក្នុងគ្រឿងទទួលចង្វាយខ្សែពន្លាខាងមុខ។

រាល់សុវត្ថិភាពជាផ្លូវនៅលើទុយេស្តបំបំពេញមុខងារ ឬមិនមានវត្តមាន។

អំពូល LED មានពណ៌ក្រហម។

មានកំណើនសម្ពាធច្រាសនៅក្នុងរាល់ខាងក្រៅ។

មានកំហុសរាល់ខាងក្រៅ។

### ដំណោះស្រាយ

ផ្តាច់កំណត់អង្គញ្ញាណព័ត៌មានត្រលប់ត្រឡប់បំពាក់នៅចំហៀងគ្រឿងបំពាក់។

ភ្ជាប់ចង្វាយខ្សែក្តើមរាល់ខាងក្រៅ។ អំពូល LED នៅលើរាល់ខាងក្រៅគួរតែភ្លឺឡើង។

ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលក្រែងលោលខ្សែក្រវល់រាល់ដែលដំឡើងនៅលើគ្រឿងបំពាក់មិនត្រូវគ្នាជាមួយរចនាប្រព័ន្ធអ៊ីដ្រូលិកគ្រឿងចក្រ។

(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរអានសេចក្តីណែនាំអំពី UCC2 Application Controller និងការណែនាំអំពីការដំឡើងរាល់ខាងក្រៅ ឬទាក់ទងអ្នកចែកចាយក្រុមហ៊ុន John Deere របស់អ្នក។ )

ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលក្រែងលោកភ្ជាប់មិនត្រឹមត្រូវ។

ចូរពិនិត្យមើលក្រែងលោចង្វាយខ្សែគ្រប់គ្រង SCV មិនបានដោតចូលជាមួយចង្វាយខ្សែ Application Controller។

ដំឡើង ជួសជុល ឬប្តូររាល់បញ្ហា។

**!** ប្រយ័ត្ន៖ នៅពេលរំកិលដៃបញ្ជាវាល់ខាងក្រៅ គ្រឿងបំពាក់អាចផ្លាស់ទី។

ទុយេស្តដែលភ្ជាប់គឺបញ្ជាសដែលបណ្តាលឱ្យមានសម្ពាធច្រាស។ ផ្ទៀងផ្ទាត់មើលក្រែងលោកភ្ជាប់ទុយេស្តមិនបានត្រឹមត្រូវ។ ប្រសិនបើបញ្ហានៅតែមានទៀត ចូរអនុវត្តដូចខាងក្រោម៖

1. ដោយត្រាក់ទ័រកំពុងដំណើរការ ចូរអ៊ីដ្រូលិកនៅក្នុងអណ្តូត។
2. កាច់សោបបិទគ្រឿងចក្រ។
3. បង្វិលដៃបញ្ជាវាល់ខាងក្រៅដោយដៃជាច្រើនលើក។
4. កាច់សោបើកថាមពលដើម្បីជម្រះពន្លឺពណ៌ក្រហម។

ទាក់ទងភ្នាក់ងារចែកចាយ John Deere របស់អ្នក។

RW00482,00008D6-KM-06JUN19-1/1

## ការលុបទិន្នន័យ

មុខងារលុបផ្ទះទិន្នន័យលុបឯកសារក្រាហ្វិកប្រអប់បញ្ជា VI ចេញពីអេក្រង់។ ការលុបអាចធ្វើឡើងក្នុងករណីអ៊ីនធឺហ្វេស អ្នកប្រើប្រាស់របស់គ្រឿងបំពាក់លេងបង្ហាញឡើងទៀត ឬ ប្រសិនបើវាបង្ហាញឡើងមិនត្រឹមត្រូវទេនោះ។ ការលុបជំរុញឲ្យ

ប្រអប់បញ្ជាគ្រឿងបំពាក់ផ្ទៃទិន្នន័យរបស់ខ្លួនទៅកាន់អេក្រង់ ម្តងទៀតបន្ទាប់ពីចាប់ផ្តើមឡើងវិញ។

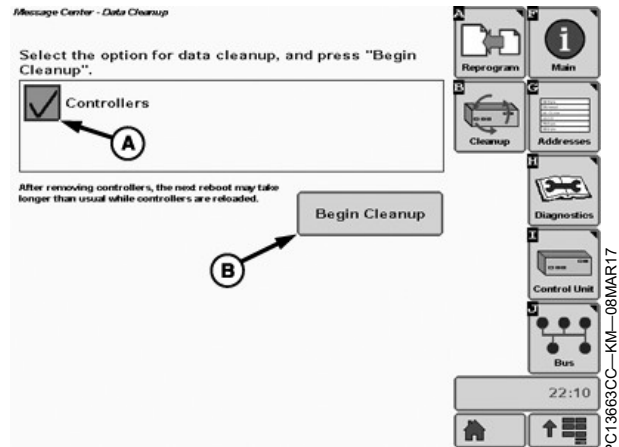
ចុចប៊ូតុង Menu > ប៊ូតុង Message Center > សូហ្វីយី Cleanup។

RW00482,0000196-KM-15MAR18-1/2

ចុចប្រអប់ផឹក (A) ដើម្បីលុបទិន្នន័យចេញ ហើយបន្ទាប់មក ចុចប៊ូតុង Begin Cleanup (B)។

បន្ទាប់ពីចាប់ផ្តើមឡើងវិញ (restart) ប្រអប់បញ្ជាបង្ហាញក្រាហ្វិក ហ្វូណ្លេដំណើរការនៅក្នុងមិនយូរមេរហូតទាល់តែអ៊ីនធឺហ្វេស អ្នកប្រើប្រាស់ត្រូវផ្អាកឡើងវិញ។

A—ប្រអប់ផឹកឧបករណ៍បញ្ជា B—ប៊ូតុង Begin Cleanup



ការលុបទិន្នន័យ

RW00482,0000196-KM-15MAR18-2/2

## សម្អាត ISOBUS VT

ប្រសិនបើប្រើ Generation 4 Display និងអ៊ីនធឺហ្វេសអ្នកប្រើ ប្រាស់គ្រឿងបំពាក់មិនផុសឡើង ឬបង្ហាញឡើងមិនត្រឹមត្រូវ ចូរសម្អាត ISOBUS VT។ មុខងារនេះសម្អាតបណ្តុំត្រូវប្រអប់

បញ្ហា ISOBUS ដែលកប់ទុក។ ការលុបផ្ទះកន្លែងលាក់ទុក នេះជំរុញឲ្យប្រអប់បញ្ជាគ្រឿងបំពាក់ផ្ទៃទិន្នន័យរបស់ខ្លួន ទៅកាន់អេក្រង់ម្តងទៀតបន្ទាប់ពីចាប់ផ្តើមឡើងវិញ។

RW00482,0000074-KM-13MAR18-1/4

### 1. ចុចសូហ្វីយី ISOBUS VT ។

PC23372—UN—15NOV16



សូហ្វីយី ISOBUS VT

RW00482,0000074-KM-13MAR18-2/4

### 2. ចុចអាយខន Settings។

PC15305—UN—19MAR13



អាយខន Settings

កទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,0000074-KM-13MAR18-3/4

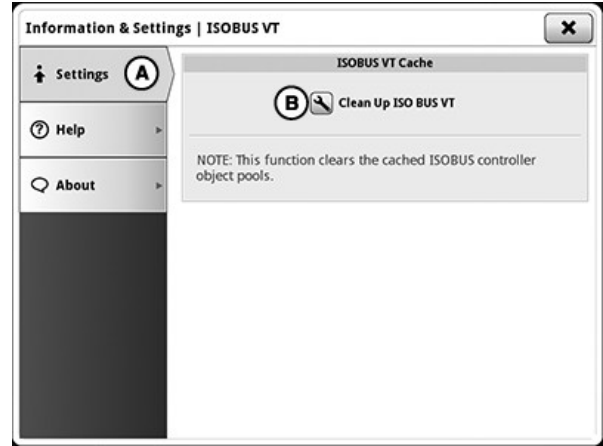


3. ចុចថែបការកំណត់ (A)។

4. ចុចប្តូរកុងស្តារក ISOBUS VT (B)។

A—ថែបការកំណត់

B—ប្តូរកុងស្តារក ISOBUS VT



PC23373—UN—15NOV16

RW00482,0000074-KM-13MAR18-4/4

## រោគវិនិច្ឆ័យ—ស្ថានភាព Distance Trip

RW00482,00008D0-KM-18JUN19-1/2

ចុចសូហ្វឈី Distance Trip > ថែប Diagnostics។

ស្ថានភាព Distance Trip បង្ហាញ៖

- ស្ថានភាព (A)—ស្ថានភាពប្រតិបត្តិការរបស់ Distance Trip
- លក្ខខណ្ឌ (B)—សេចក្តីតម្រូវដើម្បីឈានដល់ស្ថានភាពនីមួយៗ។
- ត្រៀមរួចរាល់ (C)—បង្ហាញថាប្រសិនបើលក្ខខណ្ឌត្រូវបានបំពេញតាម។

A—ស្ថានភាព

B—លក្ខខណ្ឌ

C—ត្រៀមរួចរាល់

| A Status        | B Condition                  | C Is Ready |
|-----------------|------------------------------|------------|
| Disabled        | Activated                    | Yes        |
| Ready to Enable | Pattern Selected             | Fence Post |
|                 | Pattern Configured           | Yes        |
|                 | Origin Set                   | Yes        |
|                 | Track Spacing Correct        | Yes        |
|                 | Guidance Line Correct        | Yes        |
| Enabled         | Trip Actuator                | Pulse      |
|                 | Action Configured            | Yes        |
|                 | Action Driver Ready          | Yes        |
|                 | Is GPS Available, Ready      | Yes, Yes   |
| Active          | Trip Calculator Running      | No         |
|                 | Is Output Driver in Auto     | Yes        |
|                 | Is Speed > 0.5 mph (0.8 kph) | No         |
|                 | Operator Presence            | Yes        |
|                 | AutoTrac Active              | No         |

PC27190—UN—20MAY19

RW00482,00008D0-KM-18JUN19-2/2

## រោគវិនិច្ឆ័យ—ស្ថានភាព iGrade™

គេទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00008CF-KM-06JUN19-1/2

ចុចសូហ្វីយី iGrade™ > ថែប Diagnostics > ស្ថានភាព iGrade™ ពីមុនយន្តម្នាក់ចុះ (A)។

ស្ថានភាព iGrade™ បង្ហាញ៖

- ស្ថានភាព (B)—ស្ថានភាពប្រតិបត្តិការរបស់ iGrade™។
- លក្ខខណ្ឌ (C)—សេចក្តីតម្រូវដើម្បីឈានដល់ស្ថានភាពនីមួយៗ។
- គ្រឿងខ្លួនរួចរាល់ (D)—បង្ហាញថាប្រសិនបើស្ថានភាពត្រូវបានបំពេញតាម។

A—មិនយន្តម្នាក់ចុះ  
B—ស្ថានភាព

C—លក្ខខណ្ឌ  
D—គ្រឿងរួចរាល់

| iGrade Status (A) |                                                                                                                                       |                                            |                           |
|-------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------|---------------------------|
| (B) Status        | (C) Condition                                                                                                                         | (D) Is Ready                               |                           |
| Disabled          | Is Activated                                                                                                                          | Yes                                        |                           |
| Ready to Enable   | Scraper 1<br>Is GPS Available, Ready<br>Elevation Valve Selected, Available, Calibrated<br>Roll Valve Selected, Available, Calibrated | Yes, Yes<br>Yes, Yes, Yes<br>Yes, Yes, Yes | Yes, Yes, Yes             |
|                   | Scraper 2<br>Is GPS Available, Ready<br>Elevation Valve Selected, Available, Calibrated                                               | Yes, Yes<br>Yes, Yes, Yes                  | Yes, Yes, Yes             |
|                   | Scraper 3<br>Is GPS Available, Ready<br>Elevation Valve Selected, Available, Calibrated                                               | No, No<br>Yes, Yes, Yes                    | No, No, No                |
|                   | Is Surface Defined, Available                                                                                                         | Yes, No                                    | Yes, No                   |
| Enabled           | Is Height Calibrated: Scraper 1, Scraper 2, Scraper 3                                                                                 | Yes, Yes, Yes                              |                           |
|                   | Grade toggle button was pressed and system is ready to be activated.                                                                  | No                                         |                           |
| Active            | Elevation Valve In Auto: Scraper 1, Scraper 2, Scraper 3                                                                              | No, No, No                                 |                           |
|                   | Roll Valve In Auto: Scraper 1, Scraper 2, Scraper 3<br>Is Speed > 0.5 mph (0.8 kph)<br>Is Operator Present                            | No, Yes, Yes<br>No<br>Yes                  | No, Yes, Yes<br>No<br>Yes |

iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

RW00482,00008CF-KM-06JUN19-2/2

## រោគវិនិច្ឆ័យ—ចំណុចកំណត់

RW00482,00008D1-KM-18JUN19-1/2

ចុចសូហ្វីយី iGrade™ > ថែប Diagnostics > ចំណុចកំណត់ពីមុនយន្តម្នាក់ចុះ (A)។

ចំណុចកំណត់បង្ហាញព័ត៌មានកម្ពស់និងចំណោតផ្ទៀង (បើមាន) សម្រាប់គ្រឿងបំពាក់រហូតដល់បី៖

- ការបញ្ជាក់កម្ពស់ដើម (B)
- ការបញ្ជាក់កម្ពស់ដែលបានលៃតម្រូវ (C)
- កម្ពស់បច្ចុប្បន្ន (D)
- កំហុសភាពលយកម្ពស់ (E)
- ការបញ្ជាក់ចំណោតផ្ទៀង (F)
- ទីតាំងបច្ចុប្បន្នរបស់ចំណោតផ្ទៀង (G)
- កំហុសភាពលយចំណោតផ្ទៀង (H)
- ជម្រៅកាត់បច្ចុប្បន្ន (I)
- ភាពលយកម្ពស់ដែលបានអនុវត្ត (J)
- បន្ទុកបច្ចុប្បន្ន (K)
- ភាពលយកំណត់បន្ទុកដែលបានអនុវត្ត (L)

A—មិនយន្តម្នាក់ចុះ

B—ការបញ្ជាក់កម្ពស់ដើម

C—ការបញ្ជាក់កម្ពស់ដែលបានលៃតម្រូវ

D—កម្ពស់បច្ចុប្បន្ន

E—កំហុសភាពលយកម្ពស់

F—ការបញ្ជាក់ចំណោតផ្ទៀង

G—ទីតាំងបច្ចុប្បន្នរបស់ចំណោតផ្ទៀង

H—កំហុសភាពលយចំណោតផ្ទៀង

I—ជម្រៅកាត់បច្ចុប្បន្ន

J—ភាពលយកម្ពស់ដែលបានអនុវត្ត

K—បន្ទុកបច្ចុប្បន្ន

L—ភាពលយកំណត់បន្ទុកដែលបានអនុវត្ត

| Setpoints (A)     |                  |            |            |
|-------------------|------------------|------------|------------|
| Elevation         |                  | Scraper 1  | Scraper 2  |
| (B) Raw Cmd:      |                  | 1.59       | 1.59       |
| (C) Adjusted Cmd: |                  | 1.59       | 1.59       |
| (D) Current:      |                  | 1.70       | 1.70       |
| (E) Error:        |                  | -0.11 (ft) | -0.11 (ft) |
| Cross Slope       |                  |            |            |
| (F) Command:      |                  | 0.0        |            |
| (G) Current:      |                  | 0.0        |            |
| (H) Error:        |                  | 0.0 (deg)  |            |
| Depth (ft)        |                  |            |            |
| (I) 0.00          | Offset 0.00 (ft) |            |            |
|                   |                  |            |            |
| Load              |                  |            |            |
| (K) 0.00          | Offset 0.00 (ft) |            |            |
|                   |                  |            |            |

iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

RW00482,00008D1-KM-18JUN19-2/2

## ការវិនិច្ឆ័យ—ការកាត់អតិបរមា

កម្រិតបន្ទាប់

RW00482,00008D9-KM-06JUN19-1/2

ចូចសូមឃើញ iGrade™ > ថែប Diagnostics > ការកាត់អតិបរមា ពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះ (A)។

Diagnostics—Maximum Cut បង្ហាញពីតំរូវការខាងក្រោម សម្រាប់គ្រឿងបំពាក់រុក្ខសាងសង់។

- GPS ទៅដល់កម្ពស់មុខកាត់ (B)
- កម្ពស់ដី (C)
- កម្ពស់មុខកាត់ (D)
- ជម្រៅកាត់បច្ចុប្បន្ន (E)
- ភាពលយកម្ពស់ដែលបានអនុវត្ត (F)
- បន្ទុកបច្ចុប្បន្ន (G)
- ភាពលយកំណត់បន្ទុកដែលបានអនុវត្ត (H)

A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះ

B—GPS ទៅដល់កម្ពស់មុខកាត់

C—កម្ពស់ដី

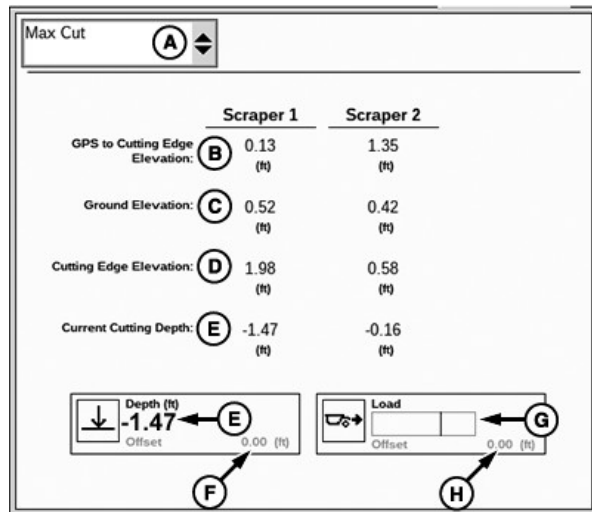
D—កម្ពស់មុខកាត់

E—ជម្រៅកាត់បច្ចុប្បន្ន

F—ភាពលយកម្ពស់ដែលបានអនុវត្ត

G—បន្ទុកបច្ចុប្បន្ន

H—ភាពលយកំណត់បន្ទុកដែលបានអនុវត្ត



iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

RW00482,00008D9-KM-06JUN19-2/2

## រោគវិនិច្ឆ័យ—ការកំណត់បន្ទុក

RW00482,00008DA-KM-18JUN19-1/6

បន្ទុកកម្រិតបច្ចុប្បន្ន (A) និងភាពលយកំណត់បន្ទុកដែលបានអនុវត្ត (B) គឺជាការគណនាផ្អែកលើផ្ទៃកម្រិតកំណត់បន្ទុកដែលបានបើកដំណើរការទាំងអស់ ការកំណត់ចំណុចផ្លាស់ប្តូរនិងការកំណត់ភាពឆ្លើយតប។ បើចាំបាច់ ចូរលៃតម្រូវការកំណត់ចំណុចផ្លាស់ប្តូរនិងការកំណត់ភាពឆ្លើយតបសម្រាប់ជម្រើសកំណត់បន្ទុកដែលបើកដំណើរការ។

PC27204—UN—24MAY19



A—បន្ទុកបច្ចុប្បន្ន

B—ភាពលយកំណត់បន្ទុកដែលបានអនុវត្ត

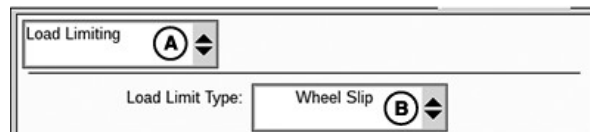
RW00482,00008DA-KM-18JUN19-2/6

ចូចសូមឃើញ iGrade™ > ថែប Diagnostics > ការកំណត់បន្ទុកពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះ (A)។

ចូរជ្រើសយកប្រភេទនៃកំណត់បន្ទុកពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះ (B)។

- ការទូងកង់
- ល្បឿនម៉ាស៊ីន
- បន្ទុកម៉ាស៊ីន

PC27199—UN—23MAY19



A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះ

B—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះប្រភេទនៃកំណត់បន្ទុក

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00008DA-KM-18JUN19-3/6

## ការទ្វេកង

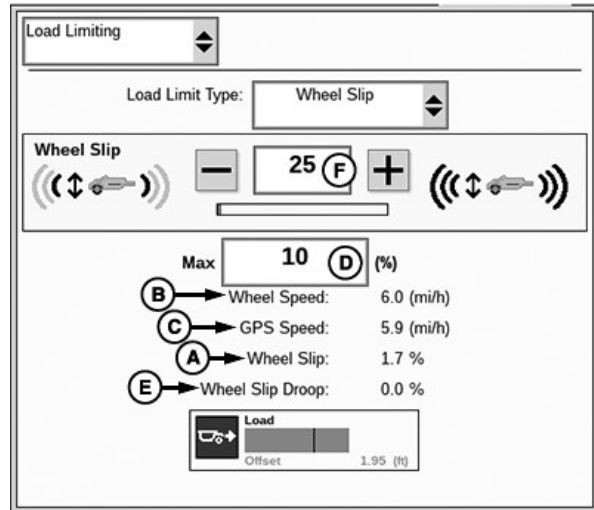
ការទ្វេកង (A) តាមដានភាពខុសគ្នារវាងល្បឿនកង (B) និងល្បឿនប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល (GPS) (C)។

នៅពេលភាពទ្វេកងឈានដល់ចំណុចផ្លាស់ប្តូរទ្វេកងអតិបរមា (D), នោះ Application Controller នឹងបញ្ជាឱ្យអ៊ីដ្រូលិកលើកប៉ែលគ្រឿងកោសពង្រាបដើម្បីកាត់បន្ថយការរអិល។ នៅពេលភាពទ្វេកងថយចុះ, នោះ Application Controller នឹងបញ្ជាឱ្យអ៊ីដ្រូលិកបន្ទាបប៉ែលគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបទៅកាន់កម្ពស់ខាងដើម។

តំហយការទ្វេកង (E) គឺជាបរិមាណនៃការទ្វេកងលើសពីចំណុចផ្លាស់ប្តូរការទ្វេកងអតិបរមា។ ភាពឈឺចាប់បន្តកដែលអនុវត្តត្រូវគណនាដោយការគុណតំហយការទ្វេកងនឹងភាពឆ្លើយតប (F)។

A—ការទ្វេកង  
B—ល្បឿនកង  
C—ល្បឿន GPS

D—ចំណុចផ្លាស់ប្តូរការទ្វេកងអតិបរមា  
E—តំហយការទ្វេកង  
F—ភាពឆ្លើយតបការទ្វេកង



PC27200—UN—24MAY19

RW00482,00008DA-KM-18JUN19-4/6

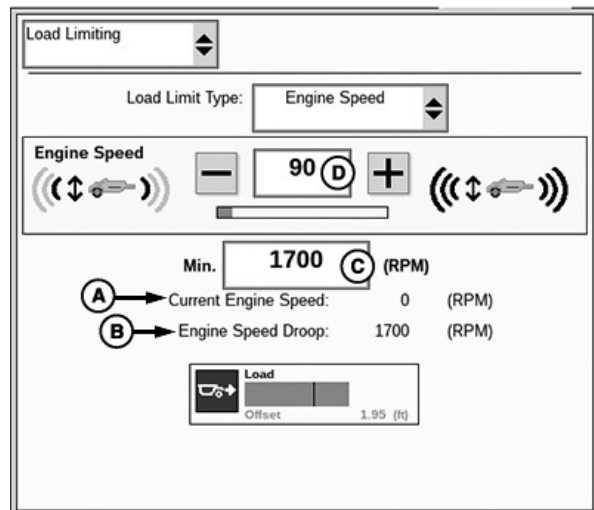
## ល្បឿនម៉ាស៊ីន

ល្បឿនម៉ាស៊ីនបច្ចុប្បន្នតាមដានល្បឿនម៉ាស៊ីន (ជុំ/នាទី) នៅលើ CAN bus។ នៅពេលល្បឿនម៉ាស៊ីនឈានដល់តម្លៃអប្បបរមា, នោះ Application Controller បញ្ជាឱ្យអ៊ីដ្រូលិកលើកប៉ែលគ្រឿងកោសពង្រាបឡើងដើម្បីកាត់បន្ថយបន្ទុកប្រព័ន្ធ។ នៅពេលល្បឿនម៉ាស៊ីនកើនឡើង, នោះ Application Controller នឹងបញ្ជាឱ្យអ៊ីដ្រូលិកបន្ទាបប៉ែលគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបទៅកាន់កម្ពស់ខាងដើម។

តំហយល្បឿនម៉ាស៊ីន (B) គឺជាល្បឿនម៉ាស៊ីននៅក្រោមចំណុចផ្លាស់ប្តូរល្បឿនម៉ាស៊ីនអប្បបរមា។ ការលែតម្រូវកម្ពស់កំណត់បន្ទុកគណនាដោយការគុណតំហយល្បឿនកងនឹងភាពឆ្លើយតប (D)។

A—ល្បឿនម៉ាស៊ីនបច្ចុប្បន្ន  
B—តំហយល្បឿនម៉ាស៊ីន

C—ចំណុចផ្លាស់ប្តូរល្បឿនម៉ាស៊ីនអប្បបរមា  
D—ភាពឆ្លើយតបល្បឿនម៉ាស៊ីន



PC27201—UN—24MAY19

កទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00008DA-KM-18JUN19-5/6

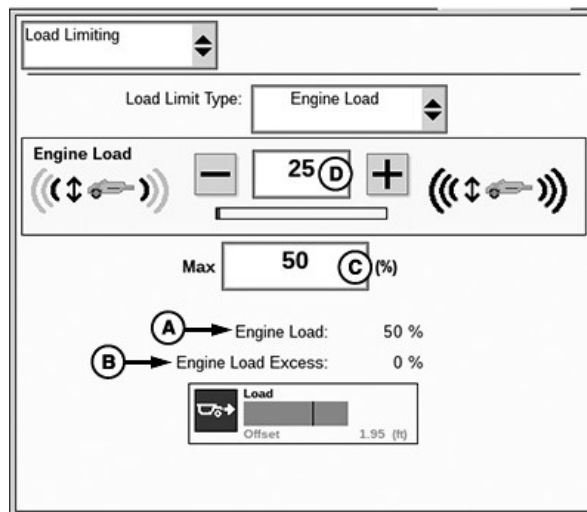
## បន្ទុកម៉ាស៊ីន

បន្ទុកម៉ាស៊ីន (A) តាមដាន (កម្លាំងបង្វិល) បន្ទុកម៉ាស៊ីននៅលើ CAN bus។ នៅពេលបន្ទុករបស់ម៉ាស៊ីនឈានដល់កម្រិតអតិបរមា Application Controller បញ្ជាឱ្យអ៊ីដ្រូលិកលើកប៉ែលគ្រឿងកោសពង្រាបឡើងដើម្បីកាត់បន្ថយបន្ទុកប្រព័ន្ធ។ នៅពេលបន្ទុករបស់ម៉ាស៊ីនមានផ្ទៃទាប Application Controller នឹងបញ្ជាឱ្យអ៊ីដ្រូលិកបន្ទាបប៉ែលគ្រឿងចក្រកោសពង្រាបទៅកាន់កម្រិតខាងដើម។

ល្បឿនបន្ទុកម៉ាស៊ីន (B) គឺបន្ទុកម៉ាស៊ីនបច្ចុប្បន្ននៅពិលើចំណុចផ្លាស់ប្តូរបន្ទុកម៉ាស៊ីនអតិបរមា (C)។ ការលើកប្រែកម្រិតកំណត់បន្ទុកគណនាដោយការគុណល្បឿនបន្ទុកម៉ាស៊ីននឹងភាពឆ្លើយតប (D)។

A—បន្ទុកម៉ាស៊ីន  
B—បន្ទុកម៉ាស៊ីនខ្លាំងពេក

C—ចំណុចផ្លាស់ប្តូរបន្ទុកម៉ាស៊ីនអតិបរមា  
D—ភាពឆ្លើយតបបន្ទុកម៉ាស៊ីន



RW00482,00008DA-KM-18JUN19-6/6

## រោគវិនិច្ឆ័យ - ការបញ្ជាពីចម្ងាយ

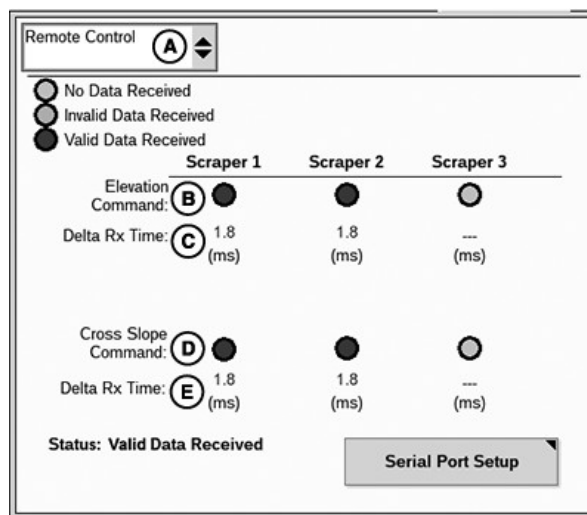
RW00482,00008DB-KM-18JUN19-1/2

ចុចសូហ្វីយ៍ iGrade™ > ថែប Diagnostics > ការបញ្ជាពីចម្ងាយពីមីនុយទម្លាក់ចុះ (A)។

ការបញ្ជាពីចម្ងាយ (Remote Control) បង្ហាញព័ត៌មានខាងក្រោមសម្រាប់គ្រឿងបំពាក់រហូតដល់បី។

- ការបញ្ជាកម្រិតគ្រឿងចក្រកោសពង្រាប (B)
- Delta Rx Time គ្រឿងចក្រកោសពង្រាប (C)
- ការបញ្ជាកម្រិតចំណោតផ្ទៀង (D)
- Delta Rx Time ចំណោតផ្ទៀង (E)

A—មីនុយទម្លាក់ចុះ  
B—ការបញ្ជាកម្រិតគ្រឿងចក្រកោសពង្រាប  
C—Delta Rx Time គ្រឿងចក្រកោសពង្រាប  
D—ការបញ្ជាកម្រិតចំណោតផ្ទៀង  
E—Delta Rx Time ចំណោតផ្ទៀង



iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

RW00482,00008DB-KM-18JUN19-2/2

## ហាងវ៉ែរ/សូហ្វីយ៍

តទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,0000791-KM-04APR19-1/2

ចុចសូហ្វីវី Controller Setup > ថែប Diagnostics > ហាងវែរ/សូហ្វីវី ម៉ូឌុលទីម្នាក់ចុះ (A)។

ហាងវែរ/សូហ្វីវីរបស់ហាញ Application Controller៖

- កំណែហាងវែរ (B)
- កំណែសូហ្វីវី (C)
- លេខស៊េរី (D)
- អាសយដ្ឋានប្រភពចម្បង (E)
- អាសយដ្ឋានប្រភពទីពីរ (F)

ដើម្បីបើកការផ្សាយតម្លៃរោគវិនិច្ឆ័យនិងស្ថានភាពសម្រាប់ការកត់ត្រា CAN ចូរចុចប្រអប់ផ្ទុកបើកដំណើរការរោគវិនិច្ឆ័យ CAN (I)។ កំណត់ត្រា CAN ប្រើសម្រាប់ការដោះស្រាយបញ្ហាផ្ទៃខ្ពស់។

A—ម៉ូឌុលទីម្នាក់ចុះ  
B—កំណែហាងវែរ  
C—កំណែសូហ្វីវី  
D—លេខស៊េរី

E—អាសយដ្ឋានប្រភពទីមួយ  
F—អាសយដ្ឋានប្រភពទីពីរ  
G—ប្រអប់គ្រឿងបើកដំណើរការរោគវិនិច្ឆ័យ CAN

Hardware/Software

B Hardware Version 2.00

C Software Version 3.05W

D Serial Number 200536

E Primary Source Address BA

F Secondary Source Address B9

G ☒ Enable CAN Diagnostics

PC26366—UN—27MAR19

RW00482,0000791-KM-04APR19-2/2

## អំណាចធាតុចូល/លទ្ធផល

កទៅទំព័របន្ទាប់

RW00482,00009D9-KM-29APR20-1/3

ចុចស្រប្រយ័ត្ន Controller Setup > ថែប Diagnostics > អំណាន ធាតុចូល/លទ្ធផលពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះ (A)។

Input/Output Readings ( អំណានធាតុចូល/លទ្ធផល) បង្ហាញ ប្រភេទសញ្ញា (B—D) និងចំនួនមូល (E) ដែលប្រើនៅលើ តំណ Application Controller។

- សញ្ញាអាណាឡូកបង្ហាញកម្លាំងវ៉ុលត (F)។
- សញ្ញាឌីជីថលបង្ហាញពីស្ថានភាព (G) និងហ្វ្រេកង់ (H)។
- កម្មវិធីដោយវិធីចំហៀងទាបបង្ហាញពីស្ថានភាព (G) និង ចរន្ត (I)។

A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះ  
B—សញ្ញាអាណាឡូក  
C—សញ្ញាឌីជីថល  
D—សញ្ញាដោយវិធីចំហៀងទាប  
E—ចំនួនមូល

F—កម្លាំងវ៉ុលត  
G—សភាព  
H—ហ្វ្រេកង់  
I—ចរន្ត

| Input/Output Readings |         |             | (A)                |
|-----------------------|---------|-------------|--------------------|
| (B) Signal            | (E) Pin | (F) Voltage |                    |
| Analog In 1           | G2      | 0.01        |                    |
| Analog In 2           | K2      | 0.01        |                    |
| Analog In 3           | G3      | 0.00        |                    |
| Analog Out 1          | H1      | 0.03        |                    |
| Analog Out 2          | J1      | 0.03        |                    |
| 5 V In                | E1      | 0.02        |                    |
| 5 V Out               | K3      | 4.94        |                    |
| (C) Signal            | (E) Pin | (G) State   | (H) Frequency (Hz) |
| Dig In 1              | G1      | 0           | 0                  |
| Dig In 2              | K1      | 0           | 0                  |
| Dig In 3              | C3      | 1           | 0                  |
| (D) Signal            | (E) Pin | (G) State   | (I) Current (mA)   |
| Low Side Driver 1     | E3      | 1           | 21                 |
| Low Side Driver 2     | E2      | 1           | 7                  |
| Low Side Driver 3     | D3      | 1           | 27                 |

PC26375—UN—1DEC18

| អាណាឡូកនិងកម្លាំងវ៉ុលត |     |                                                              | ប្រភេទ SCV ដែលបានជ្រើសរើស                                                                                                                                 |                         |                  |                                                                                                                                                                                                                                                |
|------------------------|-----|--------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------|------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| សញ្ញា                  | មូល | កម្លាំងវ៉ុលត                                                 | Legacy JD Proprietary                                                                                                                                     | JD Propriety(នាមស័ទ្ធិ) | ISO              | វ៉ាល់ខាងក្រៅ                                                                                                                                                                                                                                   |
| អាណាឡូក ក្លុង 1        | G2  | iGrade™ ឧបករណ៍ត្រីកូត Dealer SCV តាមខ្នាត អាចប្រើធាតុចូលនេះ។ | ដែលអាចប្រើបានសម្រាប់ដំណោះស្រាយបញ្ហាកម្រិតខ្ពស់។                                                                                                           |                         |                  |                                                                                                                                                                                                                                                |
| អាណាឡូក ក្លុង 2        | K2  | ឧបករណ៍ត្រីកូត iGrade™ Dealer SCV តាមខ្នាត អាចប្រើធាតុចូលនេះ។ | ដែលអាចប្រើបានសម្រាប់ដំណោះស្រាយបញ្ហាកម្រិតខ្ពស់។                                                                                                           |                         |                  |                                                                                                                                                                                                                                                |
| អាណាឡូក ក្លុង 3        | G3  | មិនអាចប្រើបានសម្រាប់ iGrade™ ឬ Distance Trip ឡើយ។            | មិនអាចអនុវត្តបាន                                                                                                                                          |                         |                  |                                                                                                                                                                                                                                                |
| អាណាឡូក ក្រៅ 1         | H1  | បញ្ជាក់ម្តែកម្លាំងវ៉ុលត SCV។ 0—5 V, 2.5 V = ណឹក              | នៅពេលដំឡើងសម្រាប់ SCV 1, នេះគឺជាកម្លាំងវ៉ុលតដែលបញ្ជាក់ទៅកាន់ប្រអប់បញ្ជាអ៊ីន្តឺណិត ឬកម្លាំងវ៉ុលបញ្ជាចរន្តរបស់ SCV ប្រសិនបើមិនស្ថិតនៅក្នុងម៉ូដ Auto ទេ នោះ។ | មិនអាចអនុវត្តបាន        | មិនអាចអនុវត្តបាន | នៅពេលដំឡើងសម្រាប់ SCV 1, នេះគឺជាអំណានកម្លាំងវ៉ុលតនៃបញ្ជា SCV ខាងក្រៅ។ ប្រហែល 2.8 V គឺណឹក។ ប្រសិនបើកម្លាំងវ៉ុលតនៅជិត 0 V នឹង/ឬមិនប្តូរជាមួយចលនានៃបញ្ជា SCV អេឡិកត្រូនិកបំពាក់ពីចម្ងាយ ចូរច្រកក្នុងក្របខណ្ឌខាងក្រៅត្រូវបានភ្ជាប់ហើយភ្លើងភ្លឺឡើង។ |
| អាណាឡូក ក្រៅ 2         | J1  | បញ្ជាក់ម្តែកម្លាំងវ៉ុលត SCV។ 0—5 V, 2.5 V = ណឹក              | នៅពេលដំឡើងសម្រាប់ SCV 3, នេះគឺជាកម្លាំងវ៉ុលតដែលបញ្ជាក់ទៅកាន់ប្រអប់បញ្ជាអ៊ីន្តឺណិត ឬកម្លាំងវ៉ុលបញ្ជាចរន្តរបស់ SCV ប្រសិនបើមិនស្ថិតនៅក្នុងម៉ូដ Auto ទេ នោះ។ | មិនអាចអនុវត្តបាន        | មិនអាចអនុវត្តបាន | នៅពេលដំឡើងសម្រាប់ SCV 2, នេះគឺជាអំណានកម្លាំងវ៉ុលតនៃបញ្ជា SCV ខាងក្រៅ។ ប្រហែល 2.8 V គឺណឹក។ ប្រសិនបើកម្លាំងវ៉ុលតនៅជិត 0 V នឹង/ឬមិនប្តូរជាមួយចលនានៃបញ្ជា SCV អេឡិកត្រូនិកបំពាក់ពីចម្ងាយ ចូរច្រកក្នុងក្របខណ្ឌខាងក្រៅត្រូវបានភ្ជាប់ហើយភ្លើងភ្លឺឡើង។ |

ដំណោះស្រាយបញ្ហា

|          |    |                                                                                                                                                                     |                                                                        |                  |                  |                  |
|----------|----|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------|------------------|------------------|------------------|
| 5 V ត្នង | E1 | កម្លាំងវ៉ុលត៍អង្គញ្ញាណ 0—5 V។ ដោយភ្ជាប់ចង្កាយខ្សែព័ត៌មានត្រលប់ (feedback) គ្រឿងបំពាក់, វាមានកម្លាំង 5 V។ ជាមួយ SCV ត្រាក់ទ័រ, វាមានកម្លាំង 0 V និងប្តូរដោយការបញ្ជា។ | កម្លាំងវ៉ុលត៍ដែលចេញមកពីប្រព័ន្ធប្រអប់បញ្ជាអ៊ីដ្រូលីកគួរមានកម្លាំង 5 V។ | មិនអាចអនុវត្តបាន | មិនអាចអនុវត្តបាន | មិនអាចអនុវត្តបាន |
| 5 V ចេញ  | K3 | កម្លាំងវ៉ុលត៍ផ្គត់ផ្គង់សម្រាប់ប្រព័ន្ធ 0—5 V                                                                                                                        | កម្លាំងវ៉ុលត៍ដែលផ្គត់ផ្គង់ទៅប្រព័ន្ធគួរបង្ហាញភ្ញៀវទៅនឹង 5 V។           |                  |                  |                  |

iGrade គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

| សញ្ញាឌីជីថល   | មូល | សភាព                                                                       | ហ្វ្រេកង់ (Hz)                                    |
|---------------|-----|----------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------|
| ឌីជីថលក្នុង 1 | G1  | ដៃបញ្ជា SCV អេឡិចត្រូនិកបំពាក់ពីចម្ងាយរំលងខាងក្រៅ, 0 = មិនបញ្ជា, 1 = បញ្ជា | មិនអាចប្រើបានសម្រាប់ iGrade™ ឬ Distance Trip ឡើយ។ |
| ឌីជីថលក្នុង 2 | K1  | ដៃបញ្ជា SCV អេឡិចត្រូនិកបំពាក់ពីចម្ងាយរំលងខាងក្រៅ, 0 = មិនបញ្ជា, 1 = បញ្ជា |                                                   |
| ឌីជីថលក្នុង 3 | C3  | មិនអាចប្រើបានសម្រាប់ iGrade™ ឬ Distance Trip ឡើយ។                          |                                                   |

| ជ្រាយវ៉ែន           | មូល | សភាព                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           | ចរន្ត (mA) |
|---------------------|-----|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------|
| ជ្រាយវ៉ែនចំហៀងទាប 1 | E3  | មិនអាចប្រើបានសម្រាប់ iGrade™ ឬ Distance Trip ឡើយ។                                                                                                                                                                                                                                                                                                              | < 3000 mA  |
| ជ្រាយវ៉ែនចំហៀងទាប 2 | E2  | ជ្រាយវ៉ែនសម្រាប់ប្រើប្រាស់ប្រព័ន្ធគ្រប់គ្រងប្រើប្រាស់ប្រព័ន្ធគ្រប់គ្រង (30 mA ឬតិចជាង) ដើម្បីបើកដំណើរការ (បិទ/ម៉ាស់) ចំហៀងចរន្តខ្ពស់របស់វិទ្យុមូល E2 បើកដំណើរការសម្រាប់គោលបំណងដាច់ពីបង្គាប់មកបិទដំណើរការ។ បន្ទាប់ពីមូល E2 បិទដំណើរការ, មូល D3 បើកដំណើរការភ្លាមៗ (បិទ/ម៉ាស់) រយៈពេលបើក 1.5 ដង បន្ទាប់មកវាបិទដំណើរការ។ 0 = ការដំឡើង, 1 = ការធ្វើដំណើរពង្រីក/បន្ត | < 3000 mA  |
| ជ្រាយវ៉ែនចំហៀងទាប 3 | D3  | ជ្រាយវ៉ែនសម្រាប់ប្រើប្រាស់ប្រព័ន្ធគ្រប់គ្រងប្រើប្រាស់ប្រព័ន្ធគ្រប់គ្រង (30 mA ឬតិចជាង) ដើម្បីបើកដំណើរការ (បិទ/ម៉ាស់) ចំហៀងចរន្តខ្ពស់របស់វិទ្យុមូល E2 បើកដំណើរការសម្រាប់គោលបំណងដាច់ពីបង្គាប់មកបិទដំណើរការ។ បន្ទាប់ពីមូល E2 បិទដំណើរការ, មូល D3 បើកដំណើរការភ្លាមៗ (បិទ/ម៉ាស់) រយៈពេលបើក 1.5 ដង បន្ទាប់មកវាបិទដំណើរការ។ 0 = ការដំឡើង, 1 = ការធ្វើដំណើរបន្តិច      | < 3000 mA  |

RW00482,00009D9-KM-29APR20-3/3

ម៉ោង

RW00482,00007CD-KM-03JUN19-1/2

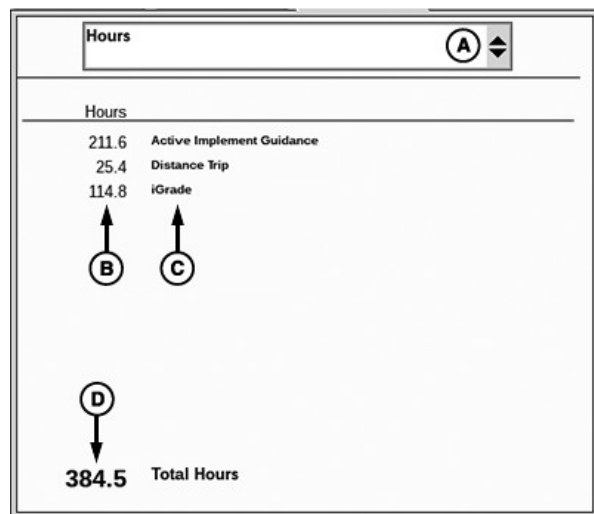
ចូចសម្រាប់ Application Controller > ថែប Diagnostics > ម៉ោងពីម៉ីនុយទម្លាក់ចុះ (A)។

ម៉ោង (B) ដែលបានបង្ហាញគឺចំនួនពេលវេលាដែលកម្មវិធីនីមួយៗ (C) បានដំណើរការជាមួយស្ថានភាពសកម្ម។

ចំនួនម៉ោងសរុប (D) បានបង្ហាញជាម៉ោងពេលវេលាសរុបដែល Application Controller ដំណើរការជាមួយស្ថានភាពសកម្ម។

A—ម៉ីនុយទម្លាក់ចុះ  
B—ម៉ោង

C—កម្មវិធី  
D—ម៉ោងសរុប



RW00482,00007CD-KM-03JUN19-2/2



## រោគវិនិច្ឆ័យ SCV

RW00482,00008CD-KM-06OCT21-1/2

ចុចសូហ្វីយ័រ Controller Setup > ថែប Diagnostics > SCV Diagnostics ពីម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះ (A)។

រោគវិនិច្ឆ័យ SCV បង្ហាញ៖

- ការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ (B)
- លំហូរចំនួនគ្រឿងបរិក្ខារ (C)
- ប្រតិកម្មត្រលប់របស់អង្គញ្ញាណ (D)
- ការបញ្ជារបស់អ្នកប្រើ (E)
- ការបញ្ជា Application Controller (F)

| តម្លៃរោគវិនិច្ឆ័យ SCV |     |                              |
|-----------------------|-----|------------------------------|
| សភាពលំហូរ             | លេខ | ការកំណត់                     |
| ស្ទះ                  | 0   | វាល់មិនអនុញ្ញាតលំហូរណាមួយទេ។ |
| ពន្លា                 | 1   | វាល់អនុញ្ញាតលំហូរវិជ្ជមាន។   |
| បង្អែម                | 2   | វាល់អនុញ្ញាតលំហូរអវិជ្ជមាន។  |
| បណ្តែក                | 3   | វាល់បើក។                     |
| កំហុស                 | 14  | មានអ្វីមួយខុសប្រក្រតី។       |

A—ម៉ឺនុយទម្លាក់ចុះ

B—ការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ

C—លំហូរចំនួនគ្រឿងបរិក្ខារ

D—ប្រតិកម្មត្រលប់របស់អង្គញ្ញាណ

E—ការបញ្ជារបស់អ្នកប្រើ

F—ការបញ្ជា Application Controller

| SCV Diagnostics |             |          |          |           |  |
|-----------------|-------------|----------|----------|-----------|--|
| B               | C           | D        | E        | F         |  |
| Config.         | Imp #/ Flow | Feedback | User Cmd | App. Cmd. |  |
| SCV1            | 1           | Blocked  | Blocked  | Retract   |  |
| JD Proprietary  | 0           | 0        | 0        | 0         |  |
| iGrade Elev.    |             |          |          |           |  |
| SCV2            | 0           | Blocked  | Blocked  | Retract   |  |
| JD Proprietary  | 0           | 0        | 0        | 0         |  |
| iGrade Xslope   |             |          |          |           |  |
| SCV3            | 0           | Blocked  | Blocked  | Retract   |  |
| JD Proprietary  | 0           | 0        | 0        | 0         |  |
| iGrade Elev.    |             |          |          |           |  |
| SCV4            | 0           | Blocked  | Blocked  | Retract   |  |
| JD Proprietary  | 0           | 0        | 0        | 0         |  |
| iGrade Elev.    |             |          |          |           |  |

PC27188—UN—20MAY19

RW00482,00008CD-KM-06OCT21-2/2

# ការថែទាំ

## បញ្ជីផ្ទេងផ្ទាត់មុនដំឡើង

ក្រៅពីត្រួតពិនិត្យបញ្ជីផ្ទេងផ្ទាត់មុនដំឡើង ចូរ  
ប្រើបញ្ជីផ្ទេងផ្ទាត់មុនដំឡើង ប្រសិនបើមានបញ្ហាដូចតទៅ  
នេះកើតឡើង៖

- ត្រាក់ទ័រឬគ្រឿងបំពាក់ខុសគ្នាត្រូវបានណែនាំមកកាន់  
ប្រព័ន្ធ។
- សមាសភាគប្រព័ន្ធអ៊ីដ្រូលីកត្រូវបានជួសជុល ឬ ប្តូរ  
តម្រូវ។
- សមាសភាគដំណោះស្រាយគ្រប់គ្រង Ag (AMS) ត្រូវបានប្តូរ  
ចេញ។

## បញ្ជីផ្ទេងផ្ទាត់មុនដំឡើង

- ទទួលបានសៀវភៅណែនាំប្រើប្រាស់បោះពុម្ពចុងក្រោយបំផុត។  
(សម្រាប់ព័ត៌មានបន្ថែម ចូរចូលទៅកាន់ John Deere  
Technical Information Bookstore។)

កំណត់ចំណាំ៖ ចូរប្រាកដថាគ្រឿងបំពាក់មានការផ្គត់ផ្គង់  
ថាមពលដែលគ្មានការរំខាន ខណៈពេលកំពុងធ្វើ  
បច្ចុប្បន្នភាពសូហ្វវែរ។ រយៈពេលនៃការធ្វើបច្ចុប្បន្នភាពសូ  
ហ្វវែរ ប្រែប្រួលអាស្រ័យលើគ្រឿងបំពាក់ បណ្តាញ ឬ  
ល្បឿន CAN bus និងទំហំឯកសាររបស់កម្មវិធី។  
ឧទាហរណ៍ ការធ្វើបច្ចុប្បន្នភាព UCC2 Application  
Controller ប្រើពេលជាមធ្យម 30 នាទី។

- ធ្វើបច្ចុប្បន្នភាពសូហ្វវែរ។ សម្រាប់សូហ្វវែរចុងក្រោយបំផុត  
ចូរចូលទៅ StellarSupport.com។

- អេក្រង់
- គ្រឿងទទួលរបស់គ្រឿងចក្រ
- គ្រឿងទទួលរបស់គ្រឿងបំពាក់មួយឬច្រើន
- គ្រឿងទទួលស្ថានីយគោល
- ឧបករណ៍បញ្ជា

- បើកដំណើរការកម្មវិធីនៅលើអេក្រង់។

- ពិនិត្យចង្វាយខ្សែភ្លើងក្រែងលោមានសំណឹកនិង  
ការខូចខាតនៅជុំវិញចំណុចចន្លោះឆ្នេញស្តី កាច់ជ្រុង តែម  
និងទីតាំងទម្រង់ដោយខ្សែភ្លើង។ ជួសជុលតាមចាំបាច់។

- ពិនិត្យមើលចង្វាយខ្សែភ្លើងនៅក្នុងតំណក្រែងលោមាន  
សំណឹក។ ជួសជុលតាមចាំបាច់។
- ពិនិត្យមើលហ្វីតតំណនិងយន្តការដាក់គន្លឹះ។ ជួសជុលតាម  
ចាំបាច់។
- ពិនិត្យមើលកន្លាស់ស៊ីកតំណក្រែងលោមានសំណឹក  
កម្ទេចកម្ទីនិងការស៊ីកដាច់។ សម្អាត និង ជួសជុលតាម  
ចាំបាច់។

- តំណ ISO
- គ្រឿងទទួល
- អេក្រង់

- ត្រួតពិនិត្យគ្រឿងខ្នាចាប់ដំឡើង មូលវិភាគតាមចាំបាច់។

- អេក្រង់
- គ្រឿងទទួល
- ដងដោយ

- លែកម្រូវអត្រាលំហូរច្រកត្រួតពិនិត្យជ្រើសរើស (SCV)។

- លែកម្រូវសន្ទះតុល្យភាព (បើមាន)។

- គ្រឹះចំណុចផ្លាស់ប្តូរ SCV តាមខ្នាត។

- កំណត់ម៉ាស៊ីននិងអនុវត្តមុខុសសំណង់ (TCMs)។

- ពិនិត្យមើលស៊ីឡាំងអ៊ីដ្រូលីកក្រែងលោមានការលេចធ្លាយ។

- កំណត់លក្ខណៈពិសេសគ្រឿងចក្រដែលអាចអនុវត្តបាន៖

- IVT™ (ប្រអប់លេខបម្រែបម្រួលពិតប្រាកដ)
- ស្វ័យប្រវត្តិ PowerShift™
- PowerShift™ Efficiency Manager™
- ល្បឿនបន្ថយល្បឿន

(សម្រាប់បញ្ជីផ្ទេងផ្ទាត់មុនដំឡើង ចូរអានសៀវភៅណែនាំ  
ប្រើប្រាស់គ្រឿងបំពាក់។)

IVT គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
PowerShift គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company  
Efficiency Manager គឺជាពាណិជ្ជសញ្ញារបស់ Deere & Company

RW00482,00005AF-KM-07DEC20-1/1

### បញ្ជីផ្ទៀងផ្ទាត់រាល់ថ្ងៃ

- ☐ ត្រួតពិនិត្យកម្រិតទឹកកក
- ☐ ពិនិត្យចង្ហាយខ្សែភ្លើងក្រែងលោមានសំណឹកនិងការខូចខាតនៅជុំវិញចំណុចចន្លោះឆ្នេរឆ្នើស្តី កាច់ជ្រុង តែមនិងទីតាំងទម្រង់ចង្ហាយខ្សែភ្លើង។ ជួសជុលតាមចាំបាច់។
- ☐ ពិនិត្យមើលចង្ហាយខ្សែភ្លើងនៅក្នុងតំណក្រែងលោមានសំណឹក។ ជួសជុលតាមចាំបាច់។
- ☐ ត្រួតពិនិត្យគ្រឿងខ្នោចបំប៉នឡើង មូលរឹតតាមចាំបាច់។

- ☐ អេក្រង់
- ☐ គ្រឿងទទួល
- ☐ ដងដោយ
- ☐ ពិនិត្យមើលស៊ីឡាំងអ៊ីដ្រូលីកក្រែងលោមានការលេចធ្លាយ។ (សម្រាប់បញ្ជីផ្ទៀងផ្ទាត់លម្អិត ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រើប្រាស់គ្រឿងបំពាក់។)

RW00482,00002AD-KM-11NOV14-1/1

### បញ្ជីផ្ទៀងផ្ទាត់ក្រោយរដូវ

- ☐ ពិនិត្យចង្ហាយខ្សែភ្លើងក្រែងលោមានសំណឹកនិងការខូចខាតនៅជុំវិញចំណុចចន្លោះឆ្នេរឆ្នើស្តី កាច់ជ្រុង តែមនិងទីតាំងទម្រង់ចង្ហាយខ្សែភ្លើង។ ជួសជុលតាមចាំបាច់។
- ☐ ពិនិត្យមើលចង្ហាយខ្សែភ្លើងនៅក្នុងតំណក្រែងលោមានសំណឹក។ ជួសជុលតាមចាំបាច់។
- ☐ ពិនិត្យមើលហ្វីតតំណនិងយន្តការដាក់គន្លឹះ។ ជួសជុលតាមចាំបាច់។
- ☐ ពិនិត្យមើលកន្លាស់ស៊ីកតំណក្រែងលោមានសំណឹកកម្ទេចកម្ទីនិងការសឹកដាច់។ សម្អាត និង (ឬ)ជួសជុលតាមចាំបាច់។
- ☐ តំណ ISO

- ☐ គ្រឿងទទួល
- ☐ អេក្រង់
- ☐ ត្រួតពិនិត្យគ្រឿងខ្នោចបំប៉នឡើង មូលរឹតតាមចាំបាច់។
- ☐ អេក្រង់
- ☐ គ្រឿងទទួល
- ☐ ដងដោយ
- ☐ ពិនិត្យមើលស៊ីឡាំងអ៊ីដ្រូលីកក្រែងលោមានការលេចធ្លាយ។ (សម្រាប់បញ្ជីផ្ទៀងផ្ទាត់លម្អិត ចូរអានសៀវភៅណែនាំប្រើប្រាស់គ្រឿងបំពាក់។)

RW00482,00002B0-KM-11NOV14-1/1

# ឯកសារស្តីពីសេវាថែទាំ John Deere ដែលអាចរកបាន

## ព័ត៌មានបច្ចេកទេស

ព័ត៌មានបច្ចេកទេសអាចរកបានពី John Deere។ ការបោះពុម្ពផ្សាយអាចស្វែងរកបានក្នុងទម្រង់ជាក្រដាសព្រីន ឬជា CD-ROM។

ការបញ្ជូនទិន្នន័យអាចត្រូវបានធ្វើឡើងដោយប្រើប្រាស់វិធីណាមួយក្នុងចំណោមវិធីនានាដូចខាងក្រោម៖

- ហាងព័ត៌មានបច្ចេកទេស John Deere៖ [www.JohnDeere.com/TechInfoStore](http://www.JohnDeere.com/TechInfoStore)
- ហៅទូរស័ព្ទទៅកាន់ 1-800-522-7448
- សូមទាក់ទងភ្នាក់ងារថែទាំ John Deere របស់អ្នក

ព័ត៌មានដែលអាចរកបានរួមមានដូចជា៖

DX,SERVLIT-KM-07DEC16-1/5

កាតាឡុកគ្រឿងបន្លាស់ (PARTS CATALOGS) មានរាយន្ត្រីឯកសារដែលអាចរកបានសម្រាប់គ្រឿងចក្ររបស់អ្នក ដោយមានរូបភាពពុះបន្ថែមដើម្បីជួយឱ្យអ្នកកំណត់រកគ្រឿងបន្លាស់ដែលត្រឹមត្រូវ។ វាក៏មានសារៈប្រយោជន៍នៅក្នុងការផ្គត់ផ្គង់ និងរើចេញផងដែរ។



TS189—UN—17JAN89

DX,SERVLIT-KM-07DEC16-2/5

សៀវភៅណែនាំប្រតិបត្តិការ (OPERATOR'S MANUALS) ដែលមានផ្តល់ព័ត៌មានអំពីសុវត្ថិភាព ប្រតិបត្តិការ តំលៃទៅ និងសេវា។



TS191—UN—02DEC88

DX,SERVLIT-KM-07DEC16-3/5

សៀវភៅណែនាំបច្ចេកទេស (TECHNICAL MANUALS) ដែលផ្តល់នូវព័ត៌មានសេវាសំខាន់ៗសម្រាប់គ្រឿងចក្ររបស់អ្នក។ ព័ត៌មានទាំងនេះរួមមានដូចជា លក្ខណៈបច្ចេកទេស និងវិធីក្នុងការផ្គត់ផ្គង់ និងរើចេញដោយមានរូបភាពបង្ហាញដ្យាក្រាមលំហូររបៀបអ៊ីដ្រូលិក និងដ្យាក្រាមខ្សែភ្លើង។ ផលិតផលមួយចំនួន មានសៀវភៅណែនាំដាច់ដោយឡែកសម្រាប់ព័ត៌មានអំពីការជួសជុល និងការធ្វើរោគវិនិច្ឆ័យ។ សមាសធាតុមួយចំនួន ដូចជា ម៉ាស៊ីនជាដើម អាចស្វែងរកបាននៅក្នុងសៀវភៅណែនាំអំពីបច្ចេកទេសរបស់សមាសធាតុដាច់ដោយឡែក។



TS224—UN—17JAN89

កទៅទំព័របន្ទាប់

DX,SERVLIT-KM-07DEC16-4/5

កម្មវិធីសិក្សាអប់រំ រួមបញ្ចូលសេរីគ្រប់ជ្រុងជ្រោយចំនួនប្រាំ ដែលរៀបរាប់លម្អិតអំពីព័ត៌មានមូលដ្ឋានដោយមិនគិតពី រោងចក្រផលិតឡើយ។

- សេរីសៀវភៅកម្រិតដំបូងផ្នែកកសិកម្ម គ្រប់ដណ្តប់លើ បច្ចេកវិទ្យាផ្នែកកសិកម្ម និងការចិញ្ចឹមសត្វ។
- សេរីសៀវភៅគ្រប់គ្រងអាជីវកម្មកសិដ្ឋាន (Farm Business Management) ពិនិត្យទៅលើបញ្ហា “ក្នុងពិភព ជាកសិករ” និងផ្តល់នូវដំណោះស្រាយដែលអាចយកទៅ អនុវត្តបានលើវិស័យដូចជា ទីផ្សារ ហិរញ្ញវត្ថុ ការ ជ្រើសរើសឧបករណ៍ និងការអនុវត្តន៍តាម។
- សៀវភៅណែនាំអំពីមូលដ្ឋានគ្រឹះនៃការសេវាកម្ម បង្ហាញ អ្នកអំពីរបៀបជួសជុល និងថែទាំឧបករណ៍ធ្វើដំណើរ។
- សៀវភៅណែនាំអំពីមូលដ្ឋានគ្រឹះនៃការប្រតិបត្តិការ គ្រឿងចក្រ (Fundamentals of Machine Operation) ពន្យល់អំពីសមត្ថភាពគ្រឿងចក្រ ការលៃតម្រូវ របៀបកែ លម្អ និងធ្វើឱ្យប្រសើរឡើងនូវការបំពេញមុខងាររបស់ គ្រឿងចក្រ និងរបៀបលុបបំបាត់ដំណើរការក្នុងការដ្ឋាន ដែលមិនចាំបាច់។



- សៀវភៅណែនាំអំពីមូលដ្ឋានគ្រឹះនៃបរិក្ខារក្នុងរុក្ខាប្រមាញ់ ផ្តល់សេចក្តី ណែនាំអំពីបរិក្ខារផ្តល់សេវា និងបរិក្ខារថែទាំដែលមាន កម្លាំងសេរីរហូតដល់ 40 PTO។

TS1663—UN—10OCT97

DX,SERVLIT-KM-07DEC16-5/5

# សេវាកម្មរបស់ John Deere ជួយឱ្យលោកអ្នកបន្តការងារជាប់ជានិច្ច

## John Deere ត្រៀមខ្លួនបម្រើសេវាជូនអ្នកជានិច្ច

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

ការពេញចិត្តពីសំណាក់អតិថិជន គឺជាឿងសំខាន់សម្រាប់ John Deere។

ភ្នាក់ងារចែកចាយរបស់យើង ខិតខំគ្រប់បែបយ៉ាងដើម្បីផ្តល់ជូនអ្នកជាមួយនឹងគ្រឿងបន្លាស់ និងសេវារ៉ាប់រងទាន់ចិត្ត និងប្រកបដោយប្រសិទ្ធភាព៖

—សេវាថែទាំ និងគ្រឿងបន្លាស់ ដើម្បីជួយគាំទ្រដល់ឧបករណ៍របស់អ្នក។

—អ្នកបច្ចេកទេសដែលបានទទួលការបណ្តុះបណ្តាលក្នុងការបម្រើសេវា និងការធ្វើរោគវិនិច្ឆ័យដែលចាំបាច់ ព្រមទាំងឧបករណ៍ជួសជុលដើម្បីផ្តល់សេវាដល់ឧបករណ៍របស់អ្នក។

ដំណើរការដោះស្រាយដែលទទួលបានការពេញចិត្តពីសំណាក់អតិថិជន

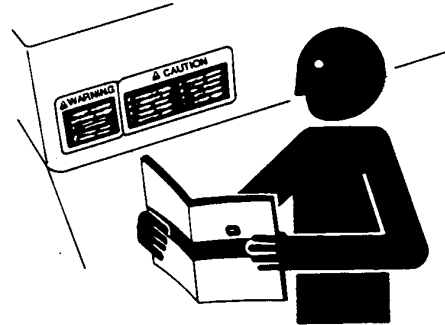
ភ្នាក់ងារចែកចាយ John Deere របស់អ្នក មានការប្តេជ្ញាចិត្តក្នុងការគាំទ្រដល់ឧបករណ៍របស់អ្នក និងដោះស្រាយរាល់បញ្ហាដែលអ្នកជួបប្រទះ។

1. នៅពេលទាក់ទងភ្នាក់ងារចែកចាយរបស់អ្នក ត្រូវត្រៀមជាមួយនឹងព័ត៌មានទាំងឡាយដូចតទៅ៖

—ម៉ូដែលគ្រឿងចក្រ និងលេខសម្គាល់ផលិតផល

—កាលបរិច្ឆេទដែលបានជារ

—លក្ខណៈនៃបញ្ហា



TS201—UN—15APR13

2. ពិភាក្សាជាមួយអ្នកគ្រប់គ្រងសេវាចែកចាយ។

3. ប្រសិនបើមិនអាចដោះស្រាយបានទេនោះ សូមពន្យល់បញ្ហាប្រាប់អ្នកគ្រប់គ្រងភ្នាក់ងារចែកចាយ និងស្នើសុំជំនួយ។

4. ប្រសិនបើអ្នកនៅតែមានបញ្ហាដែលភ្នាក់ងារចែកចាយរបស់អ្នកមិនអាចដោះស្រាយបានទេនោះ សូមស្នើសុំឱ្យភ្នាក់ងារចែកចាយរបស់អ្នកទាក់ទងមកកាន់ John Deere ដើម្បីស្នើសុំជំនួយ។ ឬទាក់ទងមកកាន់មជ្ឈមណ្ឌលផ្តល់ជំនួយ Ag Customer Assistance Center តាមរយៈទូរស័ព្ទលេខ 1-866-99DEERE (866-993-3373) ឬ ផ្ញើអ៊ីមែលមកយើងខ្ញុំតាមរយៈ [www.deere.com/en\\_US/ag/contactus/](http://www.deere.com/en_US/ag/contactus/)។

DX,IBC,2-KM-02APR02-2/2

# លិបិក្រម

|                                            | ទំព័រ  |                                               | ទំព័រ  |
|--------------------------------------------|--------|-----------------------------------------------|--------|
| <b>C</b>                                   |        | បញ្ចូលដោយដៃ                                   |        |
| CommandCenter™                             | 40-2   | ដំឡើង                                         | 60C-7  |
| ឧបករណ៍បញ្ជាSCV                             |        | ប្រតិបត្តិការ                                 | 70-4   |
| កំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ                          | 60A-1  | អង្គគណនាផ្ទៃ                                  |        |
| ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ                          | 60A-1  | ដំឡើង                                         | 60C-6  |
|                                            |        | ការចូលទៅកាន់                                  | 30C-2  |
| <b>D</b>                                   |        | ការដាក់ស្រមោល                                 | 60A-6  |
| DistanceTrip                               |        | ការទូងកង់                                     | 60C-13 |
| កែសម្រួលចំណុចដើម                           |        | ការរាវកង្វែរ                                  | 30C-1  |
| ដំឡើង                                      | 60D-10 | ការរៀបចំពហុផ្លូវ                              | 60A-6  |
| ដំឡើង                                      |        | កែសម្រួល                                      |        |
| ការត្រួតការពន្យារត្រៀងបរិក្ខារតាមខ្នាត     | 60D-20 | ការកំណត់បន្តក                                 | 60C-13 |
| ការត្រួតការពន្យារមេកានិកតាមខ្នាត           | 60D-20 | ការទូងកង់                                     | 60C-13 |
| ការត្រួតភាពលយត្រៀងបរិក្ខារតាមខ្នាត         | 60D-18 | បន្តកម៉ាស៊ីន                                  | 60C-13 |
| តេស្តសកម្មភាពធ្វើដំណើរ                     | 60D-19 | ភាពងាយរតបការទូងកង់                            | 60C-14 |
| ភាពលយត្រៀងបរិក្ខារ                         | 60D-1  | ភាពងាយរតបកំណត់បន្តក                           | 60C-14 |
| ឯកសារធ្វើដំណើរ                             | 60D-16 | ភាពងាយរតបគ្រប់គ្រង                            | 60C-12 |
| TripCommand                                | 60D-11 | ភាពងាយរតបគ្រប់គ្រងកម្ពស់                      | 60C-12 |
| ទ្រឹស្តីប្រតិបត្តិការ                      | 30B-1  | ភាពងាយរតបគ្រប់គ្រងរង្វិល                      | 60C-12 |
| ប្រតិបត្តិការ                              | 70-3   | ភាពងាយរតបបន្តកម៉ាស៊ីន                         | 60C-14 |
|                                            |        | ភាពងាយរតបល្បឿនម៉ាស៊ីន                         | 60C-14 |
| <b>I</b>                                   |        | ល្បឿនម៉ាស៊ីន                                  | 60C-13 |
| iGrade™                                    |        | កំណត់                                         |        |
| ការប្រើប្រាស់ការណែនាំត្រៀងបំពាក់សកម្មជាមួយ |        | ការកាត់អតិបរមា                                | 60C-15 |
| iGrade™                                    | 60B-1  | ត្រៀងទទួលប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល(GPS)របស់      |        |
|                                            |        | ត្រៀងចក្រ                                     | 60A-9  |
| <b>ខ</b>                                   |        | ស្ថានីយគោល                                    | 60A-6  |
| ឧបករណ៍បញ្ជា                                |        | កំណត់                                         |        |
| ដំឡើងដំនាន់                                | 30C-5  | ត្រៀងទទួលប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល(GPS)របស់ត្រៀង |        |
|                                            |        | បំពាក់                                        | 60A-9  |
| <b>ក</b>                                   |        | កំណត់រចនាសម្ព័ន្ធស្ថានីយគោល                   | 60A-6  |
| ការកាត់អតិបរមា                             |        | ក្រឡា—90ដឺក្រេ                                |        |
| កំណត់                                      | 60C-15 | ដំឡើង                                         | 60D-6  |
| ការកំណត់បន្តក                              | 60C-13 | ក្រឡា—ផ្លូវឆ្លាស់                             |        |
| ការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធស្នូល                  | 60C-2  | ដំឡើង                                         | 60D-9  |
| ការត្រួតSCVតាមខ្នាតដោយដៃ                   | 60C-4  | ក្រឡា—ត្រីកោណសម័ង្ស                           |        |
| ការគ្រប់គ្រងចំណាត់ថ្នាក់                   |        | ដំឡើង                                         | 60D-7  |
| ដំឡើង                                      | 60C-10 | ក្រឡា—មុំជាប់                                 |        |
| បញ្ចូលដោយដៃ                                |        | ដំឡើង                                         | 60D-8  |
| ដំឡើង                                      | 60C-10 | ក្រឡាចត្រង់                                   |        |
| ប្រតិបត្តិការ                              | 70-5   | ទ្រឹស្តីប្រតិបត្តិការ                         | 30B-1  |
| អង្គគណនាចំណាត់ថ្នាក់                       |        | ត្រួតតាមខ្នាត                                 |        |
| ដំឡើង                                      | 60C-10 | ម៉ូឌុលប្រែប្រួលតាមផ្ទៃដី(TCM)                 | 60A-11 |
| ការគ្រប់គ្រងផ្ទៃ                           |        |                                               |        |
| កែសម្រួលចំណុចដើម                           |        | <b>គ</b>                                      |        |
| ដំឡើង                                      | 60C-5  | ត្រៀងទទួល                                     |        |
| ដំឡើង                                      | 60C-6  | StarFire™                                     | 40-1   |
|                                            |        | ត្រៀងទទួលGPS                                  | 40-1   |
|                                            |        | ត្រៀងទទួលStarFire™                            | 40-1   |
|                                            |        | ត្រៀងទទួលប្រព័ន្ធកំណត់ទីតាំងសកល(GPS)          | 60A-9  |

តទៅទំព័របន្ទាប់

|                                                    | ទំព័រ  |                                    | ទំព័រ  |
|----------------------------------------------------|--------|------------------------------------|--------|
| <b>ច</b>                                           |        | ភាពលយគ្រឿងបរិក្ខារ.....            | 60D-1  |
| ចំណុចដើម.....                                      | 30A-2  | ឯកសារធ្វើដំណើរ.....                | 60D-16 |
| ច្រកស៊ីគ្រប់គ្រងពិចម្ងាយ                           |        | TripCommand.....                   | 60D-11 |
| គ្រឿងខ្នៅ.....                                     | 50-1   | ដំឡើងជំនាន់ឧបករណ៍បញ្ជា.....        | 30C-5  |
| <b>ឆ</b>                                           |        | ដោះស្រាយបញ្ហា                      |        |
| ជំនួយការកំណត់                                      |        | ស្ថានភាពDistanceTrip.....          | 80-11  |
| ទិដ្ឋភាពរួម.....                                   | 60B-1  | ស្ថានភាពiGrade™.....               | 80-11  |
| <b>ដ</b>                                           |        | ApplicationController              |        |
| ដំណោះស្រាយបញ្ហា                                    |        | ហាងវ៉ែរ/សូហ្វវ៉ែរ.....             | 80-15  |
| កូដចាកចេញ.....                                     | 80-3   | អំណានធាតុចូល/លទ្ធផល.....           | 80-16  |
| កូដស្ថានភាព.....                                   | 80-3   | iGrade™                            |        |
| គ្រឿងចក្រ.....                                     | 80-7   | ការកាត់អតិបរមា.....                | 80-12  |
| ប្រព័ន្ធនៃDistanceTrip.....                        | 80-4   | ការកំណត់បន្ទុក                     |        |
| ប្រព័ន្ធនៃiGrade.....                              | 80-5   | ការទូងកង.....                      | 80-13  |
| ApplicationController                              |        | បន្ទុកម៉ាស៊ីន.....                 | 80-13  |
| ម៉ោង.....                                          | 80-18  | ល្បឿនម៉ាស៊ីន.....                  | 80-13  |
| រោគវិនិច្ឆ័យSCV.....                               | 80-19  | ចំណុចកំណត់.....                    | 80-12  |
| ដំណោះស្រាយបញ្ហាគ្រឿងចក្រ.....                      | 80-7   | ប្រដាប់បញ្ជាពិចម្ងាយ.....          | 80-15  |
| ដំឡើង                                              |        | <b>ត</b>                           |        |
| ការកំណត់រចនាសម្ព័ន្ធនៃSCV.....                     | 60C-2  | តភ្ជាប់គ្រឿងបំពាក់.....            | 60A-1  |
| ការត្រួតពិនិត្យតាមខ្នាត.....                       | 60C-4  | តម្លៃអប្បសិទ្ធភាពGPS.....          | 60C-1  |
| ការគ្រប់គ្រងចំណាត់ថ្នាក់.....                      | 60C-10 | <b>ថ</b>                           |        |
| បញ្ចូលដោយដៃ.....                                   | 60C-10 | ថែបស្ថានភាព.....                   | 70-2   |
| អង្គគណនាចំណាត់ថ្នាក់.....                          | 60C-10 | <b>ទ</b>                           |        |
| ការគ្រប់គ្រងផ្ទៃ.....                              | 60C-6  | ទិដ្ឋភាពរួម                        |        |
| កែសម្រួលចំណុចដើម.....                              | 60C-5  | ជំនួយការកំណត់.....                 | 60B-1  |
| បញ្ចូលដោយដៃ.....                                   | 60C-7  | ទំព័រដំណើរការ.....                 | 60B-2  |
| អង្គគណនាផ្ទៃ.....                                  | 60C-6  | ទ្រឹស្តីប្រតិបត្តិការ              |        |
| ក្រឡា—90ដឺក្រេ.....                                | 60D-6  | ការគ្រប់គ្រងចំណាត់ថ្នាក់.....      | 30A-1  |
| ក្រឡា—ផ្លូវឆ្នាស់.....                             | 60D-9  | ការគ្រប់គ្រងផ្ទៃ.....              | 30A-1  |
| ក្រឡា—ត្រីកោណសម័ង្ស.....                           | 60D-7  | ក្រឡាចក្រដា.....                   | 30B-1  |
| ក្រឡា—មុំជាប់.....                                 | 60D-8  | បង្កោលរបង.....                     | 30B-1  |
| តម្លៃអប្បសិទ្ធភាពGPS.....                          | 60C-1  | បន្ទាត់ស្រប.....                   | 30B-1  |
| ទំព័រដំណើរការ.....                                 | 60B-2  | ប្រដាប់បញ្ជាពិចម្ងាយ.....          | 30A-2  |
| បង្កោលរបង.....                                     | 60D-4  | លំនាំក្បាលដី.....                  | 30B-3  |
| បន្ទាត់ស្រប.....                                   | 60D-3  | DistanceTrip.....                  | 30B-1  |
| ប្រដាប់បញ្ជាពិចម្ងាយ.....                          | 60C-9  | iGrade.....                        | 30A-1  |
| ផ្ទៃ.....                                          | 60C-5  | <b>ប</b>                           |        |
| ភាពលយកម្ពស់.....                                   | 60C-11 | បង្កើនប្រសិទ្ធភាព                  |        |
| រន្ធស៊េរី.....                                     | 60B-2  | ម៉ូឌុលប្រែប្រួលតាមផ្ទៃដី(TCM)..... | 60A-10 |
| លំនាំក្បាលដី.....                                  | 60D-5  | បង្កោលរបង                          |        |
| លំនាំធ្វើដំណើរ.....                                | 60D-3  | ដំឡើង.....                         | 60D-4  |
| DistanceTrip                                       |        | ទ្រឹស្តីប្រតិបត្តិការ.....         | 30B-1  |
| ការត្រួតពិនិត្យការពន្យារគ្រឿងបរិក្ខារតាមខ្នាត..... | 60D-20 |                                    |        |
| ការត្រួតពិនិត្យការពន្យារមេកានិកតាមខ្នាត.....       | 60D-20 |                                    |        |
| ការត្រួតពិនិត្យភាពលយគ្រឿងបរិក្ខារតាមខ្នាត.....     | 60D-18 |                                    |        |
| កែសម្រួលចំណុចដើម.....                              | 60D-10 |                                    |        |
| តេស្តសកម្មភាពធ្វើដំណើរ.....                        | 60D-19 |                                    |        |

តទៅទំព័របន្ទាប់



|                                                       | ទំព័រ  |                                            | ទំព័រ  |
|-------------------------------------------------------|--------|--------------------------------------------|--------|
| បញ្ជីផ្ទៀងផ្ទាត់                                      |        | ភាពលយកម្ពស់                                |        |
| មុនរដូវកាល .....                                      | 100-1  | ដំឡើង.....                                 | 60C-11 |
| បន្ទាត់ស្រប                                           |        | ភ្ជាប់                                     |        |
| ដំឡើង.....                                            | 60D-3  | ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ.....                     | 70-1   |
| ទ្រឹស្តីប្រតិបត្តិការ.....                            | 30B-1  | អ៊ីដ្រូលីក.....                            | 70-1   |
| បន្ទុកម៉ាស៊ីន.....                                    | 60C-13 |                                            |        |
| បើកដំណើរការម៉ាស៊ីនបម្រើឯកសារ.....                     | 60D-17 | <b>ម</b>                                   |        |
| ប្តូរអង្គចងចាំអានប៉ុណ្ណោះដែលអាចកំណត់កម្មវិធីនិងលុបចេញ |        | ម៉ាស៊ីនបម្រើឯកសារ.....                     | 60D-17 |
| បាន(EPROM) .....                                      | 30C-5  | ម៉ូឌុលប្រែប្រួលតាមផ្ទៃដី(TCM)              |        |
| ប្រដាប់បញ្ជាពីចម្ងាយ                                  |        | កំណត់ទីតាំងគ្រឿងចក្រនិងក្រិតតាមខ្នាត ..... | 60A-11 |
| ដំឡើង.....                                            | 60C-9  | បង្កើនប្រសិទ្ធភាព.....                     | 60A-10 |
| ប្រតិបត្តិការ.....                                    | 70-4   | ម៉ូឌុលប្រែប្រួលតាមផ្ទៃដី(TCM)              |        |
| ប្រតិបត្តិការ                                         |        | ការក្រិតតាមខ្នាត .....                     | 60A-11 |
| ការគ្រប់គ្រងចំណាត់ថ្នាក់.....                         | 70-5   |                                            |        |
| ការគ្រប់គ្រងផ្ទៃ.....                                 | 70-4   | <b>រ</b>                                   |        |
| ប្រដាប់បញ្ជាពីចម្ងាយ.....                             | 70-4   | រន្ធសើរី.....                              | 60B-2  |
| DistanceTrip .....                                    | 70-3   | រោគវិនិច្ឆ័យ                               |        |
| ប្រព័ន្ធទីតាំងសកល(GPS)                                |        | ស្ថានភាពDistanceTrip.....                  | 80-11  |
| ដំណោះស្រាយបញ្ហា .....                                 | 80-4   | ស្ថានភាពiGrade™.....                       | 80-11  |
| ប្រព័ន្ធទីតាំងសកល(GPS)                                |        | iGrade™                                    |        |
| កំណត់គ្រឿងទទួលគ្រឿងបំពាក់ .....                       | 60A-9  | ការកាត់អតិបរមា .....                       | 80-12  |
| កំណត់គ្រឿងទទួលរបស់គ្រឿងចក្រ .....                     | 60A-9  | ការកំណត់បន្ទុក                             |        |
| ប្រើប្រាស់អេក្រង់អេឡិចត្រូនិចឲ្យបានត្រឹមត្រូវ .....   | 05-4   | ការទ្វេកង .....                            | 80-13  |
|                                                       |        | បន្ទុកម៉ាស៊ីន .....                        | 80-13  |
| <b>ផ</b>                                              |        | ល្បឿនម៉ាស៊ីន .....                         | 80-13  |
| ផែនទីកម្ពស់ .....                                     | 30A-4  | ចំណាត់កំណត់ .....                          | 80-12  |
| ផែនទីថតតាមកន្លែង .....                                | 30A-4  | ប្រដាប់បញ្ជាពីចម្ងាយ .....                 | 80-15  |
| ផែនទីផ្ទៃ .....                                       | 30A-4  |                                            |        |
| ផ្តាច់ បិទដំណើរការ,និងបិទមិនឲ្យប្រព័ន្ធដំណើរការ       |        | <b>ល</b>                                   |        |
| ស្វ័យប្រវត្តិកម្មគ្រឿងបំពាក់ .....                    | 70-2   | លេខកូដបើកដំណើរការ .....                    | 30C-4  |
| ផ្ទៃ                                                  |        | លែតម្រូវ                                   |        |
| ដំឡើង.....                                            | 60C-5  | វ៉ាល់សម្ពាធច្រាស .....                     | 60A-5  |
|                                                       |        | លែតម្រូវវ៉ាល់បញ្ជា(SCV)                    |        |
| <b>ព</b>                                              |        | អេក្រង់TouchSet™ .....                     | 60A-4  |
| ព័ត៌មានផ្កាយរណប                                       |        | Generation4CommandCenter™ .....            | 60A-2  |
| PDOP.....                                             | 30B-3  | GreenStar™3CommandCenter™ .....            | 60A-3  |
| VDOP.....                                             | 30A-3  | លំនាំក្បាលដី                               |        |
| ពាក្យប្រាប់សញ្ញា,ស្វែងយល់ .....                       | 05-1   | ដំឡើង.....                                 | 60D-5  |
|                                                       |        | ទ្រឹស្តីប្រតិបត្តិការ.....                 | 30B-3  |
| <b>ក</b>                                              |        | លំនាំធ្វើដំណើរ                             |        |
| ភាពងាយស្រួលការទូរកង .....                             | 60C-14 | ដំឡើង.....                                 | 60D-3  |
| ភាពងាយស្រួលកំណត់បន្ទុក.....                           | 60C-14 | ល្បឿនម៉ាស៊ីន.....                          | 60C-13 |
| ភាពងាយស្រួលគ្រប់គ្រង.....                             | 60C-12 |                                            |        |
| ភាពងាយស្រួលគ្រប់គ្រងកម្ពស់.....                       | 60C-12 | <b>រ</b>                                   |        |
| ភាពងាយស្រួលគ្រប់គ្រងរង្វិល .....                      | 60C-12 | វ៉ាល់សម្ពាធច្រាស                           |        |
| ភាពងាយស្រួលបន្ទុកម៉ាស៊ីន.....                         | 60C-14 | លែតម្រូវ.....                              | 60A-5  |
| ភាពងាយស្រួលល្បឿនម៉ាស៊ីន .....                         | 60C-14 |                                            |        |

លិបិក្រម

|                                                        | ទំព័រ |                                                         | ទំព័រ |
|--------------------------------------------------------|-------|---------------------------------------------------------|-------|
| <b>ស</b>                                               |       | ស្ថានីយ៍គោល .....                                       | 60A-6 |
|                                                        |       | កំណត់ .....                                             | 60A-6 |
| សម្អាតISOBUSVT .....                                   | 80-10 | ស្វ័យប្រវត្តិកម្មគ្រឿងបំពាក់                            |       |
| សម្អាតទិន្នន័យ .....                                   | 80-10 | ផ្តាច់, បិទដំណើរការ, និងបិទមិនឱ្យប្រព័ន្ធដំណើរការ ..... | 70-2  |
| សុវត្ថិភាព                                             |       |                                                         |       |
| ការថែទាំដោយសុវត្ថិភាពការអនុវត្ត .....                  | 05-2  |                                                         |       |
| សុវត្ថិភាពជញ្ជីរនិងកន្លែងដាក់ដៃគោង                     |       | <b>អ</b>                                                |       |
| ប្រើប្រាស់ជញ្ជីរនិងកន្លែងដាក់ដៃគោងឱ្យបានត្រឹមត្រូវ ... |       |                                                         |       |
|                                                        | 05-2  | អ៊ីដ្រូលិក                                              |       |
| សុវត្ថិភាព, ចៀសវាងសារធាតុរាវសម្អាតខ្ពស់                |       | ឧបករណ៍បញ្ជាSCV                                          |       |
| ចៀសវាងសារធាតុរាវសម្អាតខ្ពស់ .....                      | 05-5  | កំណត់រចនាសម្ព័ន្ធ .....                                 | 60A-1 |
| សូហ្វវែរ .....                                         | 30C-1 | ម៉ូដស្វ័យប្រវត្តិ .....                                 | 60A-1 |
| សេចក្តីគំរាម .....                                     | 30C-1 | អេក្រង់ .....                                           | 40-2  |