



Terminal obsługowy

AmaPad 2

Niniejsza instrukcja obsługi jest obowiązująca od stanu oprogramowania: 4.02



AMAZONE

Oryginalna instrukcja obsługi

SPIS TREŚCI

1	Informacje na temat niniejszej instrukcji obsługi.....	1	5.2	Komunikaty ostrzegawcze z terminala uniwersalnego.....	14
1.1	Znaczenie instrukcji obsługi.....	1	5.3	Ogólne elementy obsługowe.....	15
1.2	Dodatkowo obowiązujące dokumenty.....	1	5.3.1	Lista wyboru.....	15
1.3	Stosowana prezentacja.....	1	5.3.2	Klawiatura i klawiatura numeryczna.....	16
1.3.1	Wskazówki.....	1	5.3.3	Asystenty.....	16
1.3.2	Instrukcje czynności.....	2	5.4	Przegląd menu roboczego.....	17
1.3.3	Listy.....	3	5.5	Przyciski w menu roboczym.....	19
1.3.4	Numery pozycji.....	3	5.5.1	Przyciski w menu Zlecenie.....	19
1.3.5	Teksty interfejsu.....	4	5.5.2	Przyciski w menu Pole.....	19
1.3.6	Ścieżki orientacyjne.....	4	5.5.3	Przyciski w menu Dane zlecenia.....	19
1.4	Cyfrowa instrukcja obsługi.....	4	5.5.4	Przyciski w menu Ślady przejazdu.....	20
1.5	Państwa zdanie jest ważne.....	4	5.5.5	Przyciski w menu Opcje prowadzenia.....	20
2	Instrukcja montażu.....	6	5.5.6	Przyciski w menu Przesunięcie GPS.....	21
3	Przegląd terminala AmaPad.....	7	5.5.7	Przyciski w widoku mapy.....	21
3.1	Złącza i przyciski.....	7	5.5.8	Przyciski w menu Funkcje.....	21
3.2	Przyciski podstawowe i diody LED.....	8	5.5.9	Przyciski na terminalu uniwersalnym.....	22
3.3	Tabliczka znamionowa.....	8	5.5.10	Dalsze przyciski.....	22
4	Podstawowa obsługa.....	9	5.6	Przegląd widoku mapy.....	23
4.1	Włączanie terminala AmaPad.....	9	5.7	Przegląd tablicy rozdzielczej.....	24
4.2	Wyłączanie terminala AmaPad.....	10	5.8	Przegląd terminala uniwersalnego ...	25
4.3	Korzystanie z ekranu dotykowego.....	11	6	Konfigurowanie terminala AmaPad.....	26
4.4	Korzystanie z przycisków podstawowych.....	11	6.1	Korzystanie z menu Setup.....	26
4.4.1	Wyświetlanie przycisków podstawowych.....	11	6.2	Wprowadzanie ustawień użytkownika.....	27
4.5	Przechodzenie między menu głównymi.....	13	6.2.1	Wprowadzanie ustawień regionalnych.....	27
5	Przegląd interfejsu użytkownika.....	14	6.2.2	Konfigurowanie belki świetlnej.....	29
5.1	Ogólne komunikaty ostrzegawcze.....	14	6.2.3	Konfigurowanie otoczenia.....	33
			6.2.4	Konfigurowanie mapy.....	37
			6.2.5	Zmiana uprawnień użytkownika.....	40
			6.2.6	Określanie zarządzania użytkownikami.....	41
			6.3	Wprowadzanie ustawień systemowych.....	44
			6.3.1	Konfigurowanie funkcji.....	44

6.3.2	Konfigurowanie GPS.....	60	7.2.2	Powiększanie lub pomniejszanie mapy.....	117
6.3.3	Konfigurowanie wyjścia GPS.....	77	7.2.3	Zmiana perspektywy.....	117
6.3.4	Konfigurowanie portów szeregowych...	77	7.2.4	Przesuwanie mapy.....	118
6.3.5	Ustawianie alarmów.....	79	7.2.5	Wybór płaszczyzn mapy.....	118
6.3.6	Konfigurowanie punktów chorągiewek.....	81	7.3	Konfigurowanie tablicy rozdzielczej.....	120
6.3.7	Konfigurowanie kamery	82	7.3.1	Dodawanie pól danych.....	120
6.3.8	Konfigurowanie urządzenia ISOBUS....	83	7.3.2	Edycja pól danych.....	120
6.4	Konfigurowanie pojazdu	88	8	Praca bez zlecenia.....	122
6.4.1	Tworzenie nowego pojazdu	88	9	Zarządzanie zleceniami	124
6.4.2	Wybór pojazdu	93	9.1	Korzystanie z asystenta zleceń.....	124
6.4.3	Importowanie danych pojazdu.....	94	9.2	Korzystanie z szybkiego startu	124
6.4.4	Kopiowanie danych pojazdu.....	95	9.3	Edytowanie danych podstawowych	125
6.4.5	Konfigurowanie sterownika prowadzenia.....	96	9.4	Uruchamianie zlecenia	126
6.5	Konfigurowanie narzędzia roboczego	99	9.5	Przerywanie zlecenia	128
6.5.1	Korzystanie z asystenta wykrywania narzędzia roboczego.....	99	9.6	Tworzenie nowego zlecenia.....	128
6.5.2	Tworzenie nowego narzędzia roboczego	102	9.7	Importowanie danych zlecenia.....	129
6.5.3	Wybór narzędzia roboczego	103	9.8	Eksportowanie danych zlecenia.....	131
6.5.4	Importowanie danych narzędzia roboczego	104	9.9	Wybór zlecenia.....	132
6.5.5	Konfigurowanie ECU.....	105	9.10	Filtrowanie zleceń.....	133
6.5.6	Ustawianie zachodzenia	106	9.11	Sortowanie zleceń.....	134
6.5.7	Konfigurowanie włączania sekcji szerokości	107	9.12	Usuwanie zlecenia	135
6.5.8	Określanie dolnej granicy prędkości roboczej.....	110	9.13	Edycja danych zlecenia.....	136
6.5.9	Konfigurowanie sygnałów audio	111	9.14	Wyświetlanie informacji o zleceniu.....	136
6.5.10	Konfigurowanie symulacji prędkości GPS.....	112	9.15	Określanie czasu pracy.....	137
6.5.11	Aktywacja pozycji GPS NMEA2000	113	10	Zarządzanie polami.....	139
7	Korzystanie z menu roboczego	114	10.1	Tworzenie nowego pola.....	139
7.1	Korzystanie z menu Funkcje	114	10.2	Tworzenie linii granicznej.....	140
7.1.1	Otwieranie widoku miniatur.....	114	10.2.1	Ręczne tworzenie linii granicznej.....	140
7.1.2	Maksymalizowanie widoku miniatur	114	10.2.2	Przerywanie rejestrowania linii granicznej.....	143
7.1.3	Korzystanie z rejestrów w widoku miniatur.....	115	10.2.3	Tworzenie linii granicznych za pomocą pliku shape	143
7.1.4	Zamykanie widoku miniatur	116	10.2.4	Tworzenie linii granicznej z pokrycia... ..	144
7.2	Korzystanie z widoku mapy.....	117			
7.2.1	Wyświetlanie widoku mapy.....	117			

10.3	Edytowanie linii granicznej.....	147	11.12	Korygowanie śladów przejazdu	173
10.4	Konfigurowanie nawrotów.....	148	12 Korygowanie odbioru GPS.....		175
10.5	Konfiguracja działań przed nawrotem	149	12.1	Przeprowadzanie korekty znoszenia GPS	175
10.6	Usuwanie wszystkich linii granicznych	152	12.1.1	Korygowanie znoszenia GPS za pomocą opcji znoszenia GPS.....	175
10.7	Ustawianie punktu chorągiewki	152	12.1.2	Korygowanie znoszenia GPS za pomocą punktu chorągiewki	176
10.7.1	Ustawianie punktów chorągiewek dla niebezpiecznych miejsc	152	12.2	Korygowanie śladów przejazdu	178
10.7.2	Ustawianie punktu oznaczenia zdefiniowanego przez użytkownika	153	12.2.1	Przesuwanie krokowo śladów przejazdu.....	178
10.7.3	Ustawianie punktu chorągiewki dla korekty znoszenia GPS.....	154	12.2.2	Przesuwanie śladu przejazdu o podaną długość.....	179
10.7.4	Edycja punktów chorągiewek	156	12.2.3	Przesuwanie śladu przejazdu na pozycję pojazdu	179
11 Korzystanie ze śladów przejazdu		158	12.3	Zapisywanie skorygowanych śladów przejazdu	180
11.1	Wybór wzorca prowadzenia.....	158	12.4	Wyświetlanie informacji GPS	180
11.2	Tworzenie prostego śladu A-B	159	13 Korzystanie z automatyki prowadzenia.....		182
11.3	Ręczne tworzenie śladu A-B.....	160	13.1	Kalibrowanie prowadzenia.....	182
11.4	Tworzenie śladów przejazdu po krzywych	162	13.2	Sprawdzanie statusu prowadzenia	183
11.5	Tworzenie śladów przejazdu po okręgu	164	13.3	Regulacja automatyki kierowania...	186
11.6	Tworzenie adaptacyjnych śladów przejazdu po krzywej.....	165	13.4	Włączanie automatyki prowadzenia	187
11.7	Korzystanie z kierowania z ograniczeniem	166	13.5	Włączanie automatyki prowadzenia z opóźnieniem	187
11.8	Tworzenie ścieżek technologicznych.....	167	13.6	Wyłączanie automatyki kierowania	188
11.9	Tworzenie automatycznego manewru zawracania.....	168	14 Korzystanie z terminala uniwersalnego		189
11.10	Ponowne użycie śladów przejazdu	170	14.1	Otwieranie terminala uniwersalnego.....	189
11.11	Podążanie śladami przejazdu	172	14.2	Powiększanie fragmentu w widoku miniatur.....	190
11.11.1	Kontrola odchylenia od śladu na belce świetlnej.....	172	14.3	Korzystanie z automatycznych przyporządkowań AUX-N	190
11.11.2	Kontrola odchylenia od śladu na tablicy rozdzielczej.....	173	14.4	Zarządzanie funkcjami AUX-N	192

14.4.1	Otwieranie przyporządkowań AUX-N,.....	192
--------	--	-----

15	Korzystanie z automatycznego wykrywania jazdy wstecz	195
-----------	---	------------

16	Korzystanie z włączania sekcji szerokości.....	196
-----------	---	------------

16.1	Korzystanie z ręcznego włączania sekcji szerokości	196
16.2	Korzystanie z automatycznego włączania sekcji szerokości	198
16.2.1	Korzystanie z automatycznego włączania sekcji szerokości	198
16.2.2	Ustawienia automatycznego włączania sekcji szerokości	200

17	Korzystanie ze sterowania dawką	209
-----------	--	------------

17.1	Korzystanie ze zlecenia z kartą aplikacyjną.....	209
17.2	Dodawanie karty aplikacyjnej do zlecenia (import pliku shape)	211
17.3	Określanie stałej wartości zadanej do sterowania dawką	215
17.4	Konfigurowanie sterowania Peer do sterowania dawką.....	216
17.5	Odbieranie wartości zadanych przez adapter SCU-L.....	219
17.6	Konfigurowanie sterowania dawką	219
17.6.1	Dokumentowanie danych o produktach	219
17.6.2	Tworzenie produktu.....	221
17.6.3	Zapisywanie mieszanki.....	222
17.6.4	Dodawanie mieszanki.....	223
17.7	Wybór mapy pokrycia.....	224
17.8	Wybór mapy VRC.....	226
17.9	Konfigurowanie skali pokrycia.....	227
17.9.1	Ręczne konfigurowanie skali pokrycia.....	227

17.9.2	Określanie obszarów dawki rozsiewu/oprysku na podstawie dawki rozsiewu/oprysku.....	229
--------	---	-----

18	Sterowanie dawką w miniwidoku	231
-----------	--	------------

18.1	Korzystanie ze sterowania dawką w miniwidoku.....	231
------	---	-----

19	Zarządzanie danymi zasobów... ..	233
-----------	---	------------

19.1	Korzystanie z menedżera zasobów	233
19.2	Eksportowanie kopii bezpieczeństwa danych zlecenia....	234

20	Wybór obrazu z kamery	236
-----------	------------------------------------	------------

20.1	Korzystanie z kamery	236
------	----------------------------	-----

21	Korzystanie z globalnych stron startowych	238
-----------	--	------------

21.1	Zapisywanie globalnej strony startowej.....	238
21.2	Zarządzanie globalnymi stronami startowymi	238
21.3	Wybór globalnych stron startowych	239

22	Tworzenie zrzutów ekranu	240
-----------	---------------------------------------	------------

23	Korzystanie ze zdalnego wsparcia technicznego	241
-----------	--	------------

24	Usuwanie błędów	243
-----------	------------------------------	------------

24.1	Przyporządkowanie kodów błędów.....	243
24.2	Analiza wskazania diod LED.....	246
24.3	Wyświetlanie diagnostyki systemowej.....	246
24.4	Ustalanie wersji oprogramowania ..	247

25	Spisy i wykazy	248
-----------	-----------------------------	------------

25.1	GLOSARIUSZ.....	248
25.2	WYKAZ HASEŁ.....	251

Informacje na temat niniejszej instrukcji obsługi

1

CMS-T-00000344-C.1

1.1

Znaczenie instrukcji obsługi

CMS-T-00000180-B.1

Instrukcja jest ważnym dokumentem i elementem wyrobu elektronicznego.

1. Przed przystąpieniem do pracy zapoznać się z poszczególnymi fragmentami instrukcji obsługi.
2. Przechować instrukcję obsługi.
3. Przechowywać instrukcję obsługi w dostępnym miejscu.
4. Przekazać instrukcję obsługi następnym użytkownikom.

1.2

Dodatkowo obowiązujące dokumenty

CMS-T-00000346-A.1

- Instrukcja obsługi odbiornika GPS
- Instrukcja obsługi oprogramowania maszyny

1.3

Stosowana prezentacja

CMS-T-00000347-B.1

1.3.1 Wskazówki

CMS-T-00000348-A.1



WSKAZÓWKA

Porady w zakresie użytkowania i wskazówki pozwalające optymalnie korzystać ze wszystkich funkcji urządzenia.

1.3.2 Instrukcje czynności

CMS-T-00000473-B.1

Numerowane instrukcje czynności

CMS-T-005217-B.1

Czynności, które należy wykonać w określonej kolejności, są podane w formie ponumerowanych instrukcji czynności. Należy przestrzegać wymaganej kolejności czynności.

Przykład:

1. Czynność obsługowa krok 1
2. Czynność obsługowa krok 2

1.3.2.1 Czynności obsługowe i reakcje

CMS-T-005678-B.1

Reakcje na czynności obsługowe są oznaczone strzałką.

Przykład:

1. Czynność obsługowa krok 1
- ➔ Reakcja na czynność obsługową 1
2. Czynność obsługowa krok 2

1.3.2.2 Alternatywne instrukcje czynności

CMS-T-00000110-B.1

Alternatywne instrukcje czynności zaczynają się od słowa "lub".

Przykład:

1. Czynność obsługowa krok 1
- albo
- alternatywna czynność obsługowa
2. Czynność obsługowa krok 2

Instrukcje czynności tylko z jedną czynnością

CMS-T-005211-C.1

Instrukcje czynności z tylko jedną czynnością nie są numerowane, lecz rozpoczynają się od wypełnionego trójkąta skierowanego w prawo.

Przykład:

- ▶ Czynność obsługowa

Instrukcje czynności bez kolejności

CMS-T-005214-C.1

Instrukcje czynności, które nie muszą być wykonywane w określonej kolejności, są zamieszczone w formie list z wypełnionymi trójkątami skierowanymi w prawo.

Przykład:

- ▶ Czynność obsługowa
- ▶ Czynność obsługowa
- ▶ Czynność obsługowa

1.3.3 Listy

CMS-T-00000350-A.1

Listy wykorzystywane są na przykład do prezentacji różnych możliwości wyboru. Wpisy na listach rozpoczynają się od kropek.

Przykład:

- Wpis 1
- Wpis 2
- Wpis 3

1.3.4 Numery pozycji

CMS-T-00000351-A.1

Numery pozycji w tekście lub legendzie odnoszą się do numerów pozycji na grafikach zamieszczonych obok lub powyżej. Numery pozycji na grafikach mogą być powiązane z liniami pozycji.

- 1 Pozycja 1
- 2 Pozycja 2
- 3 Pozycja 3



1.3.5 Teksty interfejsu

CMS-T-00000474-A.1

Teksty z interfejsu oprogramowania oznaczone są prostymi cudzysłowami.

Przykład: "Menu Setup"

1.3.6 Ścieżki orientacyjne

CMS-T-00000352-A.1

Ścieżki orientacyjne zawierają nazwy menu, przez które użytkownik musi przejść, aby wyświetlić żądane menu.

Przykład: "Setup" > "Diagnostyka" > "Wersje oprogramowania"

1.4

Cyfrowa instrukcja obsługi

CMS-T-00002024-B.1

Cyfrową instrukcję obsługi oraz szkolenie komputerowe można pobrać z portalu informacyjnego serwisu internetowego AMAZONE.

1.5

Państwa zdanie jest ważne.

CMS-T-00000353-A.1

Szanowni Czytelnicy, nasze instrukcje obsługi są regularnie aktualizowane. Dzięki propozycjom ich poprawy pomogą Państwo stworzyć instrukcję

bardziej przyjazną użytkownikowi. Propozycje prosimy nadsyłać drogą listową, faksem lub pocztą elektroniczną.

AMAZONEN-WERKE

H.DREYER GmbH & Co.KG

Postfach 51

D-49202 Hasbergen

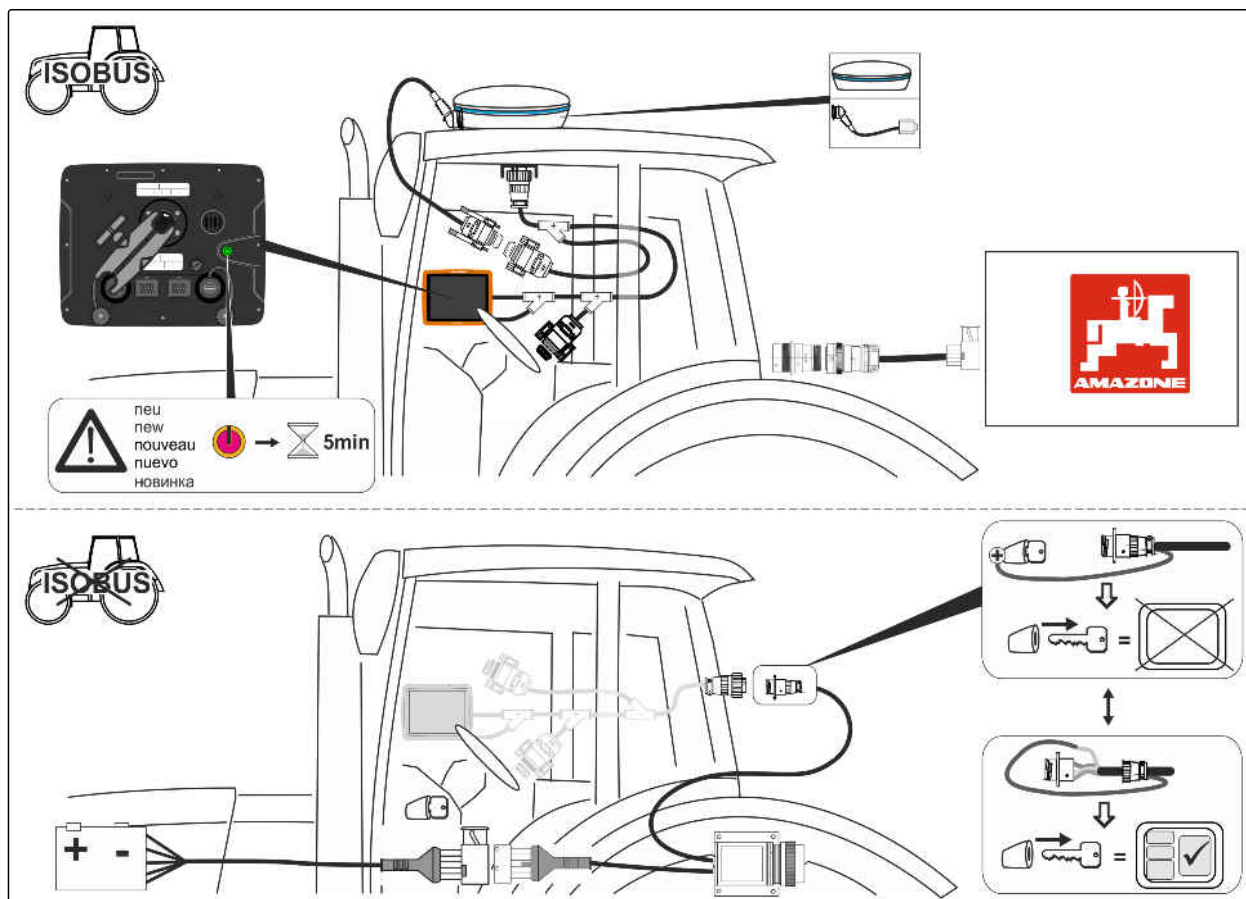
faks: +49 (0) 5405 501-234

e-mail: td@amazone.de

Instrukcja montażu

2

CMS-T-00000575-D.1



CMS-I-00000402

Przegląd terminala AmaPad

3

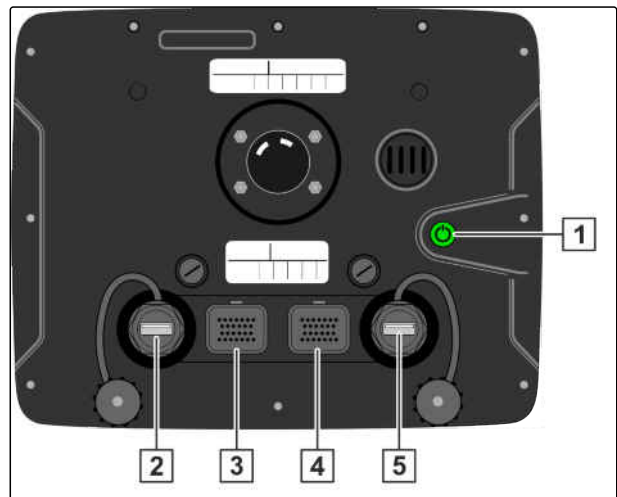
CMS-T-00000500-B.1

3.1

Złącza i przyciski

CMS-T-00000501-B.1

- 1** Przycisk zał./wył.
- 2** Złącze sieciowe
- 3** Kabel przyłączeniowy ISOBUS
- 4** Złącze USB



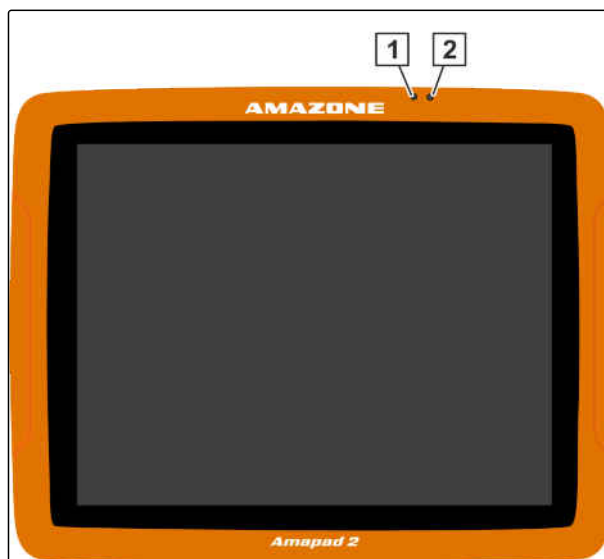
CMS-I-00000264

3.2

Przyciski podstawowe i diody LED

CMS-T-00000502-A.1

- 1** Stan naładowania baterii
- 2** Zasilanie



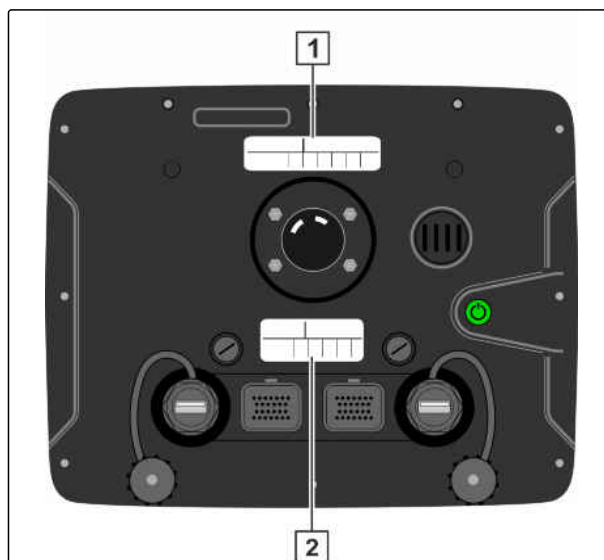
CMS-I-00000270

3.3

Tabliczka znamionowa

CMS-T-00000567-B.1

- 1** Tabliczka znamionowa Amazone
- 2** Tabliczka znamionowa TOPCON



CMS-I-00000396

Podstawowa obsługa

4

CMS-T-00000477-C.1

4.1

Włączanie terminala AmaPad

CMS-T-00000485-C.1

Terminal AmaPad można włączyć na terminalu obsługowym. Terminal obsługowy może się również uruchamiać przez zapłon ciągnika, jeśli jest on odpowiednio wyposażony.

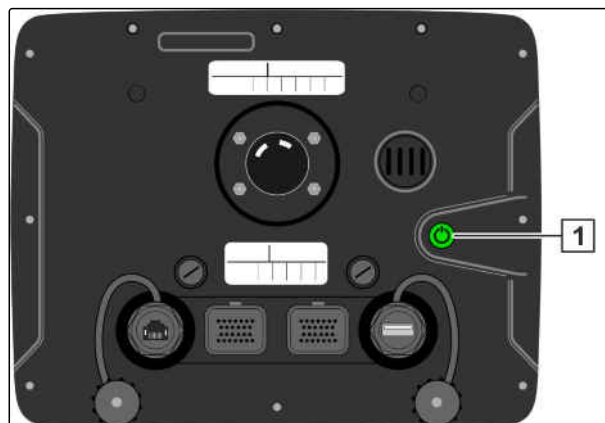
1. Nacisnąć i przytrzymać zielony przycisk zał./wył.
1 z tyłu terminala AmaPad.

➔ Terminal AmaPad zostanie uruchomiony.



WSKAZÓWKA

Aby zapewnić możliwość zapisywania danych roboczych, nie przerywać dopływu prądu do terminala obsługowego przed wyłączeniem!



CMS-I-00000263

Język komunikatów ostrzegawczych i interfejsu użytkownika można zmienić bezpośrednio po uruchomieniu terminala AmaPad.

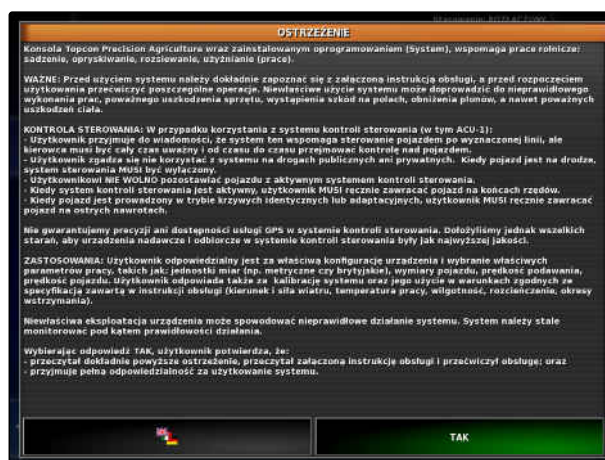
2. Przyciskiem otworzyć listę języków.

3. Wybrać żądany język z listy.

4. Zatwierdzić przyciskiem .

➔ Wyświetlone zostanie zatwierdzenie ponownego uruchomienia.

5. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem .



CMS-I-000565

Po uruchomieniu terminala AmaPad wyświetlany jest komunikat ostrzegawczy, który zawiera warunki korzystania. Aby móc korzystać z terminala AmaPad, należy zatwierdzić warunki korzystania.

6. Przeczytać warunki korzystania.
7. Zatwierdzić warunki korzystania przyciskiem "TAK".



WSKAZÓWKA

Przed zatwierdzeniem w przypadku niektórych języków należy przesunąć w górę pasek przewijania.

4.2

Wyłączanie terminala AmaPad

CMS-T-00000478-C.1

Terminal AmaPad można wyłączać na terminalu obsługowym lub przez zapłon ciągnika, jeśli jest on odpowiednio wyposażony.



WSKAZÓWKA

Aby zapewnić możliwość zapisywania danych roboczych, nie przerywać dopływu prądu do terminala obsługowego przed wyłączeniem.

1. Nacisnąć krótko zielony przycisk zał./wył. **1** z tyłu terminala AmaPad.

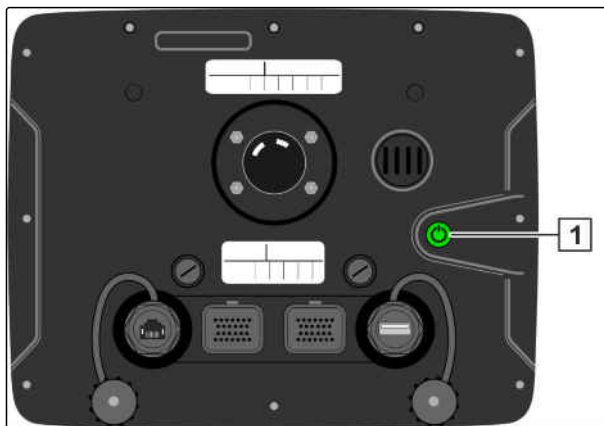
albo

Z przodu przesunąć palec od dolnej krawędzi ekranu do środka i nacisnąć przycisk zał./wył. na przycisku podstawowym.

- ➔ Na wyświetlaczu pokazywane jest polecenie zatwierdzenia.

2. Zatwierdzić przyciskiem .

- ➔ Terminal AmaPad wyłącza się.



CMS-I-00000263

4.3

Korzystanie z ekranu dotykowego

CMS-T-00000486-A.1

Korzystając z ekranu dotykowego, przestrzegać następujących zasad:

Ekran dotykowy obejmuje wszystkie obszary w obrębie pomarańczowej obudowy.

- ▶ Podczas obsługi nie kłaść powierzchni dłoni na ekran dotykowy, ponieważ terminal AmaPad nie będzie reagować.



CMS-I-00000273

4.4

Korzystanie z przycisków podstawowych

CMS-T-00000479-A.1

4.4.1 Wyświetlanie przycisków podstawowych

CMS-T-00000555-A.1

Przyciski podstawowe znajdują się w menu na dolnej krawędzi ekranu. Menu jest ukrywane po kilku sekundach od wyświetlenia.

- ▶ Przesunąć palec od dolnej krawędzi ekranu na środek ekranu.




CMS-I-00000364

Wyświetlanie pomocy

CMS-T-00000480-A.1

1. Wyświetlić przyciski podstawowe, patrz strona 11.

2. Wyświetlić pomoc przyciskiem .

➔ W interfejsie użytkownika obok przycisków wyświetlone zostaną znaki zapytania.

3. Wybrać znak zapytania.

➔ Wyświetlona zostanie nazwa danego przycisku.


Bezpieczne usuwanie pamięci USB


CMS-T-00000481-A.1

1. Wyświetlić przyciski podstawowe, patrz strona 11.

2. Przyciskiem  bezpiecznie usunąć pamięć USB.

3. *Jeśli wyświetlony zostanie komunikat mówiący, że nie można jeszcze usunąć pamięci USB,*

zatwierdzić komunikat przyciskiem .

i ponownie nacisnąć .

albo

jeśli wyświetlony zostanie komunikat mówiący, że można bezpiecznie usunąć pamięć USB,



Zatwierdzić komunikat przyciskiem .

4. Odłączyć pamięć USB.

Regulacja jasności

CMS-T-00000483-A.1


1. Wyświetlić przyciski podstawowe, patrz strona 11.

2. Przyciskiem  lub  ustawić żądany poziom jasności.

Wybór trybu jasności

CMS-T-00000484-A.1

Wyświetlacz terminala AmaPad posiada 3 tryby jasności:

- Tryb dzienny: jasność ustawiana jest na 80%.
 - Tryb nocny: jasność ustawiana jest na 20%.
 - Automatyczny: jasność jest automatycznie dopasowywana do jasności otoczenia.
1. Wyświetlić przyciski podstawowe, patrz strona 11.
 2. Przyciskiem  przełączać tryby do ustawienia żądanego trybu.


4.5

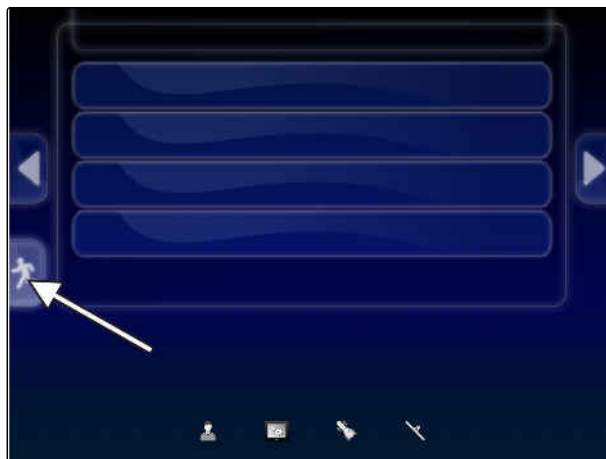
Przechodzenie między menu głównymi

CMS-T-00000023-A.1

Przechodzenie do menu roboczego


CMS-T-001416-A.1

- W menu Setup przyciskiem  przejść do menu roboczego.



Przechodzenie do menu Setup

CMS-T-001419-B.1

- W menu roboczym przyciskiem  przejść do menu Setup.



Przegląd interfejsu użytkownika

5

CMS-T-0000020-D.1

5.1

Ogólne komunikaty ostrzegawcze

CMS-T-000586-C.1

Komunikaty ostrzegawcze generowane są w związku z różnymi zdarzeniami. W dalszej części objaśnione zostaną funkcje komunikatu ostrzegawczego. Dokładny opis różnych komunikatów ostrzegawczych, patrz patrz strona 243.



- | | |
|---|--|
| <p>1 Jeśli wyświetlony zostanie ten wiersz, można wyświetlić dalsze szczegóły komunikatu ostrzegawczego. W tym celu przesunąć palec od środka komunikatu pionowo w dół.</p> <p>2 Ten przycisk otwiera menu <i>"Ustawianie alarmów ogólnych"</i>, patrz strona 79.</p> | <p>3 Na tym przycisku podana jest przyczyna komunikatu alarmowego. Równocześnie tym przyciskiem można zatwierdzić komunikat alarmowy.</p> <p>4 Tym przyciskiem można wyłączyć dźwięk alarmowy.</p> |
|---|--|

5.2

Komunikaty ostrzegawcze z terminala uniwersalnego

CMS-T-000972-A.1

W terminalu uniwersalnym odwzorowywany jest interfejs użytkownika narzędzia roboczego. Jeśli narzędzie robocze prześle błąd, również poza terminalem uniwersalnym wyświetlony zostanie komunikat ostrzegawczy.

- 1** Komunikat ostrzegawczy przesyłany przez narzędzie robocze.
- 2** Przejść na terminal uniwersalny.
- 3** Zamknąć komunikat ostrzegawczy. Komunikat ostrzegawczy przy maszynach AMAZONE zatwierdza się w ECU.
- 4** Zatwierdzić komunikat ostrzegawczy. Komunikat ostrzegawczy zostanie zatwierdzony w ECU.



5.3

Ogólne elementy obsługowe

CMS-T-00000024-B.1

5.3.1 Lista wyboru

Na listach wyboru można wybrać jedną lub kilka pozycji. Wybrane pozycje wyświetlone są na białym tle. Jeśli wybieranych jest za dużo pozycji, wyświetlana jest odpowiednia informacja.

CMS-T-000596-A.1



5.3.2 Klawiatura i klawiatura numeryczna

CMS-T-000594-C.1

Jeśli konieczne jest wprowadzenie liter lub cyfr, na wyświetlaczu pokazywana jest klawiatura lub klawiatura numeryczna. Klawiatura jest automatycznie dopasowywana do wybranego języka.

Zatwierdzanie wprowadzonych danych przyciskiem



Anulowanie wprowadzonych danych przyciskiem



Zwiększanie wartości liczbowej przyciskiem



Zmniejszanie wartości liczbowej przyciskiem



5.3.3 Asystenty

CMS-T-000590-B.1

Asystenty prowadzą użytkownika przez zaawansowane ustawienia systemowe. Ustawienia systemowe podzielone są na poszczególne etapy. Na poszczególnych etapach objaśniane jest, jakie informacje są potrzebne. Użytkownik może wprowadzać odpowiednie informacje za pomocą przycisków.



1 Nazwa ustawienia systemowego

4 Wstecz

2 Etap

5 Postęp w procentach

3 Przycisk do wprowadzania

6 Dalej

5.4

Przegląd menu roboczego

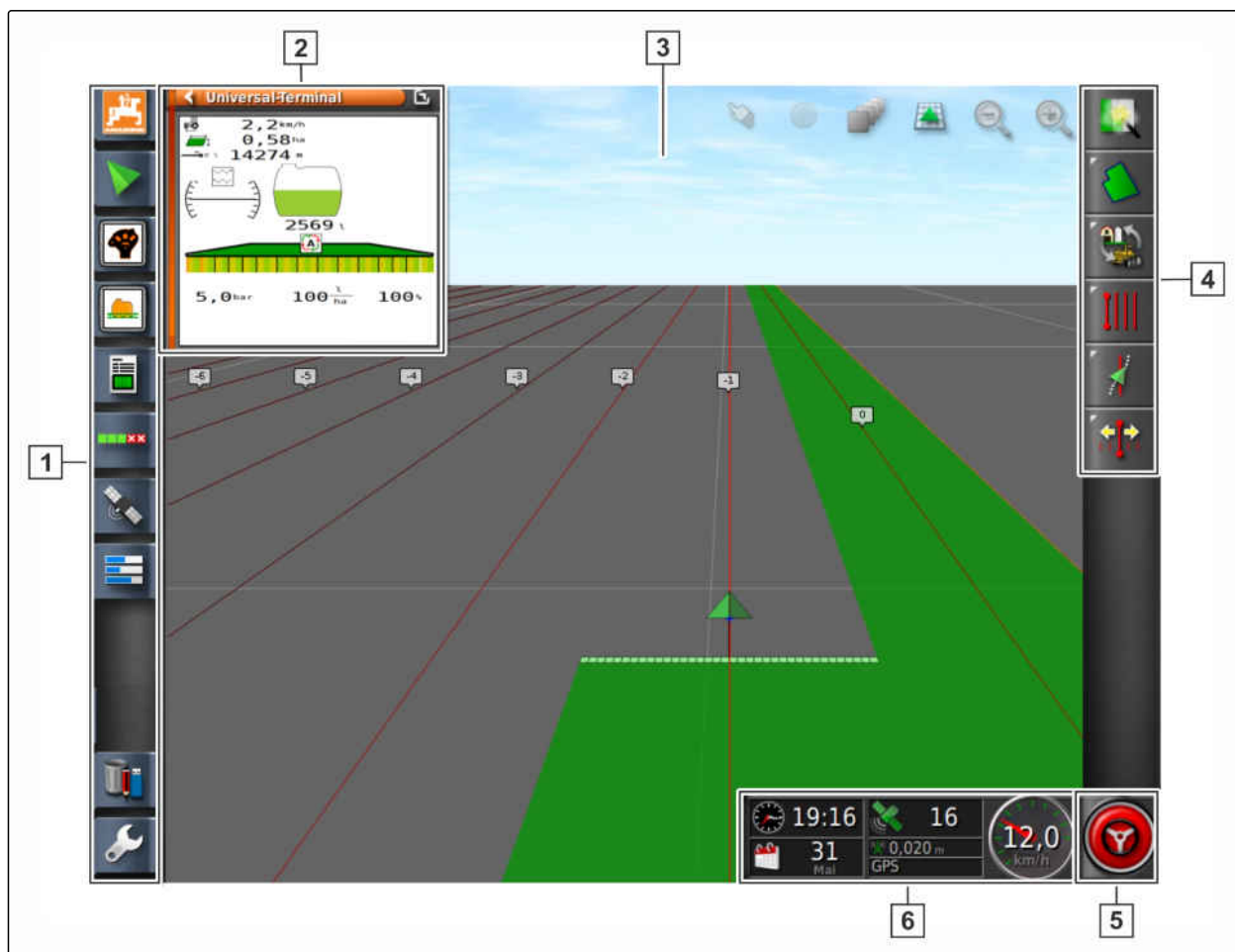
CMS-T-00000437-B.1

Przez menu robocze odczytuje się informacje i steruje różnymi funkcjami terminala AmaPad i podłączonego urządzenia ISOBUS.



WSKAZÓWKA

W zależności od podłączonego urządzenia ISOBUS i ustawień w menu Setup wyświetlane są różne przyciski. Wyświetlanych może być również kilka urządzeń ISOBUS.





CMS-I-002378

1 Menu Funkcje

2 Widok miniatur

3 Widok mapy

4 Menu Zlecenie

5 Automatyczne wykrywanie jazdy wstecz  lub
automatyka prowadzenia 

6 Tablica rozdzielcza

Z menu roboczego można sterować wszystkimi funkcjami terminala AmaPad:

- Dostęp do sterowania maszyną z terminalem uniwersalnym
- Włączanie sekcji szerokości
- Zarządzanie zleceniami
- Jazda równoległa
- Automatyka prowadzenia
- Obraz z kamery



5.5

Przyciski w menu roboczym

CMS-T-00000025-D.1










5.5.1 Przyciski w menu Zlecenie

CMS-T-00001890-B.1

Przycisk	Funkcja	Przycisk	Funkcja
	Otwieranie menu Pole		Otwieranie menu Automatyka prowadzenia
	Otwieranie menu Dane zlecenia		Otwieranie menu Przesunięcie GPS
	Otwieranie menu Ślady przejazdu		Aktywacja funkcji szybkiego startu
	Otwieranie asystenta zleceń		







5.5.2 Przyciski w menu Pole


CMS-T-00000577-B.1

Przycisk	Funkcja	Przycisk	Funkcja
	Tworzenie nowego pola		Konfigurowanie przesunięcia granicy
	Ustawianie punktu chorągiewki		Usuwanie wszystkich linii granicznych
	Rejestrowanie linii granicznej		Tworzenie linii granicznej z plikiem shape
	Kończenie rejestrowania linii granicznej		Tworzenie linii granicznej z pokrycia
	Przerywanie rejestrowania linii granicznej		Konfigurowanie uwroci

5.5.3 Przyciski w menu Dane zlecenia


















CMS-T-003901-C.1

Przycisk	Funkcja	Przycisk	Funkcja
	Usuwanie pokrycia		Korzystanie ze sterowania dawką
	Otwieranie menu Wymiana danych		Uruchamianie zlecenia
	Tworzenie nowego zlecenia		Przerywanie zlecenia

Przycisk	Funkcja	Przycisk	Funkcja
	Wybór zlecenia		




5.5.4 Przyciski w menu Ślady przejazdu

CMS-T-003893-C.1

Przycisk	Funkcja	Przycisk	Funkcja
	Edycja śladu AB		Tworzenie nowego śladu AB
	Edycja śladu przejazdu po okręgu		Tworzenie nowego śladu przejazdu po okręgu
	Edycja śladu przejazdu po krzywej		Tworzenie nowego śladu przejazdu po krzywej
	Aktywacja adaptacyjnego śladu przejazdu po krzywej		Przerywanie rejestrowania śladu przejazdu po krzywej
	Wczytywanie śladu przejazdu		Ustawianie punktu początkowego śladu AB
	Ustawianie punktu początkowego śladu przejazdu po krzywej		Ręczne tworzenie śladu A-B
	Ustawianie punktu końcowego śladu przejazdu po krzywej		Ustawianie punktu końcowego śladu AB
	Aktywacja kierowania z ograniczeniem		Aktywacja ścieżek technologicznych
	Tworzenie automatycznego kierowania na uwrociu		

5.5.5 Przyciski w menu Opcje prowadzenia

CMS-T-003891-C.1

Przycisk	Funkcja	Przycisk	Funkcja
	Kontrola statusu automatyki prowadzenia		Kalibrowanie prowadzenia
	Regulacja automatyki prowadzenia		






5.5.6 Przyciski w menu Przesunięcie GPS

CMS-T-003899-C.1

Przycisk	Funkcja	Przycisk	Funkcja
	Otwieranie opcji przesunięcia śladów przejazdu		Przesuwanie najbliższego śladu przejazdu na pozycję pojazdu
	Przesuwanie śladów przejazdu w prawo		Zapisywanie przesuniętych śladów przejazdu
	Przesuwanie śladów przejazdu w lewo		Otwieranie opcji znoszenia GPS

5.5.7 Przyciski w widoku mapy

CMS-T-006654-C.1

Przycisk	Funkcja	Przycisk	Funkcja
	Pokazuje, czy aktywny jest tryb wyboru		Zmiana perspektywy
	Ustawianie symbolu pojazdu pośrodku		Powiększanie i pomniejszanie mapy
	Wybór płaszczyzn mapy		








5.5.8 Przyciski w menu Funkcje

CMS-T-00001907-B.1

Przycisk	Funkcja	Przycisk	Funkcja
	Wyświetlanie wersji oprogramowania		Wyświetlanie informacji GPS
	Wyświetlanie widoku mapy		Wyświetlanie diagnostyki systemowej
	Otwieranie terminala uniwersalnego		Zarządzanie danymi zasobów
	Wyświetlanie informacji o zleceniu		Wyświetlanie menu Setup
	Automatyczne konfigurowanie włączania sekcji szerokości		Kamera
	Dane podstawowe		






5.5.9 Przyciski na terminalu uniwersalnym

CMS-T-007005-C.1

Przycisk	Funkcja	Przycisk	Funkcja
	Szybki start		Przesuwanie wyboru do góry
	Wyświetlanie konfiguracji AUX-N		Przesuwanie wyboru na dół
	Przechodzenie między podłączonymi urządzeniami		Anuluj
			Zatwierdź

5.5.10 Dalsze przyciski

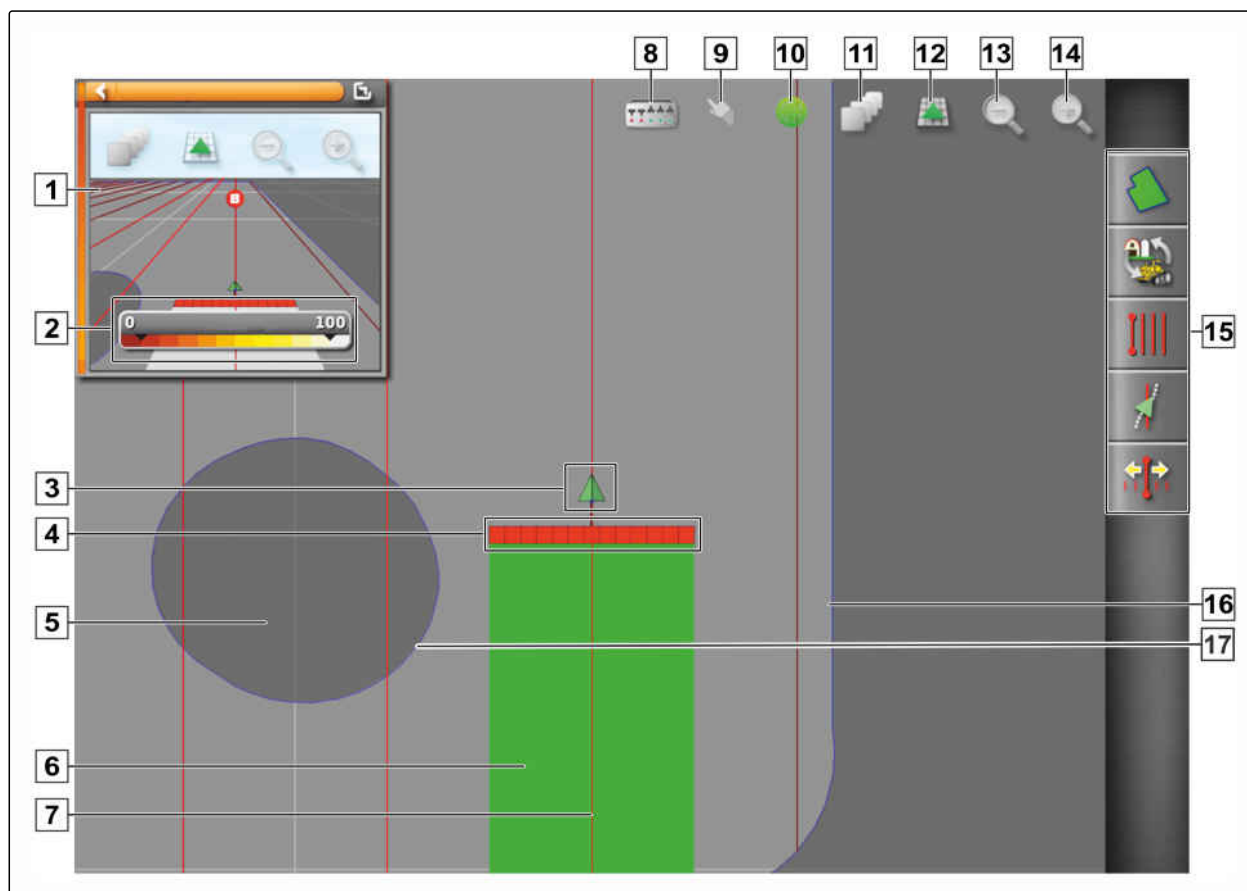
CMS-T-007006-C.1

Przycisk	Funkcja	Przycisk	Funkcja
	Włączanie lub wyłączanie automatycznego włączania sekcji szerokości		Włączanie lub wyłączanie automatyki prowadzenia
	Korzystanie z globalnej strony startowej		Wybór wzorca prowadzenia
	Włączanie lub wyłączanie wyłącznika głównego		

5.6

Przegląd widoku mapy

CMS-T-00000442-B.1



CMS-I-001287

- | | |
|--|--|
| 1 Widok mapy w widoku miniatur | 10 Ustawianie pojazdu pośrodku |
| 2 Konfigurowanie mapy pokrycia | 11 Konfigurowanie płaszczyzn mapy |
| 3 Symbol pojazdu | 12 Zmiana perspektywy |
| 4 Symbol narzędzia roboczego | 13 Pomniejszanie fragmentu mapy |
| 5 Obszar wyłączenia | 14 Powiększanie fragmentu mapy |
| 6 Obrobiona powierzchnia (pokrycie), (zielona) | 15 Menu Zlecenie |
| 7 Ślad przejazdu (czerwony) | 16 Linia graniczna |
| 8 Wyświetlanie wirtualnych włączników sekcji szerokości | 17 Strefa wyłączenia |
| 9 Zatwierdzenie wyboru | |

W widoku mapy przez menu Zlecenie tworzy i zapisuje się wszystkie dane, które są potrzebne do obróbki pola. Na mapie w widoku mapy wyświetlany

jest symbol pojazdu i symbol zaczepionego narzędzia roboczego.

Aby określić wielkość pola i na potrzeby korzystania z automatycznego włączania sekcji szerokości można utworzyć linię graniczną. Linia graniczna jest zaznaczona na mapie niebieską linią.

Obszary wyłączenia w obrębie pola, na których rozsiew/oprysk ma zostać wstrzymany, mogą zostać zaznaczone linią graniczną. Obszary wyłączenia są pokazywane na ciemnoszaro.

Aby zapewnić równomierny rozsiew/oprysk, tworzone mogą być ślady przejazdu, które pomagają kierowcy utrzymać tor jazdy. Ponadto ślady przejazdu są wykorzystywane przy automatyce prowadzenia. Ślady przejazdu są pokazane na mapie na czerwono.

5.7

Przegląd tablicy rozdzielczej

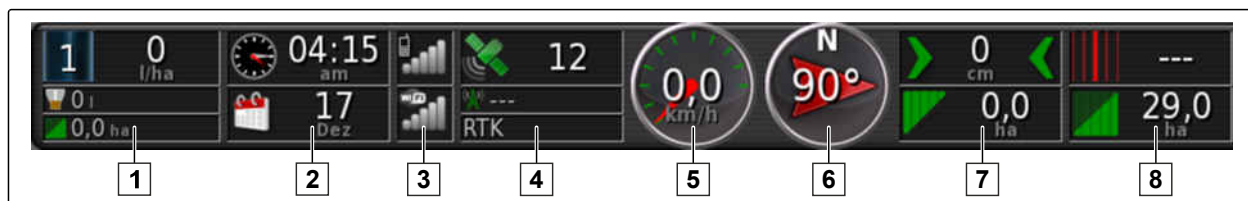
CMS-T-00000443-C.1

Na następnym rysunku przedstawiono dostępne pola danych tablicy rozdzielczej. Widok pól danych zależy od maszyny. Dlatego tablica rozdzielcza może być konfigurowana zależnie od użytkownika, patrz strona 120.



WSKAZÓWKA

Po pierwszym uruchomieniu terminala AmaPad nie wszystkie pola danych są aktywowane.



CMS-I-000586

Pola danych na tablicy rozdzielczej

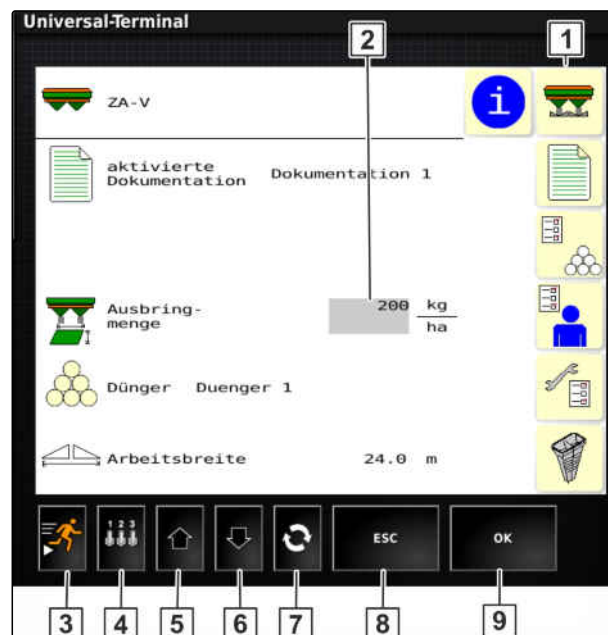
- | | |
|--|---|
| 1 Dane narzędzia roboczego. Wyświetlane dane różnią się w zależności od podłączonego narzędzia roboczego. | 5 Prędkość |
| 2 Data i godzina | 6 Kierunek jazdy |
| 3 Siła sygnału GPRS i siła sygnału Wi-Fi | 7 Odchylenie od śladu i obrobiona powierzchnia |
| 4 Dane GPS | 8 Numer śladu przejazdu i pozostała powierzchnia |

5.8

Przegląd terminala uniwersalnego

CMS-T-00000459-B.1

- 1 Przyciski na interfejsie użytkownika ECU (sterowanie maszyną): tymi przyciskami można sterować przez ekran dotykowy.
- 2 Wiersze wejściowe: wiersze wejściowe otwierają klawiaturę numeryczną lub klawiaturę do wprowadzania znaków. W polach wyboru otwiera się lista wyboru.
- 3 Szybki start
- 4 Za pomocą tego przycisku otwiera się menu do konfigurowania wejścia AUX-N. Na przykład dla uchwytu wielofunkcyjnego lub dodatkowych przycisków na terminalu AmaPad.
- 5 Przechodzenie między przyciskami interfejsu użytkownika.
- 6 Przechodzenie między podłączonymi narzędziami roboczymi.
- 7 Anulowanie lub powrót do poprzedniego menu.
- 8 Zatwierdzanie wyboru, wprowadzonych danych lub komunikatu.



CMS-I-00001137

Konfigurowanie terminala AmaPad

6

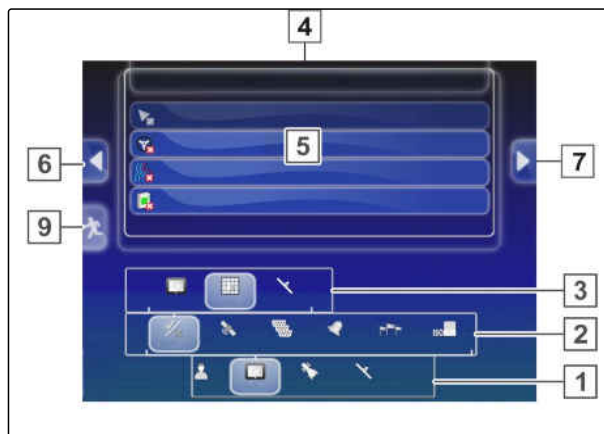
CMS-T-0000503-E.1

6.1

Korzystanie z menu Setup

CMS-T-000422-D.1

- 1** Pierwszy poziom menu
- 2** Drugi poziom menu
- 3** Trzeci poziom menu
- 4** Ostatni poziom menu
- 5** Wprowadzanie ustawienia
- 6** Poprzednie menu
- 7** Następne menu
- 8** Wybrane menu
- 9** Wychodzenie z menu Setup



CMS-I-00001169

Ścieżki do ustawień w niniejszej instrukcji obsługi są przedstawione w sposób widoczny z boku.



CMS-I-002493

1. W punkcie **1** nacisnąć żądany punkt menu.
➔ Wyświetlony zostanie drugi poziom menu **2**.
2. W punkcie **2** nacisnąć żądany punkt menu.
➔ Otwarty zostanie trzeci poziom menu **3** oraz ostatni poziom menu **4**.
3. Aby wprowadzić ustawienia, nacisnąć przyciski **5**.

6.2

Wprowadzanie ustawień użytkownika

CMS-T-00000504-C.1

6.2.1 Wprowadzanie ustawień regionalnych

CMS-T-00000380-B.1

6.2.1.1 Wprowadzanie ustawień językowych

CMS-T-00000381-A.1

Zmiana języka

CMS-T-000526-A.1

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Region" > "Język".




2. Przyciskiem "Język" otworzyć listę języków.



3. Wybrać żądany język z listy wyboru.

4. Zatwierdzić przyciskiem .

5. Wyjść z menu Setup przyciskiem .

6. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



Wybór formatu separatora dziesiętnego

CMS-T-000170-A.1

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Region" > "Język".




2. Nacisnąć przycisk "Format separatora dziesiętnego".



3. Wybrać żądany format.

4. Zatwierdzić przyciskiem .

- Wyjść z menu Setup przyciskiem .
- Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



6.2.1.2 Ustawianie godziny i daty

CMS-T-00003553-A.1

Określić żądany format daty i godziny.

- W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Region" > "Godzina/data".




CMS-I-00002536

- Wybrać format daty i godziny.



CMS-I-00002531

- Wprowadzić bieżącą datę i godzinę.
- Po wprowadzeniu danych zatwierdzić przyciskiem .
- Wyjść z menu Setup.

6.2.1.3 Regionalne jednostki miary

CMS-T-00003590-A.1

Określone mogą być różne jednostki miary, w zależności od kraju.

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Region" > "Regionalne jednostki miary".




CMS-I-00002534

Określić regionalne jednostki miary.



CMS-I-00002573

2. Wybrać jednostki miary: metryczne i angloamerykańskie (US) lub (UK).
3. Określić format szerokości i długości geograficznej jako standardowy lub DMS.
4. Wybrać jednostkę ciśnienia: kPa, psi, bar lub standardowa (kPa).
5. Wybrać jednostkę powierzchni: hektar (ha), akr (ac) lub standardowa.
6. Wybór za każdym razem potwierdzić przyciskiem .
7. W celu zakończenia wyjść z menu Setup i przejść do menu roboczego.

6.2.2 Konfigurowanie belki świetlnej

CMS-T-00000507-B.1

Aktywacja belki świetlnej

CMS-T-000856-C.1

Belka świetlna znajduje się przy górnej krawędzi ekranu dotykowego. Belka świetlna wskazuje podczas pracy, na jak daleko pojazd oddalił się od wyznaczonego śladu przejazdu.

Belkę świetlną można aktywować i dezaktywować.
Dopiero po aktywacji belki świetlnej dostępne są inne
ustawienia.

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Pasek".



2. Nacisnąć przycisk "Pasek wskaźników świetlnych".



3. Wybrać "Wł.".



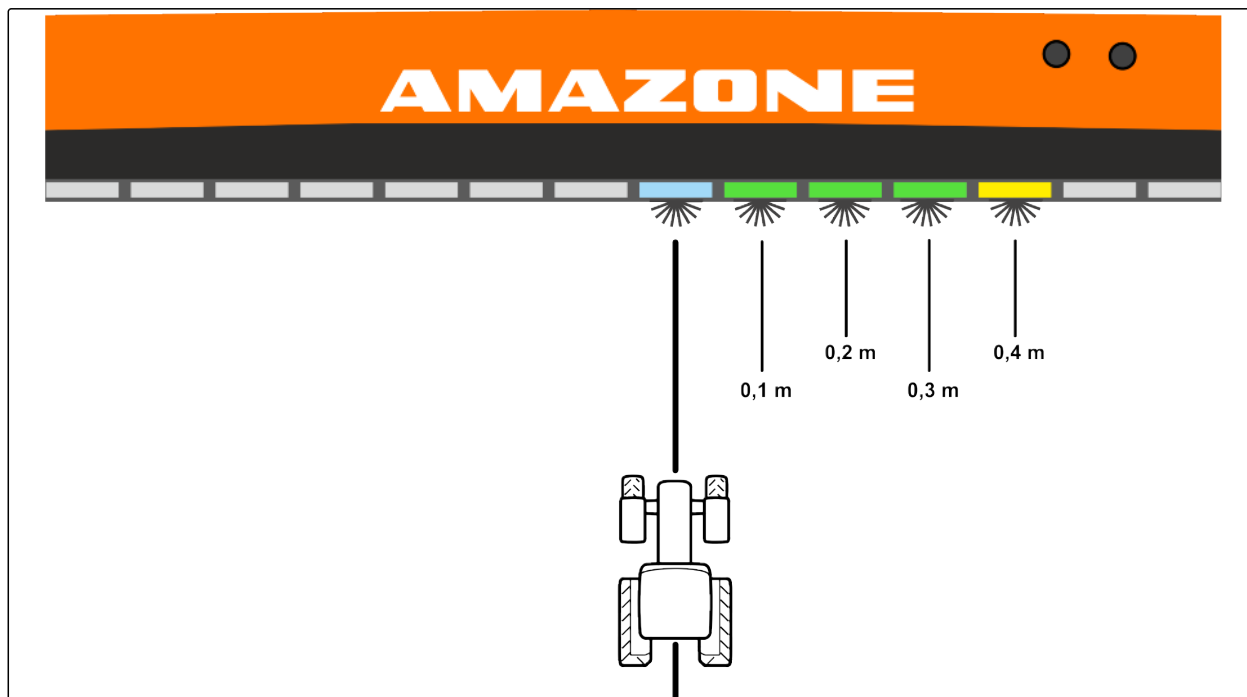
WSKAZÓWKA

Belka świetlna jest gotowa do pracy tylko, gdy odbierany jest sygnał GPS. Gotowość belki świetlnej do pracy można rozpoznać po świecącej niebieskiej diodzie LED pośrodku belki.

Określanie odstępu między diodami LED

Odstęp między diodami LED podaje, na jak daleko pojazd może oddalić się od wyznaczonego śladu przejazdu, aż następna dioda LED na belce świetlnej zacznie się świecić.

CMS-T-00000509-B.1



CMS-I-00000267

Przykład dla ustawienia 0,1 m

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Pasek".



CMS-I-002481

2. Nacisnąć przycisk "Odstęp LED".



CMS-I-000474

Zakres ustawienia: 0,001 m do 2 m

3. Wprowadzić odstęp.

4. Zatwierdzić przyciskiem .

Wybór trybu diod LED

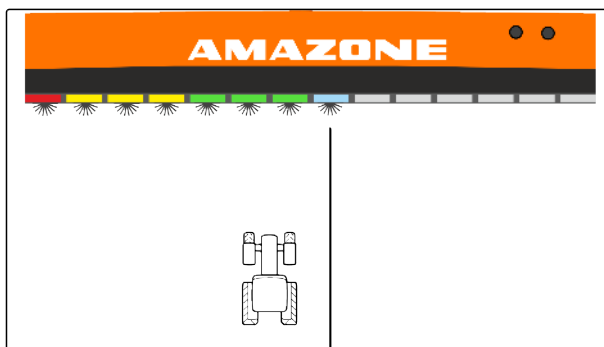
CMS-T-00000508-B.1

Tryb diod LED określa, po której stronie diody LED belki świetlnej zaczynają się świecić, gdy pojazd oddali się od śladu przejazdu.

Możliwe ustawienia:

Odjeżdżanie

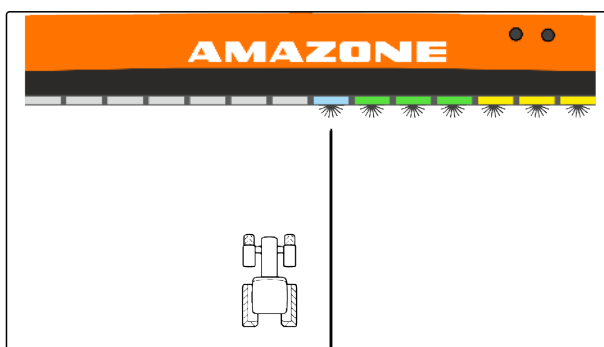
Diody LED belki świetlnej zaczynają się świecić po stronie, do której przemieszcza się pojazd.



CMS-I-00000268

Dojeżdżanie do

Diody LED belki świetlnej zaczynają się świecić po stronie, od której oddala się pojazd.



CMS-I-00000261

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Pasek".




CMS-I-002481

2. Nacisnąć przycisk "Tryb LED".



CMS-I-000469

3. Wybrać tryb.

4. Zatwierdzić przyciskiem .

6.2.3 Konfigurowanie otoczenia

CMS-T-00000505-C.1

Regulacja głośności

CMS-T-000994-C.1

WSKAZÓWKA



Dźwięki terminala AmaPad są wyłączone, jeśli głośność ustawiona jest na 0%. Dźwięku alarmowego komunikatów ostrzegawczych z terminala uniwersalnego nie można wyłączyć.

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Środowisko".



2. Nacisnąć przycisk "Głośność".



3. Ustawić głośność przyciskiem  i .

Wybór dźwięków przycisków

CMS-T-001009-B.1

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Środowisko".



2. Nacisnąć przycisk "Kliknięcia przycisków".



3. Aktywować funkcję

albo

dezaktywować.

Ustawianie dźwięku alarmowego

CMS-T-000990-C.1

Terminal AmaPad może generować różne alarmy. Tutaj można ustawić, czy w trakcie tej czynności rozlegać się będzie sygnał.

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Środowisko".



2. Nacisnąć przycisk "Alarm audio".



3. Aktywować funkcję

albo

dezaktywować.

Określanie trybu globalnej strony startowej

CMS-T-001049-D.1

Za pomocą tego ustawienia można wybrać tryb wyboru globalnych stron startowych.

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Środowisko".





CMS-I-002502

2. Nacisnąć przycisk "Tryb ładowania globalnego ekranu" (Tryb globalnej strony startowej).



CMS-I-002595

Możliwe ustawienia:

- Wybór: przyciskiem podstawowym  otwierane będzie menu "Zarządzanie globalnymi stronami startowymi".
- Przełączanie: przycisk podstawowy  będzie służyć do przechodzenia między globalnymi stronami startowymi.



WSKAZÓWKA

Blizsze informacje na temat globalnych stron startowych, patrz patrz strona 238.

Przesyłanie danych w systemie 150

CMS-T-001025-C.1

Przesyłanie danych w systemie 150 umożliwia importowanie i eksportowanie danych zasobów w specjalnym formacie.



WSKAZÓWKA

Ta funkcja nie jest dostępna.

- Aby uzyskać bliższe informacje, prosimy o kontakt z firmą AMAZONE.

Konfigurowanie okna statusu automatyki prowadzenia

CMS-T-001005-C.1

Funkcję przycisku automatyki prowadzenia można ustawiać.

Możliwe ustawienia:

- Dezaktywowane: okno statusu prowadzenia można wyświetlić tylko przez menu Zlecenie.
- Automatyczne wyświetlanie: jeśli nie można uruchomić automatyki prowadzenia, wyświetlone zostanie okno stanu prowadzenia. Okno pozostaje otwarte do chwili zamknięcia go przyciskiem



- Automatyczne ukrywanie i wyświetlanie: jeśli nie można uruchomić automatyki prowadzenia, wyświetlone zostanie okno stanu prowadzenia. Okno pozostaje otwarte do chwili, aż spełnione będą wszystkie warunki uruchomienia automatyki prowadzenia.

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Środowisko".



CMS-I-002502

2. Nacisnąć przycisk "Okno stanu automatycznego sterowania".



CMS-I-000489

Wielkość przycisków na pasku narzędzi

CMS-T-001017-B.1

Wielkość przycisków w menu Funkcje i w menu Zlecenie można dostosować.

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Środowisko".



2. Nacisnąć przycisk "Wielkość przycisku na pasku narzędzi".

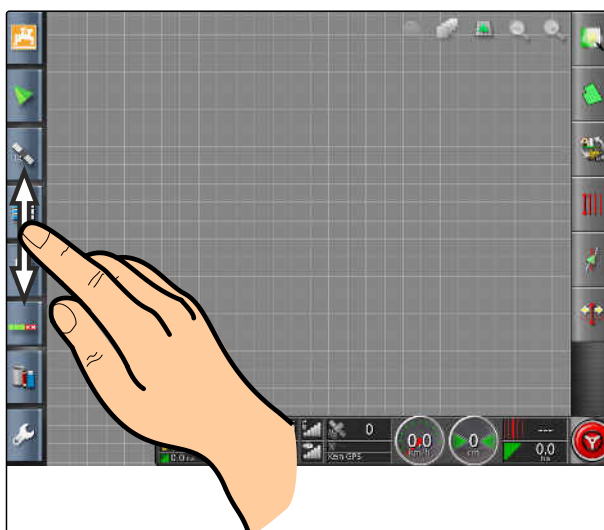


3. Wybrać żądaną wielkość.



WSKAZÓWKA

Przy ustawieniu dużych przycisków pasek funkcyjny i menu Zlecenie należy przesuwać palcem, aby móc korzystać ze wszystkich przycisków.



6.2.4 Konfigurowanie mapy

CMS-T-00000027-C.1

Określanie środka ciężkości

CMS-T-000986-C.1

Za pomocą środka ciężkości określa się, czy symbol pojazdu, czy też symbol narzędzia roboczego będzie wyśrodkowany na mapie.

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Mapa".



2. Nacisnąć przycisk "Punkt koncentracji" (Środek ciężkości).



3. Wybrać symbol.

Aktywacja przesuwania mapy

CMS-T-001021-C.1

To ustawienie pozwala określić, czy mapa może być przesuwana w widoku mapy.


1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Mapa".



2. Nacisnąć przycisk "Przesuwanie mapy".



Możliwe ustawienia:

- Aktywowane: mapę w widoku mapy można przesuwać. Symbol ustawiania pojazdu pośrodku będzie wyświetlany na mapie: 
- Dezaktywowane: mapy w widoku mapy nie można przesuwać. Symbol ustawiania pojazdu pośrodku jest ukryty.

Automatycznie przesuwanie ogniska mapy

CMS-T-001013-C.1

Jeśli w menu roboczym otwarte zostaną widoki miniatur, symbol pojazdu na mapie może zostać zasłonięty przez widoki miniatur. Ognisko mapy pozwala określić, czy mapa będzie automatycznie przesuwana, jeśli otwierane będą widoki miniatur.

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Mapa".



2. Nacisnąć przycisk "Automatycznie przesuwanie widoku mapy".



Możliwe ustawienia:

- Aktywowane: mapa jest przesuwana. Symbol pojazdu jest centrowany pośrodku mapy.
- Dezaktywowane: mapa jest przypięta. Symbol pojazdu może być zakrywany przez widoki miniatur.

Zaznaczanie pokrycia

CMS-T-001029-C.1

To ustawienie określa sposób wyświetlania obrobionych powierzchni w widoku mapy.

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Mapa".



2. Wybrać "Zaznacz załadowane pokrycie".



Możliwe ustawienia:

- Aktywowane: obrobione już powierzchnie zlecenia są wyświetlane na żółto. Nowe obrobione powierzchnie są wyświetlane na zielono.
- Dezaktywowane: obrobione już powierzchnie zlecenia są wyświetlane na zielono. Nowe obrobione powierzchnie są wyświetlane również na zielono.

Wstrzymywanie rejestrowania linii granicznej wyłącznikiem głównym

CMS-T-001045-D.1

Ręczne rejestrowanie linii granicznej można przerwać podczas rozsiewu/oprysku poprzez wyłączenie wszystkich sekcji szerokości. Ma to taką zaletę, że przy manewrach nawracania na polu nie ma konieczności osobnego przerywania rejestrowania linii granicznej.


1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Mapa".



2. Wybrać "Wstrzymaj monitorowanie obwiedni dla master" (Wstrzymywanie rejestrowania linii granicznej wyłącznikiem głównym).



Możliwe ustawienia:

- Aktywowane: rejestrowanie linii granicznej jest przerywane, gdy wszystkie sekcje szerokości zostaną wyłączone w terminalu uniwersalnym.
- Dezaktywowane: rejestrowanie linii granicznej można przerwać tylko przyciskiem  w menu Pole.

Określanie długości wizualnej linii odniesienia

CMS-T-001033-C.1

Na mapie przed symbolem pojazdu może być wyświetlana linia ułatwiająca orientację przy ręcznej jeździe równoległej.

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Mapa".



2. Nacisnąć przycisk "Długość wzrokowej linii odniesienia".



Możliwe ustawienia:

- wartość od 0 m do 20 m

6.2.5 Zmiana uprawnień użytkownika

CMS-T-001041-C.1

Aby dezaktywować określone menu w interfejsie użytkownika terminala AmaPad, istnieje możliwość aktywowania różnych uprawnień użytkownika.

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Poziom dostęp".



2. Nacisnąć przycisk "Poziom dostęp".



3. Wybrać uprawnienie.

4. Zatwierdzić przyciskiem .



WSKAZÓWKA

Uprawnienia użytkownika można dostosować w menu "Zarządzanie użytkownikami", patrz strona 41.

6.2.6 Określanie zarządzania użytkownikami

CMS-T-001862-C.1

Funkcja zarządzania użytkownikami pozwala na konfigurowanie interfejsu użytkownika terminala AmaPad dla różnych uprawnień użytkownika. Poszczególne menu mogą zostać ukryte, przez co nie będą mogły być używane przez określonych użytkowników.

Dostępne są 3 różne uprawnienia użytkownika.

- Łatwy
- Standardowy
- Ekspert

WSKAZÓWKA

Uprawnienia użytkownika można zmienić w menu "Poziom dostęp".

WARUNKI

- ✓ Wybrane uprawnienia użytkownika "Ekspert"

1. Wybrać "menu Setup" > "Użytkownik" > "Ustawienia sterowania" (Zarządzanie użytkownikami).



2. Aby aktywować lub dezaktywować menu dla poszczególnych uprawnień użytkownika,

wybrać przyciski  lub

 w danej kolumnie.

Kontrola	Łatwy	Standardo...	Ekspert
Miniview: informacje o systemie			
Miniview: GPS			
Miniview: diagnostyka			
Fullview: diagnostyka			
Miniview: zadania			
Miniview: ASC			
Miniview: sterownik narzędzia			
Miniview: skrzynka rozdzielcza			
Miniview: Terminal uniwersalny			
<div> <div>Kasowanie</div> <div>Podgląd</div> <div>Podgląd</div> </div>			

3. Aby uzyskać podgląd skonfigurowanego interfejsu użytkownika, pod odpowiednią kolumną wybrać przycisk "Podgląd".

➔ Na przycisku widoczny jest wtedy napis "Przerwij podgląd".

4. Aby zakończyć podgląd skonfigurowanego interfejsu użytkownika, wybrać "Przerwij podgląd".

5. Aby zresetować wszystkie ustawienia, wybrać przycisk "Resetuj".



WSKAZÓWKA

Ustawienia można zresetować w następujący sposób:

- Do ustawień fabrycznych
- Do ustawień przed ostatnim włączeniem terminala AmaPad

Aktywacja zdalnego wsparcia technicznego

CMS-T-00002203-B.1

Za pomocą tej funkcji można zdalnie sterować terminalem AmaPad przez internet.



WSKAZÓWKA

Funkcja zdalnego wsparcia technicznego może być wykorzystywana wyłącznie przez przeszkolony personel do przeprowadzania prac konserwacyjnych przy urządzeniu AmaPad przez internet.





CMS-I-00001903



WARUNKI

Kontrola połączenia radiowego

- ✓ Połączenie z siecią Wi-Fi jest skonfigurowane.
- ✓ Sprawdzić wskazanie **1** na tablicy rozdzielczej.
- ✓  brak sieci Wi-Fi
- ✓  sieć Wi-Fi dostępna
- ✓ Skontaktować się z dostawcą w celu uzyskania kodu PIN do zdalnego wsparcia technicznego. Aplikację do zdalnego wsparcia technicznego można pobrać ze strony "<http://www.topconcare.com/en/agriculture/precision-ag-consoles/x35-console/>" oraz z App-Store pod nazwą „Horizon Remote Control”.

1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Wsparcie zdalne".



CMS-I-00001899

W konfiguratorze nawiązać połączenie z działem zdalnego wsparcia technicznego.



CMS-I-00001905

2. Jeśli żadne wpisy nie są widoczne, przyciskiem **1** skonfigurować nowy pulpit.
3. Wprowadzić "Desk-PIN" z aplikacji.




WSKAZÓWKA

Zapytać bezpośrednio u dostawcy zdalnej usługi!

4. Zatwierdzić przyciskiem .

➔ Pulpit został utworzony i aktywowany.

5. Na  wybrać **2** i wprowadzić na wyświetlaczu nazwisko kierowcy.
 6. Odczekać aż połączenie zostanie nawiązane i kierowca dokona potwierdzenia.
- ➔ Terminalem AmaPad można teraz sterować zdalnie.



WSKAZÓWKA

Zakończenie połączenia możliwe wyłącznie ze strony działu zdalnego wsparcia technicznego po zakończeniu prac konserwacyjnych!

6.3

Wprowadzanie ustawień systemowych

CMS-T-00000028-D.1

6.3.1 Konfigurowanie funkcji

CMS-T-00000384-D.1

6.3.1.1 Konfigurowanie licencji

CMS-T-00001864-A.1

Wyświetlone zostaną dostępne licencje z funkcjami, stanem i datą wygaśnięcia. Dodatkowe dane dotyczące licencji można importować lub eksportować do pamięci USB.

1. W menu Setup wybrać "System" > "Funkcje" > "Licencje".



CMS-I-00001134

2. Wyświetlić dane licencji.



eksport danych licencji.



import danych licencji.



CMS-I-00001133

6.3.1.2 Konfigurowanie funkcji konsoli

CMS-T-00000385-B.1

Przegląd funkcji konsoli

CMS-T-00002208-A.1

Dostępne są różne funkcje, które mogą być aktywowane lub dezaktywowane w konsoli.

Funkcje konsoli:

- Przycisk skrótu ISOBUS
- Kamery
- Stacja pogodowa
- XTEND



WARUNKI

- ✓ Licencje są dostępne i aktywowane.

Aktywacja aparatów fotograficznych

CMS-T-001153-B.1

Funkcja aparatu fotograficznego umożliwia przesyłanie zdjęć z podłączonego aparatu cyfrowego do terminala AmaPad.



WSKAZÓWKA

Aby móc korzystać z tej funkcji, należy zakupić licencję oraz dodatkowy sprzęt.



- Aby uzyskać bliższe informacje, prosimy o kontakt z firmą AMAZONE.

6.3.1.3 Konfigurowanie funkcji systemu jazdy równoległej

CMS-T-00000386-D.1

Aktywacja automatyki prowadzenia

CMS-T-001237-C.1

Ta funkcja aktywuje lub dezaktywuje automatykę prowadzenia.



WSKAZÓWKA

Funkcja ta jest dostępna tylko wtedy, gdy wybrano jeden z poniższych odbiorników GPS.

- AGI-3
- AGI-4



1. W menu Setup wybrać "System" > "Funkcje" > "Widok mapy".



2. Nacisnąć przycisk "Autosterowanie".



Możliwe ustawienia:

- Aktywowane: automatyka prowadzenia może być wykorzystywana. W menu roboczym wyświetlany jest przycisk do włączania automatyki prowadzenia: . W menu Zlecenie wyświetlany jest przycisk menu Opcje prowadzenia: .
- Dezaktywowane: automatyka prowadzenia nie może być wykorzystywana.

Aktywacja wykrywania jazdy wstecz

CMS-T-001145-D.1

Ta funkcja aktywuje lub dezaktywuje automatyczne wykrywanie jazdy wstecz.



WSKAZÓWKA

Funkcja ta jest dostępna tylko wtedy, gdy wybrano jeden z poniższych odbiorników GPS.

- SGR-1
- Źródło NMEA

1. W menu Setup wybrać "System" > "Funkcje" > "Prowadzenie".




CMS-I-00001139

2. Nacisnąć przycisk "Wykrycie jazdy do tyłu".



CMS-I-000975

Możliwe ustawienia:

- Aktywowane: jazda wstecz pojazdu jest automatycznie wykrywana i symbol pojazdu na mapie porusza się do tyłu. W menu roboczym wyświetlany jest przycisk do automatycznego wykrywania jazdy wstecz: 
- Dezaktywowane: jazda wstecz pojazdu nie jest wykrywana. Gdy pojazd porusza się do tyłu, symbol pojazdu na mapie jest obracany.

Aktywacja sterowanego ruchu

CMS-T-001205-B.1

Funkcja ta pozwala na aktywację dodatkowych wzorców prowadzenia.

WSKAZÓWKA

Aby móc korzystać z tej funkcji, należy zakupić licencję.

- Aby uzyskać bliższe informacje, prosimy o kontakt z firmą AMAZONE.



Aktywacja pomocy do edycji zlecenia

CMS-T-001187-D.1

Tryb pomocnika pomaga użytkownikowi w wykonywaniu funkcji.

1. W menu Setup wybrać "System" > "Funkcje" > "Prowadzenie".



CMS-I-002493

2. Nacisnąć przycisk "Tryb pomocnika w zadaniu".



CMS-I-002600

Możliwe ustawienia:

- Dezaktywowane
- Asystent zlecenia: w menu Zlecenie dodany zostanie punkt "Dodaj asystenta zlecenia". Bliższe informacje, patrz patrz strona 122.
- Szybki start: w menu "Funkcje" i w menu Zlecenie dodany zostanie punkt menu "Szybki start". Szybki start pozwala na automatyzację przebiegu pracy. Bliższe informacje, patrz patrz strona 54.

Aktywacja wzorca prowadzenia

CMS-T-003485-D.1

Wzorzec prowadzenia można aktywować lub dezaktywować. Jeśli wzorce prowadzenia są dezaktywowane, nie można ich już wybrać w menu roboczym.

- Ślad A-B: tworzy prostą linię między dwoma punktami
- Ślad przejazdu po krzywej: tworzy ślad przejazdu z krzywymi
- Ślady przejazdu po okręgu: tworzy linię prowadzenia po śladzie do powierzchni koła
- Guidelock: tworzy jedynie tymczasowe ślady przejazdu obok obrabianej powierzchni

1. W menu Setup wybrać "System" > "Funkcje" > "Prowadzenie".



CMS-I-00001139

- Wybrać żądany wzorzec prowadzenia.
- Aktywować lub dezaktywować wzorzec prowadzenia.



CMS-I-002604

Aktywacja śladu przejazdu na granicy pola

CMS-T-00001817-B.1

Funkcja tworzy ślad przejazdu przebiegający na granicy pola.

- W menu Setup wybrać "System" > "Funkcje" > "Prowadzenie".



CMS-I-00001139

- Nacisnąć "Ślad przejazdu na granicy pola".

Możliwe ustawienia:

- Aktywowana: ta funkcja tworzy ślady przejazdu do jazdy w obrębie granic pola bądź poza obszarami wyłączenia.
- Dezaktywowana: bez prowadzenia po śladzie przejazdu



CMS-I-00002537

Aktywacja ścieżek technologicznych

CMS-T-00001818-B.1

Ta funkcja aktywuje lub dezaktywuje wskazanie ścieżek technologicznych. To wskazanie służy do kontroli tworzonych ścieżek technologicznych. Ścieżki technologiczne mogą być zapisywane w formie linii prowadzenia po śladzie w celu korzystania z nich podczas zabiegów pielęgnacyjnych.

WSKAZÓWKA

Możliwość stosowania funkcji wyłącznie z siewnikami!



WARUNKI

- ✓ Ślady przejazdu są utworzone.

1. W menu Setup wybrać "System" > "Funkcje" > "Prowadzenie".



CMS-I-00001139

2. Nacisnąć "Ścieżki technologiczne".

Możliwe ustawienia:

- Aktywowane: ścieżki technologiczne są tworzone i zapisywane.
- Dezaktywowane: ścieżki technologiczne nie są tworzone.



CMS-I-00001102

Aktywacja sterowania ścieżkami technologicznymi ISOBUS

CMS-T-00002674-A.1

Ta funkcja aktywuje lub dezaktywuje wskazanie ścieżek technologicznych ISOBUS. To wskazanie służy do kontroli tworzonych ścieżek technologicznych. Ścieżki technologiczne mogą być zapisywane w formie linii prowadzenia po śladzie w celu korzystania z nich podczas zabiegów pielęgnacyjnych.



WSKAZÓWKA

Możliwość stosowania funkcji wyłącznie z siewnikami!



WARUNKI

- ✓ Ślady przejazdu są utworzone.
- ✓ Maszyna musi obsługiwać funkcję.

1. W menu Setup wybrać "System" > "Funkcje" > "Prowadzenie".



CMS-I-00001139

- Nacisnąć *"Sterowanie ścieżkami technologicznymi ISOBUS"*.

Możliwe ustawienia:

- Aktywowane: informacje o śladach przejazdu są przekazywane do maszyny.
- Dezaktywowane: żadne informacje nie są przekazywane.



CMS-I-00002408

Aktywacja automatycznego kierowania na uwrociu

CMS-T-00001819-B.1

Ta funkcja umożliwia automatyczne kierowanie lub manewr zawracania na uwrociu.



WARUNKI

- ✓ Wymagana licencja

- W menu Setup wybrać *"System"* > *"Funkcje"* > *"Prowadzenie"*.



CMS-I-00001139

- Nacisnąć *"Uwrocie"*.

Możliwe ustawienia:

- Aktywowany: maszyna kieruje automatycznie na uwrociu.
- Dezaktywowany: bez automatycznego kierowania na uwrociu.



CMS-I-00001103

6.3.1.4 Konfigurowanie funkcji narzędzia roboczego

CMS-T-00000387-B.1

Aktywacja ochrony wód

CMS-T-001265-B.1



WSKAZÓWKA

Aby móc korzystać z tej funkcji, należy zakupić licencję.

- Aby uzyskać bliższe informacje, prosimy o kontakt z firmą AMAZONE.



Blokowanie menu Setup

CMS-T-002410-B.1

Jeśli ta funkcja jest aktywna, dostęp do menu Setup jest zablokowany przez czas, w którym uruchomione jest zlecenie.

1. Wybrać "menu Setup" > "System" > "Funkcje" > "Narzędzie".



2. Wybrać "Zablokuj menu konfiguracji, kiedy główny przełącznik jest włączony".



3. Aktywować funkcję

albo

dezaktywować.

6.3.1.5 Konfigurowanie Wi-Fi

CMS-T-00002206-B.1

Uaktywnianie połączenia sieciowego z terminalem AmaPad 2

CMS-T-001275-D.1

Połączenie sieciowe z terminalem AmaPad 2 można skonfigurować przez adapter USB Wi-Fi. Można je stosować do zdalnego sterowania (RemoteControl) lub do przesyłania danych (od końca 2019). Adapter USB Wi-Fi do połączenia zdalnego wchodzi w zakres dostawy terminala AmaPad.



WSKAZÓWKA

Funkcja zdalnego sterowania może być wykorzystywana wyłącznie przez przeszkolony personel do przeprowadzania prac konserwacyjnych przy urządzeniu AmaPad 2 przez internet.



WARUNKI

- ✓ Konfigurowanie tetheringu i mobilnego hotspotu przez własny smartfon
- ✓ Przygotować nazwę sieci i klucz WPA2.
- ✓ Adapter USB Wi-Fi jest dostępny.

1. Podłączyć adapter USB Wi-Fi.
2. W menu Setup wybrać "System" > "Funkcje" > "USB Wi-Fi".





CMS-I-00001896

3. Nacisnąć "Połączenie radiowe".



CMS-I-00001890


4. Wybrać "Wi".
5. Uruchomiony zostanie konfigurator do tworzenia połączenia radiowego z siecią bezprzewodową.
Nacisnąć , aby rozpocząć proces.
6. Z wyników wyszukiwania wybrać żadaną sieć.
7. Aby skonfigurować Wi-Fi, wprowadzić "Klucz sieciowy (WPA2)" hotspotu i po połączeniu zatwierdzić przyciskiem .

8. Nacisnąć , aby kontynuować proces.

9. Ponownie zatwierdzić przyciskiem .



WSKAZÓWKA

Proces można w dowolnej chwili przerwać przyciskiem .

Konfigurowanie systemu

Z pomocą tej funkcji można przypisać nazwę do konsoli.

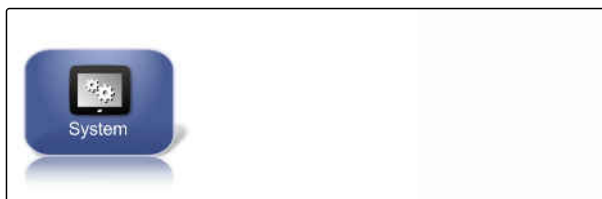
CMS-T-00003587-A.1



WARUNKI

- ✓ Tethering i mobilny hotspot jest skonfigurowany przez własny smartfon.

1. Nacisnąć "System".



CMS-I-00002566

2. Wprowadzić nazwę konsoli na wyświetlaczu.



CMS-I-00002567

3. Po wprowadzeniu potwierdzić przyciskiem



6.3.1.6 Konfigurowanie szybkiego startu

CMS-T-00000388-C.1

Aktywacja opcji

CMS-T-00000389-C.1

Z pomocą funkcji szybkiego startu można automatyzować przebieg prac. Na liście "Opcje" można wybrać przebieg prac. Wybrany przebieg prac można następnie aktywować lub dezaktywować. Niektóre przebiegi pracy można dostosować.

Jeśli przycisk szybkiego startu w menu Zlecenie zostanie wybrany, wszystkie aktywowane przebiegi prac zostaną wykonane zgodnie z kolejnością.



WSKAZÓWKA

Bliższe informacje na temat korzystania z szybkiego startu, patrz strona 124.

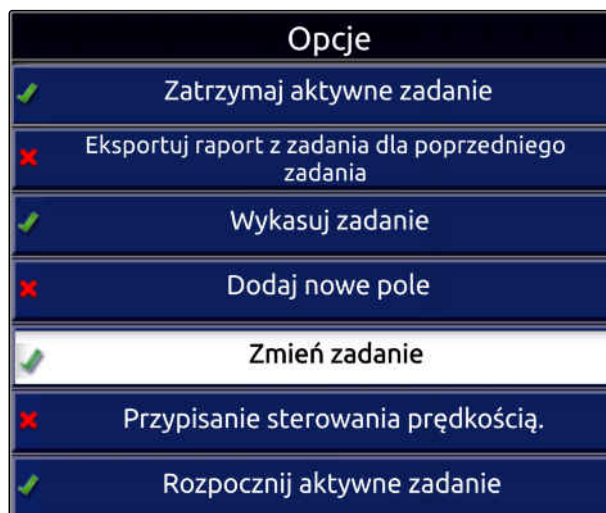
✓ WARUNKI

- ✓ Szybki start aktywowany; patrz strona 47

1. W menu Setup wybrać "System" > "Funkcje" > "Szybki start".



2. Wybrać żądane opcje na liście.



3. W punkcie "Stan opcji" aktywować funkcję.



Dla niektórych opcji można wprowadzić dalsze ustawienia. W takich przypadkach pod przyciskiem "Stan opcji" wyświetlane są dalsze przyciski.

4. *Jeśli konieczne jest wprowadzenie dalszych ustawień,*
naciśnięć wyświetlone przyciski i wprowadzić ustawienia.

Opcje	Przebieg prac	Dalsze ustawienia	Warunki
Wstrzymaj aktywne zlecenie	Aktywne zlecenie i rozsiew/oprysk zostaną zatrzymane.		Brak
Eksportuj raport ze zlecenia do poprzedniego zlecenia	Eksportuje raporty ze zleceń wszystkich zapisanych zleceń.		<ul style="list-style-type: none"> Aktualne zlecenie zatrzymane. Pamięć USB podłączona.
Usuń aktywne zlecenie	Usuwa zarejestrowane pokrycie aktualnego zlecenia i utworzoną statystykę zlecenia.	<p>"Zatwierdź przed usunięciem":</p> <ul style="list-style-type: none"> Przy aktywowanym ustawieniu wyświetlane jest polecenie zatwierdzenia <p>"Usuń opcje":</p> <ul style="list-style-type: none"> Wybór danych do usunięcia. 	Aktualne zlecenie zatrzymane.
Dodaj nowe pole	Otwiera menu, w którym można utworzyć nowe pole.	<p>"Utwórz nazwę pola":</p> <ul style="list-style-type: none"> "Standardowa": nowe pole otrzymuje nazwę złożoną z daty i godziny utworzenia. "Zdefiniowana przez użytkownika": wyświetlone zostaną dalsze ustawienia. Można nadać nazwę zdefiniowaną przez użytkownika. "Monit": przy tworzeniu pola wyświetlone zostanie pole tekstowe, w którym należy wprowadzić nazwę. 	Brak
Zmień zlecenie	Zmienia aktualne zlecenie.	patrz strona 59	Aktualne zlecenie zatrzymane.

Opcje	Przebieg prac	Dalsze ustawienia	Warunki
Przypisz sterowanie dawką	Otwiera menu, w którym można przypisać sterowanie dawką do narzędzia roboczego.	patrz strona 209	<ul style="list-style-type: none"> Narzędzie robocze wybrane. Zlecenie wybrane.
Uruchom aktywne zadanie	Uruchamia aktualne zlecenie.		Zlecenie wybrane.
Ustaw przesunięcie linii granicznej	Otwiera menu, w którym można ustawić przesunięcie granicy.		Brak
Rejestrowanie linii granicznej	Uruchamia rejestrowanie linii granicznej.		Brak
Ustaw korektę znoszenia GPS	Otwiera opcje znoszenia GPS		Brak
Utwórz punkt chorągiewki	Otwiera menu, w którym można utworzyć punkt chorągiewki.		Brak
Ustaw wzorzec prowadzenia	Ustawia wybrany wzorzec prowadzenia.	"Wzorzec prowadzenia": <ul style="list-style-type: none"> Ślad przejazdu w ustawionym wzorcu prowadzenia zostanie utworzony. 	Brak

Opcje	Przebieg prac	Dalsze ustawienia	Warunki
Zmień ślad przejazdu	Uruchamia rejestrowanie wybranego śladu przejazdu i otwiera menu, w którym można wczytać ślady przejazdu.	<p>"Sposób":</p> <ul style="list-style-type: none"> Wybór śladu przejazdu: wyświetlane będzie menu wyboru śladu przejazdu Tworzenie śladu przejazdu: wyświetlane będzie menu tworzenia śladu przejazdu <p>"Utwórz nazwę śladu przejazdu":</p> <ul style="list-style-type: none"> "Standardowa": nowe zlecenie otrzymuje nazwę złożoną z daty i godziny utworzenia. "Zdefiniowana przez użytkownika": wyświetlone zostaną dalsze ustawienia. Można nadać nazwę zdefiniowaną przez użytkownika. "Monit": przy tworzeniu zlecenia wyświetlone zostanie pole tekstowe, w którym należy wprowadzić nazwę. 	W punkcie <i>"Wybór trybu jazdy równoległej"</i> wybrany ślad A-B, identyczne krzywe lub tor okrężny.

Opcje	Przebieg prac	Dalsze ustawienia	Warunki
Ukryj przy powodzeniu	Informacja o szybkim starcie jest automatycznie zamykana, jeśli przebieg pracy został pomyślnie zakończony.	<p>"Sposób":</p> <ul style="list-style-type: none"> Wybór śladu przejazdu: wyświetlane będzie menu wyboru śladu przejazdu Tworzenie śladu przejazdu: wyświetlane będzie menu tworzenia śladu przejazdu <p>"Utwórz nazwę śladu przejazdu":</p> <ul style="list-style-type: none"> "Standardowa": nowe zlecenie otrzymuje nazwę złożoną z daty i godziny utworzenia. "Zdefiniowana przez użytkownika": wyświetlone zostaną dalsze ustawienia. Można nadać nazwę zdefiniowaną przez użytkownika. "Monit": przy tworzeniu zlecenia wyświetlone zostanie pole tekstowe, w którym należy wprowadzić nazwę. 	Brak

Konfigurowanie opcji „Zmień zlecenie”

CMS-T-006668-A.1

- Przyciskiem "Stan opcji" aktywować opcję.



Ustawienia, które możliwe są w punkcie "Czynność":

- "Wybierz zadanie": otwarte zostanie menu wyboru zlecenia.
- "Bez zadania": bieżące zlecenie zostanie usunięte. Praca możliwa bez zlecenia.
- "Utwórz zadanie": utworzone zostanie nowe zlecenie. Konieczne jest wprowadzenie dalszych ustawień.



- Wybrać żądane ustawienie w punkcie "Czynność".

3. Jeśli w punkcie "Czynność" wybrano "Utwórz zadanie",
kontynuować zgodnie z poniższymi punktami.

4. W punkcie "Ustaw nazwę zadania" określić,
w jaki sposób tworzona będzie nazwa nowego
zlecenia.



Możliwe ustawienia:

- "Standardowa": nowe zlecenie otrzymuje nazwę złożoną z daty i godziny utworzenia.
- "Zdefiniowana przez użytkownika": wyświetlone zostaną dalsze ustawienia. Można nadać nazwę zdefiniowaną przez użytkownika.
- "Monit": przy tworzeniu zlecenia wyświetlone zostanie pole tekstowe, w którym należy wprowadzić nazwę.

5. Jeśli dla nowego zlecenia wybierane lub
tworzone ma być pole,
aktywować ustawienie "Otwórz wybrane menu
części pola".



6. Jeśli tworzone ma być nowe zlecenie bez
wcześniejszej edycji danych zlecenia,
aktywować ustawienie "Akceptuj bez
pokazywania menu edycji".



6.3.2 Konfigurowanie GPS

CMS-T-00000390-C.1

6.3.2.1 Konfigurowanie odbiornika GPS

CMS-T-00000391-C.1

Wybór odbiornika GPS

CMS-T-001241-C.1

Terminal AmaPad może przetwarzać sygnały GPS
z zewnętrznego odbiornika. W tym celu należy
wybrać podłączony odbiornik GPS.



WSKAZÓWKA

Terminal AmaPad może przetwarzać sygnały GPS z zewnętrznego odbiornika GPS tylko wtedy, gdy odbiornik GPS może przesyłać sygnały w wymaganym formacie.

Wymagane sygnały GPS:

- GGA (co najmniej 5 Hz)
- VTG (co najmniej 5 Hz)
- ZDA (co najmniej 1 Hz)

Aby uzyskać bliższe informacje na temat konfiguracji odbiornika GPS, należy skontaktować się z producentem.

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "Odbiornik".



CMS-I-002538

2. Nacisnąć przycisk "Odbiornik GPS".



CMS-I-000992

3. Wybrać z listy podłączony odbiornik GPS.



WSKAZÓWKA

Zalecane ustawienie:

- Dla AMAZONE Pantera z automatyką prowadzenia: "AGI-4"
- Dla innych odbiorników GPS AMAZONE: "Źródło NMEA"
- Jeśli sygnał GPS jest przesyłany przez magistralę CAN, na przykład z ciągnika: NMEA 2000

Aktualizacja oprogramowania sprzętowego

CMS-T-000462-D.1

Oprogramowanie sprzętowe podłączonego odbiornika GPS można aktualizować. Aktualizację wczytuje się razem z aktualizacją oprogramowania AmaPad przez pamięć USB do terminala.



WSKAZÓWKA

Uaktualnienia oprogramowania sprzętowego można dokonać tylko przy następujących odbiornikach GPS:

- SGR-1
- AGI-3
- AGI-4

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "Odbiornik".



CMS-I-002538

2. Kliknąć przycisk "Uaktualnienie oprogramowania".



CMS-I-001003

3. Zatwierdzić aktualizację.

➔ Wyświetlone zostanie ostrzeżenie, aby nie wyłączać terminala AmaPad.

4. Zatwierdzić ostrzeżenie.

➔ Uaktualnienie oprogramowania sprzętowego rozpocznie się.

➔ Terminal AmaPad zostanie ponownie uruchomiony po uaktualnieniu oprogramowania sprzętowego.

Korzystanie z przewodu zapłonowego

CMS-T-001253-B.1



WSKAZÓWKA

Ta funkcja jest dostępna tylko przy następującym odbiorniku GPS:

AGI-4

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "Odbiornik".



2. Nacisnąć przycisk "Zastosuj linię zapłonu".



Możliwe ustawienia:

- Aktywowane: gdy pojazd jest wyłączony, zasilanie odbiornika GPS odbywa się z akumulatora pojazdu.
- Dezaktywowane: gdy pojazd jest wyłączony, zasilanie odbiornika GPS jest przerywane.

i WSKAZÓWKA

Zalecane ustawienie:

Dezaktywowane

Ustawianie czasu pracy na akumulatorze

CMS-T-001261-B.1

Czas pracy na akumulatorze określa, jak długo odbiornik GPS pozostaje aktywny po wyłączeniu pojazdu.

i WSKAZÓWKA

Ta funkcja jest dostępna tylko przy następującym odbiorniku GPS:

AGI-4

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "Odbiornik".



2. Nacisnąć przycisk "Okres sygnału podtrzymującego".



Wczytywanie pliku OAF

CMS-T-000380-C.1

Za pomocą pliku OAF można aktywować funkcje odbiornika GPS, np. aplikacje.



WARUNKI

- ✓ Plik OAF zamówiony w firmie AMAZONE.
- ✓ Wybrany jeden z następujących odbiorników GPS:
 - AGI-3
 - AGI-4

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "Odbiornik".



CMS-I-002538

2. Nacisnąć przycisk "Załaduj plik OAF".



CMS-I-000999

3. Postępować zgodnie z instrukcjami na ekranie.

Ustawianie szybkości transmisji

CMS-T-001177-B.1

Szybkość transmisji określa prędkość przesyłania odbiornika GPS.

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "Odbiornik".



2. Nacisnąć przycisk "Szybkość transmisji".



3. Wybrać zalecaną szybkość transmisji.



WSKAZÓWKA

Zalecane szybkości transmisji:

- Dla odbiornika GPS AMAZONE: 19200
- Dla AGI-4: 115200

Bliższe informacje podane są w instrukcji obsługi odbiornika GPS.

6.3.2.2 Konfigurowanie sygnału korekcji

CMS-T-00000393-C.1

Wybór źródła korekty

CMS-T-001257-D.1

Źródła korekcji zwiększają dokładność pozycji GPS. Są one dostępne jedynie z odbiornikiem GPS AGI-4.



WSKAZÓWKA

Obsługiwane są następujące źródła korekcji:

- autonomiczne: przy tym ustawieniu sygnał GPS nie jest korygowany. Sygnał może być jedynie odbierany z kilku satelitów GPS. Dodatkowo można aktywować Glonass.
- WAAS
- EGNOS
- MSAS
- OmniSTAR
- TopNET Global D
- RTK
- RTK (modem zewn.)
- RTK NTRIP

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "Korekta".



CMS-I-002457

2. Nacisnąć przycisk "Źródło korekcji".



CMS-I-000877

3. Wybrać źródło korekty z listy wyboru.
4. Skonfigurować wybrane źródło korekcji.

Konfigurowanie WAAS

CMS-T-00000569-B.1

Dla źródła korekcji WAAS należy aktywować dostępnych satelitów. Odbiornik GPS wykorzystuje Wide Area Augmentation System. Przydatny tylko w Ameryce Północnej. Dokładność: poniżej jednego metra.



WSKAZÓWKA

Informacja o dostępnych satelitach publikowana jest w internecie. Każdego satelitę można zidentyfikować na podstawie numeru PRN.

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "Korekta".



CMS-I-002457

2. Nacisnąć żądanej satelitę.



CMS-I-00000400

3. Aktywować satelitę

albo

dezaktywować.

Konfigurowanie EGNOS

CMS-T-00000570-B.1

Dla źródła korekty EGNOS należy aktywować dostępnych satelitów. Odbiornik GPS wykorzystuje European Geostationary Navigation Overlay Service. Przeznaczony tylko dla Europy. Dokładność: poniżej jednego metra.



WSKAZÓWKA

Informacja o dostępnych satelitach publikowana jest w internecie. Każdego satelitę można zidentyfikować na podstawie numeru PRN.

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "Korekta".



CMS-I-002457

2. Nacisnąć żądanej satelitę.



CMS-I-00000400

3. Aktywować satelitę

albo

dezaktywować.

Konfigurowanie MSAS

CMS-T-00000571-B.1

Dla źródła korekcji MSAS należy aktywować dostępnych satelitów. Odbiornik GPS wykorzystuje Multifunctional Satellite Augmentation System. Przeznaczony tylko dla wschodniej Azji. Dokładność: poniżej jednego metra.



WSKAZÓWKA

Informacja o dostępnych satelitach publikowana jest w internecie. Każdego satelitę można zidentyfikować na podstawie numeru PRN.

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "Korekta".



CMS-I-002457

2. Nacisnąć żądany satelitę.



CMS-I-00000400

3. Aktywować satelitę

albo

dezaktywować.

Konfigurowanie OmniSTAR i TopNET Global D

CMS-T-00000572-B.1

Dla źródła korekcji OmniSTAR i TopNET Global D należy wybrać właściwy region. Dla tego źródła korekcji wymagana jest licencja. Plik licencyjny OAF można zamówić w firmie AMAZONE.



WSKAZÓWKA

Region musi zostać wybrany przy wszystkich źródłach korekcji OmniSTAR i TopNET Global D, patrz strona 63. W ten sposób automatycznie ustawia się właściwa częstotliwość.

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "Korekta".




CMS-I-002457

2. Nacisnąć "Region".



CMS-I-00000401

3. Wybrać żądany region z listy.

4. Zatwierdzić przyciskiem .

Konfigurowanie RTK

CMS-T-00001925-B.1

Opcje do zdefiniowania różnią się w zależności od wybranego źródła korekcji.

Źródła korekcji dla RTK	
RTK (radio)	Dla odpłatnego źródła korekcji RTK wymagany jest dodatkowy sprzęt. Sprzęt można nabyć za pośrednictwem AMAZONE. Wymagane są dane dostępne do stacji bazowej.
RTK (modem zewnętrzny)	Modem zewnętrzny, który jest podłączony do odbiornika GPS i umożliwia przetwarzanie sygnału korekcji RTK. Wymagana jest licencja zewnętrzna do odbioru AGI4. Dla odpłatnego źródła korekcji RTK wymagany jest dodatkowy sprzęt. Sprzęt można nabyć za pośrednictwem AMAZONE.
RTK (NTRIP)	Odpłatne źródło korekcji RTK NTRIP działa przez telefon komórkowy operatora sieci. Do tego niezbędny jest dostęp do internetu. Potrzebny jest dodatkowy sprzęt. Sprzęt można nabyć za pośrednictwem AMAZONE.

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "Korekta".



CMS-I-002457

2. RTK NTRIP: wybrać "Źródło NTRIP".



CMS-I-00001144

WSKAZÓWKA

Dla maszyn AMAZONE najlepiej wybrać AM53.

3. Wybrać "*Protokół RTK*". W protokole RTK rejestrowane są dane między stacją bazową RTK i ciągnikiem. Skontaktować się z dostawcą stacji bazowej w związku z danymi, aby możliwe było ich przesłanie.



CMS-I-00001145

4. RTK (modem zewnętrzny): wybrać "*Modem*".



CMS-I-00001146

WSKAZÓWKA

Jako modem standardowy wybrać Satel Easy.

5. RTK (modem zewnętrzny): aktywować "*Wyjście GGA*".



CMS-I-00001142

albo

dezaktywować.

WSKAZÓWKA

Jeśli funkcja ta jest aktywowana, pozycja (GGA) ciągnika jest przekazywana do operatora sieci.

Aktywacja GLONASS

CMS-T-003488-C.1

GLONASS jest rosyjskim systemem nawigacji satelitarnej. Jeśli dla sygnału GPS dostępna jest za mała liczba satelitów GPS, terminal AmaPad może korzystać z satelitów GLONASS.



WSKAZÓWKA

Jeśli aktywowany jest system GLONASS, sygnały nie będą odbierane z satelitów GPS, nawet jeśli znów dostępna jest dostateczna liczba satelitów GPS.

GLONASS można aktywować dla następujących źródeł korekty

- Autonomiczne
- Automatyczne
- OmniSTAR XP
- OmniSTAR HP
- OmniSTAR G2
- RTK
- RTK (modem zewnętrzny)
- RTK NTRIP

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "Korekta".



CMS-I-002457

2. Nacisnąć przycisk "GLONASS".



CMS-I-000824

3. Aktywować funkcję

albo

dezaktywować.

Aktywacja Trupass

CMS-T-003491-B.1

Trupass™ zwiększa dokładność śladów przejazdu.

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "Korekta".



2. Nacisnąć przycisk "Trupass™".



3. Aktywować funkcję

albo

dezaktywować.

Aktywacja systemu bezpieczeństwa

CMS-T-003494-B.1

Jeśli sygnał GPS jest zbyt niedokładny, nie można uruchomić automatyki prowadzenia. System bezpieczeństwa pozwala terminalowi AmaPad na wykorzystywanie sygnału GPS o następnej niższej dokładności, aby mimo to uruchomić automatykę prowadzenia.

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "Korekta".



2. Nacisnąć przycisk "Przełączanie awaryjne".



3. Aktywować funkcję

albo

dezaktywować.

6.3.2.3 Konfigurowanie RTK

CMS-T-00002210-B.1

Konfigurowanie RTK (radio)

CMS-T-00001960-A.1


RTK odbiera się przez sygnał radiowy. Źródło korekcji RTK zapewnia dużą dokładność pozycji po wprowadzeniu wymaganych danych od dostawcy.

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "RTK".



CMS-I-00001141

2. Jeśli wybrano RTK, uruchomiony zostanie konfigurator umożliwiający wykrycie

podłączonego modemu. Nacisnąć , aby rozpocząć proces.

3. Proces można w dowolnej chwili przerwać



4. Jeśli proces jest zakończony, modem wykryty,



5. Nacisnąć "Częstotliwość" i wprowadzić stosowaną częstotliwość w MHz.



CMS-I-00001147

6. Nacisnąć "Odstęp międzykanałowy" i wprowadzić odstęp między częstotliwościami sąsiednich zakresów w planie częstotliwości w kHz.



CMS-I-00001152

7. Nacisnąć "Identyfikator sieci" i wprowadzić ustawienie szyfrowania.



CMS-I-00001151



WSKAZÓWKA

Ustawienia szyfrowania:

- 1 – 255 odpowiada "wł."
- 0 odpowiada "wył."

8. Wybrać "Protokół łącza", aby uzyskać protokół transmisji danych radiowych.



CMS-I-00001149

9. Nacisnąć "Modulacja" i wybrać rodzaj stosowanej modulacji. Skontaktować się z dostawcą stacji bazowej w celu uzyskania danych.



CMS-I-00001148

10. Wybrać "Korekcja błędów z wyprzedzeniem". Korekcja błędów z wyprzedzeniem służy do sterowania błędami podczas transmisji danych niewystarczającego sygnału odbiorczego. Aktywować korekcję błędów z wyprzedzeniem



CMS-I-00001150

albo

dezaktywować.

Synchronizacja stacji bazowej




WSKAZÓWKA

Jeśli wybranym źródłem korekcji jest RTK, ustawienia stacji bazowej mogą być automatycznie synchronizowane z odbiornikiem.


11. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "RTK".



CMS-I-00001143

12. Aby skonfigurować źródło korekcji, wykryty musi zostać modem. Nacisnąć przycisk  i postępować zgodnie z wyświetlanymi instrukcjami.

albo

Alternatywnie proces można przerwać przyciskiem .

13. Zatwierdzić wykrywanie modemu przyciskiem .

Konfigurowanie RTK NTRIP

CMS-T-00001962-B.1


Komunikacja z RTK NTRIP odbywa się przez sieć komórkową. Źródło korekcji RTK NTRIP zapewnia dużą dokładność pozycji po wprowadzeniu wymaganych danych od operatora sieci komórkowej. Może się to odbywać z użyciem wewnętrznych i zewnętrznych modemów.

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "NTRIP".



CMS-I-00001155

2. Jeśli wybrano NTRIP, uruchomiony zostanie konfigurator umożliwiający wykrycie

podłączonego modemu. Nacisnąć , aby rozpocząć proces.

3. Proces można w dowolnej chwili przerwać

przyciskiem .

4. Jeśli proces jest zakończony, modem wykryty,

potwierdzić przyciskiem .

5. Aby skonfigurować modem GSM sygnału korekcji, wprowadzić kilka danych operatora sieci komórkowej.

6. Wprowadzić "PIN GSM".



CMS-I-00001159

7. Wprowadzić "Nazwę użytkownika GSM".



CMS-I-00001153

8. Wprowadzić "Hasło GSM".



CMS-I-00001163

9. Wprowadzić dane dostępowe "GSM-APN Internet".



CMS-I-00001162

10. Wprowadzić "MTU (maksymalna wielkość pakietu)".



CMS-I-00001161

11. Aktywować "Roaming".



CMS-I-00001157

albo

dezaktywować.

12. Aktywować "Zezwalaj na 3G".



CMS-I-00001160

albo

dezaktywować.

13. Do skonfigurowania sygnału korekcji RTK NTRIP wymagane są dane dostawcy sygnału RTK.
Nacisnąć "Adres NTRIP" i wprowadzić adres IP oraz numer portu.



CMS-I-00001156

14. Nacisnąć "Punkt dostępowy NTRIP" i wprowadzić moipoint.



CMS-I-00001154

15. Nacisnąć "Nazwa użytkownika NTRIP" i wprowadzić nazwę użytkownika.



CMS-I-00001153

16. Nacisnąć "Hasło NTRIP" i wprowadzić hasło.



CMS-I-00001163

Konfigurowanie RTK NTRIP z AM53

CMS-T-00002270-A.1


Źródło korekcji RTK NTRIP z AM53 zapewnia dużą dokładność pozycji. Może się to odbywać z użyciem wewnętrznych i zewnętrznych modemów.

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "NTRIP".



CMS-I-00001155

2. Jeśli wybrano NTRIP, uruchomiony zostanie konfigurator umożliwiający wykrycie

podłączonego modemu. Nacisnąć , aby rozpocząć proces.

3. Proces można w dowolnej chwili przerwać

przyciskiem .

4. Jeśli proces jest zakończony, modem wykryty,

potwierdzić przyciskiem .

5. Do skonfigurowania sygnału korekcji RTK NTRIP z AM53 wymagane są dane dostawcy sygnału RTK.

Nacisnąć "Adres NTRIP" i wprowadzić adres IP oraz numer portu.



CMS-I-00001156

6. Nacisnąć "Punkt dostępowy NTRIP" i wprowadzić moipoint.



CMS-I-00001154

7. Nacisnąć "Nazwa użytkownika NTRIP" i wprowadzić nazwę użytkownika.



CMS-I-00001153

8. Nacisnąć "Hasło NTRIP" i wprowadzić hasło.








CMS-I-00001163



WSKAZÓWKA

Gdy modem zostanie skonfigurowany, diody LED będą wskazywać stan połączenia.

Diody LED		Stan połączenia modemu
Brak		Modem wyłączony
Po 3 sekundach	 1. dioda LED świeci na zielono	Modem uruchomiony
Po 6 sekundach	 2. dioda LED świeci na czerwono	Nawiązywanie połączenia, czekać
Po 35 sekundach	 4. dioda LED miga powoli na czerwono	Następuje logowanie
Po 45 sekundach	 4. dioda LED miga szybko na czerwono	Logowanie jest kontynuowane
Po 60 sekundach	 4. dioda LED świeci na stałe na czerwono	Modem połączony

9. Sprawdzić połączenie modemu na podstawie diod LED.

6.3.3 Konfigurowanie wyjścia GPS

CMS-T-001245-A.1

Wyjście GPS pozwala na przesyłanie danych, takich jak prędkość, kierunek jazdy i pozycja, do innych urządzeń.

WSKAZÓWKA

Sposób ustawienia wyjścia GPS zależy od podłączonego urządzenia dodatkowego. Bliższe informacje podane są w instrukcji obsługi urządzenia dodatkowego.

6.3.4 Konfigurowanie portów szeregowych

CMS-T-00000392-C.1

6.3.4.1 Określanie portu COM dla odbiornika GPS

CMS-T-001149-C.1

Wybór portu COM dla odbiornika GPS.

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "Wyjście".



CMS-I-002498

2. Wybrać "COM odbiornika GPS".



CMS-I-000843

3. Wybrać port COM.

Określanie portu COM dla wyjścia GPS

CMS-T-001193-C.1

Określić portu COM dla wyjścia GPS.



WSKAZÓWKA

Ten port COM jest dostępny w zależności od okablowania.

1. W menu Setup wybrać "System" > "GPS" > "Wyjście".



CMS-I-002498

2. Wybrać "COM wyjściowy GPS".



CMS-I-000721

3. Wybrać port COM.



WSKAZÓWKA

Ustawienie dla dołączonego okablowania
AMAZONE:

brak

6.3.5 Ustawianie alarmów

CMS-T-00000394-A.1

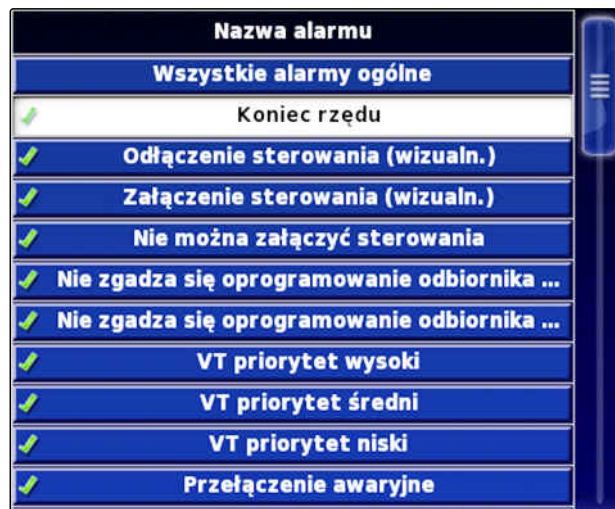
6.3.5.1 Ustawianie alarmów ogólnych

CMS-T-000324-B.1

1. W menu Setup wybrać "System" > "Alarmy" > "Ogólne".



2. Wybrać alarm z listy alarmów.



3. Nacisnąć przycisk "Status alarmu".



4. Aktywować alarm

albo

dezaktywować.



WSKAZÓWKA

Dezaktywowane alarmy nie są wyświetlane. Wtedy informacja o możliwych usterkach nie pojawia się.



WSKAZÓWKA

W przypadku alarmów włączania i wyłączania automatycznego prowadzenia dezaktywować można tylko wskazanie wizualne. Z chwilą włączania lub wyłączania automatycznego prowadzenia zawsze rozlega się dźwięk ostrzegawczy.

Ustawianie alarmu końca rzędu

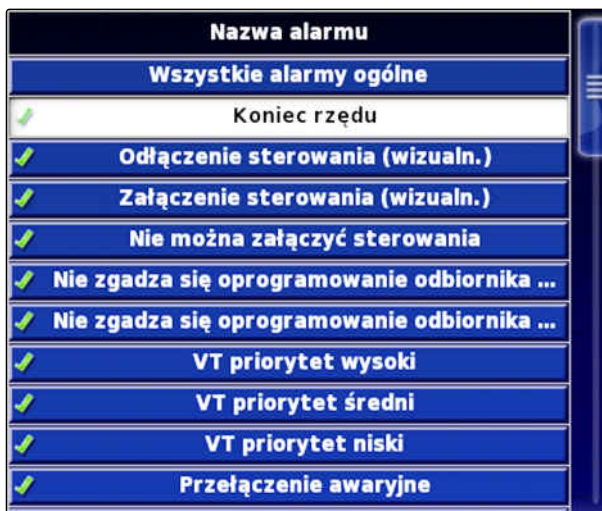
CMS-T-001183-B.1

Gdy pojazd zbliża się do linii granicznej, przy określonej odległości od linii granicznej generowany może być alarm.

1. W menu Setup wybrać "System" > "Alarmy" > "Ogólne".



2. Wybrać "Koniec rzędu" na liście alarmów.



3. Nacisnąć przycisk "Status alarmu".



4. Aktywować alarm.

5. Nacisnąć przycisk "Pierwsza odległość".



6. Wprowadzić odległość od linii granicznej, przy której alarm będzie po raz pierwszy generowany.

7. Nacisnąć przycisk "Druga odległość".



8. Wprowadzić odległość od linii granicznej, przy której alarm będzie po raz drugi generowany.

9. Nacisnąć przycisk "Wyprzedzenie".



10. Wprowadzić dodatkową odległość od pierwszej i drugiej odległości, przy której alarm będzie generowany.

6.3.6 Konfigurowanie punktów chorągiewek

CMS-T-000341-B.1

W tym menu można dokonać ustawień wstępnych punktów chorągiewek. Punktami chorągiewek można oznaczać niebezpieczne miejsca. Ponadto punkty chorągiewek stanowią odniesienie dla ręcznej korekty GPS.



WARUNKI


- ✓ Uprawnienia użytkownika ustawione na "Standardowe" lub "Ekspert"; patrz strona 40

1. W menu Setup wybrać "System" > "Znaczniki".



2. Wybrać jeden ze znaczników.



3. Wybrać symbol.
4. Nacisnąć przycisk "Nazwa znacznika".
5. Wprowadzić nazwę.
6. Zatwierdzić przyciskiem .

6.3.7 Konfigurowanie kamery

CMS-T-00001998-A.1

Obrazy z podłączonych kamer cyfrowych mogą być wyświetlane na terminalu AmaPad. W tym menu można wprowadzić ustawienia kamer.



WARUNKI

- ✓ Aby móc korzystać z tej funkcji, należy zakupić licencję oraz dodatkowy sprzęt.

1. W menu Setup wybrać "System" > "Kamery" > "Ogólne".



CMS-I-00001177

Możliwe są następujące ustawienia kamer:

Ogólne:

- **1** "Nazwa": wprowadzanie nazwy kamery.
- **2** "Kod barwny"
- **3** "Wersja AGCAM-Interfacebox"
- **4** "Kamera widoczna": aktywacja lub ukrywanie obrazu z kamery
- **5** "Pętla kamery": aktywacja lub dezaktywacja pętli kamery



CMS-I-00001175

2. Wprowadzić wymagane ustawienia.
3. W menu Setup wybrać "System" > "Kamery" > "Ogólne".



CMS-I-00001177

Wartości standardowe:

- **1** "Długość pętli kamery": okres w sekundach do przełączania między podłączonymi kamerami
- **2** "Częstotliwość obrazów miniatur"
- **3** "Standardowy kod barwny"
- **4** "Wstążka kamer": aktywacja lub dezaktywacja widoku kamer pod widokiem mapy



CMS-I-00001173

4. Wprowadzić wymagane ustawienia.

6.3.8 Konfigurowanie urządzenia ISOBUS

CMS-T-00000031-B.1

6.3.8.1 Konfigurowanie terminala uniwersalnego

CMS-T-00000395-B.1

Aktywacja terminala uniwersalnego

1. W menu Setup wybrać "System" > "ISOBUS" > "UT".



CMS-T-001209-B.1

CMS-I-002462

2. Nacisnąć przycisk "Terminal uniwersalny".



CMS-I-000826

Możliwe ustawienia:

- Off-line: połączenie z terminalem uniwersalnym jest dezaktywowane. W terminalu nie może zalogować się żadne narzędzie robocze.
- On-line: terminal uniwersalny jest aktywowany. Narzędzie robocze może zostać zalogowane i wyświetlone.

Określanie numeru UT

CMS-T-001221-B.1

Jeśli do ECU podłączonych jest kilka terminali, terminal uniwersalny jednoznacznie identyfikuje numer UT.



WSKAZÓWKA

Terminale muszą zostać przyporządkowane przez terminal uniwersalny. Jeśli podłączony jest tylko jeden terminal, jest on automatycznie przyporządkowywany.



WSKAZÓWKA

Do ISOBUS nie powinno być podłączonych kilka terminali z identycznym numerem UT. Jeśli do ECU podłączone są inne terminale z tym samym numerem UT, terminal AmaPad przełącza ustawienie "Terminal uniwersalny" automatycznie na "off-line".

1. W menu Setup wybrać "System" > "ISOBUS"> "UT".



2. Nacisnąć przycisk "Nr SAT".



Możliwe ustawienia:

- Liczba od 1 do 32

Usuwanie zawartości pamięci podręcznej danych pool terminala uniwersalnego

CMS-T-00000014-A.1

W przypadku błędów wyświetlania na terminalu uniwersalnym można usunąć zawartość pamięci podręcznej danych pool.

1. W menu Setup wybrać "System" > "ISOBUS"> "UT".



2. Nacisnąć przycisk "Wyczyść pamięć podręczną pool".



3. Zatwierdzić przyciskiem .

4. Uruchomić ponownie AmaPad.

Określanie liczby przycisków programowalnych na kolumnę

CMS-T-001233-A.1

Ustawienie określające, ile przycisków programowalnych jest wyświetlanych na terminalu uniwersalnym na jedną kolumnę.

1. W menu Setup wybrać "System" > "ISOBUS"> "UT".



2. Nacisnąć przycisk "Klawisze programowe w kolumnie".



3. Wybrać liczbę.

WSKAZÓWKA

Zalecane ustawienie:

6

Określanie położenia przycisków programowalnych

CMS-T-001165-A.1

Położenie przycisków programowalnych na terminalu uniwersalnym.

1. W menu Setup wybrać "System" > "ISOBUS"> "UT".



2. Nacisnąć przycisk "Lokalizacja klawiszy programowych".



3. Wybrać położenie.

WSKAZÓWKA

Zalecane ustawienie:

Prawo (dwie kolumny)

6.3.8.2 Konfigurowanie kontrolera zadań

CMS-T-00000396-A.1

Określanie wersji TC

CMS-T-006672-B.1

Wersją TC jest wersja oprogramowania ECU.
Poszczególne wersje TC obsługują różne formy dokumentowania danych zleceń.



WSKAZÓWKA

Zwykle wersja TC jest automatycznie wykrywana przez AmaPad.

Przy określaniu wersji TC obowiązuje zasada:

- Maszyny AMAZONE: wersja TC 3
- Dla Peer Control: wersja TC 4

1. Wybrać "menu Setup" > "System" > "ISOBUS" > "TC".



2. Nacisnąć przycisk "Wersja TC".



3. Wybrać wersję TC.

Określanie numeru TC

CMS-T-003859-B.1

Jeśli do jednego narzędzia roboczego podłączonych jest kilka terminali, terminal AmaPad może zostać jednoznacznie zidentyfikowany na podstawie numeru TC. Każdy terminal musi mieć inny numer TC, aby uniknąć konfliktów.

1. Wybrać "menu Setup" > "System" > "ISOBUS" > "TC".



2. Nacisnąć przycisk "Numer TC".



3. Wprowadzić numer TC.

Określanie trybu sterowania dla ręcznego włączania sekcji szerokości

CMS-T-006670-A.1

Jeśli automatyczne włączanie sekcji szerokości jest dezaktywowane, sekcjami szerokości można nadal sterować ręcznie. To ustawienie określa, czy sekcjami szerokości można sterować za pomocą wirtualnego włącznika sekcji szerokości.

1. Wybrać "menu Setup" > "System" > "ISOBUS" > "TC".



2. Nacisnąć przycisk "Tryb ręczny sterowania sekcją".



Możliwe ustawienia:

- Sterowanie przez moduł ECU: jeśli automatyczne włączanie sekcji szerokości jest dezaktywowane, sekcjami szerokości nie można już sterować za pomocą wirtualnego włącznika sekcji szerokości.
- Sterowanie przez konsolę: jeśli automatyczne włączanie sekcji szerokości jest dezaktywowane, sekcjami szerokości można nadal sterować za pomocą wirtualnego włącznika sekcji szerokości.

3. Wybrać tryb sterowania.

Usuwanie zawartości pamięci podręcznej danych pool kontrolera zadań

CMS-T-00000015-A.1

Jeśli wyświetlanie lub przesyłanie konfiguracji narzędzia roboczego jest błędne, można usunąć zawartość pamięci podręcznej danych pool kontrolera zadań.

1. W menu Setup wybrać "System" > "ISOBUS" > "TC".



2. Nacisnąć przycisk "Wyczyść pamięć podręczną pool".



3. Zatwierdzić przyciskiem .

4. Uruchomić ponownie AmaPad.

Przygotowanie USB do uaktualnienia

CMS-T-000231-D.1

Oprogramowanie AmaPad można zaktualizować przez pamięć USB.



WSKAZÓWKA

Tę funkcję powinien wykorzystywać przeszkolony personel.

1. Skontaktować się z serwisem AMAZONE.
2. Podłączyć pamięć USB z aktualnym oprogramowaniem z tyłu terminala.
3. W menu Setup wybrać "System" > "Pomoce".



CMS-I-002517

4. Wybrać "Przygotowanie USB do uaktualnienia".



CMS-I-001387



WSKAZÓWKA

Instalacja rozpocznie się automatycznie!

Jeśli oprogramowanie nie zostanie automatycznie zaktualizowane, uruchomić terminal ponownie.

6.4

Konfigurowanie pojazdu

CMS-T-00000397-C.1

6.4.1 Tworzenie nowego pojazdu

CMS-T-00000398-C.1

6.4.1.1 Wybór pojazdu z zasobu danych

CMS-T-000268-C.1

Terminal AmaPad posiada zasób danych pojazdów. Z tego zasobu można wybrać żądany pojazd.


WSKAZÓWKA

Jeśli żądany pojazd nie jest dostępny w zasobie danych, można utworzyć pojazd zdefiniowany przez użytkownika; patrz strona 90.

1. W menu Setup wybrać "Pojazd" > "Nowe".

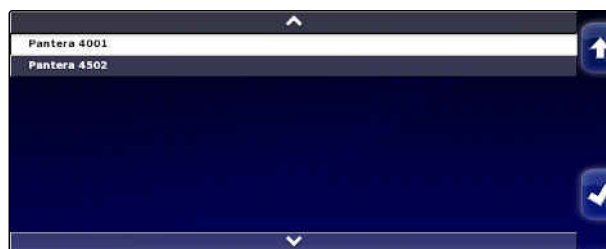


2. Wybrać żdanego producenta z listy producentów.




➔ Wyświetlona zostanie lista modeli pojazdów.

3. Wybrać żądany model pojazdu.



4. Wybór modelu zatwierdzić przyciskiem .

➔ W przypadku niektórych modeli pojazdów należy ponownie uruchomić terminal AmaPad.

5. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem .

➔ Wyświetlone zostanie menu Geometria pojazdu. Aby określić geometrię pojazdu, patrz strona 91.


WSKAZÓWKA


Dla opryskiwacza samojezdnego AMAZONE Pantera w tym miejscu należy skonfigurować narzędzie robocze; patrz strona 102, "Utwórz nowe narzędzie robocze", krok 7.

6.4.1.2 Tworzenie pojazdu zdefiniowanego przez użytkownika

Jeśli żądany pojazd nie jest dostępny w zasobie danych, można utworzyć pojazd zdefiniowany przez użytkownika.

1. W menu Setup wybrać "Pojazd" > "Nowe".



2. Wybrać "Inne" na liście producentów.
3. Wybrać sterownik prowadzenia pojazdu.
4. Wybór sterownika prowadzenia zatwierdzić przyciskiem .



5. Wybrać typ pojazdu.

➔ W przypadku niektórych modeli pojazdów należy ponownie uruchomić terminal AmaPad.

6. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



7. Nacisnąć przycisk "Nazwa pojazdu".

WSKAZÓWKA

Chcąc ułatwić zarządzanie pojazdami, nadać pojazdowi sensowną nazwę.

8. Wprowadzić nazwę pojazdu.
9. Potwierdzić wprowadzone dane przyciskiem



➔ Wyświetlone zostanie menu Geometria pojazdu. Aby określić geometrię pojazdu, patrz strona 91.

6.4.1.3 Określanie geometrii pojazdu

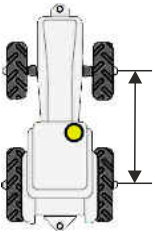
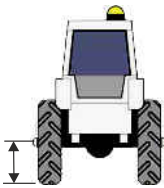
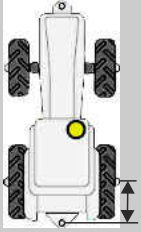
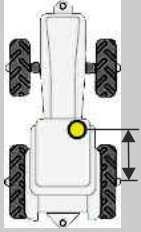

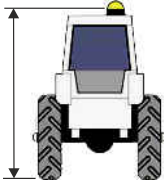
CMS-T-000276-D.1

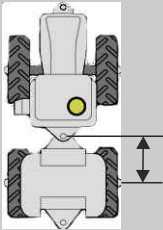
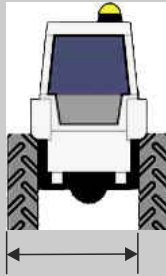
**WSKAZÓWKA**

Geometria pojazdu jest potrzebna do precyzyjnego działania systemu jazdy równoległej. Dokładnie odmierzyć pojazd. Tolerancja wynosi 5 cm.

**WSKAZÓWKA**

Możliwość ustawień wartości geometrii zależy od wyboru pojazdu. Nazwa wybranej wartości geometrii jest wyświetlana na pasku tytułu menu. Poniższa lista zawiera wszystkie wartości geometrii.

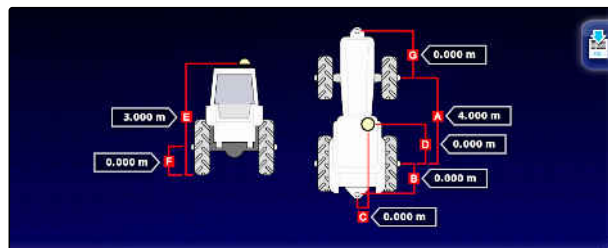
Wartość geometrii	Opis	Rysunek		Wartość geometrii	Opis	Rysunek
Rozstaw osi	Odległość od środka przedniej osi do środka tylnej osi.			Wysokość osi	Odległość od osi do podłoża.	
Punkt przekazania siły na narzędzie robocze	Odległość od środka tylnej osi do punktu pociągowego.			Antena GPS	Przesunięcie wzdłużne odbiornika GPS względem tylnej osi Wartość dodatnia: odbiornik jest zamontowany przed tylną osią. Wartość ujemna: odbiornik jest zamontowany za tylną osią.	
Prowadzenie GPS	Przesunięcie poprzeczne odbiornika GPS względem środka osi Wartość dodatnia: odbiornik jest zamontowany z prawej strony środka osi. Wartość ujemna: odbiornik jest zamontowany z lewej strony środka osi.			Wysokość GPS	Odległość od podłoża do górnej strony odbiornika GPS	

Wartość geometrii	Opis	Rysunek		Wartość geometrii	Opis	Rysunek
Punkt przegubu	Tylko przy pojazdach przegubowych. Odstęp między tylną osią a punktem przegubu.			Odległość między śladami	Tylko w ciągnikach gąsienicowych. Odległość między lewą krawędzią lewej gąsienicy a lewą krawędzią prawej gąsienicy.	

1. W menu Setup wybrać "Pojazd" > "Geometria".




2. Sprawdzić nazwę wybranego pojazdu.
3. *Jeśli wybrany jest nieprawidłowy pojazd, patrz strona 93.*
4. Aby zmienić wartość geometrii:
Wybrać **0.000 m**.



- ➔ Nazwa wybranej wartości geometrii jest wyświetlana na pasku tytułu.

5. Wprowadzić wartość.

6. Zatwierdzić przyciskiem .

6.4.2 Wybór pojazdu

CMS-T-000476-C.1

W tym menu można wybierać skonfigurowane pojazdy. Dodatkowo można wczytywać dane z pamięci USB i tworzyć kopie danych pojazdu. W ten sposób dane pojazdu można przenosić na inne terminale.

1. W menu Setup wybrać "Pojazd" > "Wybierz".



2. Wybrać pojazd z listy.

3. Wybór potwierdzić przyciskiem

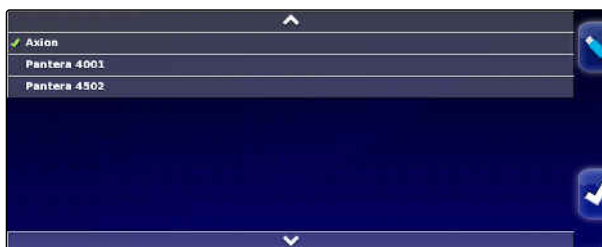
➔ W przypadku niektórych pojazdów konieczne jest ponowne uruchomienie.

4. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



➔ Wyświetlone zostanie menu "Geometria pojazdu".

5. Aby zmienić geometrię pojazdu, patrz strona 93.



6.4.3 Importowanie danych pojazdu

CMS-T-000472-C.1

Dane pojazdu, które zostały zapisane za pomocą menedżera zasobów w pamięci USB, można ponownie zaimportować.



WSKAZÓWKA

Blizsze informacje na temat menedżera zasobów, patrz strona 233.

1. W menu Setup wybrać "Pojazd" > "Wybierz".



2. Nacisnąć przycisk

3. Wybrać pojazd z listy.



4. Wybór potwierdzić przyciskiem .

➔ W przypadku niektórych pojazdów konieczne jest ponowne uruchomienie.

5. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



➔ Wyświetlone zostanie menu "Geometria pojazdu".

6.4.4 Kopiowanie danych pojazdu

CMS-T-000468-B.1

Dane pojazdu można skopiować, aby utworzyć pojazdy, które tylko nieznacznie różnią się od siebie.

1. W menu Setup wybrać "Pojazd" > "Wybierz".


2. Wybrać pojazd z listy.

3. Wybór potwierdzić przyciskiem .

➔ W przypadku niektórych pojazdów konieczne jest ponowne uruchomienie.

4. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



5. Nacisnąć przycisk .

6. Wybrać "Nazwa pojazdu".

7. Wprowadzić nazwę pojazdu na kopii.

8. Potwierdzić wprowadzone dane przyciskiem



➔ W przypadku niektórych pojazdów nastąpi ponowne uruchomienie.



6.4.5 Konfigurowanie sterownika prowadzenia

CMS-T-00000400-C.1

6.4.5.1 Wybór sterownika

CMS-T-001289-C.1

Tym ustawieniem wybiera się sterownik prowadzenia pojazdu, w którym znajduje się terminal AmaPad.



WSKAZÓWKA

Ustawienia sterowania prowadzenia nie są przypisywane do wybranego pojazdu. Jeśli wybrany jest inny pojazd, należy dostosować sterowanie prowadzenia.



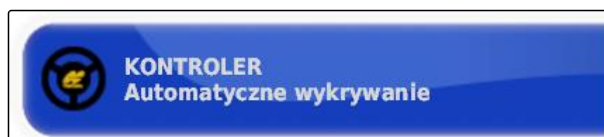
WARUNKI

- ✓ Uprawnienia użytkownika ustawione na "Standardowe" lub "Ekspert"; patrz strona 40
- ✓ Automatyka prowadzenia aktywowana; patrz strona 45

1. W menu Setup wybrać "Pojazd" > "Sterowanie".



2. Nacisnąć przycisk "Sterownik".



Możliwe ustawienia:

- Automatyczne wykrywanie: tylko dla sterowników prowadzenia, które nie są podane na liście wyboru.
- AES-25
- Fendt FSC
- Case 8800
- Lexion (USA)



WSKAZÓWKA

Ustawienie "Automatyczne wykrywanie" nie anuluje wyboru prawidłowego sterownika prowadzenia.

Wybór magistrali CAN

CMS-T-001322-C.1

Sterowanie prowadzenia może być realizowane przez różne magistrale CAN.



WSKAZÓWKA

Ustawienia sterowania prowadzenia nie są przypisywane do wybranego pojazdu. Jeśli wybrany jest inny pojazd, należy dostosować sterowanie prowadzenia.



WARUNKI

- ✓ Uprawnienia użytkownika ustawione na "Standardowe" lub "Ekspert"; patrz strona 40
- ✓ Automatyka prowadzenia aktywowana; patrz strona 45

1. W menu Setup wybrać "Pojazd" > "Sterowanie".



2. Nacisnąć przycisk "Magistrala CAN".



Możliwe ustawienia:

- CAN 1: ISOBUS
- CAN 2: podstawowa magistrala komunikacyjna do prowadzenia



WSKAZÓWKA

Która magistrala CAN musi być wykorzystywana, podane jest na odbiorniku GPS.

- Magistrala CAN dla AGI-3 i AGI-4: CAN 2

Włączanie automatycznego prowadzenia

CMS-T-001285-C.1



WSKAZÓWKA

Ustawienia sterowania prowadzenia nie są przypisywane do wybranego pojazdu. Jeśli wybrany jest inny pojazd, należy dostosować sterowanie prowadzenia.



WARUNKI

- ✓ Uprawnienia użytkownika ustawione na "Standardowe" lub "Ekspert"; patrz strona 40
- ✓ Automatyka prowadzenia aktywowana; patrz strona 45



1. W menu Setup wybrać "Pojazd" > "Sterowanie".



2. Nacisnąć przycisk "Włączanie automatycznego prowadzenia".



Możliwe ustawienia:

- Wirtualne: automatyczne prowadzenie można włączyć tylko przyciskiem  w menu roboczym.
- Wirtualne i zewnętrzne wejście konsoli: automatyczne prowadzenie można włączyć przyciskiem  w menu roboczym i zewnętrznym wyłącznikiem.

Aktywacja zaworu bezpośredniego

CMS-T-001326-C.1



WSKAZÓWKA

Ustawienia sterowania prowadzenia nie są przypisywane do wybranego pojazdu. Jeśli wybrany jest inny pojazd, należy dostosować sterowanie prowadzenia.

**WARUNKI**

- ✓ Uprawnienia użytkownika ustawione na "Standardowe" lub "Ekspert"; patrz strona 40
- ✓ Automatyka prowadzenia aktywowana; patrz strona 45

1. W menu Setup wybrać "Pojazd" > "Sterowanie".



2. Nacisnąć przycisk "Zawór bezpośredni".

**Możliwe ustawienia:**

- Wył.: sterowanie prowadzenia pracuje z czujnikiem kąta skrętu.
- Wł.: sterowanie prowadzenia pracuje bez czujnika kąta skrętu.

6.5**Konfigurowanie narzędzia roboczego**

CMS-T-00000399-E.1

6.5.1 Korzystanie z asystenta wykrywania narzędzia roboczego

CMS-T-002255-C.1

Terminal AmaPad automatycznie wykrywa podłączone narzędzia robocze ISOBUS i otwiera asystenta. Ten asystent umożliwia utworzenie profilu narzędzia roboczego.

**WSKAZÓWKA**

Terminal AmaPad wykrywa automatycznie tylko narzędzia robocze ISOBUS.

Gdy terminal AmaPad jest uruchomiony, w menu roboczym wyświetlony zostanie asystent wykrywania narzędzia roboczego.

**WSKAZÓWKA**

Wykrycie narzędzia roboczego przez terminal AmaPad zajmuje do 2 minut.



WARUNKI

- ✓ Narzędzie robocze prawidłowo podłączone;
patrz strona 6

1. *Jeśli utworzony ma zostać profil urządzenia roboczego, zatwierdzić przyciskiem "Tak".*



WSKAZÓWKA

Pozostałe możliwości wyboru:

- "Nie": profil narzędzia roboczego nie zostanie utworzony. Terminal AmaPad zapisuje ten wybór i nie będzie otwierać już asystenta dla tego narzędzia roboczego.
- "Anuluj": profil narzędzia roboczego nie zostanie utworzony. Terminal AmaPad otworzy znów asystenta po ponownym podłączeniu narzędzia roboczego.



CMS-I-001226

2. Wybrać typ narzędzia roboczego.



WSKAZÓWKA

Typy narzędzi roboczych od lewej do prawej strony i od góry na dół:

- sztywne
- zaczepiane
- czołowe
- z dwoma punktami przegubu
- samojezdne



CMS-I-002630

3. Jeśli wybrano typ narzędzia roboczego "samojezdne", wybrać typ pojazdu z listy.

4. Aby przejść dalej, nacisnąć .



CMS-I-001229

5. Jeśli zmieniona ma zostać nazwa narzędzia roboczego, wybrać "Nazwa profilu" i wprowadzić nazwę.


6. Aby przejść dalej, nacisnąć .

➔ Profil narzędzia roboczego został utworzony.

7. Zatwierdzić przyciskiem .

WSKAZÓWKA

Kierować się uwagami na ekranie.

8. Jeśli narzędzie robocze ma zostać wyczytane, zatwierdzić przyciskiem .



CMS-I-001231

6.5.2 Tworzenie nowego narzędzia roboczego

CMS-T-000313-C.1



WSKAZÓWKA

W niniejszej instrukcji obsługi opisane zostały tylko narzędzia robocze z ISOBUS. Aby uzyskać bliższe informacje, prosimy o kontakt z firmą AMAZONE.



WARUNKI



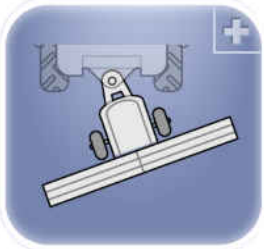
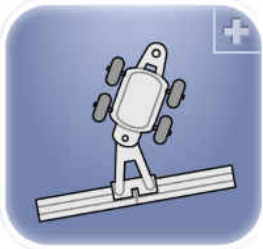
- ✓ Narzędzie robocze prawidłowo podłączone

1. W menu Setup wybrać "Narzędzie" > "Nowe" > "Własne".



CMS-I-001621

- ➔ Wyświetlone zostaną cztery typy narzędzi roboczych.

Typ narzędzia roboczego	Przycisk	Typ narzędzia roboczego	Przycisk
Sztywne	 CMS-I-002576	Maszyna czołowa	 CMS-I-002584
Zaczepiane	 CMS-I-002580	2 punkty przegubu	 CMS-I-002582

2. Wybrać żądany typ narzędzia roboczego.

- ➔ Terminal AmaPad należy ponownie uruchomić po utworzeniu narzędzia roboczego.

3. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



4. Nacisnąć przycisk "Nazwa narzędzia".

WSKAZÓWKA

Chcąc ułatwić zarządzanie narzędziami roboczymi, nadać narzędziu sensowną nazwę.

5. Wprowadzić nazwę.
6. Potwierdzić wprowadzone dane przyciskiem



- ➔ Wyświetlony zostanie asystent konfiguracji narzędzia roboczego.

7. W kroku 1 w punkcie "Sterowanie narzędziem roboczym" wybrać "Włączanie sekcji szerokości i sterowanie dawką".
8. W kroku 2 w punkcie "Rodzaj ECU" wybrać "ISOBUS".
9. W kroku 3 w punkcie "Funkcja narzędzia roboczego" wybrać rodzaj podłączonego narzędzia roboczego.
10. W kroku 4 w punkcie "Przypisanie ECU" wybrać z listy podłączone narzędzie robocze.



CMS-I-001067

USUWANIE BŁĘDU

Podłączone narzędzie robocze nie jest wyświetlane?

Terminal AmaPad nie wykrył podłączonego narzędzia roboczego.

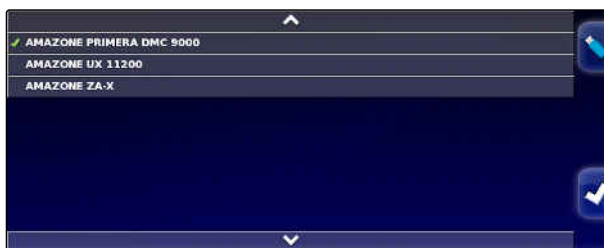
1. Sprawdzić złącza.
2. Powtórzyć czynność, patrz strona 102.

6.5.3 Wybór narzędzia roboczego

CMS-T-000491-C.1

W tym menu można wybierać skonfigurowane narzędzia robocze. Dodatkowo można wczytywać dane narzędzia roboczego z pamięci USB i tworzyć kopie danych narzędzia roboczego.

1. W menu Setup wybrać "Narzędzie" > "Wybierz".



2. Wybrać narzędzie robocze z listy.

3. Wybór potwierdzić przyciskiem .

➔ W przypadku niektórych narzędzi roboczych konieczne jest ponowne uruchomienie.

4. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



6.5.4 Importowanie danych narzędzia roboczego


CMS-T-000487-C.1

Dane narzędzia roboczego można zapisywać w pamięci USB i przenosić na terminal AmaPad.

1. W menu Setup wybrać "Narzędzie" > "Wybierz".



2. Podłączyć pamięć USB z danymi narzędzia roboczego do terminala AmaPad.

3. Wybrać .

4. Wybór potwierdzić przyciskiem .

➔ W przypadku niektórych narzędzi roboczych konieczne jest ponowne uruchomienie.

5. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



6.5.5 Konfigurowanie ECU

CMS-T-00000401-B.1

Wybór sterowania narzędzia roboczego

CMS-T-000882-B.1

1. W menu Setup wybrać "Narzędzie" > "ECU".



2. Nacisnąć przycisk "Sterowanie narzędziem".



Możliwe ustawienia:

- Tyko włączanie sekcji szerokości
- Włączanie sekcji szerokości ze sterowaniem dawką
- Tylko sterowanie dawką

Wybór funkcji narzędzia roboczego

CMS-T-000899-B.1

1. W menu Setup wybrać "Narzędzie" > "ECU".



2. Nacisnąć przycisk "Funkcja narzędzia".



Możliwe ustawienia:

- Opryskiwacz
- Rozsiewacz
- Siewnik punktowy

Aktualizacja ustawień ECU

CMS-T-000878-C.1

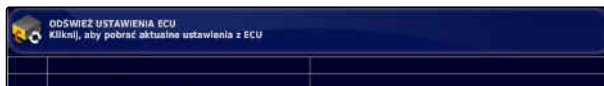
Dane geometrii można przenieść ze sterowania ECU wybranego narzędzia roboczego na terminal AmaPad. Jeśli dane geometrii narzędzia roboczego


zostały zmienione przez terminal uniwersalny, należy zastosować tę funkcję.

1. W menu Setup wybrać "Narzędzie" > "ECU".



2. Nacisnąć przycisk "Aktualizuj ustawienia ECU".



3. Zatwierdzić przyciskiem .

WSKAZÓWKA
Przesył danych trwa do 60 sekund.

6.5.6 Ustawianie zachodzenia


CMS-T-001094-B.1

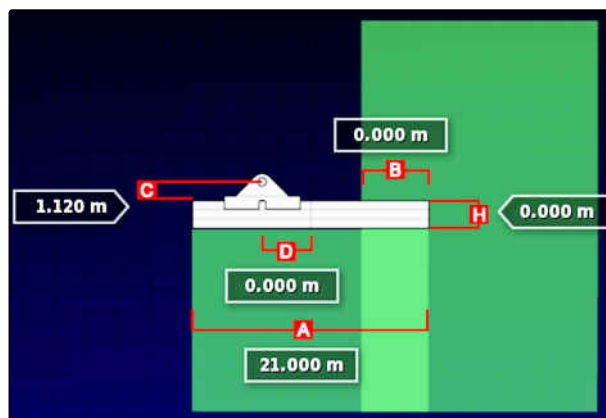
Z pomocą zachodzenia można oddziaływać na odległość śladów przejazdu do jazdy równoległej. Gdy pojazd podąża śladami przejazdu, urządzenie robocze zachodzi na obrobioną już powierzchnię o podaną wartość.

WSKAZÓWKA
Ustawienie to nie ma wpływu na pokrycie (nakładki) automatycznego włączania sekcji szerokości.

1. W menu Setup wybrać "Narzędzie" > "Geometria".



2. Wybrać wartość geometrii "B".
3. Wprowadzić wartość.
4. Zatwierdzić przyciskiem .



6.5.7 Konfigurowanie włączania sekcji szerokości

CMS-T-00000402-A.1

6.5.7.1 Konfigurowanie włączania sekcji szerokości dla opryskiwaczy połowych

CMS-T-00000403-A.1

Konfigurowanie sekcji szerokości

W tym menu można konfigurować sekcje szerokości.

CMS-T-001357-B.1

WSKAZÓWKA

W przypadku maszyn ISOBUS konfigurowanie sekcji szerokości następuje wyłącznie przez terminal uniwersalny.

- Aby uzyskać informacje na temat konfigurowania sekcji szerokości w maszynach bez ISOBUS, prosimy o kontakt z firmą AMAZONE.



Ustawianie czasu

W tym menu ustawia się opóźnienie przy włączaniu poszczególnych sekcji szerokości. Można również ustawić identyczne opóźnienie, wspólne dla wszystkich sekcji szerokości, w wierszu "Wszystkie".

CMS-T-000923-B.1

WSKAZÓWKA

W przypadku maszyn ISOBUS konfigurowanie opóźnienia następuje wyłącznie przez terminal uniwersalny.

- Aby uzyskać informacje na temat konfigurowania opóźnienia w maszynach bez ISOBUS, prosimy o kontakt z firmą AMAZONE.



Konfigurowanie wirtualnych włączników sekcji szerokości

CMS-T-000894-A.1

Wirtualne włączniki sekcji szerokości można umieścić na pasku funkcyjnym w menu roboczym oraz w widoku zlecenia.


1. W menu Setup wybrać "Narzędzie" > "Kontrola sekcji" > "Przełącz sekcję".



2. Nacisnąć przycisk "Typ".



3. Na liście wyboru wybrać "Wirtualne".

4. Zatwierdzić przyciskiem .

5. Nacisnąć przycisk "Przełączniki".



6. Wprowadzić żadaną liczbę.



WSKAZÓWKA

Można aktywować maksymalnie 16 włączników sekcji szerokości.

7. W tabeli "Przełączniki" przypisać do każdej sekcji szerokości jeden włącznik.

Sekcja	Przełącznik
1	1
2	2
3	3
4	4
5	5
6	6



WSKAZÓWKA

Ten sam włącznik sekcji szerokości może sterować kilkoma sekcjami szerokości. W tym celu do sekcji szerokości należy przypisać ten sam włącznik sekcji szerokości.

6.5.7.2 Konfigurowanie włączania sekcji szerokości dla rozsiewacza nawozu

CMS-T-00000404-A.1

Ustawianie czasu

W tym menu ustawia się opóźnienie przy włączaniu poszczególnych sekcji szerokości.

CMS-T-000907-B.1





WSKAZÓWKA

W przypadku maszyn ISOBUS konfigurowanie opóźnień następuje wyłącznie przez terminal uniwersalny.

- Aby uzyskać informacje na temat konfigurowania opóźnień w maszynach bez ISOBUS, prosimy o kontakt z firmą AMAZONE.

Aktywacja wirtualnych włączników sekcji szerokości

CMS-T-000932-A.1



WSKAZÓWKA

Ta funkcja nie jest dostępna dla rozsiewacza nawozu.



6.5.7.3 Konfigurowanie włączania sekcji szerokości dla siewników

CMS-T-00000405-A.1

Konfigurowanie sekcji szerokości

W tym menu można konfigurować sekcje szerokości.

CMS-T-000890-B.1



WSKAZÓWKA

W przypadku maszyn ISOBUS konfigurowanie sekcji szerokości następuje wyłącznie przez terminal uniwersalny.

- Aby uzyskać informacje na temat konfigurowania sekcji szerokości w maszynach bez ISOBUS, prosimy o kontakt z firmą AMAZONE.



Ustawianie czasu

CMS-T-001053-B.1

W tym menu ustawia się opóźnienie przy włączaniu poszczególnych sekcji szerokości. Można również ustawić identyczne opóźnienie, wspólne dla wszystkich sekcji szerokości, w wierszu "Wszystkie".



WSKAZÓWKA

W przypadku maszyn ISOBUS konfigurowanie opóźnień następuje wyłącznie przez terminal uniwersalny.

- Aby uzyskać informacje na temat konfigurowania opóźnień w maszynach bez ISOBUS, prosimy o kontakt z firmą AMAZONE.

Konfigurowanie wirtualnych włączników sekcji szerokości

CMS-T-001342-A.1

Wirtualne włączniki sekcji szerokości można umieścić na pasku funkcyjnym w menu roboczym oraz w widoku zlecenia.



1. Wybrać "menu Setup" > "Narzędzie" > "Kontrola sekcji" > "Przełącz sekcję".
2. Nacisnąć przycisk "Typ".



3. Na liście wyboru wybrać "Wirtualne".

4. Zatwierdzić przyciskiem .

5. Nacisnąć przycisk "Przełączniki".



6. Wprowadzić żądaną liczbę.



WSKAZÓWKA

Można aktywować maksymalnie 16 włączników sekcji szerokości.

7. W tabeli "Przełączniki" przypisać do każdej sekcji szerokości jeden włącznik.



WSKAZÓWKA

Ten sam włącznik sekcji szerokości może sterować kilkoma sekcjami szerokości. W tym celu do sekcji szerokości należy przypisać ten sam włącznik sekcji szerokości.

Sekcja	Przełącznik
1	1
2	2
3	3
4	4
5	5
6	6

6.5.8 Określanie dolnej granicy prędkości roboczej

CMS-T-001334-A.1

W tym menu można określić prędkość, od której narzędzie robocze rozpocznie rozsiew/oprysk.

1. W menu Setup wybrać "Narzędzie" > "Spryskiwarka (roztrząsarka, sadzarka)" > "Ustawienia ISOBUS".



2. Wybrać "Odcięcie przy małej prędkości".



3. Wprowadzić prędkość.

i WSKAZÓWKA

Przy ustawieniu 0 km/h funkcja jest wyłączona.
Rozsiew/oprysk nie zostanie zatrzymany, gdy pojazd nie porusza się.

6.5.9 Konfigurowanie sygnałów audio

CMS-T-001361-B.1

Terminal AmaPad może generować akustyczne sygnały dla określonych funkcji urządzenia.

- Dźwięk wyłącznika głównego: przy aktywowanym sygnale audio rozlega się dźwięk, gdy wyłącznik główny zostanie uruchomiony.
- Dźwięk wyłącznika zbiornika: przy aktywowanym sygnale audio rozlega się dźwięk, gdy wyłącznik zbiornika zostanie uruchomiony.
- Dźwięk sekcji szerokości: przy aktywowanym sygnale audio rozlega się dźwięk, gdy sekcje szerokości zostaną włączone lub wyłączone.

i WSKAZÓWKA

Sygnały audio, które nie są obsługiwane przez maszyny ISOBUS:

- Sygnał audio dla wyłącznika zbiornika
- Sygnał audio dla wyłącznika głównego

1. W menu Setup wybrać "*Narzędzie*" > "*Spryskiwarka (roztrząsarka, sadzarka)*" > "*Dźwięk*".

2. Nacisnąć przycisk żadanego sygnału audio.



3. Aktywować sygnał audio

albo

dezaktywować.

6.5.10 Konfigurowanie symulacji prędkości GPS

CMS-T-000928-D.1

W tym menu można określić, aby terminal AmaPad ustalał prędkość na podstawie sygnału GPS oraz sposób przesyłania prędkości do narzędzia roboczego przez terminal AmaPad.



WSKAZÓWKA

Prędkość musi być przekazywana do narzędzia roboczego tylko wtedy, gdy w terminalu uniwersalnym źródło prędkości nie jest dostępne. W takim przypadku można aktywować obie symulacje prędkości. Jedno ze źródeł można wówczas wybrać przez terminal uniwersalny.

1. W menu Setup wybrać "*Narzędzie*" > "*Prędkość*".



Jeśli prędkość jazdy ISO jest aktywowana, prędkość będzie przekazywana do narzędzia roboczego przez protokół ISOBUS.

2. Nacisnąć "*Prędkość naziemna ISO*".



3. Aktywować symulację prędkości

albo

dezaktywować.

Jeśli prędkość GPS NMEA2000 jest aktywowana, prędkość będzie przekazywana do narzędzia roboczego przez protokół NMEA2000 GPS.


WSKAZÓWKA

Protokół NMEA200 GPS można aktywować, jeśli ciągnik przesyła sygnał, ale mimo to wykorzystywany ma być sygnał prędkości GPS.

4. Nacisnąć przycisk *"Prędkość GPS NMEA2000"*.



5. Aktywować symulację prędkości

albo

dezaktywować.

6.5.11 Aktywacja pozycji GPS NMEA2000

CMS-T-00000013-B.1

Jeśli ta funkcja jest aktywowana, pozycja będzie przekazywana do narzędzia roboczego przez protokół GPS NMEA2000.


WSKAZÓWKA

Protokół GPS NMEA200 można aktywować, aby przysyłać sygnał GPS przez magistralę CAN.

1. W menu Setup wybrać *"Narzędzie" > "Prędkość"*.



2. Nacisnąć przycisk *"Położenie GPS NMEA2000"*.



3. Aktywować funkcję

albo

dezaktywować.

Korzystanie z menu roboczego

7

CMS-T-00000488-C.1

7.1

Korzystanie z menu Funkcje

CMS-T-00000489-B.1

7.1.1 Otwieranie widoku miniatur

CMS-T-00000492-A.1

- ▶ Przyciskami w menu Funkcje otworzyć widoki miniatur.



CMS-I-00000274

7.1.2 Maksymalizowanie widoku miniatur

CMS-T-00000491-A.1



WSKAZÓWKA


Nie wszystkie widoki miniatur można maksymalizować. W widokach miniatur, które można maksymalizować, w górnym prawym narożniku znajduje się przycisk:



WSKAZÓWKA

Zmaksymalizowanego widoku miniatur nie można z powrotem zminimalizować. Aby zamknąć zmaksymalizowany widok miniatur, należy zmaksymalizować inny widok miniatur.

Istnieją 2 możliwości maksymalizowania widoków miniatur:

- ▶ Nacisnąć na 

albo

przesunąć palec od widoku miniatury poziomo w prawo na ekranie.



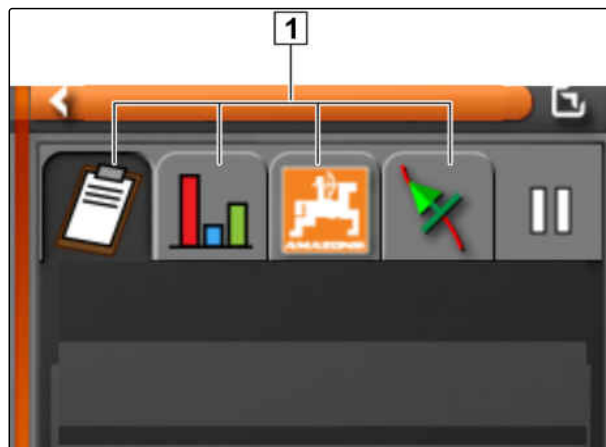
CMS-I-00000272

7.1.3 Korzystanie z rejestrów w widoku miniatur

CMS-T-000631-C.1

Niektóre widoki miniatur zawierają rejestry, które można oddzielnie otwierać.

- ▶ Otworzyć rejestry przyciskami **1**.



CMS-I-00002538

7.1.4 Zamykanie widoku miniatur

CMS-T-00000490-A.1

Do zamykania widoku miniatur dostępne są
3 możliwości:

- Nacisnąć ponownie przycisk otwartego widoku miniatur

albo

nacisnąć przycisk  w widoku miniatur na górze z lewej strony

albo

przesunąć palec poziomo od widoku miniatury na menu Funkcje.



CMS-I-00000269


7.2

Korzystanie z widoku mapy

CMS-T-00000493-B.1

7.2.1 Wyświetlanie widoku mapy

CMS-T-00000494-A.1

1. W menu Funkcje otworzyć widok miniatur widoku mapy przyciskiem .



CMS-I-00000274



2. zmaksymalizować widok miniatur.



CMS-I-00000272

7.2.2 Powiększanie lub pomniejszanie mapy




CMS-T-000628-A.1

- W widoku mapy powiększyć lub pomniejszyć fragment mapy przyciskiem  lub .

7.2.3 Zmiana perspektywy

CMS-T-000638-A.1

Dostępne są 3 perspektywy. Przycisk zmienia się w zależności od wybranej perspektywy.

Przycisk	Opis
	Górna krawędź mapy pozostaje skierowana na północ.
	Mapa zostaje zwrócona w kierunku jazdy i obraca się wraz z pojazdem.
	Mapa zostaje zwrócona w kierunku jazdy. Wyświetlany jest sztuczny horyzont.

- Aby zmienić perspektywę, naciskać przycisk na mapie, aż ustawiona zostanie żądana perspektywa.

7.2.4 Przesuwanie mapy

CMS-T-000651-B.1

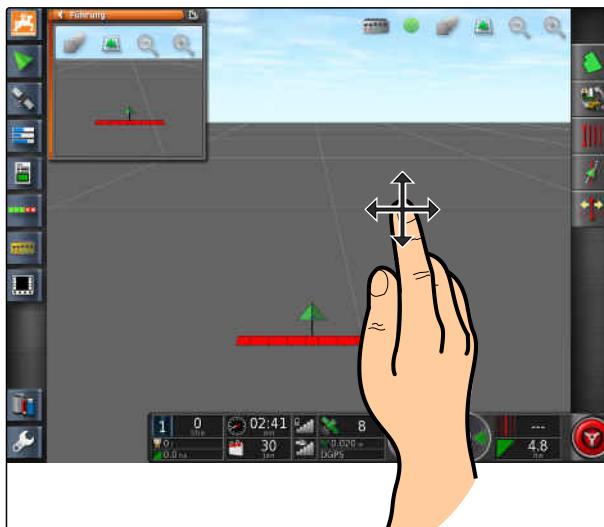
Aby uzyskać lepszą widoczność, mapę można przesunąć palcem.



WARUNKI

- ✓ Przesuwanie mapy aktywowane; patrz strona 37



1. Przesunąć palec po mapie.
- ➔ Symbol ustawiania pojazdu pośrodku zmienia kolor na zielony.
2. Jeśli symbol pojazdu ma być znów wyświetlany pośrodku mapy, ustawić symbol pojazdu pośrodku przyciskiem

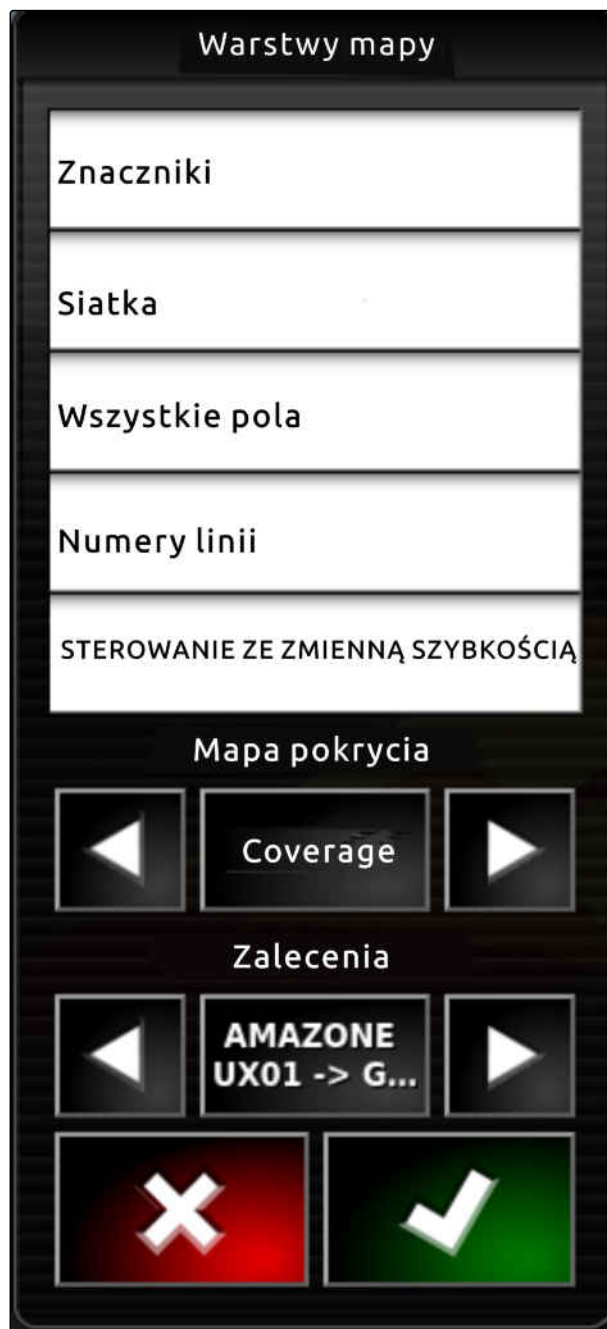


7.2.5 Wybór płaszczyzn mapy

CMS-T-000648-B.1

Elementy wyświetlane na mapie są określane jako płaszczyzny mapy.

1. Przyciskiem  otworzyć menu "Warstwy mapy".
 2. Na liście wybrać żądane elementy.
 3. Zatwierdzić przyciskiem .
- ➔ Wybrane elementy będą pokazywane na mapie.



7.3

Konfigurowanie tablicy rozdzielczej

CMS-T-00000444-B.1

7.3.1 Dodawanie pól danych

CMS-T-005024-B.1

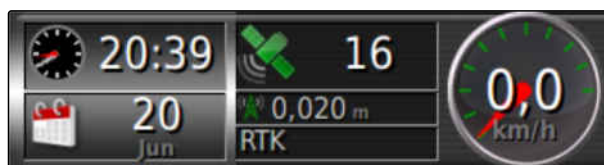


WARUNKI

- ✓ Funkcja aktywowana w panelu zarządzania użytkownikami; patrz strona 41

1. Nacisnąć dowolne pole danych na tablicy rozdzielczej.

➔ Wyświetlona zostanie lista wyboru pól danych.



CMS-I-00001230

2. Wybrać żądane pola danych.

3. Zatwierdzić przyciskiem



WSKAZÓWKA

Wybrane pole danych zostanie aktywowane lub dezaktywowane na tablicy rozdzielczej. Pole danych jest automatycznie dezaktywowane, jeśli liczba wybranych pól danych zostanie przekroczona.



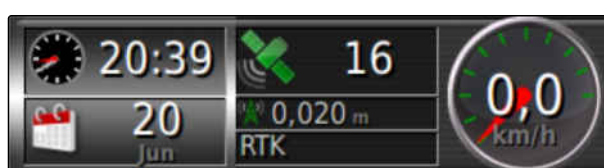
CMS-I-001065

7.3.2 Edycja pól danych

CMS-T-005022-B.1

1. Nacisnąć dowolne pole danych na tablicy rozdzielczej.

➔ Wyświetlona zostanie lista wyboru pól danych.



CMS-I-00001230

2. Aby edytować istniejące pole danych na tablicy rozdzielczej, nacisnąć żądane pole danych na tablicy rozdzielczej.

➔ Wyświetlona zostanie lista wyboru danych.

3. Wybrać żądane dane dla wybranego pola danych.

4. Zatwierdzić przyciskiem .



CMS-I-001062

Praca bez zlecenia

8

CMS-T-006709-E.1

Jeśli żadne dane zlecenia nie będą rejestrowane, praca może odbywać się bez korzystania ze zlecenia. W tym celu za pomocą funkcji "Szybki start" automatycznie tworzone jest zlecenie, które usuwane jest przy ponownym uruchamianiu funkcji.



WARUNKI

- ✓ Uprawnienia użytkownika ustawione na "Standardowe" lub "Ekspert"; patrz strona 40

1. W menu Setup wybrać "System" > "Funkcje" > "Prowadzenie".



CMS-I-002493

2. Nacisnąć przycisk "Tryb pomocnika w zadaniu".



CMS-I-002600

3. Wybrać "Szybki start".

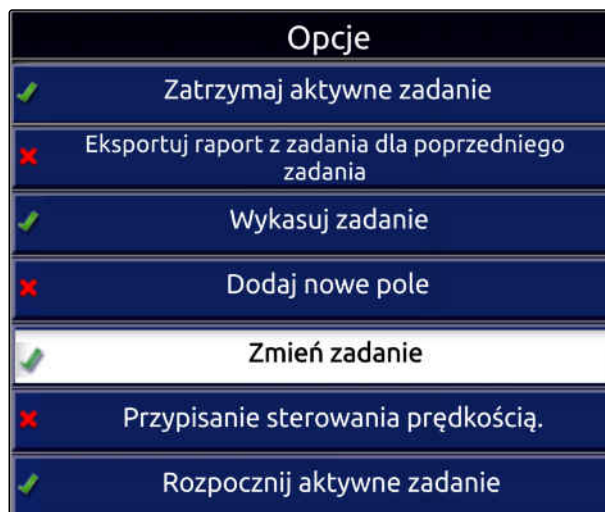
4. Zatwierdzić przyciskiem .

5. W menu Setup wybrać "System" > "Funkcje" > "Szybki start".



CMS-I-002479

6. Na liście "Opcje" wybrać opcję "Zmień zlecenie".



CMS-I-001627

7. Przyciskiem "Stan opcji" aktywować opcję.



CMS-I-001630

8. W punkcie "Czynność" wybrać "Brak zadania".

9. Aktywować opcję "Ukryj przy powodzeniu"

10. Dezaktywować wszystkie pozostałe aktywowane opcje.




CMS-I-002391

11. Wrócić do menu roboczego.

12. W menu Zlecenie wybrać .

➔ Zlecenie zostanie automatycznie utworzone.
Dane zlecenia nie będą zapisywane.

13. Aby obrobić inną powierzchnię,
wybrać ponownie .

➔ Wszystkie zarejestrowane dane, takie jak granice pola lub przeszkody, zostaną usunięte.

WSKAZÓWKA

Aby zapisać dane zlecenia, patrz strona 124.

Zarządzanie zleceniami

9

CMS-T-00000446-E.1

9.1

Korzystanie z asystenta zleceń

CMS-T-006658-D.1

Asystent zleceń wyświetla informacje dotyczące menu w widoku mapy. Informacje zawierają instrukcje korzystania z poszczególnych menu.



WARUNKI

- ✓ Aktywowany asystent zleceń; patrz strona 47

1. W menu Zlecenie wybrać .

➔ Wyświetlony zostanie asystent zleceń.

2. W menu Zlecenie wybrać żądane zlecenie.

➔ Asystent zleceń wyświetla informacje dotyczące wybranego menu.

9.2

Korzystanie z szybkiego startu

CMS-T-006660-E.1

Z pomocą funkcji szybkiego startu można automatyzować przebieg prac. Dzięki temu nie trzeba wprowadzać ręcznie powtarzających się ustawień.

✓ WARUNKI

- ✓ Szybki start aktywowany; patrz strona 47
- ✓ Szybki start skonfigurowany; patrz strona 54

► W menu Zlecenie wybrać .

➔ Uruchomiony zostanie skonfigurowany przebieg prac.

9.3

Edytowanie danych podstawowych

CMS-T-006674-A.1

W menu wyboru danych podstawowych można również tworzyć, edytować lub usuwać dane podstawowe.

Następujące dane należą do danych podstawowych:

- Dane klientów
- Dane gospodarstwa rolnego
- Dane pracownika
- Dane pola
- Dane produktu
- Dane roślin
- Szablony komentarzy

► Aby edytować dane podstawowe,

Wybrać .

albo

aby dodać nowe dane podstawowe,

Wybrać .

albo

aby usunąć dane podstawowe,

Wybrać .

Wybierz: Klient

Klient 1	Podsumowanie
Klient 2	Klient
Klient 3	Imię
Klient 4	Ulica
	Skrzynka pocztowa
	Kod pocztowy
	Miejscowość
	Województwo
	Kraj
	Telefon
	Telefon komórkowy
	Numer faksu
	Adres e-mail







9.4

Uruchamianie zlecenia


CMS-T-001561-D.1

Z chwilą uruchomienia zlecenia uruchamiany jest rozsiew/oprysk i rejestrowane są dane zlecenia.



WARUNKI

- ✓ Odbiornik GPS podłączony
- ✓ GPS skonfigurowany; patrz strona 60.
- ✓ Pojazd skonfigurowany; patrz strona 88
- ✓ Narzędzie robocze skonfigurowane; patrz strona 99
- ✓ Pole utworzone; patrz strona 139
- ✓ Zlecenie utworzone i pole dodane do zlecenia; patrz strona 128

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .

2. Przyciskiem  uruchomić zlecenie.

➔ Przycisk  zmienia się na przycisk .


**USUWANIE BŁĘDU**

Nie można uruchomić zlecenia?

Warunki uruchomienia zlecenia nie są spełnione. Wyświetlone zostanie okno "Uruchom status zlecenia". Czerwone wskazania statusu oznaczają, że warunki te nie są spełnione.



CMS-I-001076





- ▶ *Czerwone wskazanie statusu przy "Odebrano sygnał GPS":*
Sprawdzić, czy odbiornik GPS jest prawidłowo podłączony i czy jest wybrany.
- ▶ *Czerwone wskazanie statusu przy "Wybrano zadanie":*
Wybrać zlecenie.
- ▶ *Czerwone wskazanie statusu przy "Konsola gotowa":*
Przyciskiem  wyświetlić dalsze informacje i usunąć wyświetlone błędy.
- ▶ *Czerwone wskazanie statusu przy "Załadowano narzędzie":*
Wybrać narzędzie robocze.
- ▶ *Czerwone wskazanie statusu przy "Załadowano pojazd":*
Wybrać pojazd.
- ▶ *Czerwone wskazanie statusu przy "Zsynchronizowano moduł ECU":*
Podłączyć ponownie narzędzie robocze.

9.5

Przerywanie zlecenia

CMS-T-001442-C.1

Jeśli zlecenie zostanie przerwane, rozsiew/oprysk zostanie wstrzymany i dane zlecenia nie będą już rejestrowane.

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
 2. Przerwać zlecenie przyciskiem .
- ➔ Przycisk  zmienia się na przycisk .

9.6

Tworzenie nowego zlecenia

CMS-T-000353-C.1

Do obróbki pola potrzebne jest zlecenie. Z chwilą uruchomienia zlecenia uruchamiany jest rozsiew/oprysk i rejestrowane są wartości łączne zlecenia.



Do wartości łącznych zlecenia należą następujące wartości:

- Odcinek w pozycji roboczej
- Czas w pozycji roboczej
- Obrobiona powierzchnia
- Rozsiana/wypryskana ilość



WARUNKI

- ✓ Jeśli utworzone mają zostać linie graniczne lub ślady przejazdu, należy utworzyć pole.

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Przyciskiem  otworzyć menu "Utwórz: Zadanie".

3. W punkcie "Nazwa" wprowadzić nazwę zlecenia.



WSKAZÓWKA

Chcąc ułatwić zarządzanie zleceniami, nadać sensowną nazwę.

Automatycznie wygenerowana nazwa składa się z następujących elementów:

- Słowo "Zadanie"
- Data utworzenia
- Godzina utworzenia




WSKAZÓWKA

Poniższe dane należą do danych podstawowych i są opcjonalne. Aby dodać dane podstawowe do zlecenia, dane podstawowe można wybrać z listy. Jeśli żadne dane podstawowe nie są jeszcze utworzone, patrz strona 125.

CMS-I-002471

4. W punkcie "Klient" określić, dla kogo zlecenie jest edytowane.
5. W punkcie "Gospodarstwo" określić, dla którego gospodarstwa rolnego zlecenie jest edytowane.
6. W punkcie "Pracownik" podać, kto edytuje zlecenie.
7. W punkcie "Pole" wybrać pole, które będzie obrabiane.
- ➔ Jeśli pole zostało wybrane, wyświetlony zostanie podgląd pola.

8. Potwierdzić dane przyciskiem .
9. Jeśli do zlecenia przypisane ma zostać sterowanie dawką, patrz strona 211.

9.7

Importowanie danych zlecenia

CMS-T-000400-C.1

Dane zlecenia można tworzyć na komputerze PC za pomocą systemu Farm Management Information System. Te dane zlecenia można następnie przenieść

w pliku danych zlecenia ("TASKDATA.XML") za pomocą pamięci USB na terminal AmaPad.



WSKAZÓWKA


Można zaimportować tylko jeden plik "TASKDATA.XML". Jeden "TASKDATA.XML" może jednak zawierać kilka danych zleceń.





WSKAZÓWKA

Gdy dane zlecenia zostaną zaimportowane, zlecenia dostępne na terminalu AmaPad zostaną usunięte. Aby zachować istniejące zlecenia, należy je wyeksportować; patrz strona 131.

1. Podłączyć pamięć USB z plikiem "TASKDATA.XML" do terminala AmaPad.

2. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .

3. Nacisnąć przycisk .

4. Nacisnąć przycisk .

- ➔ Wyświetlone zostanie menu importowania i zawartość pamięci USB.


5. Wybrać katalog, w którym znajdują się pliki "TASKDATA.XML"

albo

aby wyświetlić wszystkie pliki "TASKDATA.XML" w pamięci USB,

nacisnąć przycisk .



6. Wybrać żądany plik "TASKDATA.XML".
7. W punkcie "Tryb importu" określić, czy importowane mają być wszystkie dane, czy tylko dane podstawowe.
8. Wybór potwierdzić przyciskiem .
9. *Jeśli w terminalu AmaPad zapisane są dane zleceń:*
Zatwierdzić zastąpienie danych.

➔ Dane zleceń zostaną zaimportowane.



9.8

Eksportowanie danych zlecenia

CMS-T-000396-C.1

Dane zlecenia można eksportować do pamięci USB, aby zarządzać nimi w systemie Farm Management Information System na komputerze PC.




WSKAZÓWKA


Do danych zlecenia należą następujące dane:


- Dane pojazdu
- Dane narzędzia roboczego
- Czasy pracy
- Obrobione powierzchnie
- Łączna dawka rozsiewu/oprysku
- Dane pola
- Dane podstawowe

Dane zlecenia są usuwane z terminala AmaPad, jeśli zostaną wyeksportowane. Dane zasobów i dane podstawowe są kopiowane.

W menedżerze zasobów tworzona jest kopia bezpieczeństwa danych zlecenia. Gdy dane zlecenia zostały utracone, patrz strona 233.

1. Podłączyć pamięć USB do terminala AmaPad.
2. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .

3. Nacisnąć przycisk .

4. Nacisnąć przycisk .

➔ Wyświetlone zostanie menu "Eksport danych zadania".



WSKAZÓWKA


Oprócz formatu ISO-XML można wybierać formaty plików CSV i Shapefile (plik shape).

5. Nacisnąć przycisk "Eksportuj formaty".



CMS-I-000926

6. *Jeśli potrzebne są dalsze formaty danych, wybrać dodatkowe formaty danych.*

7. Zatwierdzić przyciskiem .



CMS-I-001011



➔ Dane zlecenia zostaną wyeksportowane.

9.9

Wybór zlecenia

CMS-T-000406-B.1

Z tego menu można wybierać utworzone lub zaimportowane zlecenia w celu ich uruchomienia.

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Przyciskiem  otworzyć menu "Wybierz: Zadanie".

Przegląd menu:

"Filtry": filtrowanie zleceń; patrz strona 133.

"Sortowanie": sortowanie zleceń; patrz strona 134.

Z tej listy wyboru można wybierać znalezione zlecenia.

"Podsumowanie": w podsumowaniu wyświetlane są informacje dotyczące wybranego zlecenia. W dolnej części widoczne są linie graniczne wybranego zlecenia. Niebieskie linie oznaczają obszary robocze, czerwone linie obszary wyłączenia, zielony trójkąt to pozycja pojazdu.




: edycja zlecenia



: dodawanie nowego zlecenia;





3. Wybrać zlecenie z listy wyboru.
4. Wybór potwierdzić przyciskiem .

9.10**Filtrowanie zleceń**

CMS-T-004590-A.1

Zlecenia można filtrować wg danych podstawowych. W tym celu w menu "Wybierz: Zadanie" dodaje się filtry. Te filtry można edytować pojedynczo.

1. Nacisnąć przycisk "Filtry".
2. Wybrać filtr z listy.
3. Wybór potwierdzić przyciskiem .
- ➔ Wybrany filtr zostanie wyświetlony.
4. Nacisnąć filtr.
5. Wybrać żądane dane podstawowe.
6. Wybór potwierdzić przyciskiem .
- ➔ Zlecenia będą filtrowane wg wybranych danych podstawowych.




9.11

Sortowanie zleceń

CMS-T-004588-A.1

Znalezione zlecenia można sortować wg następujących metod:

- Nazwa: zlecenia będą sortowane alfabetycznie.
- Czas: zlecenia będą sortowane wg czasu uruchomienia. Ostatni czas uruchomienia najpierw.
- Odległość: zlecenia będą sortowane wg odległości przynależnych pól od pozycji pojazdu.
- Mapa: istniejące pola w otoczeniu będą wyświetlane na małej mapie. Aby wybrać zlecenie, można wybrać przynależne pole z mapy.

1. Nacisnąć przycisk "Sortowanie".
 2. Wybrać metodę sortowania.
 3. Wybór potwierdzić przyciskiem .
- ➔ Istniejące zlecenia zostaną posortowane.



9.12

Usuwanie zlecenia

CMS-T-000129-C.1

Obrobioną powierzchnię i zarejestrowane wartości łączne aktualnego zlecenia można usunąć.



WSKAZÓWKA

Dane podstawowe i dane zasobów nie zostaną usunięte.



Aby usunąć dane podstawowe, patrz strona 136.

Aby usunąć dane zasobów, skorzystać z menedżera danych zasobów; patrz strona 233.



WARUNKI

- ✓ Zlecenie przerwane; patrz strona 126

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Nacisnąć przycisk .
3. Zatwierdzić usunięcie.

9.13

Edycja danych zlecenia






CMS-T-007035-C.1

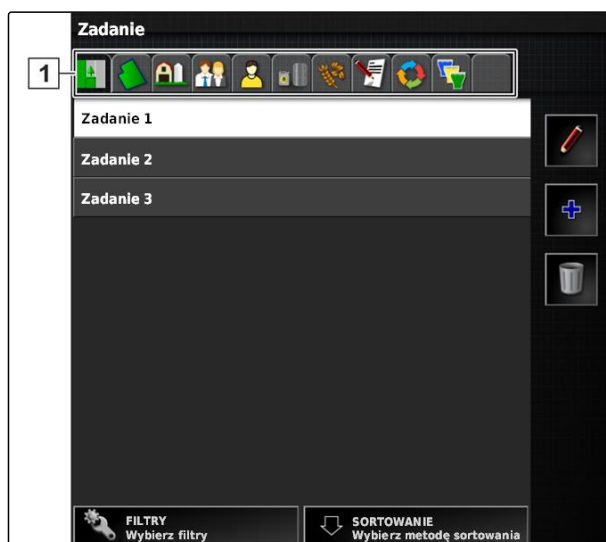
Za pomocą menedżera danych zleceń można zarządzać danymi zleceń i danymi podstawowymi.



WARUNKI

- ✓ "Zarządzanie zadaniami" w panelu zarządzania użytkownikami aktywowane; patrz strona 41

1. W menu Funkcje wybrać .
2. Przyciskami **1** wyświetlić zakładkę żądanych danych.
3. Aby sortować lub filtrować dane podstawowe, wybrać .
4. aby edytować dane podstawowe, wybrać 
albo
aby dodać nowe dane podstawowe, wybrać 
albo
aby usunąć dane podstawowe, Wybrać .






9.14

Wyświetlanie informacji o zleceniu

CMS-T-000760-B.1

Informacje dotyczące aktualnego zlecenia można wyświetlić w menu Funkcje.

1. W menu Funkcje nacisnąć .
- ➔ Wyświetlony zostanie widok miniatur informacji o zleceniu.

- 1 Ustawienia zlecenia
- 2 Statystyka zlecenia
- 3 Wartości łączne zlecenia
- 4 Jazda równoległa
- 5 Status zlecenia: zlecenie uruchomione: 
zlecenie zatrzymane: 



2. Aby uzyskać zestawienie łączne, zmaksymalizować widok miniatur.

9.15

Określanie czasu pracy



CMS-T-000416-C.1

Podczas wykonywania zlecenia można podawać szczegółowe informacje dotyczące pracy. W statystyce zlecenia można na przykład dokumentować czas na naprawę lub przygotowanie pracy.



WARUNKI

- ✓ Funkcja aktywowana w panelu zarządzania użytkownikami; patrz strona 41
- ✓ Zlecenie przerwane; patrz strona 126

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Przyciskiem  otworzyć menu "Ustaw typ czasu".

3. Wybrać pracę, która zostanie wykonana.
 4. Uruchomić zlecenie.
- ➔ Czas pracy będzie dokumentowany.



WSKAZÓWKA

Ustawieniem standardowym rodzaju pracy jest *"Skuteczne"*. Jeśli zlecenie zostanie przerwane, przywrócone zostanie ustawienie standardowe rodzaju pracy.

Zarządzanie polami

10



CMS-T-00000510-D.1

10.1

Tworzenie nowego pola

CMS-T-000499-B.1

Terminem pola określa się obszar, który będzie obrabiany. Pole musi zostać utworzone, aby można było tworzyć i zapisywać linie graniczne i punkt chorągiewek.

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Przyciskiem  wyświetlić menu "Nowe pole".
3. W punkcie "Nazwa" wprowadzić nazwę pola.



WSKAZÓWKA








Chcąc ułatwić później zarządzanie polami, nadać polu sensowną nazwę.



WSKAZÓWKA

Poniższe dane należą do danych podstawowych i są opcjonalne. Aby dodać dane podstawowe do pola, dane podstawowe można wybrać z listy. Jeśli żadne dane podstawowe nie są jeszcze utworzone, patrz strona 125.

4. W punkcie "Klient" podać właściciela pola, właściciela gospodarstwa rolnego lub zlecniodawcę.
5. W punkcie "Gospodarstwo" podać gospodarstwo rolne, do którego należy pole.
6. W punkcie "Typ plonu" podać rośliny, które rosną na polu.

Utwórz: Pole	
	NAZWA: Pole 14.Jun, 2016 1645
	KLIENT: Klient 1
	GOSPODARSTWO: Gospodarstwo 1
	TYP PLONU: Typ plonu 1
	OBSZAR: 10,000 ha
 	

7. Jeśli w punkcie "Typ plonu" wybrano gatunek roślin, w punkcie "Gatunek" podać gatunek roślin, które rosną na polu.
8. W punkcie "Obszar" wprowadzić wielkość pola.
9. Zatwierdzić wprowadzone dane przyciskiem



10.2

Tworzenie linii granicznej

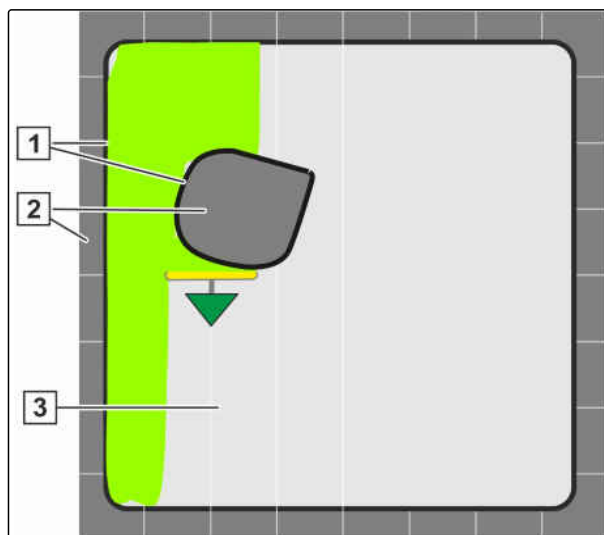
CMS-T-00000511-B.1

10.2.1 Ręczne tworzenie linii granicznej

CMS-T-00003592-A.1

Linia graniczną **1** zaznacza się obszar. Ten obszar może być zdefiniowany jako obszar wyłączenia **2** lub jako obszar roboczy **3**. Za pomocą zarejestrowanej linii granicznej terminal AmaPad oblicza wielkość zaznaczonego obszaru. Jeśli obszar został zdefiniowany jako obszar roboczy, terminal AmaPad może obliczyć wielkość obrobionej i pozostałej powierzchni. Jeśli linia graniczna została utworzona, funkcja automatycznego włączania sekcji szerokości może zatrzymać rozsiew/oprysk z chwilą opuszczenia przez narzędzie robocze obszaru roboczego.

Do rejestrowania linii granicznej można skonfigurować przesunięcie granicy. Przesunięcie granicy opisuje odległość między środkiem pojazdu a brzegiem pojazdu lub narzędzia roboczego. Jeśli przesunięcie granicy zostanie podane, linię graniczną można rejestrować bez konieczności przejeżdżania przez rzeczywistą krawędź obszaru granicznego.



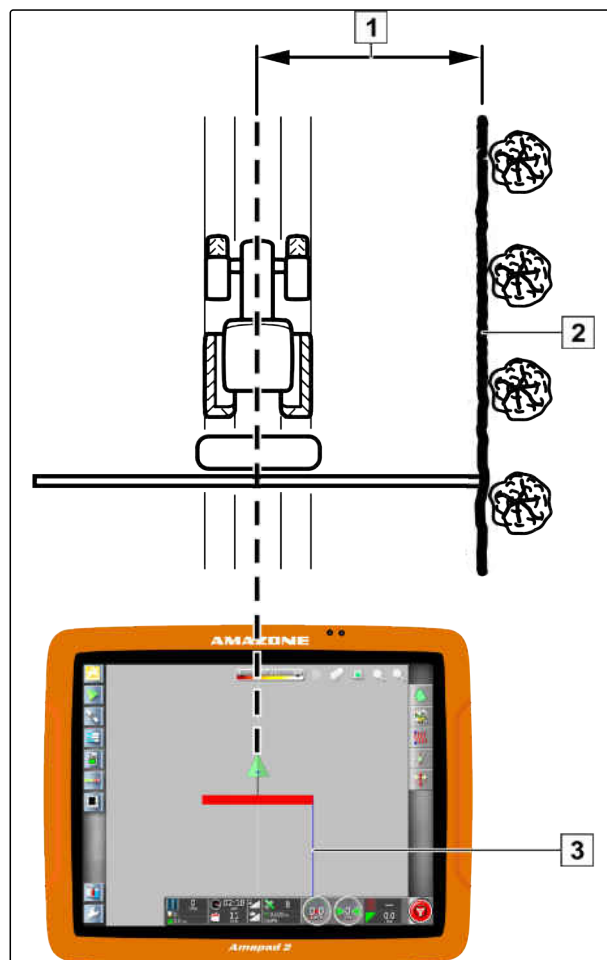
CMS-I-001384



WSKAZÓWKA

Przesunięcie granicy służy do dokładnego rejestrowania linii granicznej. Dokładnie ustalić przesunięcie granicy.

- 1 Przesunięcie graniczne
- 2 Krawędź obszaru granicznego
- 3 Linia graniczna na terminalu AmaPad



CMS-I-00000266


WARUNKI



- ✓ Pole utworzone; patrz strona 139
- ✓ Zlecenie utworzone i pole dodane do zlecenia; patrz strona 128
- ✓ Narzędzie robocze wybrane; patrz strona 103




WSKAZÓWKA

Narzędzie robocze nie musi być zamontowane na pojeździe.


WSKAZÓWKA

Linie graniczną można również rejestrować w trakcie rozsiewu/oprysku. W tym celu należy uruchomić zlecenie; patrz strona 126.

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Przyciskiem  wyświetlić menu "Przesunięcie granicy".

3. W punkcie *"Przesunięcie rejestrowania"* podać, po której stronie narzędzia roboczego rejestrowana będzie linia graniczna.
4. Aby zwiększyć lub zmniejszyć przesunięcie granicy, w punkcie *"Dodatkowe przesunięcie"* wprowadzić wartość dodatnią lub ujemną.
5. W punkcie *"Pozycja rejestrowania"* podać dokładną pozycję, w której linia graniczna będzie rejestrowana.
6. Aby zarejestrować przesunięcie granicy przed lub za pojazdem, w punkcie *"Dodatkowe przednie przesunięcie"* wprowadzić wartość dodatnią lub ujemną.
7. Zatwierdzić wprowadzone dane przyciskiem .
8. Przejechać do krawędzi pola.
9. Przyciskiem  uruchomić rejestrowanie linii granicznej.
10. Objechać obszar graniczny.

Przesunięcie granicy



PRZESUNIĘCIE REJESTROWANIA
Prawa



DODATKOWE PRZESUNIĘCIE
0,000 m



POZYCJA REJESTROWANIA
Przód narzędzia






CMS-I-002463



WSKAZÓWKA

Jeśli przeszkody utrudniają przejazd przy krawędzi obszaru granicznego lub konieczne jest zawrócenie pojazdu, rejestrowanie linii granicznej można przerwać. Gdy rejestrowanie linii granicznej będzie kontynuowane, przerwa powstała w linii granicznej zostanie automatycznie wypełniona linią prostą. Aby przerwać rejestrowanie linii granicznej, patrz strona 143.

11. Jeśli osiągnięty został punkt wyjścia, przyciskiem  zakończyć rejestrowanie linii granicznej.
- ➔ Linia graniczna zostanie zapisana i przypisana do wybranego pola.
12. Edytowanie linii granicznej, patrz strona 147.

10.2.2 Przerwanie rejestrowania linii granicznej

CMS-T-0000449-A.1

Przerwanie przyciskiem Pauza

CMS-T-000432-A.1

1. Przerwać rejestrowanie linii granicznej w menu

Pole przyciskiem .

2. Kontynuować rejestrowanie linii granicznej

przyciskiem .

Przerwanie układem włączania sekcji szerokości

CMS-T-000426-A.1



WARUNKI

- ✓ Funkcja aktywowana w menu Setup; patrz strona 39
- ✓ Zlecenie uruchomione; patrz strona 126

1. Wyłączyć wszystkie sekcje szerokości.

➔ Rejestrowanie linii granicznej zostało przerwane.

2. *Aby kontynuować rejestrowanie linii granicznej:*
Włączyć sekcje szerokości.

10.2.3 Tworzenie linii granicznych za pomocą pliku shape

CMS-T-000375-C.1

Linie graniczne, które zostały wcześniej utworzone w systemie Farm Management Information System, mogą zostać wczytane z plików shape. Pliki shape można przenieść na terminal AmaPad za pomocą pamięci USB.



WARUNKI


- ✓ Pole utworzone; patrz strona 139
- ✓ Zlecenie utworzone i pole dodane do zlecenia; patrz strona 128





WSKAZÓWKA


Jeśli w jednym pliku shape znajduje się więcej linii granicznych, wszystkie istniejące linie graniczne zostaną zapisane w tym polu.

1. Podłączyć pamięć USB z plikiem shape do terminala AmaPad.

2. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .

3. Nacisnąć przycisk .

4. Nacisnąć przycisk .

5. Nacisnąć przycisk .

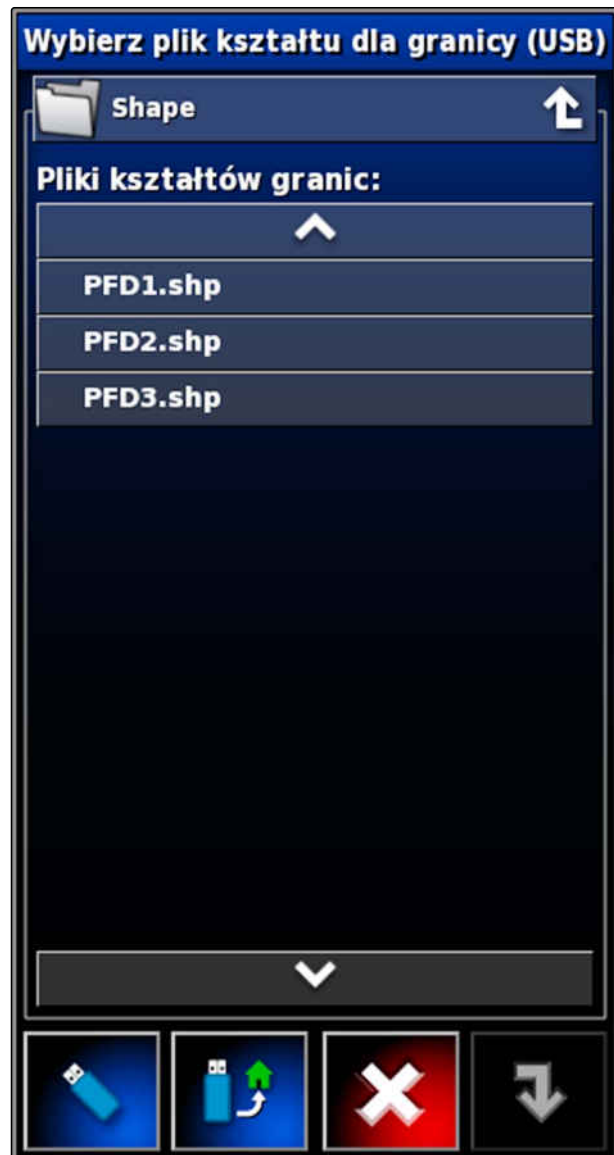
➔ Wyświetlone zostaną katalogi w pamięci USB.

6. Wybrać katalog, w którym znajdują się pliki shape.

7. Wybrać żądany plik shape.

8. Zatwierdzić przyciskiem .

➔ Jeśli pojazd znajduje się w pobliżu obszaru granicznego, obszar graniczny będzie pokazywany na mapie.



10.2.4 Tworzenie linii granicznej z pokrycia

CMS-T-002602-B.1

Terminal AmaPad może oznaczyć obróbką powierzchnię linią graniczną. W ten sposób można na przykład obrobić krawędź pola i z obróbjonej powierzchni utworzyć linię graniczną. Oprócz linii granicznych pól można tworzyć linie graniczne obszarów wyłączenia.




WARUNKI

- ✓ Usunięte wszystkie granice zapisane do tego pola; patrz strona 152
- ✓ Obrobiona krawędźżądanego obszaru granicznego

1. W menu Zlecenie otworzyć menu Pole

przyciskiem .

2. Wybrać .

➔ Wyświetlone zostanie menu *"Granica z ustawień pokrycia"*.

Za pomocą opcji *"Wygładzanie"* ustawia się promień, z którym gładzone będą krawędzie linii granicznej. Jeśli obrobiona powierzchnia zawiera przerwy, można

Granica z ustawień pokrycia

Wygładzanie



|||||

25,0 m

Minimalny obszar pokrycia



|||||

0,00 ha

Odległość od pokrycia

|||||

0,0 m

Wykluczone obszary

Minimalny obszar wykluczony



|||||

0,00 ha





je zamknąć opcję *"Wygładzanie"*. Przerwy muszą być mniejsze niż wartość gładzenia.

3. Ustawić wartość gładzenia za pomocą suwaka

albo

wprowadzić za pomocą przycisku.

Ustawienie *"Minimalny obszar pokrycia"* podaje, jak duża musi być co najmniej obrobiona powierzchnia do wyznaczenia linii granicznych.

4. Ustawić wartość minimalnej wielkości obrobionej powierzchni za pomocą suwaka

albo

wprowadzić za pomocą przycisku.

Ustawienie *"Odległość od pokrycia"* podaje, jaki odstęp linia graniczna ma mieć od obrobionej powierzchni.

5. Ustawić wartość odstępu linii granicznej za pomocą suwaka

albo

wprowadzić za pomocą przycisku.

6. *Jeśli tworzone mają być obszary wyłączenia*, wybrać przycisk *"Wykluczone obszary"*.

➔ Przycisk *"Wykluczone obszary"* zmieni kolor na zielony.


7. Za pomocą ustawienia *"Minimalny obszar wykluczony"* określa się minimalną wielkość obszarów wyłączenia.

8. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .

➔ Linie graniczne zostaną utworzone zgodnie z ustawieniami.

9. Sprawdzić na mapie, czy linie graniczne zostały poprawnie utworzone.

10. *Jeśli linie graniczne nie zostały poprawnie utworzone,*

przerwać czynność przyciskiem 

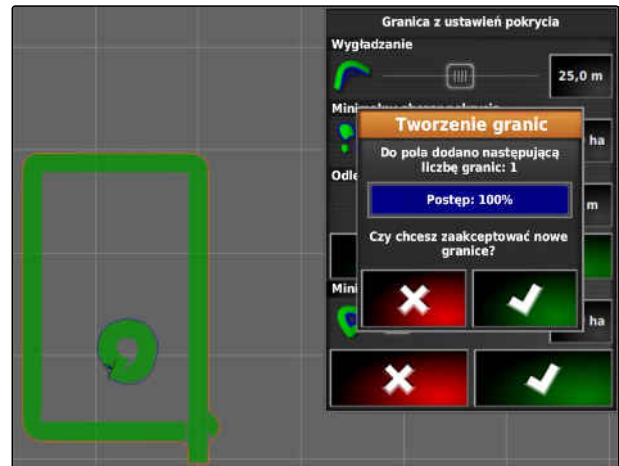
albo

jeśli linie graniczne zostały poprawnie utworzone,

zaakceptować linie graniczne przyciskiem



11. *Aby edytować linie graniczne,*
patrz strona 147.



10.3

Edytowanie linii granicznej

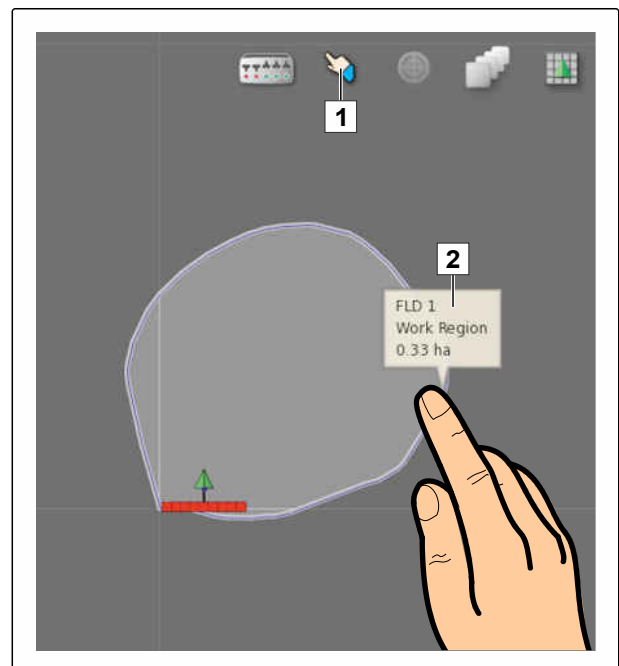
CMS-T-001639-B.1

1. Przyłożyć palec w dowolnym miejscu do mapy.

➔ Potwierdzenie wyboru **1** stanie się kolorowe po upływie pół sekundy.

2. Przenieść palec na linię graniczną, aż wyświetlone zostaną informacje o linii granicznej **2**.

3. Odsunąć palec od mapy.



4. W punkcie "Nazwa" nadać nazwę linii granicznej.

Jeśli wybrana linia graniczna znajduje się w obrębie innej linii granicznej, za pomocą ustawienia "Wykluczone nawrocie" można utworzyć nawrót dookoła wybranej linii granicznej.

Możliwe ustawienia:

- "Tak": dookoła wewnętrznej linii granicznej zostanie utworzony nawrót.
- "Nie": wewnętrzna linia graniczna bez nawrotu.

Ustawienie "Typ obszaru" określa, w jaki sposób traktowana ma być wybrana linia graniczna.

Możliwe ustawienia:

- "Obszar pracy": obszar w obrębie linii granicznej można obrabiać.
- "Obszar wykluczenia": obszaru w obrębie linii granicznej nie można obrabiać. Funkcja automatycznego włączania sekcji szerokości wstrzymuje oprysk.
- "Dezaktywowane": linia graniczna nie będzie uwzględniana.



: usuwanie obszaru granicznego.

5. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .

Edytuj granicę



NAZWA
 Granica pola 1



WYKLUCZONE NAWROCIE
 Nie



TYP OBSZARU
 Obszar pracy







10.4

Konfigurowanie nawrotów

CMS-T-000411-E.1

Nawrót opisuje obszar w obrębie linii granicznej, na którym pojazd jest zawracany. Granica nawrotu jest zaznaczona na terminalu AmaPad pomarańczową linią.



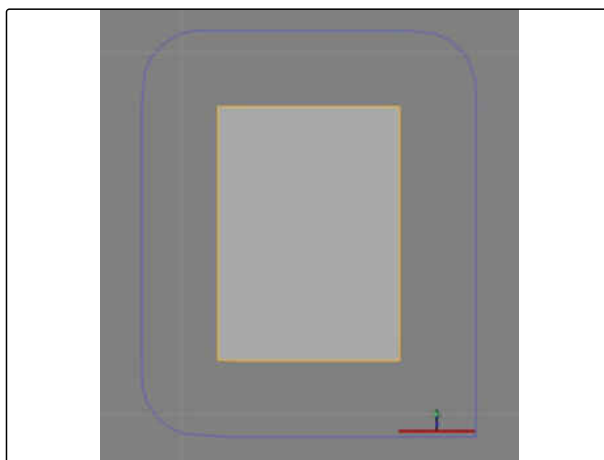
WSKAZÓWKA

Automatyczne włączanie sekcji szerokości można w taki sposób skonfigurować, aby sekcje szerokości wyłączały się wewnątrz nawrotu; patrz strona 198.



WSKAZÓWKA



Jeśli linia graniczna znajduje się w obrębie innej linii granicznej, można utworzyć dodatkowy nawrót dookoła wewnętrznej linii granicznej.






WARUNKI

- ✓ Linia graniczna utworzona; patrz strona 140

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Przyciskiem  wyświetlić opcje nawrotów.
3. W punkcie "Uwrocie" aktywować nawrót.
4. W punkcie "Szerokość uwrocia" podać odległość między linią graniczną a granicą nawrotu.

W ustawieniu "Przesunięcie uwrocia" można wprowadzić ujemną i dodatnią wartość, aby przesunąć granicę nawrotu.

5. *Jeśli granica nawrotu ma zostać przesunięta, w punkcie "Przesunięcie uwrocia" wprowadzić wartość przesunięcia.*
6. W punkcie "Wypzedzanie" podać odległość od granicy nawrotu, przy której ustawione akcje mają być wykonywane.
7. *Jeśli akcje mają być wyzwalane, gdy pojazd zbliża się do nawrotu, patrz strona 149.*
8. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .

Opcje uwrocia

UWROCIE
Aktywne

HEADLAND WIDTH (SWATHS)
1

PRZESUNIĘCIE UWROCIA
0,0 m

WYPREDZANIE
10 m

Konfiguracja działań



10.5

Konfiguracja działań przed nawrotem

CMS-T-00000450-A.1


Ustawianie alarmu

CMS-T-001458-B.1

Jeśli ta czynność przed nawrotem jest aktywowana, AmaPad generuje alarm, gdy pojazd zbliża się do nawrotu.

1. W menu „Opcje uwrocia” kliknąć „Konfiguracja działań”.



2. W punkcie "Nazwa czynności" wybrać "Alarm".
3. W punkcie "Stan czynności" aktywować akcję.
4. W punkcie "Alarm" wprowadzić tekst komunikatu alarmowego.
5. W punkcie "Typ dźwięku" określić, czy rozlegać się będzie dźwięk alarmowy.
6. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .



Ustawianie automatycznego zoomu

CMS-T-001464-B.1

Jeśli ta czynność przed nawrotem jest aktywowana, AmaPad powiększa mapę, gdy pojazd zbliża się do nawrotu.

1. W menu „Opcje uwrocia” kliknąć „Konfiguracja działań”.



2. W punkcie "Nazwa czynności" wybrać "Automatyczny zoom".
3. W punkcie "Stan czynności" aktywować akcję.
4. W punkcie "Automatyczny zoom" ustawić, na ile funkcja automatycznego zoomu ma powiększać mapę.

5. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .





10.6

Usuwanie wszystkich linii granicznych

CMS-T-000711-B.1

Za pomocą tej funkcji usuwa się wszystkie linie graniczne, które są przypisane do wybranego pola.

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Przyciskiem  usunąć wszystkie linie graniczne wybranego pola.
3. Zatwierdzić usunięcie.

10.7

Ustawianie punktu chorągiewki

CMS-T-00000451-B.1

10.7.1 Ustawianie punktów chorągiewek dla niebezpiecznych miejsc

CMS-T-000317-C.1

Punktami chorągiewek można oznaczać niebezpieczne miejsca i przeszkody na polu.



WSKAZÓWKA



Punkty chorągiewek można dostosować w menu Setup, patrz strona 81.

1. Podjechać do niebezpiecznego miejsca.



WSKAZÓWKA

Punkt chorągiewki jest zawsze ustawiany w pozycji tylnej osi pojazdu.

2. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
3. Przyciskiem  wyświetlić menu "Dodawanie punktu oznaczenia".

4. Wybrać żądany punkt chorągiewki.

➔ Wybrany punkt chorągiewki jest ustawiony.




10.7.2 Ustawianie punktu oznaczenia zdefiniowanego przez użytkownika


CMS-T-000391-A.1

1. Podjechać do niebezpiecznego miejsca.

WSKAZÓWKA

Punkt chorągiewki jest zawsze ustawiany w pozycji tylnej osi pojazdu.

2. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .

3. Przyciskiem  wyświetlić menu "Dodawanie punktu oznaczenia".


4. Nacisnąć "Zdefiniowany przez użytkownika".



5. Wybrać żądany symbol.

6. Nacisnąć przycisk "Nazwa znacznika".

7. Wprowadzić nazwę.

8. Zatwierdzić przyciskiem .

➔ Punkt chorągiewki jest ustawiony.



10.7.3 Ustawianie punktu chorągiewki dla korekty znoszenia GPS

CMS-T-000387-A.1

Korekta znoszenia GPS pozwala skorygować odchylenia sygnału GPS. Tutaj punkt chorągiewki może służyć za punkt odniesienia.



✓ WARUNKI

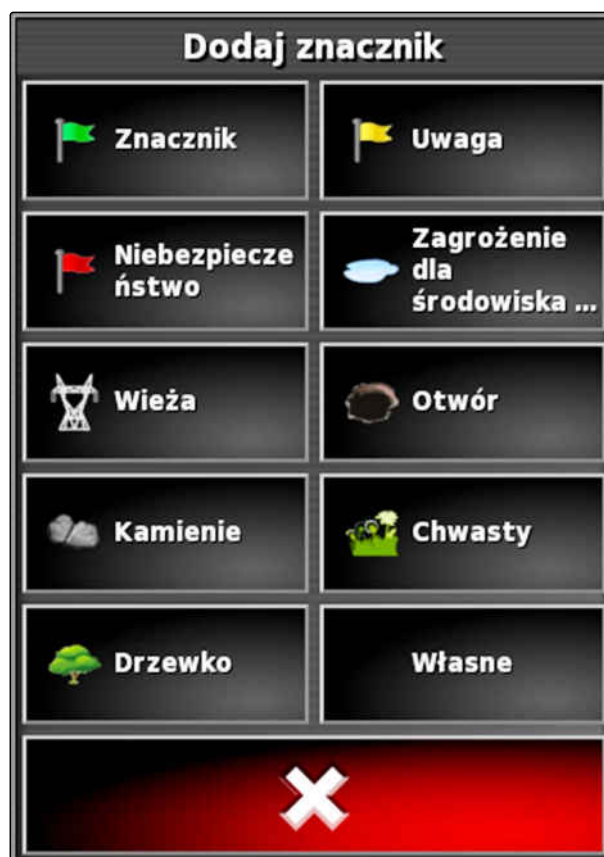
- ✓ Dostępny sygnał GPS o możliwie dużej dokładności
- ✓ Geometria pojazdu określona; patrz strona 91

1. Przejechać w charakterystyczne miejsce na polu, które może służyć za punkt odniesienia.

i WSKAZÓWKA

Punkt chorągiewki jest zawsze ustawiany w pozycji tylnej osi pojazdu.

2. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
3. Przyciskiem  wyświetlić menu "Dodawanie punktu oznaczenia".
4. Nacisnąć "Zdefiniowany przez użytkownika".




5. Wybrać żądany symbol.
6. Nacisnąć przycisk "Nazwa znacznika".



WSKAZÓWKA

Chcąc jednoznacznie oznaczyć punkt chorągiewki jako punkt odniesienia, nadać sensowną nazwę.

7. Wprowadzić nazwę.
8. Wybrać żądany symbol.
9. Zatwierdzić przyciskiem .

➔ Punkt chorągiewki jest ustawiony.



10.7.4 Edycja punktów chorągiewek

1. Przyłożyć palec w dowolnym miejscu do mapy.
➔ Potwierdzenie wyboru **1** stanie się kolorowe po upływie pół sekundy.
2. Przesunąć palec na punkt chorągiewki, aby wyświetlona została nazwa punktu chorągiewki **2**.
3. Odsunąć palec od mapy.



➔ Wyświetlone zostaną opcje punktu chorągiewki.

Możliwe ustawienia:

"Zmień": zmiana symbolu punktu chorągiewki.

"Zmień nazwę": zmiana nazwy punktu chorągiewki.

"Usuń": usuwanie punktu chorągiewki.

"Usuń wszystko": usuwanie wszystkich punktów chorągiewek aktualnego zlecenia.

"Korekta znoszenia GPS": wykonanie korekty znoszenia GPS. Symbol pojazdu zostanie przesunięty w pozycję wybranego punktu chorągiewki; patrz strona 176



Korzystanie ze śladów przejazdu

11

CMS-T-00000497-D.1

11.1

Wybór wzorca prowadzenia





CMS-T-003889-C.1








Ślady przejazdu pokazują kierowcy tor, którym musi podążać, aby równomiernie obrobić pole. Ponadto ślady przejazdu są wykorzystywane przy automatycznym sterowaniu prowadzenia. Odstęp śladów przejazdu odpowiada ustawionej szerokości roboczej.



WSKAZÓWKA

W zależności od ostatniego wybranego wzorca prowadzenia na przycisku otwierania menu Ślady przejazdu wyświetlane mogą być następujące symbole:

-  dla śladów prostych A-B
-  dla śladów przejazdu po okręgu
-  dla śladów przejazdu po krzywych
-  dla adaptacyjnych śladów przejazdu po krzywych

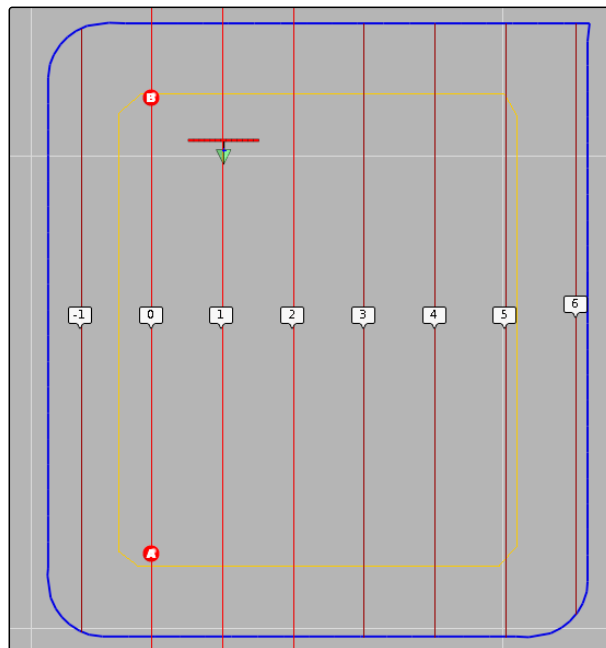
1. W menu Zlecenie przyciskiem , ,  lub  otworzyć menu Śladu przejazdu.
 2. Aby wybrać wzorzec prowadzenia, w menu Ślady przejazdu ponownie nacisnąć ,  lub .
 3. Wybrać żądany wzorzec prowadzenia.
- ➔ Symbol wybranego wzorca prowadzenia będzie wyświetlany na przycisku menu Ślady przejazdu.

11.2

Tworzenie prostego śladu A-B

CMS-T-00000578-B.1

Proste ślady A-B nadają się do pól, które są obrabiane głównie po prostych śladach.



CMS-I-000596



WARUNKI



- ✓ Pole utworzone; patrz strona 139
- ✓ Wzorzec prowadzenia dla śladów A-B wybrany; patrz strona 158



WSKAZÓWKA

Bez linii granicznej wyświetlany jest tylko środkowy ślad przejazdu oraz ślady przejazdu z prawej i lewej strony symbolu pojazdu. Aby wyświetlić ślady przejazdu dla całego pola, należy utworzyć linię graniczną; patrz strona 140.

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk
2. Przyciskiem otworzyć menu "Nowy ślad".
3. Wprowadzić nazwę śladu przejazdu.
4. Potwierdzić wprowadzone dane przyciskiem
5. Zatwierdzić przyciskiem

6. Przejechać w pozycję na polu, na której rozpocznie się ślad A-B.
 7. Przyciskiem  wyznaczyć punkt początkowy śladu A-B.
 8. Przejechać na koniec rzędu.
 9. Przyciskiem  ustawić punkt końcowy śladu A-B.
- ➔ Terminal AmaPad automatycznie dodaje pozostałe ślady przejazdu.

11.3

Ręczne tworzenie śladu A-B





CMS-T-000445-C.1

Współrzędne punktu początkowego i końcowego śladu A-B można wprowadzać ręcznie. Współrzędne mogą pochodzić z systemu Farm Management Information System lub z poprzedzającego pojazdu.




WARUNKI

- ✓ Pole utworzone; patrz strona 139
- ✓ Wzorzec prowadzenia dla śladów A-B wybrany; patrz strona 158

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
 2. Przyciskiem  otworzyć menu "Nowy ślad".
 3. Wprowadzić nazwę śladu.
 4. Zatwierdzić przyciskiem .
- ➔ Wyświetlony zostanie symbol ustawiania punktu początkowego: .

5. Otworzyć menu Ślady przejazdu przyciskiem




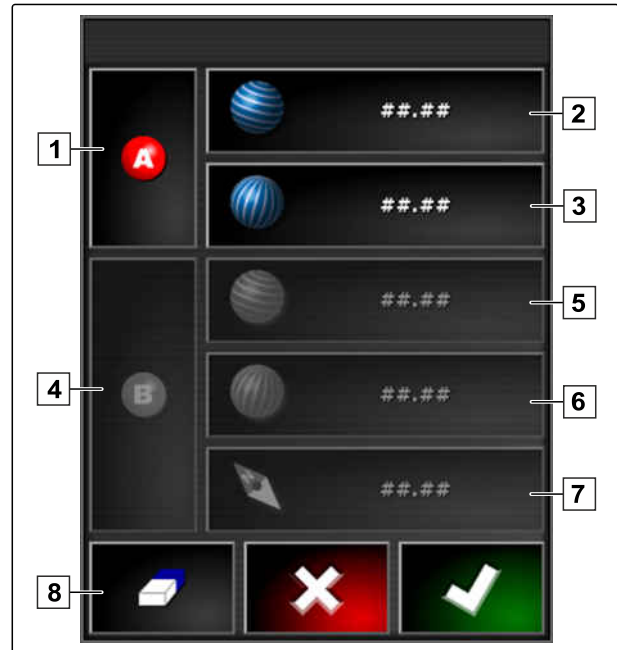
6. Przyciskiem  otworzyć menu wprowadzania współrzędnych.

Możliwe ustawienia:

- 1** Ustaw punkt początkowy: wyznacza punkt startowy śladu A-B na podstawie aktualnej pozycji pojazdu.
- 2** Szerokość geograficzna punktu początkowego dla śladu A-B.
- 3** Długość geograficzna punktu początkowego dla śladu A-B.
- 4** Ustaw punkt końcowy: wyznacza punkt końcowy śladu A-B na podstawie aktualnej pozycji pojazdu.
- 5** Szerokość geograficzna punktu końcowego dla śladu A-B.
- 6** Długość geograficzna punktu końcowego dla śladu A-B.
- 7** Kierunek śladu przejazdu: zamiast współrzędnych punktu końcowego dla śladu A-B można tutaj podać w stopniach kierunek śladu przejazdu, patrząc z punktu początkowego.
- 8** Usunąć wprowadzone dane.

7. Wprowadzanie współrzędnych.

8. Zatwierdzić przyciskiem .



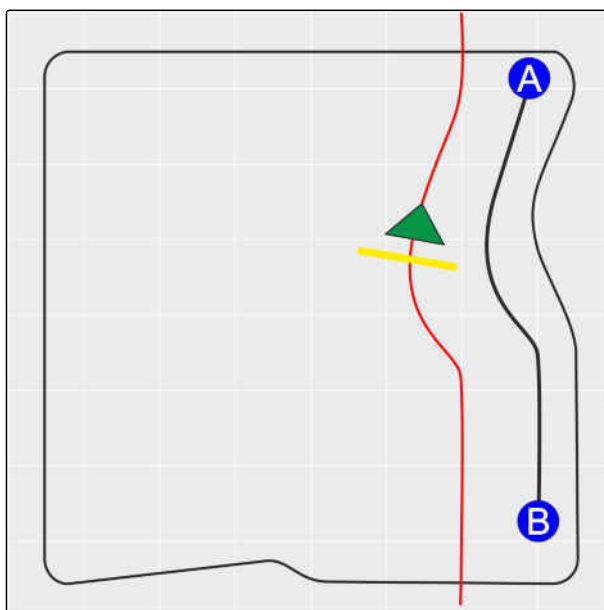
CMS-I-000417

11.4

Tworzenie śladów przejazdu po krzywych

CMS-T-000449-C.1

Ślady przejazdu po krzywych nadają się do pól, które nie są prostokątne. Ślad przejazdu po krzywej może być rejestrowany na przykład wzdłuż nieregularnej krawędzi pola. Krawędź pola służy następnie za szablon śladu przejazdu po krzywych.







CMS-I-00001247



WARUNKI

- ✓ Pole utworzone; patrz strona 139
- ✓ Wzorzec prowadzenia dla śladów przejazdu po krzywych wybrany; patrz strona 158

1. Wybrać .
2. Przyciskiem  otworzyć menu "Nowy ślad".
3. Wprowadzić nazwę śladu.
4. Zatwierdzić przyciskiem .
5. Przejechać w pozycję na polu, na której rozpocznie się ślad przejazdu po krzywej.

6. Przyciskiem  ustawić punkt początkowy śladu przejazdu po krzywej.

➔ Rejestrowanie śladu przejazdu po krzywej znaczy czarna linia.

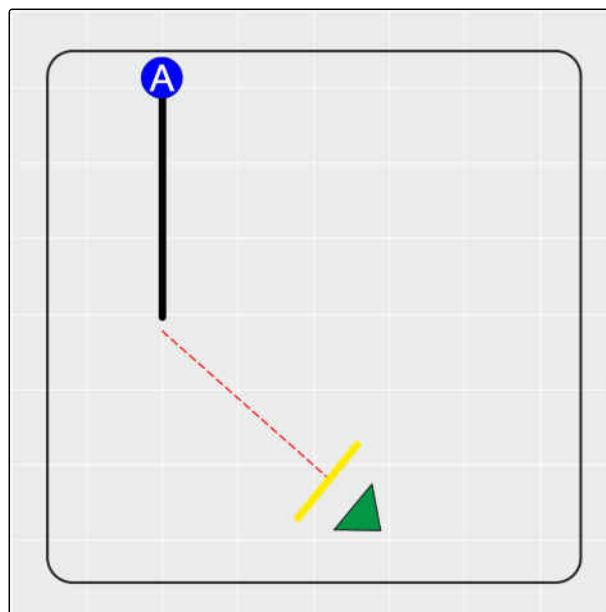
7. Aby przerwać rejestrowanie śladu przejazdu, nacisnąć przycisk .

➔ Między końcem zarejestrowanego śladu przejazdu a symbolem pojazdu wyświetlana jest czerwona przerywana linia.




WSKAZÓWKA

Gdy rejestrowanie śladu przejazdu będzie kontynuowane, przerwa między końcem zarejestrowanego śladu przejazdu a symbolem pojazdu zostanie zastąpiona linią prostą.




CMS-I-00001245

8. Aby kontynuować rejestrowanie śladu przejazdu,

nacisnąć przycisk .

➔ Czerwona przerywana linia zostanie zastąpiona czarną linią.

9. Przejechać na koniec rzędu.

10. Przyciskiem  ustawić punkt końcowy śladu przejazdu po krzywej.



WSKAZÓWKA

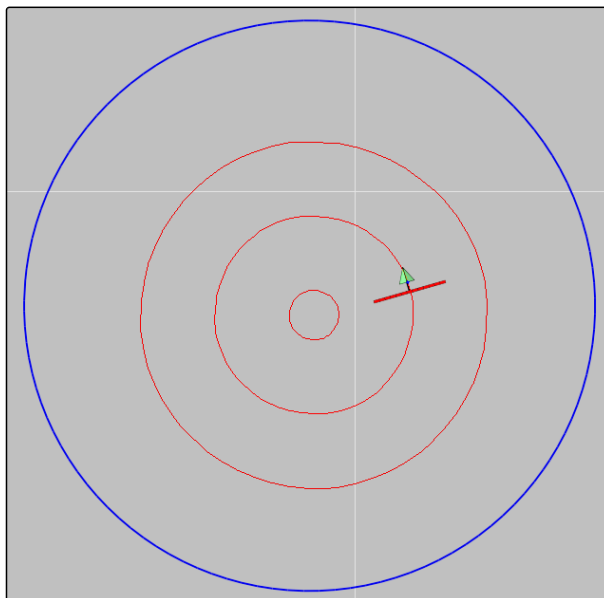
Najpierw pokazany zostanie tylko zarejestrowany ślad przejazdu po krzywej. Dopiero gdy pojazd przejedzie na następny rząd, wyświetlony zostanie odpowiedni ślad przejazdu po krzywej.

11.5

Tworzenie śladów przejazdu po okręgu

CMS-T-000621-C.1

Ślady przejazdu po okręgu sprawdzają się przy szczególnych kształtach zagospodarowania, przy których pola są obrabiane w okręgach dookoła środka pola.






CMS-I-000535



WARUNKI


- ✓ Pole utworzone; patrz strona 139
- ✓ Wzorzec prowadzenia dla śladów przejazdu po okręgu wybrany; patrz strona 158

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Przyciskiem  otworzyć menu "Nowy ślad".
3. Wprowadzić nazwę śladu.
4. Zatwierdzić przyciskiem .
5. Przejechać do centrum pola.



WSKAZÓWKA

Ślad przejazdu po okręgu zostanie utworzony dookoła centrum pola. Zwrócić uwagę, aby dostępne było dostateczne miejsce do otoczenia środka pola.

6. Przyciskiem  rozpocząć rejestrowanie śladu przejazdu po okręgu.
- ➔ Wyświetlona zostanie skala dokładności zarejestrowanego śladu przejazdu po okręgu.
7. Jechać po okręgach dookoła centrum pola.
- ➔ Gdy terminal AmaPad rozpozna promień okręgu, utworzone zostaną ślady przejazdu po okręgu.



WSKAZÓWKA

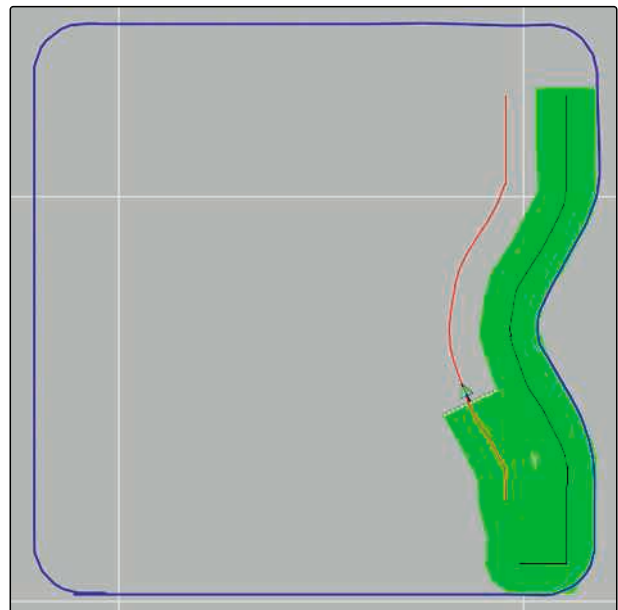
Wyświetlany będzie tylko środkowy ślad przejazdu po okręgu oraz ślady przejazdu po okręgu z prawej i lewej strony pojazdu. Gdy pojazd przejedzie na następny rząd, wyświetlone zostaną następne ślady przejazdu po okręgu.

11.6

Tworzenie adaptacyjnych śladów przejazdu po krzywej

CMS-T-000618-B.1

Adaptacyjny ślad przejazdu po krzywej podąża za krawędzią wcześniej obrobionej powierzchni. Przez to uwzględniane są nieprzewidywalne odchylenia przy obróbce, np. spowodowane przez przeszkody.




CMS-I-000539



WARUNKI

- ✓ Pole utworzone; patrz strona 139
- ✓ Wzorzec prowadzenia dla adaptacyjnych śladów przejazdu po krzywych wybrany; patrz strona 158

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
 2. Uruchomić zlecenie.
 3. Obrobić rząd.
- ➔ Rejestrowany będzie adaptacyjny ślad przejazdu po krzywych.



WSKAZÓWKA

Adaptacyjny ślad przejazdu po krzywych jest wyświetlany dopiero, gdy pojazd przejedzie na następny rząd.

11.7

Korzystanie z kierowania z ograniczeniem

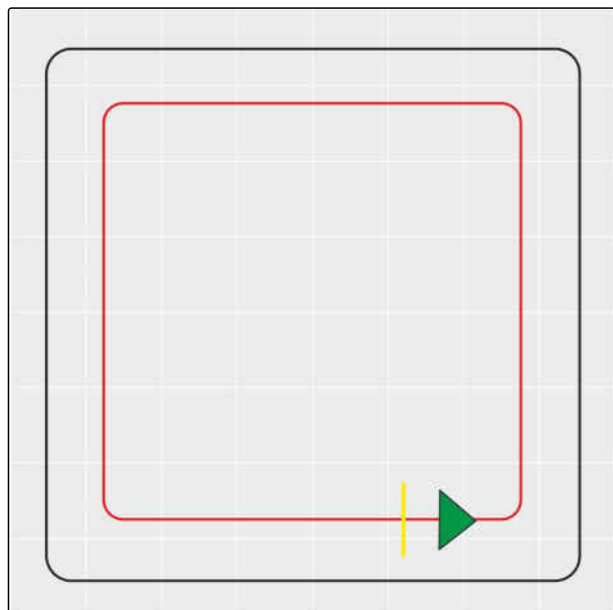
CMS-T-00001824-B.1

Z pomocą funkcji kierowania z ograniczeniem tworzone są ślady przejazdu do jazdy w obrębie granic pola bądź poza obszarami wyłączenia.



WSKAZÓWKA



Kontrolować kierowanie wzdłuż granicy pola, ponieważ w przypadku zakłóceń GPS może dochodzić do odchyień.



CMS-I-00001108

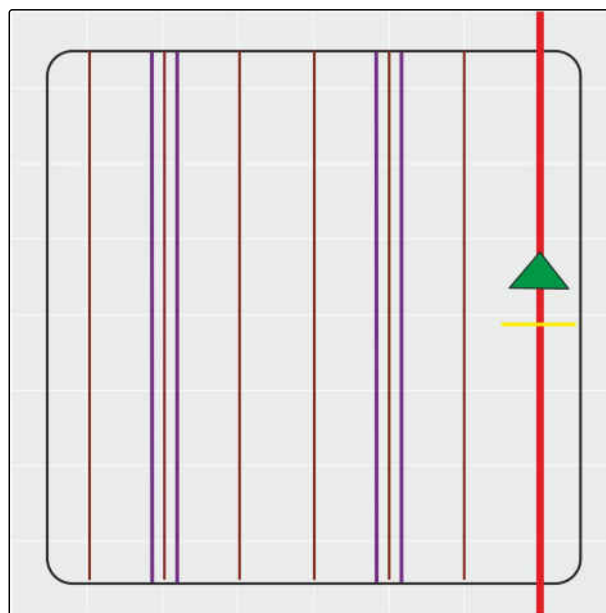

WARUNKI

- ✓ Pole utworzone; patrz strona 139
- ✓ Wzorzec prowadzenia wybrany; patrz strona 158.


1. Otworzyć menu Ślady przejazdu w menu Zlecenie.
2. Aby utworzyć ślady przejazdu wzdłuż ograniczenia dla maszyny pielęgnacyjnej, w menu Ślady przejazdu ponownie nacisnąć , a następnie nacisnąć .
3. Utworzyć linie ograniczenia.

11.8
Tworzenie ścieżek technologicznych
CMS-T-00001827-B.1

Ścieżki technologiczne są tworzone, pokazywane na wyświetlaczu i zapisywane jako ślad przejazdu do ponownego użycia dla maszyny pielęgnacyjnej. Plik ze śladami przejazdu posiada dopisek „_Fahrgasse”.


CMS-I-00001104

- ✓ Pole utworzone; patrz strona 139
- ✓ Wzorzec prowadzenia wybrany; patrz strona 158.

- Zlecenie za pomocą przycisku .

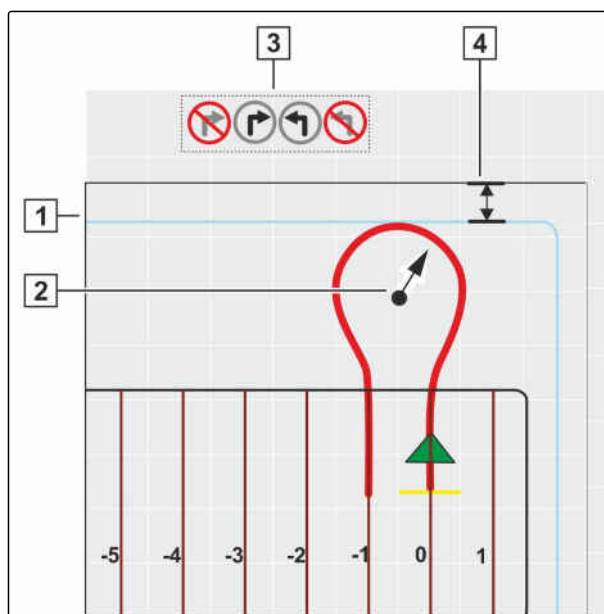
Wymagane jest podanie następujących danych:

- Szerokość robocza (m)
- Rozstaw kół (m)
- Pierwszy pas
- Przesunięcie

Tworzenie automatycznego manewru zawracania

CMS-T-00001826-B.1



- 1 Ślad manewru zawracania
- 2 Promień zawracania
- 3 Kierunek manewru zawracania. Przekreślona strzałka: usterka → wykonać ręcznie manewr zawracania.
- 4 Odległość między granicą pola a śladem manewru zawracania





CMS-I-00001129

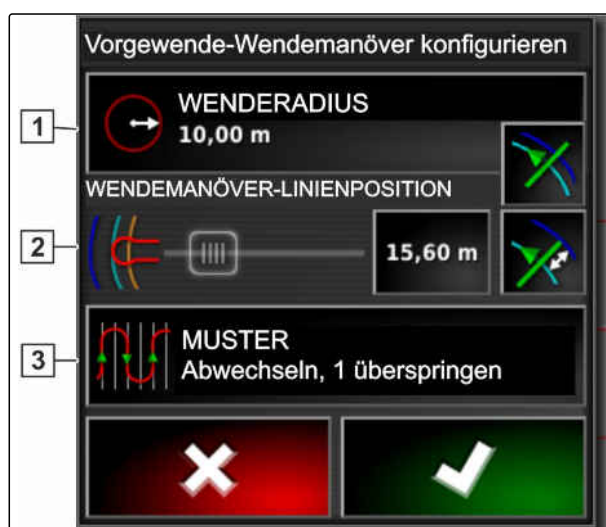
✓ WARUNKI

- ✓ Pole utworzone; patrz strona 139
- ✓ Aktywować uwrocie; patrz strona 51.

1. Otworzyć menu Ślady przejazdu w menu
Zlecenie za pomocą przycisku .
2. Aby utworzyć automatyczny manewr
zawracania na uwrociu,
w menu Ślady przejazdu nacisnąć .
3. Skonfigurować manewr zawracania na uwrociu.




Możliwe ustawienia:

- 1 Promień zawracania.
- 2 Określić położenie śladu manewru zawracania
suwakiem lub poprzez wprowadzenie wartości.
Wybór: przejście belki połowej przez granicę
pola dozwolone  lub niedozwolone .
- 3 Wybrać wzorzec.



CMS-I-00001112

Wybór wzorca:

-  Naprzemiennie
-  Wypełnienie
-  Wypełnienie w jednym kierunku



WSKAZÓWKA

Pomiąć żadaną liczbę śladów przejazdu.

Wybrać pierwszą zmianę śladu przejazdu według rosnącego lub malejącego numeru śladu przejazdu.



CMS-I-00001877

11.10

Ponowne użycie śladów przejazdu

CMS-T-000769-C.1

Utworzone ślady przejazdu mogą być ponownie używane dla różnych zleceń.



WSKAZÓWKA


Adaptacyjnych śladów przejazdu po krzywych nie można ponownie użyć.



WARUNKI

- ✓ Pole utworzone; patrz strona 139
- ✓ Wybrany wzorec prowadzenia, który zostanie ponownie użyty; patrz strona 158

1. W zależności od wybranego wzorca prowadzenia nacisnąć ,  lub  w menu Zlecenie.
2. Przyciskiem  wyświetlić menu wyboru śladu przejazdu.

3. Jeśli ślad przejazdu będzie wczytywany z pamięci USB, wybrać przycisk **5**.
4. Wybrać klienta **1**.
5. Wybrać gospodarstwo rolne **2**.
6. Wybrać pole **3**.
7. Wybrać ślad przejazdu **4**.
8. Zatwierdzić przyciskiem .


WSKAZÓWKA

Jeśli wybrano źródło korekty o mniejszej dokładności, wyświetlone zostanie ostrzeżenie o dokładności. Źródło korekty o małej dokładności nie może zagwarantować dokładnego podążania utworzonymi śladami przejazdu.



CMS-I-000601

11.11

Podążanie śladami przejazdu

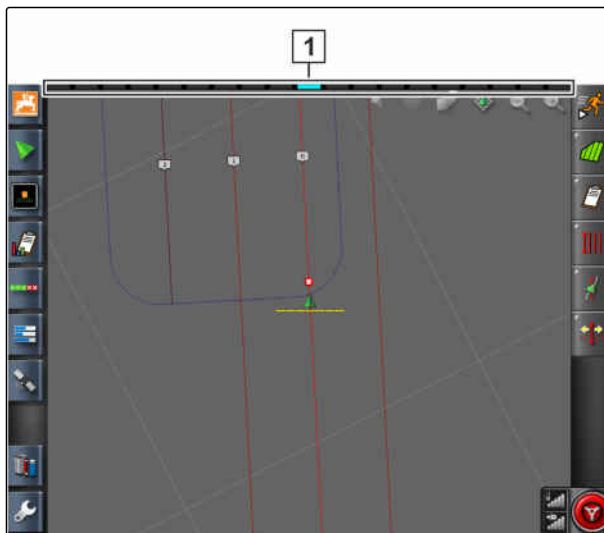
CMS-T-00000498-B.1

11.11.1 Kontrola odchylenia od śladu na belce świetlnej

CMS-T-00000499-B.1

Belka świetlna znajduje się przy górnej krawędzi ekranu dotykowego **1**. Belka świetlna wskazuje podczas pracy, na jak daleko pojazd oddalił się od wyznaczonego śladu przejazdu.

Pojazd znajduje się na właściwym śladzie, gdy świeci się niebieska dioda LED pośrodku belki świetlnej. Gdy pojazd zbacza ze śladu przejazdu, zaczynają świecić się diody LED belki świetlnej z boku niebieskiej diody LED. Po której stronie diody LED belki świetlnej zaczynają świecić, zależy od ustawienia podstawowego.

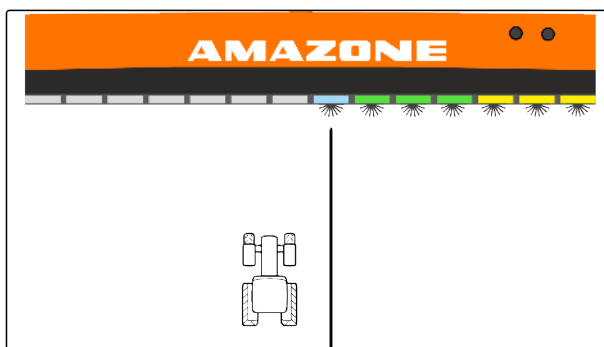


CMS-I-00000262



WARUNKI

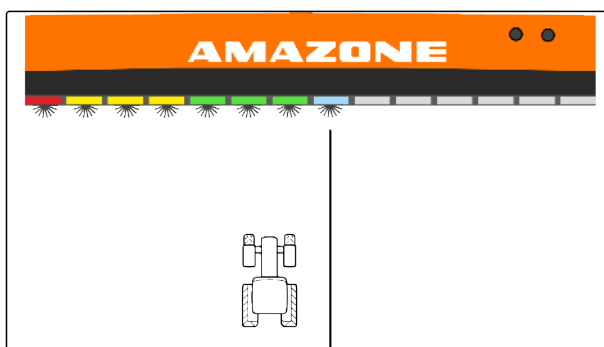
- ✓ Belka świetlna aktywowana, patrz strona 29.
 - ✓ Tryb diod LED wybrany, patrz strona 29.
- *Jeśli wybrano tryb diod LED "Dojeżdżanie do", kierować pojazdem w stronę, po której świecą się diody LED belki świetlnej*



CMS-I-00000261

albo

, jeśli wybrano tryb diod LED "Odjeżdżanie", kierować pojazdem przeciwnie do strony, po której świecą się diody LED belki świetlnej.



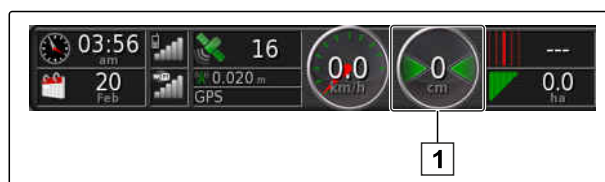
CMS-I-00000268

11.11.2 Kontrola odchylenia od śladu na tablicy rozdzielczej

CMS-T-001524-C.1

Tablica rozdzielcza znajduje się przy dolnej krawędzi menu roboczego. W polu danych Odchylenie od śladu **1** pokazywane jest, na ile pojazd oddalił się od śladu przejazdu.

Pojazd znajduje się na prawidłowym śladzie, gdy obok zera wyświetlane są 2 zielone strzałki. Gdy pojazd odbiega od śladu przejazdu, w zależności od ustawienia podstawowego wyświetlana jest czerwona strzałka obok odchylenia od śladu.



CMS-I-001021



WARUNKI

- ✓ Wskazanie odchylenia od śladu aktywowane na tablicy przyrządów; patrz strona 120
- ✓ Tryb diod LED wybrany; patrz strona 29



WSKAZÓWKA

W celu wyświetlania odchylenia od śladu na tablicy rozdzielczej można wyłączyć belkę świetlną.

1. *Jeśli wybrano tryb diod LED "Dojeżdżanie do",* kierować pojazdem w stronę, po której wyświetlana jest czerwona strzałka.
2. *Jeśli wybrano tryb diod LED "Odjeżdżanie",* kierować pojazdem przeciwnie do strony, po której świeci się czerwona strzałka.

11.12

Korygowanie śladów przejazdu

CMS-T-00000246-D.1

Przebieg śladów przejazdu można korygować, aby wyrównać odchylenia. Odchylenia śladów przejazdu powstają w konsekwencji znoszenia GPS. Jeśli wyświetlone ślady przejazdu nie zgadzają się z rzeczywistymi śladami na polu, wyświetlone ślady przejazdu na terminalu AmaPad można ręcznie przesuwać.

- Aby skorygować ślady przejazdu, patrz strona 178.

Korygowanie odbioru GPS

12

CMS-T-00000454-B.1

12.1

Przeprowadzanie korekty znoszenia GPS

CMS-T-00000455-A.1

12.1.1 Korygowanie znoszenia GPS za pomocą opcji znoszenia GPS


CMS-T-000655-B.1

Mianem znoszenia GPS określa się odchylenia sygnału GPS, które powstają przy korzystaniu ze źródeł korekty o małej dokładności. Znoszenie GPS można rozpoznać po tym, że pozycja symbolu pojazdu na terminalu AmaPad nie pokrywa się już z rzeczywistą pozycją pojazdu.



WSKAZÓWKA

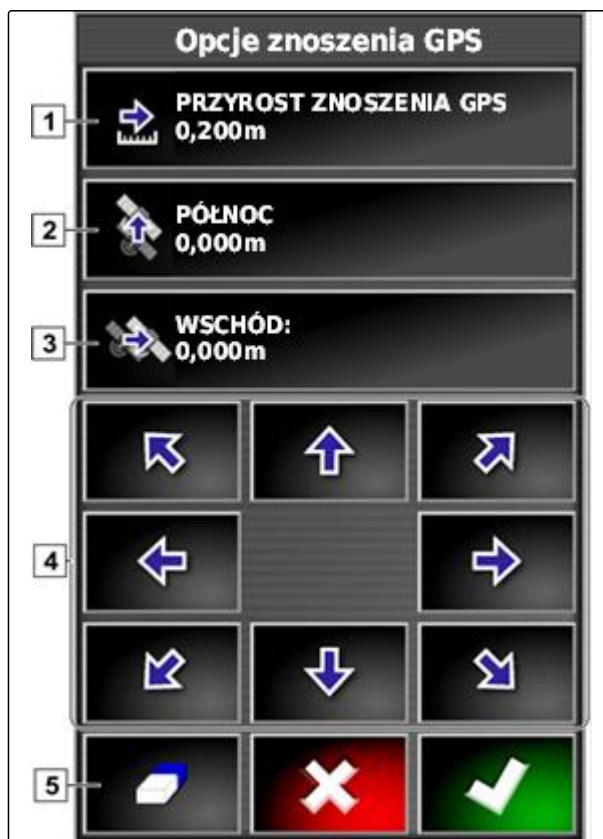
Do wykrycia znoszenia GPS potrzebny jest rzeczywisty i wirtualny punkt odniesienia. Rzeczywistym punktem odniesienia może być pozycja na polu, którą łatwo rozpoznać, np. wjazd na pole lub ślady opon na obrobionej już powierzchni. Wirtualnym punktem odniesienia na terminalu AmaPad może być linia graniczna, punkt chorągiewki lub obrobiona powierzchnia.

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .

2. Przyciskiem  wyświetlić opcje znoszenia GPS.

Możliwe ustawienia:

- 1 Podawanie długości poszczególnych kroków korekty.
- 2 Wskazanie długości korekty, która została już przeprowadzona. Wartość dodatnia kroku korekty w kierunku północnym. Wartość ujemna kroku korekty w kierunku południowym.
- 3 Wskazanie długości korekty, która została już przeprowadzona. Wartość dodatnia kroku korekty w kierunku wschodnim. Wartość ujemna kroku korekty w kierunku zachodnim.
- 4 Strzałki kierunku poszczególnych kroków korekty. Wprowadzanie długości kroków korekty w punkcie 1.
- 5 Resetowanie wszystkich korekt.



3. Wprowadzić korekty, aż pozycja symbolu pojazdu będzie się zgadzała z rzeczywistą pozycją pojazdu.

4. Zatwierdzić przyciskiem .

12.1.2 Korygowanie znoszenia GPS za pomocą punktu chorągiewki

CMS-T-000663-B.1

Mianem znoszenia GPS określa się odchylenia sygnału GPS, które powstają przy korzystaniu ze źródeł korekty o małej dokładności. Znoszenie GPS można rozpoznać po tym, że pozycja symbolu pojazdu na terminalu AmaPad nie pokrywa się już z rzeczywistą pozycją pojazdu.


WSKAZÓWKA

Do wykrycia znoszenia GPS potrzebny jest rzeczywisty i wirtualny punkt odniesienia. Rzeczywistym punktem odniesienia może być pozycja na polu, którą łatwo rozpoznać, np. wjazd na pole lub ślady opon na obrobionej już powierzchni. Punkt chorągiewki może służyć za wirtualny punkt odniesienia, na który przesunięty zostanie symbol pojazdu.


WARUNKI

- ✓ Punkt chorągiewki ustawiony jako punkt odniesienia; patrz strona 154

1. Przyłożyć palec w dowolnym miejscu do mapy.
➔ Potwierdzenie wyboru **1** stanie się kolorowe po upływie pół sekundy.
2. Przesunąć palec na punkt chorągiewki, aby wyświetlona została nazwa punktu chorągiewki **2**.
3. Odsunąć palec od mapy.
➔ Wyświetlone zostaną opcje punktu chorągiewki.
4. Nacisnąć przycisk "*Korekta znoszenia GPS*".
➔ Symbol pojazdu zostanie przesunięty w pozycję wybranego punktu chorągiewki.



12.2



Korygowanie śladów przejazdu

CMS-T-00000456-B.1


12.2.1 Przesuwanie krokowo śladów przejazdu

CMS-T-000780-B.1


Przebieg śladów przejazdu można korygować, aby wyrównać odchylenia powstałe wskutek znoszenia GPS. Jeśli wyświetlone ślady przejazdu nie zgadzają się z rzeczywistymi śladami na polu, wyświetlone ślady przejazdu na terminalu AmaPad można ręcznie przesunąć.

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Przyciskiem  wyświetlić opcje przesunięcia.
3. Nacisnąć "Margines przesunięcia".
4. Wprowadzić długość, o którą ślady przejazdu mają być przesuwane przy każdym kroku korekty.



5. *Jeśli ślady przejazdu mają zostać przesunięte w lewo,*
nacisnąć przycisk 



albo

, jeśli ślady przejazdu mają zostać przesunięte w prawo,
nacisnąć przycisk .
6. Nacisnąć przyciski, aż ślady przejazdu na terminalu AmaPad będą się pokrywać z rzeczywistymi śladami na polu.

12.2.2 Przesuwanie śladu przejazdu o podaną długość

CMS-T-000786-C.1

Przebieg śladów przejazdu można korygować, aby wyrównać odchylenia powstałe wskutek znoszenia GPS. Jeśli wyświetlone ślady przejazdu nie zgadzają się z rzeczywistymi śladami na polu, wyświetlone ślady przejazdu na terminalu AmaPad można przesunąć o określoną długość.

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Przyciskiem  wyświetlić opcje przesunięcia.
3. Nacisnąć "Przesunięcie łączne".

WSKAZÓWKA

Na przycisku "Przesunięcie łączne" podana jest długość, o którą przesunięte zostały ślady przejazdu. Dalsze przesunięcia należy dodać lub odjąć.

4. Jeśli ślady przejazdu mają zostać przesunięte w prawo,
wprowadzić wartość dodatnią

albo

, jeśli ślady przejazdu mają zostać przesunięte w lewo,
wprowadzić wartość ujemną

albo

, jeśli wszystkie przesunięcia mają zostać zresetowane,
wprowadzić „0”.

5. Zatwierdzić przyciskiem .

➔ Ślady przejazdu zostaną przesunięte o podaną wartość.





12.2.3 Przesuwanie śladu przejazdu na pozycję pojazdu

CMS-T-000783-B.1

Przebieg śladów przejazdu można korygować, aby wyrównać odchylenia powstałe wskutek znoszenia GPS. Jeśli wyświetlone ślady przejazdu nie zgadzają się z rzeczywistymi śladami na polu, wyświetlone

ślady przejazdu na terminalu AmaPad można przesuwać na pozycję pojazdu.

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Przyciskiem  przesunąć najbliższy ślad przejazdu na pozycję pojazdu.

12.3





Zapisywanie skorygowanych śladów przejazdu

CMS-T-000793-C.1



WSKAZÓWKA

Skorygowane ślady przejazdu należy zapisać pod nową nazwą. Wcześniej utworzone ślady przejazdu pozostaną zachowane.

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Przyciskiem  otworzyć menu "Zapisz przesuniętą linię".
3. Nacisnąć "Nazwa linii prowadzenia".
4. Wprowadzić nazwę śladu przejazdu.
5. Potwierdzić wprowadzone dane przyciskiem .
6. Zatwierdzić przyciskiem .




- ➔ Skorygowane ślady przejazdu zostały zapisane i przypisane do aktualnego pola.

12.4

Wyświetlanie informacji GPS

CMS-T-000608-A.1

Informacje GPS można wyświetlić w menu Funkcje.

- W menu Funkcje przyciskiem  wyświetlić widok miniatur informacji GPS.

- 1 Pozycja GPS
- 2 Orientacja pojazdu
- 3 Dokładność GPS



Dokładność GPS

- 1 Wyświetlanie liczby satelitów, informacji o satelitach
- 2 Stosowany sygnał korekcji
- 3 Wiek sygnału korekcji w sekundach
- 4 Odchylenie pozycji w poziomie: wartość mniejsza niż 1: duża dokładność, wartość większa niż 4: mała dokładność



Korzystanie z automatyki prowadzenia

13

CMS-T-00000457-B.1

13.1

Kalibrowanie prowadzenia

CMS-T-000668-C.1

Terminal AmaPad na podstawie danych GPS może przejąć kierowanie pojazdem i utrzymywać pojazd na utworzonym śladzie przejazdu. Aby funkcja automatyki prowadzenia działała poprawnie, konieczna jest kalibracja prowadzenia.



WSKAZÓWKA

W niniejszej instrukcji obsługi opisano jedynie kalibrację prowadzenia dla opryskiwacza samojezdnego AMAZONE Pantera. Aby uzyskać informacje dotyczące innych pojazdów, prosimy o kontakt z firmą AMAZONE.



WAŻNE

Niebezpieczeństwo uszkodzenia maszyny!



Niezbędne manewry podczas jazdy mogą doprowadzić do uszkodzenia podłączonych narzędzi roboczych lub belek polowych.

- ▶ Odłączyć wszystkie narzędzia robocze i złożyć belki polowe przed rozpoczęciem kalibrowania kompasu.



WSKAZÓWKA

Kalibrowanie kompasu obejmuje przejazd po okręgu i na wprost po odcinku 100 m.

1. Upewnić się, że dostępna jest dostateczna ilość miejsca na kalibrację kompasu.
 2. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
 3. Przyciskiem  wyświetlić menu "Kalibracja sterowania".
 4. Nacisnąć "Kompas".
- ➔ Kalibrowanie kompasu jest rozpoczęte.
5. Postępować zgodnie z instrukcjami na ekranie.



WSKAZÓWKA

Czujnik kątowny koła nie musi być kalibrowany dla opryskiwacza samojezdnego AMAZONE Pantera. Aby uzyskać informacje dotyczące innych pojazdów, prosimy o kontakt z firmą AMAZONE.

Kąt nakierowania musi zostać skalibrowany tylko, jeśli jako źródło korekty podano "RTK", patrz strona 65. "RTK" jest odpłatnym źródłem korekty i nie zostało opisane w niniejszej instrukcji obsługi. W celu uzyskania bliższych informacji na temat odpłatnych źródeł korekty, prosimy o kontakt z firmą AMAZONE.



13.2


Sprawdzanie statusu prowadzenia


CMS-T-000704-C.1

Status prowadzenia przedstawia zestawienie warunków, które muszą być spełnione w celu korzystania z automatyki prowadzenia.





WARUNKI

- ✓ Pojazd zatrzymany
- ✓ Okno statusu automatyki prowadzenia aktywowane; patrz strona 35
- ✓ Przycisk do uruchamiania automatyki prowadzenia jest czerwony: 
- ✓ Pojazd z automatyką prowadzenia skonfigurowany; patrz strona 96
- ✓ Odpowiedni odbiornik GPS skonfigurowany (AGI-3 lub AGI-4); patrz strona 60
- ✓ Automatyczne prowadzenie aktywowane; patrz strona 97

► W menu roboczym nacisnąć 

albo

W menu Zlecenie nacisnąć  i .

→ Wyświetlone zostanie okno "Status sterowania".





CMS-I-000444

Czerwone wskazanie statusu w wierszu:	Czynności
Sprzęt odbiornika	Sprawdzić, czy odbiornik GPS jest prawidłowo podłączony, zamocowany i włączony.
Korekcja różnicowa	Sprawdzić, czy źródło korekty zostało poprawnie skonfigurowane, patrz strona 65.
Precyzja położenia	<p>Sprawdzić dane GPS, patrz strona 24.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Źródło korekty musi być zbieżne • Dane satelitarne muszą mieć dużą dokładność • Dostępnych musi być przynajmniej 4 satelitów • Źródło korekty musi odpowiadać ustawieniom. Przy błędnym źródle korekty: wybrać poprawne źródło korekty, patrz strona 65. <p>Jeśli drzewa, linie napowietrzne itp. zakłócają odbiór, przejechać pojazdem na otwartą powierzchnię.</p>
Kontroler sterowania	<p>Sprawdzić, czy sterownik prowadzenia jest poprawnie podłączony i włączony.</p> <p>Sprawdzić, czy w menu Setup wybrany jest prawidłowy sterownik prowadzenia, patrz strona 96.</p>
Geometria pojazdu	Sprawdzić, czy dane geometrii pojazdu zostały prawidłowo podane, patrz strona 91, lub wybrać pojazd od nowa, patrz strona 93.
Profil pojazdu	Sprawdzić, czy dane geometrii pojazdu zostały prawidłowo podane, patrz strona 91. Sprawdzić, czy wybrany został prawidłowy pojazd, patrz strona 93.
Sterowanie skalibrowane	Skalibrować prowadzenie, patrz strona 182.
Brak dostępu	Odblokować sterowanie prowadzenia w pojeździe.
Dostępna linia	<p>Sprawdzić, czy wybrany jest ślad przejazdu, patrz strona 170.</p> <p>Podjechać bliżej śladu przejazdu.</p>
Linia zsynchronizowana	<p>Sprawdzić połączenie z odbiornikiem GPS.</p> <p>Wczytać ponownie ślad przejazdu i odczekać, aż ślad przejazdu zostanie zsynchronizowany.</p>
Operacja niedozwolona	Zakończyć wszystkie czynności wykonywane na terminalu AmaPad.
Obecność operatora	Zająć miejsce w fotelu kierowcy.
Kierownica	Puścić kierownicę.
Prędkość	Jechać z prędkością od 1 do 25 km/h.
Odchylenie od śladu	Podjechać bliżej śladu przejazdu.
Błąd kierunku	<p>Skalibrować kompas, patrz strona 182.</p> <p>Wjechać na ślad przejazdu.</p>

13.3

Regulacja automatyki kierowania

CMS-T-000604-A.1

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Przyciskiem  wyświetlić menu "Regulacja prowadzenia".



WAŻNE

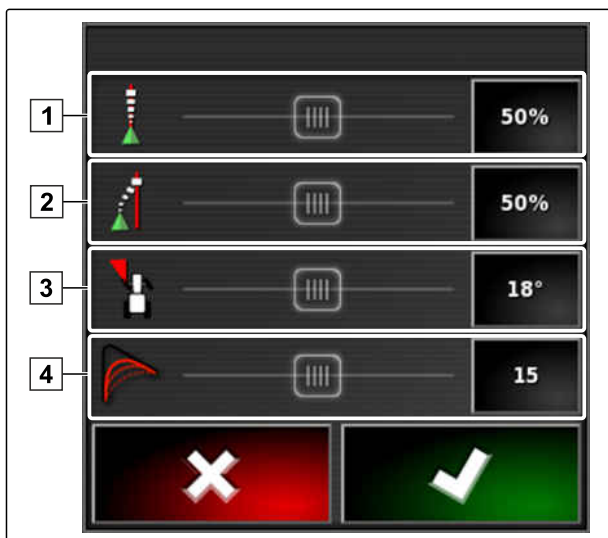
Niebezpieczeństwo uszkodzenia maszyny!

Przez wysokie wartości nastaw automatyka prowadzenia reaguje agresywnie. Może to doprowadzić do uszkodzenia podłączonych narzędzi roboczych lub belek polowych.

- ▶ Najpierw ustawić wartości odpowiadające mniej agresywnej charakterystyce prowadzenia.
- ▶ Sprawdzić charakterystykę prowadzenia.
- ▶ Wartości zwiększać w małych krokach.

Możliwe ustawienia:

- 1 Dokładność śladu: dokładność śladu określa, na ile agresywnie automatyka prowadzenia podąża za śladem przejazdu.
- 2 Dokładność zbliżania: dokładność zbliżania określa, na ile agresywnie automatyka prowadzenia skręca na ślad przejazdu.
- 3 Maksymalny kąt skrętu: maksymalny kąt skrętu podaje, jak bardzo automatyka prowadzenia może skręcać układ kierowniczy.
- 4 Promień gładzenia śladów przejazdu po krzywych: promień gładzenia śladów przejazdu po krzywych określa, na ile dokładnie automatyka prowadzenia podąża śladami przejazdu po krzywych. Przy małej wartości następuje bardziej dokładne podążanie śladami przejazdu po krzywych i krzywe pozostają ostre. Przy dużej wartości następuje bardziej niedokładne podążanie śladami przejazdu po krzywych i krzywe są zaokrąglane.



3. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .

13.4


Włączanie automatyki prowadzenia

CMS-T-001557-C.1




WARUNKI

- ✓ Pojazd z automatyką prowadzenia skonfigurowany, patrz strona 88
- ✓ Odpowiedni odbiornik GPS skonfigurowany (AGI-3 lub AGI-4), patrz strona 60
- ✓ Automatyczne prowadzenie aktywowane, patrz strona 97
- ✓ Prowadzenie skalibrowane, patrz strona 182.
- ✓ Wszystkie warunki statusu prowadzenia spełnione, patrz strona 183.
- ✓ Automatyka prowadzenia wyregulowana, patrz strona 186.
- ✓ Pojazd znajduje się na śladzie przejazdu.

► W menu roboczym nacisnąć przycisk .

➔ Rozlega się alarm.

➔ Automatyka prowadzenia została uruchomiona.

➔ Przycisk do uruchamiania automatyki prowadzenia zmienia kolor na zielony: .



WSKAZÓWKA

Jeśli pojazd nie wykazuje żądanej charakterystyki jazdy, automatykę prowadzenia można od nowa wyregulować, patrz strona 186.

13.5

Włączanie automatyki prowadzenia z opóźnieniem


CMS-T-000562-A.1


Automatykę prowadzenia można włączać z opóźnieniem, aby w międzyczasie przyspieszyć pojazd. Z chwilą osiągnięcia wymaganej prędkości automatyka prowadzenia zostanie automatycznie włączona.



WARUNKI

- ✓ Prędkość pojazdu poniżej 2 km/h

1. Nacisnąć dwukrotnie szybko przycisk .

➔  miga na białą i żółtą.

2. Przyspieszyć pojazd.

➔ Z chwilą osiągnięcia przez pojazd wymaganej prędkości automatyka prowadzenia zostanie automatycznie włączona.

13.6

Wyłączanie automatyki kierowania

CMS-T-000700-B.1




WSKAZÓWKA

Jeśli nie wszystkie warunki statusu prowadzenia są spełnione, automatyka prowadzenia zostanie wyłączona. Zestawienie warunków, patrz patrz strona 183.

Wyłączenie automatyki prowadzenia możliwe jest na 2 sposoby:

► Obrócić kierownicę o kilka stopni

albo

w menu roboczym nacisnąć przycisk .

➔ Rozlega się alarm.

➔ Automatyka prowadzenia jest wyłączona.

Korzystanie z terminala uniwersalnego

14

CMS-T-00000458-B.1

14.1

Otwieranie terminala uniwersalnego

CMS-T-00000556-B.1

Terminal uniwersalny umożliwia dostęp do sterowania ECU narzędzia roboczego. Interfejs użytkownika sterowania maszyną jest przedstawiany na terminalu AmaPad i stamtąd może być obsługiwany.

Widok miniatur terminala uniwersalnego znajduje się na pasku funkcyjnym w menu roboczym.

1. W menu Funkcje nacisnąć .



WSKAZÓWKA

Na przycisku w menu Funkcje również wyświetlany może być symbol podłączonego narzędzia roboczego. Przykład rozsiewacza

nawozu: 

- ➔ Wyświetlony zostanie widok miniatur terminala uniwersalnego.

2. Powiększyć widok miniatur.



WSKAZÓWKA

Aby skonfigurować terminal uniwersalny, patrz strona 83,



14.2

Powiększanie fragmentu w widoku miniatur

CMS-T-000815-A.1

Odwzorowanie terminala uniwersalnego w obrębie widoku miniatur można powiększać.

1. Nacisnąć dwukrotnie widok miniatur.

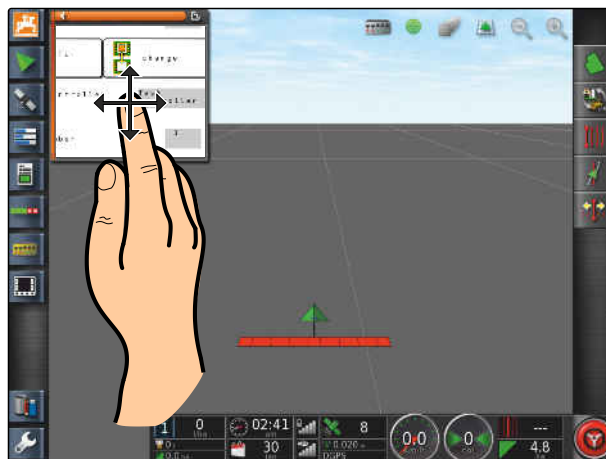
➔ Wybrany obszar zostanie powiększony.

2. *Aby przesunąć fragment,* przesunąć palec po widoku miniatur.



WSKAZÓWKA

Terminala uniwersalnego nie można obsługiwać przez widok miniatur.



14.3

Korzystanie z automatycznych przyporządkowań AUX-N

CMS-T-004499-C.1

Jeśli narzędzie robocze lub zewnętrzne urządzenie wejściowe zostanie podłączone do terminala AmaPad, narzędzie robocze lub zewnętrzne urządzenie wejściowe automatycznie prześle przyporządkowanie AUX-N dla określonych funkcji do terminala AmaPad.



WSKAZÓWKA

Przesłane przyporządkowania AUX-N muszą zostać zatwierdzone przy każdym uruchomieniu terminala AmaPad.



WSKAZÓWKA

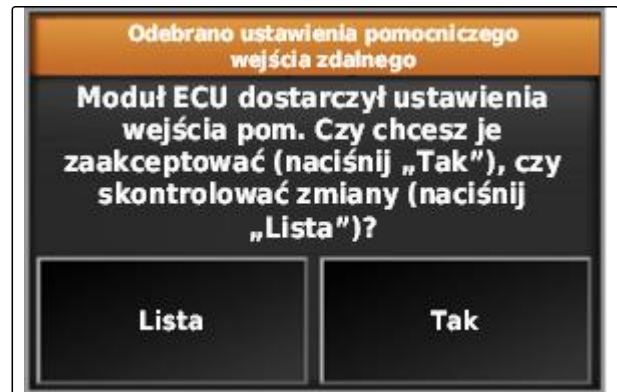
Do chwili przesłania przez narzędzie robocze lub zewnętrzne urządzenie wejściowe przyporządkowań AUX-N może upłynąć do 2 minut.

Jeśli terminal AmaPad został uruchomiony lub podłączone jest narzędzie robocze lub zewnętrzne urządzenie wejściowe, wyświetlona zostanie

informacja o przesłanych przyporządkowaniach AUX-N.

Dostępne są następujące możliwości wyboru:


- Zastosowanie przesłanych przyporządkowań AUX-N przyciskiem "Tak"
- Zmiana przesłanych przyporządkowań AUX-N



1. *Jeśli przesłane przyporządkowania AUX-N mają zostać zmienione, nacisnąć "Lista".*

➔ Lista przesłanych przyporządkowań AUX-N zostanie wyświetlona na terminalu uniwersalnym.



2. *Aby zmienić przyporządkowania AUX-N, patrz strona 192 .*
3. *Aby usunąć wszystkie przyporządkowania AUX-N,*
nacisnąć przycisk .

14.4

Zarządzanie funkcjami AUX-N

CMS-T-00000460-B.1

14.4.1 Otwieranie przyporządkowań AUX-N,

CMS-T-00000461-B.1

Funkcje terminala AmaPad i funkcje podłączonego narzędzia roboczego można wykonywać przyciskami szybkiego dostępu i przez zewnętrzne urządzenia wejściowe. Jeśli na przykład podłączony jest AmaPilot*, przyciskami AmaPilot* można przypisywać funkcje.

1. W terminalu uniwersalnym wybrać .

➔ Wyświetlona zostanie lista dostępnych funkcji.

2. Aby filtrować funkcje wg urządzeń,

Wybrać .

3. Aby przypisać funkcję,

Wybrać .



CMS-I-001504

➔ Wyświetlone zostanie menu "Zmień przypisanie".

Do przyporządkowania dostępne są następujące opcje:

- Przypisanie dla zewnętrznego urządzenia wejściowego; patrz strona 193
- Przyporządkowanie dla widoku miniatur; patrz strona 193
- Przyporządkowanie przez listę wyboru; patrz strona 194
- Usuwanie przyporządkowania; patrz strona 194



CMS-I-001223

Przypisanie dla zewnętrznego urządzenia wejściowego

CMS-T-002579-A.1



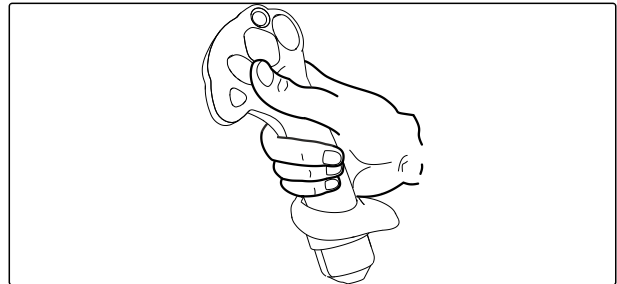
WARUNKI

- ✓ Zewnętrzne urządzenie wejściowe podłączone
- ✓ Zewnętrzne urządzenie wejściowe wczytane na terminalu uniwersalnym

1. Nacisnąć przycisk na zewnętrznym urządzeniu wejściowym, np. na AmaPilot*.

➔ Wybrany przycisk zostanie przypisany do funkcji.

2. Zatwierdzić przyporządkowanie przyciskiem



Przyporządkowanie dla widoku miniatur

CMS-T-002466-B.1



WSKAZÓWKA

Widok miniatur dla wejścia AUX zostanie wyświetlony dopiero, gdy edytowane będzie przyporządkowanie lub przyporządkowania są już zapisane.

- ▶ Wybrać żądany przycisk w widoku miniatur.

➔ Funkcja jest przypisana do wybranego przycisku.



Przyporządkowanie przez listę wyboru

CMS-T-002575-A.1

1. Aby otworzyć listę możliwych wejść,

Wybrać .

➔ Wyświetlone zostanie menu "Wybierz wejście".

2. Wybrać urządzenie wejściowe z listy.

3. Wybrać przycisk dla przyporządkowania

albo

Usunąć przyporządkowanie przyciskiem .

4. Zatwierdzić przyporządkowanie przyciskiem




Usuwanie przyporządkowania

CMS-T-002577-A.1

1. Aby usunąć przyporządkowanie,

Wybrać .

2. Zatwierdzić przyciskiem .

Korzystanie z automatycznego wykrywania jazdy wstecz

15

CMS-T-000153-B.1

Funkcja automatycznego wykrywania jazdy wstecz ustala, czy pojazd porusza się do tyłu. Gdy jazda wstecz zostanie wykryta, również symbol pojazdu na mapie porusza się do tyłu. Bez automatycznego wykrywania jazdy wstecz symbol pojazdu obraca się podczas jazdy wstecz.



WSKAZÓWKA

Automatyczne wykrywanie jazdy wstecz należy aktywować w menu Setup; patrz strona 46.

1. Jechać pojazdem do tyłu.

➔ Przycisk automatycznego wykrywania jazdy

wstecz zmieni kolor na żółty:



2. *Jeśli kierunek ruchu symbolu pojazdu nie zgadza się z kierunkiem ruchu pojazdu,*

nacisnąć przycisk



Korzystanie z włączania sekcji szerokości

16

CMS-T-00000462-C.1

16.1

Korzystanie z ręcznego włączania sekcji szerokości

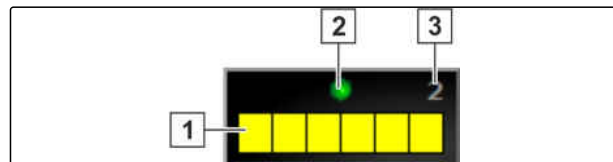
CMS-T-001507-C.1

Dla opryskiwaczy i siewników można aktywować wirtualne włączniki sekcji szerokości. Za pomocą wirtualnych włączników sekcji szerokości można włączać i wyłączać pojedyncze sekcje szerokości.

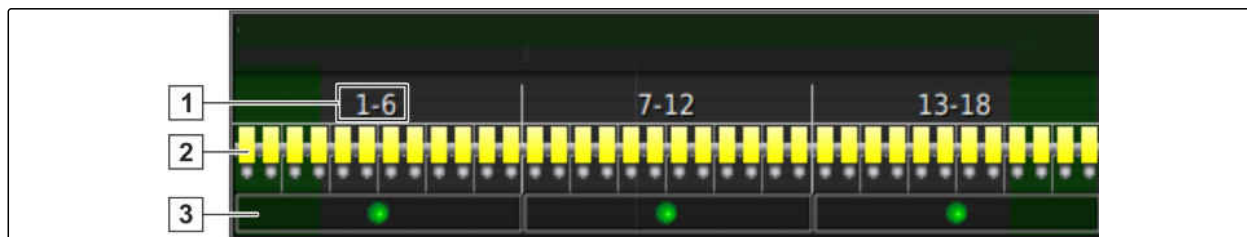
Widok miniatur dla ręcznego włączania sekcji szerokości znajduje się na pasku funkcyjnym w menu roboczym. Wirtualne włączniki sekcji szerokości mogą być również wyświetlane na mapie w widoku mapy.

Włączniki sekcji szerokości w widoku miniatur

- 1** Status sekcji szerokości: Czerwony: sekcja szerokości wyłączona, Żółty: sekcja szerokości włączona i rozsiew/oprysk zatrzymany (z reguły przez automatyczne włączanie sekcji szerokości). Zielony: sekcja szerokości włączona i rozsiew/oprysk uruchomiony. Pomarańczowy: sekcja szerokości jest włączona i rozsiew/oprysk zatrzymany lub sekcja szerokości jest wyłączona i rozsiew/oprysk uruchomiony (z reguły przez opóźnienie włączenia)
- 2** Status przełącznika sekcji szerokości: Zielony: włącznik sekcji szerokości załączony, Czerwony: włącznik sekcji szerokości wyłączony
- 3** Numer przełącznika



CMS-I-002411



CMS-I-002409

Włączniki sekcji szerokości w widoku mapy

- | | |
|--|--|
| <p>1 Numery sekcji szerokości</p> <p>2 Status sekcji szerokości: Czerwony: sekcja szerokości wyłączona, Żółty: sekcja szerokości włączona i rozsiew/oprysk zatrzymany (z reguły przez automatyczne włączanie sekcji szerokości). Zielony: sekcja szerokości włączona i rozsiew/oprysk uruchomiony. Pomarańczowy: sekcja szerokości jest włączona i rozsiew/oprysk zatrzymany lub sekcja szerokości jest wyłączona i rozsiew/oprysk uruchomiony (z reguły przez opóźnienie włączenia)</p> | <p>3 Status przełącznika sekcji szerokości: Zielony: włącznik sekcji szerokości załączony, Czerwony: włącznik sekcji szerokości wyłączony</p> |
|--|--|



WARUNKI

- ✓ Wirtualne włączniki sekcji szerokości aktywowane i skonfigurowane; patrz strona 87
- ✓ Zlecenie uruchomione; patrz strona 126
- ✓ Automatyczne włączanie sekcji szerokości włączone; patrz strona 198

1. Na pasku funkcyjnym nacisnąć przycisk



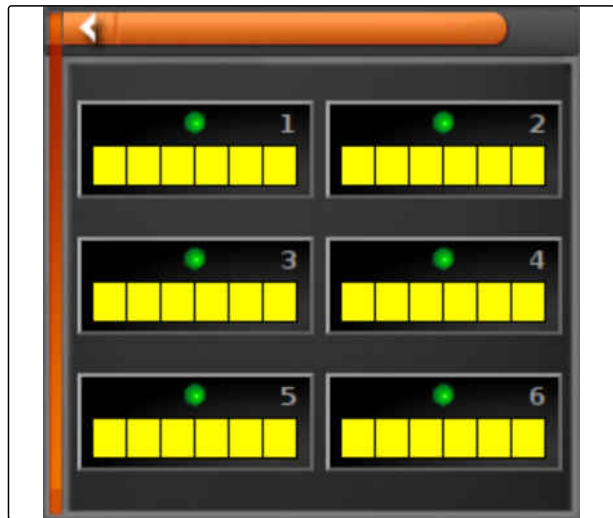
albo

w widoku mapy nacisnąć przycisk



- ➔ Wyświetlone zostanie ręczne włączanie sekcji szerokości.

2. Aby włączyć lub wyłączyć żądaną sekcję szerokości:
naciśnąć odpowiedni włącznik sekcji szerokości.



CMS-I-002413

16.2

Korzystanie z automatycznego włączania sekcji szerokości

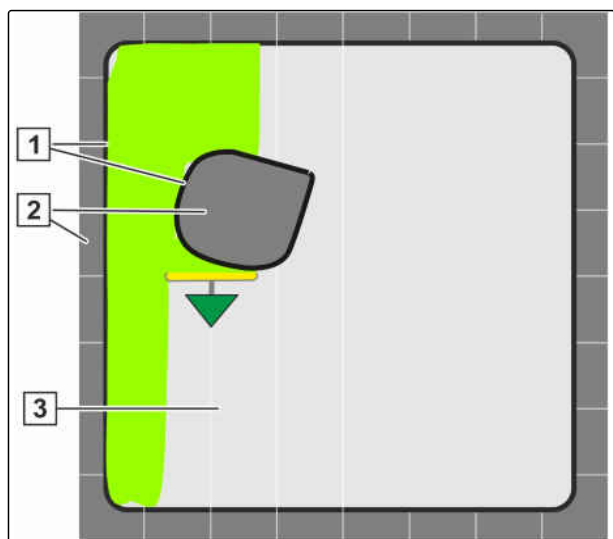
CMS-T-00002262-A.1

16.2.1 Korzystanie z automatycznego włączania sekcji szerokości

CMS-T-001490-D.1

W przypadku automatycznego włączania sekcji szerokości sekcje szerokości narzędzia roboczego są wyłączane automatycznie, gdy narzędzie robocze przejdzie określoną granicę lub obrobioną powierzchnię.

- 1 Linie graniczne
- 2 Powierzchnie nie do obrobienia są wyświetlane w kolorze ciemnoszarym, np. obszary wyłączenia
- 3 Powierzchnie do obrobienia wyświetlane są na jasnoszaro



CMS-I-001384



WARUNKI

- ✓ Włączanie sekcji szerokości skonfigurowane; patrz strona 107
- ✓ Automatyczne włączanie sekcji szerokości aktywowane w terminalu uniwersalnym; patrz instrukcja obsługi sterowania maszyny

1. W menu Funkcje nacisnąć .

➔ Wyświetlony zostanie widok miniatur automatycznego włączania sekcji szerokości.

Możliwe ustawienia:


"Tryb sterowania": za pomocą trybu sterowania konfiguruje się nakładki sekcji szerokości.

"Limit granic": wartość graniczna pozwala określić, w których obszarach sekcje szerokości będą wyłączane.

"ASC Wł.": tym przyciskiem włącza lub wyłącza się automatyczne włączanie sekcji szerokości.



CMS-I-000497

2. Aby skonfigurować tryb sterowania, w menu Funkcje wybrać tryb sterowania , patrz strona 200.

➔ Wyświetlony zostanie widok miniatur trybu sterowania ASC.

Możliwe ustawienia:

- 1 "Tryb sterowania sekcjami wewnętrznymi"
- 2 "Tryb sterowania sekcjami zewnętrznymi"
- 3 "Tolerancja nachodzenia na granicy pola"
- 4 "Nachodzenie przy wyjeżdżaniu z obszaru"
- 5 "Nachodzenie przy wjeżdżaniu na obszar"



CMS-I-00002067

3. Wymagane wartości wprowadzić suwakiem lub w polu liczbowym.
4. Aby określić wartość graniczną, patrz strona 205.
5. Aby włączyć lub wyłączyć automatyczne włączanie sekcji szerokości, nacisnąć "ASC".

16.2.2 Ustawienia automatycznego włączania sekcji szerokości

CMS-T-00002268-A.1

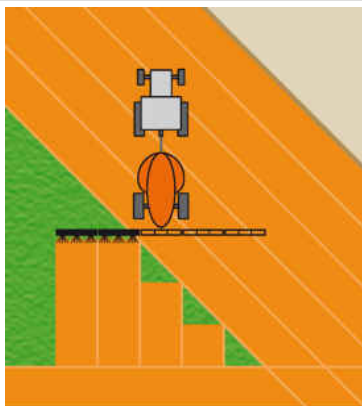
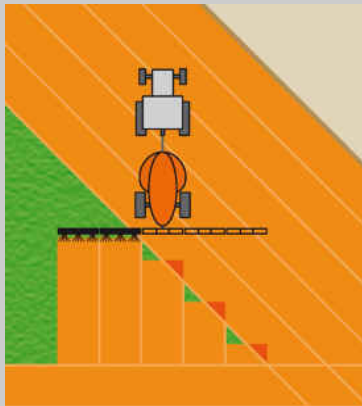
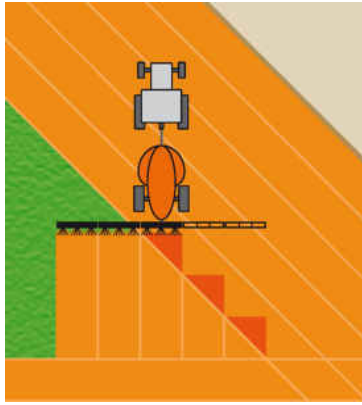
16.2.2.1 Konfigurowanie trybu sterowania

CMS-T-00000463-B.1

Ustawienia trybu sterowania sekcjami wewnętrznymi

CMS-T-003904-C.1

Tryb sterowania dla wycinków wewnętrznych opisuje nakładki wewnętrznych sekcji szerokości. Nakładka określa, na ile sekcje szerokości mogą wystawać na obrobioną już powierzchnię przed wyłączeniem sekcji.

Ustawienia podstawowe	Objaśnienie	Rysunek
0 %	Sekcje szerokości są wyłączane, zanim dojdzie do powstania nakładki.	 <p>CMS-I-001321</p>
50%	Sekcje szerokości są wyłączane, jeśli w połowie przechodzą na obrobioną powierzchnię.	 <p>CMS-I-001319</p>
100%	Sekcje szerokości są wyłączane, jeśli całkowicie przechodzą na obrobioną powierzchnię.	 <p>CMS-I-001317</p>

1. Nacisnąć *"Tryb sterowania"*.

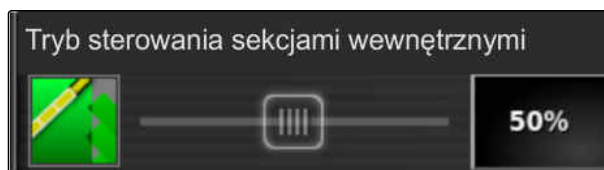
➔ Wyświetlone zostanie menu *"Tryb sterowania ASC"*.

2. W punkcie *"Tryb sterowania sekcjami wewnętrznymi"* ustawić suwakiem wartość procentową

albo

Wprowadzić wartość procentową jako cyfrę.

3. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .

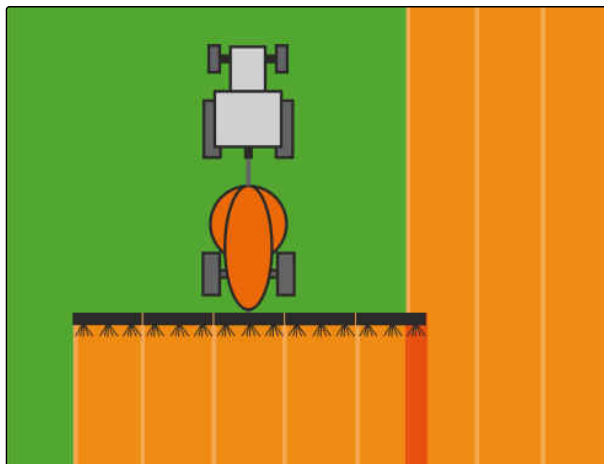


CMS-I-00002064

Wybór trybu sterowania dla wycinków zewnętrznych

CMS-T-003907-C.1

Tryb sterowania dla wycinków zewnętrznych opisuje nakładki obu zewnętrznych sekcji szerokości. Nakładka określa, na ile sekcje szerokości mogą wystawać na obrobioną już powierzchnię przed wyłączeniem sekcji. Nakładka zapobiega ciągłemu wyłączaniu zewnętrznych sekcji szerokości przy jeździe równoległej i włączaniu w momencie dojechania do obrobionych powierzchni.



CMS-I-000594

1. Nacisnąć *"Tryb sterowania"*.

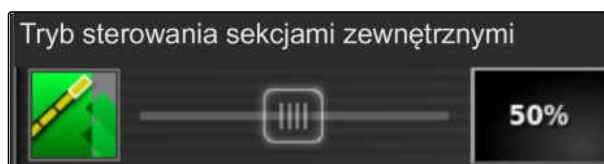
➔ Wyświetlone zostanie menu *"Tryb sterowania ASC"*.

2. W punkcie *"Tryb sterowania sekcjami zewnętrznymi"* ustawić suwakiem wartość procentową.

albo

Wprowadzić wartość procentową jako cyfrę.

3. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .

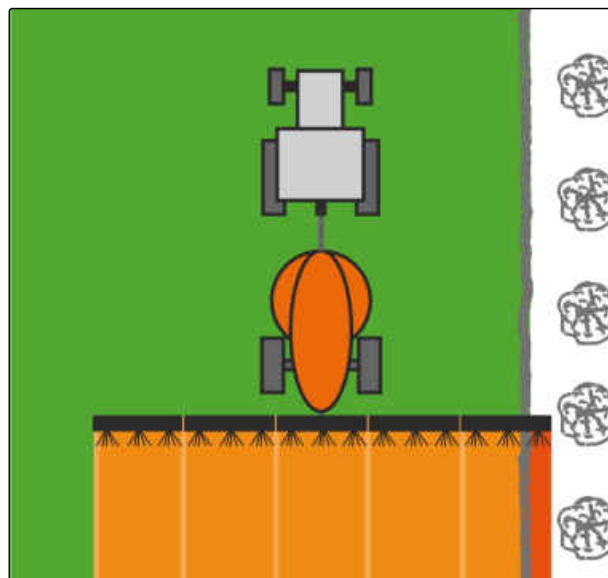


CMS-I-00002063

Określanie tolerancji nakładki na linii granicznej

CMS-T-005171-D.1

Tolerancja nakładki na linii granicznej określa, na ile zewnętrzne sekcje szerokości mogą przechodzić przez linię graniczną, zanim zostaną wyłączone. Tolerancja nakładki na linii granicznej zapobiega ciągłemu wyłączaniu i włączaniu zewnętrznych sekcji szerokości przy linii granicznej z powodu dojechania do linii granicznej.

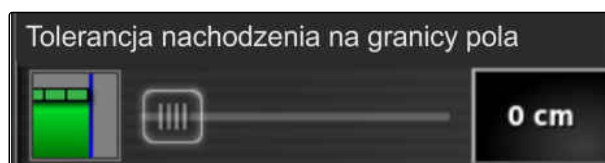


CMS-I-001467

1. Nacisnąć "Tryb sterowania".

➔ Wyświetlone zostanie menu "Tryb sterowania ASC".

2. W punkcie "Tolerancja nachodzenia na granicy pola" suwakiem wprowadzić żądaną tolerancję nakładki w centymetrach przy pomocy suwaka lub jako cyfrę.



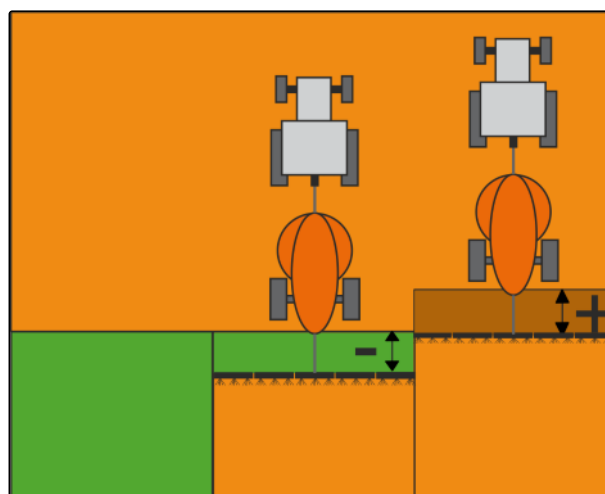
CMS-I-00002065

3. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .

Nakładka przy wjeżdżaniu do obszaru

CMS-T-00002264-A.1

Nakładka przy wjeżdżaniu do obszaru w trybie sterowania ASC w menu Funkcje określa, w jakiej odległości od obrobionej powierzchni sekcje szerokości są wyłączane.



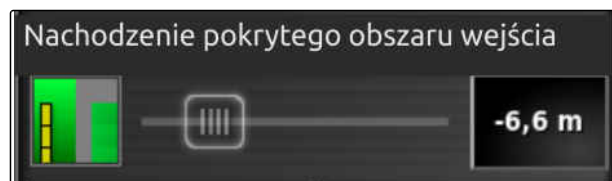
CMS-I-00002060



WSKAZÓWKA

Wprowadzona wartość w metrach może być dodatnia lub ujemna.

- Wartość dodatnia: sekcje szerokości są włączane w obrębie obrobionej powierzchni zgodnie z wprowadzoną odległością przed uwrociem. Tworzona jest nakładka (nachodzenie).
- Wartość ujemna: sekcje szerokości są wyłączane poza obrobioną powierzchnią zgodnie z wprowadzoną odległością przed uwrociem i powstaje luka.



CMS-I-00002057

1. Wybrać *"Nachodzenie przy wjeżdżaniu do obszaru"* i wprowadzić suwakiem odległość w metrach.

albo

Wprowadzić żądaną odległość w metrach w polu liczbowym.

2. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .

Tolerancja nakładki przy wyjeżdżaniu z uwrocia

CMS-T-00002265-A.1

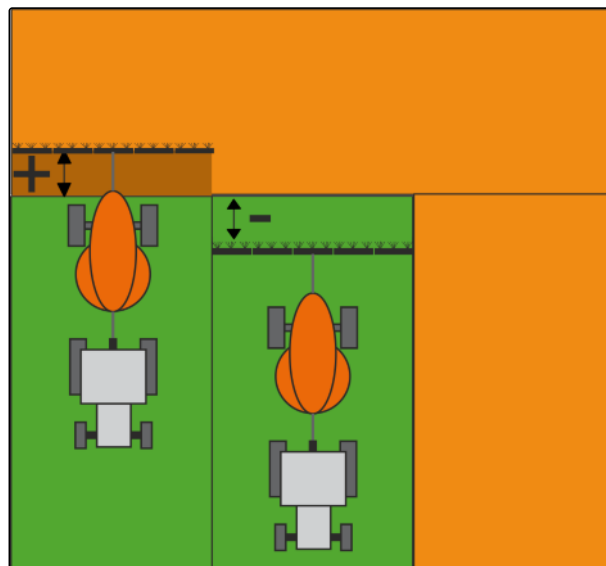
Tolerancja nakładki na uwrociu w trybie sterowania automatycznego włączania sekcji szerokości w menu Funkcje określa, w jakiej odległości od obrobionej powierzchni sekcje szerokości są wyłączane.



WSKAZÓWKA

Wprowadzona wartość w metrach może być dodatnia lub ujemna.

- Wartość dodatnia: sekcje szerokości pozostają włączone w obrębie obróbjonej powierzchni zgodnie z wprowadzoną odległością po przejeździe po uwrociu. Tworzona jest nakładka (nachodzenie).
- Wartość ujemna: sekcje szerokości są wyłączane poza obróbjoną powierzchnią zgodnie z wprowadzoną odległością po przejeździe po uwrociu i powstaje luka.



CMS-I-00002059



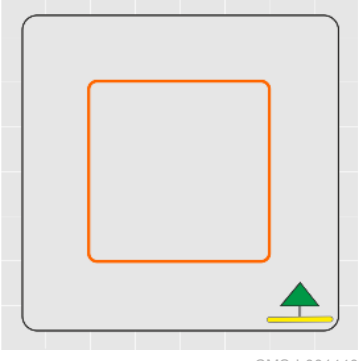
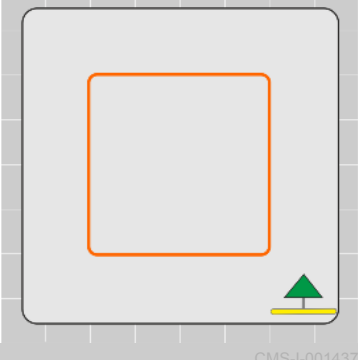
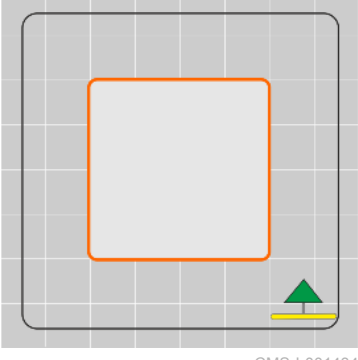
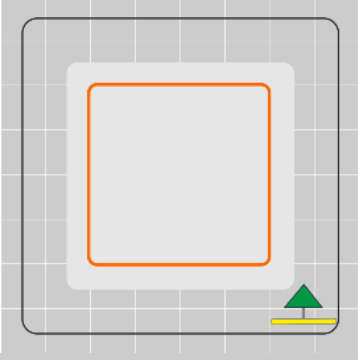
CMS-I-00002058



1. Wybrać *"Nachodzenie przy wyjeżdżaniu z obszaru"* i wprowadzić wymaganą odległość w metrach suwakiem lub w polu liczbowym.
2. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem

16.2.2.2 Określanie wartości granicznej

CMS-T-000680-C.1

Wartość graniczna pozwala określić, w których obszarach sekcje szerokości będą automatycznie wyłączane. W poniższej tabeli podane są możliwe ustawienia. Rysunki przedstawiają wyświetlany widok mapy terminala AmaPad. Na jasnoszarych obszarach sekcje szerokości pozostają włączone, na ciemnoszarych obszarach sekcje szerokości są wyłączane.

Wartość graniczna	Objaśnienie	Rysunek
Nieograniczone	<p>Tylko dla opryskiwaczy i siewników</p> <p>Sekcje szerokości pozostają włączone na wszystkich obszarach poza obrobionymi powierzchniami.</p>	 <p>CMS-I-001440</p>
Linia graniczna	<p>Na obszarach poza linią graniczną sekcje szerokości są wyłączane.</p>	 <p>CMS-I-001437</p>
Nawrót	<p>W obrębie uwrocia sekcje szerokości są wyłączane.</p>	 <p>CMS-I-001434</p>
Strefa bezpieczeństwa	<p>Tylko dla rozsiewacza nawozu.</p> <p>W obrębie linii granicznych tworzona jest strefa bezpieczeństwa. Szerokość strefy bezpieczeństwa wynosi połowę szerokości roboczej. W obrębie strefy bezpieczeństwa i poza linią graniczną sekcje szerokości są wyłączane.</p>	 <p>CMS-I-001443</p>

1. W menu Funkcje nacisnąć .
- ➔ Wyświetlony zostanie widok miniatur automatycznego włączania sekcji szerokości.
2. Nacisnąć "Limit granic".
3. Wybrać wartość graniczną.
4. Wybór potwierdzić przyciskiem .



CMS-I-000497


16.2.2.3 ASC wł. i wył.

CMS-T-00002269-A.1

Automatyczne włączanie sekcji szerokości włącza lub wyłącza się przyciskiem w menu Funkcje.

WSKAZÓWKA

Jeśli funkcja jest wyłączona, możliwe jest tylko ręczne włączanie sekcji szerokości.

1. W menu Funkcje nacisnąć  .
➔ Wyświetlony zostanie widok miniatur automatycznego włączania sekcji szerokości.

2. Nacisnąć "ASC Wł.".
➔ Automatyczne włączanie sekcji szerokości zostanie włączone.



CMS-I-000497

Korzystanie ze sterowania dawką

17

CMS-T-00000464-D.1

17.1

Korzystanie ze zlecenia z kartą aplikacyjną

CMS-T-000569-E.1

W systemie Farm Management Information System można tworzyć zlecenia, które zawierają karty aplikacyjne dla dawek rozsiewu/oprysku lub inne ustawienia dla określonych fragmentów powierzchni. Zlecenia wykonuje i dokumentuje się za pomocą terminala AmaPad.



WARUNKI

- ✓ Zlecenie z kartą aplikacyjną zaimportowane; patrz strona 129
- ✓ Zlecenie z kartą aplikacyjną wybrane; patrz strona 132
- ✓ Zlecenie z kartą aplikacyjną uruchomione; patrz strona 126





WSKAZÓWKA

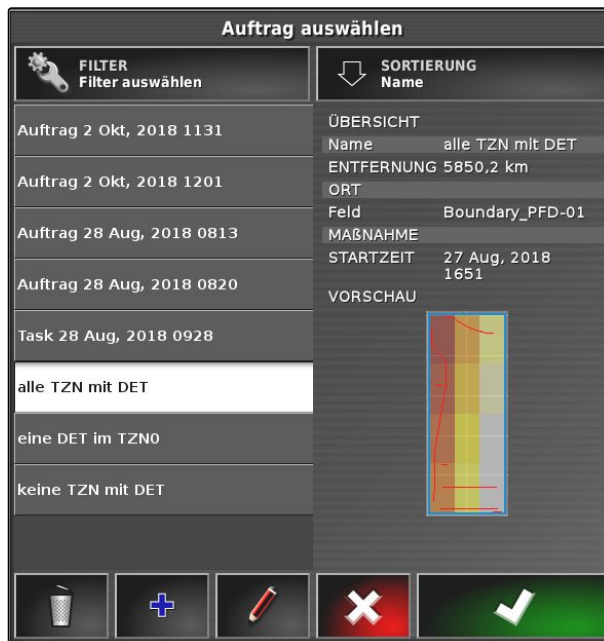
Jeśli dane zlecenia i karta aplikacyjna pasują do podłączonego narzędzia roboczego, karta aplikacyjna zostanie automatycznie wczytana i można edytować zlecenie.

W przypadku maszyn z kilka zbiornikami istnieje możliwość przypisania ręcznego.

1. *Jeśli karta aplikacyjna nie zostanie wyświetlona,*
wykonać następujące czynności:

2. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk  .

3. Wybrać zlecenie przyciskiem . Karta aplikacyjna zostanie wyświetlona na wyświetlaczu.



Auftrag auswählen

FILTER
Filter auswählen

SORTIERUNG
Name

Auftrag 2 Okt, 2018 1131

Auftrag 2 Okt, 2018 1201

Auftrag 28 Aug, 2018 0813

Auftrag 28 Aug, 2018 0820

Task 28 Aug, 2018 0928

alle TZN mit DET

eine DET im TZN0

keine TZN mit DET

ÜBERSICHT

Name alle TZN mit DET

ENTFERNUNG 5850,2 km

ORT

Feld Boundary_PFD-01

MAßNAHME


STARTZEIT 27 Aug, 2018 1651

VORSCHAU



CMS-I-00001227

4. Przyciskiem  otworzyć menu "Przypisywanie sterowania dawką".

W kolumnie "Źródło" wyświetlane jest "TASKDATA". Ten wpis oznacza, że karta aplikacyjna zostanie wczytana z wybranego zlecenia.

5. Skontrolować wartości w tabeli.



Skonfiguruj kontrolę zmiennej szybkości (VRC) dla tego

	Element docelowy sterowania	Źródło	Jednost	Produkt		
1	Element docelowy sterowania 1	TASKDATA:0	l/ha			
2	Element docelowy sterowania 2	Stała: 100	%			

CMS-I-002666




USUWANIE BŁĘDU

Wartości w tabeli nie są prawidłowe?

Jednostka danych zlecenia nie pasuje do narzędzia roboczego.

1. Podłączyć właściwe narzędzie robocze.
2. Skontrolować konfigurację narzędzia roboczego; patrz strona 99
3. Zmienić dane zlecenia.

6. Aby udokumentować dawki stosowanych produktów lub skonfigurować wartości powrotne:
patrz strona 219.

7. Zatwierdzić przyciskiem .

➔ Karta aplikacyjna zostanie wczytana.

**WSKAZÓWKA**

Aby karta aplikacyjna została prawidłowo wyświetlona, spełnione muszą być następujące warunki:

- Jako "Mapa pokrycia" wybrana musi być "Karta aplikacyjna"; patrz strona 224.
- Jako karta VRC wybrany musi być sterowany element narzędzia roboczego; patrz strona 226
- Skala pokrycia musi być skonfigurowana; patrz strona 227

17.2**Dodawanie karty aplikacyjnej do zlecenia (import pliku shape)**



CMS-T-000573-D.1

Karty aplikacyjne w formacie shape, które zawierają karty aplikacyjne dla dawek rozsiewu/oprysku lub inne ustawienia dla określonych fragmentów powierzchni, można dodawać do utworzonego zlecenia. Karty aplikacyjne mogą pochodzić od dostawcy usługi, z aplikacji lub systemu FMIS i być wykorzystywane do sterowanego rozsiewu/oprysku lub innych ustawień dla określonego fragmentu powierzchni.

- ✓ Pamięć USB z kartami aplikacyjnymi w formacie shape jest podłączona do terminala AmaPad.

- ✓ Zlecenie wybrane; patrz strona 132

Jeśli już wczytana została karta aplikacyjna dla zlecenia, należy wybrać lub utworzyć inne zlecenie.

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Przyciskiem  otworzyć menu "Przypisywanie sterowania dawka".

Dawkami rozsiewu/oprysku można sterować procentowo lub przez jednostkę ilości. Rodzaj sterowania można sprawdzić w kolumnie *"Jednostka"*.


3. W wierszu z żadaną jednostką nacisnąć przycisk w kolumnie "*Źródło*".
- ➡ Wyświetlona zostanie lista wyboru źródeł sygnału.

Skonfiguruj kontrolę zmiennej szybkości (VRC) dla tego				
	Element docelowy sterowania	Źródło	Jednost	Produkt
1	Element docelowy sterowania 1	Stała: 100	l/ha	 
2	Element docelowy sterowania 2	Stała: 100	%	 

CMS-I-002416


Możliwy wybór:

- "Użyj bezpośrednio pliku kształtu": karta aplikacyjna w pliku shape nie zostanie zapisana w danych zlecenia.
 - "Zamień plik kształtu na format ISO": karta aplikacyjna zostanie zapisana w danych zlecenia i może być eksportowana razem ze zleceniem.
4. Wybrać "Zamień plik kształtu na format ISO" lub "Użyj bezpośrednio pliku kształtu".

5. Zatwierdzić przyciskiem .

➔ Wyświetlony zostanie widok katalogów w pamięci USB.

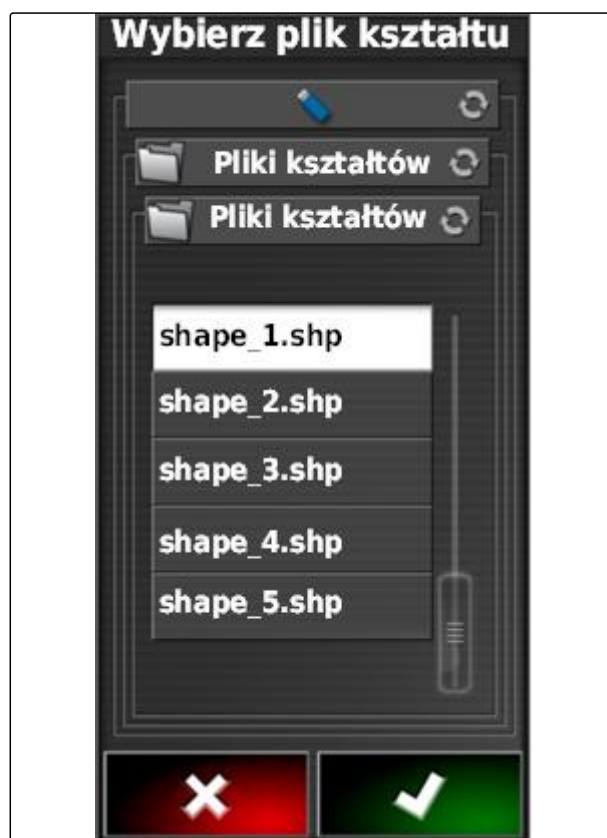
6. Wybrać kartę aplikacyjną (plik shape).

7. Zatwierdzić przyciskiem .

➔ Wyświetlona zostanie zawartość pliku shape.



CMS-I-001639



CMS-I-001960

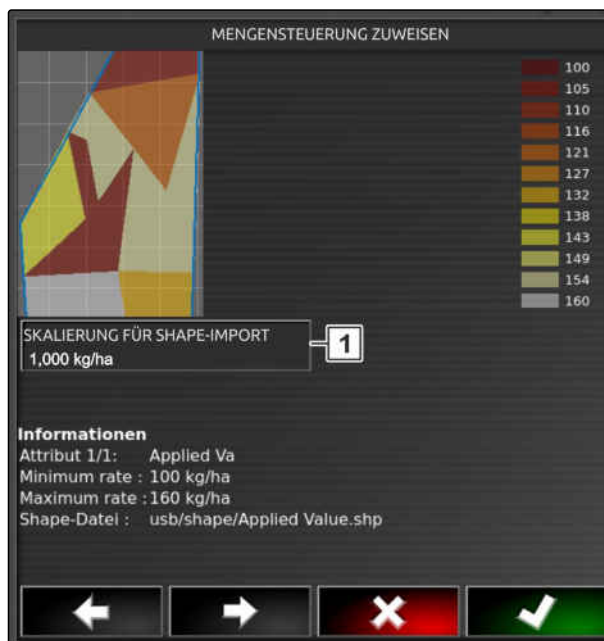
W pliku shape zapisane mogą być różne karty aplikacyjne z różnymi dawkami rozsiewu/oprysku. Poszczególne karty aplikacyjne nazywają się "Atrybuty".

8. W razie potrzeby wartość zadaną można skalować dla wprowadzanych danych **1**. Zmiany są przedstawione na barwnej skali.

9. Za pomocą strzałek wybrać żądany atrybut.

10. Zatwierdzić przyciskiem .

➔ Wyświetlone zostaną ustawienia zmiennego sterowania dawką.



CMS-I-00002056

11. Jeśli karta aplikacyjna zawiera obszary, w których dawka rozsiewu/oprysku nie jest określona, w punkcie "Stała wartość" **1** podać wartość stałej dawki rozsiewu/oprysku.

12. w punkcie "Wartość spoza pola" **2** podać wartość dawki, która ma zostać rozproszona, gdy narzędzie robocze przekroczy linię graniczną.

13. w punkcie "Wartość utraconej pozycji" **3** podać wartość dawki, która ma zostać rozproszona, gdy sygnał GPS jest przerwany.

14. Jeśli wszystkie dawki rozsiewu/oprysku mają być zmniejszone lub zwiększone, w punkcie "Skala podczas importu kształtu" **4** podać czynnik, przez który dawki rozsiewu/oprysku mają być przemnożone.

15. Aby udokumentować dawki stosowanych produktów lub skonfigurować wartości powrotne:

zatwierdzić przyciskiem .



CMS-I-00002056

**WSKAZÓWKA**



Aby karta aplikacyjna została prawidłowo wyświetlona, spełnione muszą być następujące warunki:

- Jako "Mapa pokrycia" wybrana musi być "Karta aplikacyjna".
- Jako karta VRC wybrany musi być sterowany element narzędzia roboczego.
- Skala pokrycia musi być skonfigurowana.

17.3**Określanie stałej wartości zadanej do sterowania dawką**

CMS-T-006706-C.1

Jako dawkę rozsiewu/oprysku można określić stałą wartość zadaną. Ta wartość zadana zostanie przesłana do narzędzia roboczego i narzędzie robocze będzie odpowiednioysterowywane.

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
 2. Przyciskiem  otworzyć menu "Przypisywanie sterowania dawką".
 3. Nacisnąć przycisk w kolumnie "Źródło".
- ➔ Wyświetlona zostanie lista wyboru źródeł sygnału.

Skonfiguruj kontrolę zmiennej szybkości (VRC) dla tego

	Element docelowy sterowania	Źródło	Jednost	Produkt		
1	Element docelowy sterowania 1	Stała: 100	l/ha			
2	Element docelowy sterowania 2	Stała: 100	%			

+
X
✓

CMS-I-002416

4. Wybrać "Stała wartość".

5. Zatwierdzić przyciskiem .


➔ Wyświetlone zostaną ustawienia zmiennego sterowania dawką.



CMS-I-001639

6. W punkcie "Stała wartość" wprowadzić żadaną wartość zadaną dawki rozsiewu/oprysku.

7. Aby udokumentować dawki stosowanych produktów:
patrz strona 222

8. Zatwierdzić przyciskiem .



CMS-I-001950

17.4

Konfigurowanie sterowania Peer do sterowania dawką

CMS-T-006703-C.1

Dawki rozsiewu/oprysku mogą być mierzone i obliczane przez czujnik, który jest dodatkowo zamontowany w pojeździe i przekazuje do narzędzia roboczego dawki rozsiewu/oprysku zależne od położenia geograficznego lub inne ustawienia dla określonych fragmentów powierzchni.



WSKAZÓWKA

Sterowanie Peer nie musi być od nowa konfigurowane przy każdej zmianie zlecenia. Ostatnie zapisane przypisanie jest automatycznie wczytywane.



WARUNKI

- ✓ Taskcontroller, wersja 4

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
 2. Przyciskiem otworzyć menu "Przypisywanie sterowania dawką".
 3. Nacisnąć przycisk w kolumnie "Źródło".
- ➔ Wyświetlona zostanie lista wyboru źródeł sygnału.

Skonfiguruj kontrolę zmiennej szybkości (VRC) dla tego

	Element docelowy sterowania	Źródło	Jednost	Produkt		
1	Element docelowy sterowania 1	Stała: 100	l/ha			
2	Element docelowy sterowania 2	Stała: 100	%			

+

X

✓

CMS-I-002416

4. Wybrać "Sterowanie równorzędne".
 5. Zatwierdzić przyciskiem .
- ➔ Wyświetlone zostanie menu "Wybierz element".

Stała wartość

Użyj bezpośrednio pliku kształtu

Zamień plik kształtu na format ISO


Sterowanie równorzędne

X

✓

CMS-I-001639

6. Wybrać czujnik.

7. Zatwierdzić przyciskiem .

➔ Wyświetlone zostaną ustawienia zmiennego sterowania dawką.



CMS-I-001953

8. W punkcie "Stała wartość" podać wartość dawki, która ma być rozprowadzana, jeśli czujnik nie dostarcza danych.

9. W punkcie "Wartość spoza pola" podać wartość dawki, która ma zostać rozprowadzona, gdy narzędzie robocze przekroczy linię graniczną.

10. W punkcie "Wartość utraconej pozycji" podać wartość dawki, która ma zostać rozprowadzona, gdy sygnał GPS jest przerywany.

11. Aby udokumentować dawki stosowanych produktów:
patrz strona 219

12. Zatwierdzić przyciskiem .

➔ Karta aplikacyjna zostanie wczytana.



CMS-I-001963



WSKAZÓWKA

Aby karta aplikacyjna została prawidłowo wyświetlona, spełnione muszą być następujące warunki:

- Jako "Mapa pokrycia" wybrana musi być "Karta aplikacyjna"; patrz strona 224.
- Jako karta VRC wybrany musi być sterowany element narzędzia roboczego; patrz strona 226
- Skala pokrycia musi być skonfigurowana; patrz strona 227

17.5

Odbieranie wartości zadanych przez adapter SCU-L

CMS-T-00001997-B.1

Alternatywną możliwością dla sterowania Peer jest odbieranie wartości zadanych do sterowania dawką z czujnika przez adapter SCU-L.

Prędkość transmisji: 9600 bodów / protokół LH5000.

Dane są przesyłane do maszyn AMAZONE.



WARUNKI

- ✓ Zlecenie musi być uruchomione!

17.6

Konfigurowanie sterowania dawką

CMS-T-00000472-B.1

17.6.1 Dokumentowanie danych o produktach

CMS-T-007003-C.1

Stosowane produkty i odpowiednie dawki produktów mogą być ujmowane w dokumentacji zlecenia. W tym celu przy konfigurowaniu sterowania dawką można utworzyć listę produktów. Ponadto informacje o produktach mogą pochodzić z systemu Farm Management Information System i zostać dopasowane przed rozpoczęciem pracy.



WSKAZÓWKA

Informacja o dawce produktu służy jedynie do dokumentowania i nie ma wpływu na dawkę rozsiewu/oprysku.

1. Nacisnąć przycisk w kolumnie "Produkt".

➔ Wyświetlone zostanie menu "Wybierz: Produkt".

Element docelowy sterowania 1

STAŁA WARTOŚĆ 100 kg/ha	WARTOŚĆ SPOZA POŁA 100,0 kg/ha
WARTOŚĆ UTRACONEJ POZYCJI 100,0 kg/ha	SKALA PODCZAS IMPORTU KSZTAŁTU 1,000000%

Lista zastosowanych produktów

Produkt	Ilość	Jednostki	
Produkt 1	1000000.00 (100)	kg (%)	

CMS-I-001956

2. Wybrać produkt z listy

3. Zatwierdzić przyciskiem

Wybierz: Produkt

FILTRY
Wybierz filtry

Produkt 1

Produkt 2

Produkt 3

CMS-I-002432

4. Aby dodać kolejny produkt, tworząc w ten sposób mieszankę:

Wybrać .

Element docelowy sterowania 1

STAŁA WARTOŚĆ 100 kg/ha	WARTOŚĆ SPOZA POLA 100,0 kg/ha
WARTOŚĆ UTRACONEJ POZYCJI 100,0 kg/ha	SKALA PODCZAS IMPORTU KSZTAŁTU 1,000000%

Lista zastosowanych produktów

Produkt	Ilość	Jednostki	
Produkt 1	1000000.00 (100)	kg (%)	
			

CMS-I-001956

17.6.2 Tworzenie produktu

CMS-T-007031-A.1

1. W menu "Wybierz: Produkt" wybrać .



WSKAZÓWKA

Produkty należą do danych podstawowych. Bliższe informacje dotyczące edycji danych podstawowych, patrz patrz strona 125

Wybierz: Produkt

 **FILTRY**
Wybierz filtry

Produkt 1

Produkt 2

Produkt 3

2. W punkcie "Nazwa" wprowadzić nazwę produktu.
3. W punkcie "Produkty" wybrać lub utworzyć grupę produktów.
4. W punkcie "Jednostki" wybrać rodzaj jednostki.
5. W punkcie "Prezentacja wartości" wybrać jednostkę, w której rozprowadzany jest produkt.

WSKAZÓWKA

Pola "Jednostki" i "Prezentacja wartości" muszą być wypełnione.

6. W punkcie "Typ" wybrać "Pojedynczy produkt".

7. Zatwierdzić przyciskiem .

Utwórz: Produkt

Nazwa: Produkt 1
Produkty: Brak
Jednostki: Brak
Prezentacja wartości: kg
Typ: Pojedynczy produkt

✕
✓

17.6.3 Zapisywanie mieszanki

CMS-T-007029-B.1

Jeśli kilka produktów zostało dopisanych do listy stosowanych produktów, produkty te można zapisać razem jako mieszankę.

1. Wybrać .

Element docelowy sterowania 1

STAŁA WARTOŚĆ 100 kg/ha	WARTOŚĆ SPOZA POŁA 100,0 kg/ha
WARTOŚĆ UTRACONEJ POZYCJI 100,0 kg/ha	SKALA PODCZAS IMPORTU KSZTAŁTU 1,000000%

Lista zastosowanych produktów

Produkt	Ilość	Jednostki	
Produkt 1	1000000.00 (100)	kg (%)	
			


✕
✓

2. W punkcie "Nazwa" wprowadzić nazwę mieszanki.
3. W punkcie "Produkty" wybrać lub utworzyć grupę produktów.
4. W punkcie "Prezentacja wartości" wybrać jednostkę, w której rozprowadzany jest produkt.
5. W punkcie "Jednostki" wybrać rodzaj jednostki.

WSKAZÓWKA

Pola "Jednostki" i "Prezentacja wartości" muszą być wypełnione.

6. W punkcie "Typ" wybrać "Mieszanka tymczasowa".
7. Aby dostosować produkty mieszanki, wybrać "Składniki mieszanki".

8. Zatwierdzić przyciskiem .

Utwórz: Produkt

Nazwa:
Produkt 1

Produkty:
Brak

Prezentacja wartości:
kg

Jednostki:
Brak

Typ:
Mieszanka tymczasowa

Ilość mieszana:
1,000 l



17.6.4 Dodawanie mieszanki

CMS-T-007014-B.1

Utworzone mieszanki można dodawać do listy stosowanych produktów.

1. Wybrać .

Element docelowy sterowania 1

STAŁA WARTOŚĆ 100 kg/ha	WARTOŚĆ SPOZA POLA 100,0 kg/ha
WARTOŚĆ UTRACONEJ POZYCJI 100,0 kg/ha	SKALA PODCZAS IMPORTU Kształtu 1,000000%

Lista zastosowanych produktów  

Produkt	Ilość	Jednostki	
Produkt 1	1000000.00 (100)	kg (%)	
			

2. Wybrać mieszankę z listy.



WSKAZÓWKA

Mieszanki należą do danych podstawowych.
Bliższe informacje dotyczące edycji danych podstawowych, patrz strona 125

3. Zatwierdzić przyciskiem .



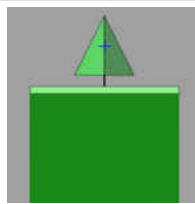
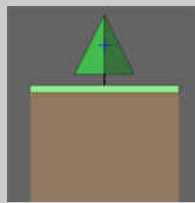
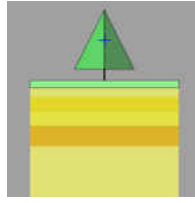
17.7


Wybór mapy pokrycia

CMS-T-000559-C.1


Mapa pokrycia odzwierciedla obrobioną powierzchnię, która może być zaznaczona na mapie różnymi kolorami.

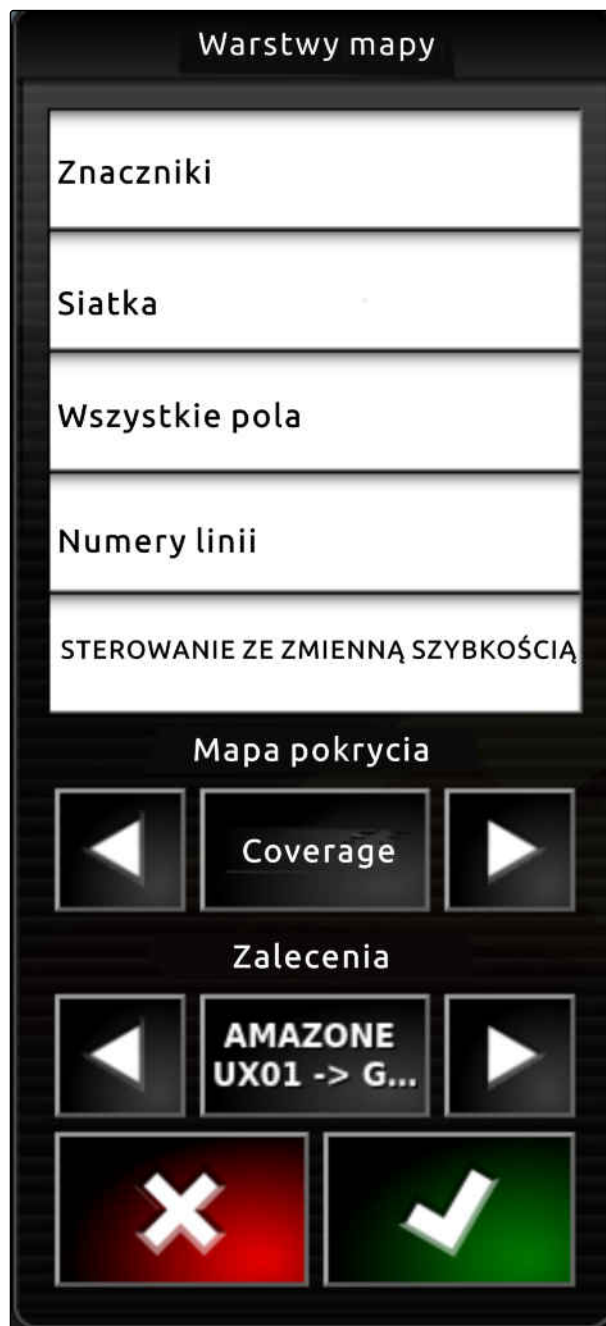
Dostępne są następujące ustawienia:

Mapa pokrycia	Opis	Rysunek
Pokrycie	Ustawienie standardowe. Obrobiona powierzchnia jest wyświetlana na zielono.	 CMS-I-001017
Jakość GPS	W zależności od jakości GPS obrobiona powierzchnia wyświetlana jest w odcieniu koloru pomarańczowego. Przy tym ustawieniu na mapie pokazywana jest skala.	 CMS-I-001013
Karta aplikacyjna lub nazwa wielkości sterowanej narzędzia roboczego	Dla tego ustawienia skonfigurowane musi być zmienne sterowanie dawką (VRC). Pokrycie jest następnie pokazywane w różnych kolorach w zależności od wcześniej określonych wartości. Jako nazwę tej mapy pokrycia wykorzystuje się wielkość sterowaną narzędzia roboczego. Przy tym ustawieniu na mapie pokazywana jest skala.	 CMS-I-001015

1. Przyciskiem  otworzyć menu "Warstwy mapy".
 2. W punkcie "Mapa pokrycia" wybrać strzałkami żadaną mapę pokrycia

albo

aby wyświetlić listę wyboru,
naciśnąć przycisk między strzałkami.
 3. Wybór potwierdzić przyciskiem .
- ➔ Wyświetlona zostanie wybrana mapa pokrycia.



CMS-I-002562

17.8

Wybór mapy VRC

CMS-T-000820-B.1


Z mapą VRC wyświetlana jest wcześniej określona dawka, która będzie rozprowadzana na polu.

1. Przyciskiem  otworzyć menu "Warstwy mapy".

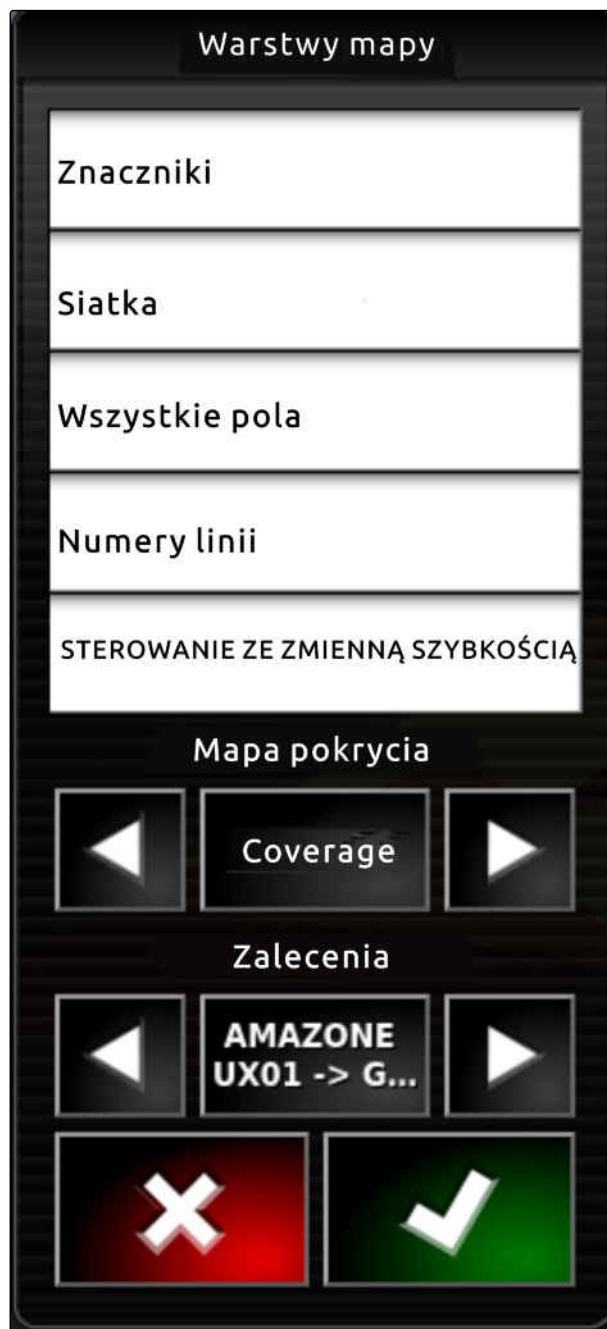
2. W punkcie "Mapa VRC" wybrać strzałkami sterowany element narzędzia roboczego.

albo

*aby wyświetlić listę wyboru,
naciśnąć przycisk między strzałkami.*

3. Wybór potwierdzić przyciskiem .

➔ Wyświetlona zostanie wybrana mapa VRC.



CMS-I-002562

17.9

Konfigurowanie skali pokrycia

CMS-T-00000465-B.1

17.9.1 Ręczne konfigurowanie skali pokrycia

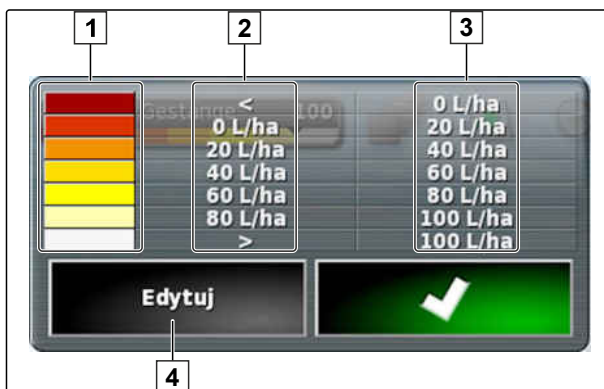
CMS-T-00000466-B.1

Dla skal pokrycia można wprowadzać następujące ustawienia:

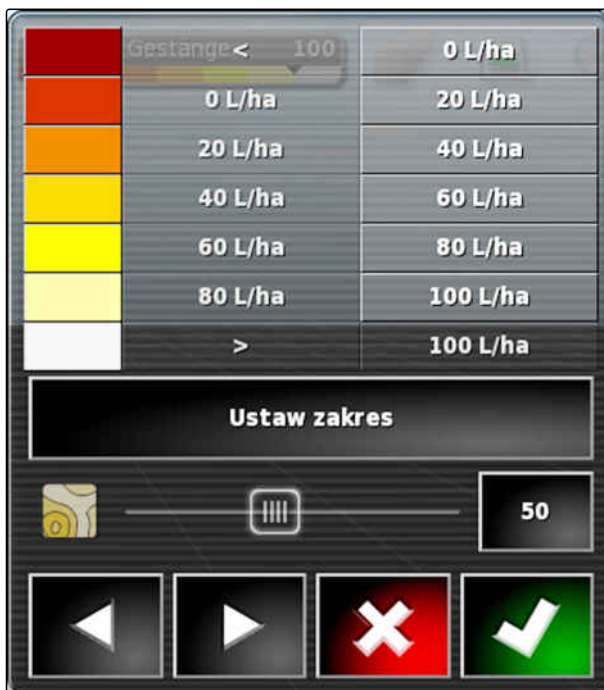
- Ustawianie obszarów dawek rozsiewu/oprysku, które będą pokazywane na mapie
- Określanie liczby obszarów dawek rozsiewu/oprysku
- Określanie kolorów obszarów dawek rozsiewu/oprysku
- Określanie przejrzystości wyświetlonego pokrycia

1. Przyciskiem  otworzyć zestawienie skali pokrycia.

- 1** Kolor dawki rozsiewu/oprysku
- 2** Wartość minimalna, przy której dawka rozsiewu/oprysku jest wyświetlana w danym kolorze.
- 3** Wartość maksymalna, przy której dawka rozsiewu/oprysku jest wyświetlana w danym kolorze.



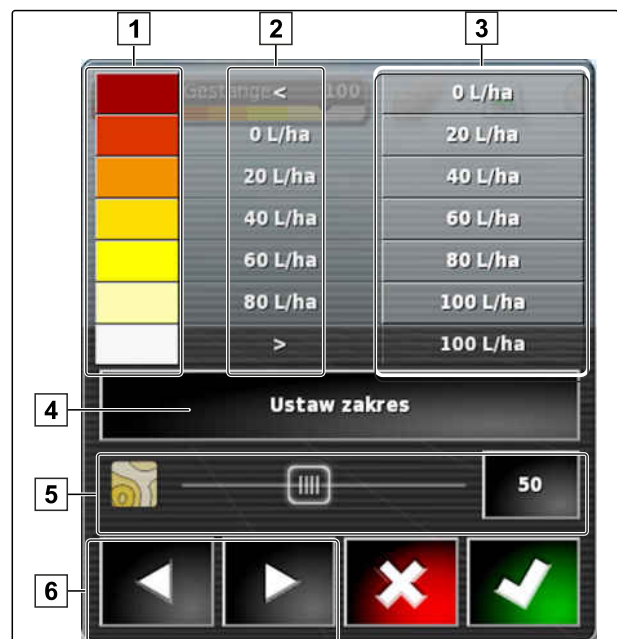
2. Przyciskiem "Edytuj" otworzyć ustawienia skali pokrycia.
3. Nacisnąć "Ustaw zakres".



4. Wybrać "*Wartość minimalna*", aby określić najniższą wartość skali.
5. Wybrać "*Wartość maksymalna*", aby określić najwyższą wartość skali.
6. Wybrać "*Liczba zakresów*", aby określić liczbę wyświetlanych kolorowych obszarów.
7. Zatwierdzić wprowadzone dane przyciskiem



8. W punkcie **1** określić wartości maksymalne, przy których dawki rozsiewu/oprysku będą wyświetlane w danych kolorach.
9. W punkcie **2** ustawić przezroczystość pokrycia.
10. W punkcie **3** wybrać kolory pokrycia.
11. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem



17.9.2 Określanie obszarów dawki rozsiewu/oprysku na podstawie dawki rozsiewu/oprysku

CMS-T-001631-B.1

Wartość minimalna i wartość maksymalna skali dawki rozsiewu/oprysku mogą zostać określone na podstawie rozprowadzonej już dawki.



WARUNKI

- ✓ Część pola musi być obrobiona

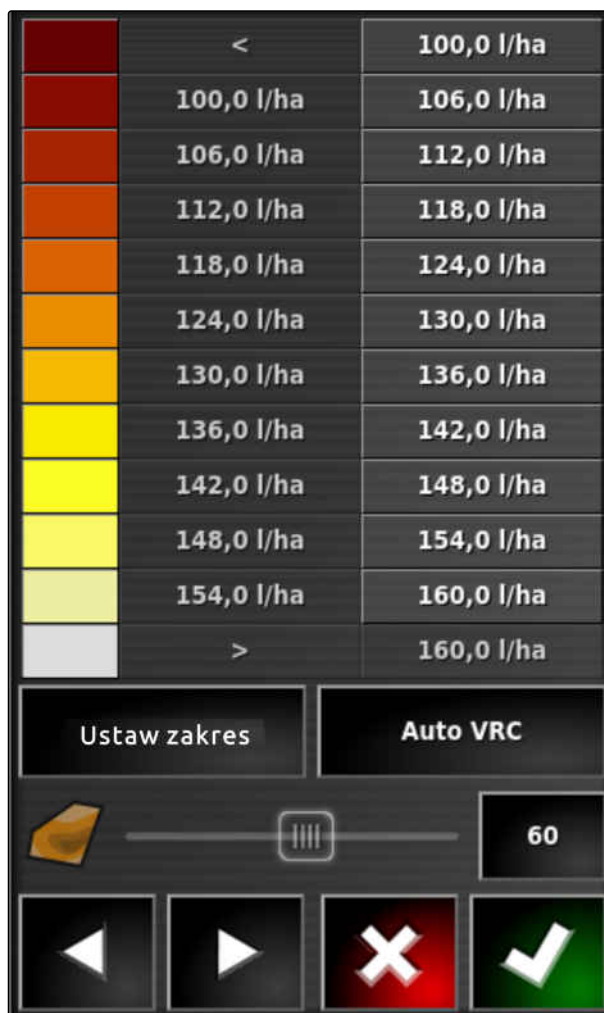
1. Przyciskiem  otworzyć zestawienie skali pokrycia.

2. Przyciskiem "Edytuj" otworzyć ustawienia skali pokrycia.



CMS-I-001097

3. Przyciskiem "Auto VRC" dopasować obszary skali do rozprowadzonej już dawki.



CMS-I-001094

Sterowanie dawką w miniwidoku

18

CMS-T-00002009-B.1

18.1


Korzystanie ze sterowania dawką w miniwidoku

CMS-T-00002010-B.1

Istnieje możliwość kontroli i zmiany sterowania dawką w aktualnym zleceniu przez miniwidok za pomocą przycisku funkcyjnego.



WSKAZÓWKA

Przycisk funkcyjny oraz wyświetlane dane różnią się w zależności od podłączonego narzędzia roboczego. Jako przykład: przycisk funkcyjny dla rozsiewacza zawieszanego 

1. Otworzyć menu Funkcje przyciskiem funkcyjnym w miniwidoku.
2. W menu Funkcje wybrać wielkość rozsiewacza

1

. Liczba wyświetlanych wielkości rozsiewacza zależy od narzędzia roboczego.



CMS-I-00002025

3. Wybrać dane **2**. Wyświetlone zostanie okno wyboru z wszystkimi dostępnymi danymi.

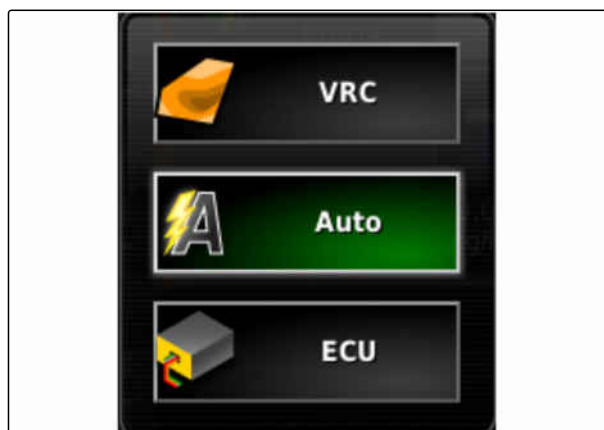


CMS-I-00001191

4. Sprawdzić dane.

Możliwe ustawienia:

- "VRC": sterowanie dawką z kartą aplikacyjną
- "Auto": ręczne wprowadzanie dawki rozsiewu/ oprysku na klawiaturze numerycznej lub przyciskiem plus **+** / minus **-**.
- Aktualną wartość można zapisać, naciskając przycisk dłużej niż przez 5 sekund.
- "ECU": sterowanie dawką odbywa się w maszynie



CMS-I-00001190

5. Dostosować wybór, jeśli jest to konieczne.

Zarządzanie danymi zasobów

19

CMS-T-00000467-B.1


19.1

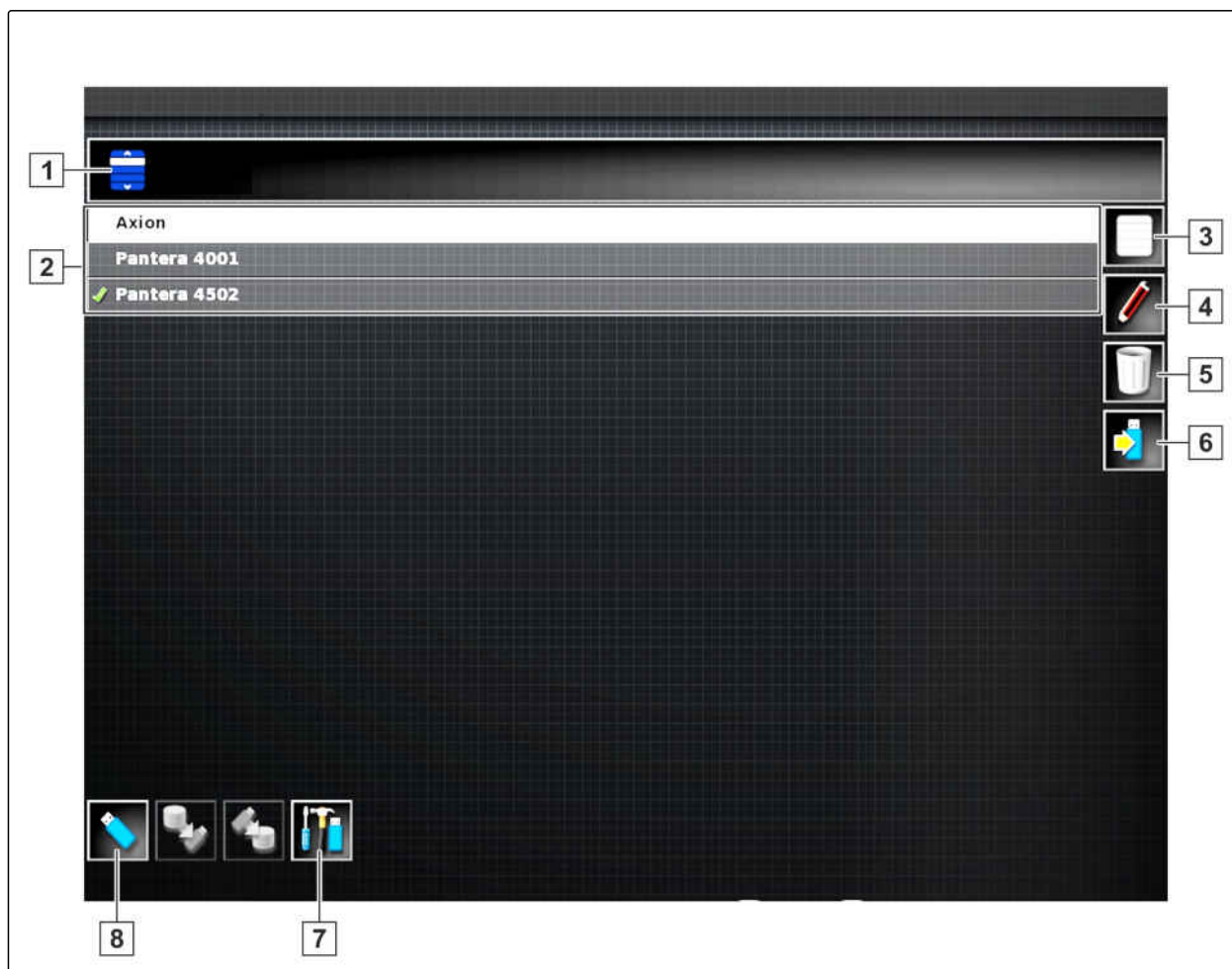
Korzystanie z menedżera zasobów

CMS-T-001472-A.1

W menedżerze zasobów można zarządzać utworzonymi danymi zasobów.

Przycisk menedżera zasobów znajduje się na pasku funkcyjnym w menu roboczym.

- ▶ W menu Funkcje nacisnąć .
- ➔ Wyświetlony zostanie menedżer zasobów.



Przegląd menedżera zasobów

- | | |
|--|---|
| 1 Wybór kategorii: otwiera listę wyboru kategorii danych zasobów. | 5 Usuwanie wybranych danych zasobów. |
| 2 Dane zasobów: istniejące dane zasobów wybranej kategorii. | 6 Eksport wybranych danych zasobów do pamięci USB. |
| 3 Wybiera wszystkie wyświetlone dane zasobów. | 7 Eksport protokołu diagnostycznego do pamięci USB. Protokoły diagnostyczne służą przeszkolonemu personelowi do usuwania błędów. |
| 4 Zmiana nazwy wybranych danych zasobów. | 8 Wyświetlanie danych zasobów z pamięci USB. Gdy wyświetlane są dane zasobów z pamięci USB, kolor tła jest niebieski. |

19.2

Eksportowanie kopii bezpieczeństwa danych zlecenia

CMS-T-007033-C.1


Gdy dane zlecenia są eksportowane do pamięci USB, równocześnie w terminalu AmaPad zapisywana jest kopia bezpieczeństwa danych zlecenia. Jeśli wyeksportowane dane zlecenia zostaną utracone, te

kopie bezpieczeństwa danych zlecenia można ponownie wyeksportować.

**WARUNKI**

- ✓ Dane zlecenia wyeksportowane; patrz strona 131
- ✓ Pamięć USB podłączona

1. W menedżerze zasobów w punkcie *"Kategoria"* wybrać *"Kopia bezpieczeństwa danych zlecenia"*.

2. Wybrać .

Wybór obrazu z kamery

20

CMS-T-00002007-A.1

20.1

Korzystanie z kamery


CMS-T-00002008-A.1

Podczas pracy maszyny kamery cyfrowe zapewniają lepszą kontrolę. Obraz z kamery może być wyświetlany na terminalu AmaPad.



WARUNKI


- ✓ Aby móc korzystać z tej funkcji, należy zakupić licencję oraz dodatkowy sprzęt.
- ✓ Konfigurowanie kamery, patrz strona 82.

1. Aby wyświetlić obraz z kamery,
w menu Funkcje wybrać .

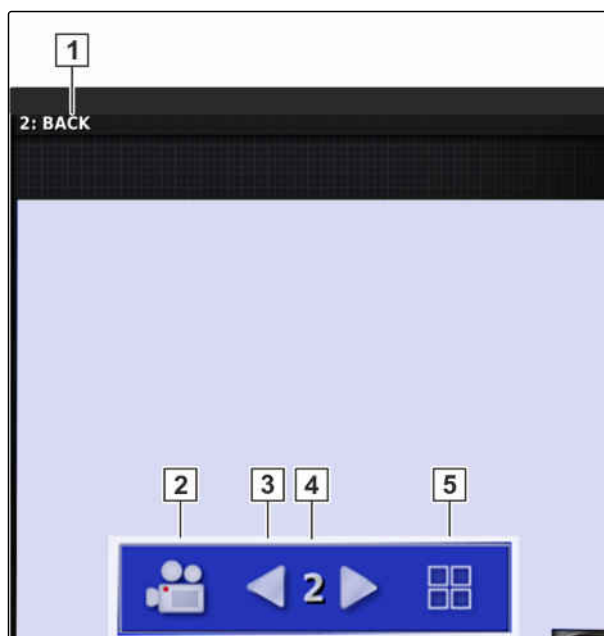
Wyświetlony zostanie obraz z kamery.
Przyporządkowanie możliwe jest na podstawie nadanej nazwy **1**.



WSKAZÓWKA

Po ponownym wybraniu funkcji  wyświetlony zostanie obraz z następnej kamery.

2. Po naciśnięciu obrazu z kamery wyświetlone zostanie dodatkowe menu z funkcjami.

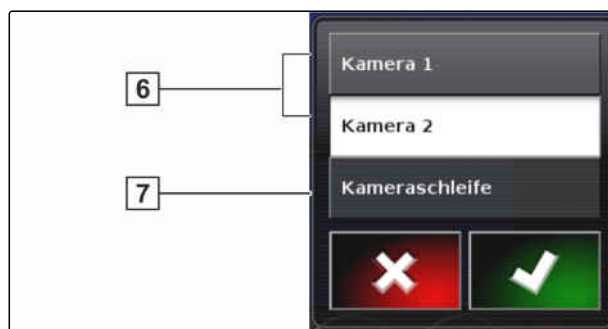


CMS-I-00001180

3. Przy pomocy funkcji  [2] otwiera się listę wyboru:

[6] Kamera 1 i 2

[7] Pętla kamery



CMS-I-00001183



WSKAZÓWKA

Pętla kamery umożliwia automatyczne przełączanie obrazu z jednej kamery na drugą po ustalonym czasie.

4. Zatwierdzić kamerę lub pętlę kamery zależnie od wyboru.
5. Za pomocą [3], [4] i [5] zmienia się również wybór obrazu z kamery.

Korzystanie z globalnych stron startowych

21


CMS-T-00000594-B.1

21.1

Zapisywanie globalnej strony startowej

CMS-T-000755-B.1

Za pomocą globalnych stron startowych można zapisać widok menu roboczego, aby później ponownie go wyświetlić. Ułatwia to obsługę, ponieważ skonfigurowanych elementów nie trzeba znów osobno otwierać, gdy elementy zostały usunięte.



1. Skonfigurować elementy w menu roboczym w żądany sposób.
2. Wyświetlić przyciski podstawowe, patrz strona 11.
3. Nacisnąć przycisk .
4. Nacisnąć "Zapisz stronę startową".
5. Wprowadzić nazwę.

➔ Globalna strona startowa jest zapisana.

21.2

Zarządzanie globalnymi stronami startowymi

CMS-T-000757-B.1

1. Wyświetlić przyciski podstawowe, patrz strona 11.
2. Nacisnąć przycisk .
3. Na żądanej stronie startowej nacisnąć .

4. Aktywować wybraną stronę startową

albo

dezaktywować

albo

usunąć.



WSKAZÓWKA

Dezaktywowanych stron startowych nie można wybierać.

21.3

Wybór globalnych stron startowych

CMS-T-000753-C.1




WSKAZÓWKA

Sposób wyboru można ustawić w menu Setup; patrz strona 34.

1. Wyświetlić przyciski podstawowe, patrz strona 11.

W zależności od ustawienia w menu Setup:

2. Naciskać , aż pojawi się żądana strona startowa

albo

z menu wybrać żadaną stronę startową.


Tworzenie zrzutów ekranu

22

CMS-T-00000557-B.1

W pamięci USB można zapisać obraz wyświetlonego interfejsu użytkownika.

1. Podłączyć pamięć USB do terminala AmaPad.
2. Wyświetlić przyciski podstawowe, patrz strona 11.

3. Nacisnąć przycisk .

- ➔ Tło interfejsu użytkownika zmieni się na krótki czas na szare.
- ➔ Zrzut ekranu zostanie zapisany w pamięci USB w katalogu "Screenshots".

Korzystanie ze zdalnego wsparcia technicznego

23

CMS-T-00002090-B.1

Za pomocą tej funkcji można zdalnie sterować terminalem AmaPad przez internet w celu konserwacji lub skorzystania ze wsparcia technicznego.



WARUNKI

- ✓ Konfigurowanie Wi-Fi, patrz strona 52
- ✓ Wymagane połączenie z internetem

W konfiguratorze aktywować połączenie z działem zdalnego wsparcia technicznego, patrz strona 42.

1. W menu Setup wybrać *"Użytkownik"* > *"Wsparcie zdalne"*.




CMS-I-00001899

2. Wybrać nazwę użytkownika w konfiguratorze.



CMS-I-00001907

3. Przyciskiem  nawiązać połączenie z działem zdalnego wsparcia technicznego.
 4. Odczekać aż połączenie zostanie nawiązane i kierowca dokona potwierdzenia.
- ➔ Praca przy terminalu AmaPad jest teraz możliwa ze zdalnym sterowaniem.

**WSKAZÓWKA**

Zakończenie połączenia możliwe wyłącznie ze strony działu zdalnego wsparcia technicznego po zakończeniu prac konserwacyjnych!

Usuwanie błędów

24

CMS-T-00000495-C.1

24.1

Przyporządkowanie kodów błędów

CMS-T-00000468-C.1

Komunikaty błędu opatrzone są kodem błędu. Na podstawie kodów błędu można ustalić przyczyny i rozwiązania pozwalające na likwidację błędu.

- Odnaleźć kod błędu w tabeli i sprawdzić rozwiązanie.

Kod błędu	Błąd	Czynności
U1052	Nieprawidłowe oprogramowanie sprzętowe dla podsystemu prowadzenia.	Zaktualizować oprogramowanie sprzętowe; patrz strona 61.
U1054	Podsystem prowadzenia w trybie błędu.	Wyłączyć sterownik prowadzenia i ponownie włączyć.
U1055	Sterownik prowadzenia wymaga zresetowania.	Wyłączyć sterownik prowadzenia i pojazd. Odczekać 20 sekund. Włączyć sterownik prowadzenia i pojazd.
U1056	Sterownik prowadzenia nieprawidłowo skonfigurowany.	Skalibrować ponownie czujnik kątowy koła; patrz strona 182
U1061	Nie odnaleziono ustawień parametrów pojazdu w podsystemie prowadzenia.	Wybrać ponownie właściwy pojazd; patrz strona 93
U106 2	Kąt nakierowania musi zostać skalibrowany.	Skalibrować kąt nakierowania; patrz strona 182
U1065	Czujnik kąta skrętu musi zostać skalibrowany.	Sprawdzić geometrię pojazdu; skalibrować ponownie czujnik kątowy koła; patrz strona 182.
U106 6	Kompas musi zostać skalibrowany.	Skalibrować kompas; patrz strona 182
U1067	Wykryto nowy pojazd lub nowy sterownik prowadzenia.	Skalibrować ponownie kompas; patrz strona 182

Kod błędu	Błąd	Czynności
U1068	Profil pojazdu nie zgadza się z ustawieniami podsystemu prowadzenia.	Sprawdzić, czy podsystem prowadzenia jest włączony. Wybrać ponownie pojazd; patrz strona 93. Wybrać ponownie sterownik prowadzenia; patrz strona 96.
U1069	Czujnik kąta skrętu podsystemu prowadzenia nie jest skonfigurowany.	Powiadomić dystrybutora.
U1071	Średni wydatek mocy AES-25 przekracza granicę mocy.	Sprawdzić, czy obciążenie silnika AES-25 nie jest za wysokie (kolumna kierownicza pracuje z oporami, tuleje lub łożyska zużyte). Powiadomić dystrybutora.
U1072	Temperatura AES-25 przekracza wartość graniczną temperatury.	Wyłączyć AES-25 i poczekać, aż ostygnie. Jeśli problem nadal występuje, powiadomić dystrybutora.
U1074	Sterownik prowadzenia AES-25 nie został zainicjalizowany.	Obrócić kierownicę ręcznie o jedną czwartą obrotu.
U1075 - U1078	Zakłócenia odbioru lub zakłócenia wysyłania sygnału CAN.	Sprawdzić wszystkie przyłącza i połączenia. Wyłączyć skrzynkę przyłączeniową i włączyć. Jeśli problem nadal występuje, powiadomić dystrybutora.
U1079	Czujnik kąta skrętu nie jest podłączony.	Sprawdzić połączenia. W razie potrzeby wymienić wadliwy czujnik. Jeśli problem nadal występuje, powiadomić dystrybutora.
U1080	Zwarcie w czujniku kąta skrętu.	Powiadomić dystrybutora. Być może czujnik trzeba wymienić.
U1082	System plików CompactFlash ma mniej niż 1% wolnego miejsca.	Sprawdzić wykorzystanie pamięci w widoku miniatur; patrz strona 246. W razie potrzeby usunąć dane w menedżerze zasobów lub wyeksportować; patrz strona 233.
U3001	Przesyłanie danych zakończone niepowodzeniem.	Spróbować ponownie zaimportować lub wyeksportować.
U4001	Błąd podczas inicjalizacji śladu przejazdu.	Utworzyć ponownie ślad przejazdu; patrz strona 158.

Kod błędu	Błąd	Czynności
U4006	Brak ważnych kalibracji systemu.	Skalibrować prowadzenie; patrz strona 182.
U5001	Podsystem prowadzenia nie został wykryty.	<p>Sprawdzić, czy podsystem prowadzenia jest włączony.</p> <p>Sprawdzić, czy wyłącznik blokujący do jazdy po drogach jest dezaktywowany.</p> <p>Sprawdzić, czy wybrany jest prawidłowy sterownik prowadzenia; patrz strona 96.</p>
U5002	Nie określono narzędzia roboczego i śladu przejazdu.	<p>Wybrać ponownie właściwe narzędzie robocze; patrz strona 103.</p> <p>Sprawdzić, czy prawidłowe pole jest dodane do zlecenia.</p> <p>Wybrać ponownie właściwe zlecenie; patrz strona 132.</p> <p>Utworzyć nowy ślad przejazdu; patrz strona 158.</p>
U5003	Nie można włączyć sterowania prowadzenia z uwagi na blokadę sterowania prowadzenia.	Dezaktywować wyłącznik blokujący do jazdy po drogach.
U5004	Nie określono narzędzia roboczego.	Wybrać właściwe narzędzie robocze; patrz strona 103.
U5007	Za mały odstęp rzędów (szerokość robocza minus nakładka narzędzia roboczego).	Zmniejszyć stopień pokrycia automatycznego włączania sekcji szerokości; patrz strona 198.
U6904	Tylko jeden sterownik prowadzenia, ale typ pojazdu to pojazd przegubowy.	Sprawdzić konfigurację pojazdu; patrz strona 88.
U6905	Nieznany typ maszyny.	Sprawdzić konfigurację pojazdu; patrz strona 88.
U8505	Brak kalibracji fabrycznej.	Skalibrować prowadzenie; patrz strona 182.
TC8	Czujnik bezwładności i modem nie są zasilane napięciem 12 V.	Sprawdzić wszystkie przyłącza i połączenia.

24.2

Analiza wskazania diod LED

CMS-T-00000496-B.1

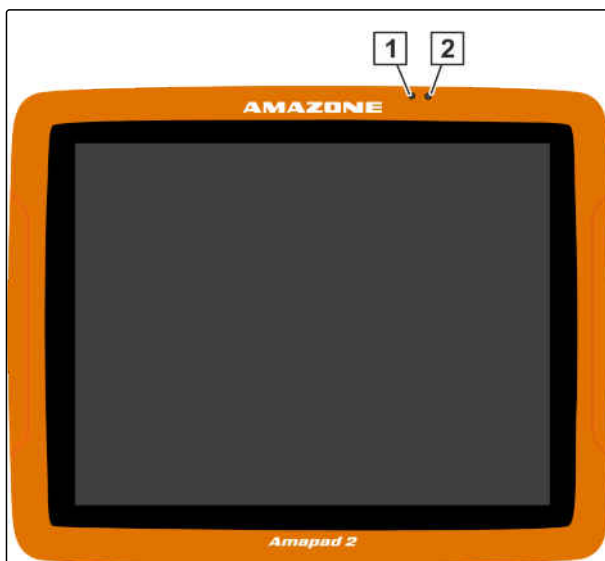
Z przodu terminala AmaPad z prawej strony na górze znajdują się dwa wskaźniki LED. Informują one o stanie baterii i zasilania.



WSKAZÓWKA

Jeśli prawy wskaźnik LED **2** świeci na zielono, oprogramowanie terminala AmaPad jest uruchomione. Jeśli zasilanie jest przerwane, ten wskaźnik LED świeci na czerwono.

- 1** Stan naładowania baterii
- 2** Zasilanie



CMS-I-00000270

24.3

Wyświetlanie diagnostyki systemowej

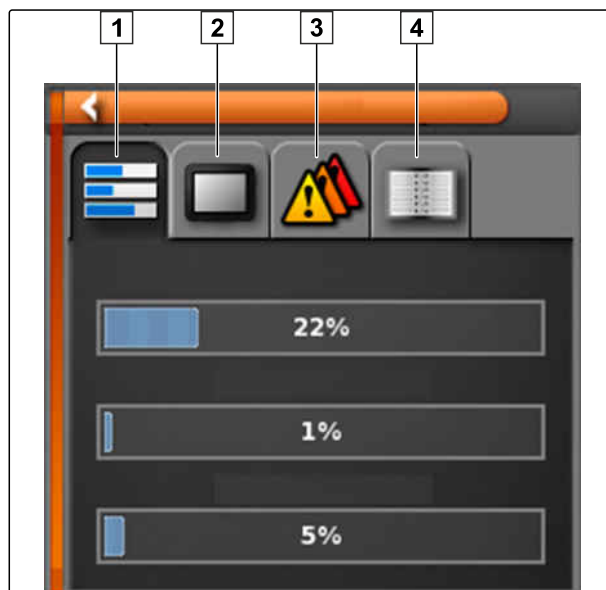
CMS-T-000844-B.1

W menu Funkcje znajduje się widok miniatur, który przedstawia właściwości systemowe terminala AmaPad.

► W menu Funkcje nacisnąć .

➔ Wyświetlony zostanie widok miniatur.

- 1 Wykorzystanie pamięci
- 2 Diagnostyka konsoli
- 3 Kody usterek
- 4 Protokół: na tej zakładce przyciskiem "Plik konfiguracyjny" można wczytać plik konfiguracyjny z pamięci USB.




24.4

Ustalanie wersji oprogramowania

CMS-T-003910-A.1

W menu Funkcje znajduje się widok miniatur, który zawiera informacje o zainstalowanej wersji oprogramowania.

- W menu Funkcje nacisnąć .
- ➔ Wyświetlony zostanie widok miniatur z informacjami o oprogramowaniu.

Spisy i wykazy

25

25.1

GLOSARIUSZ

CMS-T-000583-B.1

A

Atrybut

W pliku shape w kolumnach tabeli mogą być zapisane różne wartości. Te kolumny tabeli nazywają się atrybutami i można je osobno wybierać. W pliku shape mogą być na przykład zapisane różne dawki rozsiewu/oprysku produktu.

AUX

AUX pochodzi od słowa "auxiliary" i oznacza dodatkowe urządzenie wejścia, na przykład wielofunkcyjny uchwyt.

D

Dane zasobów

Danymi zasobów zarządza się w menedżerze danych zasobów.

Do danych zasobów należą następujące dane:

- Dane pojazdu
- Dane narzędzia roboczego
- Ślady przejazdu
- Projekty ochrony wód
- Pliki geoidy
- Kopie bezpieczeństwa danych zleceń

Dane podstawowe

Następujące dane należą do danych podstawowych:

- Dane klientów
- Dane gospodarstwa rolnego
- Dane pracownika
- Dane pola
- Dane produktu
- Dane roślin
- Szablony komentarzy
- Środki

E

ECU

ECU oznacza sterowanie maszyny, które zamontowane jest w maszynie. Konsole obsługi pozwalają na dostęp do sterowania maszyny i obsługę maszyny.

EGNOS

European Geostationary Navigation Overlay Service. Europejski system korekty nawigacji satelitarnej.

F

Farm Management Information System

Farm Management Information System, zwany krótko FMIS, jest programem do zarządzania gospodarstwami rolniczymi. Taki program umożliwia zarządzanie zleceniami i danymi podstawowymi.

G

GLONASS

Rosyjski satelitarny system nawigacyjny

H

HDOP

(Horizontal Dilution of Precision) wymiar dokładności poziomych danych pozycji (stopień szerokości i długości geograficznej), które są przesyłane przez satelitę.

K

Karta aplikacyjna

Karty aplikacyjne zawierają dane, którymi można sterować elementem narzędzia roboczego. Do tych danych należą dawki rozsiewu/oprysku lub głębokości robocze.

Kąt nakierowania

Opisuje pozycję odbiornika przy montażu.

L

Linia graniczna

Wirtualna linia na mapie terminala AmaPad. Linia graniczna znakuje obszar, który może być zdefiniowany jako obszar roboczy lub obszar wyłączenia.

M

MSAS

Multifunctional Satellite Augmentation. Japoński system korekty nawigacji satelitarnej.

O

Oprogramowanie sprzętowe

Program komputerowy na stałe zapisany w urządzeniu.

P

Plik shape

W pliku shape w rekordzie danych zapisywane są informacje dotyczące geometrii i informacje o atrybutach. Informacje o geometrii tworzą kształty, które mogą być wykorzystywane jako linie graniczne. Informacje o atrybutach są potrzebne do aplikacji, aby na przykład sterować dawkami rozsiewu/oprysku. Plik shape ma format „.shp”.

R

RTK

Platformny system korekty danych satelitarnych.

S

Szybkość transmisji

Prędkość transmisji danych mierzona w bitach na sekundę.

T

TASK.XML

TASK.XML jest plikiem zawierającym dane zleceń.

Terminal uniwersalny

Za pomocą terminala uniwersalnego można odwzorowywać interfejs użytkownika sterowania ECU na terminalu AMAPAD.

W

Wielkość sterowana

Wielkością sterowaną nazywa się sterowany element urządzenia roboczego. W przypadku opryskiwacza polowego sterowanym elementem może być regulator ciśnienia oprysku, którym można regulować dawkę oprysku.

Z

Znoszenie GPS

Mianem znoszenia GPS określa się odchylenia sygnału GPS, które powstają przy korzystaniu ze źródeł korekty o małej dokładności. Znoszenie GPS można rozpoznać po tym, że pozycja symbolu pojazdu na terminalu AmaPad nie pokrywa się już z rzeczywistą pozycją pojazdu.

Ź

Źródło korekty

Źródłami korekty są różne systemy służące poprawie i korekcie sygnału GPS.

25.2

WYKAZ HASEŁ

A

Adapter SCU-L.....	219
Aktualizacja oprogramowania.....	88
Aktualizacja oprogramowania sprzętowego	
Odbiornik GPS.....	61
Alarm	
Koniec rzędu.....	80
Asystenty.....	16
Automatyczne wykrywanie jazdy wstecz	
przycisk.....	17
Automatyka prowadzenia	
aktywacja okna stanu.....	35
kalibrowanie prowadzenia.....	182
konfigurowanie okna stanu.....	35
przycisk.....	17
sprawdzanie statusu.....	183
włączanie.....	187
wyłączanie.....	188

B

Blokowanie menu dla użytkownika.....	41
--------------------------------------	----

C

Cyfrowa instrukcja obsługi.....	4
---------------------------------	---

D

Dane GPS	
na tablicy rozdzielczej.....	25
Dane narzędzia roboczego	
importowanie.....	104
Dane pojazdu	
importowanie.....	94
kopiowanie.....	95
Dane zlecenia	
eksportowanie.....	131
importowanie.....	129
Dźwięk alarmowy.....	34
Dźwięki przycisków.....	33

E

ECU	
Aktualizacja ustawień.....	105
konfigurowanie.....	105
Element obsługowy AUX	
potwierdzanie przyporządkowania.....	190

G

GPS	
Konfigurowanie wyjścia.....	77
symulacja prędkości.....	112
wejście.....	77
wybór źródła korekty.....	65
wyjście.....	78
wyświetlanie informacji.....	180

Granica pola	
edycja.....	147
przerywanie rejestrowania.....	143
rejestrowanie.....	140
tworzenie.....	140
tworzenie za pomocą pliku shape.....	143
tworzenie z pokrycia.....	144
usuwanie pojedynczo.....	147

Granice pola	
usuwanie.....	152

I

Instrukcja obsługi	
Dodatkowo obowiązujące dokumenty.....	1
Stosowane opisy.....	1
Znaczenie.....	1

ISOBUS	
wykryto ECU.....	99
wykrywanie narzędzia roboczego.....	99

J

Jasność	
tryb.....	12
ustawianie.....	12

Jazda równoległa	
Aktywacja automatycznego kierowania.....	51
Aktywacja sterowania ścieżkami	
technologicznymi ISOBUS.....	50

Aktywacja ścieżek technologicznych	49
Aktywacja śladu przejazdu na granicy pola	49

Jazda wstecz	
<i>automatyczne wykrywanie</i>	46, 195

Język	
<i>zmiana</i>	9

K

Kamera	
<i>konfigurowanie</i>	82
<i>Korzystanie z kamery</i>	236

Karta aplikacyjna	224
-------------------------	-----

Komunikat ostrzegawczy	
<i>ogólny</i>	14
<i>po uruchomieniu</i>	9
<i>Terminal uniwersalny</i>	14

Konfigurowanie funkcji AUX-N	
<i>na terminalu uniwersalnym</i>	192

Konfigurowanie nawrotów	148
-------------------------------	-----

Konfigurowanie przycisków dodatkowych	
<i>na terminalu uniwersalnym</i>	192

Konfigurowanie skrótów	
<i>na terminalu uniwersalnym</i>	192

Konfigurowanie sygnału korekcji	65
---------------------------------------	----

Konfigurowanie szybkiego dostępu	
<i>na terminalu uniwersalnym</i>	192

konfigurowanie szybkiego startu	54
---------------------------------------	----

Konfigurowanie Wi-Fi	52
----------------------------	----

Koniec rzędu	
<i>generowanie alarmu</i>	80

Kontroler zadań	
<i>określanie numeru</i>	86

Kopia bezpieczeństwa	233
----------------------------	-----

Kopia bezpieczeństwa danych zlecenia	233
--	-----

Korzystanie ze śladów przejazdu	
<i>Kierowanie z ograniczeniem</i>	166
<i>Ścieżki technologiczne</i>	167
<i>Tworzenie śladów przejazdu po okręgu</i>	164

Korzystanie z karty aplikacyjnej	209
--	-----

Korzystanie z kierowania z ograniczeniem	166
--	-----

Korzystanie z menedżera zasobów	233
---------------------------------------	-----

L

LED	
<i>Stan naładowania baterii</i>	8
<i>Zasilanie</i>	8

Licencje	
<i>konfigurowanie</i>	44

Linia graniczna	
<i>edycja</i>	147
<i>przerywanie rejestrowania</i>	143
<i>rejestrowanie</i>	140
<i>tworzenie</i>	140
<i>tworzenie za pomocą pliku shape</i>	143
<i>tworzenie z pokrycia</i>	144
<i>usuwanie pojedynczo</i>	147

Linie graniczne	
<i>usuwanie</i>	152

Linie siatki współrzędnych	118
----------------------------------	-----

M

Mapa pokrycia	
<i>Wybór</i>	224

Mapa	
<i>konfigurowanie skali</i>	227
<i>pomniejszanie</i>	117
<i>powiększanie</i>	117
<i>przesuwanie</i>	37, 118
<i>wybór płaszczyzn</i>	118
<i>zmiana perspektywy</i>	117

Menu Funkcje	17
--------------------	----

Menu Konfiguracja	
<i>podstawowa obsługa</i>	26

Menu robocze	
<i>przegląd</i>	17

Menu Zlecenie	23
---------------------	----

N

Narzędzie robocze	
<i>automatyczne wykrywanie</i>	99
<i>tworzenie</i>	102
<i>usuwanie</i>	233
<i>Wybór</i>	103

Numer TC	
<i>określanie</i>	86

Numer UT	
<i>określanie</i>	83

Numery linii		Pole	
<i>wyświetlanie lub ukrywanie</i>	118	<i>tworzenie</i>	139
O			
Obrobiona powierzchnia		Połączenie radiowe	
<i>wyświetlanie</i>	224	<i>Aktywacja zdalnego wsparcia technicznego</i>	42
<i>zmiana koloru</i>	38	Połączenie sieciowe	
Obszar graniczny		<i>aktywacja</i>	52
<i>definiowanie</i>	147	Pomoc	
Obszar roboczy		<i>aktywacja trybu pomocnika</i>	47
<i>definiowanie</i>	147	<i>Nazwy przycisków</i>	12
Obszar wyłączenia		<i>Szybki start</i>	54
<i>definiowanie</i>	147	Prędkość	112
<i>tworzenie</i>	140	Prędkość robocza	
Odbiornik GPS		<i>dolna granica</i>	110
<i>Aktualizacja oprogramowania sprzętowego</i>	61	Przesuwanie mapy	
<i>Ustawianie szybkości transmisji</i>	64	<i>aktywacja</i>	37
<i>Wybór</i>	60	Przesyłanie danych w systemie 150	35
<i>zasilanie z akumulatora</i>	62	Przyciski	
Odchylenie od śladu		<i>zmiana wielkości</i>	36
<i>Kontrola na belce świetlnej</i>	172	Punkt chorągiewki	
<i>Kontrola na tablicy rozdzielczej</i>	173	<i>dla korekty znoszenia GPS</i>	154
Określanie czasu pracy	137	<i>dla niebezpiecznych miejsc</i>	152
Określanie uprawnień użytkownika	41	<i>edycja</i>	156
		<i>zdefiniowany przez użytkownika</i>	153
P		Punkt oznaczenia	
Perspektywa		<i>dla niebezpiecznych miejsc</i>	152
<i>zmiana</i>	117	<i>zdefiniowany przez użytkownika</i>	153
Plik danych zlecenia	129	Punkty znaczników	
Plik OAF		<i>konfigurowanie</i>	81
<i>wczytywanie</i>	63	<i>wyświetlanie lub ukrywanie</i>	118
Plik shape		R	
<i>dla linii granicznej</i>	143	Regionalne jednostki miary	
Płaszczyzny mapy		<i>Angloamerykańskie</i>	28
<i>konfigurowanie</i>	23	<i>Jednostka ciśnienia</i>	28
Pojazd		<i>Jednostka powierzchni</i>	28
<i>określanie geometrii</i>	91	<i>Metryczne</i>	28
<i>usuwanie</i>	233	<i>Szerokość / długość geograficzna</i>	28
<i>Wybór</i>	93	Rejestrowanie linii granicznej	
Pokrycie		<i>przerywanie</i>	39, 39
<i>patrz „Wybór mapy pokrycia”</i>	224	Rejestrowanie obszaru wyłączenia	
<i>zmiana koloru</i>	38	<i>przerywanie</i>	39
Pola		RemoteControl	
<i>wyświetlanie lub ukrywanie</i>	118	<i>aktywacja</i>	42
		Rozpoczynanie rozsiewu/oprysku	
		<i>patrz uruchamianie zlecenia</i>	126

RTK konfigurowanie.....	71	Tworzenie ścieżek technologicznych.....	167
RTK NTRIP do AMD53 konfigurowanie.....	75	Tworzenie zrzutów ekranu.....	240
RTK NTRIP konfigurowanie.....	73		
	S	U	
Skala dawki rozsiewu/oprysku.....	23	Uaktualnienie	88
Skala konfigurowanie.....	227	Układ sterowania maszyny patrz ECU	105
Skala pokrycia konfigurowanie.....	227	Uprawnienia użytkownika ochrona hasłem	40
Skrzynka przełączników.....	198	zmiana	40
Status prowadzenia sprawdzanie.....	183	Ustawianie daty.....	28
Status sekcji szerokości.....	198	Ustawianie godziny	28
Sterowanie dawką Korzystanie z miniwidoku	231	Ustawianie pojazdu pośrodku.....	23
Odbieranie wartości zadanych	219	Ustawianie zachodzenia	106
Sygnał dla sekcji szerokości.....	111	Ustawienia użytkownika Data	28
dla wyłącznika głównego.....	111	Godzina	28
dla wyłącznika zbiornika.....	111	Regionalne jednostki miary	28
Symbol pojazdu ustawianie pośrodku.....	23, 118	UT korzystanie.....	189
symulacja prędkości.....	112	Utworzone ślady przejazdu ponowne użycie.....	170
Szybki start.....	189		
	T	V	
Tablica rozdzielcza Dane GPS.....	25	VRC patrz również zmienne sterowanie dawką	209
Konfigurowanie tablicy rozdzielczej	120	wybór mapy	226
TASKDATA.XML.....	129		
Terminal uniwersalny korzystanie.....	189	W	
określanie numeru.....	83	Warunki korzystania.....	9
Usuwanie zawartości pamięci podręcznej danych pool	84	Wejścia.....	77
Terminal włączanie.....	9	Widok mapy przegląd	23
Tworzenie manewru zawracania	168	wyświetlanie.....	117
Tworzenie profilu narzędzia roboczego.....	99	Widok miniatur maksymalizowanie	114
		otwieranie	114
		zamykanie.....	116
		Wirtualne włączniki sekcji szerokości.....	23
		Włączanie sekcji szerokości automatyczne	198
		ręczne	196
		Wyświetlanie informacji o zleceniu	136

Z

Zabezpieczanie danych	233
Zarządzanie danymi zasobów	233
Zarządzanie użytkownikami	41
Zatwierdzenie wyboru	23
Zdalne wsparcie techniczne <i>korzystanie</i>	241
Zlecenia <i>filtrowanie</i>	133
<i>sortowanie</i>	134
Zlecenie <i>przerywanie</i>	126
<i>tworzenie</i>	128
<i>uruchamianie</i>	126
<i>usuwanie</i>	135
<i>Wybór</i>	132
<i>wyświetlanie informacji</i>	136
Złącza	77
Zmiana głośności	33
Zmiana języka	27
Zmiana separatora dziesiętnego	27
Zmiana separatora liczb dziesiętnych	27
Zmienna dawka rozsiewu/oprysku <i>wyświetlanie</i>	224
Zmienne sterowanie dawką <i>Karta aplikacyjna</i>	209
<i>wyświetlanie na mapie</i>	225, 226
Znoszenie GPS <i>korygowanie</i>	175
<i>korygowanie za pomocą punktu chorągiewki</i> ..	176
<i>Opcje</i>	175
<i>ustawianie punktu chorągiewki</i>	154
Zoom	117

Ś

Ślad A-B <i>Ręczne tworzenie</i>	160
<i>Tworzenie prostego</i>	159
Ślad przejazdu po krzywej <i>tworzenie</i>	162
<i>Tworzenie adaptacyjnego śladu</i>	165

Ślady przejazdu

<i>Kontrola odchylenia od śladu na belce światłnej</i>	172
<i>Kontrola odchylenia od śladu na tablicy rozdzielczej</i>	173
<i>korygowanie</i>	178
<i>Ponowne użycie śladów przejazdu</i>	170
<i>przesuwanie krokowo</i>	178
<i>przesuwanie na pozycję pojazdu</i>	179
<i>przesuwanie o podaną długość</i>	179
<i>Ręczne tworzenie śladu A-B</i>	160
<i>Tworzenie adaptacyjnych śladów przejazdu po krzywej</i>	165
<i>Tworzenie prostego śladu A-B</i>	159
<i>Tworzenie śladów przejazdu po krzywych</i>	162
<i>usuwanie</i>	233
<i>zapisywanie</i>	180

