



Terminal obsługowy

AMATRON 3

Niniejsza instrukcja obsługi jest obowiązująca od stanu oprogramowania: 01.09.00

SPIS TREŚCI

1 Informacje na temat niniejszej instrukcji obsługi 1

1.1	Dodatkowo obowiązujące dokumenty	1
1.2	Obowiązywanie	1
1.3	Stosowane opisy	1
1.3.1	Wskazówki	1
1.3.2	Instrukcje czynności	2
1.3.3	Listy	3
1.3.4	Numery pozycji	3
1.3.5	Ścieżki orientacyjne	4

2 Instrukcja montażu 5

2.1	Montaż podstawowy	5
2.2	Montaż dla trybu ISOBUS	6
2.3	Montaż dla trybu AMABUS	7
2.4	Montaż dla trybu równoległego	8

3 Przegląd AMATRON 3 9

3.1	Przód	9
3.2	Tył	10

4 Podstawowa obsługa 11

4.1	Korzystanie z przycisku przełączenia	11
4.2	Korzystanie z przycisków funkcyjnych	12
4.3	Korzystanie z przycisków kursora	12
4.4	Wprowadzanie tekstów	12
4.5	Wprowadzanie wartości liczbowych	13
4.6	Korzystanie z przycisku Shift	14

5 Po włączeniu 15

5.1	Wybór trybu BUS	15
-----	-----------------------	----

5.2	Kontrola przyporządkowania AUX-N	16
-----	--	----

5.3	Zmiana przyporządkowań AUX-N	17
-----	------------------------------------	----

6 Przegląd menu głównego 19**7 Konfigurowanie AMATRON 3 20****7.1 Wprowadzanie ustawień podstawowych 20**

7.1.1	Aktywacja lub dezaktywacja zarządzania zleceniami	20
7.1.2	Aktywacja lub dezaktywacja połączenia z zapłonem	20
7.1.3	Regulacja głośności	21
7.1.4	Regulacja jasności	22
7.1.5	Ustawianie daty i godziny	23
7.1.6	Wybór regionu i języka	24

7.2 Konfigurowanie ISOBUS 25**7.3 Konfigurowanie GPS 26**

7.3.1	Konfigurowanie odbiornika A100/A101	26
7.3.2	Konfigurowanie odbiornika AG-STAR ..	26
7.3.3	Konfigurowanie odbiornika SMART6 ..	28
7.3.4	Konfigurowanie innych odbiorników GPS	28

7.4 Konfigurowanie interfejsu ASD 29**7.5 Ustawianie paska świetlnego 29****7.6 Konfigurowanie przycisku przełączenia 30****7.7 Określanie trybu uruchomienia 30****7.8 Konfigurowanie trybu równoległego 31****7.9 Korzystanie z urządzenia wejściowego Aux-N 32**

7.9.1	Określanie przyporządkowania AUX-N	32
7.9.2	Określanie przyporządkowania AUX-N na podstawie listy funkcji	35

7.9.3	Określanie przyporządkowania AUX-N na podstawie listy elementów wejściowych.....	36	10.2.7	Kopiowanie zleceń.....	65
7.9.4	Usuwanie wybranego przyporządkowania AUX-N.....	37	10.2.8	Uruchamianie zlecenia.....	66
7.9.5	Usuwanie wszystkich przyporządkowań AUX-N.....	38	10.2.9	Zatrzymywanie zlecenia.....	66
7.10	Korzystanie z zarządzania licencjami.....	38	10.2.10	Eksportowanie zleceń.....	66
7.11	Korzystanie z diagnostyki.....	40	10.3	Korzystanie z danych podstawowych.....	67
7.11.1	Korzystanie z zarządzania USB.....	40	10.3.1	Zarządzanie danymi podstawowymi.....	67
7.11.2	Korzystanie z zarządzania danymi pool.....	41	10.3.2	Zarządzanie wartościami zadanymi.....	68
7.11.3	Korzystanie z diagnostyki CAN.....	42	10.3.3	Edycja wartości zadaných.....	69
7.11.4	Przeprowadzanie resetu.....	43	10.3.4	Zarządzanie polami.....	70
8	Konfigurowanie urządzeń.....	44	10.3.5	Edycja danych pola.....	71
8.1	Zarządzanie urządzeniami.....	44	10.3.6	Zarządzanie klientami.....	71
8.2	Edycja danych urządzenia.....	45	10.3.7	Edycja danych klienta.....	72
8.3	Edycja danych geometrii urządzenia.....	46	10.3.8	Zarządzanie pracownikami.....	72
8.4	Wybór urządzenia.....	47	10.3.9	Edycja danych pracownika.....	73
9	Konfigurowanie ciągników.....	49	10.3.10	Zarządzanie produktami.....	73
9.1	Zarządzanie ciągnikami.....	49	10.3.11	Edycja danych produktu.....	74
9.2	Edycja danych ciągnika.....	50	11	Korzystanie z GPS-Switch.....	75
9.3	Edycja danych geometrii ciągnika.....	51	11.1	Przegląd aplikacji GSP-Switch.....	75
9.4	Konfigurowanie czujników ciągnika.....	52	11.1.1	Interfejs GPS-Switch.....	75
9.5	Wybór ciągnika.....	54	11.1.2	Funkcje GPS-Switch.....	78
10	Korzystanie z zarządzania zleceniami.....	55	11.1.3	Wymagania odnośnie jakości GPS.....	80
10.1	Zarządzanie zleceniami.....	55	11.2	Wprowadzanie ustawień podstawowych GPS-Switch.....	80
10.2	Edycja zleceń.....	57	11.2.1	Określanie modelu urządzenia.....	80
10.2.1	Tworzenie nowego zlecenia.....	57	11.2.2	Wybór źródła rozpoznawania kierunku jazdy.....	81
10.2.2	Dodawanie wartości zadaných do zlecenia.....	57	11.2.3	Aktywacja akustycznego ostrzeżenia o granicy pola.....	81
10.2.3	Dodawanie pracownika do zlecenia.....	60	11.2.4	Określanie widoku mapy.....	81
10.2.4	Dodawanie urządzeń i ciągników do zlecenia.....	62	11.2.5	Określanie orientacji mapy.....	82
10.2.5	Kontrola typu karty.....	64	11.2.6	Wprowadzanie ustawień GPS-Switch dla rozsiewaczy.....	82
10.2.6	Wyszukiwanie zleceń.....	65	11.2.7	Wprowadzanie ustawień GPS-Switch dla opryskiwaczy.....	85
			11.2.8	Wprowadzanie ustawień GPS-Switch dla siewników.....	86
			11.2.9	Ustawianie czasów wyprzedzenia.....	88
			11.2.10	Określanie czasów korekty dla czasów wyprzedzenia.....	91
			11.2.11	Kontrola czasów włączania i czasów wyłączania.....	92
			11.3	Uruchamianie aplikacji GPS-Switch.....	93

11.3.1	Uruchamianie GPS-Switch z zarządzaniem zleceniami.....	93	11.15	Korzystanie z asystenta jazdy.....	126
11.3.2	Uruchamianie GPS-Switch bez zarządzania zleceniami.....	96	11.16	Kalibrowanie GPS-Switch.....	128
11.4	Powiększanie i pomniejszanie mapy.....	97	11.16.1	Korygowanie GPS-Switch.....	128
11.5	Przesuwanie mapy.....	98	11.16.2	Korygowanie znoszenia GPS za pomocą punktu referencyjnego.....	129
11.6	Odwracanie zwrotu symbolu ciągnika.....	98	11.16.3	Ręczne korygowanie znoszenia GPS.....	131
11.7	Zaznaczanie przeszkody.....	99	11.17	Korzystanie z zewnętrznego wskaźnika diodowego.....	132
11.8	Usuwanie oznaczenia przeszkody..	100	12 Korzystanie z menu AUX-N.....		133
11.9	Tworzenie granicy pola.....	100	13 Usuwanie usterek.....		134
11.10	Usuwanie granicy pola.....	101	14 Tworzenie zrzutu ekranu.....		137
11.11	Zarządzanie wirtualnymi nawrotami.....	102	15 Spisy i wykazy.....		138
11.11.1	Tworzenie wirtualnego nawrotu.....	102	15.1	GLOSARIUSZ.....	138
11.11.2	Blokowanie lub odblokowanie nawrotu.....	104	15.2	WYKAZ HASEŁ.....	141
11.11.3	Usuwanie nawrotu.....	104			
11.12	Korzystanie ze śladów przejazdu....	105			
11.12.1	Wybór wzorca prowadzenia.....	105			
11.12.2	Określanie odległości między śladami.....	107			
11.12.3	Tworzenie zagonów.....	107			
11.12.4	Określanie czułości paska świetlnego.....	108			
11.12.5	Tworzenie śladów przejazdu.....	109			
11.13	Korzystanie z włączania sekcji szerokości.....	111			
11.13.1	Korzystanie z ręcznego włączania sekcji szerokości.....	111			
11.13.2	Korzystanie z automatycznego włączania sekcji szerokości.....	113			
11.14	Zarządzanie danymi pola.....	119			
11.14.1	Zapisywanie zarejestrowanych danych pola.....	119			
11.14.2	Usuwanie zarejestrowanych danych pola.....	119			
11.14.3	Wczytywanie danych pola z zapisów.....	120			
11.14.4	Określanie okolicy rozpoznawania pól.....	123			
11.14.5	Wczytywanie danych pola z pliku shape.....	124			
11.14.6	Konfigurowanie kart aplikacyjnych.....	126			

Informacje na temat niniejszej instrukcji obsługi

1

CMS-T-006637-B.1

1.1

Dodatkowo obowiązujące dokumenty

CMS-T-00000217-A.1

- Instrukcja obsługi odbiornika GPS
- Instrukcja obsługi oprogramowania maszyny

1.2

Obowiązywanie

CMS-T-006632-A.1

Niniejsza instrukcja obsługi obowiązuje dla wersji oprogramowania 01.09.00

Informacje dotyczące wersji oprogramowania:
"Setup" > "Diagnostyka" > "Wersje oprogramowania"

1.3

Stosowane opisy

CMS-T-00000320-B.1

1.3.1 Wskazówki

CMS-T-00000174-A.1



WSKAZÓWKA

Oznacza 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-001852-A.1

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

Przykład:

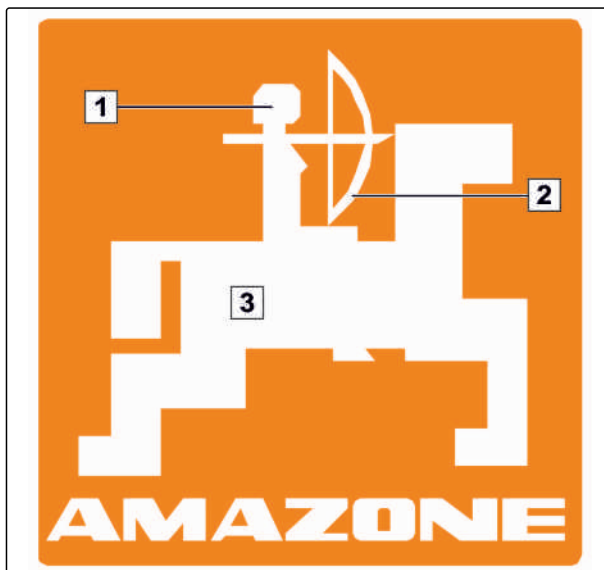
- Wpis 1
- Wpis 2
- Wpis 3

1.3.4 Numery pozycji

CMS-T-001857-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 Ścieżki orientacyjne

CMS-T-00000021-A.1

Do szybkiej orientacji, szczególnie przy selektywnym czytaniu mającym na celu rozwiązanie problemu, służą ścieżki orientacyjne zamieszczone na początku fragmentów z instrukcją czynności. Przykład: "Setup" > "Diagnostyka" > "Wersje oprogramowania"

Instrukcja montażu

2

CMS-T-00004668-A.1

2.1

Montaż podstawowy

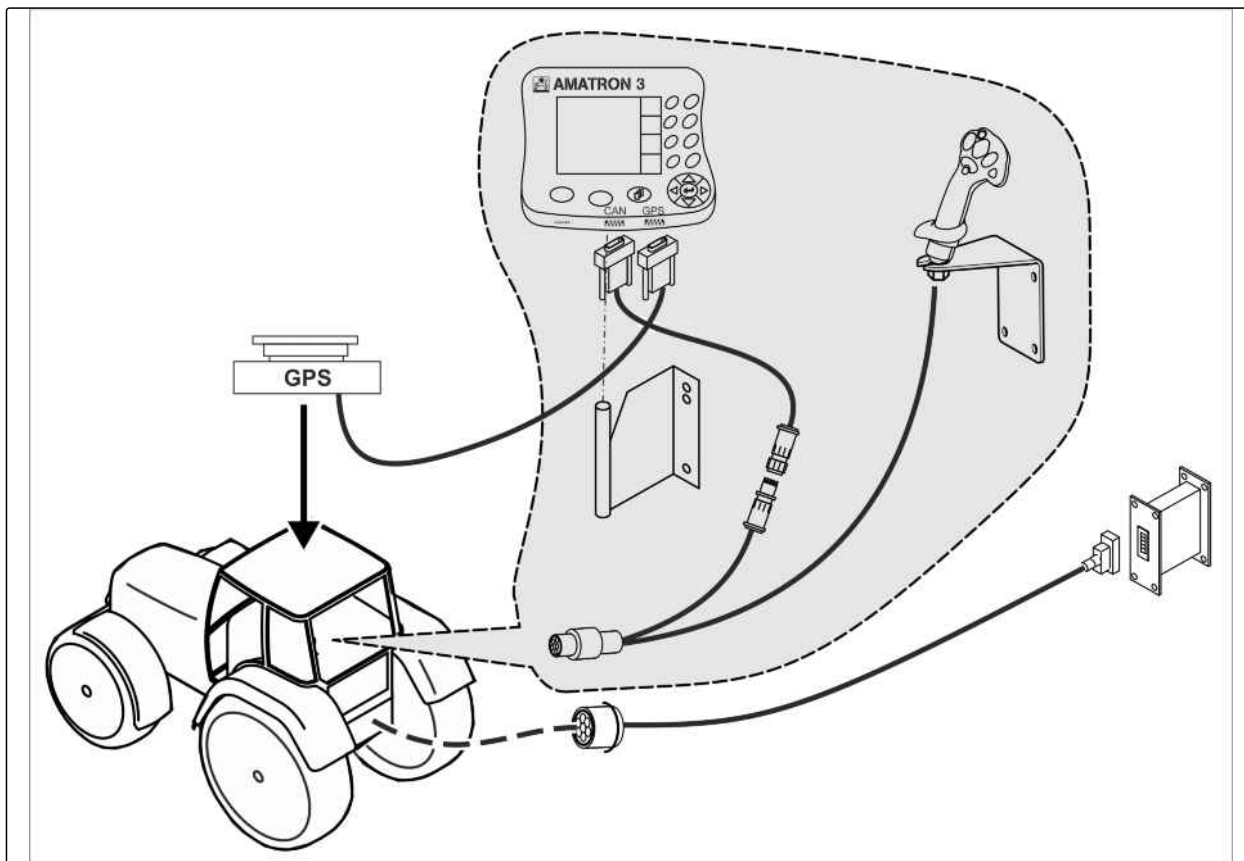
CMS-T-006367-B.1

1. Zamontować odbiornik GPS w ciągniku, patrz instrukcja obsługi odbiornika GPS.
2. *Terminal obsługowy AMATRON 3 można podłączyć za pomocą podstawowego wyposażenia ciągnika lub okablowania ISOBUS.* Zamontować podstawowe wyposażenie ciągnika (konsola z rozdzielaczem) w kabinie w polu widzenia i zasięgu kierowcy tak, aby nie podlegało drganiom i zapewniło przewodnictwo elektryczne. Odległość od radiostacji bądź anteny radiowej powinna wynosić co najmniej 1 m.
3. W punktach zamontowania usunąć farbę tak, aby zapobiec gromadzeniu się ładunków elektrycznych.

2.2

Montaż dla trybu ISOBUS

CMS-T-006370-A.1



CMS-I-001583

- W przypadku maszyn, które są podłączane do ciągnika ISOBUS za pomocą okablowania ISOBUS Light:
Wyłączyć funkcję ISOBUS terminala ciągnika.

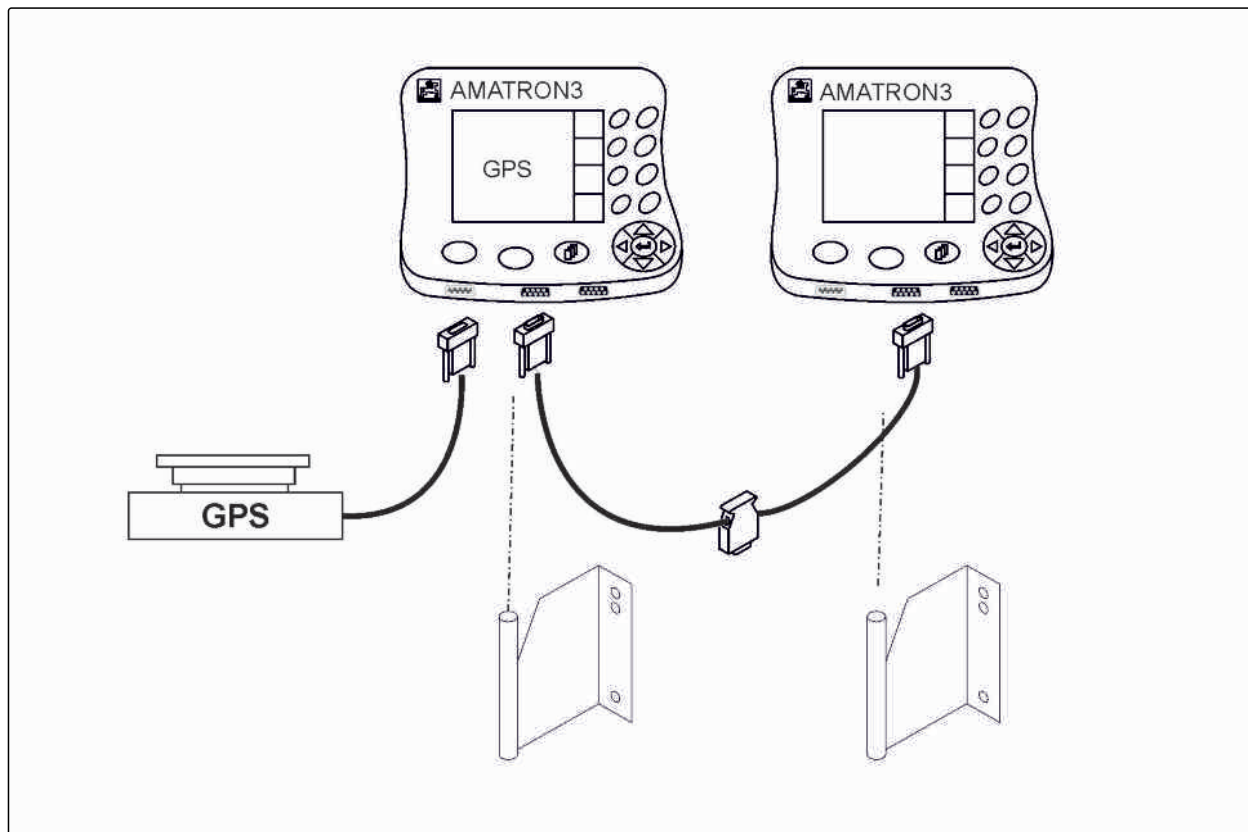
Montaż dla trybu AMABUS

The diagram illustrates the AMATRON 3 system components and their connections. A central unit, labeled 'AMATRON 3', features a screen and buttons, with 'CAN' and 'GPS' ports at the bottom. It is connected to a joystick via a cable. A 'GPS' module is shown with an arrow pointing to the vehicle's roof. The vehicle is a four-wheeled robot with a '12V' battery pack. Various cables connect the central unit to a power source (a battery pack with a USB-like connector), a motor controller (a small board with a potentiometer), and a motor (a cylindrical component). A dashed line indicates a connection between the central unit and the motor controller. The entire system is enclosed in a dashed-line boundary.

2.4

Montaż dla trybu równoległego

CMS-T-006476-B.1



CMS-I-002303



Przegląd AMATRON 3

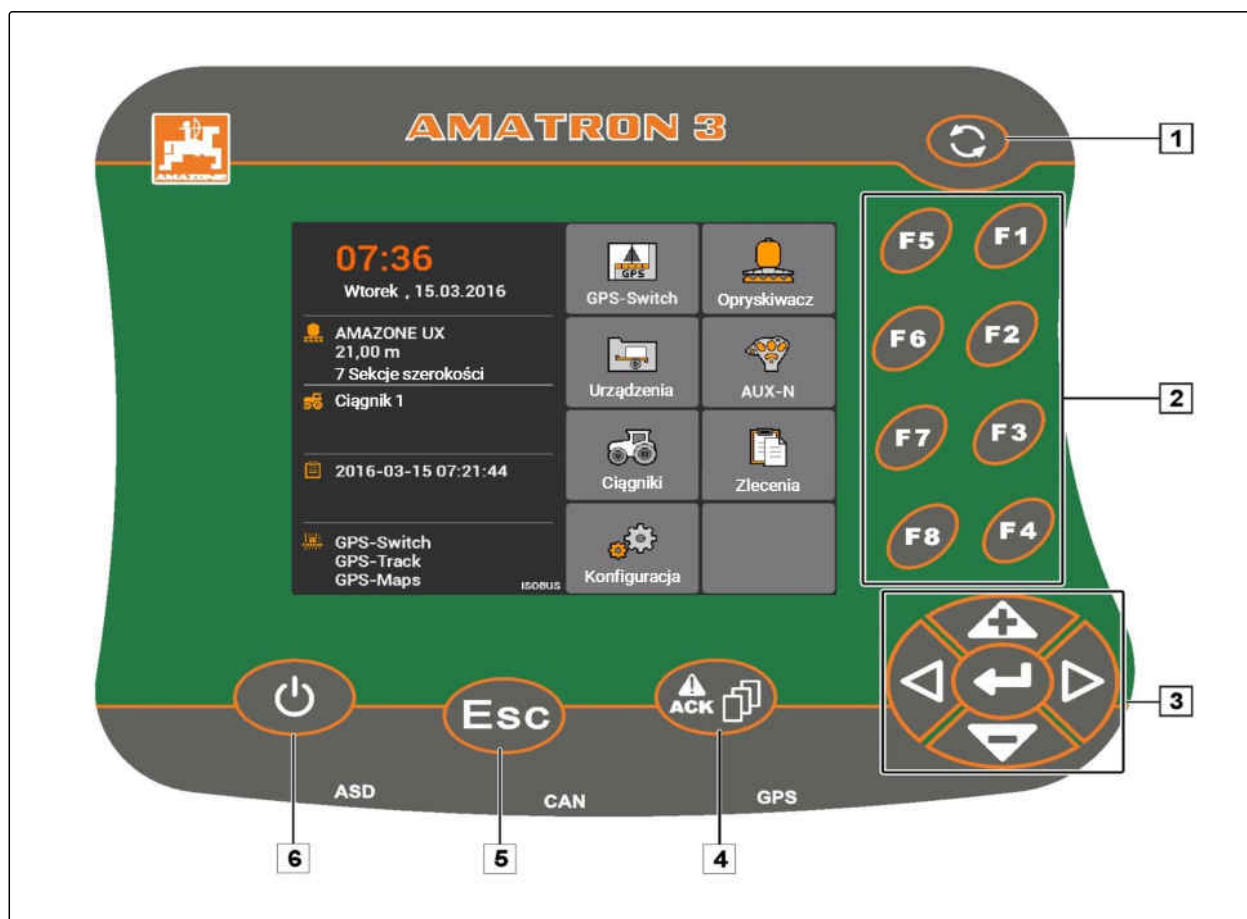
3

CMS-T-005005-B.1

3.1

Przód

CMS-T-005009-A.1



1 Przycisk przełączenia: przechodzenie między wybranymi menu i aplikacjami

2 Przyciski funkcyjne: naciskanie przycisków na wyświetlaczu

3 Przyciski kursora: zmiana wyboru na wyświetlaczu, zmian wartości liczbowych, zatwierdzanie wyboru

4 ACK: zatwierdzanie komunikatów z terminala uniwersalnego. W trybie AMABUS: przewijanie w sterowaniu maszyny

5 Escape: powrót, anulowanie

6 Włącznik/wyłącznik: włączanie i wyłączanie AMATRON 3

3.2

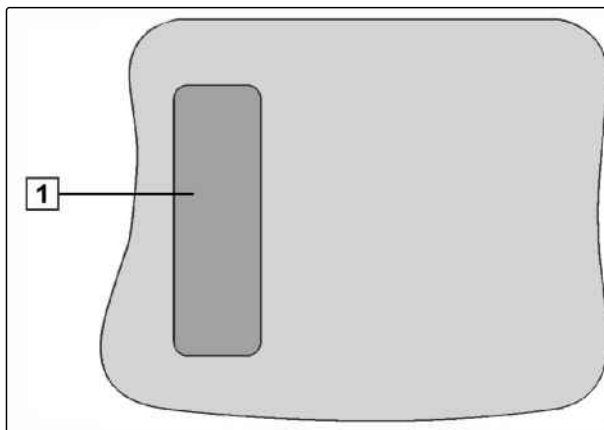
Tył

CMS-T-00004670-A.1

Przycisk Shift

CMS-T-005609-A.1

- 1** Przycisk Shift dla menu Praca sterowania maszyny



CMS-I-001943

Tabliczka znamionowa i oznakowanie CE

CMS-T-005605-A.1

Na tabliczce znamionowej podane są następujące dane:

- 1** Nr identyfikacyjny urządzenia
- 2** Typ



CMS-I-001944

Podstawowa obsługa

4

CMS-T-005654-C.1

4.1

Korzystanie z przycisku przełączenia

CMS-T-001877-B.1

Przyciskiem przełączenia **1** można przechodzić między wybranymi menu.

- ▶ Aby po kolei przełączać między wybranymi menu,

krótco naciskać .

- ▶ Aby przejść do menu głównego,

przytrzymać naciśnięty przycisk .



CMS-I-002162



WSKAZÓWKA

Menu dla przycisku przełączenia można wybrać w menu Setup, patrz strona 30.

W ustawieniach fabrycznych standardowo uaktywniony jest GPS-Switch. Jeśli do magistrali podłączone są dalsze urządzenia, takie jak opryskiwacz, AmaPilot+ lub nowe urządzenia współpracujące z ISOBUS, zostaną one automatycznie aktywowane.

4.2

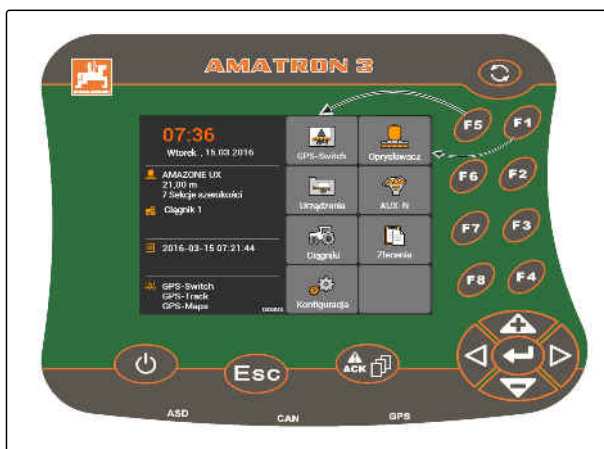
Korzystanie z przycisków funkcyjnych

CMS-T-001882-B.1

Układ przycisków "F1" do "F8" odpowiada układowi przycisków na wyświetlaczu. Dla objaśnienia operacji w niniejszej instrukcji obsługi wykorzystywane będą symbole na przyciskach. W celu wykonania operacji konieczne jest naciśnięcie odpowiedniego przycisku funkcyjnego.

F1 : aby wybrać górny prawy przycisk

F5 : aby wybrać górny lewy przycisk



CMS-I-001942



4.3

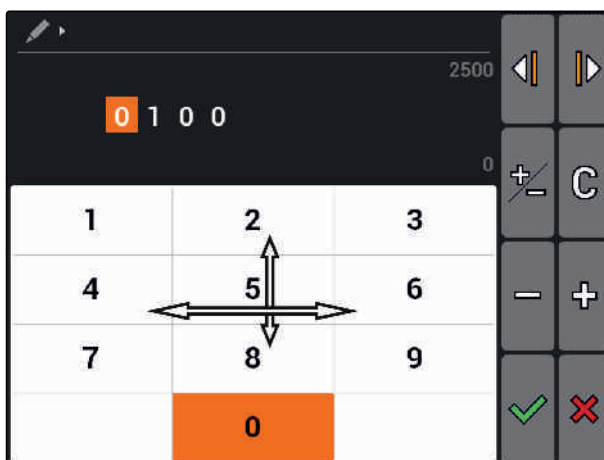
Korzystanie z przycisków kursora

CMS-T-002407-B.1

i : przenoszenie wyboru w górę lub w dół

i : przenoszenie wyboru w lewo lub w prawo

: zatwierdzanie cyfry



CMS-I-002304



4.4

Wprowadzanie tekstów

CMS-T-005121-A.1

Jeśli wprowadzane będą teksty, otwiera się menu z tablicą znaków i dodatkowymi przyciskami.

Przegląd menu tekstowego

◀ i ▶ : przenoszenie kursora w lewo i w prawo

✕ : usuwa znak przed kursorem

AB, ab lub Ab: zmiana między wielkimi a małymi literami

ââ: wyświetla litery z akcentami

C : usuwa zawartość pola wprowadzania tekstu



1. Wybrać przy pomocy przycisków kursora żądany znak z tablicy znaków.

2. Wstawić wybrany znak przyciskiem ↵ w pole wprowadzania tekstu.

3. Zatwierdzić wprowadzony tekst przyciskiem ✓

albo

przyciskiem ✗ anulować wprowadzony tekst.

4.5

Wprowadzanie wartości liczbowych

CMS-T-005126-A.1

Jeśli wprowadzane będą wartości liczbowe, otwiera się menu z klawiaturą numeryczną i dodatkowymi przyciskami.

Przegląd menu liczbowego

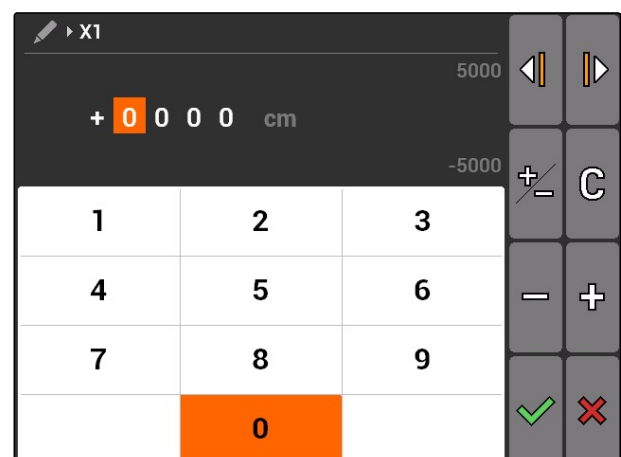
◀ i ▶ : przenoszenie kursora w lewo i w prawo


+/- : odwraca poprzedzający znak

⬆ : zwiększa zaznaczoną cyfrę o 1

⬇ : zmniejsza zaznaczoną cyfrę o 1

C : usuwa zawartość pola wprowadzania tekstu





1. Wybrać przy pomocy przycisków kursora żądaną cyfrę na klawiaturze numerycznej.
2. Wstawić wybraną cyfrę przyciskiem  w pole wprowadzania liczb.



WSKAZÓWKA

Wartość maksymalna i wartość minimalna są wyświetlane z prawej strony pola wprowadzania liczb.


3. Potwierdzić wprowadzone dane przyciskiem 
albo
anulować wprowadzone dane przyciskiem .

4.6

Korzystanie z przycisku Shift

CMS-T-005601-A.1

Przycisk Shift jest potrzebny do menu Praca sterowania maszyny. Jeśli przycisk Shift jest aktywny, jest to widoczne na wyświetlaczu.

- ▶ Nacisnąć  z tyłu terminala AMATRON 3.
- ➔ Wyświetlone zostaną dalsze pola funkcyjne, przez co zmieni się funkcja przycisków funkcyjnych.

Po włączeniu

5

CMS-T-00004671-A.1

5.1

Wybór trybu BUS

CMS-T-003915-A.1

Po uruchomieniu terminala AMATRON 3 można wybrać jeden z 2 trybów BUS. Wybór trybu BUS zależy od podłączonego urządzenia.



Tryby BUS:


- AMABUS
- ISOBUS

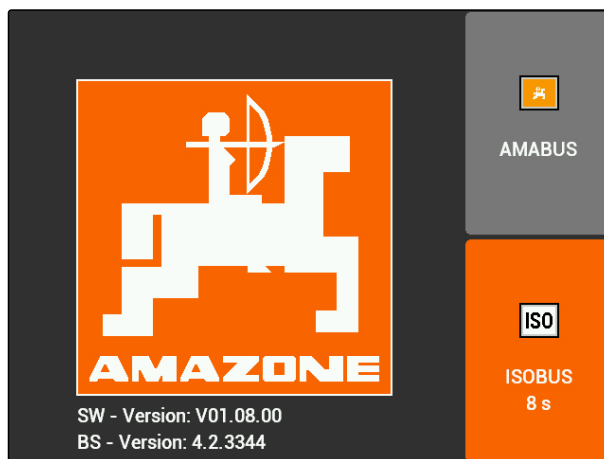


WSKAZÓWKA

Po upływie 10 sekund terminal AMATRON 3 uruchamia się automatycznie w ostatnim włączonym trybie BUS. Jeśli AMATRON 3 ma się uruchamiać bezpośrednio w ostatnim wybranym trybie BUS, w menu Setup należy uaktywnić właściwy tryb, patrz strona 30.

1. Wybrać tryb przyciskiem  lub .

2. Zatwierdzić przyciskiem .



CMS-I-002103

➔ Ustawiony tryb BUS jest wyświetlany w menu głównym **1**.



CMS-I-002124



5.2

Kontrola przyporządkowania AUX-N

CMS-T-003920-A.1

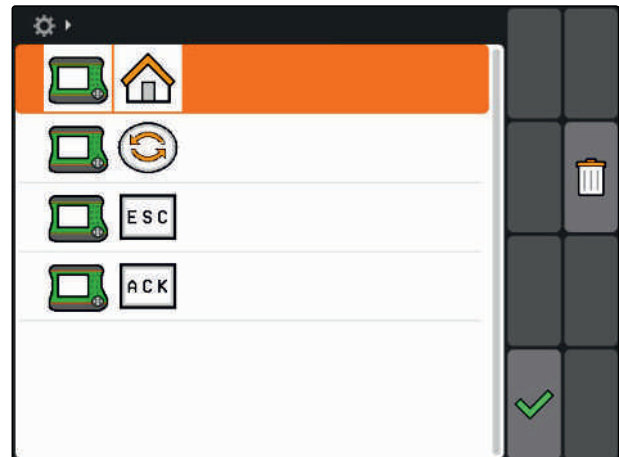
Po każdym ponownym uruchomieniu terminala AMATRON 3 ze względów bezpieczeństwa konieczne jest skontrolowanie i zatwierdzenie przyporządkowania zewnętrznych urządzeń wejścia. Terminal AMATRON 3 wykrywa zewnętrzne urządzenia wejścia tylko w trybie ISOBUS.

Wyświetlona zostanie lista z wszystkimi dostępnymi funkcjami. Lista zawiera wszystkie funkcje AMATRON 3 oraz funkcje podłączonych urządzeń.

1. Przejrzeć listę z przyporządkowaniami za pomocą przycisku  i .
2. *Jeśli przyporządkowania AUX-N mają zostać zmienione, patrz strona 17*

albo

jeśli przyporządkowania AUX-N są prawidłowe, zatwierdzić przyporządkowania AUX-N.




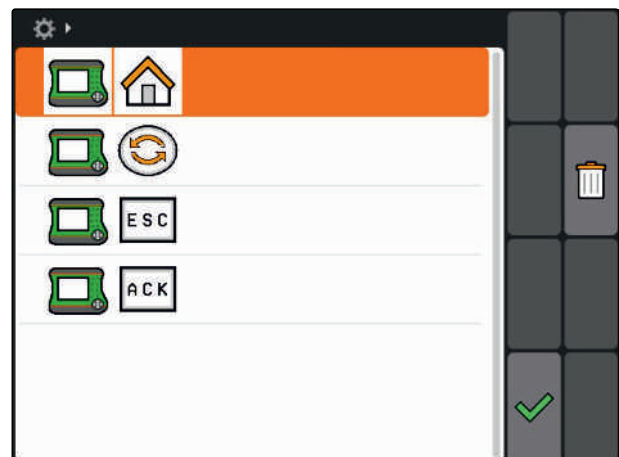
CMS-I-001449

5.3

Zmiana przyporządkowań AUX-N

CMS-T-003925-A.1

1. Przyciskiem  wybrać żadaną funkcję z listy.
- ➔ Otwarta zostanie lista przycisków wejściowych.



CMS-I-001449

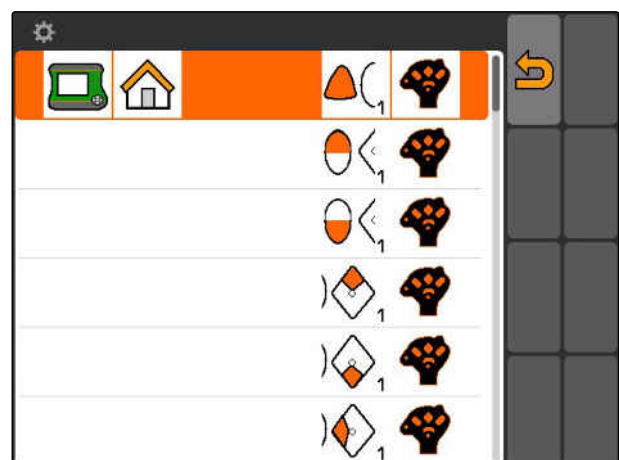
2. Za pomocą  wybrać żądany przycisk wejściowy.

➔ Do przycisku wejściowego przypisana jest wybrana funkcja.

3. Przyporządkowanie dalszych funkcji

albo

Zatwierdzić przyporządkowania przyciskiem .



CMS-I-001452



WSKAZÓWKA


Przyporządkowanie przycisków można zmienić w dowolnej chwili w menu Setup, patrz strona 32.


Przegląd menu głównego


6


CMS-T-003525-A.1


- 1 Godzina i data
- 2 Wybrane urządzenie
- 3 Wybrany ciągnik
- 4 Uruchomione zlecenie
- 5 Aktywowane aplikacje GPS z pozostałym czasem pracy w godzinach


: otwiera GPS-Switch. Korzystanie z GPS-Switch, patrz strona 75


: otwiera menu sterowania urządzeniem. Symbol różni się w zależności od podłączonego urządzenia.

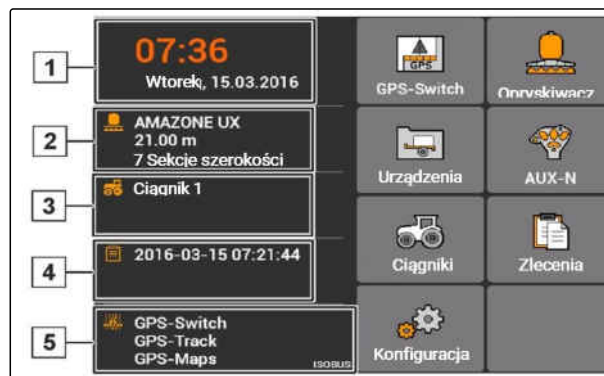
: otwiera menu zarządzania urządzeniami. Konfigurowanie urządzeń, patrz strona 44

: otwiera wykaz przyporządkowania AUX-N. Korzystanie z wykazu przyporządkowań AUX-N, patrz strona 133

: otwiera menu zarządzania ciągnikami. Konfigurowanie ciągników, patrz strona 49

: otwiera menu zarządzania zleceniami. Zarządzanie zleceniami, patrz strona

: otwiera menu Setup. Konfigurowanie menu Setup, patrz strona



Konfigurowanie AMATRON 3

7

CMS-T-00000267-B.1

7.1

Wprowadzanie ustawień podstawowych

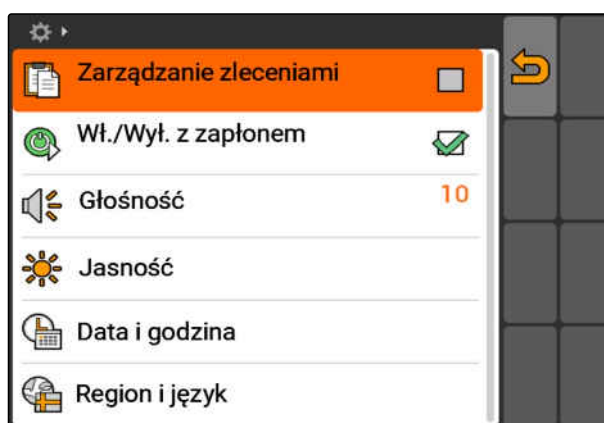
CMS-T-00004672-A.1

7.1.1 Aktywacja lub dezaktywacja zarządzania zleceniami

CMS-T-004829-A.1

Zarządzanie zleceniami pozwala na przetwarzanie zleceń w formacie ISO-XML. Zarządzanie zleceniami można aktywować lub dezaktywować. Standardowo zarządzanie zleceniami jest dezaktywowane. Jeśli zarządzanie zleceniami jest aktywowane, GPS-Switch można używać tylko z uruchomionym zleceniem w formacie ISO-XML.

1. Wybrać "Setup" > "Ustawienia" > "Ustawienia podstawowe".
2. Aktywacja lub dezaktywacja zarządzania zleceniami
3. Uruchomić ponownie AMATRON 3.



CMS-I-001209

7.1.2 Aktywacja lub dezaktywacja połączenia z zapłonem

CMS-T-004834-A.1

To ustawienie określa, czy terminal AMATRON 3 będzie powiązany z zapłonem pojazdu.

✓ WARUNKI

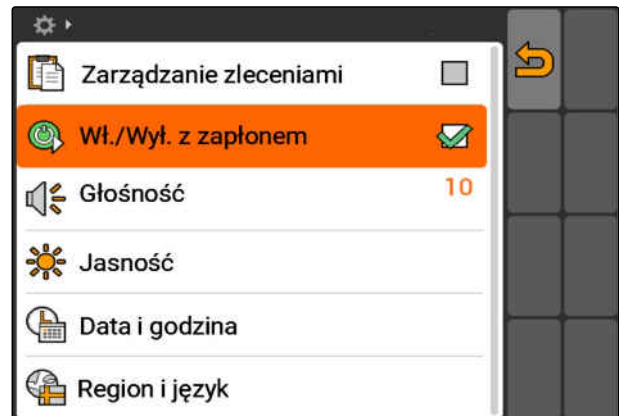
- ✓ Terminal AMATRON 3 jest w trybie ISOBUS, patrz strona 15

1. Wybrać "Setup" > "Ustawienia" > "Ustawienia podstawowe".

Możliwe ustawienia:

☒ : przy włączaniu lub wyłączeniu zapłonu pojazdu terminal AMATRON 3 włącza lub wyłącza się.

☐ : terminal AMATRON 3 musi być ręcznie włączany i wyłączany.



CMS-I-002050

2. Aktywować lub dezaktywować połączenie z zapłonem.

7.1.3 Regulacja głośności

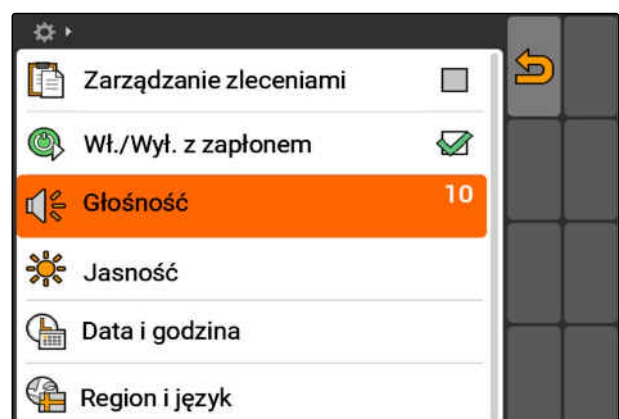
CMS-T-005131-A.1

W tym menu można ustawić głośność dźwięków sygnalizacyjnych.

1. Wybrać "Setup" > "Ustawienia" > "Ustawienia podstawowe" > "Głośność".
2. Wprowadzić wartość od 1 do 20.
3. Potwierdzić wprowadzone dane.

i WSKAZÓWKA

Terminala AMATRON 3 nie można wyciszyć.

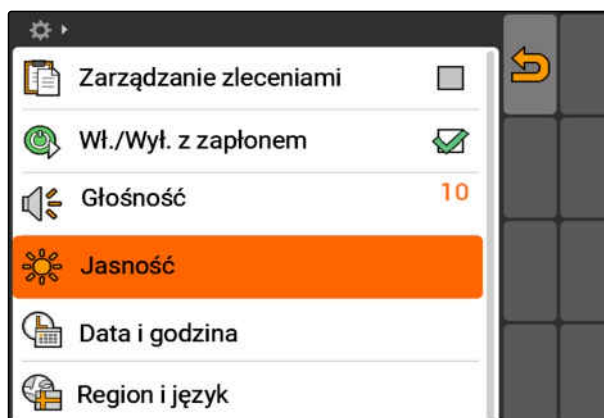


CMS-I-001519

7.1.4 Regulacja jasności


- Wybrać "Setup" > "Ustawienia" > "Ustawienia podstawowe" > "Jasność".


CMS-T-001958-A.1





CMS-I-001695

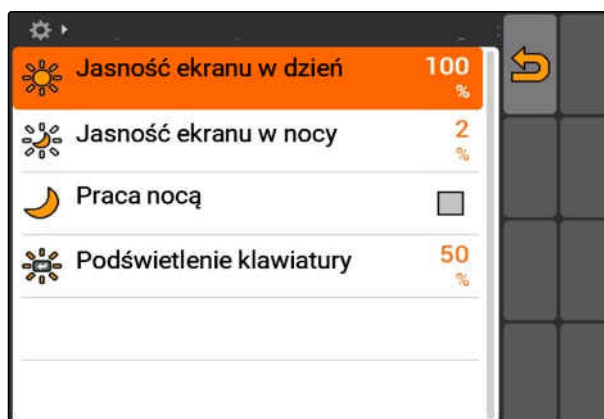
Możliwe ustawienia:

 : wartość procentowa jasności wyświetlacza w dzień

 : wartość procentowa jasności wyświetlacza w nocy

 : ustawia jasność wyświetlacza na wartość podaną w punkcie "Jasność przy pracy nocą".

 : wartość procentowa jasności podświetlenia przycisku na terminalu AMATRON 3

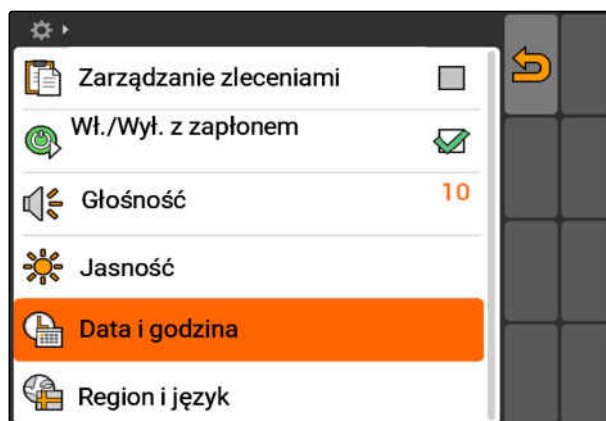


CMS-I-001166

7.1.5 Ustawianie daty i godziny

- Wybrać "Setup" > "Ustawienia" > "Ustawienia podstawowe" > "Data i godzina".

CMS-T-001969-A.1



CMS-I-001700

Możliwe ustawienia:



: dzień, miesiąc i rok dla bieżącej daty



: godziny i minuty dla bieżącej godziny



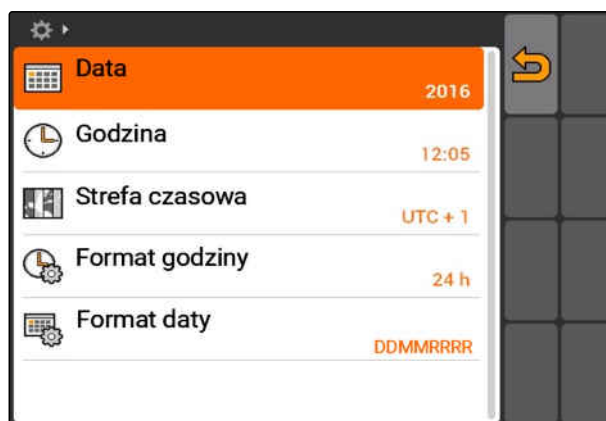
: wartość od -13 do +12 dla odpowiedniej strefy czasowej



: format 24-godzinny lub format 12-godzinny



: różne formaty daty, "DD" dla dnia, "MM" dla miesiąca, "RRRR" dla roku

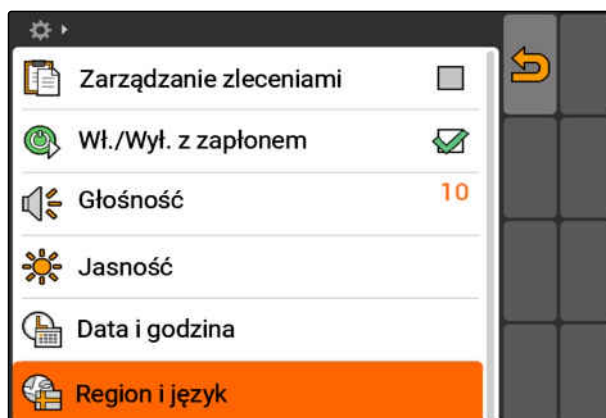


CMS-I-001200

7.1.6 Wybór regionu i języka

- Wybrać "Setup" > "Ustawienia" > "Ustawienia podstawowe" > "Region i język".

CMS-T-001974-A.1



CMS-I-002381

Możliwe ustawienia:



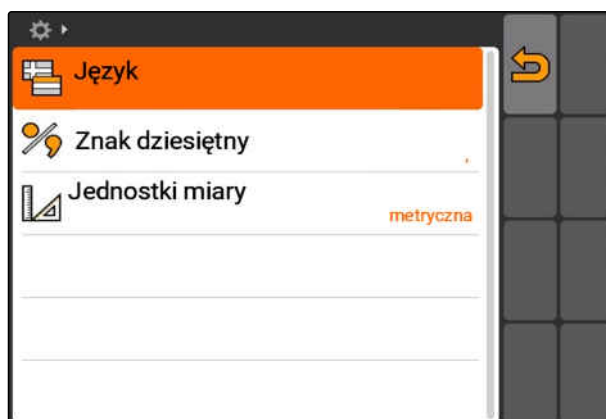
: język interfejsu użytkownika



: kropka lub przecinek jako separator liczb dziesiętnych (0.1 lub 0,1)



: system jednostek miar



CMS-I-001204

7.2

Konfigurowanie ISOBUS

CMS-T-001933-A.1



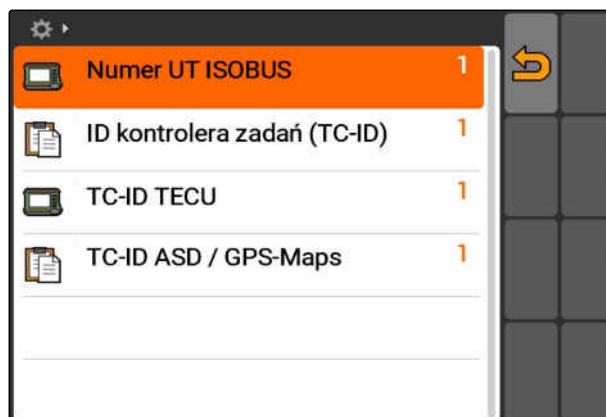
WARUNKI

- ✓ ISOBUS można konfigurować tylko w trybie ISOBUS, patrz strona 15

1. Wybrać "Setup" > "Ustawienia" > "ISOBUS".

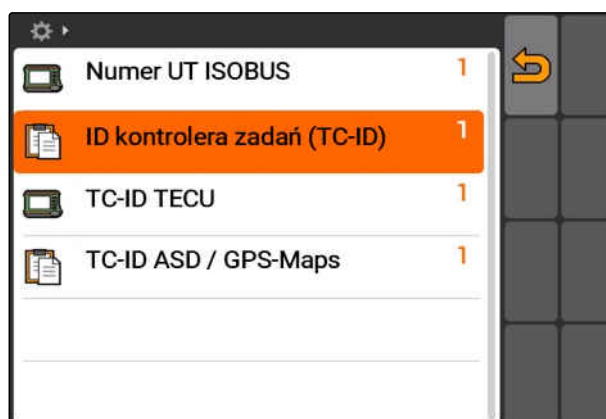
AMATRON 3 ma w stosunku do terminala uniwersalnego jednoznaczny numer identyfikacyjny, numer UT ISOBUS. Jeśli sterowanie urządzenia ma być wyświetlane na terminalu AMATRON 3, numer UT ISOBUS musi zgadza się z numerem UT ISOBUS urządzenia. Jeśli terminal AMATRON 3 jest jedynym podłączonym terminalem, urządzenie automatycznie pobierze numer UT ISOBUS terminala AMATRON 3.

2. W punkcie "Numer UT ISOBUS" wprowadzić numer identyfikacyjny terminala uniwersalnego AMATRON 3.



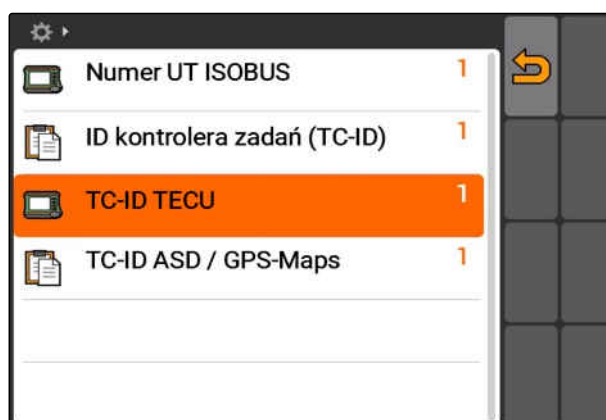
Do dokumentowania zleceń terminal AMATRON 3 posiada jednoznaczny numer identyfikacyjny, Task Controller ID. Jeśli dokumentacja zleceń ma być zapisywana w terminalu AMATRON 3, Task Controller ID musi zgadza się z Task Controller ID urządzenia. Jeśli terminal AMATRON 3 jest jedynym podłączonym terminalem, urządzenie automatycznie pobierze Task Controller ID terminala AMATRON 3.

3. W punkcie "Task Controller ID" wprowadzić numer identyfikacyjny Task Controller terminala AMATRON 3.



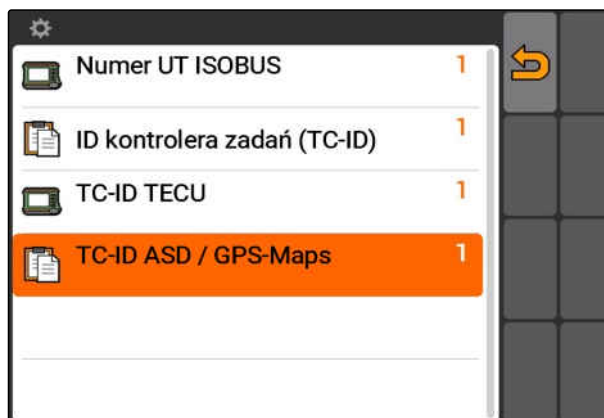
Jeśli podłączony ciągnik nie przesyła danych geometrii lub danych czujników lub dane ciągnika nie będą wykorzystywane, terminal AMATRON 3 może symulować ciągnik. Na potrzeby symulacji ciągnika terminal AMATRON 3 posiada jednoznaczny numer identyfikacyjny, TC-ID TECU. Aby symulowana TECU mogła być używana, TECU-ID musi zgadzać się z Task Controller ID.

4. W punkcie "TC-ID TECU" wprowadzić numer identyfikacyjny dla symulowanej Tractor-ECU.



Jeśli do interfejsu ASD podłączone jest urządzenie, TC-ID ASD/Mapy GPS określa, dokąd przesyłane mają być nadchodzące dane. Aby móc korzystać z interfejsu ASD i map GPS, TC-ID ASD/Mapy GPS musi zgadzać się z Task Controller ID.

5. W punkcie "TC-ID ASD/Mapy GPS" wprowadzić numer identyfikacyjny interfejsu ASD i map GPS.



7.3

Konfigurowanie GPS

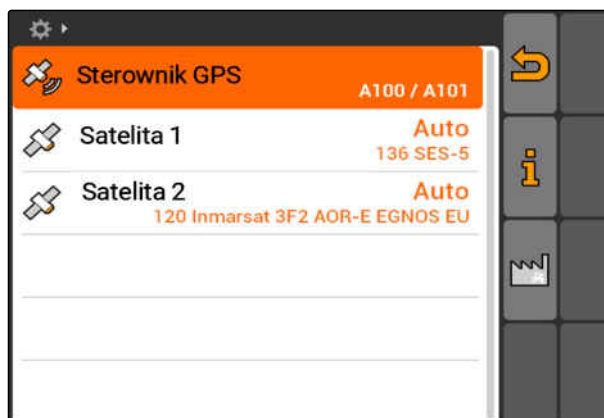
CMS-T-00000268-A.1

7.3.1 Konfigurowanie odbiornika A100/A101

CMS-T-005811-B.1

Ten odbiornik GPS pozwala na ręczne ustawianie obu satelitów korekcyjnych. Satelity korekcyjne przesyłają dane korekcyjne do odbiornika. Dane korekcji zwiększają dokładność.

1. Wybrać "Sterownik GPS" > "A100/101".
 2. W punkcie "Satelita 1" i "Satelita 2" wybrać "Auto".
- ➔ Przy ustawieniu "Auto" odbiornik GPS automatycznie wyszukuje właściwych satelitów.



7.3.2 Konfigurowanie odbiornika AG-STAR

CMS-T-005816-B.1

Ten odbiornik GPS może pracować w różnych konfiguracjach. Konfiguracje różnią się systemem satelitów i satelitów korekcyjnych. Odbiornik GPS można ustawić w zależności od regionu i dostępności systemów korekcyjnych.

**WSKAZÓWKA**

Sygnał korekcji SBAS jest sygnałem o dużej dokładności, dostępnym w czasie odbioru sygnału korekcji SBAS.

Do systemów SBAS należą systemy korekcyjne EGNOS, WAAS i MSAS. Bliższe informacje na ten temat, patrz instrukcja obsługi odbiornika satelitarnego.

Bez sygnału korekcji odbierany sygnał jest korygowany tylko przez oprogramowanie. Może upłynąć 5 minut, aż skorygowany sygnał będzie dostępny.

Jeśli skorygowany sygnał nie jest dostępny, obrobiona powierzchnia jest wyświetlana na żółto w GPS-Switch. Jeśli skorygowany sygnał jest dostępny, obrobiona powierzchnia jest wyświetlana na zielono.

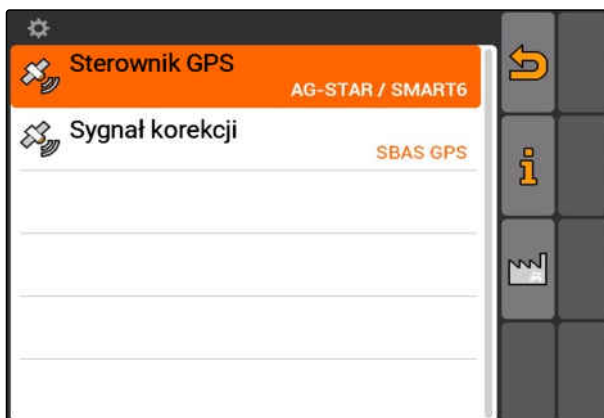
Możliwe ustawienia AG-STAR z sygnałem korekcji SBAS:

- SBAS GPS
 - Przeznaczone dla Ameryki Północnej, Europy i Rosji
 - 12 satelitów GPS
 - 2 satelity SBAS
- SBAS GPS / GLONASS
 - Przeznaczone dla Ameryki Północnej, Europy i Rosji
 - 8 satelitów GPS
 - 4 satelity GLONASS
 - 2 satelity SBAS

Możliwe ustawienia AG-STAR bez sygnału korekcji SBAS:

- GPS / GLONASS 1
 - Do korzystania na całym świecie, jeśli SBAS nie jest dostępny
 - 10 satelitów GPS
 - 4 satelity GLONASS
- GPS / GLONASS 2
 - Do korzystania na całym świecie, jeśli SBAS nie jest dostępny
 - 8 satelitów GPS
 - 6 satelitów GLONASS

1. Wybrać "Sterownik GPS" > "AG-STAR/SMART6".
2. W punkcie "Sygnał korekcji" wybrać żądany sygnał korekcji.



7.3.3 Konfigurowanie odbiornika SMART6

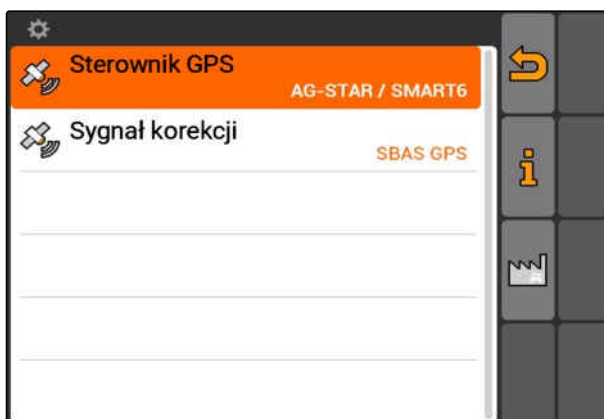
CMS-T-00000274-A.1

SMART6 może odbierać sygnał korekcji TerraStar, dzięki czemu zapewnia lepszą dokładność.

Możliwe ustawienia SMART6:

- SBAS
- TerraStar

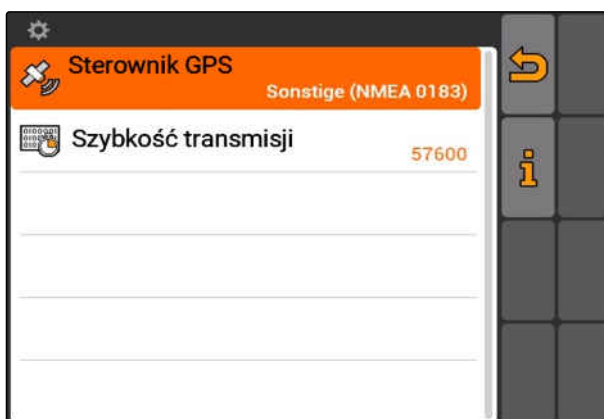
1. Wybrać "Sterownik GPS" > "AG-STAR/SMART6".
2. W punkcie "Sygnał korekcji" wybrać żądany sygnał korekcji.



7.3.4 Konfigurowanie innych odbiorników GPS

CMS-T-005821-B.1

1. Wybrać "Sterownik GPS" > "Inne".
2. W punkcie "Szybkość transmisji" wprowadzić szybkość transmisji odbiornika GPS.





WSKAZÓWKA

Informacje dotyczące szybkości transmisji podane są w instrukcji obsługi odbiornika GPS.

Podłączony odbiornik musi przysyłać do terminala następujące wiadomości:

- GGA
- GSA
- VTG

7.4

Konfigurowanie interfejsu ASD

CMS-T-006321-A.1

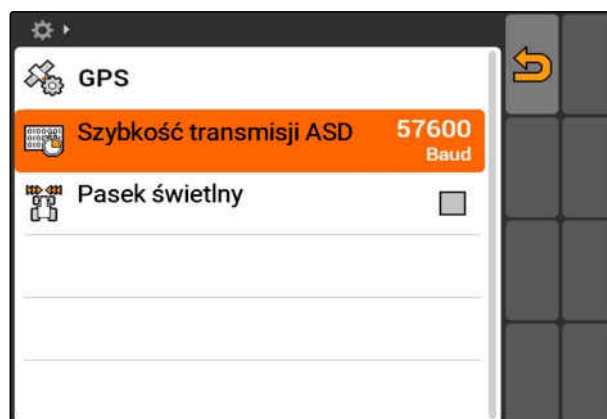
Przez interfejs ASD można przysyłać wartości zadane dawki rozsiewu/oprysku z czujnika. Aby móc korzystać z tych wartości zadanych, wartości zadane muszą zostać dodane do zlecenia, patrz strona 57.

Chcąc skonfigurować interfejs ASD, należy wybrać szybkość transmisji danych podłączonego urządzenia. Prawidłowa szybkość transmisji jest podana w instrukcji obsługi urządzenia.

- Wybrać "Setup" > "Ustawienia" > "Interfejsy" > "Szybkość transmisji ASD".

Możliwe ustawienia:

- 57600 bd
- 19200 bd

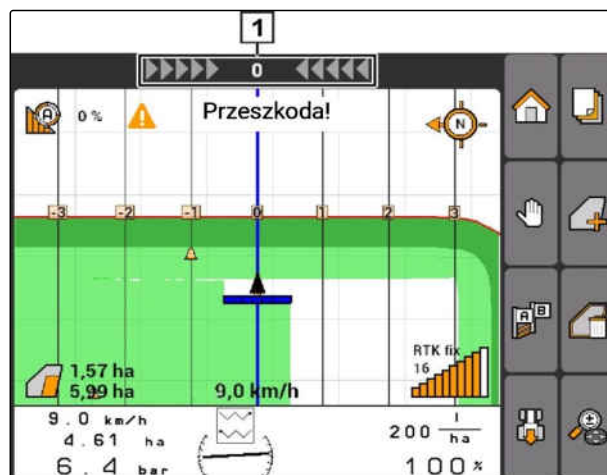


7.5

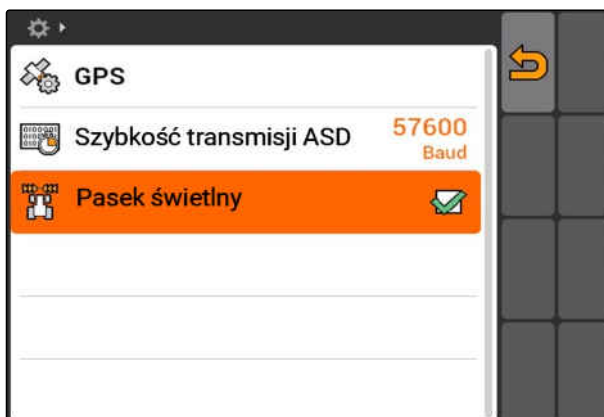
Ustawianie paska świetlnego

CMS-T-004993-A.1

Pasek świetlny **1** pokazuje odchylenie ciągnika od ścieżki przejazdowej i pomaga w ten sposób w dokładnym przejeździe po ścieżkach.




1. Wybrać "Setup" > "Ustawienia" > "Interfejsy" > "Pasek świetlny".
2. Aktywacja lub dezaktywacja paska świetlnego
3. Uruchomić ponownie AMATRON 3.



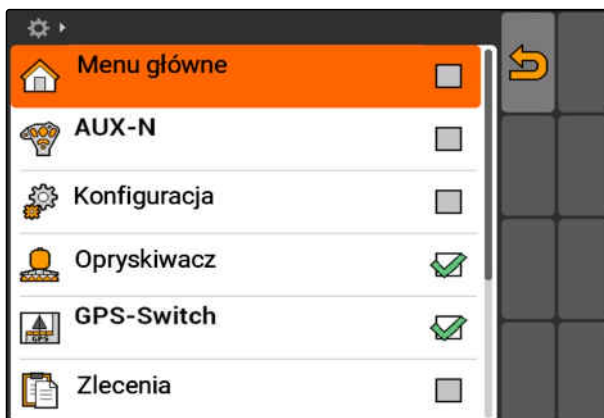
7.6

Konfigurowanie przycisku przełączenia

CMS-T-001943-A.1

Przyciskiem  można przechodzić między wybranymi menu i aplikacjami.

1. Wybrać "Setup" > "Ustawienia" > "Przycisk przełączenia".
2. Wybrać menu, które będą dostępne przez pasek przełączenia.



7.7

Określanie trybu uruchomienia

CMS-T-001948-A.1

AMATRON 3 może być uruchamiany w 3 różnych trybach.

- ▶ Wybrać "Setup" > "Ustawienia" > "Tryb uruchomienia".

Możliwe ustawienia:

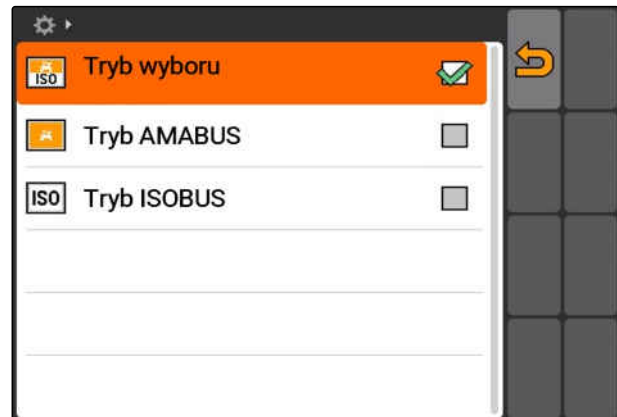

tryb BUS można wybrać, gdy AMATRON 3 zostanie uruchomiony.



AMATRON 3 uruchamia się zawsze w trybie AMABUS



AMATRON 3 uruchamia się zawsze w trybie ISOBUS


7.8
Konfigurowanie trybu równoległego

CMS-T-001953-A.1

Równocześnie można korzystać z kilku terminali. Chcąc korzystać równocześnie z kilku terminali, należy skonfigurować ISOBUS w ustawieniach ISOBUS i w razie potrzeby w obsłudze maszyny (UT), patrz strona 25. W tym menu określa się, jakie funkcja ma przejąć AMATRON 3. Jeśli na przykład używane są dwa terminale AMATRON 3, jeden AMATRON 3 może odzwierciedlać sterowanie urządzenia, natomiast drugi AMATRON 3 funkcje GPS.

- ▶ Wybrać "Setup" > "Ustawienia" > "Tryb równoległy".

Możliwe ustawienia:

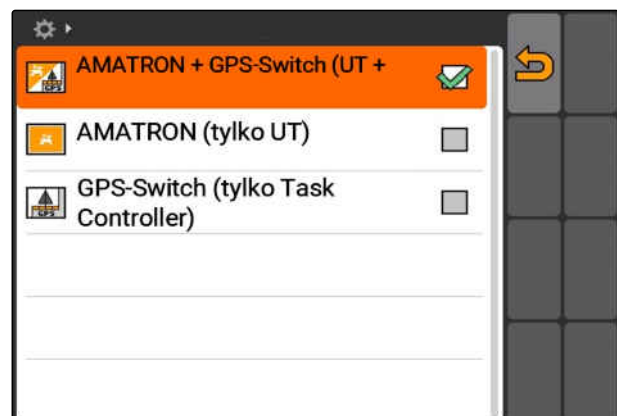

za pomocą terminala AMATRON 3 można mieć dostęp do sterowania urządzenia i dostępne są funkcje GPS.



za pomocą terminala AMATRON 3 można mieć dostęp tylko do sterowania urządzenia. Kontroler zadań jest wylogowywany przez BUS.



na terminalu AMATRON 3 dostępne są funkcje GPS. Terminal UT jest wylogowywany przez BUS



7.9

Korzystanie z urządzenia wejściowego Aux-N

CMS-T-00004673-A.1

7.9.1 Określanie przyporządkowania AUX-N

CMS-T-001913-B.1

Poprzez przyporządkowanie AUX-N do określonych funkcji terminala AMATRON 3 i urządzenia można przypisać przyciski zewnętrznego urządzenia wejściowego. Funkcje AMATRON 3 można jednak przypisać do zewnętrznego urządzenia wejściowego tylko wtedy, gdy AMATRON 3 posiada numer UT ISOBUS 1, patrz strona 25. Takim zewnętrznym urządzeniem wejściowym jest na przykład AmaPilot*. Jeśli do jednego z przycisków AmaPilot* przypisana zostanie funkcja urządzenia, funkcję można uruchomić przypisanym przyciskiem.



WARUNKI

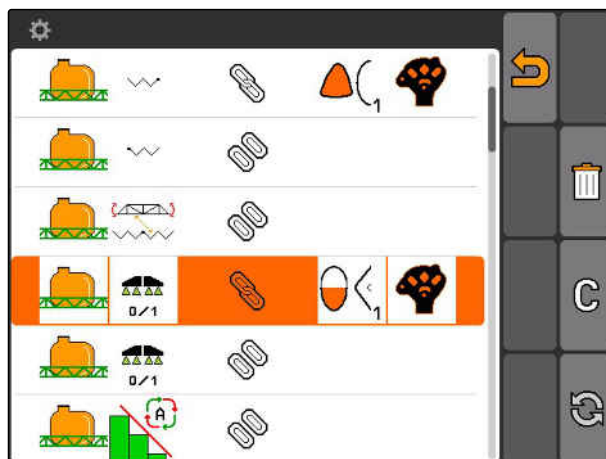
- ✓ Terminal AMATRON 3 jest w trybie ISOBUS, patrz strona 15

- ▶ Wybrać "Setup" > "Przyporządkowanie AUX-N".
- ➔ Wyświetlona zostanie lista dostępnych funkcji.

Możliwe ustawienia:

Określanie przyporządkowania AUX-N na podstawie listy funkcji, patrz strona 32

Określanie przyporządkowania AUX-N na podstawie listy elementów wejściowych, patrz strona 33



7.9.1.1 Określanie przyporządkowania AUX-N na podstawie listy funkcji

CMS-T-002245-A.1

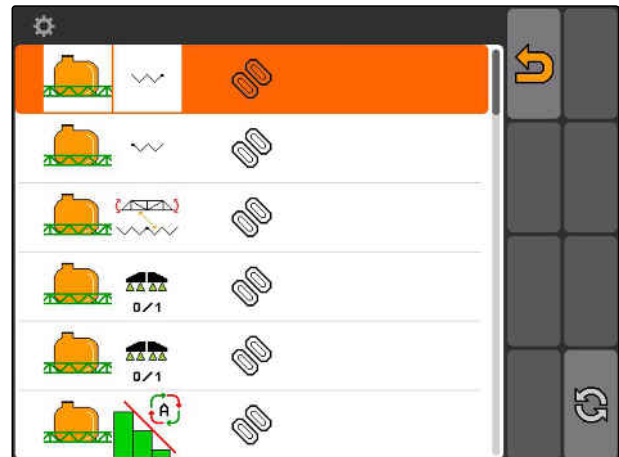
W przypadku przyporządkowania AUX-N na podstawie listy funkcji z lewej strony wyświetlona będzie lista wszystkich dostępnych funkcji. Do przycisków zewnętrznego urządzenia wejściowego można przypisać te funkcje.

1. Jeśli funkcje nie są wyszczególnione z lewej strony,

Wybrać .

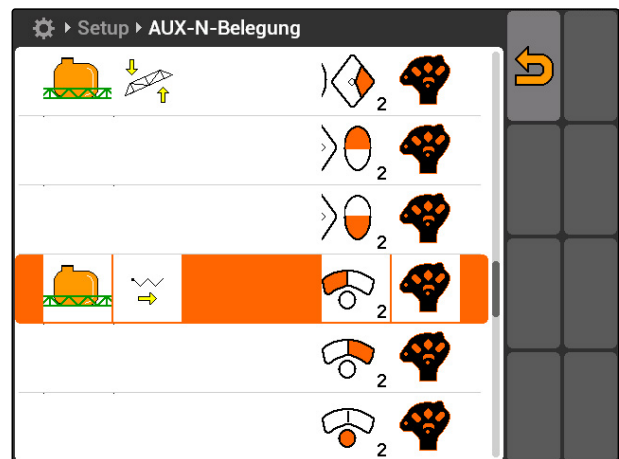
2. Wybrać funkcję z listy.

➔ Wyświetlona zostanie lista z dostępnymi przyciskami.



3. Wybrać przycisk z listy.

➔ Funkcja zostanie przypisana do wybranego przycisku.



7.9.1.2 Określanie przyporządkowania AUX-N na podstawie listy elementów wejściowych

CMS-T-002235-A.1

W przypadku przyporządkowania AUX-N na podstawie listy elementów wejściowych z lewej strony wyświetlona będzie lista wszystkich dostępnych przycisków. Do tych przycisków można przypisać funkcje.

1. Jeśli przyciski nie są wyszczególnione z lewej strony,

Wybrać .

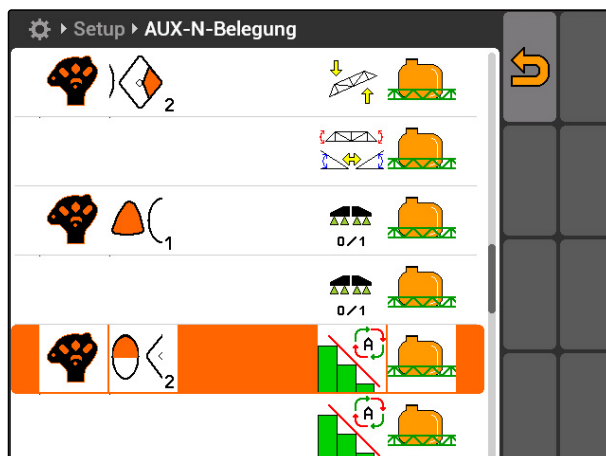
2. Wybrać przyciski z listy.

➔ Wyświetlona zostanie lista z dostępnymi funkcjami.



3. Wybrać funkcję z listy.

➔ Wybrana funkcja zostanie przypisana do przycisku.

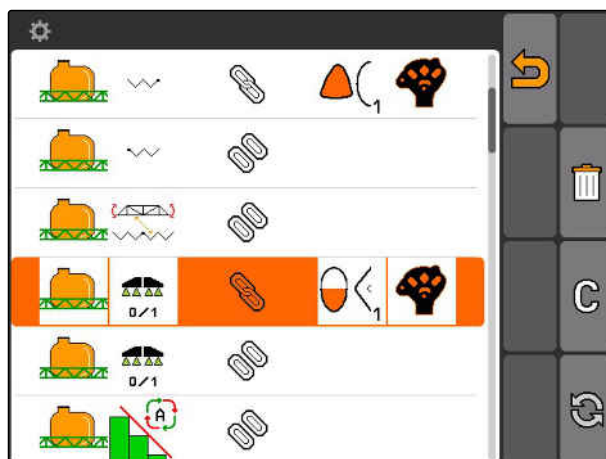


7.9.1.3 Usuwanie wybranego przyporządkowania AUX-N

CMS-T-005136-A.1

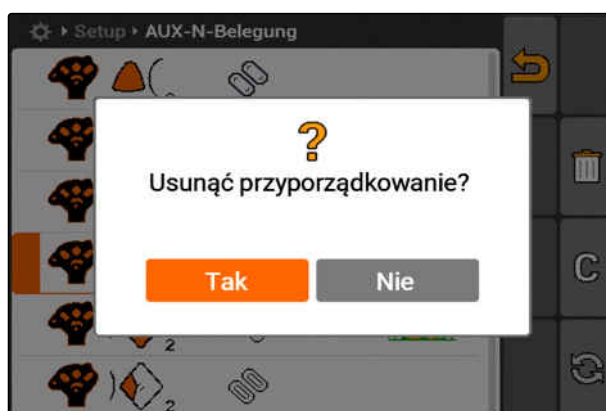
1. Wybrać żądane przyporządkowanie z listy.

2. Wybrać




3. Zatwierdzić przyciskiem "Tak".

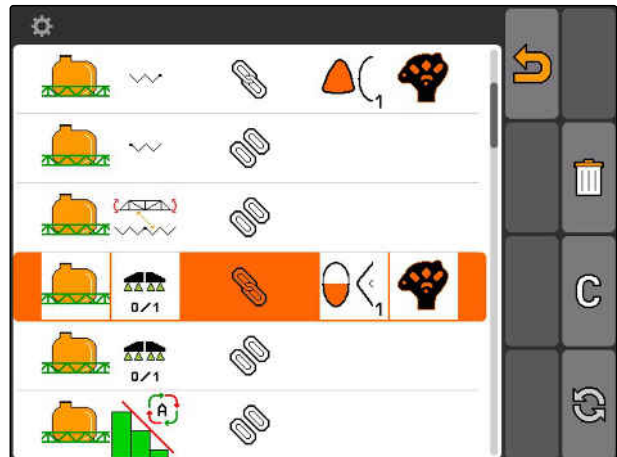
➔ Przyporządkowanie zostanie usunięte.



7.9.1.4 Usuwanie wszystkich przyporządkowań AUX-N

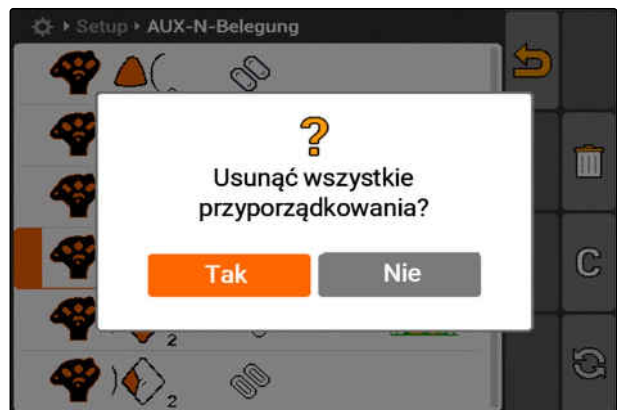
CMS-T-002240-A.1

1. Wybrać .



2. Zatwierdzić przyciskiem "Tak".


➔ Przyporządkowanie zostanie usunięte.



7.9.2 Określanie przyporządkowania AUX-N na podstawie listy funkcji

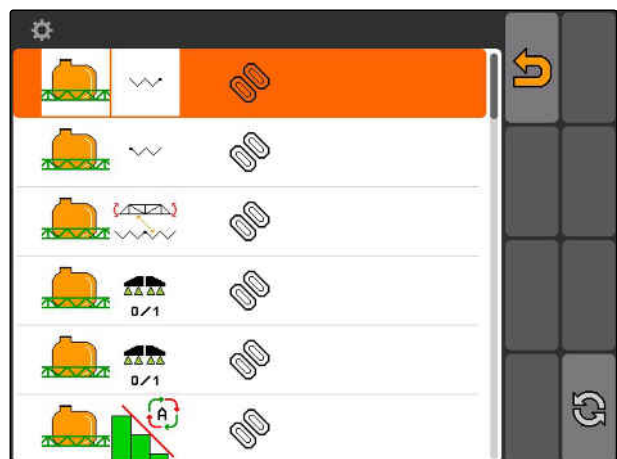
CMS-T-002245-A.1

W przypadku przyporządkowania AUX-N na podstawie listy funkcji z lewej strony wyświetlona będzie lista wszystkich dostępnych funkcji. Do przycisków zewnętrznego urządzenia wejściowego można przypisać te funkcje.

1. *Jeśli funkcje nie są wyszczególnione z lewej strony,*
wybrać .

2. Wybrać funkcję z listy.

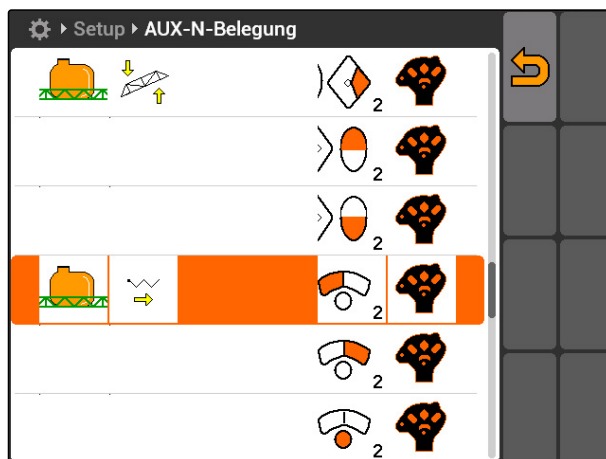
➔ Wyświetlona zostanie lista z dostępnymi przyciskami.



CMS-I-001178

3. Wybrać przycisk z listy.

➔ Funkcja zostanie przypisana do wybranego przycisku.




CMS-I-001171

7.9.3 Określanie przyporządkowania AUX-N na podstawie listy elementów wejściowych

CMS-T-002235-A.1

W przypadku przyporządkowania AUX-N na podstawie listy elementów wejściowych z lewej strony wyświetlona będzie lista wszystkich dostępnych przycisków. Do tych przycisków można przypisać funkcje.

1. *Jeśli przyciski nie są wyszczególnione z lewej strony,*

wybrać .

2. Wybrać przyciski z listy.

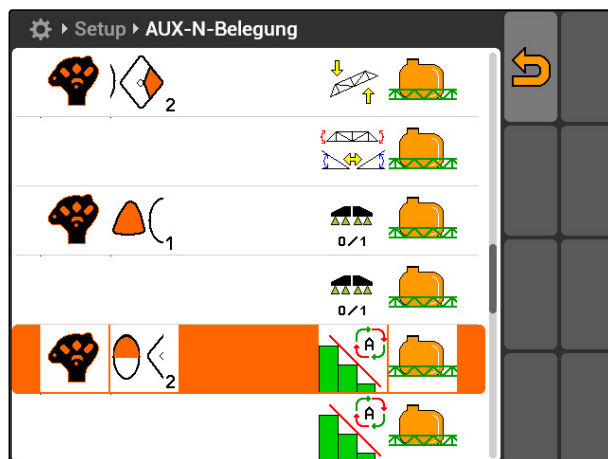
➔ Wyświetlona zostanie lista z dostępnymi funkcjami.



CMS-I-001174

3. Wybrać funkcję z listy.

➔ Wybrana funkcja zostanie przypisana do przycisku.




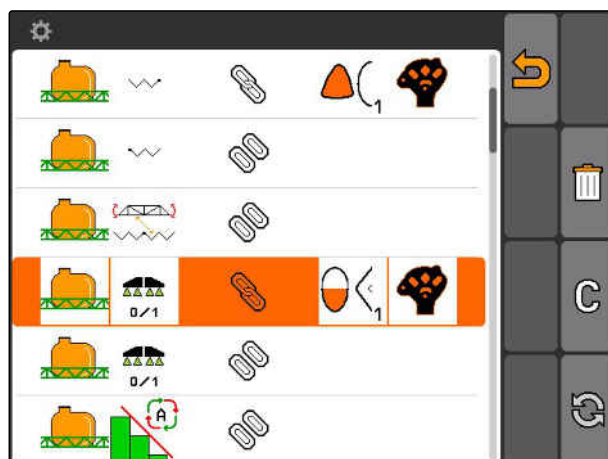
CMS-I-001180

7.9.4 Usuwanie wybranego przyporządkowania AUX-N

CMS-T-005136-A.1

1. Wybrać żądane przyporządkowanie z listy.

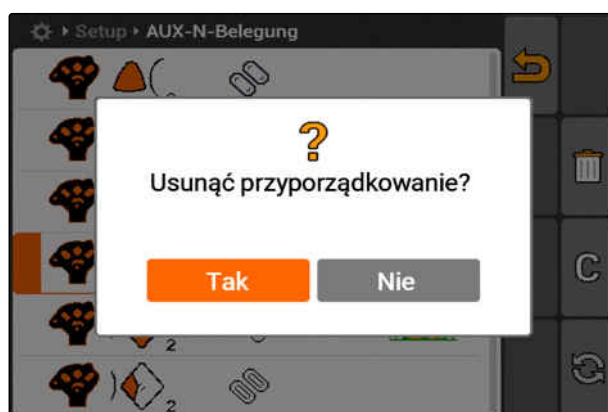
2. wybrać .



CMS-I-001774

3. Zatwierdzić przyciskiem "Tak".


➔ Przyporządkowanie zostanie usunięte.



CMS-I-001523

7.9.5 Usuwanie wszystkich przyporządkowań AUX-N

CMS-T-002240-A.1

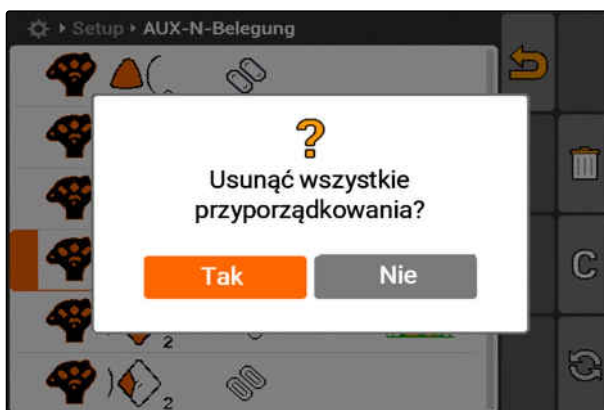
1. wybrać .



CMS-I-001774

2. Zatwierdzić przyciskiem "Tak".

➔ Przyporządkowanie zostanie usunięte.



CMS-I-001527

7.10

Korzystanie z zarządzania licencjami

CMS-T-001918-A.1

Na terminalu AMATRON 3 pracować mogą 3 aplikacje:

- GPS-Switch
- GPS-Track
- GPS-Maps



WSKAZÓWKA

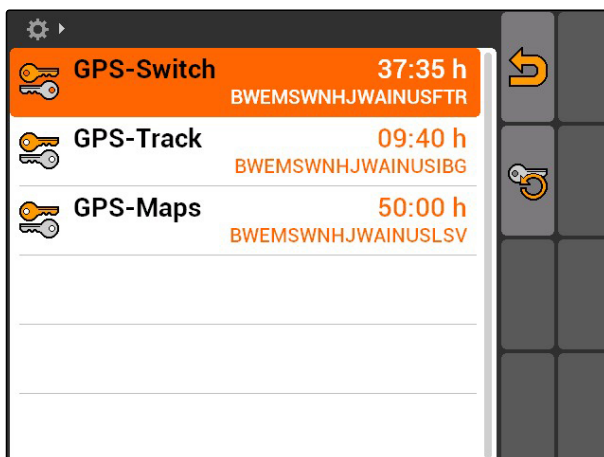
3 aplikacje są aktywowane na czas użytkowania wynoszący 50 godzin. Chcąc korzystać z aplikacji bez ograniczeń, należy zakupić w firmie AMAZONE klucz licencyjny.


Zarządzanie licencjami umożliwia aktywowanie 3 aplikacji terminala AMATRON 3 pozwalającego na stałe korzystanie z tych aplikacji.

Poniższa tabela zawiera zestawienie funkcji, które są aktywowane przy pomocy licencji.

Funkcje	GPS-Switch	GPS-Track	GPS-Maps	Bez licencji
Wyznaczanie punktów referencyjnych i kalibracja GPS	X	X	X	X
Rozpoznawanie kierunku jazdy	X	X	X	X
Powiększanie, pomniejszanie i przesuwanie mapy	X	X	X	X
Konfigurowanie nawrotów	X	X		
Tworzenie granic pola	X	X		
Tworzenie przeszkód	X	X		
Ręczne rejestrowanie obróbki pól	X	X		
Ręczne i automatyczne włączanie sekcji szerokości	X			
Automatyczne obniżenie belki	X			
Tworzenie śladów przejazdu				
Tworzenie śladów przejazdu na nawrocie		X		
Wyświetlanie siatki mapy		X		
Wykorzystywanie kart aplikacyjnych			X	

1. Wybrać "Setup" > "Ustawienia" > "Zarządzanie licencjami".
2. Wybrać żądane aplikacje.



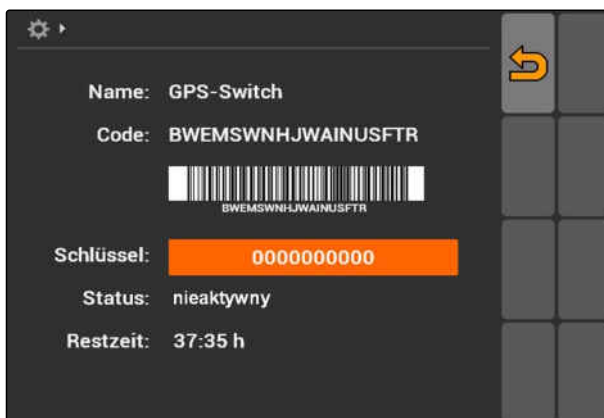
3. nacisnąć .
4. Wprowadzić i zatwierdzić klucz licencyjny.

➔ Aplikacja została aktywowana.



WSKAZÓWKA

Jeśli klucz licencyjny został przypadkowo usunięty, nacisnąć , aby go przywrócić.



7.11

Korzystanie z diagnostyki


CMS-T-00004674-A.1

7.11.1 Korzystanie z zarządzania USB

CMS-T-00004700-A.1

Formatowanie pamięci USB


CMS-T-002061-A.1

1. Jeśli wszystkie dane w pamięci USB mają zostać usunięte.
wybrać .
 2. Zatwierdzić przyciskiem "Tak".
- ➔ Pamięć USB zostanie sformatowana.

Usuwanie pliku lub katalogu z pamięci USB

CMS-T-002066-A.1

1. Wybrać żądany plik lub katalog z listy.

2. wybrać  .

3. Zatwierdzić przyciskiem "Tak".

➔ Plik lub katalog zostanie usunięty.

Zapisywanie danych w pamięci USB

CMS-T-002071-A.1

Ta funkcja pozwala zapisać wszystkie zarejestrowane dane zleceń w pamięci USB.



WARUNKI

- ✓ Zarządzanie zleceniami aktywowane; patrz strona 20

▶ wybrać  .

➔ Dane zleceń zostaną zapisane w pamięci USB.

7.11.2 Korzystanie z zarządzania danymi pool

CMS-T-001990-A.1

Pod pojęciem „pool” rozumie się plik opisujący obraz oprogramowania urządzenia w terminalu. Po pierwszym podłączeniu urządzenia lub po aktualizacji pool urządzenia jest automatycznie wczytywany i zapisywany w terminalu. Dane pool można ponownie wczytać, jeśli zostały one wcześniej usunięte w menu zarządzania danymi pool i terminal oraz maszyna zostały ponownie uruchomione.

1. Wybrać "Setup" > "Ustawienia" > "Diagnostyka" > "Zarządzanie danymi pool".

➔ Wyświetlona zostanie lista z danymi „pool”.

2. Wybrać dane pool.

3. wybrać .

4. Zatwierdzić usunięcie.

5. Uruchomić ponownie AMATRON 3.



CMS-I-001722

7.11.3 Korzystanie z diagnostyki CAN

CMS-T-001995-A.1

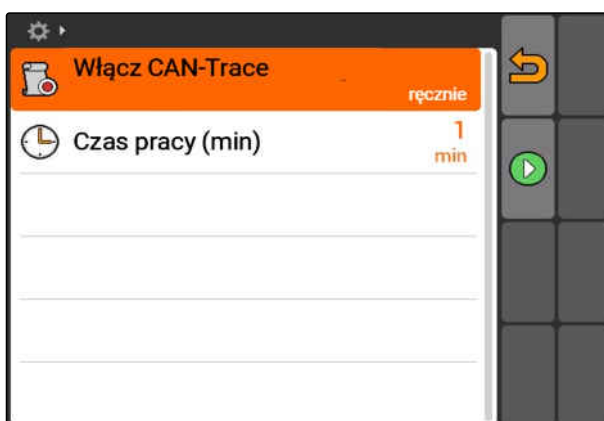
Diagnostyka CAN jest przeznaczona wyłącznie dla pracowników serwisu do celów serwisowych.



WARUNKI

- ✓ Pamięć USB podłączona

1. Wybrać "Setup" > "Ustawienia" > "Diagnostyka" > "Diagnostyka CAN".
2. W punkcie "Włącz CAN-Trace" ustawić, czy funkcja CAN-Trace ma być uruchamiana ręcznie, czy też po ponownym uruchomieniu terminala AMATRON 3.
3. W punkcie "Czas pracy" ustawić czas rejestrowania w minutach.



CMS-I-001477

4. Jeśli w punkcie "Włącz CAN-Trace" wybrano opcję "ręcznie",

przyciskiem  uruchomić CAN-Trace

albo

jeśli w punkcie "Włącz CAN-Trace" wybrano opcję "po ponownym uruchomieniu terminalu", uruchomić ponownie AMATRON 3.

➔ Funkcja CAN-Trace jest uruchomiona.

5. Aby zatrzymać CAN-Trace,

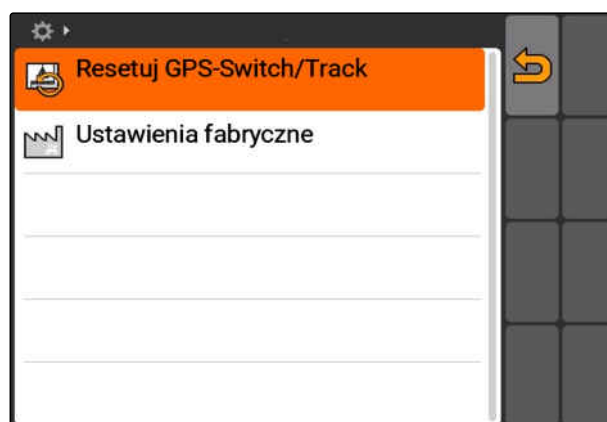
wybrać .

7.11.4 Przeprowadzanie resetu

CMS-T-002000-A.1

W tym menu można zresetować ustawienia GPS-Switch oraz ustawienia AMATRON 3.

1. Wybrać "Setup" > "Ustawienia" > "Diagnostyka" > "Reset".
2. Aby zresetować ustawienia GPS-Switch, wybrać "Resetuj GPS-Switch/Track".
3. Aby zresetować ustawienia AMATRON 3 i usunąć dane, wybrać "Ustawienia fabryczne".
4. Zatwierdzić reset.



CMS-I-002209

Konfigurowanie urządzeń

8

CMS-T-00004675-A.1

8.1

Zarządzanie urządzeniami

CMS-T-001892-B.1

Aby móc korzystać z funkcji GPS-Switch, konieczne jest skonfigurowanie następujących urządzeń:

- urządzenia AMABUS
- urządzenia, które nie mogą komunikować się z terminalem

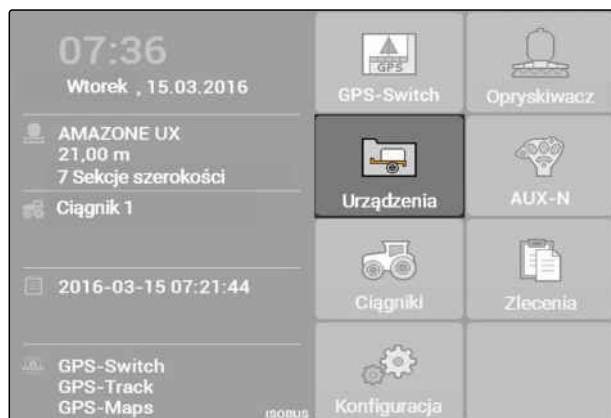
AMATRON 3 może sterować podłączonym urządzeniem za pomocą wprowadzonych danych urządzenia.

Należy podać następujące dane urządzenia:

- Nazwa urządzenia
- Typ maszyny
- Dane geometrii
- Dane sekcji szerokości

Urządzenia ISOBUS logują się automatycznie i nie trzeba ich konfigurować

- Wybrać Menu główne > "Urządzenia".



CMS-I-002180

Przegląd menu urządzeń

- 1 Istniejące urządzenia
- 2 Informacje na temat wybranego urządzenia



: otwiera menu główne



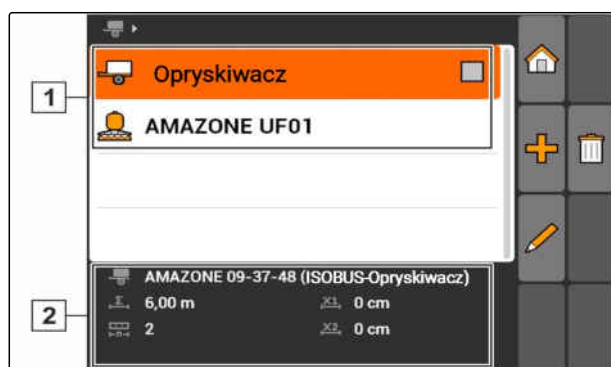
: dodaje urządzenie



: usuwa wybrane urządzenie



: wyświetla dane wybranego urządzenia, patrz strona 45



CMS-I-002213

8.2

Edycja danych urządzenia

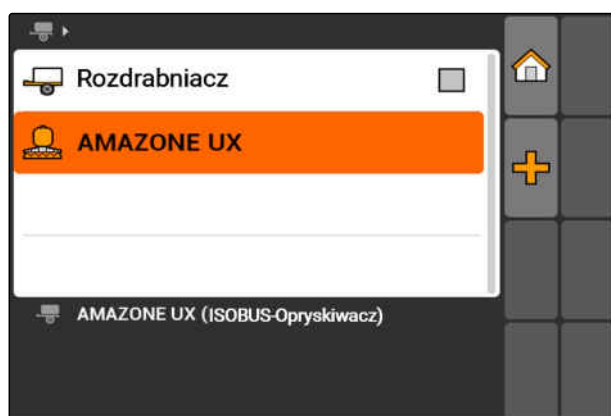
CMS-T-002023-B.1



WSKAZÓWKA

Dane urządzeń ISOBUS muszą być edytowane przez sterowanie urządzeniem w menu Setup terminala UT.

1. Wybrać "Menu główne" > "Urządzenia".
 2. Dodać nowe urządzenie
albo
edytować wybrane urządzenie.
- ➔ Wyświetlone zostanie menu "Dane urządzenia".



CMS-I-001685

3. W punkcie "Nazwa" nadać nazwę urządzeniu.
4. *Jeśli podłączone jest urządzenie AMABUS,* wybrać w punkcie "Typ urządzenia" podłączone urządzenie.



WSKAZÓWKA

Typ urządzenia można wybrać tylko, jeśli terminal AMATRON 3 został uruchomiony w trybie AMABUS, patrz strona 15.

CMS-I-002221

5. W punkcie "Liczba sekcji szerokości" określić liczbę sekcji szerokości maszyny.
6. *Aby do wszystkich sekcji przypisać taką samą szerokość,* w punkcie "Standard. sekcja szerokości" wprowadzić wspólną wartość dla wszystkich sekcji szerokości.
7. *Jeśli szerokość ma zostać przypisana do określonych sekcji,* w punkcie "Sekcja szerokości nr:" wprowadzić wartość dla danej sekcji.



WSKAZÓWKA

Sekcje szerokości są ponumerowane od lewej do prawej, patrząc w kierunku jazdy.

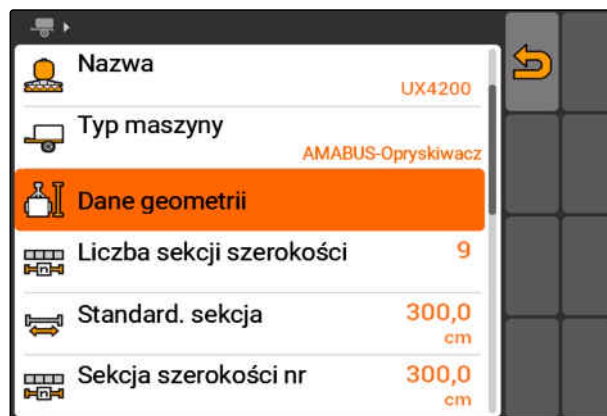
8.3

Edycja danych geometrii urządzenia

CMS-T-001963-A.1

Aby aplikacja GPS-Switch działała prawidłowo, niezbędne są dane geometrii urządzenia. Włączanie sekcji szerokości, jazda równoległa i zmienne sterowanie dawką zależą od prawidłowych danych geometrii.

1. Wybrać "Dane urządzenia" > "Dane geometrii".



CMS-I-002225

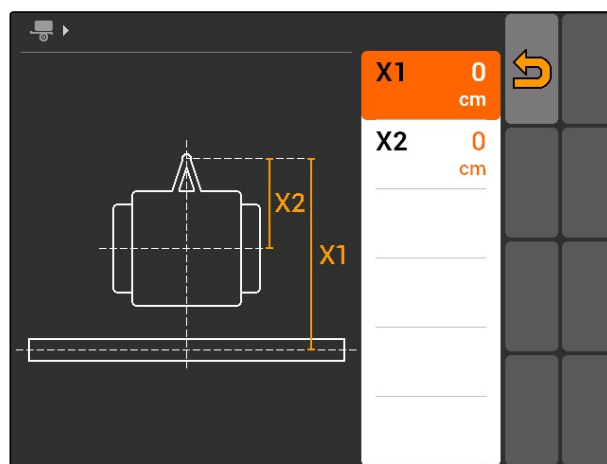
2. W punkcie "X1" wprowadzić odległość między punktem sprzęgu a punktem aplikacji.



WSKAZÓWKA

Punkty aplikacji:

- Opryskiwacze polowe: dysze opryskowe
- Rozsiewacze nawozów: środek tarcz rozsiewających
- Siewniki: tylne redlice wysiewające



CMS-I-001236

3. W punkcie "X2" wprowadzić odległość między punktem sprzęgu a osią.



WSKAZÓWKA

- Wartość "X2" jest potrzebna tylko dla maszyn zaczepianych (ciągnionych). Jeśli w ustawienia GPS-Switch wybrany zostanie model maszyny "Maszyna ciągniona", można wprowadzić wartość "X2", patrz strona 80.
- Jeśli zmienione zostaną wartości geometrii dla rozsiewacza, w ustawieniach GPS-Switch należy zmienić odstęp nawrotów o taką samą wartość, patrz strona 84.

8.4

Wybór urządzenia

CMS-T-004824-A.1

Jeśli podłączone jest jedno z poniższych urządzeń, należy wybrać to podłączone urządzenie, aby móc korzystać z aplikacji GPS-Switch:

- urządzenie AMABUS
- urządzenia, które nie mogą komunikować się z terminalem

Urządzenia ISOBUS logują się automatycznie przy BUS, dlatego nie trzeba ich wybierać.

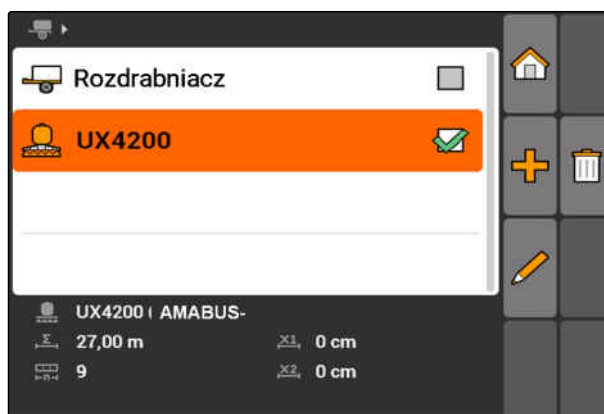


WARUNKI

- ✓ Dane urządzenia po zakończeniu edycji, patrz strona 45

Urządzenia, które można wybrać, oznaczone są polem wyboru: ☐.

- Zaznaczyć żądane urządzenie.



CMS-I-002217

Konfigurowanie ciągników

9

CMS-T-00004676-A.1

9.1

Zarządzanie ciągnikami

CMS-T-001903-B.1

Aby terminal AMATRON 3 mógł poprawnie sterować podłączonym urządzeniem, do terminala AMATRON 3 należy również przesłać dane używanego ciągnika.

Potrzebne są następujące dane ciągnika:

- Dane geometrii
- Dane czujników



WSKAZÓWKA

Ciągniki ISOBUS potrafią samodzielnie przesyłać swoje dane do terminala AMATRON 3. W tym celu ciągnik ISOBUS musi być odpowiednio skonfigurowany. Informacje na ten temat podane są w instrukcji obsługi ciągnika ISOBUS.

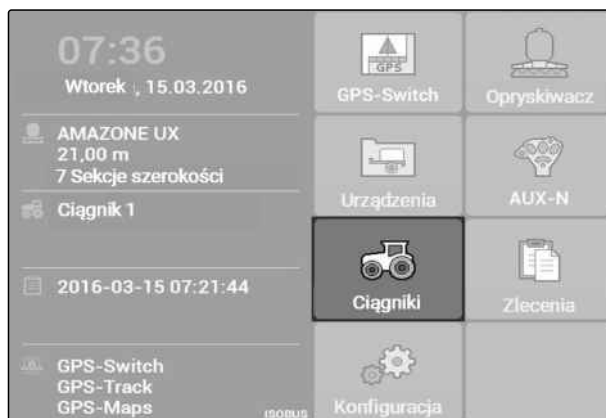


WSKAZÓWKA

Ciągnik musi zostać skonfigurowany w następujących przypadkach:

- Terminal AMATRON 3 pracuje w trybie AMABUS
- Transmisja danych ciągnika ISOBUS jest dezaktywowana
- Przesłane dane ciągnika ISOBUS nie będą używane

- Wybrać Menu główne > "Ciągniki".



CMS-I-002171

Przegląd menu Ciągniki

- 1 Istniejące ciągniki
- 2 Informacje na temat wybranego ciągnika



: otwiera menu główne



: dodaje ciągnik, patrz strona 50



: usuwa wybrany ciągnik



: wyświetla dane wybranego ciągnika w celu edycji. patrz strona 50



CMS-I-001576

9.2

Edycja danych ciągnika

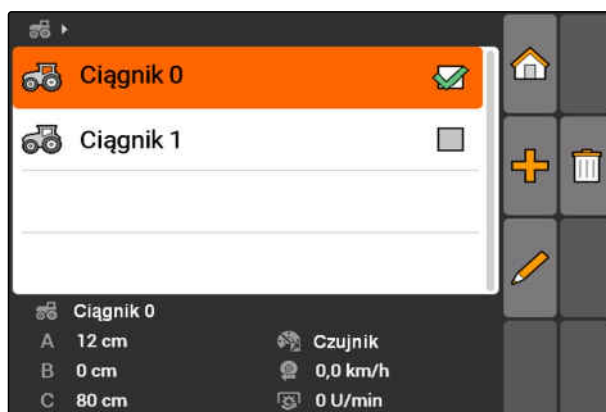
CMS-T-002599-B.1

1. W menu "Ciągniki" dodać nowy ciągnik

albo

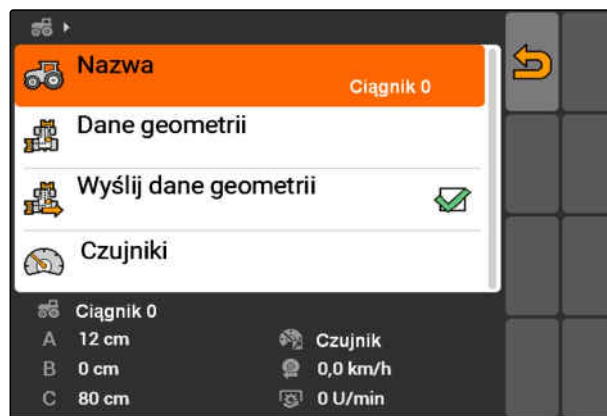
edytować wybrany ciągnik.

- ➔ Wyświetlone zostanie menu "Dane ciągnika".



CMS-I-001273

2. W punkcie "Nazwa" nadać nazwę ciągnikowi.



CMS-I-001277

9.3

Edycja danych geometrii ciągnika

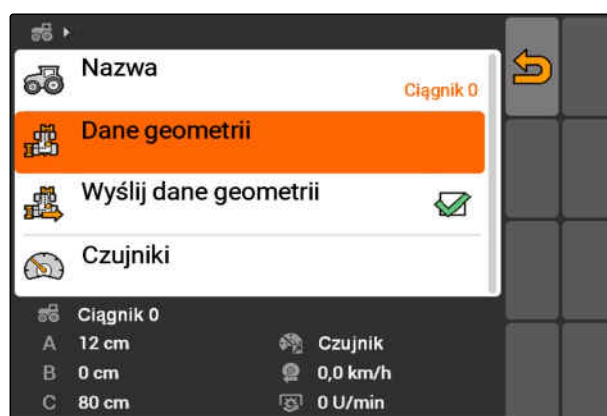
CMS-T-002589-B.1

Dane geometrii ciągnika są niezbędne do prawidłowego działania aplikacji GPS-Switch. Włączanie sekcji szerokości, jazda równoległa i zmienne sterowanie dawką zależą od prawidłowych danych geometrii.

Dane geometrii należy podać w następujących przypadkach:

- Ciągnik nie przesyła danych geometrii.
- Przesłane dane geometrii ciągnika nie będą używane.
- Odbiornik GPS został dodatkowo zamontowany w ciągniku.

1. "Dane ciągnika" > "Dane geometrii".

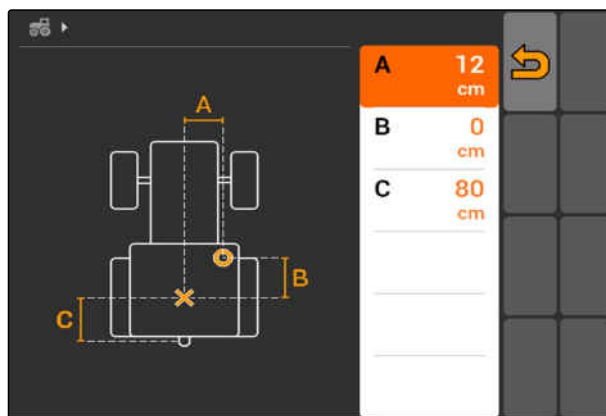


CMS-I-001580

2. *Jeśli odbiornik GPS jest zamontowany z prawej strony od środka osi,*
w punkcie "A" wprowadzić dodatnią wartość odległości między odbiornikiem GPS a środkiem osi

albo

jeśli odbiornik GPS jest zamontowany z lewej strony od środka osi,
w punkcie "A" wprowadzić ujemną wartość odległości między odbiornikiem GPS a środkiem osi.



CMS-I-001263

3. *Jeśli odbiornik GPS jest zamontowany przed środkiem osi,*
w punkcie "B" wprowadzić dodatnią wartość odległości między odbiornikiem GPS a środkiem osi

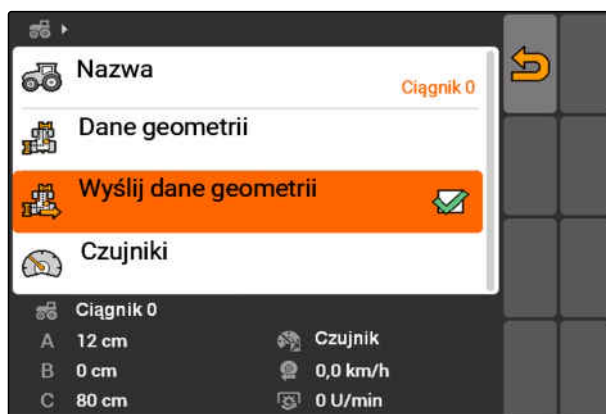
albo

jeśli odbiornik GPS jest zamontowany za środkiem osi,
w punkcie "A" wprowadzić ujemną wartość odległości między odbiornikiem GPS a środkiem osi.

4. W punkcie "C" wprowadzić odległość między tylną osią a punktem sprzęgu.

➔ Dane geometrii ciągnika zostały określone.

5. *Aby móc korzystać z danych geometrii,*
w menu "Dane ciągnika" aktywować funkcję "Wyślij dane geometrii".



CMS-I-001643

9.4

Konfigurowanie czujników ciągnika

CMS-T-002594-B.1

Czujniki ciągnika muszą zostać skonfigurowane tylko wtedy, gdy ciągnik nie posiada czujników prędkości,

przez co nie przesyła danych prędkości. W takim przypadku dane prędkości mogą być przesyłane do terminala AMATRON 3 z zewnętrznych czujników, na przykład z czujników kół lub czujników GPS.

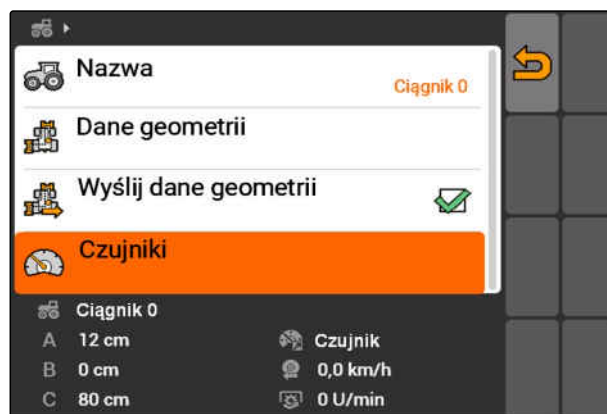


WARUNKI

- ✓ AMATRON 3 uruchomiony w trybie ISOBUS, patrz strona 15

1. "Dane ciągnika" > "Czujniki".

➔ Wyświetlone zostanie menu "Czujniki".



CMS-I-002229

2. W punkcie "Źródło prędkości" podać, w jaki sposób ustalana będzie prędkość ciągnika.



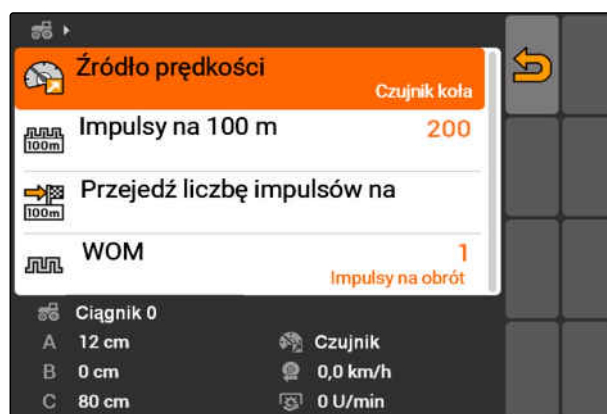
WSKAZÓWKA

Wyświetlane są tylko źródła prędkości, które jeszcze nie są zalogowane w ISOBUS.

3. W punkcie "WOM" podać liczbę impulsów, które przesyła wał odbioru mocy na jeden obrót.
4. Jeśli w punkcie "Źródło prędkości" wybrano czujnik koła lub czujnik radarowy, w punkcie "Impulsy na 100 m" wprowadzić liczbę impulsów, którą czujnik koła lub czujnik radarowy przesyła na odcinku jazdy 100 m

albo

jeśli liczba impulsów na 100 m nie jest znana, wybrać "Przejeźdź impulsy na 100 m" i postępować zgodnie z instrukcjami na wyświetlaczu.



CMS-I-001267

9.5

Wybór ciągnika

CMS-T-004819-A.1

Aby korzystać z aplikacji GPS-Switch, należy wybrać ciągnik.

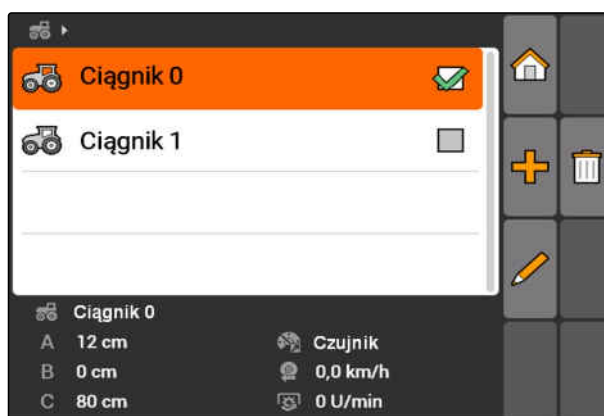


WARUNKI

- ✓ Dane ciągnika po zakończeniu edycji, patrz strona 45

► Zaznaczyć żądany ciągnik.

➔ Ciągnik jest wybrany.



CMS-I-001273

Korzystanie z zarządzania zleceniami

10

CMS-T-00004677-B.1

10.1

Zarządzanie zleceniami

CMS-T-00004698-A.1

Zarządzanie zleceniami pozwala na przetwarzanie zleceń w formacie ISO-XML. Zlecenia ISO-XML mogą być tworzone za pomocą systemu FMIS (Farm Management Information System) i za pomocą pamięci USB przenoszone do terminala AMATRON 3. Inną możliwością jest tworzenie i edycja zleceń na terminalu AMATRON 3.

Ze zlecenia w formacie ISO-XML za pomocą aplikacji GPS-Switch można przetwarzać granice pola i karty aplikacyjne.

Można importować dwa typy kart aplikacyjnych:

- Typ 1 map: ten typ kart jest pokazywany na mapie GPS-Switch. Zapisane wartości zadane są przesyłane do urządzenia i przetwarzane.
- Typ 2 map: ten typ kart nie jest pokazywany na mapie GPS-Switch. Zapisane wartości zadane są przesyłane do urządzenia i przetwarzane.

Po uruchomieniu zlecenia na terminalu AMATRON 3 granica pola i karta aplikacyjna będą wyświetlane na mapie GPS-Switch, a dane zlecenia będą rejestrowane. Które dane zlecenia będą rejestrowane, zależy od utworzonego zlecenia ISO-XML i podłączonego urządzenia.

Rejestrowane mogą być między innymi następujące dane zlecenia:

- dawki rozsiewu/oprysku
- pozycje rozsiewu/oprysku
- czas pracy ciągnika i urządzeń

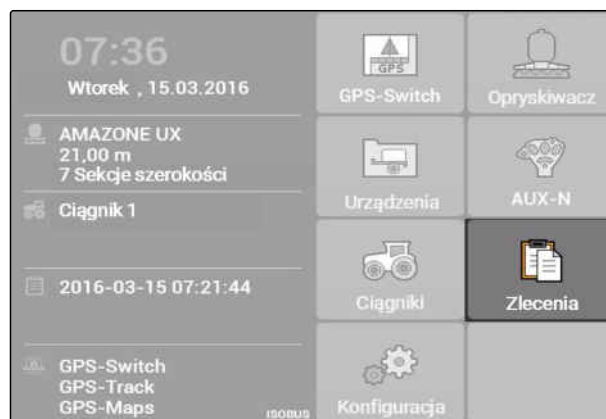
Zlecenia po edycji można eksportować i dalej przetwarzać w systemie FMIS (Farm Management Information System).



WARUNKI

- ✓ Zarządzanie zleceniami aktywowane, patrz strona 20
- ✓ Pamięć USB podłączona

► Menu główne > "Zlecenia".



CMS-I-002175

Przegląd menu zleceń:

- 1 Istniejące zlecenia
- 2 Informacje na temat wybranego zlecenia



: otwiera menu główne



: wyświetla menu danych podstawowych, patrz strona



: dodaje zlecenie, patrz strona 57



: usuwa wybrane zlecenie



: uruchamia lub zatrzymuje wybrane zlecenie, patrz strona 66 i patrz strona 66



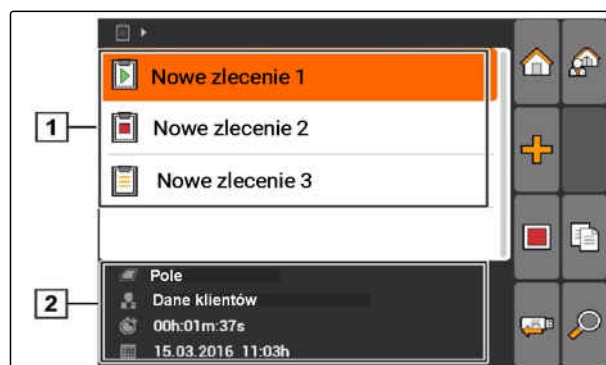
: kopiuje wybrane zlecenie, patrz strona 65



: eksportuje zlecenia, patrz strona 66



: otwiera wyszukiwanie, patrz strona 65



CMS-I-002241

10.2

Edycja zleceń

CMS-T-00004679-B.1

10.2.1 Tworzenie nowego zlecenia

CMS-T-002036-B.1

Z pomocą terminala AMATRON 3 można tworzyć i edytować zlecenia w formacie ISO-XML. Utworzone zlecenia można eksportować i dalej przetwarzać w systemie FMIS (Farm Management Information System).

Dane dodatkowe, które można dołączyć do zleceń:

- Dane pola
- Dane klientów
- Wartości zadane dawek rozsiewu/oprysku
- Dane produktu
- Dane pracownika
- Dane urządzenia
- Dane ciągnika

1. Wybrać Zlecenia > .

➔ Wyświetlone zostanie menu "Nowe zlecenie".

2. Wprowadzić nazwę zlecenia.

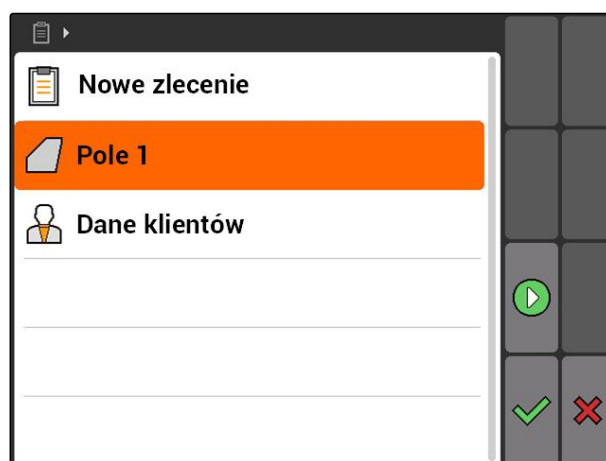
3. Wybrać pole.

4. Wybrać klienta.

WSKAZÓWKA

W menu wyboru klienta, patrz strona 71 i wyboru pola, patrz strona 70 można również tworzyć klientów i pola.

5. Zatwierdzić wprowadzone dane.



CMS-I-000348

10.2.2 Dodawanie wartości zadanych do zlecenia

CMS-T-004280-B.1

Do sterowanych elementów urządzenia można przypisać wartości zadane. I tak na przykład określa się dawkę oprysku opryskiwacza, dawkę rozsiewu rozsiewacza lub siewnika.

Wartości zadane dawek rozsiewu/oprysku mogą pochodzić z następujących źródeł:

- Wartości zadane utworzone w terminalu AMATRON 3
- Z zaimportowanej karty aplikacyjnej w formacie shape
- Z zewnętrznego urządzenia przez interfejs ASD



WARUNKI

- ✓ Zlecenie uruchomione, patrz strona 66

Jeśli wartość zadana ma pochodzić z danych podstawowych:

- ✓ Wartość zadana utworzona w danych podstawowych, patrz strona 68

Jeśli wartość zadana ma pochodzić z karty aplikacyjnej w formacie shape:

- ✓ Zaimportowana karta aplikacyjna w formacie shape, patrz strona 124

Jeśli wartość zadana ma być przesłana za pomocą interfejsu ASD:

- ✓ Skonfigurowany interfejs ASD, patrz strona 29

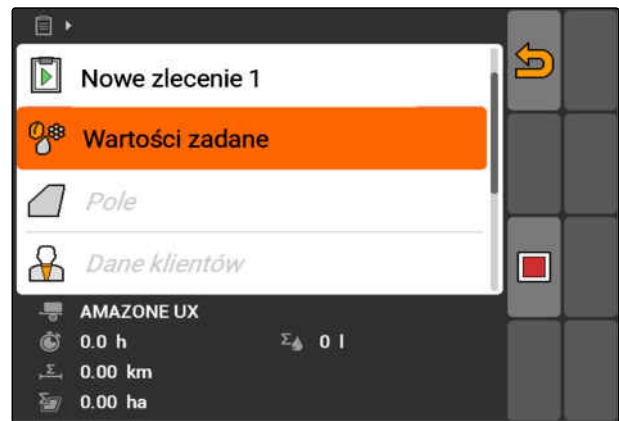
1. "Zlecenia" > wybrać uruchomione zlecenie.



CMS-I-002248

2. Wybrać "Wartości zadane".

- ➔ Wyświetlone zostanie menu "Wartości zadane".
Wyświetlone zostaną sterowane elementy urządzenia.



CMS-I-002565

3. Wybrać sterowany element urządzenia.



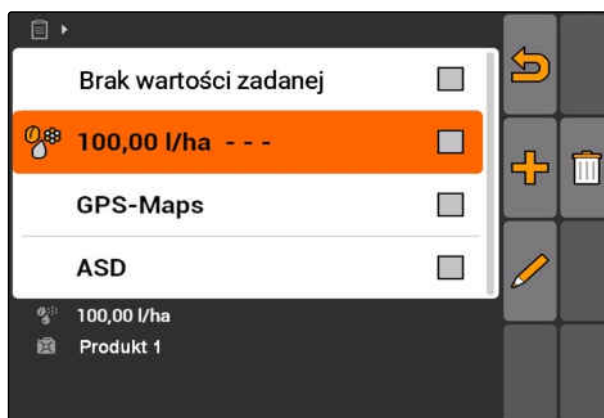
CMS-I-001730

- ➔ Wyświetlone zostanie menu wyboru wartości zadanej. Wyświetlone zostaną wartości zadane utworzone w danych podstawowych.



WSKAZÓWKA

Jeśli żadne wartości zadane nie są dostępne, terminal AMATRON 3 automatycznie otworzy menu tworzenia wartości zadanej. W tym przypadku, patrz strona 69.



CMS-I-001739

4. Wybrać żadaną wartość zadaną z listy.
- ➔ Wybrana wartość zadana jest przypisana do sterowanego elementu urządzenia.



CMS-I-001743

10.2.3 Dodawanie pracownika do zlecenia

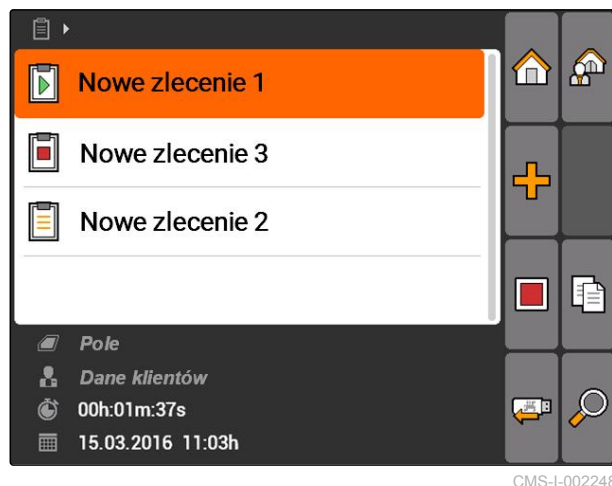
CMS-T-004382-B.1

Do zlecenia można przypisywać pracowników, aby rejestrować ich czas pracy.

✓ WARUNKI

- ✓ Pracownik utworzony w danych podstawowych, patrz strona 68
- ✓ Zlecenie uruchomione, patrz strona 66


1. "Zlecenia" > wybrać uruchomione zlecenie.





2. wybrać .





➔ Wyświetlone zostanie menu "Przypisz pracownika". Wyświetleni zostaną przypisani już pracownicy.

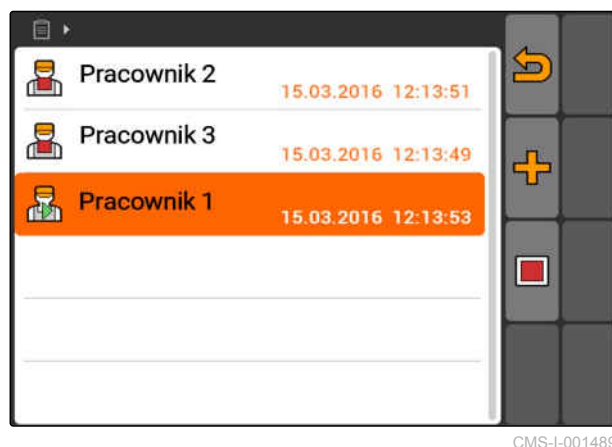
: rejestrowanie czasu pracy uruchomione

: rejestrowanie czasu pracy zatrzymane

: otwiera wybrane zlecenie

: dodaje nowego pracownika

 lub : uruchamia lub zatrzymuje rejestrowania czasu pracy wybranego pracownika

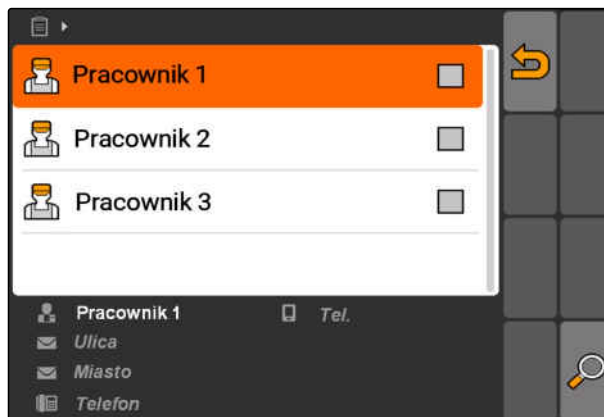


3. Aby dodać pracownika,

wybrać .

4. Wybrać żadanego pracownika z listy.

➔ Wybrany pracownik zostanie dodany do zlecenia.



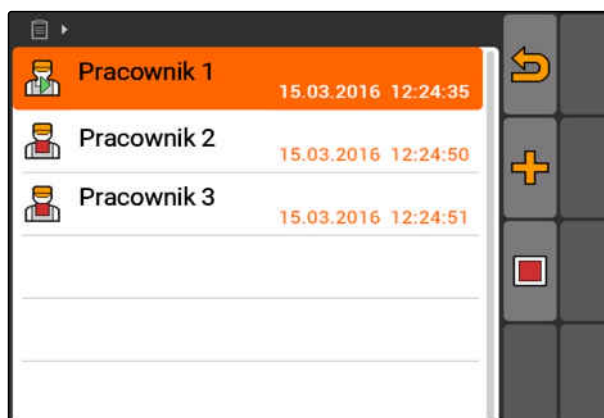
CMS-I-001747

5. Aby uruchomić rejestrowanie czasu pracy pracownika,

wybrać .

6. Aby zatrzymać rejestrowanie czasu pracy pracownika,

wybrać .



CMS-I-001751

10.2.4 Dodawanie urządzeń i ciągników do zlecenia

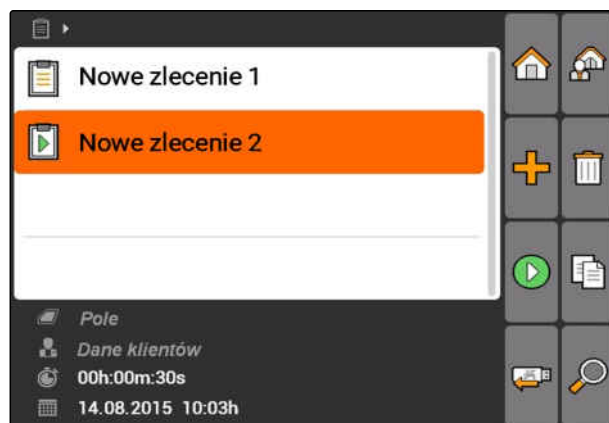
CMS-T-004387-A.1

Do zlecenia można przypisywać urządzenia i ciągniki, aby rejestrować czas pracy tych urządzeń i ciągników.


✓ WARUNKI

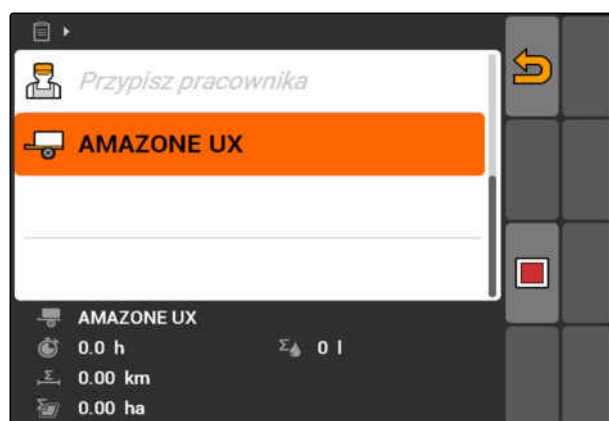
- ✓ Urządzenie skonfigurowane, patrz strona 44
- ✓ Ciągnik skonfigurowany, patrz strona 49
- ✓ Zlecenie uruchomione, patrz strona 66

1. "Zlecenia" > wybrać uruchomione zlecenie.




CMS-I-002082


2. wybrać .





CMS-I-002324



➔ Wyświetlone zostanie menu "Przyporządkowanie urządzenia". Wyświetlone zostaną przyporządkowane już urządzenia i ciągniki.

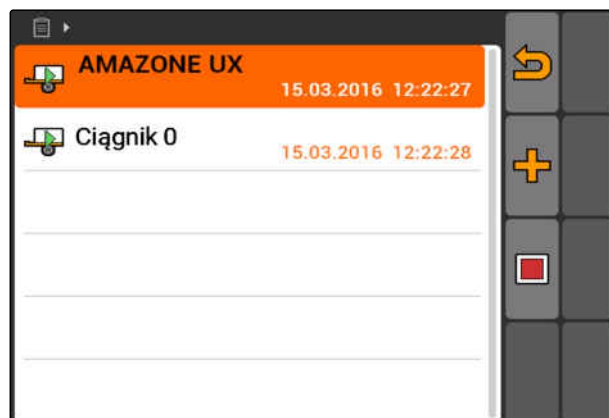
: rejestrowanie czasu pracy uruchomione

: rejestrowanie czasu pracy zatrzymane

: otwiera wybrane zlecenie

: otwiera menu urządzeniami i ciągnikami do wyboru

 lub : uruchamianie lub zatrzymywanie rejestrowania czasu pracy wybranego urządzenia lub ciągnika



CMS-I-001613

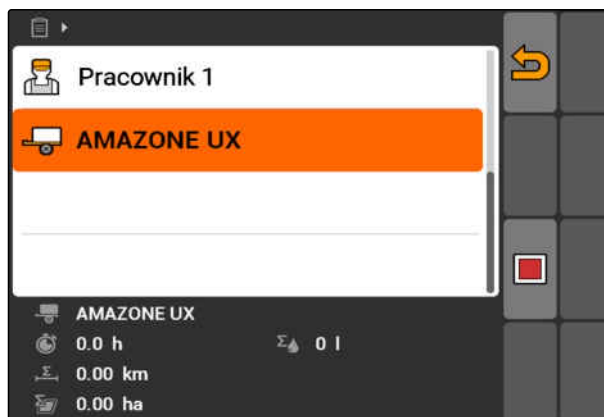
3. Aby dodać urządzenie lub ciągnik,

wybrać .

➔ Wyświetlone zostanie menu z urządzeniami i ciągnikami do wyboru.

4. Wybrać żądane urządzenie lub żądany ciągnik z listy.

➔ Wybrane urządzenie lub wybrany ciągnik zostanie dodany do zlecenia.



CMS-I-001617

5. Aby uruchomić rejestrowanie czasu pracy urządzenia lub ciągnika,

wybrać .

6. Aby zatrzymać rejestrowanie czasu pracy urządzenia lub ciągnika,

wybrać .

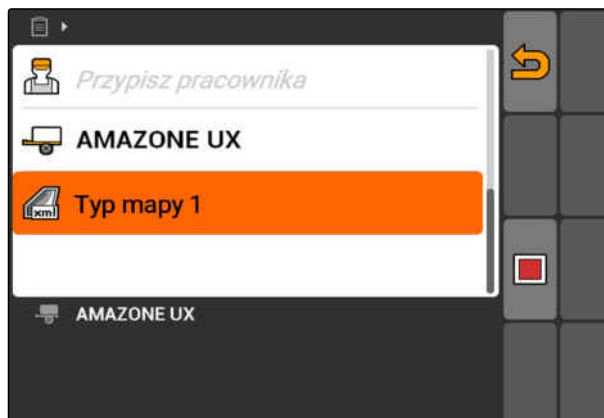


CMS-I-001613

10.2.5 Kontrola typu karty

Jeśli zlecenie z kartą aplikacyjną w formacie ISO-XML zostało przesłane z systemu FMIS (Farm Management Information System) do terminala AMATRON 3, w tym miejscu pokazywany jest typ karty.


- Typ karty 1: karta aplikacyjna jest wyświetlana w aplikacji GPS-Switch i wartości zadane są przetwarzane.
- Typ karty 2: karta aplikacyjna nie jest wyświetlana w aplikacji GPS-Switch, ale wartości zadane są przetwarzane.

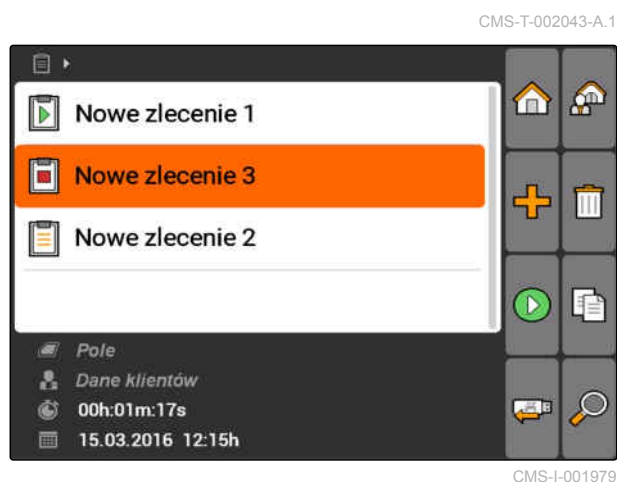


CMS-I-002065




10.2.6 Wyszukiwanie zleceń

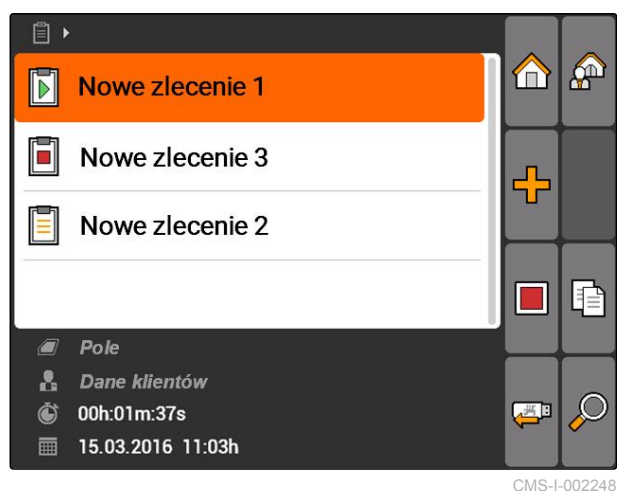
1. Wybrać Zlecenia > .
 2. Wprowadzić szukane hasło.
 3. Potwierdzić wprowadzone dane.
- ➔ Znalezione zlecenia zostaną wyświetlone.



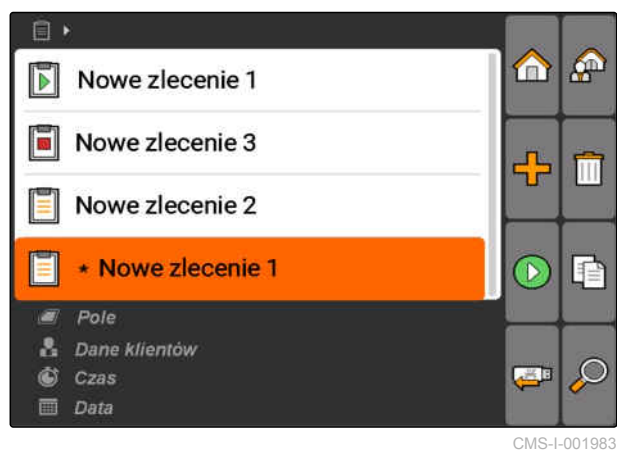
10.2.7 Kopiowanie zleceń

Aby wielokrotnie edytować zlecenia z tymi samymi danymi, zlecenia można skopiować.

1. "Zlecenia" > wybrać zlecenie.
2. wybrać .
3. Zatwierdzić kopiowanie.



- ➔ Zlecenie zostanie skopiowane i oznaczone symbolem "*".



10.2.8 Uruchamianie zlecenia

CMS-T-001583-A.1


Gdy zlecenie zostanie uruchomione, dane zlecenia będą rejestrowane. Dane pola zapisane w zleceniu będą wyświetlane na mapie w GPS-Switch.



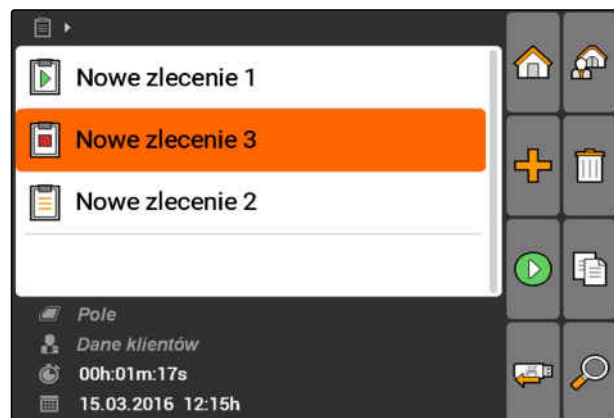
WARUNKI

- ✓ Zlecenie zaimportowane lub utworzone
 - Importowanie zlecenia, patrz strona
 - Tworzenie zlecenia, patrz strona 57

1. "Zlecenia" > wybrać zlecenie.

2. wybrać .

➔ Wybrane zlecenie zostanie uruchomione.




CMS-I-001979

10.2.9 Zatrzymywanie zlecenia

CMS-T-001589-A.1

Gdy zlecenie zostanie zatrzymane, dane zlecenia nie będą już rejestrowane.

1. "Zlecenia" > wybrać trwające zlecenie.

2. wybrać .

➔ Wybrane zlecenie zostanie zatrzymane.



CMS-I-002248

10.2.10 Eksportowanie zleceń

CMS-T-002056-A.1

Wyeksportowane zlecenia zapisywane są w pamięci USB. Wyeksportowane zlecenia można następnie

dalej przetwarzać przy pomocy systemu FMIS (Farm Management Information System).



WARUNKI

- ✓ Pamięć USB podłączona

► Wybrać "Zlecenia" > .

➔ Wszystkie zlecenia zostaną wyeksportowane i zapisane w pamięci USB.



CMS-I-001979

10.3

Korzystanie z danych podstawowych

CMS-T-00004678-A.1


10.3.1 Zarządzanie danymi podstawowymi

CMS-T-00004699-A.1

Dane podstawowe to dodatkowe informacje, które można tworzyć i zapisywać w terminalu AMATRON 3. Utworzone dane podstawowe można dodawać do zleceń. Danych podstawowych z systemu FMIS (Farm Management Information System) nie można edytować.

Do danych podstawowych należą następujące informacje:

- Wartości zadane dawek rozsiewu/oprysku
- Dane pola
- Dane klientów
- Dane pracownika
- Dane produktu

► Wybrać "Zlecenia" > .



CMS-I-002248

➔ Wyświetlone zostanie menu "Dane podstawowe".

Możliwe ustawienia:



: zarządzanie "Wartościami zadanymi", patrz strona 68



: zarządzanie "Polami", patrz strona 70



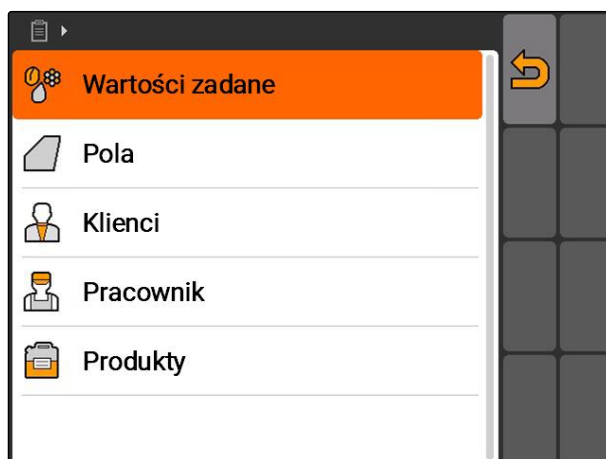
: zarządzanie "Klientami", patrz strona 71



: zarządzanie "Pracownikami", patrz strona 72



: zarządzanie "Produktami", patrz strona 73



CMS-I-001240



WSKAZÓWKA

Pola oznaczone symbolem "*" to pola obowiązkowe, które muszą zostać wypełnione. Przykładem pól obowiązkowych jest "Wartości zadane" lub "Nazwisko".

10.3.2 Zarządzanie wartościami zadanymi

CMS-T-002435-B.1

Do sterowanych elementów urządzenia można przypisać wartości zadane. I tak na przykład określa się dawkę oprysku opryskiwacza, dawkę rozsiewu rozsiewacza lub siewnika.

► Wybrać "Zlecenia" >  > "Wartości zadane".

Przegląd menu wartości zadanych



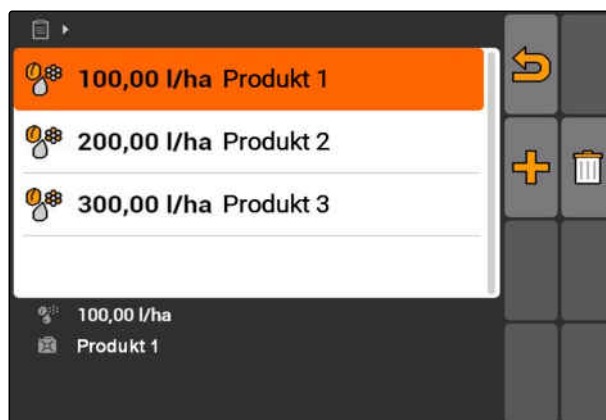
: wyświetla menu danych podstawowych



: dodaje wartość zadaną



: usuwa wybraną wartość zadaną



CMS-I-001461

10.3.3 Edycja wartości zadanych

CMS-T-003930-A.1

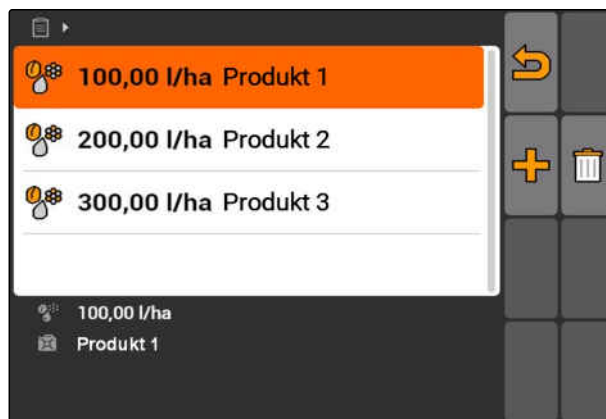
Wartości zadane mogą składać się z różnych produktów, aby udokumentować, jakie produkty były wykorzystywane w zleceniu.

Aby łączyć wartości zadane z różnych produktów, należy utworzyć produkty, patrz strona 73.

1. Wybrać wartość zadaną z listy

albo

dodać nową wartość zadaną.



CMS-I-001461

➔ Wyświetlone zostanie menu "Wartość zadana".



: wiersz na całkowitą dawkę rozsiewu/oprysku



: wiersz na produkt.

	500,00	l/ha	Produkt 1
	200,00	l/ha	Produkt 2
	300,00	l/ha	Produkt 3
	0,00	Jedn	Dane produktu

CMS-I-001465

2. W pierwszej kolumnie wprowadzić wartości zadane produktów.
3. W drugiej kolumnie wybrać jednostkę miary wartości zadanych.
4. W trzeciej kolumnie wybrać produkty.



WSKAZÓWKA

W menu wyboru produktów można również tworzyć i edytować produkty, patrz strona 74.

5. Zatwierdzić wprowadzone dane.
- ➔ Całkowita dawka rozsiewu/oprysku i jednostka miary zostały przekazane do maszyny. Tutaj w przykładzie "Produkt 1": 500 l/ha.

10.3.4 Zarządzanie polami

CMS-T-002445-B.1

Można tworzyć pola, aby dokumentować, które pola były obrabiane w poszczególnych zleceniach.

- Wybrać "Zlecenia" > > "Pola".



: wyświetla menu danych podstawowych



: dodaje pole



: usuwa wybrane pole



: otwiera wyszukiwanie; patrz strona 65

1	<div>Pole 1</div> <div>Pole 2</div> <div>Pole 3</div>	
2	<div>Pole 1</div> <div>1,00 ha</div> <div>Dane klientów</div>	

CMS-I-002257

10.3.5 Edycja danych pola

CMS-T-002252-A.1

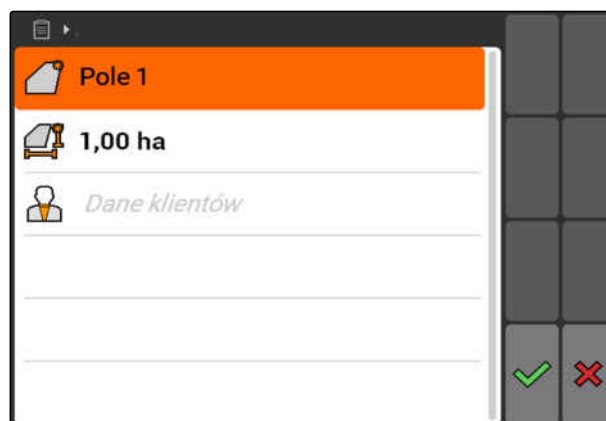
1. Wybrać pole z listy

albo

Dodać nowe pole.

➔ Wyświetlone zostanie menu "Dane pola".

2. Wprowadzić i zatwierdzić dane.



CMS-I-001219

10.3.6 Zarządzanie klientami

CMS-T-002440-B.1

Dane klientów można dodawać do zleceń. W ten sposób można udokumentować, dla którego klienta przetwarzane jest dane zlecenie.

► Wybrać "Zlecenia" > > "Klienci".

Przegląd menu klientów

1 Istniejący klienci

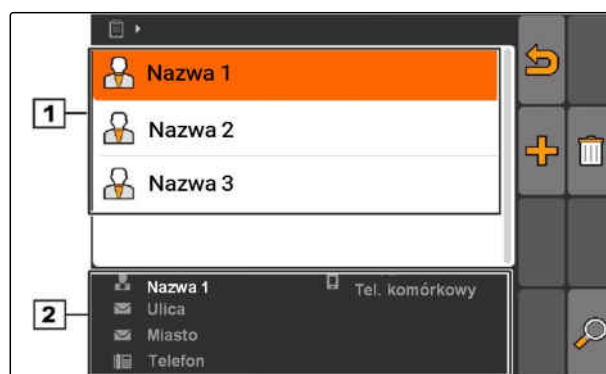
2 Informacje na temat wybranego klienta

: wyświetla menu danych podstawowych

: dodaje klienta

: usuwa wybranego klienta

: otwiera wyszukiwanie



CMS-I-002024

10.3.7 Edycja danych klienta

CMS-T-003400-A.1

1. Wybrać klienta z listy

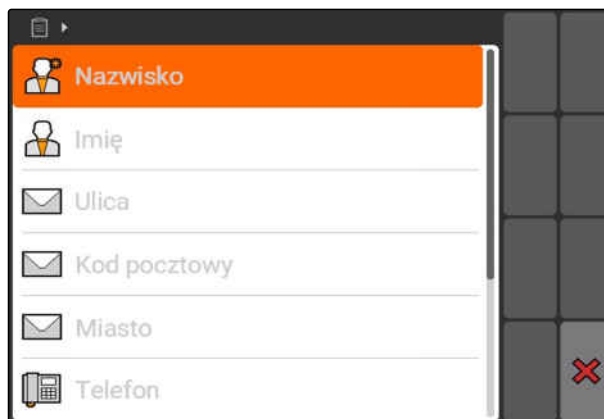
albo

dodać nowego klienta.

➔ Wyświetlone zostanie menu "Dane klienta".

2. Wprowadzić dane klienta.

3. Zatwierdzić wprowadzone dane.




CMS-I-001291


10.3.8 Zarządzanie pracownikami


CMS-T-002450-B.1


Dane pracowników można dodawać do zleceń. Jest to sposób dokumentowania czasu pracy każdego pracownika.


► Wybrać "Zlecenia" >  > "Pracownik".

Przegląd menu pracowników

 : wyświetla menu danych podstawowych

 : dodaje pracownika

 : usuwa wybranego pracownika

 : otwiera wyszukiwanie



CMS-I-001500

10.3.9 Edycja danych pracownika

CMS-T-003415-A.1

1. Wybrać pracownika z listy

albo

dodać nowego pracownika.

➔ Wyświetlone zostanie menu "Dane pracownika".


2. Wprowadzić dane pracownika.
3. Zatwierdzić wprowadzone dane.

CMS-I-001297


10.3.10 Zarządzanie produktami


CMS-T-002461-B.1


Produkty można dodawać do wartości zadanych. W ten sposób można dokumentować, które produkty zostały użyte w jakich ilościach.


► Wybrać "Zlecenia" >  > "Produkty".

Przegląd menu produktów

: wyświetla menu danych podstawowych

: dodaje produkt

: usuwa wybrany produkt

: otwiera wyszukiwanie

CMS-I-001305

10.3.11 Edycja danych produktu

CMS-T-003475-A.1

1. Wybrać produkt z listy

albo

dodać nowy produkt.

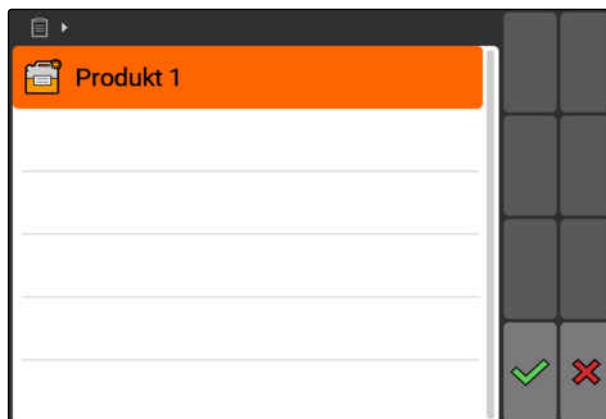
➔ Wyświetlone zostanie menu *"Dane produktu"*.

2. Wprowadzić i zatwierdzić dane.



WSKAZÓWKA

Produkt może zostać dodany do grupy produktów tylko wtedy, gdy dane grup produktów zostały utworzone w systemie FMIS (Farm Management Information System). Dane te są automatycznie wczytywane z pamięci USB.



CMS-I-001301

Korzystanie z GPS-Switch

11

CMS-T-006135-D.1

11.1

Przegląd aplikacji GPS-Switch

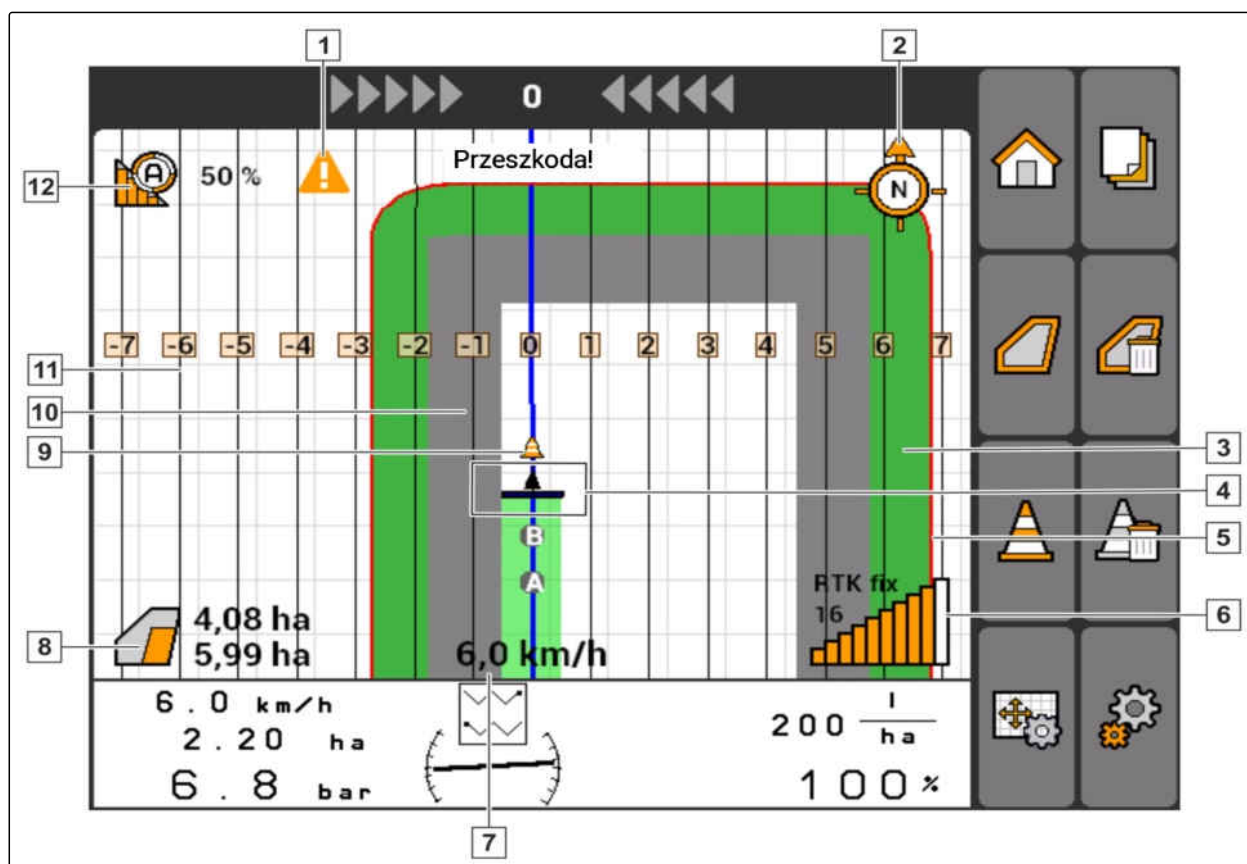
CMS-T-00004684-B.1

11.1.1 Interfejs GPS-Switch

CMS-T-00004685-B.1

11.1.1.1 Symbole na mapie

CMS-T-005238-A.1

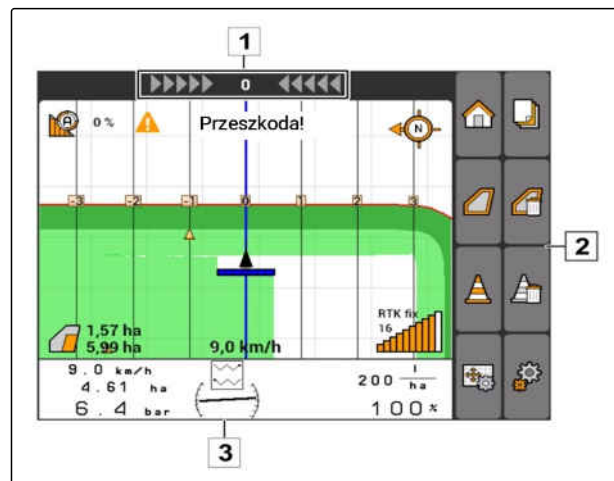


CMS-I-002037

- | | |
|--|--|
| <p>1 Ostrzeżenie o granicy pola</p> <p>2 Kompas</p> <p>3 Obrobiona powierzchnia na jasnozielono, podwójnie obrobiona powierzchnia na ciemnozielono</p> <p>4 Symbol ciągnika i symbol urządzenia</p> <p>5 Granica pola na czerwono</p> <p>6 Źródło korekty, liczba satelitów i siła sygnału GPS</p> | <p>7 Prędkość „GPS”</p> <p>8 Obrobiona powierzchnia i pozostała powierzchnia</p> <p>9 Przeszkoda</p> <p>10 „Wirtualny” nawrót na szaro</p> <p>11 Ślad przejazdu z numerem śladu przejazdu</p> <p>12 Tryb włączania sekcji szerokości</p> |
|--|--|

11.1.1.2 Wskazania poza mapą

- 1** Odchylenie od śladu przejazdu w centymetrach, symbole strzałek kierunku i siła odchylenia od śladu przejazdu
- 2** Przyciski menu GPS-Switch
- 3** Informacje o urządzeniu



11.1.1.3 Menu GPS-Switch

CMS-T-005248-B.1

Strona 1



: otwiera menu główne



: przejście między stroną 1 i stroną 2



uruchamia i zatrzymuje: rejestrowanie przy maszynie ręcznej



uruchamia i zatrzymuje rejestrowanie przy maszynie ISOBUS lub AMABUS



: otwiera menu "Dane pola"



lub : tworzenie punktu początkowego i punktu końcowego śladów przejazdu lub usuwanie śladów przejazdu



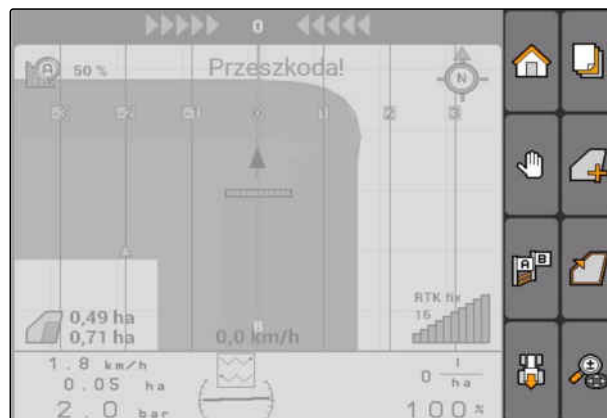
lub : tworzenie granicy pola lub usuwanie granicy pola



lub : obrót symbolu pojazdu



lub : zmiana między powiększeniem a przesuwaniem mapy



CMS-I-001538

Strona 2



: tworzy wirtualny nawrót i aktywuje go. : aktywuje obróbkę wnętrza pola i blokuje wirtualny nawrót



: usuwa „wirtualny” nawrót



: tworzy przeszkodę



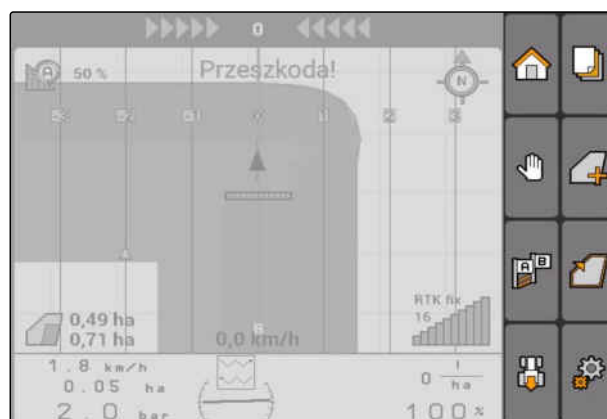
: usuwa przeszkody



: otwiera menu kalibracji GPS-Switch





: otwiera ustawienia GPS-Switch





CMS-I-001542

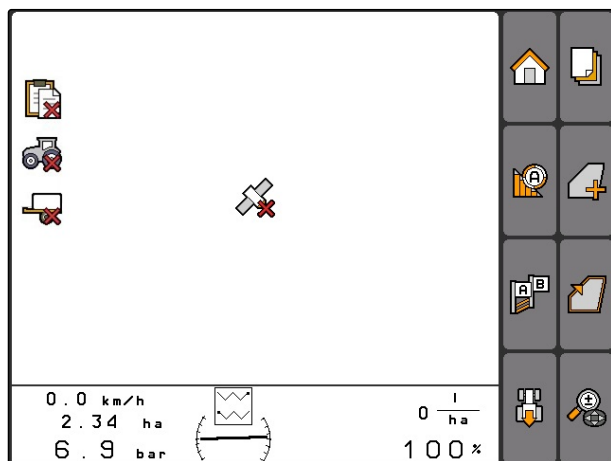
11.1.1.4 Symbole błędów

 brak danych zlecenia. Tworzenie danych zlecenia, patrz strona

 brak ECU ciągnika, tworzenie ciągnika, patrz strona 49

 brak urządzenia, tworzenie urządzenia, patrz strona 44

 brak sygnału GPS, konfigurowanie GPS, patrz strona



CMS-I-001543

11.1.2 Funkcje GPS-Switch

CMS-T-00004686-A.1

11.1.2.1 Automatyczne włączanie sekcji szerokości

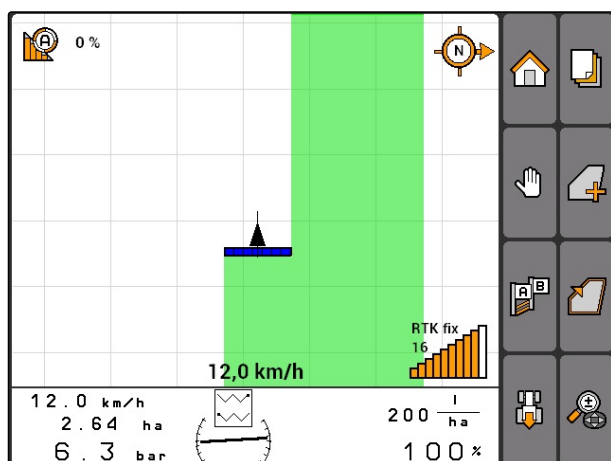
Jeśli sekcje szerokości podłączonego urządzenia są włączone, obrobiona powierzchnia jest zaznaczona na mapie AMATRON 3 na zielono. Aby uzyskać optymalne pokrycie, terminal AMATRON 3 może automatycznie włączać i wyłączać sekcje szerokości podłączonego urządzenia. Do tego AMATRON 3 wykorzystuje sygnał GPS podłączonego odbiornika GPS.



WSKAZÓWKA

Podłączony odbiornik musi przysyłać do terminala następujące wiadomości:

- GGA
- GSA
- VTG



CMS-I-001528

Do automatycznego włączania sekcji szerokości dostępne są następujące ustawienia:

- Stopnie pokrycia 0%, 50% lub 100%
- Tolerancje pokrycia do 25 cm
- Tolerancje pokrycia na granicy pola do 25 cm
- Pokrycia (nakładki) lub omijaki w kierunku jazdy od -1000 cm do +1000 cm

Te ustawienia umożliwiają ingerencję w automatyczne włączanie sekcji szerokości w celu

dostosowania automatycznego włączania sekcji szerokości do indywidualnych potrzeb.

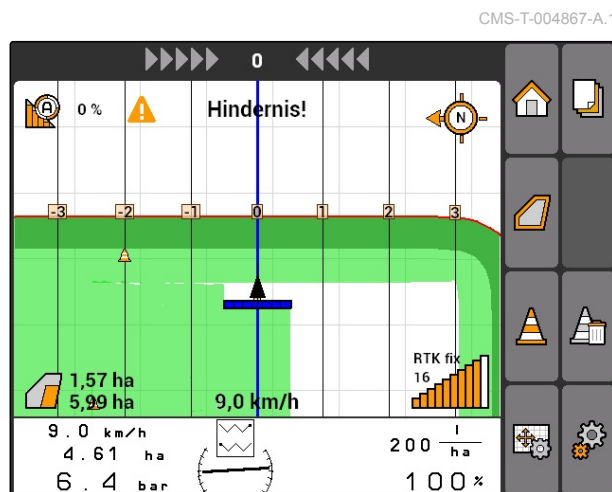
11.1.2.2 Jazda równoległa z GPS-Track

W terminalu AMATRON 3 można tworzyć ślady przejazdu, które wspomagają kierowcę w dokładnej obróbce pola. Po utworzeniu ślady przejazdu są wyświetlane na mapie.

Dostępne są następujące wzorce prowadzenia:

- Linia A-B: prosty ślad przejazdu między dwoma punktami
- A+: prosty ślad przejazdu zgodnie z miarą kąta
- Kontur: krzywa śladu przejazdu w formie przejechanej trasy

Aby kierowca mógł niezawodnie podążać za śladami przejazdu, na górnej krawędzi mapy wyświetlany jest pasek świetlny. Pasek świetlny składa się z trójkątnych symboli, które wskazują odchylenie od śladu. Dzięki temu kierowca może odpowiednio reagować.



CMS-I-001529



WSKAZÓWKA

Ta aplikacja jest aktywowana na czas użytkowania wynoszący 50 godzin. Chcąc korzystać z aplikacji bez ograniczeń, należy zakupić w firmie AMAZONE klucz licencyjny.

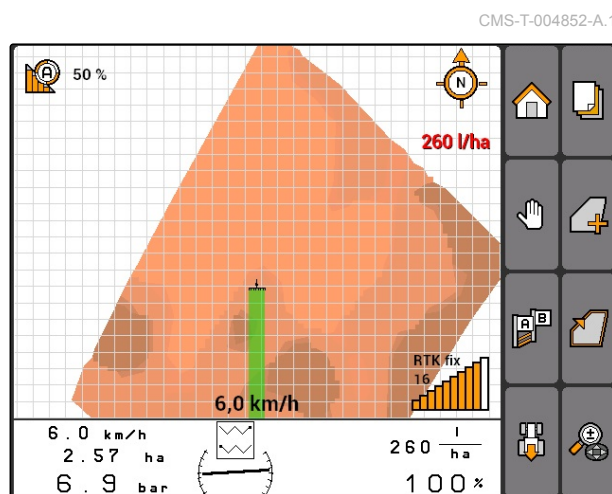
11.1.2.3 Zmienne sterowanie dawką z aplikacją GPS-Maps

Aplikacja GPS-Maps umożliwia importowanie i korzystanie z kart aplikacyjnych w formacie shape. Karty aplikacyjne pozwalają na sterowanie elementem podłączonego urządzenia. I tak na przykład można sterować dawką oprysku opryskiwacza, dawką rozsiewu rozsiewacza nawozu lub siewnika.



WSKAZÓWKA

Chcąc korzystać z tej funkcji bez ograniczeń, należy zakupić w firmie AMAZONE klucz licencyjny.



CMS-I-001530

11.1.3 Wymagania odnośnie jakości GPS

CMS-T-006650-A.1

		Jakość GPS
DGPS	0 do 6 (stan wymagany)	Dobra
	HDOP 6 do 8	Średnia
	HDOP powyżej 8	Zła
GPS	HDOP 0 do 6	Średnia
	HDOP 6 do 8	Zła
	HDOP powyżej 8	Zła

- Dobra jakość: obrobiona powierzchnia jest wyświetlana na zielono
- Średnia jakość: obrobiona powierzchnia jest wyświetlana na żółto
- Zła jakość: GPS zbyt niedokładny. Pole nie jest już wyświetlane w aplikacji GPS-Switch

11.2


Wprowadzanie ustawień podstawowych GPS-Switch

CMS-T-00004680-A.1

11.2.1 Określanie modelu urządzenia

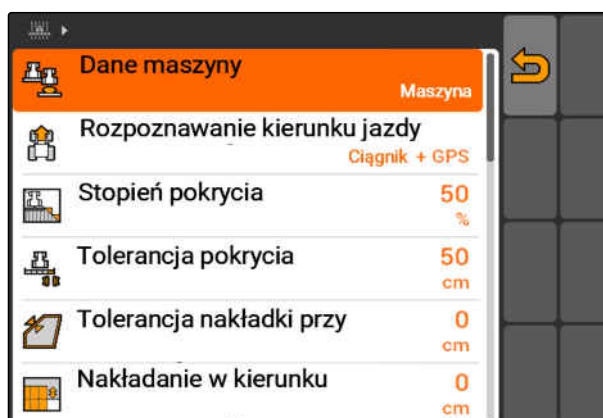
CMS-T-003460-A.1

Informacje o modelu informacji są potrzebne do symulowania różnych właściwości jezdnych urządzeń.

- Wybrać "GPS-Switch" >  > "Dane maszyny".

Możliwe ustawienia:

- "Maszyna zawieszona": dla urządzeń przewożonych i samojezdnych bez kierowania wszystkimi kołami
- "Maszyna ciągniona": dla urządzeń z dyszlem
- "Pojazd samojezdny": dla urządzenia samojezdnego z kierowaniem wszystkimi kołami



CMS-I-001651



WSKAZÓWKA

Jeśli wybrano model urządzenia "Maszyna ciągniona", w przypadku maszyn AMABUS lub maszyny ręcznej w danych geometrii urządzenia należy wprowadzić wartość "X2", patrz strona 46.

11.2.2 Wybór źródła rozpoznawania kierunku jazdy

CMS-T-003480-A.1

Funkcja rozpoznawania kierunku jazdy zapobiega obracaniu się symbolu ciągnika, gdy ciągnik jedzie do tyłu. Do rozpoznawania kierunku jazdy dostępne są różne źródła. Jeśli źródła nie wykrywają prawidłowego kierunku jazdy, rozpoznawanie kierunku jazdy można wyłączyć.

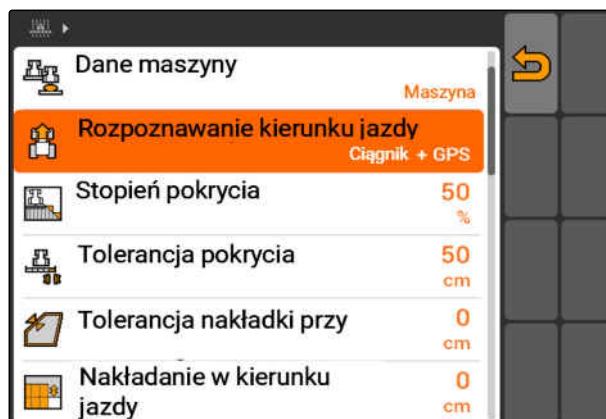
- Wybrać "GPS-Switch" >  > "Rozpoznawanie kierunku jazdy".

Możliwe ustawienia:

- "Wył."
- "GPS"
- "Ciągnik+GPS: jeśli ciągnik dostarcza sygnał kierunku jazdy, będzie on wykorzystywany. Jeśli nie, wykorzystywany będzie sygnał GPS."

WSKAZÓWKA

Zwrot symbolu ciągnika można odwrócić ręcznie; patrz strona 98. Jeśli traktor przesyła sygnał cofania, funkcja „Zmiana kierunku” nie jest dostępna.




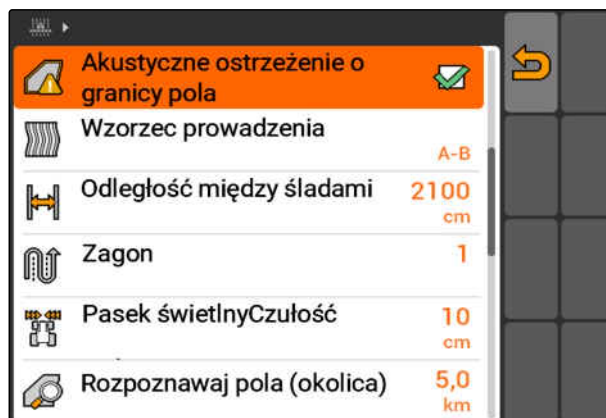
CMS-I-001647

11.2.3 Aktywacja akustycznego ostrzeżenia o granicy pola

CMS-T-003430-A.1

Gdy pojazd zbliża się do granicy pola, terminal AMATRON 3 może generować sygnał ostrzegawczy.

- Wybrać "GPS-Switch" >  > "Akustyczne ostrzeżenie o granicy pola".




CMS-I-001655

11.2.4 Określanie widoku mapy

CMS-T-003405-A.1

Mapa w aplikacji GPS-Switch może być wyświetlana w dwóch lub trzech wymiarach.

1. Wybrać "GPS-Switch" >  > "Widok mapy".
2. Wybrać żądany widok mapy.




CMS-I-001826

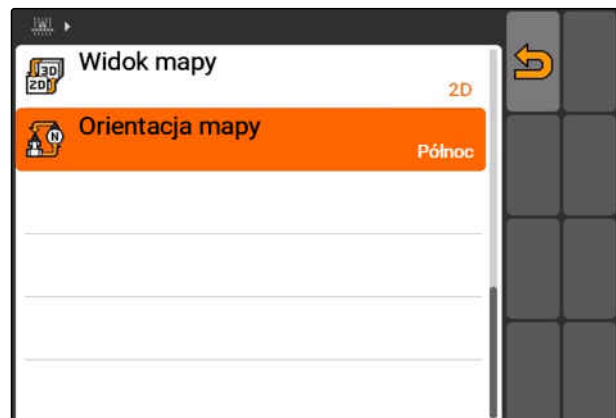
11.2.5 Określanie orientacji mapy

CMS-T-003395-A.1

Dla orientacji mapy dostępne są 2 możliwe ustawienia:

- "Kierunek jazdy": mapa obraca się wraz z pojazdem. Kompas na mapie pokazuje aktualny kierunek jazdy.
- "Północ": mapa jest zawsze tak samo ustawiona.

1. Wybrać "GPS-Switch" >  > "Orientacja mapy".
2. Wybrać żadaną orientację mapy.



CMS-I-001817

11.2.6 Wprowadzanie ustawień GPS-Switch dla rozsiewaczy

CMS-T-00004681-A.1

11.2.6.1 Automatyczne tworzenie strefy bezpieczeństwa

CMS-T-006129-A.1

Ta funkcja określa, czy w obrębie granicy pola automatycznie tworzona będzie strefa bezpieczeństwa.




WARUNKI

Dla rozsiewacza AMABUS:

- ✓ Rozsiewacz podłączony
- ✓ AMATRON 3 uruchomiony w trybie AMABUS; patrz strona 15
- ✓ Rozsiewacz wybrany w menu urządzeń, patrz strona 47

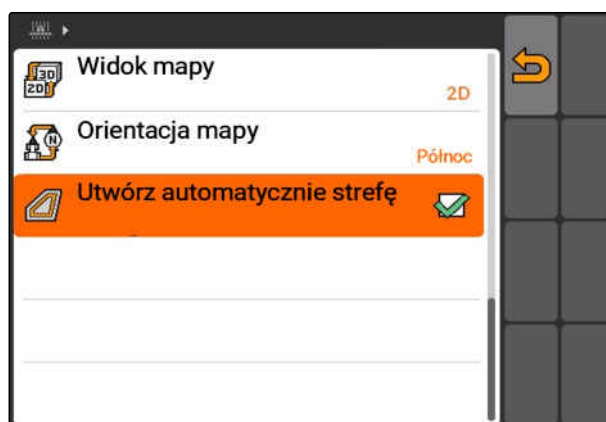
Dla rozsiewacza ISOBUS:

- ✓ Rozsiewacz podłączony
- ✓ AMATRON 3 uruchomiony w trybie ISOBUS, patrz strona 15

- Wybrać "GPS-Switch" >  > "Automatyczne tworzenie strefy bezpieczeństwa".

Możliwe ustawienia:

- ☒ : jeśli tworzona jest granica pola, automatycznie tworzona jest strefa bezpieczeństwa.
- ☐ : jeśli tworzona jest granica pola, wyświetlane jest pytanie, czy strefa bezpieczeństwa ma być tworzona.

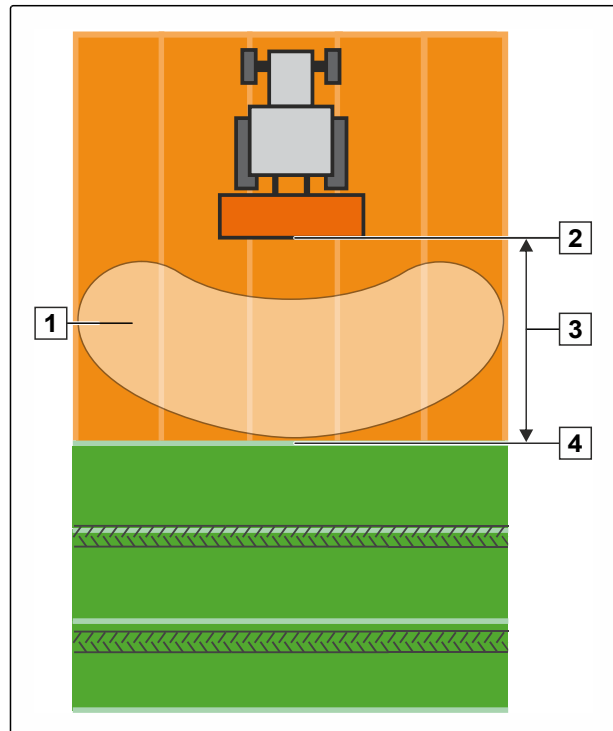


CMS-I-002113

11.2.6.2 Ustawianie szerokości poprzeczniaka

CMS-T-006119-A.1

Szerokość poprzeczniaka [3] jest odległością między granicą nawrotu [4] a punktem aplikacji rozsiwacza [2]. Dopiero gdy punkt aplikacji rozsiwacza jest oddalony o szerokość poprzeczniaka od granicy nawrotu, można rozpocząć rozsiew. Jeśli szerokość poprzeczniaka jest prawidłowo ustawiona, zapobiega to sięganiu rozsiewanego strumienia [1] w nawrót.



CMS-I-002104




WARUNKI

Dla rozsiewacza AMABUS:

- ✓ Rozsiewacz podłączony
- ✓ AMATRON 3 uruchomiony w trybie AMABUS; patrz strona 15
- ✓ Rozsiewacz wybrany w menu urządzeń, patrz strona 47
- ✓ Wartości geometrii rozsiewacza zostały prawidłowo podane, patrz strona 46

Dla rozsiewacza ISOBUS:

- ✓ Rozsiewacz podłączony
- ✓ AMATRON 3 uruchomiony w trybie ISOBUS; patrz strona 15

1. Wybrać "GPS-Switch" >  > "Szerokość poprzeczniaka".
2. Wprowadzić i zatwierdzić żądaną szerokość poprzeczniaka.

11.2.7 Wprowadzanie ustawień GPS-Switch dla opryskiwaczy

CMS-T-00004682-A.1

11.2.7.1 Ustawianie automatycznego obniżenia belki

CMS-T-006124-A.1

Funkcja automatycznego obniżenia belki automatycznie obniża belkę polową, gdy opryskiwacz wjeżdża na nieobrobioną powierzchnię.



WSKAZÓWKA

Wprowadzana wartość odnosi się do czasu trwania obniżania.

Prawidłowe pod względem czasowym działanie automatycznego obniżenia belki zależy od następujących czynników:

- Prędkość jazdy
- Wyposażenie ciągnika
- Wyposażenie urządzenia
- Skok belki polowej


Wartość czasu trwania opuszczania należy ustalić ręcznie.

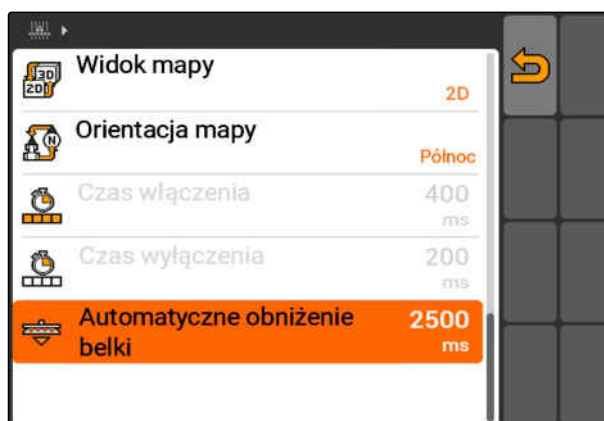
**WARUNKI****Dla opryskiwaczy AMABUS:**

- ✓ Opryskiwacz podłączony
- ✓ AMATRON 3 uruchomiony w trybie AMABUS; patrz strona 15
- ✓ Opryskiwacz wybrany w menu urządzeń, patrz strona 47
- ✓ Granica pola utworzona, patrz strona 100

Dla opryskiwaczy AMAZONE ISOBUS:

- ✓ Opryskiwacz podłączony
- ✓ AMATRON 3 uruchomiony w trybie ISOBUS, patrz strona 15
- ✓ Granica pola utworzona, patrz strona 100

1. Wybrać "GPS-Switch" >  > "Automatyczne obniżenie belki".
2. Wprowadzić czas trwania obniżania w milisekundach i zatwierdzić.



CMS-I-002017

11.2.8 Wprowadzanie ustawień GPS-Switch dla siewników

CMS-T-00004683-A.1

11.2.8.1 Konfigurowanie asystenta jazdy

CMS-T-006114-A.1

Asystent jazdy pomaga kierowcy w dokładnej obróbce pola. Wskutek opóźnienia przełączania siewnika i nierównomiernej prędkości jazdy może dochodzić do powstawania nakładek i omijaków rzędów siewnych. Asystent jazdy zwraca uwagę kierowcy za pomocą sygnału dźwiękowego i symbolu, że pojazd zbliża się do punktu przełączania i utrzymywana musi być stała prędkość jazdy.

Wprowadzana wartość określa odległość między maszyną a punktem przełączania, przy której asystent jazdy jest aktywowany.

Możliwe punkty przełączania:

- Granica pola
- Granica nawrotu
- Granica między obrobioną i nieobrobioną powierzchnią



WSKAZÓWKA

Bliższe informacje na temat korzystania z asystenta jazdy, patrz strona 126.




WARUNKI

Dla siewnika AMABUS:

- ✓ Siewnik podłączony
- ✓ AMATRON 3 uruchomiony w trybie AMABUS, patrz strona 15
- ✓ Siewnik wybrany w menu urządzeń, patrz strona 47

Dla siewnika ISOBUS:

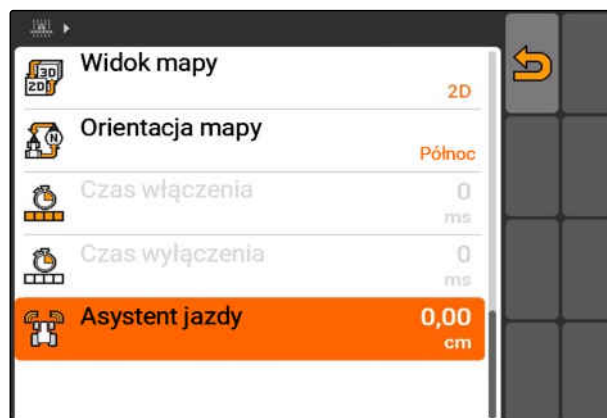
- ✓ Siewnik podłączony
- ✓ AMATRON 3 uruchomiony w trybie ISOBUS, patrz strona 15

1. Wybrać "GPS-Switch" >  > "Asystent jazdy".

2. Wprowadzić i zatwierdzić żądany odstęp

albo

jeśli asystent jazdy ma być dezaktywowany, wprowadzić "0" i zatwierdzić



CMS-I-001726

11.2.9 Ustawianie czasów wyprzedzenia

CMS-T-005059-A.1

Gdy sekcje szerokości są włączane [1], mija kilkaset milisekund do chwili rzeczywistego rozpoczęcia rozsiewu/oprysku [2]. To opóźnienie włączenia [3] może prowadzić do powstania omijaków przy obrabianiu pola. Gdy sekcje szerokości są wyłączane, również mija kilkaset milisekund do chwili rzeczywistego zatrzymania rozsiewu/oprysku. To opóźnienie wyłączenia może prowadzić do powstawania nakładek przy obrabianiu pola.

Czasy wyprzedzenia kompensują te opóźnienia przy włączaniu i wyłączaniu sekcji szerokości.



WSKAZÓWKA

Czasy wyprzedzenia można ustawiać dla siewników AMABUS i opryskiwaczy AMABUS.



WSKAZÓWKA

"Czas wyprzedzenia dla włączania" musi być tak ustawione, aby rozsiew/oprysk rozpoczynał się dokładnie, a przez to eliminowane były omijaki.

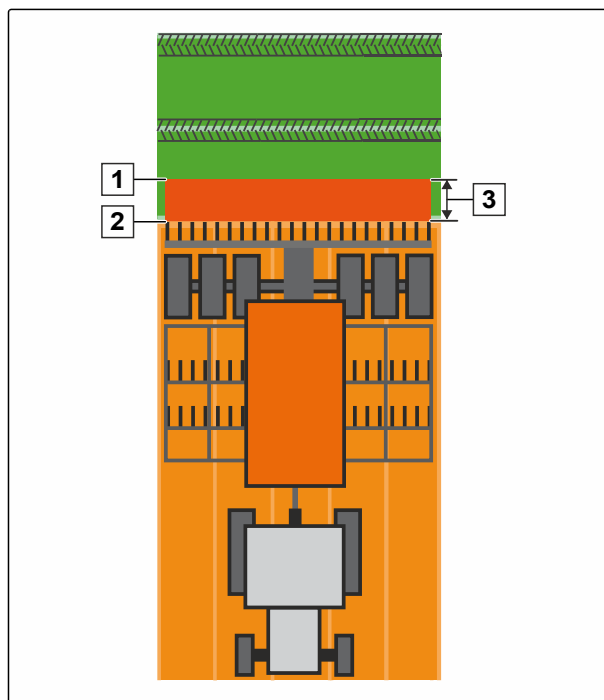
"Czas wyprzedzenia dla wyłączania" musi być tak ustawione, aby rozsiew/oprysk kończył się dokładnie, a przez to eliminowane były nakładki.

Granice rozpoczęcia i zakończenia rozsiewu/oprysku:

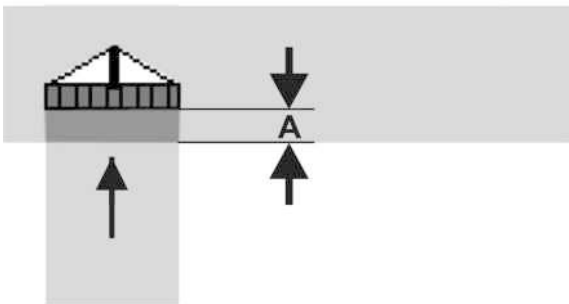
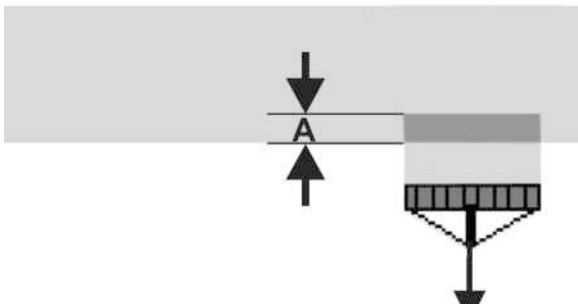
- Granica od obrobionej do nieobrobionej powierzchni
- Granica pola
- Granica nawrotu

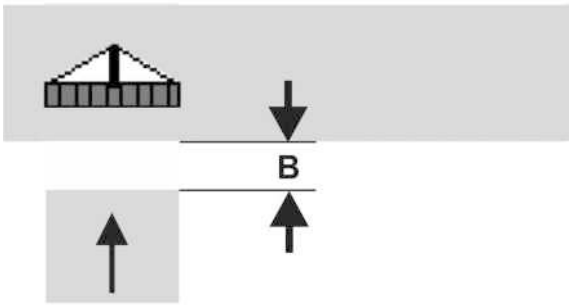
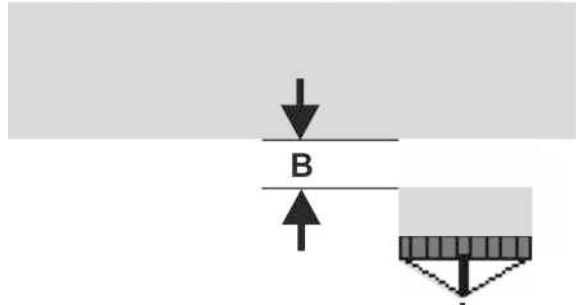
Jeśli dochodzi do powstawania niepożądanych nakładek lub omijaków, prawidłowe czasy wyprzedzenia można ustalić na podstawie tabeli lub wzoru; patrz strona 91.

Niepożądane nakładki lub omijaki można określić za pomocą ustawienia "Nakładanie w kierunku jazdy", patrz strona 118.




CMS-I-002116

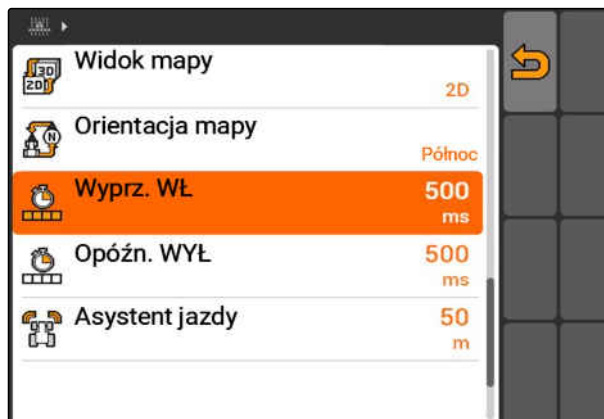
Czas wyprzedzenia dla wyłączenia	Czas wyprzedzenia dla włączenia
 <p style="text-align: right;">CMS-I-001618</p>	 <p style="text-align: right;">CMS-I-001810</p>
(A) Długość pokrycia (nakładki)	
Wyłączanie: wjazd na obrobioną powierzchnię <ul style="list-style-type: none"> • Opryskiwacz: skrócić czas wyprzedzenia • Siewnik: wydłużyć czas wyprzedzenia 	Włączanie – wyjazd z obrobionej powierzchni <ul style="list-style-type: none"> • Opryskiwacz: skrócić czas wyprzedzenia • Siewnik: skrócić czas wyprzedzenia

Czas wyprzedzenia dla wyłączenia	Czas wyprzedzenia dla włączenia
 <p style="text-align: right;">CMS-I-002027</p>	 <p style="text-align: right;">CMS-I-002028</p>
(B) Długość nieobrobionego obszaru	
Wyłączanie: wjazd na obrobioną powierzchnię <ul style="list-style-type: none"> • Opryskiwacz: wydłużyć czas wyprzedzenia • Siewnik: skrócić czas wyprzedzenia 	Włączanie – wyjazd z obrobionej powierzchni <ul style="list-style-type: none"> • Opryskiwacz: wydłużyć czas wyprzedzenia • Siewnik: wydłużyć czas wyprzedzenia


**WARUNKI**

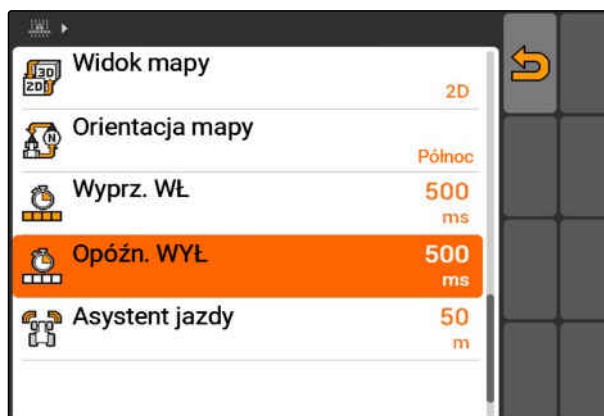
- ✓ Maszyna AMABUS podłączona
- ✓ AMATRON 3 uruchomiony w trybie AMABUS, patrz strona 15
- ✓ Maszyna AMABUS wybrana w menu urządzeń, patrz strona 47

1. Wybrać "GPS-Switch" >  > "Wyprz. WŁ".
2. Wprowadzić ustalony czas wyprzedzenia.



CMS-I-002233

3. Wybrać "GPS-Switch" >  > "Opóźn. WYŁ".
4. Wprowadzić ustalony czas wyprzedzenia.



CMS-I-002237

11.2.10 Określanie czasów korekty dla czasów wyprzedzenia

CMS-T-006363-C.1

		Długość pokrycia (nakładki) (A) / długość nieobrobionej powierzchni (B)					
		0,5 m	1,0 m	1,5 m	2,0 m	2,5 m	3,0 m
Prędkość jazdy [km/h]	5	360 ms	720 ms	1080 ms	1440 ms	1800 ms	2160 ms
	6	300 ms	600 ms	900 ms	1200 ms	1500 ms	1800 ms
	7	257 ms	514 ms	771 ms	1029 ms	1286 ms	1543 ms
	8	225 ms	450 ms	675 ms	900 ms	1125 ms	1350 ms
	9	200 ms	400 ms	600 ms	800 ms	1000 ms	1200 ms
	10	180 ms	360 ms	540 ms	720 ms	900 ms	1080 ms
	11	164 ms	327 ms	491 ms	655 ms	818 ms	982 ms
	12	150 ms	300 ms	450 ms	600 ms	750 ms	900 ms
	13	138 ms	277 ms	415 ms	554 ms	692 ms	831 ms
	14	129 ms	257 ms	386 ms	514 ms	643 ms	771 ms
	15	120 ms	240 ms	360 ms	480 ms	600 ms	720 ms

Czasy korekty dla niewyszczególnionych prędkości i odstępów (A, B) można interpolować, ekstrapolować lub obliczać za pomocą następującej formuły:

$$\text{Czasy korekty dla czasów wyprzedzenia [ms]} = \frac{\text{Długość [m]}}{\text{Prędkość jazdy [km/h]}} \times 3600$$

CMS-I-002149

Na czas wyprzedzenia przy włączaniu i wyłączaniu w układach siewnikowych wpływ mają następujące czynniki:

- Czas transportu w zależności od rodzaju materiału siewnego, odcinka transportu i liczby obrotów dmuchawy
- Sposób jazdy w zależności od prędkości, przyspieszenia i hamowania
- Dokładność GPS w zależności od sygnału korekty i prędkości aktualizacji odbiornika GPS

**WSKAZÓWKA**

Aby przełączanie na nawrocie następowało precyzyjnie – zwłaszcza w przypadku siewników – konieczne jest spełnienie następujących warunków:

- Dokładność RTK odbiornika GPS (prędkość aktualizacji przynajmniej 5 Hz)
- Równomierna prędkość przy wjeżdżaniu i wyjeżdżaniu z nawrotu



11.2.11 Kontrola czasów włączania i czasów wyłączania

CMS-T-004847-A.1

Gdy sekcje szerokości są włączane, mija kilkaset milisekund do chwili rzeczywistego rozpoczęcia rozsiewu/oprysku. To opóźnienie włączenia może prowadzić do powstania omijaków przy obrabianiu pola. Gdy sekcje szerokości są wyłączane, również mija kilkaset milisekund do chwili rzeczywistego zatrzymania rozsiewu/oprysku. To opóźnienie wyłączenia może prowadzić do powstawania nakładek przy obrabianiu pola.

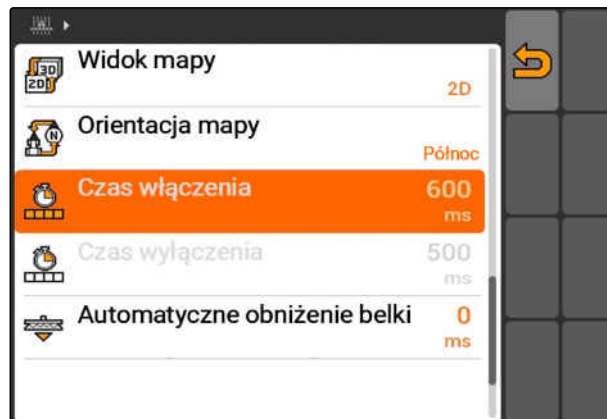
Czasy przełączania kompensują te opóźnienia przy włączaniu i wyłączaniu sekcji szerokości.

**WSKAZÓWKA**

Czasy przełączania wyświetlane są tylko przy siewnikach ISOBUS i opryskiwaczach ISOBUS. Czasy przełączania można zmienić tylko przez sterowanie urządzeniem.


WARUNKI

- ✓ Maszyna ISOBUS podłączona
 - ✓ AMATRON 3 uruchomiony w trybie ISOBUS, patrz strona 15
1. W ustawieniach GPS-Switch sprawdzić wartości "Czas włączenia" i "Czas wyłączenia".
 2. *Jeśli czasy przełączania nie są poprawne, zmienić czasy przełączania w sterowaniu urządzenia.*



CMS-I-002108

11.3

Uruchamianie aplikacji GPS-Switch

CMS-T-00004702-A.1

11.3.1 Uruchamianie GPS-Switch z zarządzaniem zleceniami

CMS-T-005147-A.1

Przy aktywowanym zarządzaniu zleceniami zlecenia można importować w formacie ISO-XML i edytować.



WARUNKI

Jeśli aplikacja GPS-Switch ma być uruchamiana z zarządzaniem zleceniami, spełnione muszą być następujące warunki:

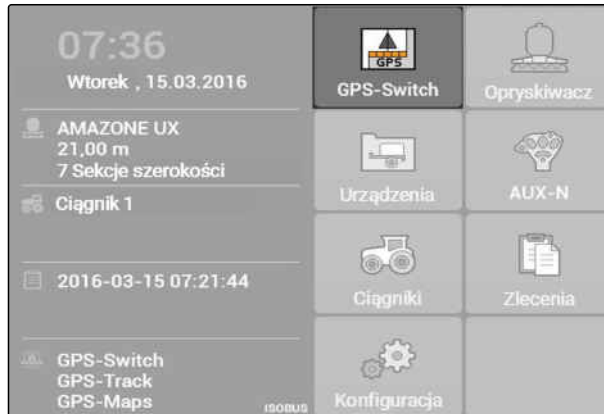
- ✓ GPS skonfigurowany, patrz strona
- ✓ W przypadku urządzeń ISOBUS i urządzeń AMABUS: urządzenie podłączone
- ✓ W przypadku urządzeń ISOBUS: ISOBUS poprawnie skonfigurowany, patrz strona 25
- ✓ W przypadku urządzeń AMABUS i urządzeń, które nie mogą się komunikować z terminalem: urządzenie wybrane, patrz strona 47
- ✓ Ciągnik wybrany, patrz strona 54
- ✓ Zarządzanie zleceniami aktywowane, patrz strona 20
- ✓ Pamięć USB podłączona
- ✓ Zlecenie zaimportowane w formacie ISO-XML lub utworzone:
 - Importowanie zlecenia, patrz strona
 - Tworzenie zlecenia, patrz strona 57
- ✓ Zlecenie uruchomione, patrz strona 66

► Wybrać Menu główne > "GPS-Switch".

➔ GPS-Switch zostanie uruchomiony.

Na mapie GPS-Switch pokazywane są następujące treści:

- Symbol ciągnika
- Symbol urządzenia
- Utworzona w zleceniu granica pola i karta aplikacyjna



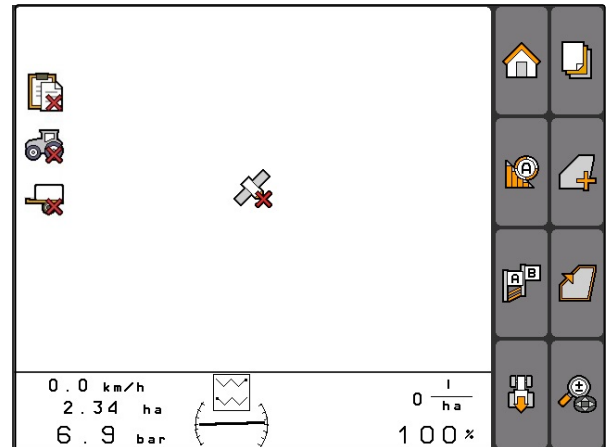
CMS-I-002167



USUWANIE BŁĘDU

Treści nie są wyświetlane na mapie GPS-Switch?

Warunki uruchomienia GPS-Switch nie zostały spełnione. Na mapie GPS-Switch migają symbole błędów.



CMS-I-001543

1. Sprawdzić warunki uruchomienia GPS-Switch.
2. Ponownie uruchomić GPS-Switch.

11.3.2 Uruchamianie GPS-Switch bez zarządzania zleceniami

CMS-T-005152-A.1



WARUNKI

Jeśli aplikacja GPS-Switch ma być uruchamiana bez zarządzaniem zleceniami, spełnione muszą być następujące warunki:

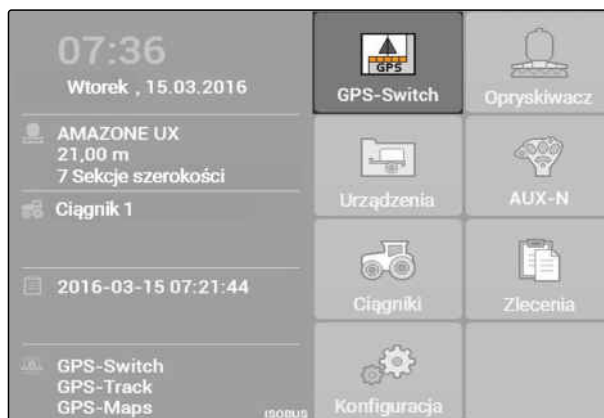
- ✓ GPS skonfigurowany, patrz strona
- ✓ W przypadku urządzeń ISOBUS i urządzeń AMABUS: urządzenie podłączone
- ✓ W przypadku urządzeń ISOBUS: ISOBUS skonfigurowany, patrz strona 25
- ✓ W przypadku urządzeń AMABUS i urządzeń, które nie mogą się komunikować z terminalem: urządzenie wybrane, patrz strona 47
- ✓ Ciągnik wybrany, patrz strona 54
- ✓ Zarządzanie zleceniami dezaktywowane, patrz strona 20

► Wybrać Menu główne > "GPS-Switch".

➔ GPS-Switch zostanie uruchomiony.

Na mapie GPS-Switch pokazywane są następujące treści:

- Symbol ciągnika
- Symbol urządzenia



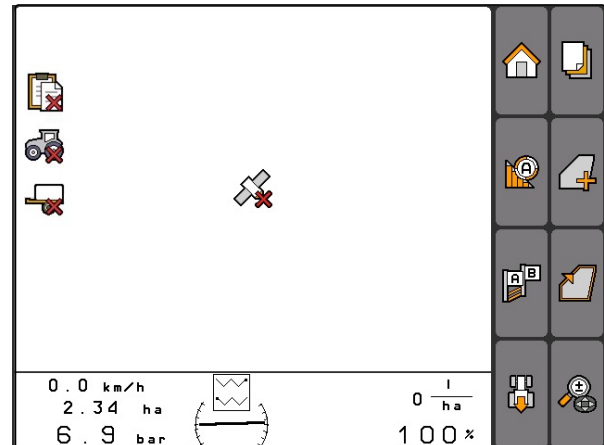
CMS-I-002167



USUWANIE BŁĘDU

Treści nie są wyświetlane na mapie GPS-Switch?

Warunki uruchomienia GPS-Switch nie zostały spełnione. Na mapie GPS-Switch migają symbole błędów.



CMS-I-001543

1. Sprawdzić warunki uruchomienia GPS-Switch.
2. Ponownie uruchomić GPS-Switch.

11.4

Powiększanie i pomniejszanie mapy

CMS-T-003545-A.1

Mapę powiększa, pomniejsza się i przesuwa przyciskami kursora. Funkcja, która jest w danej chwili aktywna, jest wyświetlana w menu GPS-Switch:

- : powiększanie i pomniejszanie
- : przesuwanie mapy

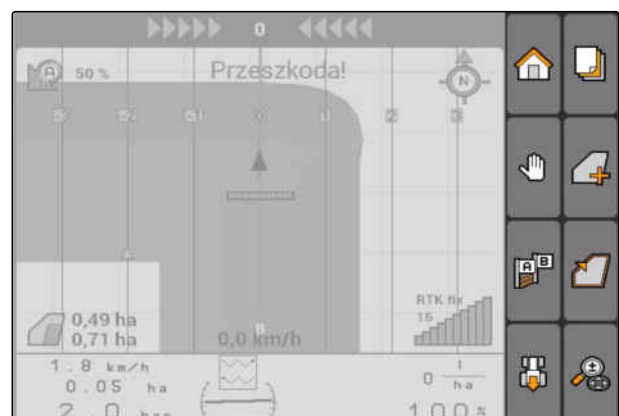
1. Jeśli przesuwanie mapy jest aktywne,

Wybrać .

- ➔ Wyświetlony zostanie symbol powiększania i pomniejszania: .

2. Aby powiększać i pomniejszać mapę w małych krokach,

naciskać i .



3. Aby powiększać i pomniejszać mapę w dużych krokach,

naciskać  i .

4. Aby przywrócić kartę do wymiaru standardowego i ustawić symbol pojazdu pośrodku,



nacisnąć .

11.5

Przesuwanie mapy

CMS-T-001615-A.1

Mapę powiększa, pomniejsza się i przesuwa przyciskami kursora. Funkcja, która jest w danej chwili aktywna, jest wyświetlana w menu GPS-Switch:

- : powiększanie i pomniejszanie
- : przesuwanie mapy

1. Jeśli powiększanie jest aktywne,

Wybrać .

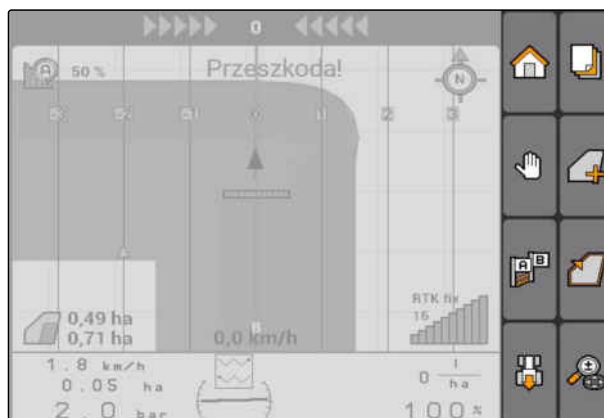
- ➔ Wyświetlony zostanie symbol przesuwania mapy:



2. Przesunąć mapę przyciskami kursora.

3. Aby ustawić symbol pojazdu pośrodku i przywrócić mapę do wymiaru standardowego,

nacisnąć .





11.6

Odwracanie zwrotu symbolu ciągnika

CMS-T-006326-A.1



Jeśli zwrot symbolu ciągnika na mapie nie pokrywa się z kierunkiem jazdy ciągnika, symbol pojazdu można odwrócić ręcznie. Kierunek jazdy jest ustalany przez ciągnik lub sygnał GPS, patrz strona 81. Symbol jest wyświetlany tylko wtedy, gdy sygnał analizowany jest przez GPS. Jeśli sygnał doprowadzony jest z ciągnika, symbol nie jest wyświetlany.

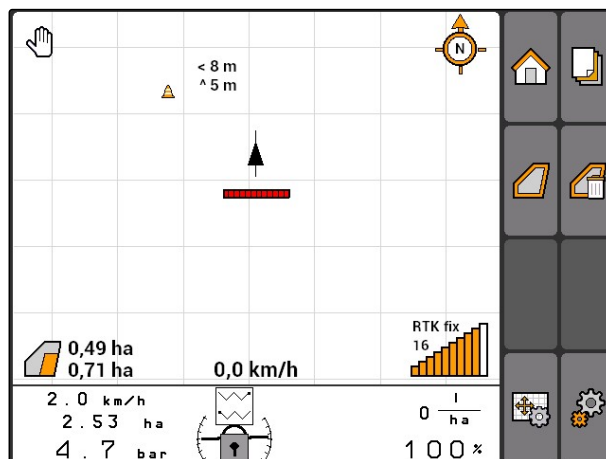
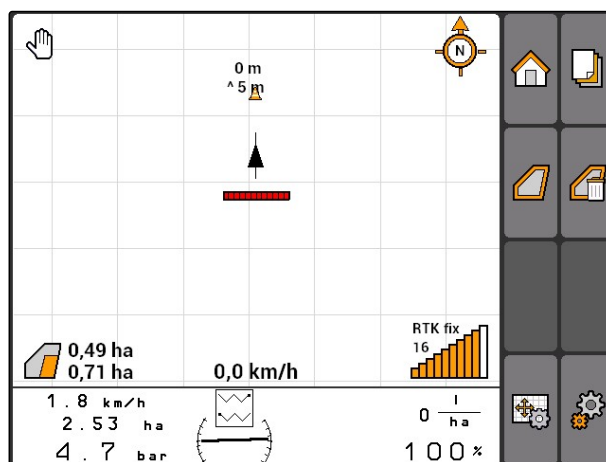
1. Jeśli ciągnik jedzie do tyłu, jednak symbol ciągnika jest zwrócony do przodu,
Wybrać .
2. Jeśli ciągnik jedzie do przodu, jednak symbol ciągnika jest zwrócony do tyłu,
Wybrać .

11.7

Zaznaczanie przeszkody

CMS-T-001600-A.1

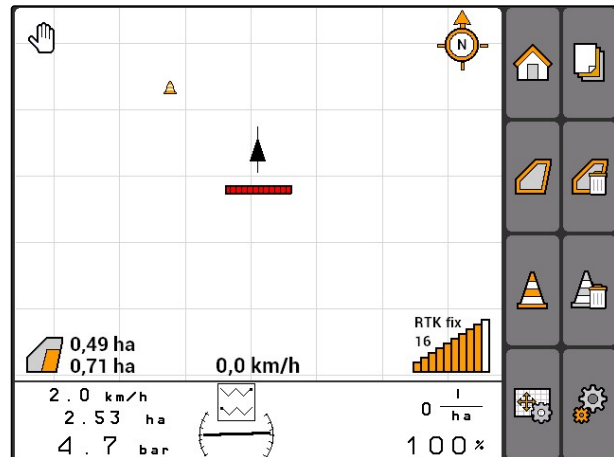
1. "GPS-Switch" > .
 ➔ Na mapie miga symbol przeszkody .
 ➔ Dane długości przesunięcia są wyświetlane obok symbolu przeszkody.
2. Przesunąć symbol przeszkody przyciskami kursora w żądane miejsce.
 ➔ Przy naciskaniu przycisków kursora symbol przeszkody jest teraz przesuwany każdorazowo o jeden metr.



3. Jeśli symbol przeszkody został przesunięty w żądane miejsce,

nacisnąć .

- ➔ Przeszkoda jest rozmieszczona. Dane długości przesunięcia są ukrywane.




11.8

Usuwanie oznaczenia przeszkody

CMS-T-001605-A.1

Usunięte zostaną wszystkie oznaczenia przeszkód w promieniu 30 m.

1. Ustawić pojazd w odległości najwyżej 30 m względem zaznaczonej przeszkody.
2. "GPS-Switch" > .
3. Zatwierdzić usunięcie.

11.9

Tworzenie granicy pola

CMS-T-001595-B.1

Terminal AMATRON 3 może tworzyć granicę pola z obrobionej powierzchni. Na podstawie granicy pola terminal AMATRON 3 może obliczyć wielkość pola. Z wielkości pola wynika obrobiona powierzchnia i pozostała powierzchnia.



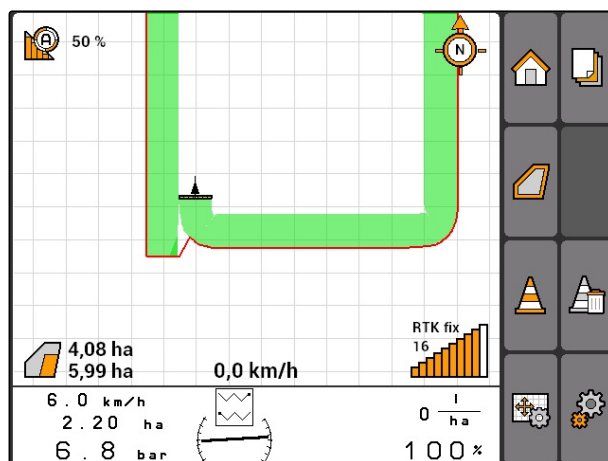
WARUNKI

- ✓ Krawędź pola w pełni obrobiona

► "GPS-Switch" >



➔ Granica pola wytyczana jest dookoła obrobionej powierzchni.

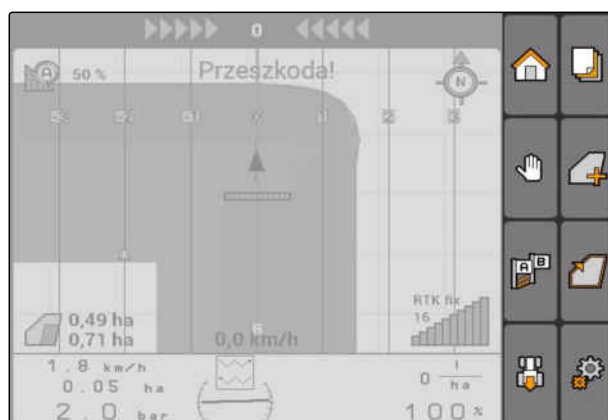


11.10

Usuwanie granicy pola

CMS-T-004872-A.1

1. "GPS-Switch" >
2. Zatwierdzić usunięcie.



11.11

Zarządzanie wirtualnymi nawrotami

CMS-T-00004687-A.1

11.11.1 Tworzenie wirtualnego nawrotu

CMS-T-003520-B.1



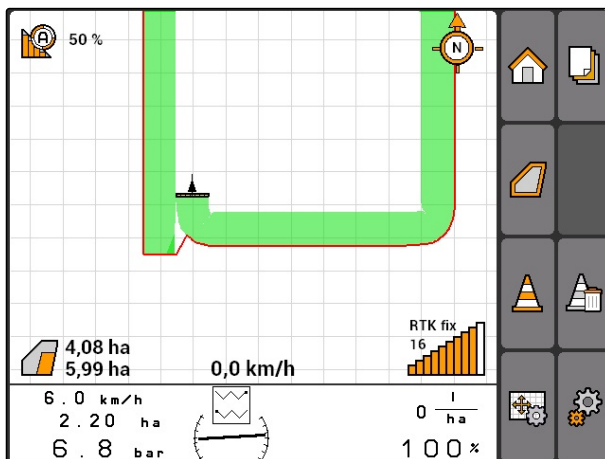
WARUNKI

- ✓ Granica pola utworzona, patrz strona 100

1. "GPS-Switch" > .

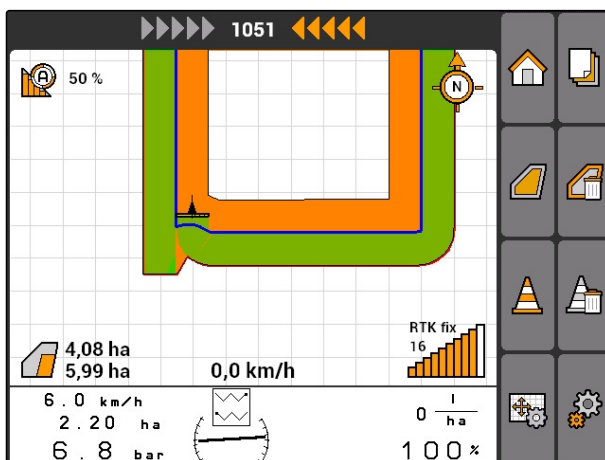
2. Wprowadzić i zatwierdzić szerokość nawrotu.

➔ Wyświetlone zostanie pytanie dotyczące śladu przejazdu nawrotu.



WSKAZÓWKA

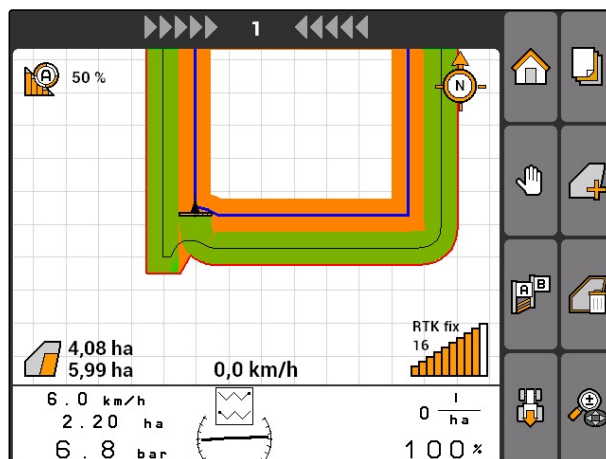
Jeśli pierwszy ślad przejazdu przebiega na granicy pola, druga ślad przejazdu nawrotu poprowadzony jest o jedną szerokość roboczą dalej w obrębie granicy pola.





WSKAZÓWKA

Jeśli pierwszy ślad przejazdu nawrotu nie przebiega na granicy pola, pierwszy śladu przejazdu nawrotu poprowadzony jest o pół szerokości roboczej dalej w obrębie granicy pola.



3. *Jeśli pierwszy ślad przejazdu nawrotu ma przebiegać na granicy pola, wybrać "Tak"*

albo

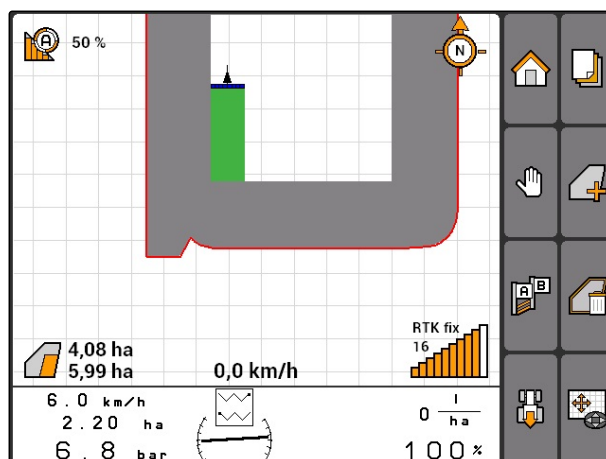
jeśli pierwszy ślad przejazdu nawrotu nie ma przebiegać na granicy pola, wybrać "Nie".

- ➔ Po utworzeniu nawrotu nawrót przedstawiany jest jako szara powierzchnia w obrębie granicy pola.



WSKAZÓWKA

Aby móc rozpocząć rozsiew/oprysk na nawrocie i korzystać ze śladów przejazdu w obrębie nawrotu, nawrót należy odblokować, patrz strona 103.




11.11.1.1 Blokowanie lub odblokowanie nawrotu

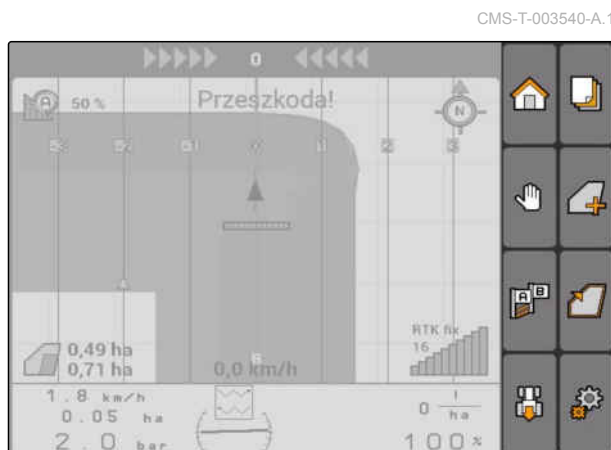
CMS-T-003550-A.1

Nawrót można zablokować lub odblokować dla rozsiewu/oprysku. Ta funkcja nie wymaga licencji GPS-Track.

- Nawrót zablokowany: nawrót przedstawiony jest na szaro. W trybie automatycznym wyłączane są sekcje szerokości, jeśli sekcje wystają w nawrót.
- Nawrót odblokowany: nawrót przedstawiony jest na pomarańczowo. W trybie automatycznym włączane są sekcje szerokości, jeśli sekcje wystają w nawrót. W obrębie nawrotu tworzone są ślady przejazdu.

11.11.1.2 Usuwanie nawrotu

1. "GPS-Switch" > .
 2. Zatwierdzić usunięcie.
- ➔ Nawrót został usunięty.



11.11.2 Blokowanie lub odblokowanie nawrotu

CMS-T-003550-B.1


Nawrót można zablokować lub odblokować dla rozsiewu/oprysku. Ta funkcja nie wymaga licencji GPS-Track.

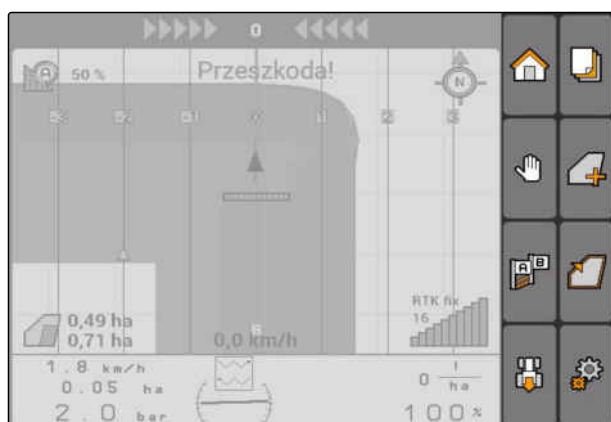
- Nawrót zablokowany: nawrót przedstawiony jest na szaro. W trybie automatycznym wyłączane są sekcje szerokości, jeśli sekcje wystają w nawrót.
- Nawrót odblokowany: nawrót przedstawiony jest na pomarańczowo. W trybie automatycznym włączane są sekcje szerokości, jeśli sekcje wystają w nawrót. W obrębie nawrotu tworzone są ślady przejazdu.



11.11.3 Usuwanie nawrotu

CMS-T-003540-A.1

1. "GPS-Switch" > .
 2. Zatwierdzić usunięcie.
- ➔ Nawrót został usunięty.



CMS-I-001542

11.12

Korzystanie ze śladów przejazdu

CMS-T-00004688-A.1

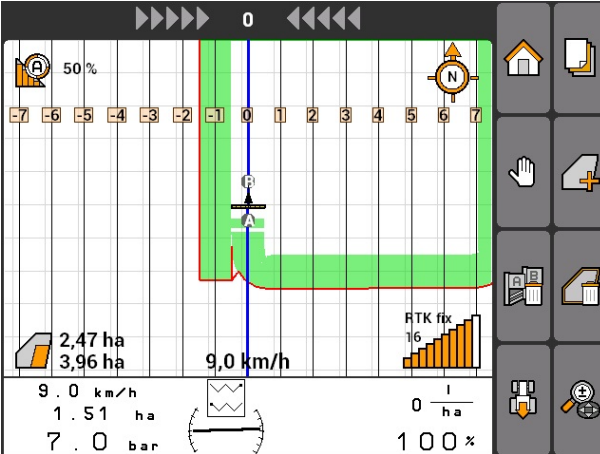
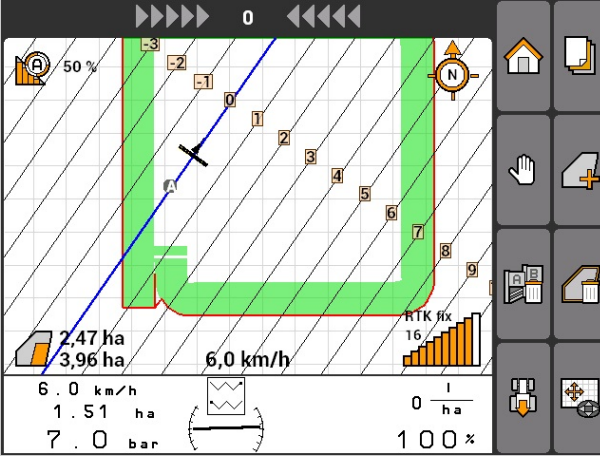
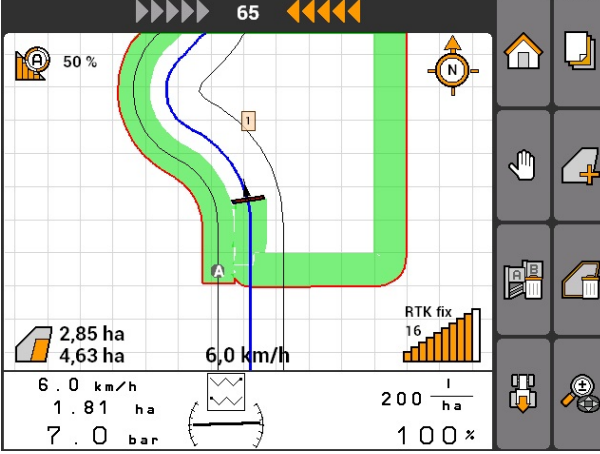
11.12.1 Wybór wzorca prowadzenia

CMS-T-003450-B.1

Ślady przejazdu wspomagają kierowcę w dokładnej obróbce pola. W zależności od wymagań można wybrać różne wzorce prowadzenia. Jeśli pole będzie obrabiane w zagonach, ślady przejazdu można wyróżnić w określonych odstępach.

Aby kierowca mógł łatwiej podążać za śladami przejazdu, na terminalu AMATRON 3 nad mapą wyświetlany jest pasek świetlny. Pasek świetlny wskazuje długość odchylenia od śladu. Pasek świetlny można skonfigurować w ustawieniach GPS-Switch.


Terminal AMATRON 3 umożliwia rejestrowanie różnych rodzajów śladów przejazdu. Wzorzec prowadzenia można zmieniać w ustawieniach GPS-Switch.

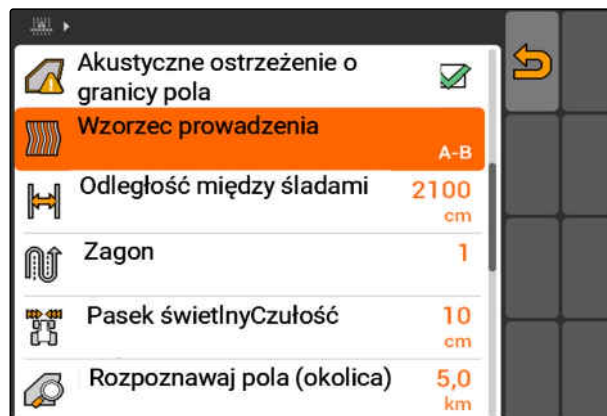
Dostępne wzorce prowadzenia	Objaśnienie	Rysunek
A-B	Prosty ślad przejazdu, który jest tworzony między dwoma punktami.	 <p>CMS-I-001478</p>
A+	Prosty ślad przejazdu, który jest tworzony pod podanym kątem. Podany kąt śladu przejazdu ustawiony jest względem osi północ-południe.	 <p>CMS-I-001555</p>
Kontur	Nieregularny ślad przejazdu rejestrowany podczas jazdy między dwoma punktami. Kontury są automatycznie wygładzane.	 <p>CMS-I-002066</p>



WARUNKI

- ✓ GPS-Track aktywowany, patrz strona 38

1. Wybrać "GPS-Switch" >  > "Wzorzec prowadzenia".
2. Wybrać żądany wzorzec prowadzenia i zatwierdzić.



CMS-I-001987

11.12.2 Określanie odległości między śladami


CMS-T-003465-A.1

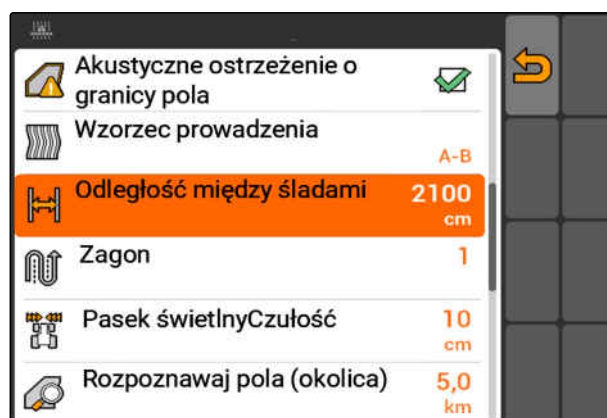
Odległość między śladami jest automatycznie określana w oparciu o szerokość roboczą. Jeśli ślady są dokładnie utrzymywane, zapewnione jest pełne pokrycie. Jeśli pożądane jest zachodzenie rzędów, odległość między śladami można zmienić ręcznie.



WSKAZÓWKA

Jeśli odległość między śladami zostanie zmniejszona celem uzyskania żądanego zachodzenia, należy odpowiednio dostosować tolerancję pokrycia, patrz strona 116.

1. Wybrać "GPS-Switch" >  > "Odległość między śladami".
2. Wprowadzić i zatwierdzić długość żądanej odległości między śladami.




CMS-I-001991

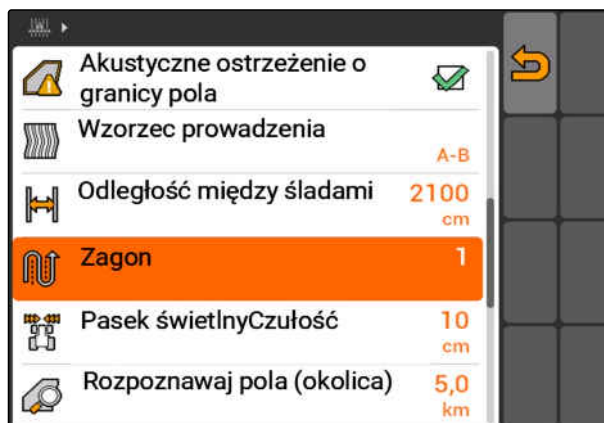
11.12.3 Tworzenie zagonów

CMS-T-003470-A.1

Aby utworzyć zagony, można wyróżnić określone ślady przejazdu. Wyróżnione ślady przejazdu

wskazują, w jakim rzędzie należy przejechać przez obszar roboczy, aby utworzyć zagon o żądanej wielkości. Wprowadzana liczba wyraża rytm, w którym należy przejechać po śladach przejazdu. Jeśli na przykład wprowadzona zostanie liczba 2, konieczne będzie przejechanie po co drugim śladzie przejazdu. W ten sposób opuszczany jest zawsze jeden ślad, a przez to tworzony jest zagon o szerokości roboczej.

1. Wybrać "GPS-Switch" >  > "Zagon".
2. Wprowadzić i zatwierdzić żądany rytm



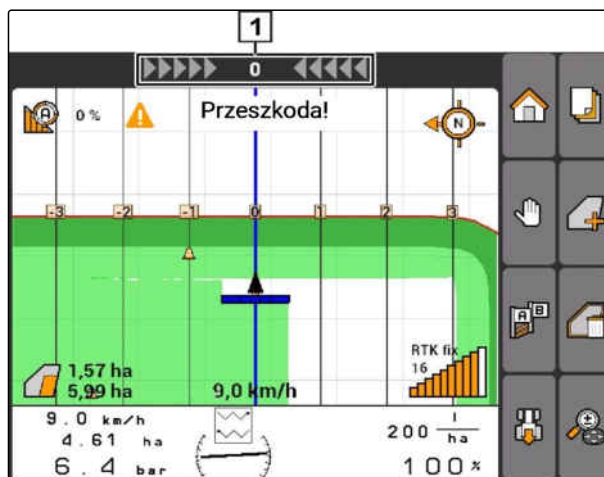
CMS-I-001995

11.12.4 Określanie czułości paska świetlnego


CMS-T-003420-A.1

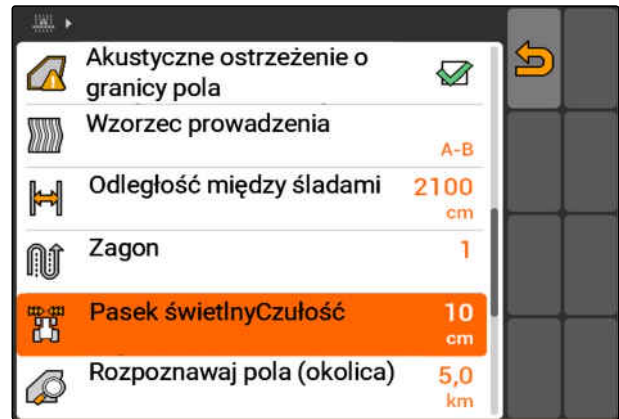
Jeśli pojazd zbacza z przejeżdżanego śladu, symbole strzałek, które po kolei zaświecają się na żółto, sygnalizują długość odchylenia od śladu przejazdu

1. Czułość paska świetlnego wyraża długość, o którą pojazd może zboczyć ze śladu, zanim dodatkowy symbol wskazania odchylenia od śladu zaświeci się na żółto.



CMS-I-001999

1. Wybrać "GPS-Switch" >  > "Pasek świetlny – Czułość".
2. Wprowadzić i zatwierdzić długość wymaganego odchylenia od śladu przejazdu.




CMS-I-002086


11.12.5 Tworzenie śladów przejazdu

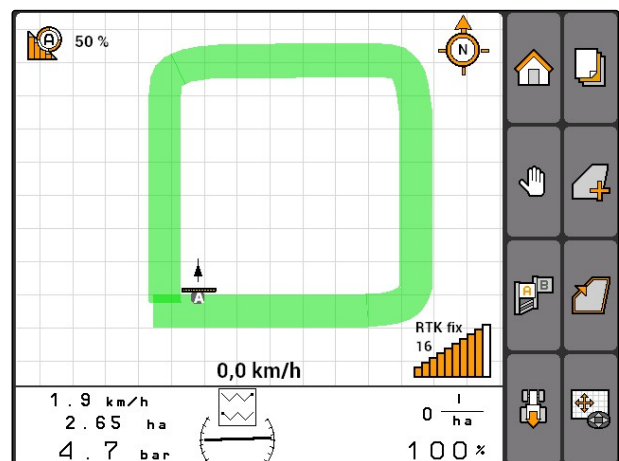
CMS-T-00004689-A.1

11.12.5.1 Tworzenie śladu A-B

CMS-T-005582-A.1


-  **WARUNKI**
- ✓ Wzorzec prowadzenia "A-B" wybrany, patrz strona 105
 - ✓ Punkt końcowy śladu przejazdu musi być oddalony od punktu początkowego o przynajmniej 15 m.

1. Przejechać na początek rzędu.
 2. wybrać .
- ➔ Punkt początkowy śladu przejazdu zostanie ustawiony na pozycji pojazdu.

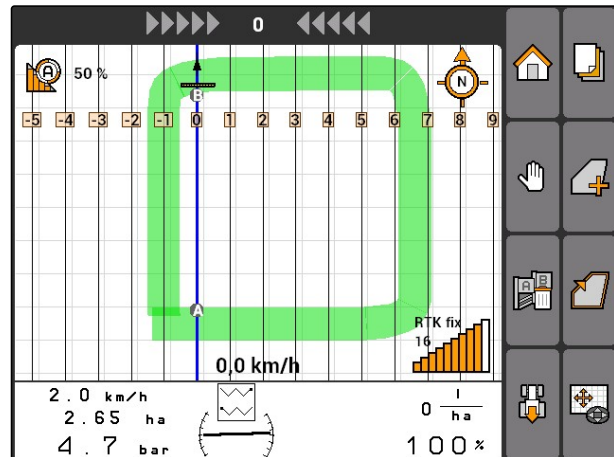


CMS-I-002055

3. Przejechać na koniec rzędu.

4. wybrać .

➔ Punkt końcowy śladu przejazdu zostanie ustawiony na pozycji pojazdu. Dodane zostaną kolejne ślady przejazdu.



CMS-I-002054

11.12.5.2 Tworzenie śladu konturowego


CMS-T-005572-A.1



WARUNKI

- ✓ Wzorzec prowadzenia "Kontur" wybrany, patrz strona 105

1. Przejechać na początek rzędu.

2. wybrać .


➔ Punkt początkowy śladu przejazdu zostanie ustawiony na pozycji pojazdu.

3. Przejechać na koniec rzędu.



WSKAZÓWKA

Punkt końcowy śladu przejazdu musi być oddalony od punktu początkowego o przynajmniej 15 m.

4. wybrać .

➔ Punkt końcowy śladu przejazdu zostanie ustawiony na pozycji pojazdu. Dodane zostaną kolejne ślady przejazdu.


11.12.5.3 Tworzenie śladów A+

CMS-T-005577-A.1



- ✓ Wzorzec prowadzenia "A+" wybrany; patrz strona 105

1. Przejechać na początek rzędu.

2. wybrać .

➔ Wyświetlona zostanie klawiatura numeryczna do wprowadzania kąta śladu przejazdu.



Domyślnie ustawiony kąt śladu przejazdu odpowiada ustawieniu pojazdu względem osi północ-południe. Jeśli domyślnie ustawiony kąt będzie używany, śladu przejazdu będą ustawione w kierunku jazdy.

3. *Jeśli śladu przejazdu mają nie być ustawione w kierunku jazdy,* wprowadzić i zatwierdzić żądany kąt śladów przejazdu.

11.13

Korzystanie z włączania sekcji szerokości

CMS-T-00004691-A.1

11.13.1 Korzystanie z ręcznego włączania sekcji szerokości

CMS-T-00004692-A.1

11.13.1.1 Aktywacja ręcznego włączanie sekcji szerokości

CMS-T-006306-B.1

Z aplikacji GPS-Switch można również korzystać ręcznie; wówczas automatyczne włączanie sekcji szerokości jest dezaktywowane. Sekcje szerokości muszą być włączane i wyłączane ręcznie.



WARUNKI

Dla urządzeń AMABUS i urządzeń ręcznych:

- ✓ Urządzenie AMABUS lub urządzenie ręczne skonfigurowane, patrz strona 44

Dla urządzeń ISOBUS:

- ✓ Urządzenie ISOBUS podłączone




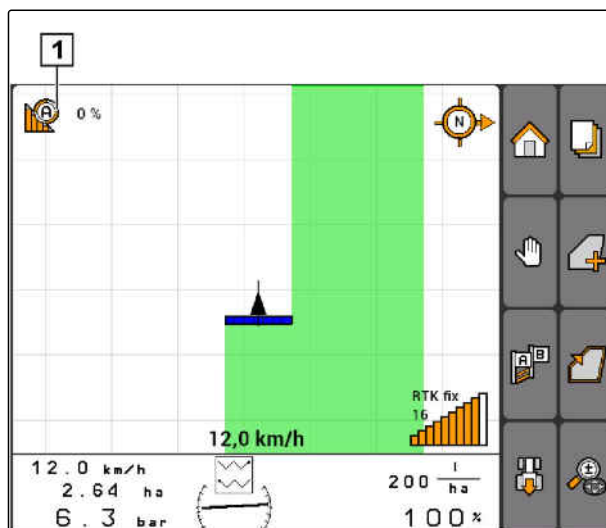
Urządzenia AMABUS i ISOBUS

CMS-T-005666-A.1

Rejestrowanie obrobionej powierzchni rozpoczyna się z chwilą ręcznego włączenia sekcji szerokości i zatrzymuje się w momencie ręcznego wyłączenia sekcji szerokości.

Aktywowany tryb jest pokazywany na mapie **1**.

- ▶ *Jeśli aktywowany jest tryb automatyczny,*
w menu GPS-Switch wybrać .
- ➔ Tryb ręczny jest aktywowany. Sekcje szerokości muszą być włączane i wyłączane ręcznie.



CMS-I-002000



Urządzenia ręczne

CMS-T-005671-A.1



WSKAZÓWKA

W przypadku urządzeń ręcznych również rejestrowanie należy uruchamiać i zatrzymywać ręcznie.

1. *Aby uruchomić rejestrowanie,*
w menu GPS-Switch .
2. *Aby zatrzymać rejestrowanie,*
w menu GPS-Switch wybrać .

11.13.2 Korzystanie z automatycznego włączania sekcji szerokości

CMS-T-00004693-A.1

11.13.2.1 Aktywacja automatycznego włączania sekcji szerokości


CMS-T-006234-B.1

GPS-Switch może pracować w trybie ręcznym i w trybie automatycznym. W trybie automatycznym aktywne jest automatyczne włączanie sekcji szerokości.

Jeśli sekcje szerokości będą przechodziły przez poniższe granice, sekcje będą automatycznie włączane i wyłączane.


- Granica pola
- Granica od obrobionej do nieobrobionej powierzchni
- Granica nawrotu

Rejestrowanie obrobionej powierzchni rozpoczyna się z chwilą włączenia sekcji szerokości i zatrzymuje się w momencie wyłączenia sekcji szerokości.

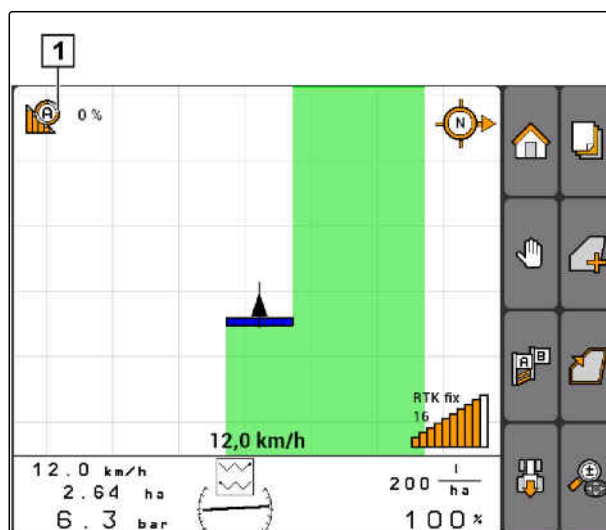
 **WARUNKI**

- ✓ Urządzenie AMABUS lub urządzenie ISOBUS podłączone
- ✓ Podłączone urządzenie skonfigurowane dla automatycznego włączania sekcji szerokości

Aktywowany tryb jest pokazywany na mapie **1**.

► *Jeśli aktywny jest tryb ręczny,*
w menu GPS-Switch wybrać .

➔ Tryb automatyczny jest aktywowany. Sekcje szerokości są automatycznie przełączane zależnie od wybranych nakładek.



CMS-I-002000

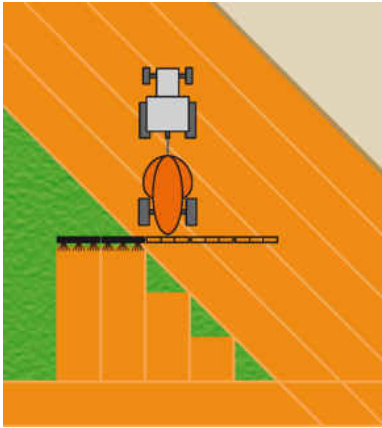
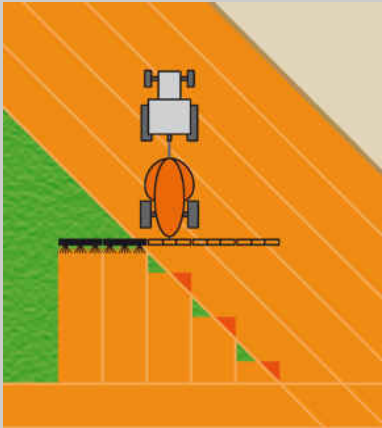
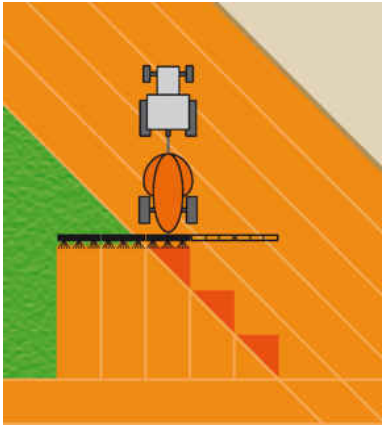
11.13.2.2 Określanie stopnia pokrycia


Stopień pokrycia określa procent, o który sekcja szerokości może wyjść poza granicę, zanim zostanie wyłączona. Ustawiony stopień pokrycia **1** jest wyświetlany obok symbolu trybu automatycznego.

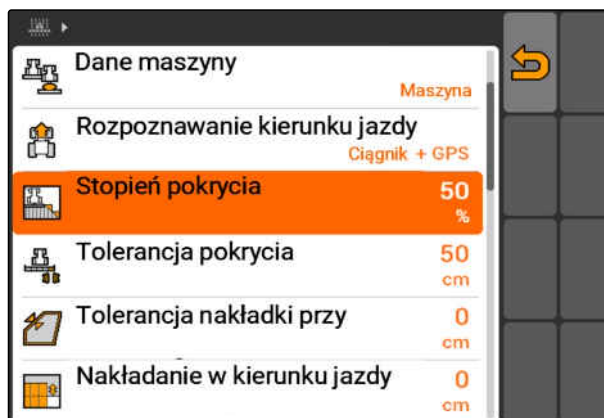
Granice stopnia pokrycia:

- Granica od nieobrobionej do obrobionej powierzchni
- Granica nawrotu



Możliwe ustawienia:	Objaśnienie	Rysunek
0 %	Sekcje szerokości są wyłączane, zanim dojdzie do powstania pokrycia (nakładki).	 <p>CMS-I-002003</p>
50 %	Sekcje szerokości są wyłączane, jeśli w połowie przechodzą przez granicę.	 <p>CMS-I-002002</p>
100 %	Sekcje szerokości są wyłączane, jeśli całkowicie przechodzą przez granicę.	 <p>CMS-I-002004</p>

1. Wybrać "GPS-Switch" >  "Stopień pokrycia".
2. Wybrać i zatwierdzić wartość procentową.



CMS-I-002265

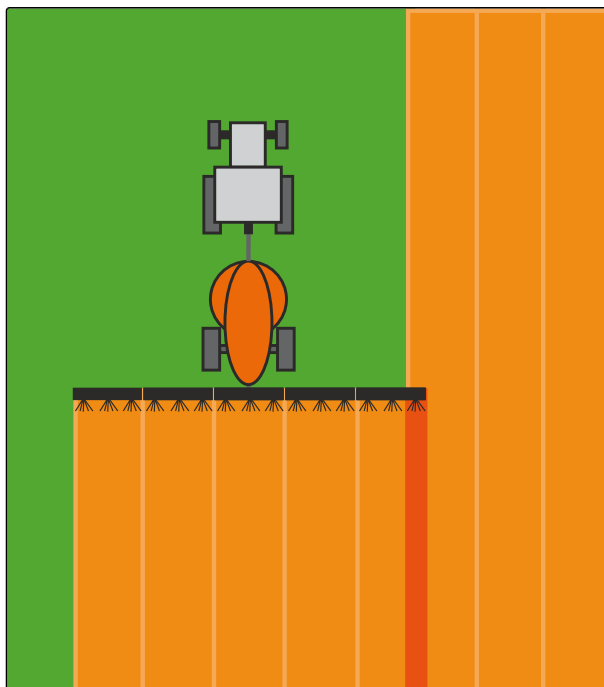
11.13.2.3 Określanie tolerancji pokrycia

CMS-T-003410-A.1


Tolerancja pokrycia określa, na ile zewnętrzne sekcje szerokości mogą przechodzić przez obrobioną powierzchnię, zanim zostaną wyłączone. Tolerancja pokrycia zapobiega ciągłemu wyłączaniu zewnętrznych sekcji szerokości przy jeździe równoległej i włączaniu przy dojechaniu do granicy.

Granice tolerancji pokrycia:

- Granica od nieobrobionej do obrobionej powierzchni
- Granica nawrotu



CMS-I-000594

- Wybrać "GPS-Switch" >  "Tolerancja pokrycia"

Możliwe ustawienia:

- Połowa szerokości roboczej lub 0 cm do maksymalnie 150 cm



WSKAZÓWKA

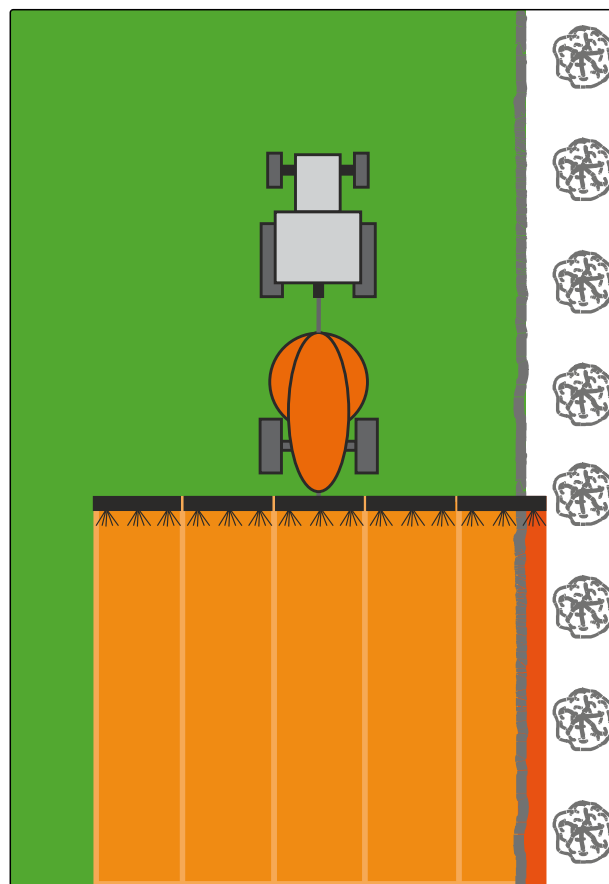
Tolerancja pokrycia ma wpływ na pracę tylko, jeśli stopień pokrycia ustawiony jest na 0% lub 100%; patrz strona 114.



CMS-I-002269


11.13.2.4 Określanie tolerancji pokrycia na granicy pola

Tolerancja pokrycia na granicy pola określa, na ile zewnętrzne sekcje szerokości mogą przechodzić przez granicę pola, zanim zostaną wyłączone. Tolerancja pokrycia na granicy pola zapobiega ciągłemu wyłączaniu zewnętrznych sekcji szerokości przy granicy pola i włączaniu przy dojechaniu do granicy. Ponieważ na granicy pola obowiązuje zawsze stopień pokrycia równy 0%.



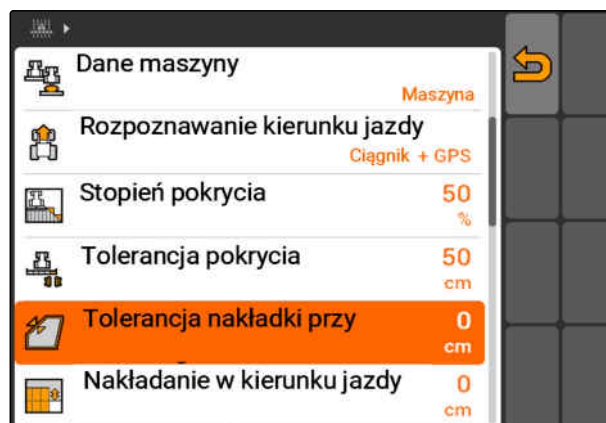
CMS-T-003440-A.1

CMS-I-001467

- Wybrać "GPS-Switch" >  > "Tolerancja nakładki przy granicy pola".

Możliwe ustawienia:

- Wartość między 0 cm a 25 cm



CMS-I-002273

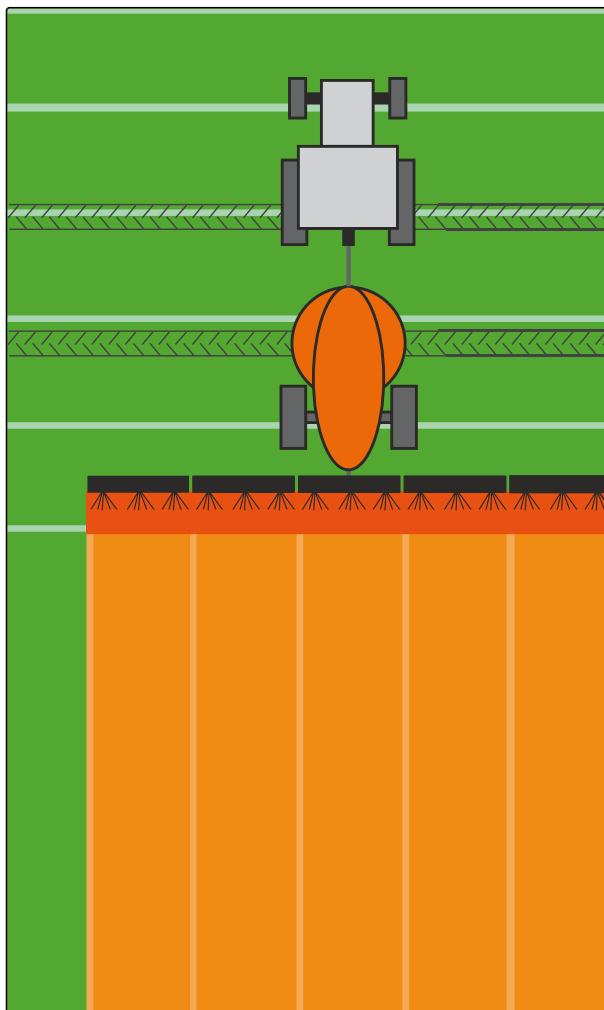
11.13.2.5 Określanie pokrycia (nakładki) w kierunku jazdy

CMS-T-003435-A.1


Pokrycie (nakładka) w kierunku jazdy określa, na ile sekcje szerokości w kierunku jazdy mogą przechodzić przez granicę, zanim zostaną wyłączone. Pokrycie (nakładka) w kierunku jazdy zapobiega powstawaniu przerw między nawrotem a rzędami lub między obrobionymi powierzchniami.

Granice pokrycia (nakładki) w kierunku jazdy:

- Granica od nieobrobionej do obrobionej powierzchni
- Granica nawrotu



CMS-I-001468

- Wybrać "GPS-Switch" >  > "Nakładanie w kierunku jazdy"

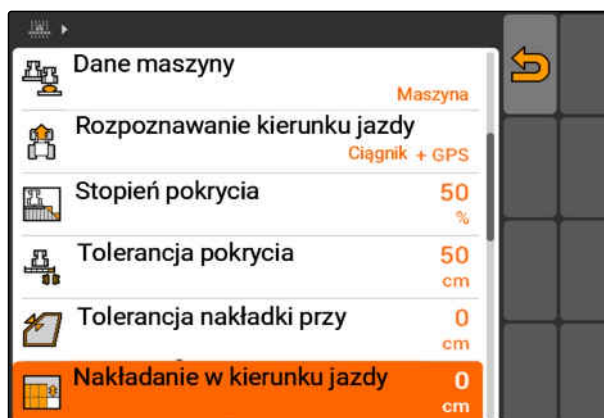
Możliwe ustawienia:

- Wartość między -1000 cm a 1000 cm



WSKAZÓWKA

Jeśli przerwa między nawrotem a rzędami lub między obrobionymi powierzchniami jest zamierzona, dla pokrycia (nakładki) w kierunku jazdy można również wprowadzić wartość ujemną. Zapobiega to na przykład zachodzeniu na siebie rzędów siewnych.



CMS-I-002277

11.14

Zarządzanie danymi pola

CMS-T-00004694-A.1

11.14.1 Zapisywanie zarejestrowanych danych pola

CMS-T-003499-A.1

Dane pola utworzone za pomocą terminala AMATRON 3 można zapisać w formie zapisu w pamięci USB. Zapisane zapisy można później wczytywać i ponownie wykorzystywać.



Do danych pola należą następujące dane:

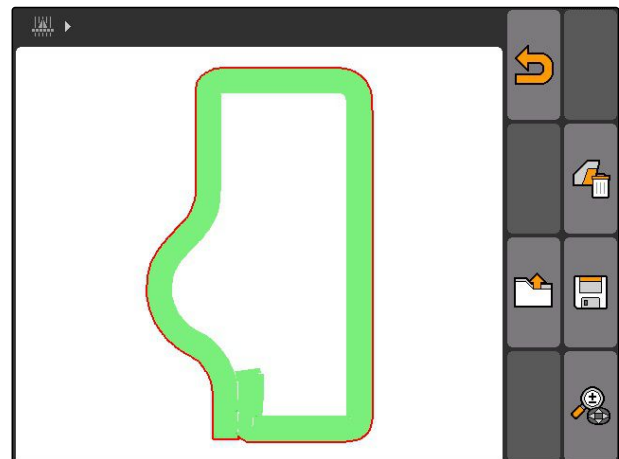
- Granica pola
- Obrobiona powierzchnia
- Ślady przejazdu
- Przeszkody
- Karty aplikacyjne
- Nawrót



WARUNKI

- ✓ Pamięć USB podłączona

1. Wybrać "GPS-Switch" > .
- ➔ Wyświetlone zostanie menu danych pola.
2. W menu danych pola wybrać .
3. Wprowadzić i zatwierdzić nazwę pliku danych pola.
- ➔ Dane pola zostaną zapisane w pamięci USB.



11.14.2 Usuwanie zarejestrowanych danych pola

CMS-T-003509-A.1

Zarejestrowane dane pola można usunąć. Dane pola można wcześniej zapisać w pamięci USB.


Do danych pola należą następujące dane:

- Granica pola
- Obrobiona powierzchnia
- Ślady przejazdu
- Przeszkody

- Karty aplikacyjne
- Nawrót

1. "GPS-Switch" > .

➔ Wyświetlone zostanie menu danych pola.

2. W menu danych pola wybrać .

3. *Jeśli dane pola mają zostać usunięte bez zapisywania danych pola w pamięci USB, wybrać "Nie".*

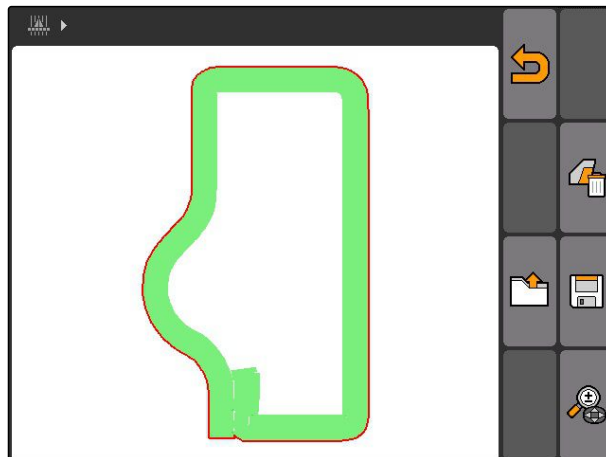
➔ Dane pola zostaną usunięte z aktualnego zlecenia.

4. *Jeśli zarejestrowane dane mają zostać zapisane w pamięci USB przed usunięciem danych pola, wybrać "Tak".*

5. Wprowadzić i zatwierdzić nazwę danych pola.

➔ Dane pola zostaną zapisane w pamięci USB.

➔ Dane pola zostaną usunięte.



11.14.3 Wczytywanie danych pola z zapisów

CMS-T-003515-B.1

Zapisy to pliki danych pola utworzone i zapisane za pomocą terminala AMATRON 3.



Można wczytywać następujące dane pola:

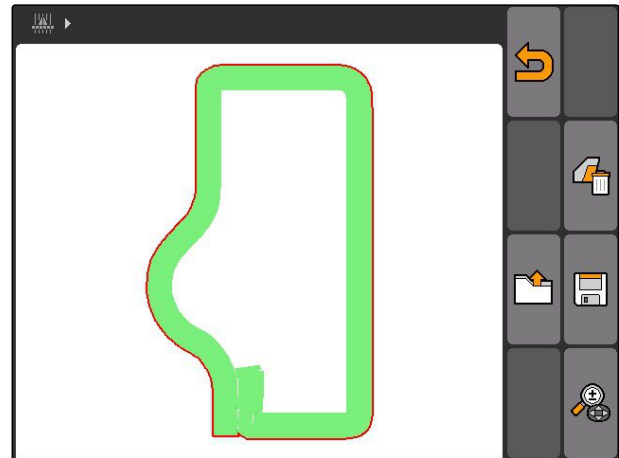
- Granice pola
- Obrobione powierzchnie
- Ślady przejazdu
- Przeszkody
- Karty aplikacyjne
- Nawrót



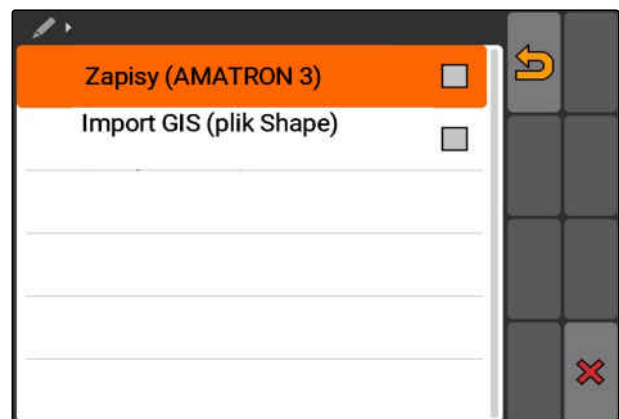
WARUNKI

- ✓ Zapisy dostępne w pamięci USB

1. Wybrać "GPS-Switch" > .
➔ Wyświetlone zostanie menu danych pola.
2. W menu danych pola wybrać .



3. Wybrać "Zapis".
➔ Wyświetlone zostaną zapisane pliki danych pola.



4. Aby usunąć plik danych pola,

Wybrać .


albo

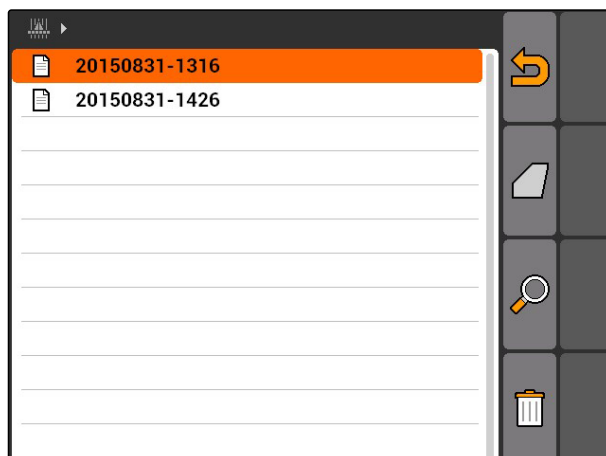
aby wyszukać pliki danych pola,

Wybrać .

albo

aby wyświetlić wszystkie pliki danych pól
w okolicy,

Wybrać .



WSKAZÓWKA

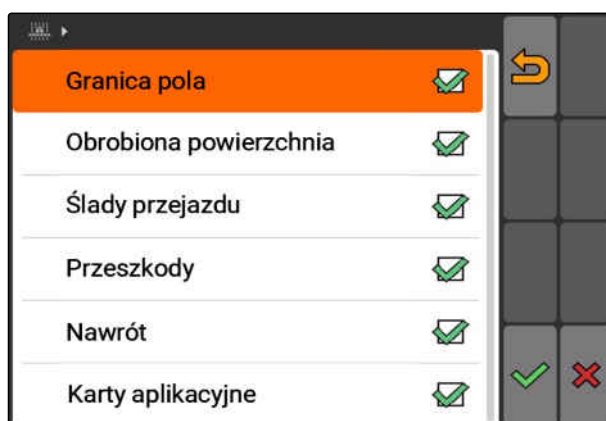
Okolica, dla której wyświetlane są istniejące pliki danych pól, zależy od odpowiedniego ustawienia GPS-Switch, patrz strona 122.

Do wyświetlenia plików danych pól w okolicy potrzebny jest sygnał GPS.

5. Aby wczytać plik danych pola,
wybrać żądany plik danych pola.

6. Wybrać dane pola, które mają być importowane,
i zatwierdzić.


➔ Wybrane dane pola zostaną zaimportowane.

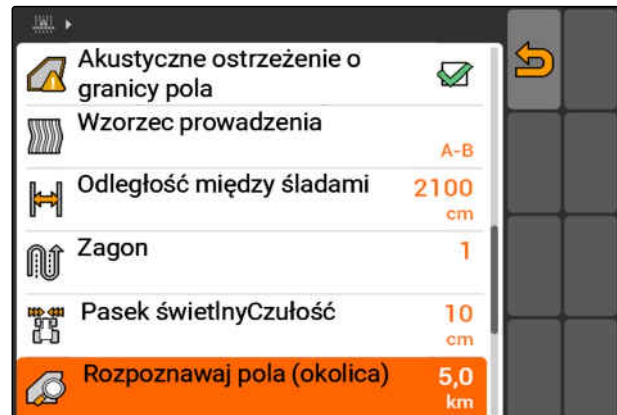


11.14.3.1 Określanie okolicy rozpoznawania pól

CMS-T-003445-A.1

Okolica rozpoznawania pól określa, które pliki danych pola są wyświetlane przy imporcie danych pola. Wyświetlone zostaną pliki danych wszystkich pól w podanej okolicy dookoła pozycji pojazdu.


1. Wybrać "GPS-Switch" >  > "Rozpoznawaj pola (okolica)".
2. Wprowadzić i zatwierdzić okolicę rozpoznawania pól.

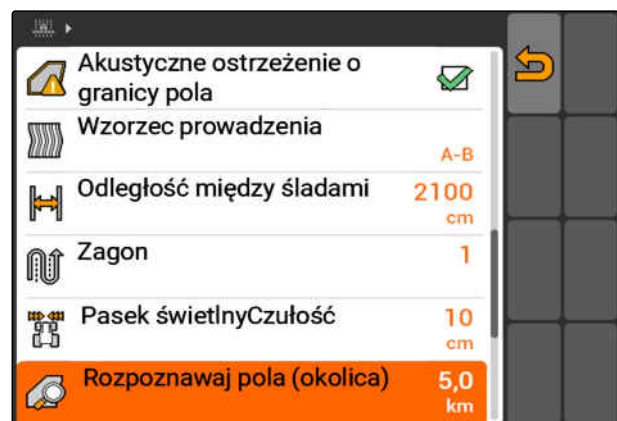


11.14.4 Określanie okolicy rozpoznawania pól

CMS-T-003445-A.1

Okolica rozpoznawania pól określa, które pliki danych pola są wyświetlane przy imporcie danych pola. Wyświetlone zostaną pliki danych wszystkich pól w podanej okolicy dookoła pozycji pojazdu.

1. Wybrać "GPS-Switch" >  > "Rozpoznawaj pola (okolica)".
2. Wprowadzić i zatwierdzić okolicę rozpoznawania pól.




CMS-I-002013

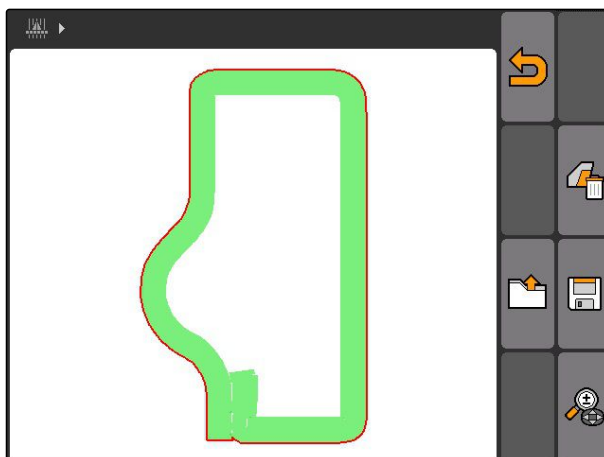
11.14.5 Wczytywanie danych pola z pliku shape

CMS-T-003504-B.1

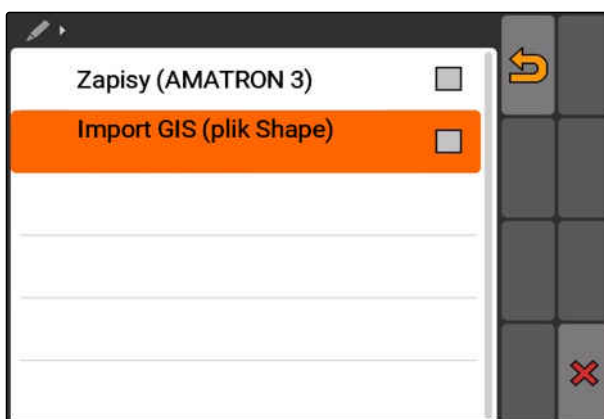
1. GPS-Switch > .

➔ Wyświetlone zostanie menu danych pola.

2. W menu danych pola wybrać .

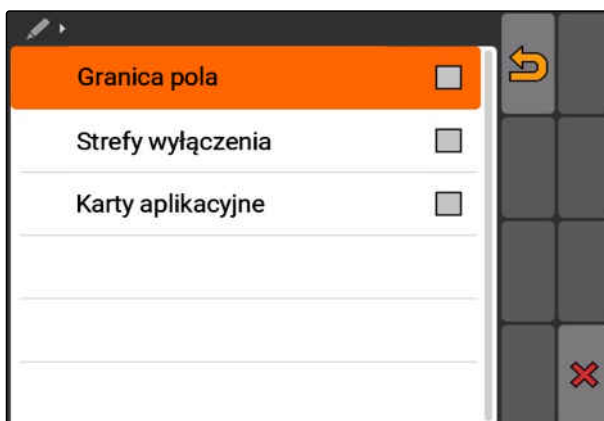


3. Wybrać "GIS-Import".



4. Wybrać, który typ danych pola ma być importowany.

➔ Wyświetlona zostanie zawartość pamięci USB.

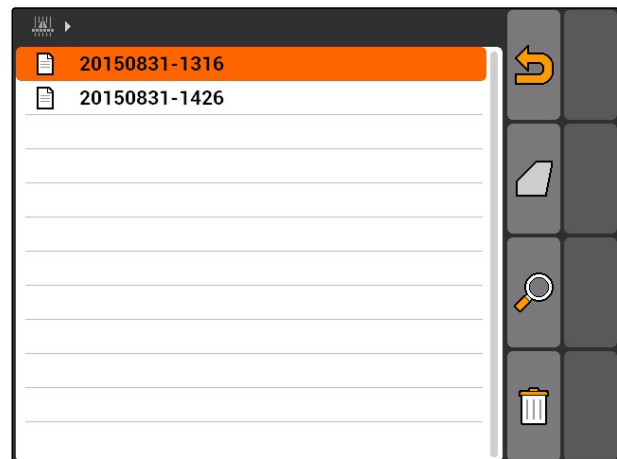


5. Wybrać i zatwierdzić plik shape.

➔ Wybrany typ danych pola zostanie zaimportowany.

WSKAZÓWKA


Zaimportowane karty aplikacyjne muszą zostać skonfigurowane, patrz strona 125.



11.14.5.1 Konfigurowanie kart aplikacyjnych

CMS-T-005142-A.1

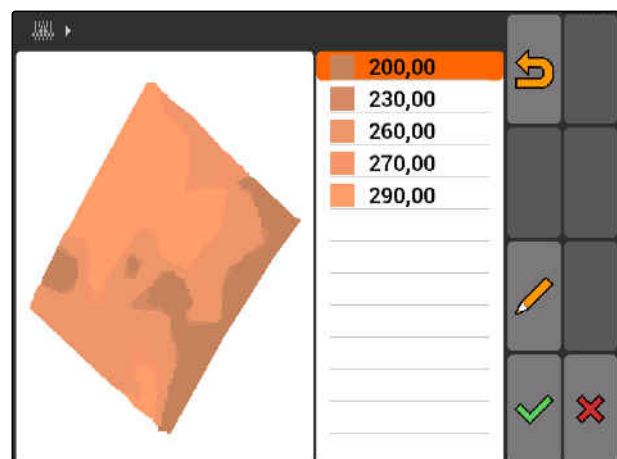
Jeśli przy imporcie danych pola wybrano "Karty aplikacyjne", należy wprowadzić dalsze ustawienia.

1. Wybrać wartości dawek rozsiewu/oprysku.
2. Wybrać jednostkę dawek rozsiewu/oprysku.
3. *Jeśli wszystkie wartości mają zostać zwiększone lub zmniejszone o określoną wartość procentową,*
wybrać  i wprowadzić wartość procentową.
4. *Jeśli określona wartość ma zostać zmieniona,*
wybrać wartość z listy i wprowadzić nową wartość. Przykład: dawka rozsiewu/oprysku ma zostać zwiększona o 10%, wprowadzić 110% i zatwierdzić.

➔ Karta aplikacyjna zostanie zaimportowana.

WSKAZÓWKA


Aby móc wykorzystywać kartę aplikacyjną przy zleceniu ISO-XML, kartę aplikacyjną należy dodać do zlecenia jako wartość zadaną.

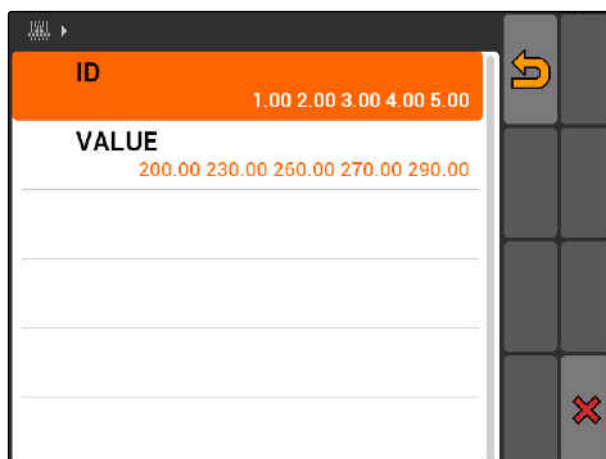


11.14.6 Konfigurowanie kart aplikacyjnych

CMS-T-005142-A.1

Jeśli przy imporcie danych pola wybrano "Karty aplikacyjne", należy wprowadzić dalsze ustawienia.

1. Wybrać wartości dawek rozsiewu/oprysku.
2. Wybrać jednostkę dawek rozsiewu/oprysku.
3. *Jeśli wszystkie wartości mają zostać zwiększone lub zmniejszone o określoną wartość procentową,*
wybrać  i wprowadzić wartość procentową.
4. *Jeśli określona wartość ma zostać zmieniona,*
wybrać wartość z listy i wprowadzić nową wartość. Przykład: dawka rozsiewu/oprysku ma zostać zwiększona o 10%, wprowadzić 110% i zatwierdzić.



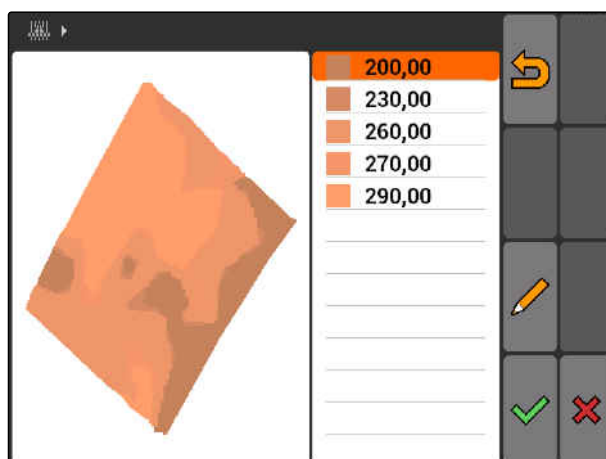
CMS-I-001549

➔ Karta aplikacyjna zostanie zaimportowana.



WSKAZÓWKA

Aby móc wykorzystywać kartę aplikacyjną przy zleceniu ISO-XML, kartę aplikacyjną należy dodać do zlecenia jako wartość zadaną.



CMS-I-001550

11.15

Korzystanie z asystenta jazdy

CMS-T-005190-A.1

Wskutek opóźnienia przełączania siewnika i nierównomierniej prędkości jazdy może dochodzić do powstawania nakładek i omijaków rzędów siewnych. Asystent jazdy pomaga kierowcy w dokładnej obróbce pola. Asystent jazdy zwraca uwagę kierowcy za pomocą sygnału dźwiękowego i symbolu, że pojazd zbliża się do punktu przełączania i utrzymywana musi być stała prędkość jazdy.

Asystent jazdy może być wykorzystywany przy następujących granicach:

- Granica nawrotu
- Granica pola
- Granica od obrobionej do nieobrobionej powierzchni

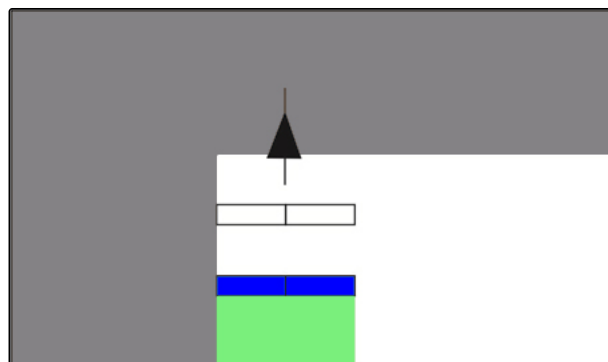
Typowym w praktyce punktem przełączania jest granica nawrotu. W poniższej instrukcji objaśniono asystenta jazdy na podstawie wjazdu w nawrót.

✓ **WARUNKI**

- ✓ Asystent jazdy skonfigurowany, patrz strona 86
- ✓ GPS-Switch w trybie automatycznym, patrz strona 113

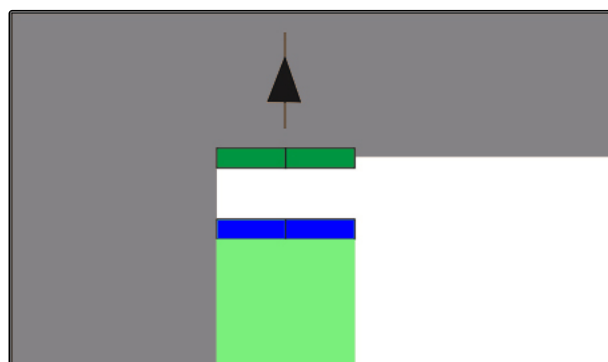
1. Jechać w kierunku nawrotu.

- ➔ Od skonfigurowanej odległości względem nawrotu wyświetlany będzie dodatkowy symbol punktu przełączania urządzenia.
- ➔ Terminal AMATRON 3 generuje dwa krótkie, głębokie dźwięki.

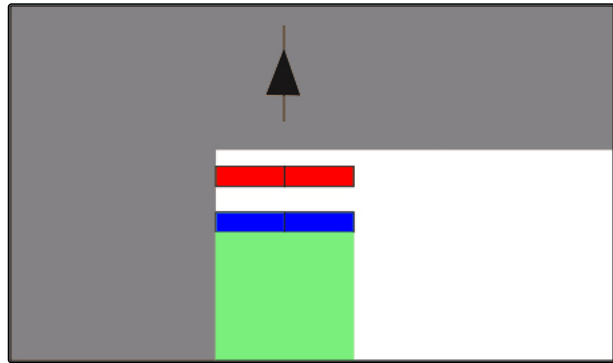


2. Utrzymywać prędkość.

- ➔ Gdy dodatkowy symbol osiągnie granicę nawrotu, sekcje szerokości zostaną wyłączone. Dodatkowy symbol zmienia kolor na zielony i pozostaje na granicy nawrotu.
- ➔ Jeśli prędkość będzie utrzymywana do chwili zatrzymania rozsiewu/oprysku, dodatkowy symbol pozostanie zabarwiony na zielono. Nie dochodzi do powstawania nakładek ani omijaków.



- ➔ Jeśli prędkość będzie nieregularna do chwili zatrzymania rozsiewu/oprysku, dodatkowy symbol zabarwia się na czerwono i przesuwa się. Terminal AMATRON 3 generuje długi, wysoki sygnał dźwiękowy. Dochodzi do powstawania nakładek lub omijaków.



11.16

Kalibrowanie GPS-Switch

CMS-T-00004696-B.1

11.16.1 Korygowanie GPS-Switch

CMS-T-001610-C.1


GPS-Switch można skalibrować w celu skompensowania znoszenia GPS. Mianem znoszenia GPS określa się odchylenie sygnału GPS. Znoszenie GPS powstaje wtedy, gdy wykorzystywane są źródła korekty o małej dokładności. Znoszenie GPS można rozpoznać po tym, że pozycja symbolu pojazdu na terminalu AMATRON 3 nie pokrywa się już z rzeczywistą pozycją pojazdu.

Znoszenie GPS można skorygować na 2 sposoby:


- Korygowanie znoszenia GPS za pomocą punktu referencyjnego
- Ręczne korygowanie znoszenia GPS



► Wybrać "GPS-Switch" > .


- ➔ Wyświetlone zostanie menu "Kalibracja". Wyświetlone zostaną istniejące punkty referencyjne.


: powrót do GPS-Switch

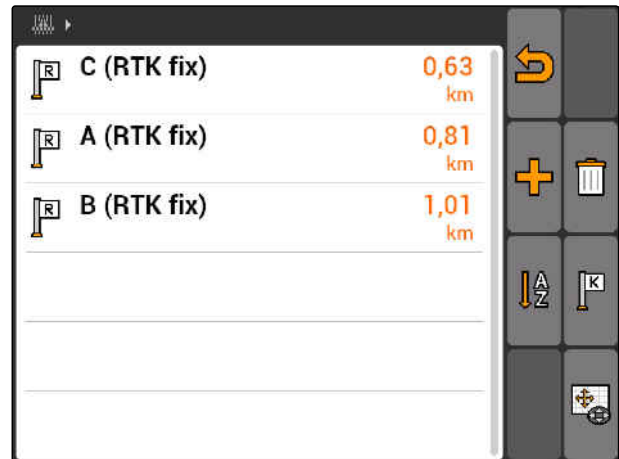
: tworzy punkt referencyjny, patrz strona 129

: usuwa zaznaczony punkt referencyjny

 lub : porządkowanie punktów referencyjnych alfabetycznie lub według odległości

: rozpoczyna kalibrację dla zaznaczonego punktu referencyjnego, patrz strona 129

: otwiera ręczną korektę pozycji, patrz strona 131



CMS-I-001551

11.16.2 Korygowanie znoszenia GPS za pomocą punktu referencyjnego

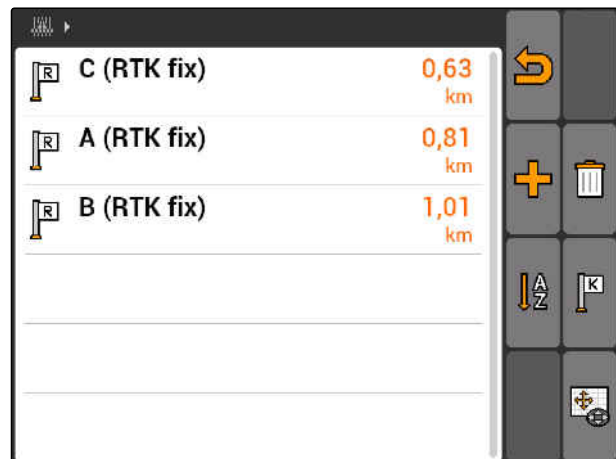
CMS-T-00004697-A.1

11.16.2.1 Tworzenie punktu referencyjnego

CMS-T-001622-B.1

Pozycję pojazdu można skontrolować i skorygować na podstawie wirtualnego punktu referencyjnego. Do tego potrzebne jest charakterystyczne miejsce na polu, które posłuży za rzeczywisty punkt odniesienia, na przykład wjazd na pole lub drzewo. Do tego miejsca można dojechać w każdej chwili, aby porównać rzeczywistą pozycję pojazdu z pozycją wirtualnego punktu referencyjnego na terminalu AMATRON 3. Ważne tutaj jest, aby dojazd do punktu referencyjnego odbywał się w taki sam sposób i z tego samego kierunku. Jeśli pozycje nie pokrywają się, można uruchomić kalibrację dla odpowiedniego punktu referencyjnego.

1. Przejechać pojazdem w charakterystyczne miejsce.
 2. Utworzyć nowy punkt referencyjny.
 3. Wprowadzić i zatwierdzić nazwę punktu referencyjnego.
- ➔ Punkt referencyjny zostanie wyznaczony w aktualnej pozycji pojazdu.




CMS-I-001551

11.16.2.2 Uruchamianie kalibracji

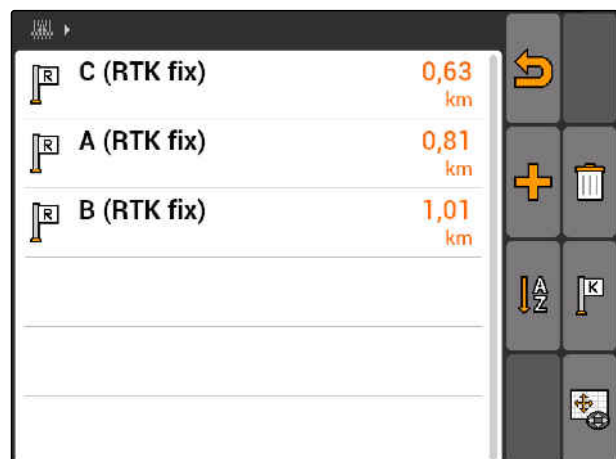
CMS-T-003535-A.1

✓ WARUNKI

- ✓ Punkt referencyjny wyznaczony

1. Dojechać pojazdem do rzeczywistego punktu referencyjnego.
2. Zaznaczyć punkt referencyjny na liście.
3. wybrać .

- ➔ Kalibracja jest uruchomiona. Wirtualny punkt referencyjny zostanie przesunięty na pozycję pojazdu.

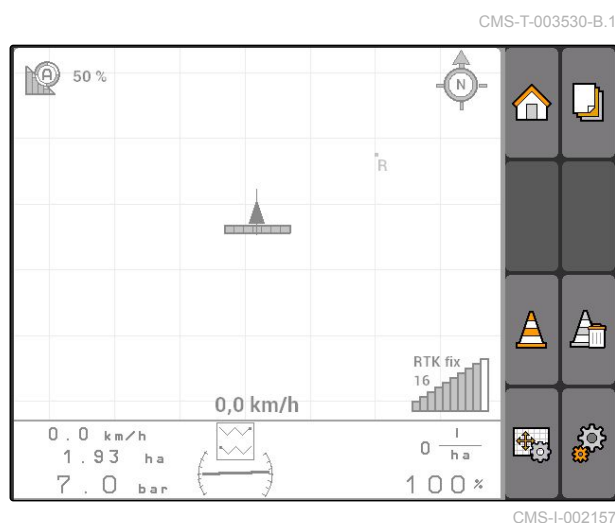


CMS-I-001551

11.16.3 Ręczne korygowanie znoszenia GPS

1. GPS-Switch > 

➔ Wyświetlone zostanie menu kalibracji GPS-Switch



2. Przyciskiem  uruchomić ręczną kalibrację.

➔ Wyświetlona zostanie mapa GPS-Switch.



3. Przesunąć symbol pojazdu przyciskami kursora.

➔ Symbol pojazdu zostanie przesunięty o ustawiony skok.

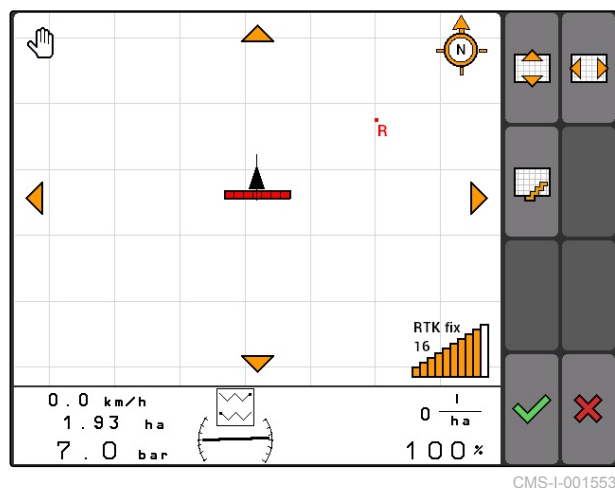
➔ Długość przesunięcia zostanie wyświetlona przy odpowiedniej strzałce na mapie.

4. Aby zmienić skok,

wybrać .

5. Aby przesunąć pojazd o określoną długość w górę lub w dół,

wybrać .



6. Aby przesunąć pojazd o określoną długość w lewo lub w prawo,

wybrać .

7. Zatwierdzić ustawienia.

11.17

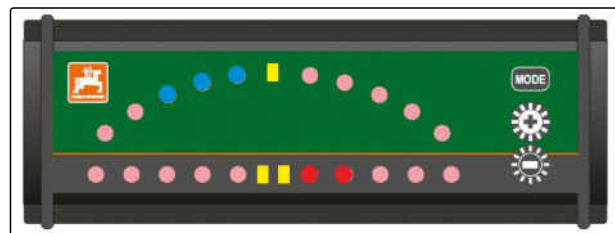
Korzystanie z zewnętrznego wskaźnika diodowego

CMS-T-005180-B.1

Wskaźnik diodowy wskazuje śledzoną ścieżkę.

Dolna listwa LED wskazuje odchylenie od ścieżki przejazdowej w lewo lub w prawo.


Górna listwa LED wskazuje skręt układu kierowniczego niezbędny do powrotu na ścieżkę przejazdową. Jeśli świecą się jedynie żółte diody LED, oznacza to, że maszyna porusza się po ścieżce przejazdowej.



CMS-I-001806

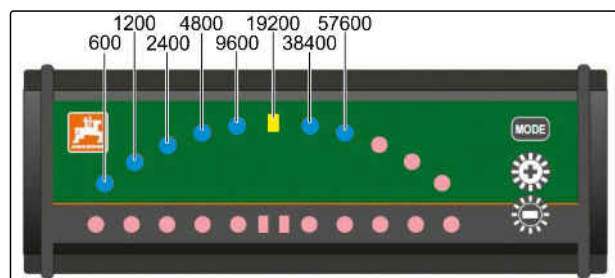
Wskaźnik diodowy musi mieć taką samą prędkość transmisji, jak AMATRON 3 i odbiornik GPS. Standardowym ustawieniem prędkości transmisji wskaźnika diodowego jest 19200. Szybkość transmisji można zmienić w menu Konfiguracja wskaźnika diodowego.

1. Aby zmienić szybkość transmisji wskaźnika diodowego w menu Konfiguracja,

przytrzymać  i włączyć terminal AMATRON 3.

Górna listwa LED w menu Konfiguracja wskazuje szybkość transmisji: szybkości transmisji od 600 do 57600 rosnąco od lewej strony.

Dolna listwa LED w menu Konfiguracja wskazuje wersję oprogramowania. Wersja oprogramowania: x.x, x = 1-5 świecących diod LED).



CMS-I-001808

2. Aby zwiększyć lub zmniejszyć szybkość transmisji,

nacisnąć  lub .

3. Wyjść z menu Konfiguracja.

4. Uruchomić ponownie AMATRON.

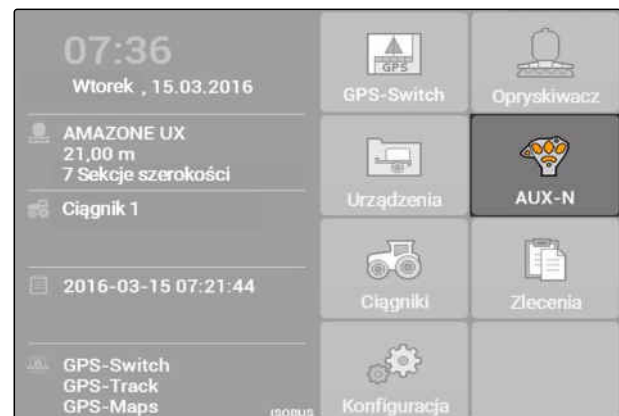
Korzystanie z menu AUX-N

12



CMS-T-003875-A.1

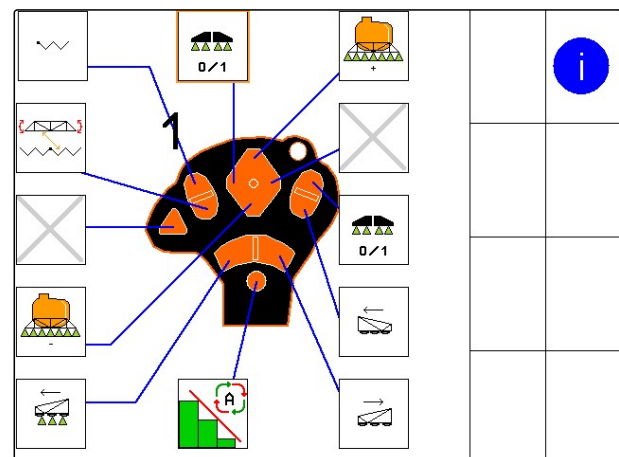
Jeśli podłączone jest zewnętrzne urządzenie wejścia, menu AUX-N pozwala na dostęp do tego urządzenia. Funkcje w obrębie menu zależą od podłączonego, zewnętrznego urządzenia wejścia. W niniejszej instrukcji menu AUX-N zostanie opisane na podstawie AmaPilot*.

1. W menu głównym wybrać AUX-N.



Dla każdego przycisku uchwytu AmaPilot* wyświetlana jest przypisana funkcja.

2. Przejść przyciskami kursora między przyporządkowaniami.
3. Aby wyświetlić szczegóły przyporządkowania, nacisnąć .
- ➔ Wybrane przyporządkowanie zostanie wyświetlone razem z symbolem przynależnego urządzenia.
4. Aby zamknąć szczegóły przyporządkowania, nacisnąć .



Usuwanie usterek

13

CMS-T-00004703-A.1

Usterka	Przyczyna	Sposób usunięcia
Pasy tworzące się między śladami	Nieprawidłowe ścieżki technologiczne	Skorygować ścieżki technologiczne
		Skalibrować znoszenie GPS za pomocą punktu referencyjnego
Brak odbioru odbiornika GPS		<ul style="list-style-type: none"> Wyświetlić menu Diagnostyka GPS <p>Dane są dostępne? Nie?</p> <ul style="list-style-type: none"> Sprawdzić przyłącza anteny/ zewnętrznego systemu GPS. Sprawdzić, czy świeci się lampka na antenie. Czerwona: Power / Pomarańczowa: GPS / Zielona: DGPS Sprawdzić zewnętrzne urządzenie GPS. Ustawienia: 19200 bd, 8 bitów informacyjnych, parzystość – brak, 1 bit stopu <p>Dane są dostępne? Tak?</p> <ul style="list-style-type: none"> Przy urządzeniu zewnętrznym NMEA sprawdzić rekordy: GGA, VTG, GSA, 5Hz Sprawdzić jakość GPS. Czy sygnał GPS jest zbyt zły? Patrz lista wymogów dot. sygnału.
Nie można włączyć AMATRON 3	AMATRON 3 za szybko wyłączony i włączony	<ul style="list-style-type: none"> Odczekać kilka sekund i włączyć ponownie. Wyciągnąć 9-stykowy wtyk z wyposażenia podstawowego i ponownie podłączyć.
GPS-Switch nie załącza prawidłowo, przeważnie za późno		<p>Czy GGA, VTG i GSA są nadawane z częstotliwością 5 Hz?</p> <ul style="list-style-type: none"> Sprawdzić zewnętrzne urządzenie GPS.

Usterka	Przyczyna	Sposób usunięcia
Symbol maszyny nie przemieszcza się podczas jazdy, jest jednak wyświetlany i reaguje na włączanie i wyłączanie (niebieski, czerwony, szary)		<p>Czy GGA, VTG i GSA są nadawane z częstotliwością 5 Hz?</p> <ul style="list-style-type: none"> • Sprawdzić zewnętrzne urządzenie GPS.
GPS-Switch nie reaguje na maszynę.		<ul style="list-style-type: none"> • Sprawdzić, czy w kontrolerze zadań ustawiona jest prawidłowa maszyna <p>Sprawdzić, czy maszyna posiada odpowiednie oprogramowanie</p> <ul style="list-style-type: none"> • Rozsiewacz: od wersji 2.31 • Opryskiwacz: od wersji 7.06.01/02m • Siewnik: od wersji 6.04 / 2.22 <p>TECU ciągnika? Nie?</p> <ul style="list-style-type: none"> • Setup > TECU symulowana, wprowadzić ciągnik i aktywować Traktor • Uruchamianie zlecenia
Co najmniej jedna sekcja szerokości w terminalu AMATRON 3 nie reaguje na GPS-Switch lub odwrotnie		<ul style="list-style-type: none"> • Sprawdzić, czy liczba sekcji szerokości w GPS-Switch jest taka sama jak w terminalu AMATRON 3.
Poszczególne sekcje szerokości są przełączane za szybko lub za późno		Sprawdzić, czy wielkość poszczególnych sekcji szerokości w GPS-Switch jest taka sama jak w komputerze roboczym.

Komunikat	Przyczyna	Sposób usunięcia
Przyporządkowanie przycisku i funkcji niedozwolone. Wybrać inną kombinację.	Wybranej funkcji nie można uruchamiać wybranym przyciskiem.	Wybrać inny przycisk dla funkcji lub przypisać inną funkcję do przycisku.
Funkcje należy przypisać na terminalu z numerem UT 1.	AMATRON 3 nie posiada numeru UT 1 i nie realizuje przyporządkowania AUX-N.	Przypisać funkcje w innym urządzeniu lub przydzielić terminalowi AMATRON 3 numer UT 1, patrz strona 25.
Nie zainicjowano jeszcze tego ECU.	Teraz nie można jeszcze wczytać podłączonego urządzenia.	Zaczekać lub uruchomić ponownie AMATRON 3.
Co najmniej jedno preferowane przyporządkowanie powodowało konflikty i zostało usunięte.	Funkcje kilku podłączonych urządzeń były skonfigurowane dla tych samych przycisków. Przydzielone zostały tylko przyporządkowane funkcje pierwszego urządzenia.	Sprawdzić przyporządkowania AUX-N i w razie potrzeby przypisać ponownie, patrz strona 32

Komunikat	Przyczyna	Sposób usunięcia
Błąd podczas przyporządkowania AUX-N. Przyporządkowania zostaną usunięte.		Usunąć dane pool dla odpowiedniego urządzenia, patrz strona 41. Uruchomić ponownie AMATRON 3.
Ręczne przyporządkowania do tej funkcji są niedozwolone.	Przyporządkowanie tej funkcji jest na stałe zdefiniowane w urządzeniu i nie można go zmienić.	
Błąd podczas wczytywania danych pool.		Usunąć dane pool dla odpowiedniego urządzenia, patrz strona 41. Uruchomić ponownie urządzenia.
Wykryto kilka sterowników Task Controller z identycznym ID TC. Sprawdzić ustawienia ISOBUS.	Wszystkie podłączone terminale muszą mieć różne ID TC.	Sprawdzić ustawienia ISOBUS, patrz strona 25
Wykryto kilka terminali z identycznym ID UT. Sprawdzić ustawienia ISOBUS.	Wszystkie podłączone terminale muszą mieć różne ID UT.	Sprawdzić ustawienia ISOBUS, patrz strona 25
Nie zainicjalizowano odbiornika GPS. Odbiornik GPS zostanie zresetowany.	Odbiornik nie został jeszcze do końca wczytany.	Zaczekać lub w razie potrzeby uruchomić ponownie odbiornik GPS.
Pasek świetlny aktywny. Nie można odczytać parametrów.		Dezaktywować pasek świetlny w ustawieniach, patrz strona 29. Powtórzyć czynność.

Tworzenie zrzutu ekranu

14



CMS-T-00000566-B.1

Poprzez zrzut ekranu w pamięci USB zapisywany jest obraz wyświetlanego interfejsu oprogramowania w postaci pliku graficznego.



WARUNKI

- ✓ Pamięć USB podłączona

► Nacisnąć i przytrzymać  i .

Spisy i wykazy

15

15.1

GLOSARIUSZ

CMS-T-003880-A.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.

ASD

Zautomatyzowana dokumentacja pól. Interfejs ASD umożliwia przenoszenie danych kompatybilnych z ASD do terminala AMATRON 3. Do nich należą na przykład dane czujników.

AUX

AUX pochodzi od słowa *auxiliary* i oznacza dodatkowe urządzenie wejścia, na przykład wielofunkcyjny uchwyt.

C

Certyfikat AEF

Certyfikat AEF stanowi potwierdzenie, że składnik ISOBUS odpowiada standardowi ISOBUS określone przez AEF i dysponuje odpowiednimi funkcjami. Składnik ISOBUS jest więc kompatybilny z innymi certyfikowanymi składnikami ISOBUS.

D

DGPS

Różnicowy GPS: różnicowy system nawigacji satelitarnej. System korekcji zwiększa dokładność do +/-0,5 m (0,02 m przy RTK).

Dane podstawowe

Następujące dane należą między innymi do danych podstawowych:

- Dane klientów, zakładów i pracowników
- Dane pól
- Dane pojazdów i urządzeń roboczych
- Dane śladów przejazdu

E

ECU

ECU oznacza sterowanie urządzenia zamontowane w urządzeniu. Za pomocą terminala obsługi można mieć dostęp do sterowania urządzenia i obsługiwać urządzenie.

EGNOS

European Geostationary Navigation Overlay Service. Europejski system korekty nawigacji satelitarnej.

F

Farm Management Information System

Farm Management Information System, FMIS, jest programem do zarządzania gospodarstwami rolniczymi. Taki program umożliwia zarządzanie zleceniami i danymi podstawowymi.

G

Granica pola

Wirtualna linia na mapie terminala AMATRON 3. Granica pola znakuje obszar, który można obrabiać. Po utworzeniu granicy pola terminal AMATRON 3 może obliczać następujące wartości:

- Wielkość pola
- Obrobiona powierzchnia
- Pozostała powierzchnia

GPS

Global Positioning System lub system nawigacji satelitarnej.

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 urządzenia. Do tych danych należą dawki rozsiewu/oprysku lub głębokości robocze.

Kąt nakierowania

Opisuje pozycję odbiornika przy montażu.

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

Płatny system korekty danych satelitarnych.

S

Szybkość transmisji

Prędkość transmisji danych mierzona w bitach na sekundę.

T

TASKDATA.XML

TASKDATA.XML jest plikiem zawierającym dane zleceń.

Terminal uniwersalny (UT)

Za pomocą terminala uniwersalnego można odwzorowywać interfejs użytkownika sterowania ECU na terminalu AMATRON 3.

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.

Ź

Źródło korekty

Źródłami korekty są różne systemy służące poprawie i korekcie sygnału GPS.

15.2

WYKAZ HASEŁ

A

ASD	
<i>Określanie TC-ID</i>	25
Asystent jazdy	
<i>konfigurowanie</i>	86
<i>korzystanie</i>	126
Automatyczne włączanie sekcji szerokości	
<i>aktywacja</i>	38
<i>korzystanie</i>	113

C

Ciągniki	
<i>dodawanie</i>	50
<i>dodawanie do zlecenia</i>	62
<i>konfigurowanie</i>	50
<i>konfigurowanie czujników</i>	50
<i>wprowadzanie danych geometrii</i>	50
<i>wprowadzanie danych sprzęgu</i>	50

D

Dane pola	
<i>edycja</i>	71
<i>usuwanie</i>	119
<i>wczytywanie z pliku shape</i>	124
<i>wczytywanie z zapisu</i>	120
<i>zapisywanie</i>	119

G

GPS-Switch	
<i>aktywacja</i>	38
<i>bez zarządzania zleceniami</i>	96
<i>kalibrowanie</i>	128
<i>resetowanie</i>	43
<i>usuwanie błędów</i>	78
<i>z zarządzaniem zleceniami</i>	93
GPS-Track	
<i>aktywacja</i>	38
Granica pola	
<i>tworzenie</i>	100
<i>usuwanie</i>	101, 119
<i>wczytywanie z pliku shape</i>	124
<i>wczytywanie z zapisu</i>	120
<i>zapisywanie</i>	119

I

ID Task Controller.....	25
Instrukcja obsługi	
<i>Dodatkowo obowiązujące dokumenty</i>	1
<i>Obowiązywanie</i>	1
<i>Stosowane opisy</i>	1

J

Jazda równoległa	
<i>aktywacja</i>	38
<i>Konfigurowanie paska świetlnego</i>	108
<i>Tworzenie zagonów</i>	107
<i>wybór wzorca prowadzenia</i>	105
<i>zmiana odległości między śladami</i>	107

K

Karta aplikacyjna	
<i>Aktywacja zastosowania</i>	38
<i>konfigurowanie</i>	125, 126
<i>usuwanie</i>	119
<i>wczytywanie z pliku shape</i>	124
<i>wczytywanie z zapisu</i>	120
<i>zapisywanie</i>	119
Kierunek jazdy	
<i>Odwracanie symbolu ciągnika</i>	98
Klienci	
<i>zarządzanie</i>	71
Klucz licencyjny	
<i>przywracanie</i>	38
<i>wprowadzanie</i>	38
Konfigurowanie interfejsu ASD	29
Konfigurowanie ISOBUS.....	25
konfigurowanie sekcji szerokości.....	45
Konfigurowanie trybu równoległego	31
Konfigurowanie urządzeń samojezdnych.....	80
Kontrola czasów przełączania	
<i>dla opryskiwaczy</i>	92
<i>dla siewników</i>	92
Kontrola typu karty	64
Korygowanie znoszenia GPS	128

L

Licencje 38

M

Mapa

określanie orientacji 82
określanie widoku 81
powiększanie i pomniejszanie 97
przesuwanie 98

Mapy GPS

aktywacja 38

Menu AUX-N

korzystanie 133

Menu główne 19

N

Nawrót

blokowanie 103, 104
odblokowanie 103, 104
tworzenie 102
usuwanie 104, 104, 119
wczytywanie z pliku shape 124
wczytywanie z zapisu 120
zapisywanie 119

Numer UT ISOBUS 25

O

Obniżenie belki 85

Obrobiona powierzchnia

usuwanie 119
wczytywanie z pliku shape 124
wczytywanie z zapisu 120
zapisywanie 119

Odwracanie symbolu ciągnika 98

Odwracanie symbolu pojazdu 98

Określanie odległości między śladami 107

Ostrzeżenie o granicy pola

aktywacja 81
dezaktywacja 81

Otwieranie sterowania urządzenia 19

Oznaczenie przeszkody

usuwanie 100

P

Pamięć USB

formatowanie 40
usuwanie pliku lub katalogu 41
zapisywanie danych 41

Pasek świetlny

ustawianie 29

Pokrycie (nakładka)

określanie dla granicy pola 117
określanie na podstawie odległości między śladami 107
określanie stopnia pokrycia 114
określanie tolerancji pokrycia 116
określanie w kierunku jazdy 118

Pola

zarządzanie 70

Pracownicy

dodawanie do zlecenia 60
zarządzanie 72

Produkty

zarządzanie 73

Przeszkoda

usuwanie 119
wczytywanie z pliku shape 124
wczytywanie z zapisu 120
zapisywanie 119
zaznaczanie 99

Przycisk przełączenia

konfigurowanie 30
korzystanie 11

Przyporządkowanie AUX-N

kontrola 16
określanie 32
usuwanie 34, 37
zmiana 17

Przywracanie ustawień fabrycznych 43

R

Reset

AMATRON 3 43
GPS-Switch 43

Rozpoznawanie kierunku jazdy 81

S

Sterowanie urządzenia

ponowne uruchomienie 41

Strefa bezpieczeństwa.....	82
Sygnal ostrzegawczy granicy pola.....	81
Szerokość poprzeczniaka.....	84

T

TC-ID ASD/Mapy GPS.....	25
TC-ID TECU.....	25
TECU-ID.....	25
Terminal uniwersalny <i>Usuwanie błędów</i>	41
Tryb AMABUS <i>określanie</i>	30
Tryb BUS <i>określanie</i>	30
Tryb ISOBUS <i>określanie</i>	30
Tryb uruchomienia <i>określanie</i>	30
Tworzenie punktu referencyjnego.....	129
Tworzenie zagonów	107

U

Urządzenia <i>ciągnięte</i>	80
<i>dodawanie do zlecenia</i>	62
<i>konfigurowanie</i>	45
<i>konfigurowanie sekcji szerokości</i>	45
<i>określanie modelu</i>	80
<i>samojezdne</i>	80
<i>wprowadzanie danych geometrii</i>	45
<i>wprowadzanie danych sprzęgu</i>	45
<i>Wybór</i>	47
<i>zawieszane</i>	80
Ustawianie czasów martwych <i>dla siewników</i>	88
Ustawianie czasów wyprzedzenia <i>dla opryskiwaczy</i>	88
<i>dla siewników</i>	88
Ustawianie opóźnień <i>dla siewników</i>	88
Usuwanie danych <i>AMATRON 3</i>	43

W

Wartości zadane <i>dodawanie do zlecenia</i>	57
<i>edycja</i>	69
<i>zarządzanie</i>	68
Włączanie sekcji szerokości <i>automatyczne</i>	113
<i>ręczne</i>	111
Wybór typu urządzenia	45

Z

Zapis <i>usuwanie</i>	119
<i>wczytywanie z pliku shape</i>	124
<i>wczytywanie z zapisu</i>	120
<i>zapisywanie</i>	119
Zarządzanie licencjami <i>korzystanie</i>	38
Zarządzanie zleceniami <i>aktywacja</i>	20
<i>dezaktywacja</i>	20
Zlecenie ISO-XML <i>korzystanie</i>	20
<i>tworzenie</i>	57
Zlecenie <i>eksportowanie</i>	66
<i>kopiowanie</i>	65
<i>tworzenie</i>	57
<i>uruchamianie</i>	66
<i>wyszukiwanie</i>	65
<i>zatrzymywanie</i>	66
Zmienne sterowanie dawką <i>aktywacja</i>	38
<i>korzystanie</i>	124

Ś

Ślady przejazdu <i>usuwanie</i>	119
<i>wczytywanie z pliku shape</i>	124
<i>wczytywanie z zapisu</i>	120
<i>wybór wzoru</i>	105
<i>zapisywanie</i>	119

AMAZONEN-WERKE

H. DREYER GmbH und Co. KG

Postfach 51

49202 Hasbergen-Gaste

Germany

+49 (0) 5405 501-0

amazone@amazone.de

www.amazone.de

