

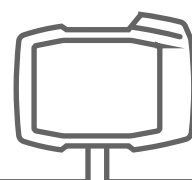


# Oryginalna instrukcja obsługi

Terminal obsługowy

AmaTron 4

Niniejsza instrukcja obsługi obowiązuje od wersji oprogramowania NW216-I



SmartLearning





# SPIS TREŚCI

<b>1</b>	<b>Bezpieczeństwo i odpowiedzialność</b>	<b>1</b>	<b>5.2</b>	<b>Złącza</b>	<b>14</b>
1.1	Ruch drogowy	1	5.3	Tabliczka znamionowa	14
1.2	Konserwacja i przechowywanie	1	5.4	Przycisk ISB	15
1.3	Zmiany w budowie	2	<b>6</b>	<b>Przegląd interfejsu użytkownika</b>	<b>16</b>
1.4	System kamer	2	6.1	Menu główne	16
1.5	Wyświetlacz	3	6.2	Karuzela aplikacji	17
<b>2</b>	<b>Informacje na temat niniejszej instrukcji obsługi</b>	<b>4</b>	6.3	Widok mapy	19
2.1	Prawa autorskie	4	6.3.1	Mapa	19
2.2	Stosowane opisy	4	6.3.2	Menu Praca	20
2.2.1	Wskazówki ostrzegawcze i hasła ostrzegawcze	4	6.4	Terminal uniwersalny	20
2.2.2	Inne wskazówki	5	<b>7</b>	<b>Podstawowa obsługa</b>	<b>22</b>
2.2.3	Instrukcje czynności	5	7.1	Włączanie i wyłączanie urządzenia AmaTron 4	22
2.2.4	Wypunktowania	7	7.2	Korzystanie z pamięci USB	22
2.2.5	Cyfry pozycji na ilustracjach	7	7.3	Przechodzenie między aplikacjami	23
2.2.6	Informacje o kierunkach	7	7.3.1	Korzystanie z przycisków menu	23
2.3	Dodatkowo obowiązujące dokumenty	7	7.3.2	Korzystanie z karuzeli aplikacji	23
2.4	Cyfrowa instrukcja obsługi	7	7.3.3	Stosowanie gestów	23
2.5	Państwa zdanie jest ważne.	8	7.4	Konfigurowanie paska stanu	24
<b>3</b>	<b>Użytkowanie zgodne z przeznaczeniem</b>	<b>9</b>	7.5	Korzystanie z menu szybkiego startu	25
<b>4</b>	<b>Instrukcja montażu</b>	<b>10</b>	7.6	Wprowadzanie wartości liczbowych	26
4.1	Montaż terminala AmaTron 4	10	7.7	Wprowadzanie tekstu	27
4.2	Podłączanie kamery	11	7.8	Usuwanie elementów	28
4.3	Podłączanie wtyczki sygnałowej	11	7.9	Zmiana nazwy elementów	28
4.4	Podłączanie urządzenia wejściowego AUX-N	12	7.10	Wyświetlanie porad	28
<b>5</b>	<b>Przegląd AmaTron 4</b>	<b>13</b>	<b>8</b>	<b>Korzystanie z terminala uniwersalnego</b>	<b>29</b>
5.1	Widok od przodu	13	<b>9</b>	<b>Wprowadzanie ustawień podstawowych</b>	<b>30</b>
			9.1	Ustawianie kamery	30

9.2	Aktywacja włączania z zapłonem	31	13.2	Nawiązywanie połączenia AmaTron 4 z siecią Wi-Fi	50
9.3	Ustawianie daty i godziny	31			
9.4	Zmiana języka i ustawień regionalnych	32			
9.5	Regulacja głośności	33	<b>14 Konfigurowanie urządzeń</b>	<b>52</b>	
9.5.1	Regulacja głośności w ustawieniach podstawowych	33	14.1	Konfigurowanie urządzenia ISOBUS	52
9.5.2	Ustawianie głośności przez menu szybkiego startu	33	14.2	Konfigurowanie urządzeń non-ISOBUS	54
9.6	Ustawianie jasności wyświetlacza	34	14.2.1	Dodawanie urządzenia non-ISOBUS	54
9.6.1	Ustawianie jasności wyświetlacza w ustawieniach podstawowych	34	14.2.2	Konfigurowanie urządzenia non-ISOBUS	54
9.6.2	Ustawianie jasności wyświetlacza przez menu szybkiego startu	35	14.3	Wybór urządzenia	56
9.7	Aktywacja wskaźnika dotknięcia wyświetlacza	35	<b>15 Konfigurowanie ciągników</b>	<b>57</b>	
9.8	Aktywacja aplikacji obsługiwanych gestami	36	15.1	Tworzenie nowego ciągnika	57
9.9	Filtr promienia do wyszukiwania pola w menu Import	37	15.2	Zmiana danych geometrii ciągnika	57
			15.3	Konfigurowanie czujników ciągnika	59
			15.3.1	Konfigurowanie czujnika koła	59
<b>10 Konfigurowanie GPS</b>	<b>38</b>		15.3.2	Konfigurowanie czujnika radarowego	60
10.1	Wykorzystywanie sygnału GPS z ISOBUS ciągnika	38	15.3.3	Przesyłanie sygnałów GPS/NMEA2000	62
10.2	Konfigurowanie odbiornika A100, A101 lub A631	38	15.3.4	Konfigurowanie czujnika WOM-u	63
10.3	Konfigurowanie odbiornika Ag-Star	39	15.3.5	Konfigurowanie czujnika pozycji roboczej	64
10.4	Konfigurowanie innego odbiornika GPS	41	15.4	Wybór ciągnika	66
10.5	Przywracanie ustawień fabrycznych odbiornika GPS	41	<b>16 Korzystanie z widoku mapy</b>	<b>68</b>	
			16.1	Konfigurowanie widoku mapy	68
<b>11 Konfigurowanie ISOBUS</b>	<b>43</b>		16.1.1	Aktywacja dynamicznego menu Praca	68
			16.1.2	Aktywuj widok 2D	69
<b>12 Zarządzanie licencjami</b>	<b>46</b>		16.1.3	Konfigurowanie rozpoznawania kierunku jazdy	69
			16.1.4	Konfigurowanie automatycznego zoomu	70
<b>13 Konfigurowanie sieci</b>	<b>50</b>		16.2	Wyświetlanie widoku mapy w aplikacji AmaTron-Twin	72
13.1	Konfigurowanie punktu dostępowego Wi-Fi za pomocą AmaTron 4	50	16.3	Przełączanie menu Praca	72
			16.4	Ukrywanie i wyświetlanie informacji o urządzeniu	73
			16.5	Przechodzenie między belkami polowymi	74

<b>16.6</b>	<b>Przechodzenie między kartami aplikacyjnymi</b>	<b>75</b>	<b>19.7.5</b>	<b>Zarządzanie kierowcami</b>	<b>100</b>
<b>16.7</b>	<b>Powiększanie i pomniejszanie mapy</b>	<b>75</b>	<b>19.8</b>	<b>Eksportowanie danych zlecenia do pliku PDF</b>	<b>101</b>
<b>16.8</b>	<b>Przełączanie perspektywy z lotu ptaka</b>	<b>75</b>	<b>20 Korzystanie z włączania sekcji szerokości 103</b>		
<b>16.9</b>	<b>Ustawianie symbolu pojazdu pośrodku</b>	<b>76</b>	<b>20.1</b>	<b>Ustawianie pokrycia (nakładki)</b>	<b>103</b>
<b>16.10</b>	<b>Korygowanie znoszenia GPS</b>	<b>76</b>	20.1.1	Określanie pokrycia (nakładki) w kierunku jazdy	103
16.10.1	Ręczne korygowanie znoszenia GPS	76	20.1.2	Określanie stopnia pokrycia	105
16.10.2	Korekta znoszenia GPS za pomocą zaznaczonej przeszkody	76	20.1.3	Określanie tolerancji pokrycia	107
<b>17 Rozpoczynanie pracy 78</b>			20.1.4	Określanie tolerancji pokrycia na granicy pola	109
<b>18 Importowanie danych shape 81</b>			<b>20.2</b>	<b>Uruchamianie rejestrowania</b>	<b>110</b>
<b>19 Praca z dokumentacją 84</b>			<b>20.3</b>	<b>Zakończenie rejestrowania</b>	<b>112</b>
19.1	Zapisywanie danych pola	84	<b>21 Stosowanie granic pola 113</b>		
19.2	Wczytywanie danych pola	84	21.1	Tworzenie granicy pola	113
19.3	Tworzenie nowego pola	86	21.2	Tworzenie stref wyłączenia	115
19.4	Dodawanie danych pola z pliku shape do pola	87	21.3	Ukrywanie granicy pola	117
19.5	Importowanie danych zlecenia ISO-XML	89	21.4	Konfigurowanie granic pola	117
19.5.1	Importowanie danych zlecenia ISO-XML z pamięci USB	89	21.4.1	Dezaktywacja strefy bezpieczeństwa	117
19.5.2	Importowanie danych zlecenia ISO-XML za pomocą aplikacji myAmaRouter	91	21.4.2	Aktywacja ostrzeżeń przed przeszkodami i granicami	118
19.6	Eksportowanie danych zlecenia ISO-XML	92	21.4.3	Pokaż nieaktywne granice pola	119
19.6.1	Eksportowanie danych zlecenia ISO-XML do pamięci USB	92	21.4.4	Aktywacja automatycznego rozpoznawania granicy pola	119
19.6.2	Eksportowanie danych zlecenia ISO-XML za pomocą aplikacji myAmaRouter	93	<b>22 Korzystanie z wirtualnego nawrotu 121</b>		
19.7	Zarządzanie danymi zlecenia	94	22.1	Tworzenie wirtualnego nawrotu	121
19.7.1	Tworzenie nowego zlecenia	94	22.2	Edytowanie wirtualnego nawrotu	124
19.7.2	Konfigurowanie dawek rozsiewu/oprysku	95	<b>23 Zaznaczanie przeszkody 125</b>		
19.7.3	Zarządzanie produktami	97	<b>24 Korzystanie ze wspomagania jazdy równoległej 127</b>		
19.7.4	Zarządzanie klientami	99	24.1	Konfigurowanie wspomagania jazdy równoległej	127
			24.1.1	Wybór wzorca prowadzenia	127
			24.1.2	Edycja śladów przejazdu	128

24.1.3	Ustawianie czułości paska świetlnego	129
<b>24.2</b>	<b>Tworzenie śladów przejazdu</b>	<b>130</b>
24.2.1	Tworzenie śladu A-B	130
24.2.2	Tworzenie wygładzonego konturu	131
<b>24.3</b>	<b>Tworzenie zagonów</b>	<b>132</b>
<b>24.4</b>	<b>Jazda równoległa</b>	<b>133</b>
<b>24.5</b>	<b>Przesuwanie śladów przejazdu</b>	<b>133</b>
<b>24.6</b>	<b>Zmiana nazwy śladów przejazdu</b>	<b>134</b>
<b>24.7</b>	<b>Ukrywanie śladów przejazdu</b>	<b>135</b>

<b>25</b>	<b>Korzystanie z funkcji automatycznego obniżenia belki</b>	<b>136</b>
-----------	---	------------

<b>26</b>	<b>Konfigurowanie urządzenia wejściowego AUX-N</b>	<b>138</b>
-----------	--	------------

<b>26.1</b>	<b>Konfigurowanie urządzenia wejściowego AUX-N</b>	<b>138</b>
26.1.1	Przyporządkowanie funkcji AmaTron 4 do urządzenia wejściowego AUX-N.	138
26.1.2	Przyporządkowywanie funkcji urządzenia do urządzenia wejściowego AUX-N	140
26.1.3	Usuwanie przyporządkowania AUX-N	143
<b>26.2</b>	<b>Zarządzanie preferowanym przyporządkowaniem</b>	<b>145</b>
26.2.1	Potwierdzanie przyporządkowania AUX-N	145
26.2.2	Zmiana przyporządkowania AUX-N	145
<b>26.3</b>	<b>Usuwanie konfliktów AUX-N</b>	<b>149</b>

<b>27</b>	<b>Tworzenie zrzutów ekranu</b>	<b>151</b>
-----------	---------------------------------	------------

<b>28</b>	<b>Korzystanie z kamery</b>	<b>152</b>
-----------	-----------------------------	------------

<b>29</b>	<b>Usuwanie błędów</b>	<b>153</b>
-----------	------------------------	------------

<b>30</b>	<b>Przywracanie ustawień fabrycznych</b>	<b>154</b>
-----------	--	------------

<b>31</b>	<b>Załącznik</b>	<b>155</b>
-----------	------------------	------------

31.1	Dodatkowo obowiązujące dokumenty	155
------	----------------------------------	-----

<b>32</b>	<b>Spisy i wykazy</b>	<b>156</b>
-----------	-----------------------	------------

32.1	Glosariusz	156
------	------------	-----

32.2	Indeks	158
------	--------	-----

# Bezpieczeństwo i odpowiedzialność

# 1

CMS-T-00003619-C.1

## 1.1 Ruch drogowy

CMS-T-00003620-C.1

### Nie używać komputera lub terminala obsługowego podczas jazdy po drogach

Odwrócenie uwagi kierowcy może doprowadzić do wypadków i obrażeń ciała, ze śmiercią włącznie.

- ▶ Nie obsługiwać komputera lub terminala obsługowego podczas jazdy po drogach.

## 1.2 Konserwacja i przechowywanie

CMS-T-00003621-D.1

### Szkody spowodowane przez zwarcie

Jeśli w ciągniku lub zaczepionym albo zawieszonym narzędziu przeprowadzane są prace serwisowe, występuje ryzyko zwarcia.

- ▶ *Przed przystąpieniem do prac serwisowych*  
rozłączyć wszystkie połączenia między terminalem lub komputerem obsługowym a ciągnikiem.

### Szkody spowodowane przez przepięcie

Podczas prac spawalniczych przy ciągniku lub zaczepionym albo zawieszonym narzędziu komputer lub terminal obsługowy może ulec uszkodzeniu wskutek przepięcia.

- ▶ *Przed przystąpieniem do spawania*  
rozłączyć wszystkie połączenia między terminalem lub komputerem obsługowym a ciągnikiem.

### Szkody spowodowane przez nieprawidłowe czyszczenie

- ▶ Komputer obsługowy i terminal obsługowy czyścić wyłącznie wilgotną, miękką ściereczką.

### **Szkody spowodowane przez nieprawidłową temperaturę roboczą i temperaturę przechowywania**

Nieprzestrzeganie temperatury roboczej i temperatury przechowywania może doprowadzić do uszkodzeń komputera lub terminala obsługowego oraz do nieprawidłowości w działaniu, a przez to – do powstania niebezpiecznych sytuacji.

- ▶ Komputer lub terminal obsługowy użytkować wyłącznie w temperaturze od -20°C do +65°C.
- ▶ Komputer lub terminal obsługowy przechowywać wyłącznie w temperaturze od -30°C do +80°C.

## **1.3 Zmiany w budowie**

CMS-T-00003622-C.1

### **Niedopuszczalne zmiany i niedopuszczalne użycie**

Niedopuszczalne zmiany i niedopuszczalne użycie może mieć negatywny wpływ na bezpieczeństwo użytkownika, żywotność lub/i funkcję terminala obsługowego.

- ▶ Na komputerze lub terminalu obsługowym dokonywać tylko zmian, które opisane są w instrukcji obsługi komputera lub terminala obsługowego.
- ▶ Komputer lub terminal obsługowy wykorzystywać zgodnie z przeznaczeniem.
- ▶ Nie otwierać komputera lub terminala obsługowego.
- ▶ Nie ciągnąć za przewody.

## **1.4 System kamer**

CMS-T-00003623-B.1

### **Obraz z kamery nie może być podstawą do podejmowania decyzji istotnych z punktu widzenia bezpieczeństwa.**

Kamera pełni zadanie systemu wspomagania. Kamera nie zastępuje osoby kierującej ruchem ani własnej uwagi. Pole widzenia kamery ma na przykład „martwe” obszary, w których nie obejmuje osób ani obiektów. Ponadto obraz z kamery może być wyświetlany z opóźnieniem, prowadząc w ten sposób do błędnej oceny sytuacji. W konsekwencji osoby mogą odnieść obrażenia lub śmierć.

- ▶ Zawsze obserwować otoczenie.
- ▶ Nie wykorzystywać kamery do zadań istotnych z punktu widzenia bezpieczeństwa, takich jak jazda w ruchu drogowym lub cofanie.
- ▶ Zawsze kontrolować drogę jazdy.
- ▶ Nie wykorzystywać kamery do obsługi maszyny.



## 1.5 Wyświetlacz

CMS-T-00003624-B.1

### Ryzyko wypadku spowodowane przez błędne wskazania na wyświetlaczu

W przypadku błędów wyświetlacza lub ograniczenia widoczności ekranu przypadkowo aktywowane mogą zostać funkcje, które uruchomią funkcje maszyny. Osoby mogą odnieść obrażenia lub śmierć.

- ▶ *Jeśli widoczność ekranu wyświetlacza jest ograniczona,*  
przerwać obsługę.
- ▶ *Jeśli wskazanie wyświetlacza jest błędne,*  
uruchomić ponownie komputer obsługowy lub terminal obsługowy.

### Ryzyko wypadku spowodowane przez nieprawidłowe gesty na ekranie

Podczas wykonywania nieprawidłowych gestów na ekranie istnieje ryzyko przypadkowego naciśnięcia przycisków sterowania maszyną, co doprowadzi do uruchomienia funkcji maszyny. Osoby mogą odnieść obrażenia, a nawet śmierć.

- ▶ Gesty rozpoczynać na krawędzi wyświetlacza.

## Informacje na temat niniejszej instrukcji obsługi

2

CMS-T-00000081-J.1

### 2.1 Prawa autorskie

CMS-T-00012308-A.1

Przedruk, tłumaczenie i powielanie w dowolnej formie, również we fragmentach, wymagają pisemnej zgody firmy AMAZONEN-WERKE.

### 2.2 Stosowane opisy

CMS-T-005676-G.1

#### 2.2.1 Wskazówki ostrzegawcze i hasła ostrzegawcze

CMS-T-00002415-A.1

Wskazówki ostrzegawcze są oznaczone pionowym paskiem z trójkątnym symbolem bezpieczeństwa i hasłem ostrzegawczym. Hasło ostrzegawcze "NIEBEZPIECZEŃSTWO", "OSTRZEŻENIE" lub "PRZESTROGA" opisuje nasilenie zagrożenia i ma następujące znaczenie:



#### NIEBEZPIECZEŃSTWO

- Oznacza bezpośrednie zagrożenie o wysokim ryzyku doznania najcięższych obrażeń ciała, takich jak utrata części ciała lub śmierć.



#### OSTRZEŻENIE

- Oznacza potencjalne zagrożenie o średnim ryzyku doznania najcięższych obrażeń ciała lub śmierci.



## PRZESTROGA

- ▶ Oznacza zagrożenie o niskim ryzyku doznania lekkich lub średnio ciężkich obrażeń ciała.

### 2.2.2 Inne wskazówki

CMS-T-00002416-A.1



## WAŻNE

- ▶ Oznacza ryzyko uszkodzenia maszyny.



## UWAGA DOTYCZĄCA OCHRONY ŚRODOWISKA

- ▶ Oznacza ryzyko szkód ekologicznych.



## WSKAZÓWKA

Oznacza porady w zakresie użytkowania i wskazówki dotyczące optymalnej eksploatacji.

### 2.2.3 Instrukcje czynności

CMS-T-00000473-E.1

#### 2.2.3.1 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

#### 2.2.3.2 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

#### **2.2.3.3 Alternatywne instrukcje czynności**

CMS-T-00000110-B.1

Alternatywne instrukcje czynności zaczynają się od słowa "lub".

Przykład:

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

#### **2.2.3.4 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

#### **2.2.3.5 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

### 2.2.3.6 Praca warsztatowa

CMS-T-00013932-B.1



#### PRACA WARSZTATOWA

- Oznacza prace serwisowe, które muszą być przeprowadzane w specjalistycznym warsztacie, który dysponuje odpowiednim wyposażeniem do obsługi maszyn rolniczych spełniającym wymagania bezpieczeństwa i ochrony środowiska i który zatrudnia specjalistów posiadających odpowiednie wykształcenie.

### 2.2.4 Wypunktowania

CMS-T-000024-A.1

Wypunktowania bez wymuszonej kolejności przedstawiane są w postaci listy punktowej.

Przykład:

- Punkt 1
- Punkt 2

### 2.2.5 Cyfry pozycji na ilustracjach

CMS-T-000023-B.1

Cyfra w tekście otoczona ramką, np. **1**, odnosi się do cyfry pozycji na rysunku znajdującym się obok.

### 2.2.6 Informacje o kierunkach

CMS-T-00012309-A.1

Jeśli nie podano inaczej, wszystkie informacje o kierunkach obowiązują w kierunku jazdy.

## 2.3 Dodatkowo obowiązujące dokumenty

CMS-T-00000616-B.1

W załączniku znajduje się lista dodatkowo obowiązujących dokumentów.

## 2.4 Cyfrowa instrukcja obsługi

CMS-T-00002024-B.1

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

## **2.5 Państwa zdanie jest ważne.**

CMS-T-000059-D.1

Szanowni Czytelnicy, nasze dokumenty są regularnie aktualizowane. Dzięki propozycjom ich poprawy pomogą Państwo opracować dokumenty bardziej przyjazne użytkownikowi. Propozycje prosimy nadsyłać drogą listową, faksem lub pocztą elektroniczną.

AMAZONEN-WERKE H. Dreyer SE & Co. KG

Technische Redaktion

Postfach 51

D-49202 Hasbergen

Fax: +49 (0) 5405 501-234

E-Mail: [tr.feedback@amazone.de](mailto:tr.feedback@amazone.de)

CMS-I-00000638

## Użytkowanie zgodne z przeznaczeniem

# 3

CMS-T-00003618-A.1

- Za pomocą terminala obsługowego steruje się urządzeniami rolniczymi.
- Instrukcja obsługi jest częścią terminala obsługowego. Terminal obsługowy jest przeznaczony wyłącznie do użytku zgodnego z niniejszą instrukcją obsługi. Zastosowania terminala obsługowego, które nie zostały opisane w niniejszej instrukcji obsługi, mogą prowadzić do poważnych obrażeń ciała lub śmierci osób oraz do uszkodzenia maszyny i szkód materialnych.
- Inne użycie niż opisane we fragmencie dotyczącym użytkowania zgodnego z przeznaczeniem traktowane jest jako niezgodne z przeznaczeniem. Za szkody powstałe w wyniku użytkowania niezgodnego z przeznaczeniem odpowiedzialności nie ponosi producent, lecz wyłącznie użytkownik.

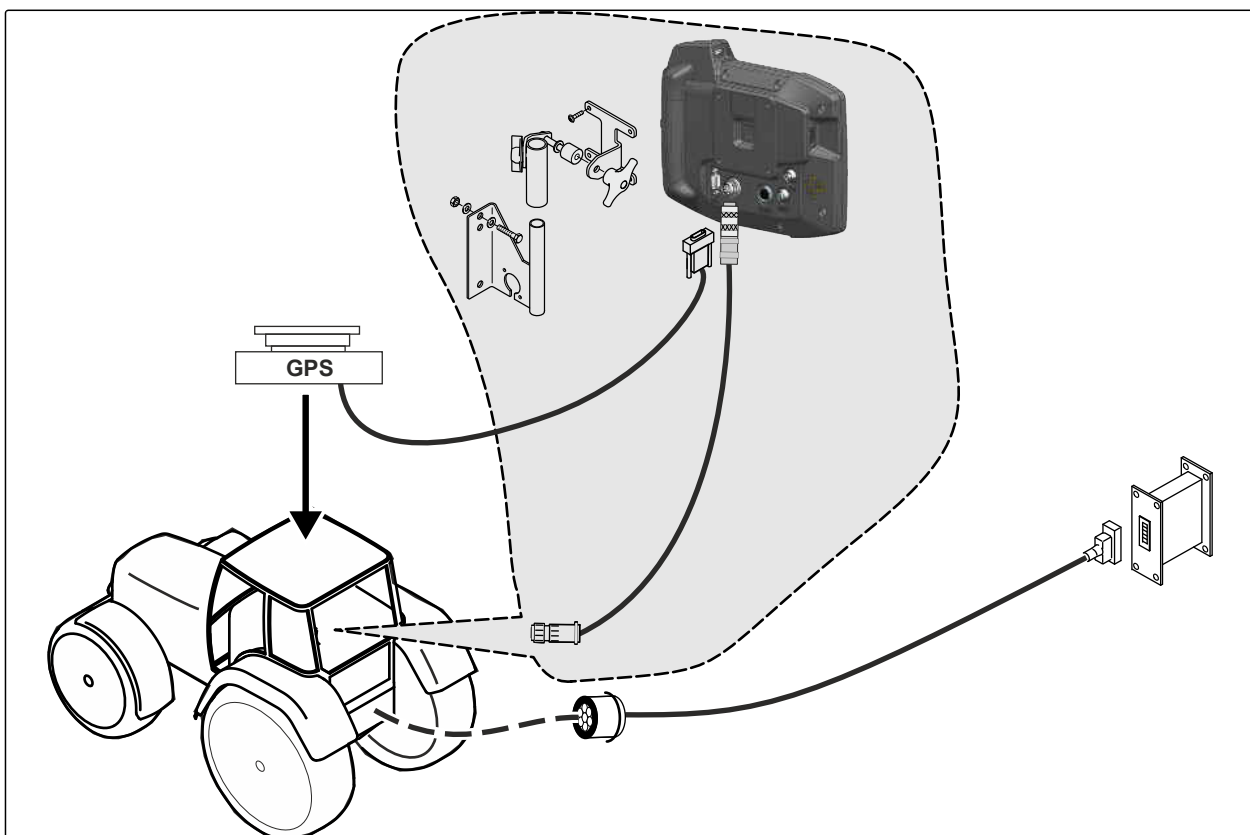
## Instrukcja montażu

# 4

CMS-T-00003680-C.1

### 4.1 Montaż terminala AmaTron 4

CMS-T-00000302-D.1

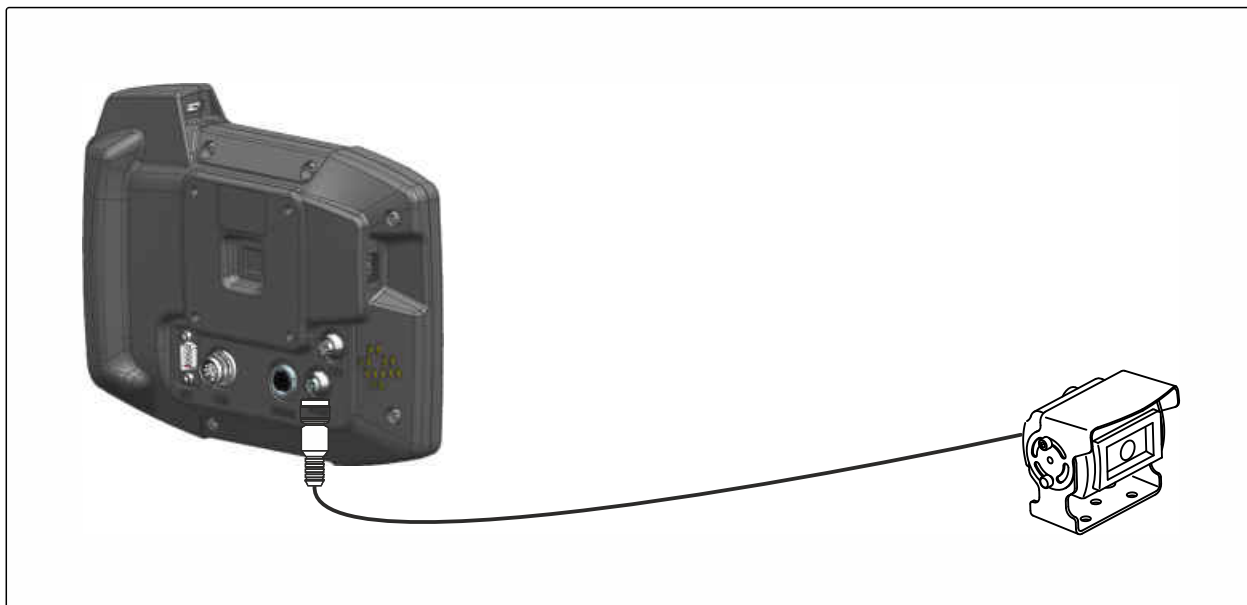


CMS-I-00000230



## 4.2 Podłączanie kamery

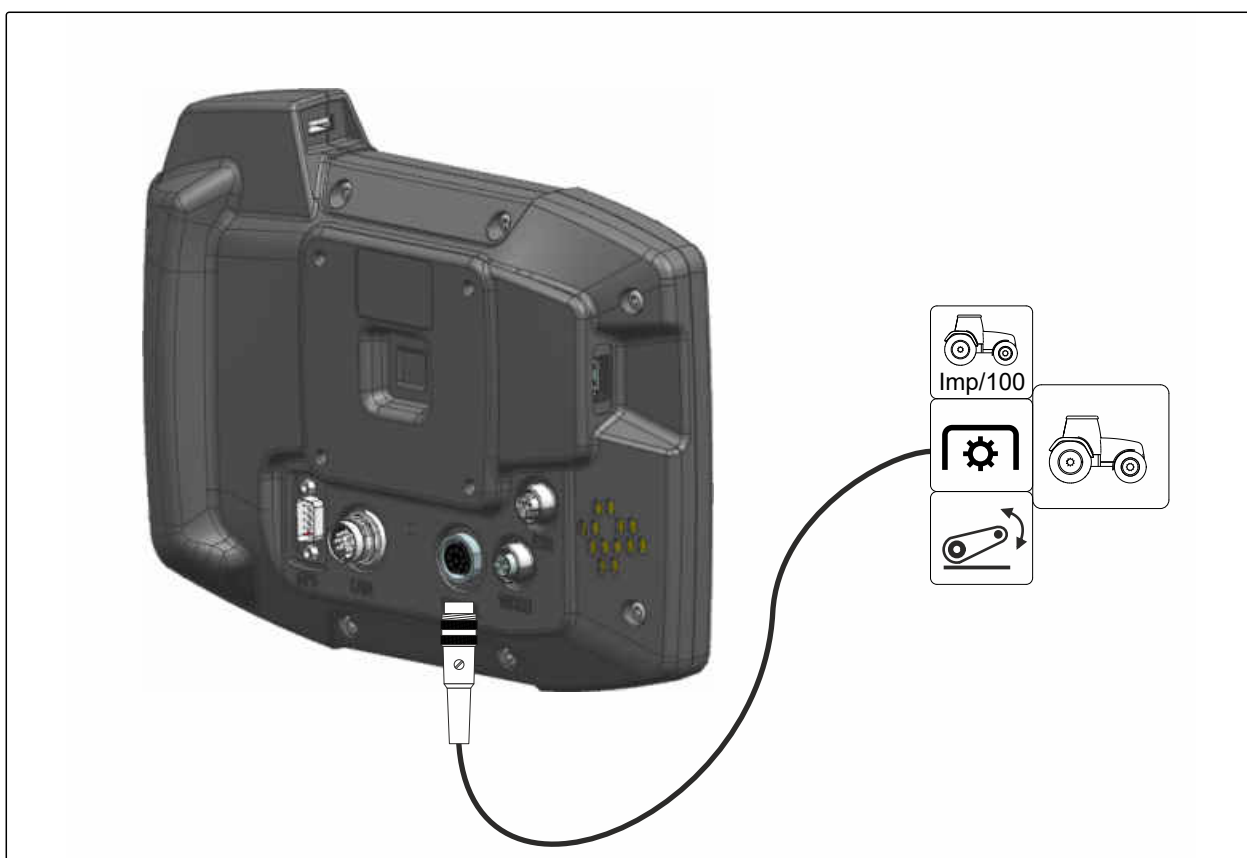
CMS-T-00003681-A.1



CMS-I-00002708

## 4.3 Podłączanie wtyczki sygnałowej

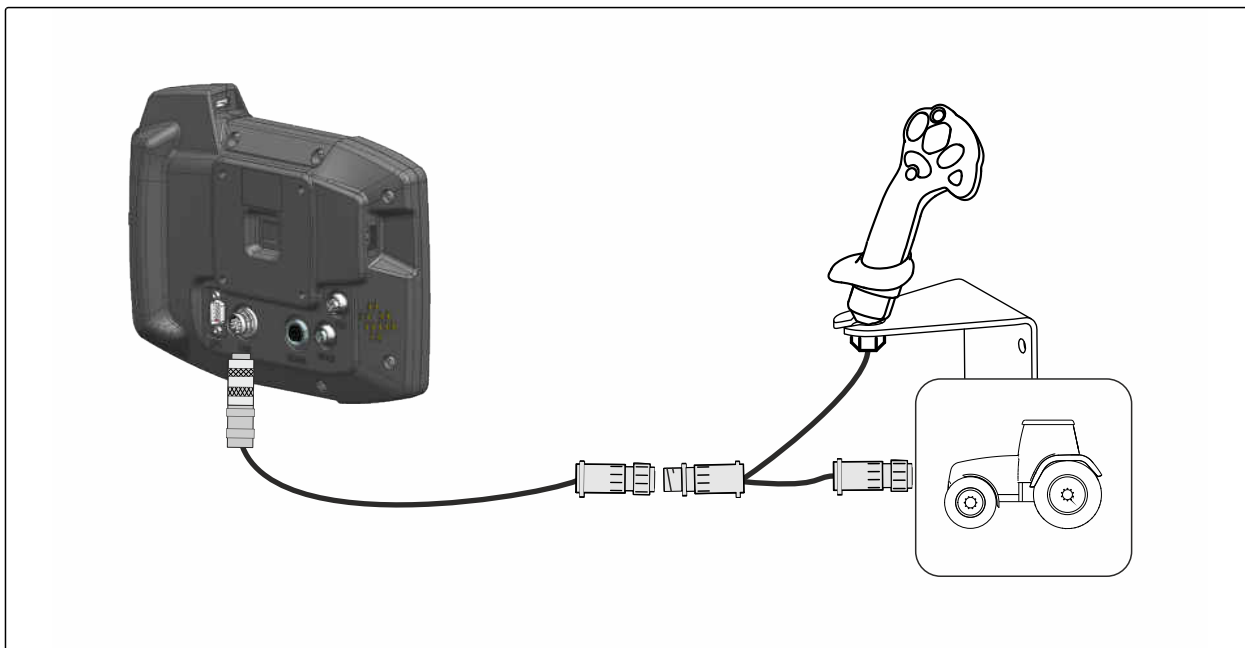
CMS-T-00003682-C.1



CMS-I-00002707

## 4.4 Podłączanie urządzenia wejściowego AUX-N

CMS-T-00003927-B.1



CMS-I-00002901



### WSKAZÓWKA

Ilustracja opisuje podłączanie urządzenia wejściowego AUX-N AMAZONE. Sposób podłączania urządzeń wejściowych AUX-N innych marek może być inny.

## Przegląd AmaTron 4

5

CMS-T-00001632-E.1

### 5.1 Widok od przodu

CMS-T-00001633-C.1

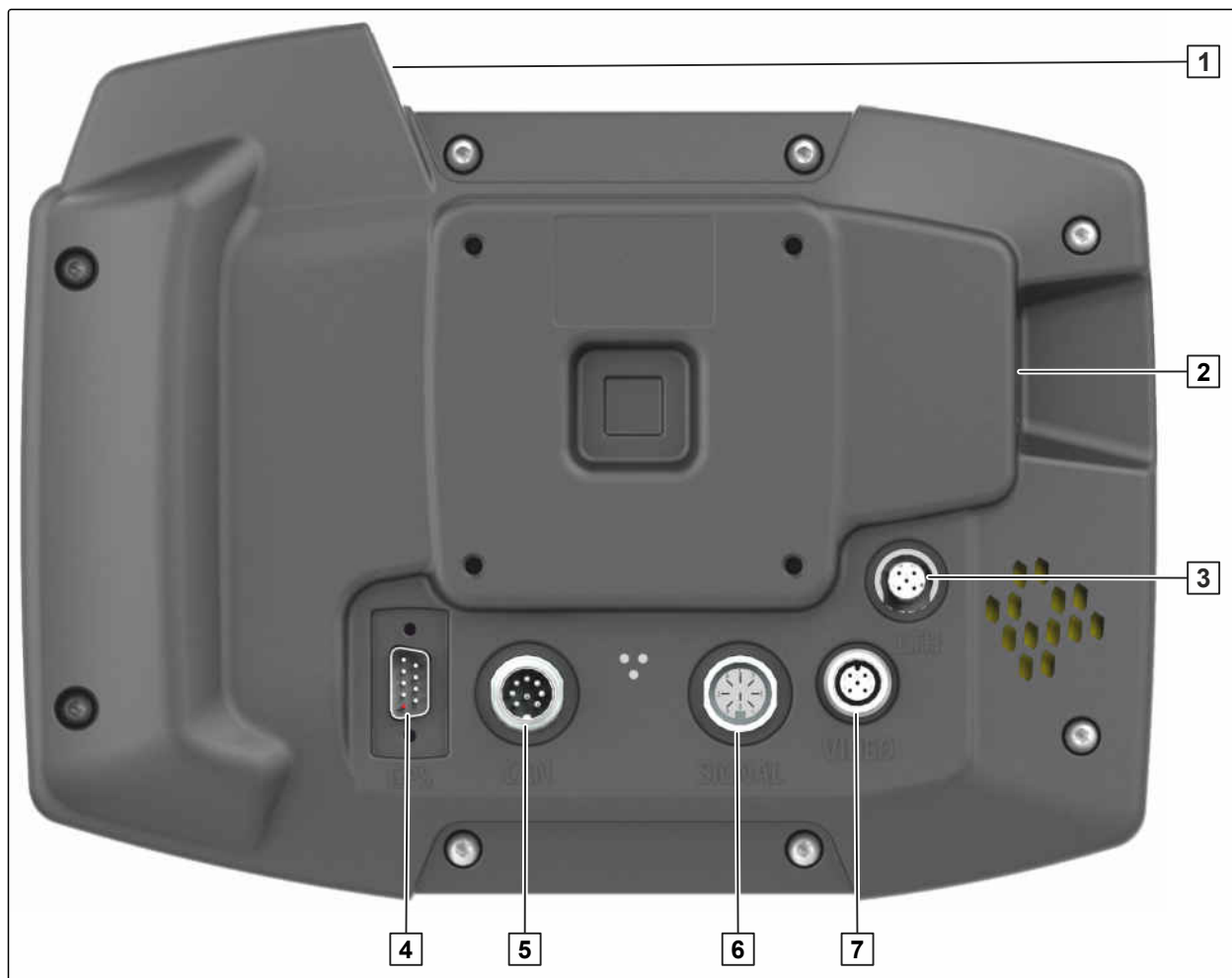


CMS-I-00001011

- |   |   |
|---|---|
| <b>1</b> Przycisk menu głównego           | <b>2</b> Przycisk widoku mapy                   |
| <b>3</b> Przycisk terminala uniwersalnego | <b>4</b> Przycisk ISB                           |
| <b>5</b> Lampka stanu                     | <b>6</b> Przyciski wyboru sterowania urządzenia |
| <b>7</b> Przycisk zał./wył.               | <b>8</b> Czujnik zbliżeniowy                    |
| <b>9</b> Czujnik jasności                 | <b>10</b> Ekran dotykowy                        |

## 5.2 Złącza

CMS-T-00000185-B.1



- |                                       |                             |
|---------------------------------------|-----------------------------|
| 1 Górne złącze USB                    | 2 Tyłne złącze USB          |
| 3 Złącze Ethernet do prac serwisowych | 4 Złącze sygnału GPS        |
| 5 Złącze magistrali CAN               | 6 Złącze sygnałów czujników |
| 7 Złącze kamery                       |                             |

## 5.3 Tabliczka znamionowa

CMS-T-00010641-A.1

- |                                |
|--------------------------------|
| 1 Numer części                 |
| 2 Zakodowana data kalendarzowa |
| 3 Numer wersji                 |
| 4 Numer seryjny                |



CMS-I-00007283

- 1 Numer urządzenia
- 2 Zakodowana data kalendarzowa
- 3 Typ

**AMAZONE**  
AMAZONEN-WERKE H. Dreyer GmbH & Co. KG  
Am Amazonenwerk 9-13 D-49205 Hasbergen  
Geräte-Nr.  1  2   
Typ  3



CMS-I-00007286

## 5.4 Przycisk ISB

CMS-T-00013136-A.1

Funkcja przycisku ISB zależy od podłączonego urządzenia. Jeśli urządzenie posiada funkcję ISB, funkcja ISB opisana jest w instrukcji obsługi urządzenia.

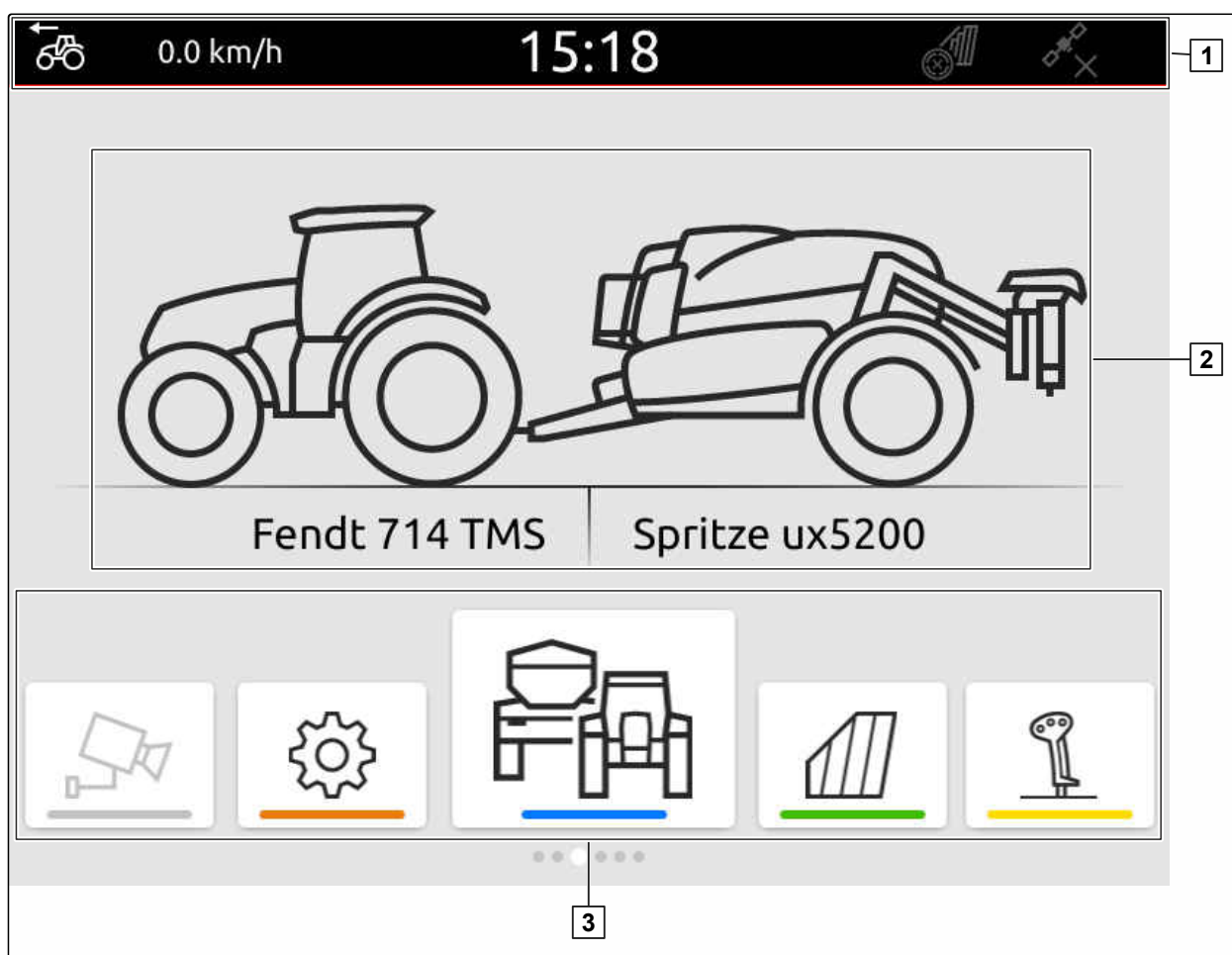
## Przegląd interfejsu użytkownika

6

CMS-T-00000210-G.1

### 6.1 Menu główne

CMS-T-00000234-C.1



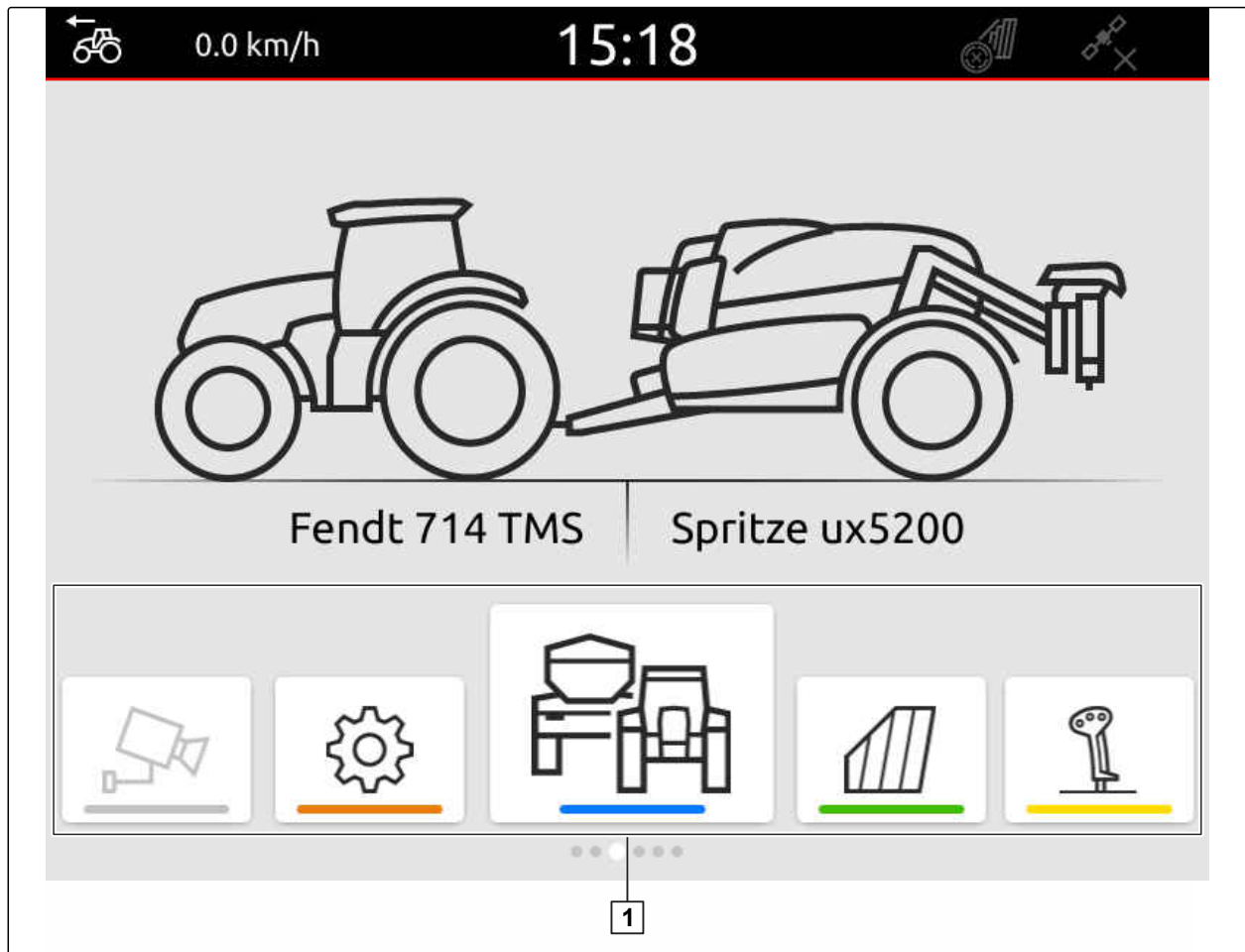
1 Pasek stanu

2 Widok aktywnego urządzenia i aktywnego ciągnika

3 Karuzela aplikacji

## 6.2 Karuzela aplikacji

CMS-T-00000254-D.1



CMS-I-00000110

Karuzela aplikacji **1** zawiera następujące aplikacje:

Aplikacja	Przycisk	Funkcja
Terminal uniwersalny	<p>Symbol zależy od wybranego urządzenia.</p> 	Wyświetlanie sterowania podłączonego urządzenia
Przyporządkowanie AUX-N		Konfigurowanie podłączonego urządzenia wejściowego AUX-N
Menu Konfiguracja		Konfigurowanie AmaTron 4
Zarządzanie urządzeniami		Zestawienie ciągników i urządzeń, konfigurowanie ciągników i urządzeń
Kamera		Wyświetlanie obrazu z kamery
Widok mapy		Otwieranie widoku mapy

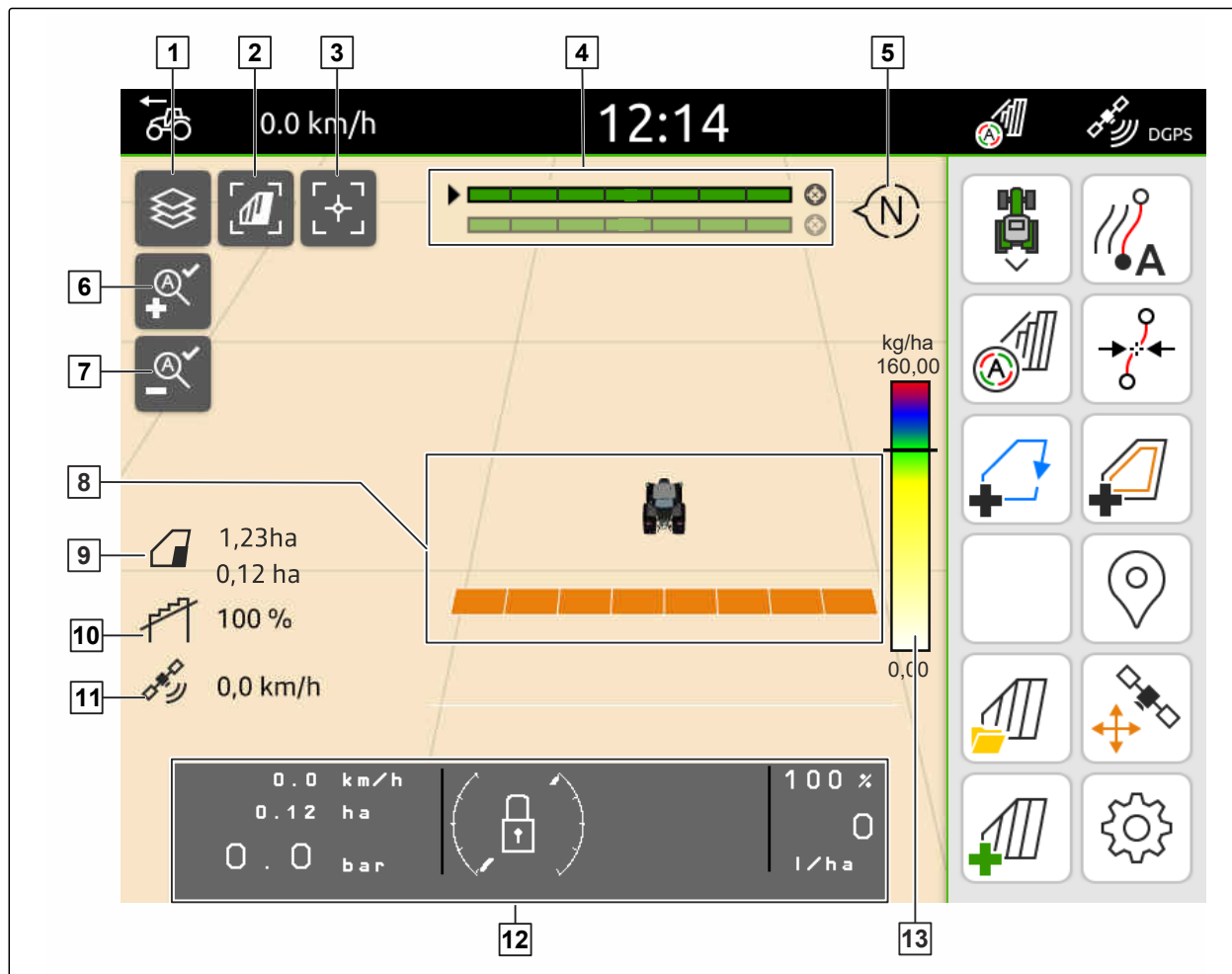


## 6.3 Widok mapy

CMS-T-00000241-G.1

### 6.3.1 Mapa

CMS-T-00000242-F.1



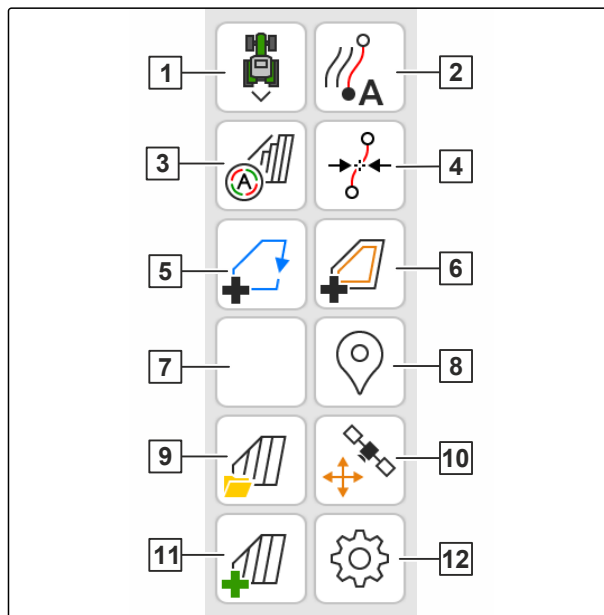
CMS-I-00000105

- |  |  |
|--|--|
| <b>1</b> Wybór karty aplikacyjnej                  | <b>2</b> Aktywacja perspektywy z lotu ptaka      |
| <b>3</b> Ustawianie pośrodku ciągnika i urządzenia | <b>4</b> Wybór Multi Boom                        |
| <b>5</b> Kompas                                    | <b>6</b> Wybór maksymalnego stopnia powiększenia |
| <b>7</b> Wybór minimalnego stopnia pomniejszenia   | <b>8</b> Symbol ciągnika i urządzenia            |
| <b>9</b> Wielkość pola i obrobiona powierzchnia    | <b>10</b> Stopień zachodzenia                    |
| <b>11</b> Prędkość GPS                             | <b>12</b> Informacje o urządzeniu                |
| <b>13</b> Skala wartości karty aplikacyjnej        |  |

### 6.3.2 Menu Praca

CMS-T-00000243-D.1

- 1 Odwracanie kierunku jazdy
- 2 Tworzenie śladu przejazdu
- 3 Automatyczna aktywacja włączania sekcji szerokości
- 4 Przesuwanie śladów przejazdu
- 5 Tworzenie granicy pola
- 6 Tworzenie wirtualnego nawrotu
- 7 Brak funkcji
- 8 Tworzenie zaznaczenia
- 9 Otwieranie menu Pole
- 10 Korekta znoszenia GPS
- 11 Tworzenie nowego pola
- 12 Konfigurowanie widoku mapy

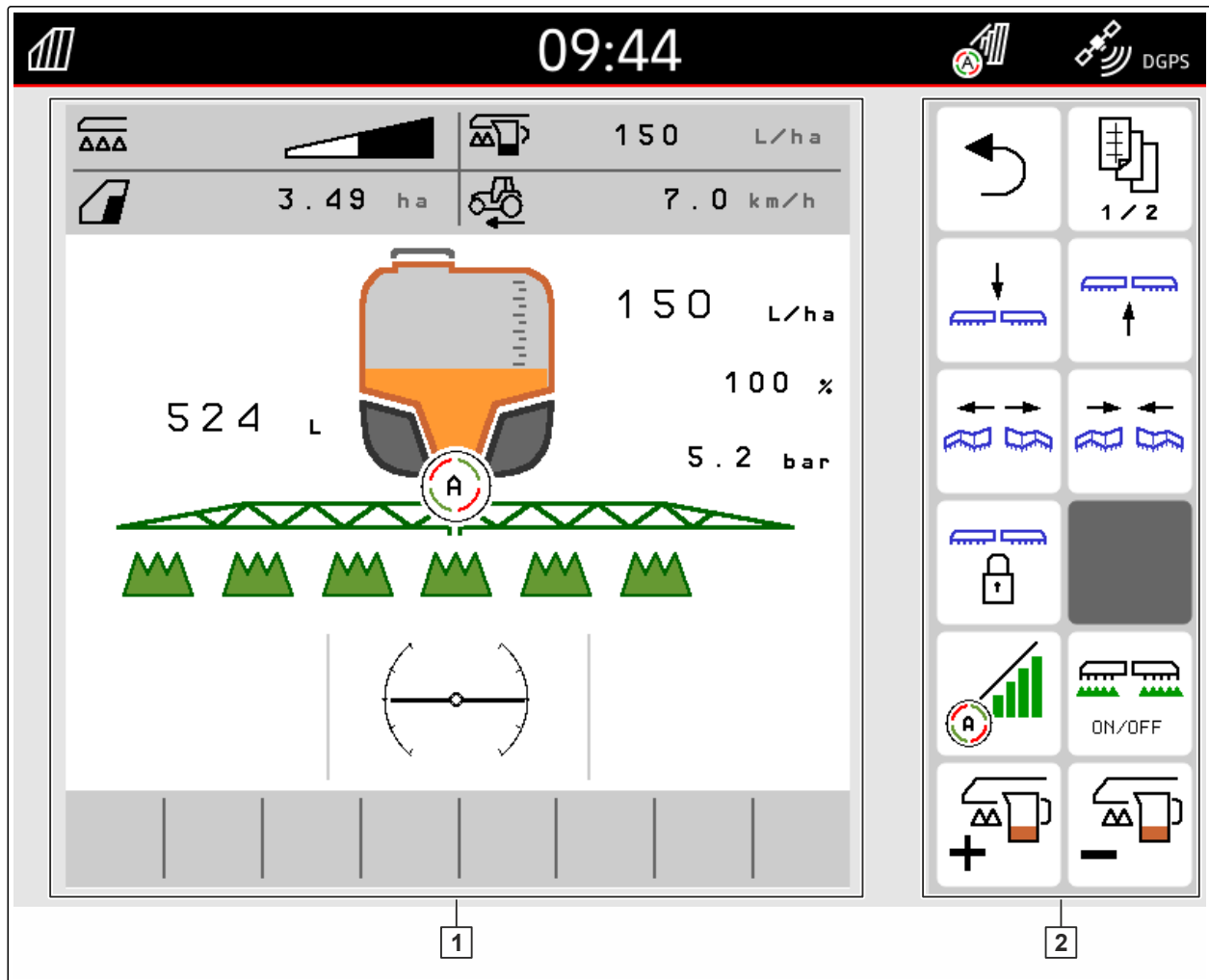


CMS-I-00000142

## 6.4 Terminal uniwersalny

CMS-T-00000236-D.1

Na terminalu uniwersalnym wizualizowany jest interfejs użytkownika sterowania urządzenia. Na terminalu uniwersalnym można wyświetlać informacje o urządzeniu i sterować urządzeniem. Terminal uniwersalny podzielony jest na obszary "Informacje o urządzeniu" oraz "Przyciski funkcyjne". W zależności od urządzenia w obszarze informacji o urządzeniu mogą znajdować się również przyciski.



CMS-I-00000107

- 1 Informacje o urządzeniu i sterowanie urządzenia      2 Przyciski funkcyjne



#### WSKAZÓWKA

Ekran terminala uniwersalnego zależy od podłączonego urządzenia.

# Podstawowa obsługa

# 7

CMS-T-00000181-H.1

## 7.1 Włączanie i wyłączanie urządzenia AmaTron 4

CMS-T-00000207-D.1

- ▶ Aby włączyć urządzenie AmaTron 4, nacisnąć przycisk zał./wył. **1**.



### WSKAZÓWKA

Jeśli podłączone jest urządzenie wejściowe AUX-N, należy potwierdzić przyporządkowanie urządzenia wejściowego AUX-N; patrz strona 145.

- ▶ Aby wyłączyć urządzenie AmaTron 4, przytrzymać naciśnięty przycisk zał./wył. **1**.



## 7.2 Korzystanie z pamięci USB

CMS-T-00013137-A.1



### WARUNKI

- ☑ Pojemność pamięci USB maksymalnie 64 GB
- ☑ Pamięć USB sformatowana w systemie plików FAT32
- ▶ Podłączyć odpowiednią pamięć USB do górnego lub tylnego złącza USB.
- ➔ Wyświetlony zostanie komunikat potwierdzający rozpoznanie pamięci USB.

## 7.3 Przechodzenie między aplikacjami

CMS-T-00000250-F.1

### 7.3.1 Korzystanie z przycisków menu

CMS-T-00000251-C.1

1. Aby otworzyć menu główne, nacisnąć **1**.
2. Aby otworzyć widok mapy, nacisnąć **2**.
3. Aby otworzyć terminal uniwersalny, nacisnąć **3**.

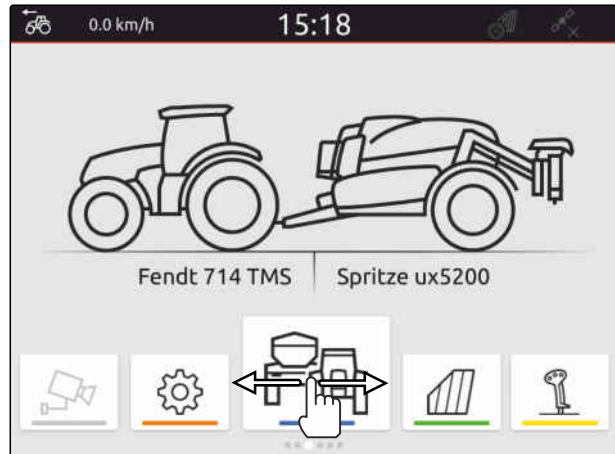


CMS-I-00000109

### 7.3.2 Korzystanie z karuzeli aplikacji

CMS-T-00000252-B.1

1. W menu głównym przesunąć palec na karuzeli aplikacji w lewo lub w prawo.
2. Wybrać żądaną aplikację.



### 7.3.3 Stosowanie gestów

CMS-T-00000260-F.1

Aplikacje obsługiwane gestami można wybrać w menu Konfiguracja, patrz strona 36.



## WAŻNE

### Niebezpieczeństwo uszkodzenia maszyny

Podczas wykonywania gestów na ekranie istnieje ryzyko przypadkowego naciśnięcia przycisków sterowania urządzenia.

- ▶ Gesty rozpoczynać na krawędzi wyświetlacza.
- ▶ Przesuwać palec od prawej lub lewej krawędzi wyświetlacza do środka wyświetlacza.



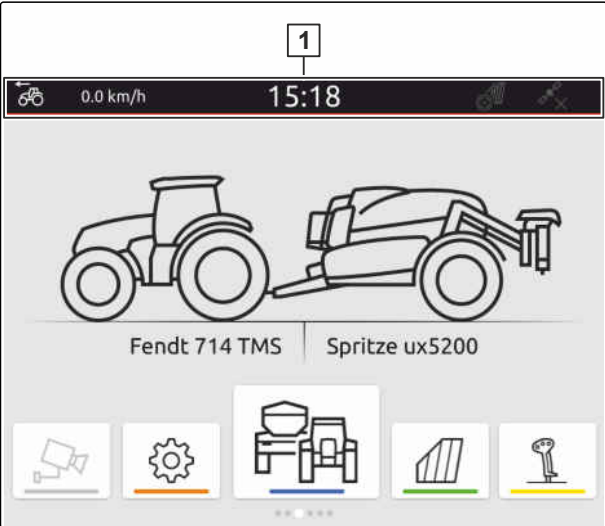
CMS-I-00000277

## 7.4 Konfigurowanie paska stanu

CMS-T-00000197-D.1



Pasek stanu **1** wyświetlany jest we wszystkich aplikacjach. Informacje wyświetlane na pasku stanu można konfigurować.

Poniższa tabela zawiera wszystkie dostępne funkcje:



CMS-I-00000310

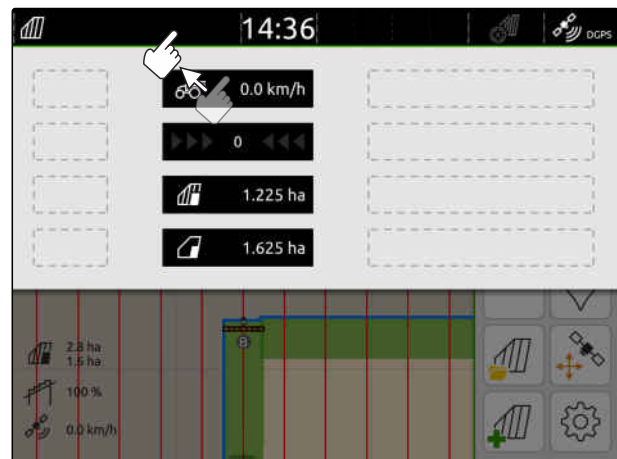
Symbol	Informacje
	Stan automatycznego włączania sekcji szerokości
	Prędkość
	Odbiór GPS
09:30	Godzina
	Nazwa pola
	Obrobiona powierzchnia wybranego pola

Symbol	Informacje
	Nieobrobiona powierzchnia wybranego pola
	Odchylenie od śladu przejazdu

1. Przytrzymać palec przez 2 sekundy na pasku stanu.

➔ Wszystkie informacje zostaną wyświetlone w zestawieniu.

2. Aby dodać lub usunąć informacje z paska stanu, przesunąć żądaną informację palcem w żądane położenie.
3. Aby zakończyć konfigurację, dotknąć wyświetlacz pod zestawieniem informacji.







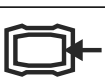




CMS-I-00000145

## 7.5 Korzystanie z menu szybkiego startu

CMS-T-00000203-E.1

Menu szybkiego startu zawiera przyciski pozwalające na szybki dostęp do następujących funkcji:

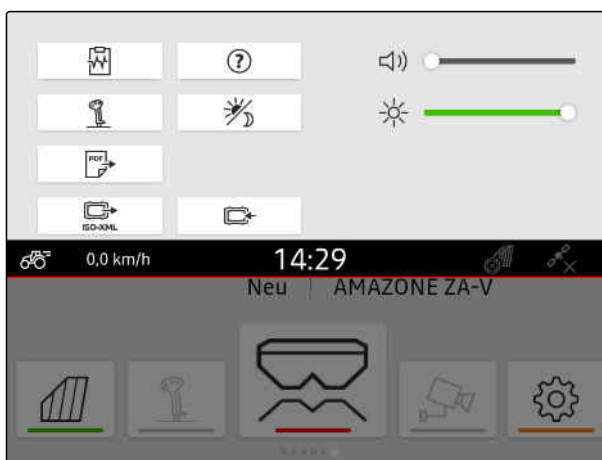
Symbol	Funkcja
	Eksportowanie danych diagnostycznych.
	Wyświetlanie przyporządkowania AUX-N.
	Eksportowanie danych zlecenia do pliku PDF.
 ISO-XML	Eksportowanie danych zlecenia w formacie ISO-XML.
	Wyświetlanie porad.
	Przełączanie między trybem dziennym i nocnym.
	Importowanie danych zlecenia ISO-XML i plików shape.
	Regulacja głośności za pomocą suwaka.
	Regulacja jasności wyświetlacza za pomocą suwaka.

1. Przesunąć palec od górnej krawędzi wyświetlacza na środek wyświetlacza.
- ➔ Wyświetlone zostanie menu szybkiego startu.



CMS-I-00000278

2. Wybrać żadaną funkcję.
3. Aby zamknąć menu szybkiego startu, dotknąć wyświetlacz pod menu szybkiego startu.



CMS-I-00000144

## 7.6 Wprowadzanie wartości liczbowych

CMS-T-00000204-B.1

Jeśli konieczne jest wprowadzenie wartości liczbowych, wyświetlana jest klawiatura numeryczna. Dodatkowo dostępne są funkcje kalkulatora. Wykonywane obliczenia wyświetlane są nad wprowadzaną wartością. Obowiązujący zakres wartości podawany jest w nawiasach.

1. Wprowadzić liczby lub działania matematyczne.
2. Potwierdzić wprowadzone dane przyciskiem



lub

aby anulować wprowadzone dane,  
dotknąć ekran nad klawiaturą numeryczną.





## 7.7 Wprowadzanie tekstu

CMS-T-00000205-D.1

Jeśli konieczne jest wprowadzenie tekstu, wyświetlana jest klawiatura ze znakami.

- ▶ Aby wprowadzić cyfry lub znaki specjalne, wybrać .



CMS-I-00000113

- ▶ Aby wyświetlić pozostałe znaki specjalne, wybrać .



### WSKAZÓWKA

Jeśli wybrano język chiński lub japoński, litery łacińskie są konwertowane na znaki chińskie lub japońskie. Dla konwersji wyświetlane są propozycje. W przypadku znaków japońskich można wybierać pomiędzy różnymi typami znaków.

- ▶ Aby wybierać spośród japońskich typów znaków, wybrać przycisk .



CMS-I-00005064

- ▶ Zatwierdzenie wprowadzonego tekstu przyciskiem

lub

*aby anulować wprowadzony tekst*  
dotknąć ekran nad klawiaturą ze znakami.

## 7.8 Usuwanie elementów

CMS-T-00003584-A.1

1. Aby usunąć elementy,

Wybrać .


2. Zatwierdzić usunięcie przyciskiem .

## 7.9 Zmiana nazwy elementów

CMS-T-00003585-A.1

1. Przytrzymać naciśniętą nazwę elementu.

2. Wprowadzić nazwę.

3. Zatwierdzić nazwę przyciskiem .


## 7.10 Wyświetlanie porad

CMS-T-00003638-B.1

Porady zawierają instrukcje i filmy ułatwiające obsługę urządzenia AmaTron 4.

Porady wyświetlane są dla następujących menu:

- Menu główne
- Widok mapy
- Menu urządzenia wejściowego AUX-N

1. Przejść dożądanego menu.
2. Otworzyć menu szybkiego startu.
3. wybrać .



CMS-I-00000278

## Korzystanie z terminala uniwersalnego

# 8

CMS-T-00000475-B.1

W terminalu uniwersalnym wizualizowane jest sterowanie urządzenia. Urządzenie można obsługiwać przez terminal uniwersalny. Można przełączać między sterowaniami podłączonych urządzeń.

Przyciski sterowania urządzenia można obsługiwać bezpośrednio poprzez dotykanie lub za pomocą fizycznych przycisków z prawej strony terminala AmaTron 4. Układ fizycznych przycisków odpowiada układowi przycisków w interfejsie użytkownika.

1. *Aby otworzyć terminal uniwersalny,*  
naciśnąć przycisk terminala uniwersalnego **1**.
2. *Aby wybrać sterowanie urządzeń, między którymi można przełączać,*  
przytrzymać naciśnięty przycisk terminala uniwersalnego **1**.
  - ➔ Wyświetlona zostanie lista z podłączonymi urządzeniami.
3. Wybrać żądane urządzenie.
  - ➔ Wybrane urządzenia zaznaczone zostaną haczykiem.
4. *Aby przełączyć między sterowaniami wybranych urządzeń,*  
naciśnąć przycisk terminala uniwersalnego **1**.



# Wprowadzanie ustawień podstawowych

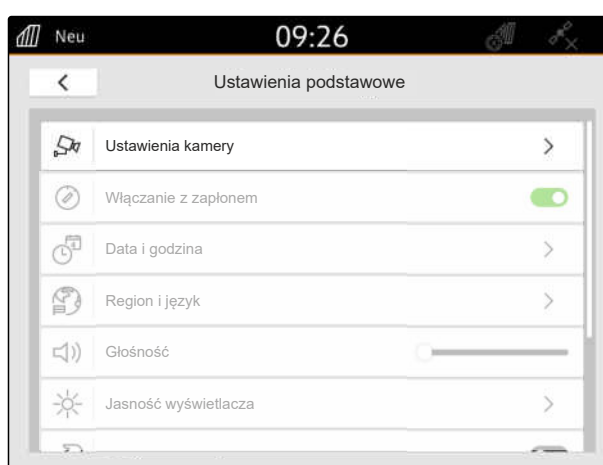
9

CMS-T-00000182-J.1

## 9.1 Ustawianie kamery

CMS-T-00000212-I.1

1. W menu Konfiguracja wybrać *"Ustawienia podstawowe" > "Ustawienia kamery"*.



CMS-I-00000152

2. Aby korzystać z kamery, aktywować punkt *"Kamera"*.
3. Aby automatycznie wyświetlać obraz z kamery przy włączonym biegu wstecznym, aktywować *"Automatyczne wykrywanie jazdy wstecz"*.

Wartość progowa ekranu kamery określa prędkość, od której wyświetlany jest obraz z kamery podczas cofania.

4. W punkcie *"Wartość progowa ekranu kamery"* wprowadzić żądaną prędkość.
5. Aby wyświetlić odbicie lustrzane obrazu z kamery, aktywować *"Odbicie lustrzane obrazu z kamery w poziomie"* lub *"Odbicie lustrzane obrazu z kamery w pionie"*.



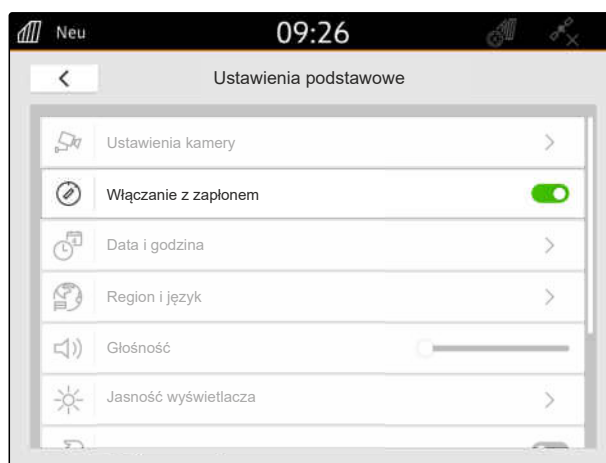
CMS-I-00000165

## 9.2 Aktywacja włączania z zapłonem

CMS-T-00000214-F.1

Jeśli funkcja włączania z zapłonem jest aktywowana, urządzenie AmaTron 4 będzie włączane i wyłączane wraz z zapłonem ciągnika.

1. Wybrać "*Ustawienia podstawowe*" w menu Konfiguracja.
2. Aktywować "*Włączanie z zapłonem*"  
  
lub  
  
dezaktywować "*Włączanie z zapłonem*".

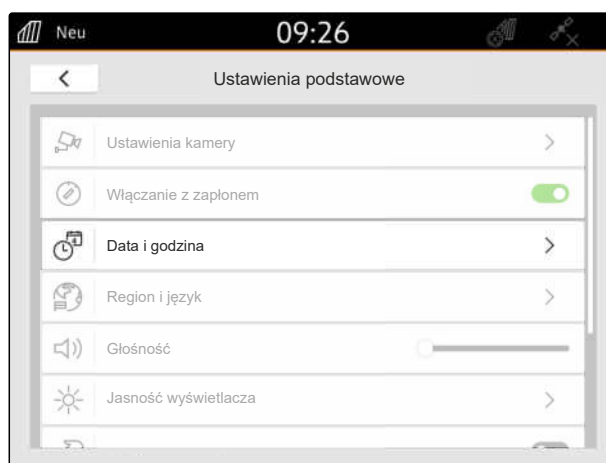


CMS-I-00000160

## 9.3 Ustawianie daty i godziny

CMS-T-00001685-F.1

1. W menu Konfiguracja wybrać "*Ustawienia podstawowe*" > "*Data i godzina*".



CMS-I-00000148

2. Jeśli data i godzina mają być odczytywane z sygnału GPS, aktywować "Synchronizację czasu GPS"

lub

jeśli data i godzina mają zostać wprowadzone ręcznie, dezaktywować "Synchronizację czasu GPS".

3. Wprowadzić żadaną datę w punkcie "Data".
4. W punkcie "Format daty" ustawić żądany format daty.
5. W punkcie "Godzina" wprowadzić żadaną godzinę, format godziny i strefę czasową.

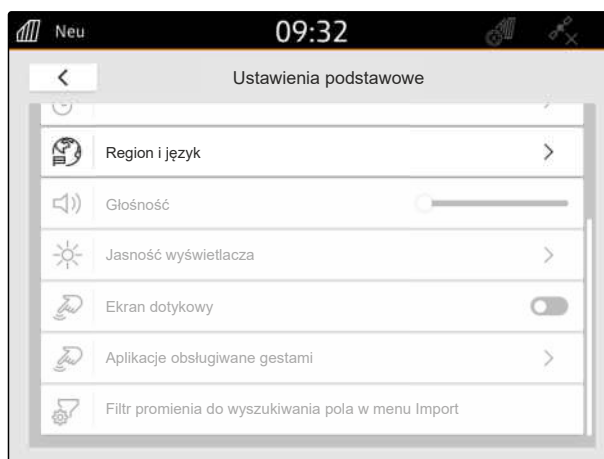


CMS-I-00000153

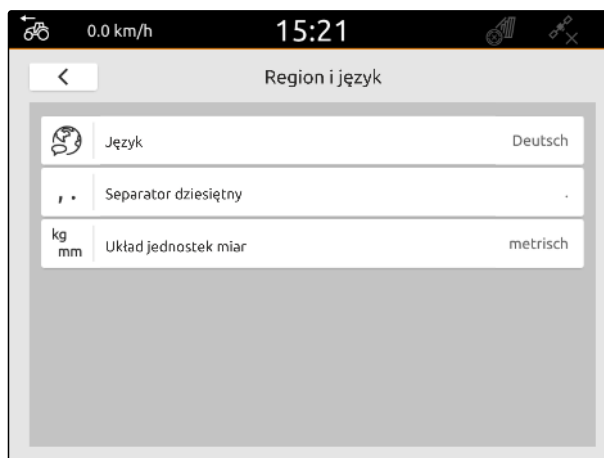
## 9.4 Zmiana języka i ustawień regionalnych

CMS-T-00000216-F.1

1. W menu Konfiguracja wybrać "Ustawienia podstawowe" > "Region i język".



2. W punkcie "Język" wybrać żądany język.
3. W punkcie "Separator dziesiętny" wybrać żądany separator dziesiętny.
4. W punkcie "Układ jednostek miar" wybrać żądany układ jednostek miar.



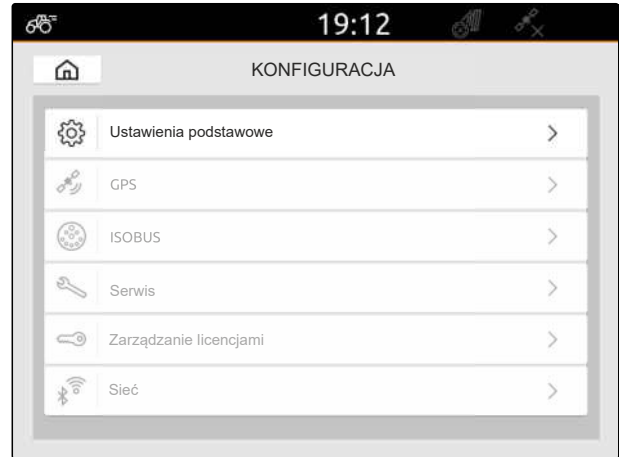
## 9.5 Regulacja głośności

CMS-T-00003606-D.1

### 9.5.1 Regulacja głośności w ustawieniach podstawowych

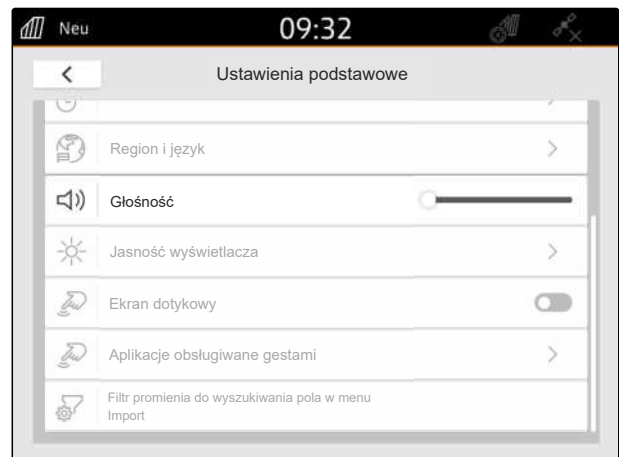
CMS-T-00000220-G.1

1. Wybrać "Ustawienia podstawowe" w menu Konfiguracja.



CMS-I-00000167

2. Ustawić głośność za pomocą suwaka.



CMS-I-00000178

### 9.5.2 Ustawianie głośności przez menu szybkiego startu

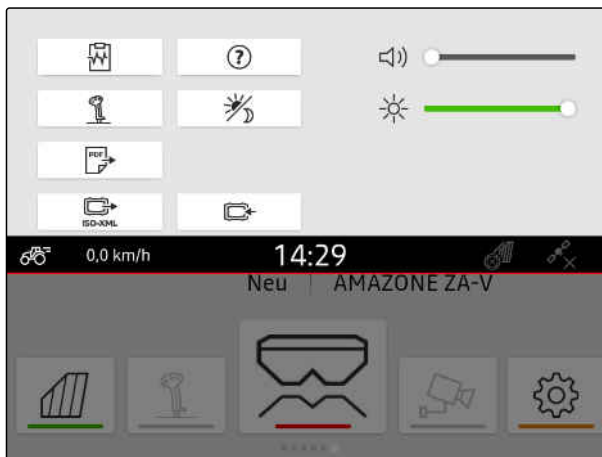
CMS-T-00003607-C.1

1. Przesunąć palec od górnej krawędzi wyświetlacza na środek wyświetlacza.
- ➔ Wyświetlone zostanie menu szybkiego startu.



CMS-I-00000278

2. Ustawić głośność za pomocą suwaka.



CMS-I-00000144

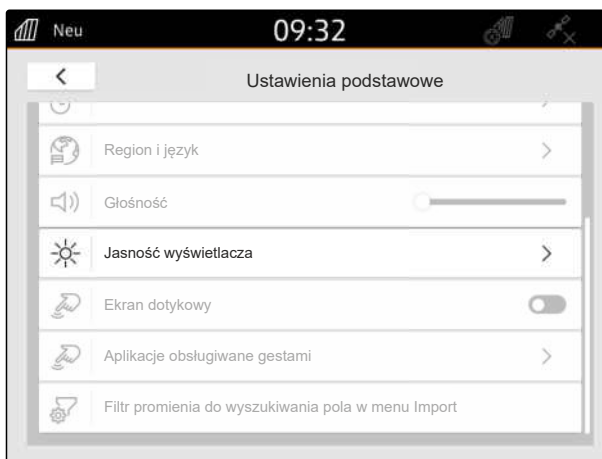
## 9.6 Ustawianie jasności wyświetlacza

CMS-T-00003608-D.1

### 9.6.1 Ustawianie jasności wyświetlacza w ustawieniach podstawowych

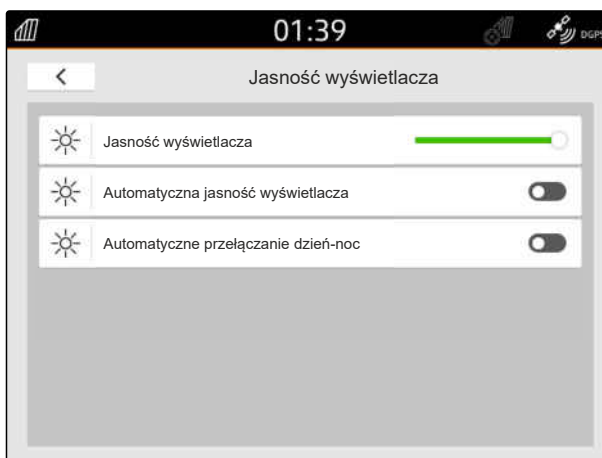
CMS-T-00000221-G.1

1. W menu Konfiguracja wybrać "Ustawienia podstawowe" > "Jasność wyświetlacza".



CMS-I-00000181

2. Ustawić jasność wyświetlacza za pomocą suwaka.
3. Jeśli jasność wyświetlacza ma być automatycznie dopasowana do jasności otoczenia, aktywować "Automatyczna jasność wyświetlacza".
4. Jeśli w zależności od jasności otoczenia ma następować automatyczne przełączanie między trybem dziennym i nocnym, aktywować "Automatyczne przełączanie dzień-noc".



CMS-I-00004917



### 9.6.2 Ustawianie jasności wyświetlacza przez menu szybkiego startu

CMS-T-00003609-C.1

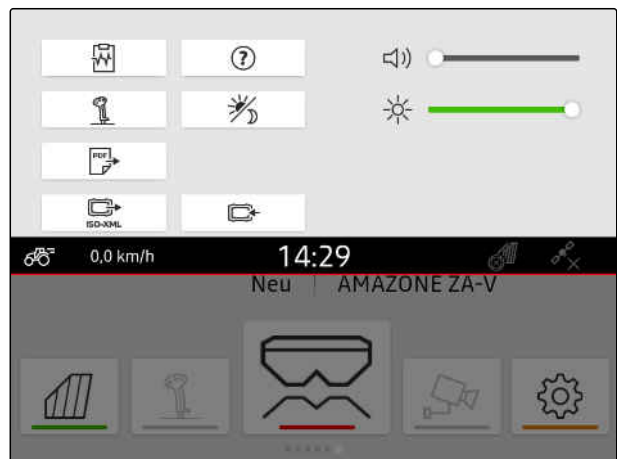
1. Przesunąć palec od górnej krawędzi wyświetlacza na środek wyświetlacza.

➔ Wyświetlone zostanie menu szybkiego startu.



CMS-I-00000278

2. Ustawić jasność wyświetlacza za pomocą suwaka.

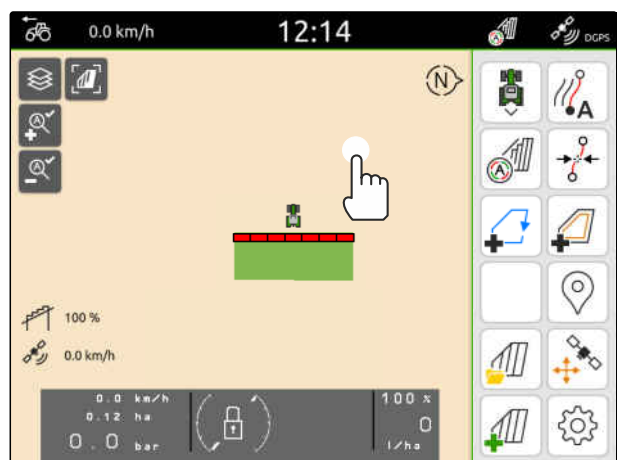


CMS-I-00000144

## 9.7 Aktywacja wskaźnika dotknięcia wyświetlacza

CMS-T-00000223-G.1

Jeśli ta funkcja jest aktywowana, za każdym razem podczas dotknięcia wyświetlacza w punkcie dotknięcia wyświetlane jest białe kółko.



CMS-I-00002924

## 9 | Wprowadzanie ustawień podstawowych

### Aktywacja aplikacji obsługiwanych gestami

1. Wybrać "Ustawienia podstawowe" w menu Konfiguracja.

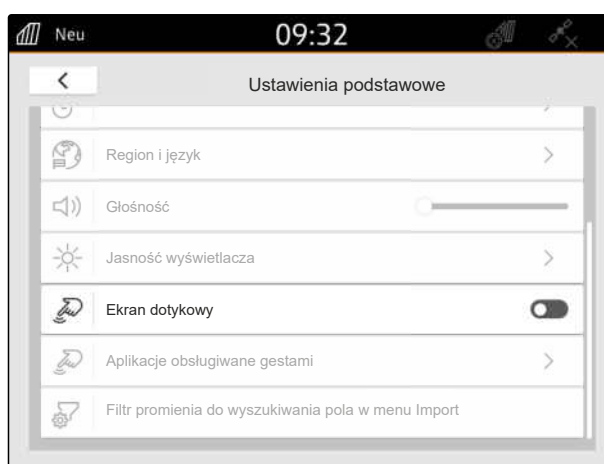


CMS-I-00000167

2. Aktywować wskaźnik dotknięcia w punkcie "Ekran dotykowy"

lub

dezaktywować "Ekran dotykowy".



CMS-I-00000180

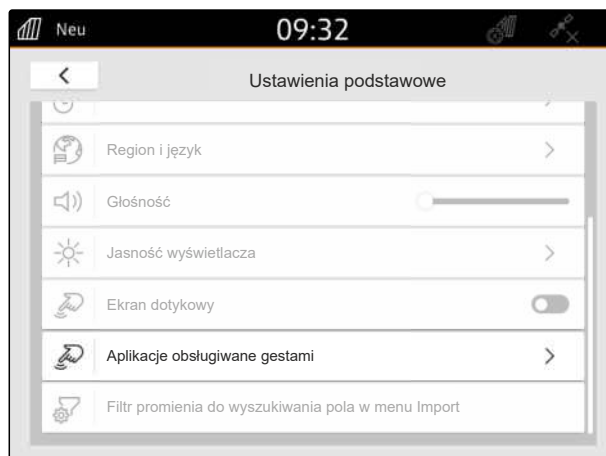
## 9.8 Aktywacja aplikacji obsługiwanych gestami

CMS-T-00000224-G.1

**Gestami można przechodzić między następującymi aplikacjami:**

- Widok mapy
- Obraz z kamery
- Terminal uniwersalny wszystkich podłączonych urządzeń

1. W menu Konfiguracja wybrać *"Ustawienia podstawowe" > "Aplikacje obsługiwane gestami"*.
2. Aktywować żądane aplikacje  
  
lub  
  
dezaktywować aplikacje.
3. *Aby przechodzić między wybranymi aplikacjami,*  
patrz strona 23.



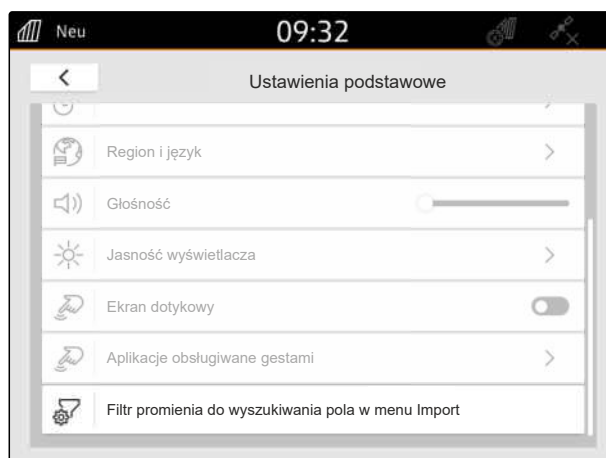
CMS-I-00000182

## 9.9 Filtr promienia do wyszukiwania pola w menu Import

CMS-T-00013055-A.1

W menu Import pliki shape można filtrować na podstawie odległości od aktualnej pozycji GPS. Wszystkie pliki shape, których dane wykraczają poza podany promień, są ukryte w menu Import.

1. W menu Konfiguracja wybrać punkt *"Ustawienia podstawowe" > "Filtr promienia do wyszukiwania pola w menu Import"*.
2. Wybrać żądany promień.



CMS-I-00008290

# Konfigurowanie GPS

10

CMS-T-00001689-G.1

## 10.1 Wykorzystywanie sygnału GPS z ISOBUS ciągnika

CMS-T-00010450-B.1

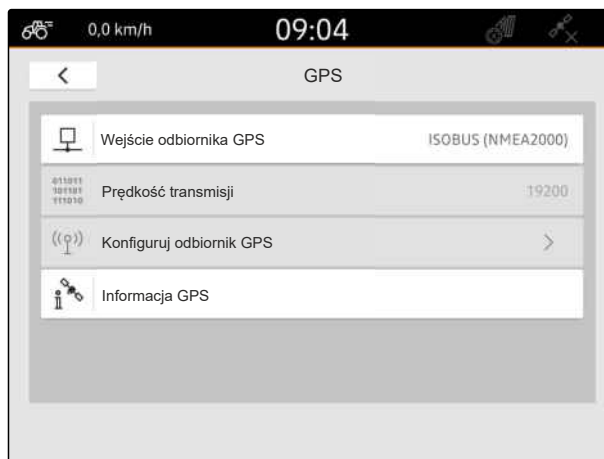
Jeśli ciągnik przesyła sygnał GPS jako NMEA2000 do magistrali ISOBUS, AmaTron 4 może wykorzystywać ten sygnał GPS.



### WSKAZÓWKA

Jeśli ciągnik przesyła sygnał GPS do magistrali ISOBUS, AmaTron 4 nie może przysyłać sygnału GPS do magistrali ISOBUS, patrz strona 62.

1. W menu Konfiguracja wybrać "GPS".
  2. W punkcie "Wejście odbiornika GPS" wybrać "ISOBUS NMEA2000".
- ➔ Punkty menu "Szybkość transmisji" i "Konfiguruj odbiornik GPS" zostaną dezaktywowane.



CMS-I-00008403

## 10.2 Konfigurowanie odbiornika A100, A101 lub A631

CMS-T-00001692-F.1

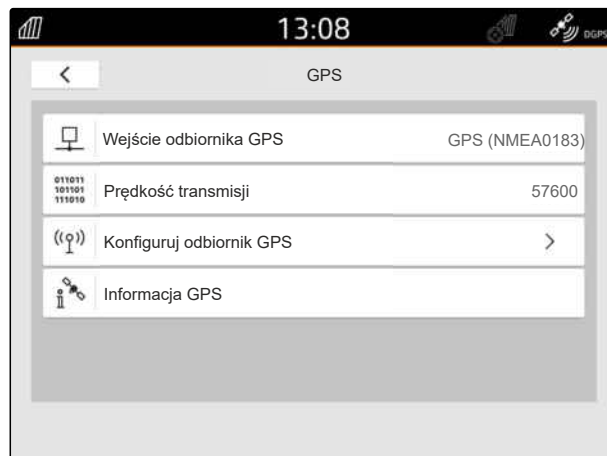
Ten odbiornik GPS pozwala na ręczne ustawianie obu satelitów korekcyjnych. Satelity korekcyjne przesyłają dane korekcyjne do odbiornika. Dane korekcji zwiększają dokładność.



#### WARUNKI

- ☑ Podłączony odbiornik A100, A101 lub A631

1. W menu Konfiguracja wybrać "GPS".
  2. W punkcie "Wejście odbiornika GPS" wybrać "GPS (NMEA0183)".
  3. Wybrać "Konfiguruj odbiornik GPS".
- ➔ Podłączony odbiornik GPS zostanie wyszukany.



CMS-I-00001056

4. W punkcie "Satelita 1" i "Satelita 2" wybrać "automatycznie".
- ➔ Przy ustawieniu "automatycznie" odbiornik GPS automatycznie wyszukuje właściwych satelitów.



CMS-I-00001055



#### WSKAZÓWKA

Odbiornik GPS może przysyłać dane NMEA2000 do magistrali CAN. To ustawienie powinno być aktywowane wyłącznie przez doświadczonych użytkowników.

5. Jeśli odbiornik GPS ma przysyłać dane NMEA2000 do magistrali CAN, aktywować "NMEA 2000 (CAN)".

## 10.3 Konfigurowanie odbiornika Ag-Star

CMS-T-00001693-G.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.

W trybie korekcji "SBAS GPS" dostępny jest sygnał o dużej dokładności w czasie odbioru sygnału korekcji SBAS.

Do systemów SBAS należą systemy korekcyjne EGNOS, WAAS i MSAS. Bliższe informacje

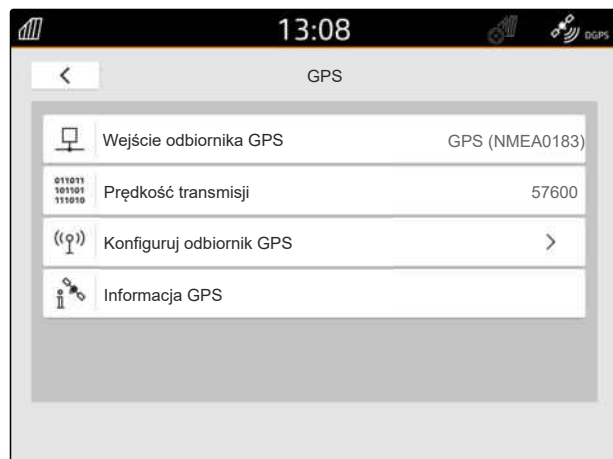
dotyczące dostępności SBAS można znaleźć w internecie. W regionach bez dostępności SBAS można korzystać z trybu korekcji "GPS/GLONASS".



#### WARUNKI

- ✓ Podłączony odbiornik Ag-Star

1. W menu Konfiguracja wybrać "GPS".
  2. W punkcie "Wejście odbiornika GPS" wybrać "GPS (NMEA0183)".
  3. W punkcie "Prędkość transmisji" wybrać "automatycznie".
  4. Wybrać "Konfiguruj odbiornik GPS".
- ➔ Podłączony odbiornik GPS zostanie wyszukany.



CMS-I-00001056

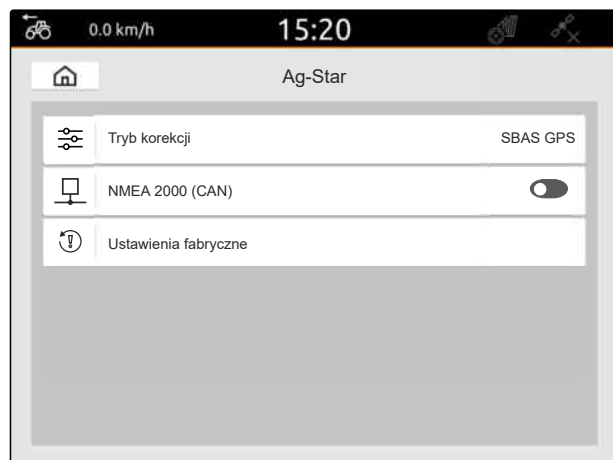
5. W punkcie "Tryb korekcji" wybrać żądany tryb korekcji.



#### WSKAZÓWKA

Odbiornik GPS może przysyłać dane NMEA2000 do magistrali CAN. To ustawienie powinno być aktywowane wyłącznie przez doświadczonych użytkowników.

6. Jeśli odbiornik GPS ma przysyłać dane NMEA2000 do magistrali CAN, aktywować "NMEA 2000 (CAN)".



CMS-I-00001057

## 10.4 Konfigurowanie innego odbiornika GPS

CMS-T-00003635-E.1



### WARUNKI

- ☑ Odbiornik GPS podłączony

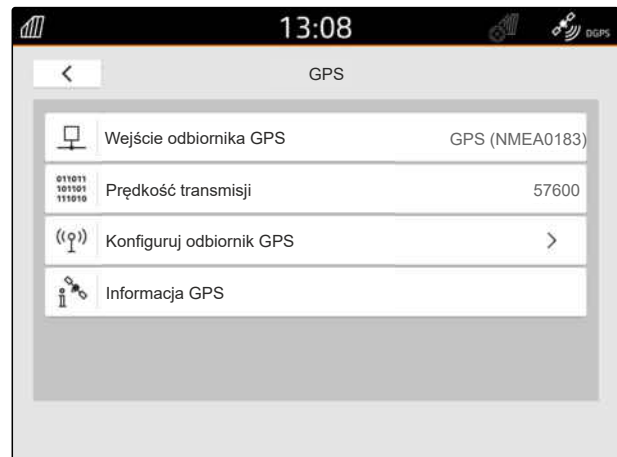
**Podłączony odbiornik GPS musi spełniać poniższe wymagania minimalne. Dane wartości podane są w instrukcji obsługi odbiornika GPS. Odbiorniki GPS należące do wyposażenia ciągnika można skonfigurować przez ciągnik.**

- ☑ obsługa NMEA0183
- ☑ prędkość transmisji: co najmniej 19200 bodów lub optymalnie 57600 bodów
- ☑ GGA: co najmniej 5 Hz lub optymalnie 10 Hz
- ☑ VTG: co najmniej 5 Hz lub optymalnie 10 Hz
- ☑ GSA: 1 Hz
- ☑ ZDA: 1 Hz

1. W menu Konfiguracja wybrać "GPS".
2. W punkcie "Wejście odbiornika GPS" wybrać "GPS (NMEA0183)".
3. W przypadku wartości GGA i wartości VTG równej 10 Hz w punkcie "Prędkość transmisji" wybrać "57600".

lub

W przypadku wartości GGA i wartości VTG równej 5 Hz w punkcie "Prędkość transmisji" wybrać "19200" lub "57600".



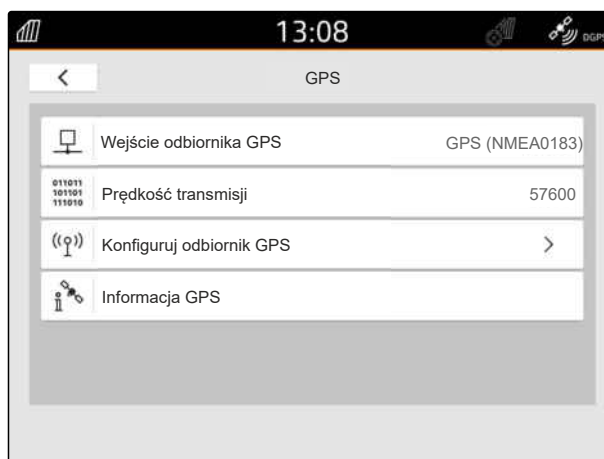
CMS-I-00001056

## 10.5 Przywracanie ustawień fabrycznych odbiornika GPS

CMS-T-00001744-F.1

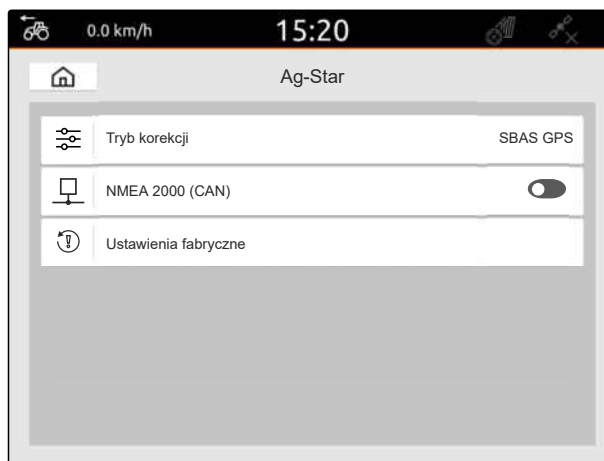
Jeśli odbiornik GPS nie działa poprawnie, można przywrócić jego ustawienia fabryczne.

1. W menu Konfiguracja wybrać "Odbiornik GPS".
2. Wybrać "Konfiguruj odbiornik GPS".



CMS-I-00001056

3. wybrać "Ustawienia fabryczne".
4. Zatwierdzić przywracanie przyciskiem ✓.
5. Skonfigurować odbiornik GPS od nowa.



CMS-I-00001057



# Konfigurowanie ISOBUS

# 11

CMS-T-00000281-H.1

Chcąc korzystać z kilku terminali obsługowych na ISOBUS i urządzenia wejściowego AUX-N, należy skonfigurować ISOBUS.

Każdy terminal obsługowy ISOBUS ma jednoznaczny numer identyfikacyjny w stosunku do terminala uniwersalnego i kontrolera zadań, numer UT i numer TC. Na terminalu uniwersalnym wizualizowane jest sterowanie urządzenia, natomiast w kontrolerze zadań zarządza się dokumentacją zleceń urządzenia.

Jeśli terminal uniwersalny lub kontroler zadań nie musi być wykorzystywany na terminalu AmaTron 4, terminal uniwersalny lub kontroler zadań można dezaktywować.

Urządzenia wejściowe AUX-N mogą zostać skonfigurowane wyłącznie na terminalu obsługowym z numerem UT 1.

Jeśli terminal AmaTron 4 jest jedynym podłączonym terminalem obsługowym, urządzenie automatycznie pobierze numer UT i numer TC terminala AmaTron 4.

**Jeśli oprócz terminala AmaTron 4 podłączone są dodatkowe terminale obsługowe, obowiązuje następująca zasada:**

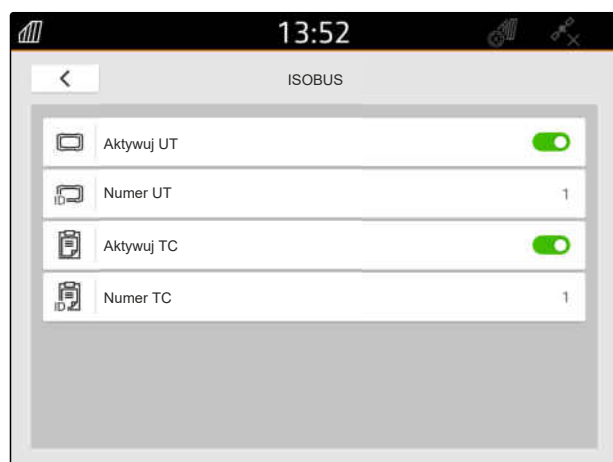
- Jeśli podłączone są terminale obsługowe z tym samym numerem UT lub TC, terminal AmaTron 4 automatycznie wybierze wolny numer UT i TC. W takiej sytuacji wyświetlony zostanie komunikat.
- Aby sterowanie urządzenia i dokumentacja zleceń realizowane były na żądanym terminalu obsługowym, numer UT oraz numer TC muszą zostać skonfigurowane w sterowaniu urządzenia.
- Podłączone urządzenie wybiera terminal obsługowy z numerem UT i numerem TC, dla którego urządzenie zostało ostatnio skonfigurowane.

1. W menu Konfiguracja wybrać "ISOBUS".



CMS-I-00000170

2. *Jeśli sterowanie urządzenia ma być stosowane na terminalu AmaTron 4, aktywować UT.*
3. *Jeśli podłączone urządzenie wejściowe AUX-N ma zostać skonfigurowane przez terminal AmaTron 4, w punkcie "Numer UT" wybrać 1.*
4. *Jeśli sterowanie urządzenia ma być wyświetlane na terminalu AmaTron 4, w sterowaniu urządzenia zmienić numer UT na numer UT terminala AmaTron 4.*
5. *Jeśli dokumentacja zleceń ma być stosowana na terminalu AmaTron 4, aktywować TC.*
6. *Jeśli dokumentacja zleceń i automatyczne włączanie sekcji szerokości podłączonego urządzenia mają być stosowane na terminalu AmaTron 4, w sterowaniu urządzenia zmienić numer TC na numer TC terminala AmaTron 4.*



CMS-I-00000408



## USUWANIE BŁĘDU

*Sterowanie urządzenia, dokumentacja zleceń lub konfiguracja AUX-N nie są wyświetlane na żądanym terminalu obsługowym?*

1. Sprawdzić zgodność numerów UT i numerów TC terminala obsługowego i podłączonego urządzenia.
2. Wyłączyć zapłon.
3. Uruchomić ponownie wszystkie terminale obsługowe.
4. Włączyć zapłon.
5. Ponownie sprawdzić numery UT i numery TC.

# Zarządzanie licencjami

# 12

CMS-T-00001691-J.1

Zarządzanie licencjami umożliwia aktywowanie licencji w celu ciągłego korzystania z przypisanych aplikacji.

**Bez aktywowanych licencji z funkcji można korzystać w następujący sposób:**

- GPS-Track: możliwość korzystania przez 50 godzin, gdy po raz pierwszy utworzony zostanie ślad przejazdu.
- GPS-Switch basic i GPS-Switch pro: możliwość korzystania przez 50 godzin, gdy po raz pierwszy podłączone zostanie urządzenie z automatycznym włączaniem sekcji szerokości.
- GPS-Maps&Doc: dane zleceń można eksportować lub importować 25 razy.
- AmaCam: możliwość korzystania przez 50 godzin, jeśli kamera aktywowana jest w ustawieniach.

Okres ważności licencji z ograniczeniem czasowym GPS-Track, AmaCam, GPS-Switch basic i GPS-Switch pro jest odliczany, gdy AmaTron 4 jest włączony, nawet jeśli odpowiednie funkcje nie są już wykorzystywane.

Chcąc korzystać z aplikacji bez ograniczeń, należy zakupić u dystrybutorów AMAZONE klucz licencyjny.

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

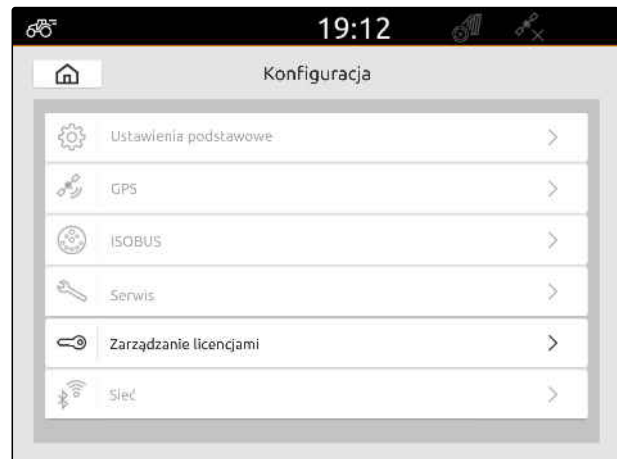
Funkcje	Bez licencji	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps&Doc	AmaCam
Linie siatki	X					
Ręczny zoom	X					
Rozpoznawanie kierunku jazdy	X					
Przesuwanie mapy	X					

Funkcje	Bez licencji	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps&Doc	AmaCam
Wyświetlanie ciągnika i urządzenia	X					
Wyświetlanie prędkości GPS	X					
Perspektywa z lotu ptaka	X					
Kompas	X					
Wyświetlanie istniejących geoelementów	X					
Automatyczne włączanie sekcji szerokości z maksymalnie 16 sekcjami szerokości		X	X			
Rejestrowanie obrobionej powierzchni, ISOBUS lub ręcznie		X	X			
Tworzenie granic pola		X	X			
Automatyczne obniżenie belki		X	X			
Wirtualny nawrót		X	X			
Automatyczne włączanie sekcji szerokości z maksymalnie 128 sekcjami szerokości			X			
Oznaczenie przeszkody			X			
Automatyczny zoom			X			

Funkcje	Bez licencji	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps&Doc	AmaCam
MultiBoom: korzystanie z kilku belek polowych na urządzeniu			X			
MultiBin: korzystanie z kilku odbiorników wartości zadanych na urządzeniu			X			
Tworzenie śladów przejazdu i zagonów				X		
Przełączanie ścieżek technologicznych ISOBUS				X		
Importowanie i eksportowanie danych zlecenia i plików shape					X	
Eksportowanie danych zleceń ISO-XML do pliku PDF					X	
Dokumentowanie geokodów					X	
Korzystanie z kart aplikacyjnych ISO-XML					X	
Korzystanie z kart aplikacyjnych z pliku shape					X	
Automatyczne rozpoznawanie pola					X	
Wyświetlanie nieaktywnych granic pola					X	

Funkcje	Bez licencji	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps&Doc	AmaCam
Wyświetlanie obrazu z kamery						X

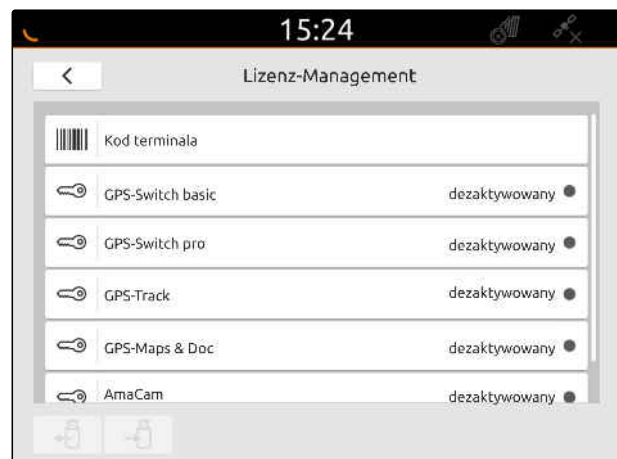
1. W menu Konfiguracja wybrać "Zarządzanie licencjami".



CMS-I-00000168

Na liście aplikacji wyświetlany jest pozostały okres użytkowania licencji lub informacja o tym, czy aplikacja jest aktywowana lub dezaktywowana.

2. Aby aktywować licencje, skontaktować się z dystrybutorem AMAZONE.



CMS-I-00001096

# Konfigurowanie sieci

# 13

CMS-T-00004307-C.1

## 13.1 Konfigurowanie punktu dostępowego Wi-Fi za pomocą AmaTron 4

CMS-T-00004308-C.1

Sieć Wi-Fi można skonfigurować za pomocą AmaTron 4 i adaptera USB Wi-Fi. Do tej sieci Wi-Fi dostęp mogą mieć inne urządzenia współpracujące z siecią Wi-Fi. Sieć Wi-Fi może być wykorzystywana w aplikacji myAmaRouter i AmaTron Twin.



### WARUNKI

- ☑ Zakupiony pakiet AmaTron Connect

1. Podłączyć adapter USB Wi-Fi.
2. W menu Konfiguracja wybrać "Sieć".
3. Aktywować opcję "Użyj sieci Wi-Fi".
4. W punkcie "Tryb" wybrać "Punkt dostępowy".
5. W punkcie "Sieć Wi-Fi" zmienić nazwę sieci Wi-Fi.
6. W punkcie "Hasło" nadać hasło do sieci Wi-Fi.



CMS-I-00003176

## 13.2 Nawiązywanie połączenia AmaTron 4 z siecią Wi-Fi

CMS-T-00004309-C.1

Za pomocą AmaTron 4 i adaptera USB Wi-Fi można nawiązywać połączenie z siecią Wi-Fi. Sieć Wi-Fi może być wykorzystywana w aplikacji myAmaRouter i AmaTron Twin.

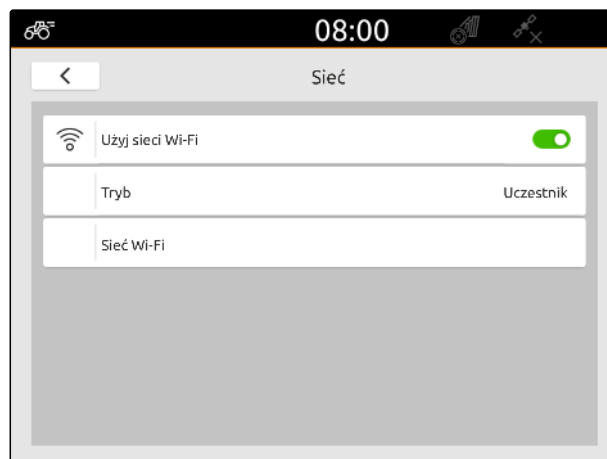




## WARUNKI

- ☑ Zakupiony pakiet AmaTron Connect

1. Podłączyć adapter USB Wi-Fi.
2. W menu Konfiguracja wybrać "Sieć".
3. Aktywować opcję "Użyj sieci Wi-Fi".
4. W punkcie "Tryb" wybrać "Urządzenie".
5. Wybrać "Sieć Wi-Fi".

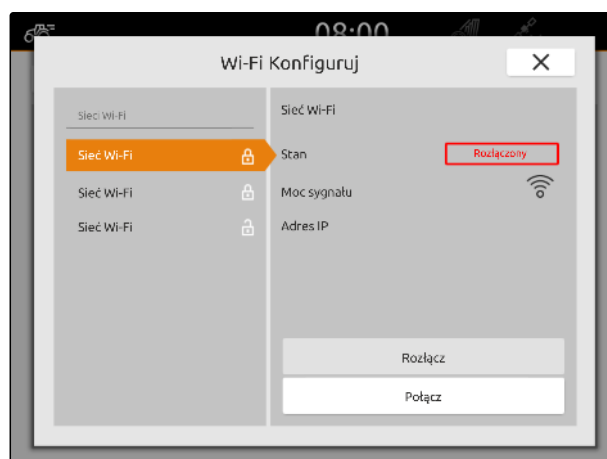


CMS-I-00003178

Wyświetlona zostanie lista dostępnych sieci Wi-Fi. Symbol kłódki wskazuje, czy sieć Wi-Fi chroniona jest hasłem.

- : chroniona hasłem
- : publiczna

6. W punkcie "Sieci Wi-Fi" wybrać żądaną sieć Wi-Fi.
7. Wybrać "Połącz".
8. *Jeśli wybrana sieć Wi-Fi chroniona jest hasłem, wprowadzić hasło.*



CMS-I-00003175

# Konfigurowanie urządzeń

14

CMS-T-00000194-J.1

## 14.1 Konfigurowanie urządzenia ISOBUS

CMS-T-00000319-J.1

Podłączone urządzenia ISOBUS są automatycznie dodawane, a dane urządzenia wczytywane. Dane urządzenia można zmienić wyłącznie przez terminal uniwersalny w sterowaniu urządzenia. W celu prawidłowej prezentacji w widoku mapy konieczne jest podanie modelu urządzenia.


### Dane zależą od następujących czynników:

- Podłączone urządzenie jest zawieszone lub zaczepione.
- Odbiornik GPS jest zamontowany na ciągniku lub na urządzeniu.
- Stosowane urządzenie jest maszyną samobieżną.
- Liczba belek polowych



### WARUNKI

- ☑ Urządzenie ISOBUS podłączone

1. W menu głównym wybrać .
2. W punkcie "Urządzenia" wybrać podłączone urządzenie.
3. *Jeśli odbiornik GPS jest zamontowany na urządzeniu,* aktywować punkt "Odbiornik GPS na urządzeniu".



CMS-I-00000243

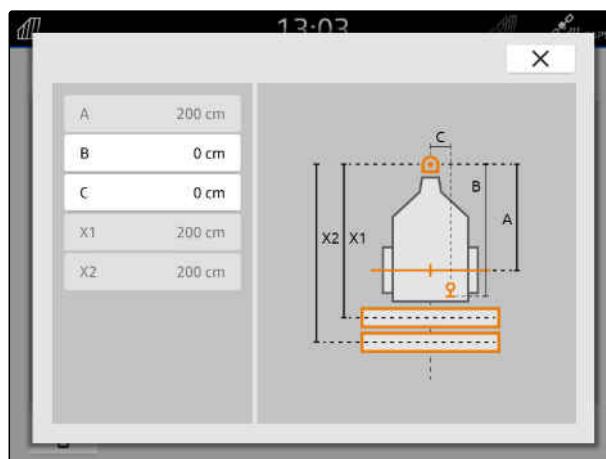
4. *Jeśli podłączone urządzenie jest zawieszone lub jest maszyną samobieżną, w punkcie "Model urządzenia" wybrać "zawieszane".*

lub

*jeśli podłączone urządzenie jest zaczepione, w punkcie "Model urządzenia" wybrać "zaczepiane".*

**W odniesieniu do geometrii urządzenia określa się następujące wartości:**

- "X1": odstęp między punktem sprzęgu i punktem rozsiewu/oprysku
- "X2", w maszynach z drugą belką polową: odstęp między punktem sprzęgu i drugim punktem rozsiewu/oprysku
- "A", w przypadku maszyn zaczepianych: odstęp między punktem sprzęgu i tylną osią
- "B": przesunięcie wzdłużne odbiornika GPS względem punktu sprzęgu
- "C": przesunięcie poprzeczne odbiornika GPS względem punktu sprzęgu w kierunku jazdy. Wartość dodatnia dla przesunięcia poprzecznego na prawo od punktu sprzęgu, wartość ujemna dla przesunięcia poprzecznego na lewo od punktu sprzęgu.



CMS-I-00004941



#### WSKAZÓWKA

Wszystkie wartości geometrii muszą zgadzać się z rzeczywistymi wartościami geometrii urządzenia.

5. *Aby skontrolować wartości geometrii, dokonać pomiaru wartości geometrii przy urządzeniu.*
6. Wybrać "Geometria urządzenia".
7. *Jeśli odbiornik GPS jest zamontowany na urządzeniu, Wprowadzić wartości dla "B" i "C".*




## 14.2 Konfigurowanie urządzeń non-ISOBUS

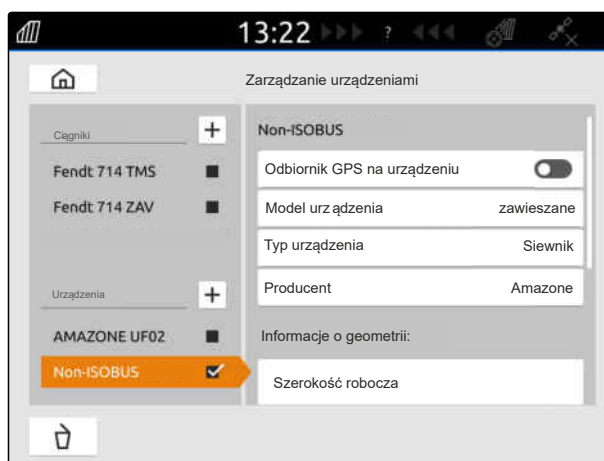
CMS-T-00000318-H.1

### 14.2.1 Dodawanie urządzenia non-ISOBUS

CMS-T-00000321-G.1

Do poprawnej prezentacji w widoku mapy i poprawnego działania włączania sekcji szerokości wymagane jest utworzenie urządzenia.


1. W menu głównym wybrać .
2. W punkcie "Urządzenia" wybrać .
3. Wprowadzić nazwę urządzenia.
4. Zatwierdzić przyciskiem .



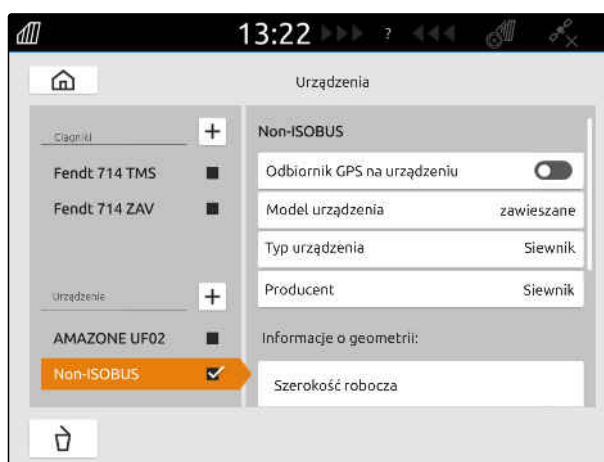
CMS-I-00000279

### 14.2.2 Konfigurowanie urządzenia non-ISOBUS

CMS-T-00000322-H.1

1. W menu głównym wybrać .
2. W punkcie "Urządzenia" wybrać żądane urządzenie.

W celu prawidłowej prezentacji w widoku mapy konieczne jest podanie modelu urządzenia.



CMS-I-00000280

**Dane zależą od następujących czynników:**

- Podłączone urządzenie jest zawieszone lub zaczepione.
- Odbiornik GPS jest zamontowany na ciągniku lub na urządzeniu.
- Stosowane urządzenie jest maszyną samobieżną.

3. *Jeśli podłączone urządzenie jest zawieszone lub jest maszyną samobieżną,*  
w punkcie "Model urządzenia" wybrać  
"zawieszane".

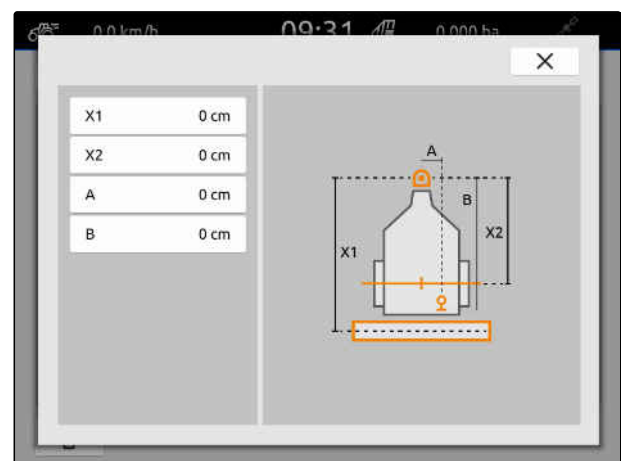
lub

*jeśli podłączone urządzenie jest zaczepione,*  
w punkcie "Model urządzenia" wybrać  
"zaczepiane".

4. Wprowadzić typ urządzenia i producenta.

**W odniesieniu do geometrii urządzenia określa się następujące wartości:**

- X1: odstęp między punktem sprzęgu i punktem rozsiewu/oprysku
  - X2, w przypadku maszyn zaczepianych: odstęp między punktem sprzęgu i tylną osią
  - A: przesunięcie poprzeczne odbiornika GPS względem punktu sprzęgu w kierunku jazdy. Wartość dodatnia dla przesunięcia poprzecznego na prawo od punktu sprzęgu, wartość ujemna dla przesunięcia poprzecznego na lewo od punktu sprzęgu.
  - B: przesunięcie wzdłużne odbiornika GPS względem punktu sprzęgu
5. W punkcie "Geometria urządzenia" wprowadzić wartość X1 i X2.
6. *Jeśli odbiornik GPS jest zamontowany na urządzeniu,*  
w punkcie "Geometria urządzenia" wprowadzić wartość A i B.
7. W punkcie "Liczba sekcji szerokości" wprowadzić liczbę sekcji szerokości podłączonego urządzenia.
8. W punkcie "Szerokość standard. sekcji szerokości" zmienić szerokość dla wszystkich sekcji szerokości.



CMS-I-00001044

Jeśli sekcje szerokości mają różną szerokość, szerokość każdej sekcji można wprowadzić oddzielnie. Sekcje szerokości są ponumerowane od lewej do prawej, patrząc w kierunku jazdy.

9. Na liście sekcji szerokości zmienić wartości dla poszczególnych sekcji szerokości.

### 14.3 Wybór urządzenia

CMS-T-00000378-H.1


Urządzenia ISOBUS są automatycznie wybierane, gdy zostaną podłączone.

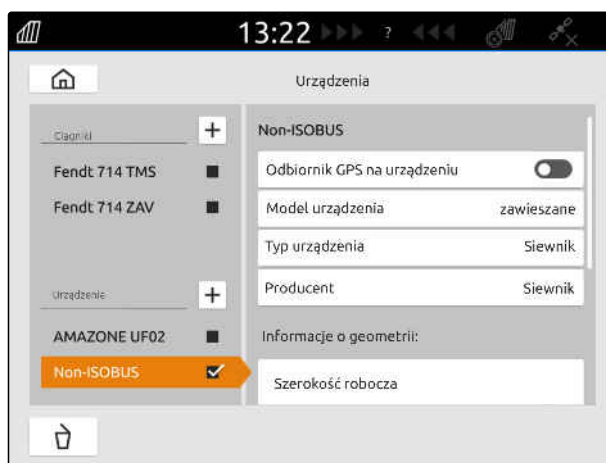
Jeśli stosowane są urządzenia non-ISOBUS, konieczne jest wybranie urządzenia, aby wczytane zostały poprawne dane urządzenia.



#### WARUNKI

- ☑ Urządzenie skonfigurowane, patrz strona 52

1. W menu głównym wybrać .
  2. Wybrać żądane urządzenie.
- ➔ Wybrane urządzenie zaznaczone zostanie haczykiem.



CMS-I-00000280

# Konfigurowanie ciągników

# 15

CMS-T-00000195-J.1

## 15.1 Tworzenie nowego ciągnika

CMS-T-00000238-H.1

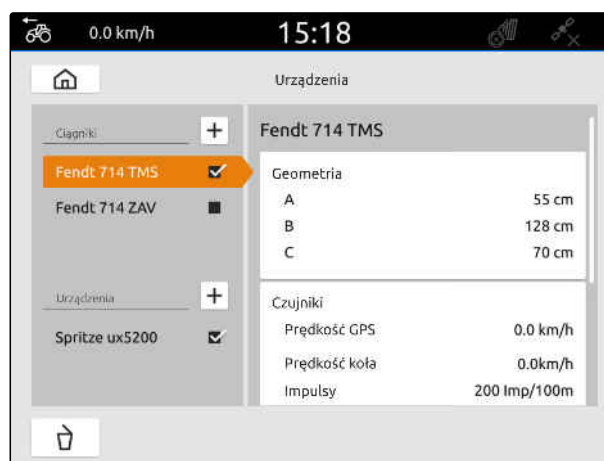
Do poprawnej prezentacji w widoku mapy i poprawnego działania automatycznego włączania sekcji szerokości wymagane jest utworzenie ciągnika.



### WSKAZÓWKA

Dla każdego stosowanego ciągnika musi zostać utworzony i skonfigurowany ciągnik w menu "Urządzenia".

1. W menu głównym wybrać .
2. W punkcie "Ciągniki" wybrać .
3. Wprowadzić nazwę ciągnika.
4. Zatwierdzić przyciskiem .
5. Zmienić dane geometrii ciągnika, patrz strona 57.
6. Skonfigurować czujniki ciągnika, patrz strona 59.



CMS-I-00000241

## 15.2 Zmiana danych geometrii ciągnika

CMS-T-00000237-G.1

Na podstawie danych geometrii ciągnika określa się pozycję odbiornika GPS względem osi wzdułżnej, tylnej osi i punktu sprzęgu ciągnika. Dane geometrii potrzebne są do poprawnej prezentacji w widoku mapy i poprawnego działania włączania sekcji szerokości.




### WSKAZÓWKA

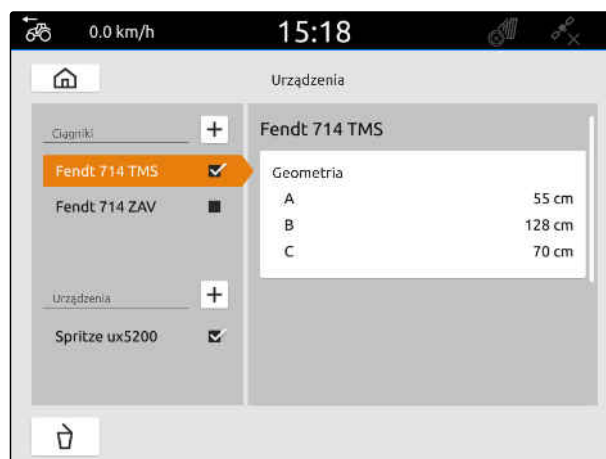
W niektórych ciągnikach z wbudowanym odbiornikiem GPS wysłana pozycja odbiornika GPS nie odpowiada fizycznej pozycji odbiornika GPS. Dane geometrii ciągnika muszą odpowiadać wysłanej pozycji odbiornika GPS. Więcej informacji można uzyskać od producenta ciągnika.




### WSKAZÓWKA

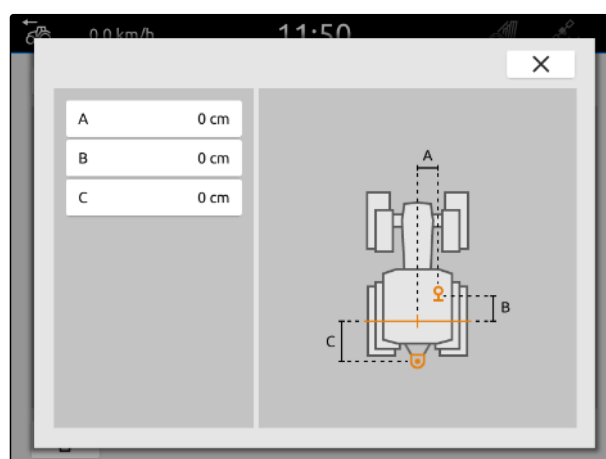
W przypadku ciągników z 2 punktami sprzęgu dla każdego punktu sprzęgu należy utworzyć jeden ciągnik.

1. W menu głównym wybrać .
2. Wybrać żądany ciągnik.
3. Wybrać punkt "Geometria".



CMS-I-00000234

4. W punkcie "A" wprowadzić odstęp odbiornika GPS względem osi wzdłużnej ciągnika.
5. W punkcie "B" wprowadzić odstęp odbiornika GPS względem środka tylnej osi.
6. W punkcie "C" wprowadzić odległość tylnej osi od punktu sprzęgu.
7. Zatwierdzić przyciskiem .



CMS-I-00000236



## 15.3 Konfigurowanie czujników ciągnika

CMS-T-00000239-I.1

### 15.3.1 Konfigurowanie czujnika koła

CMS-T-00000310-G.1


Jeśli urządzenie nie przesyła własnego sygnału prędkości na ISOBUS, sterowanie urządzenia może wykorzystywać sygnał prędkości z czujnika koła. Czujnik koła ustala prędkość na podstawie obrotu koła. Jeśli ciągnik nie jest wyposażony w czujnik koła, ale podłączone urządzenie wymaga tego sygnału, dane czujnika koła mogą być symulowane przez sygnał GPS.

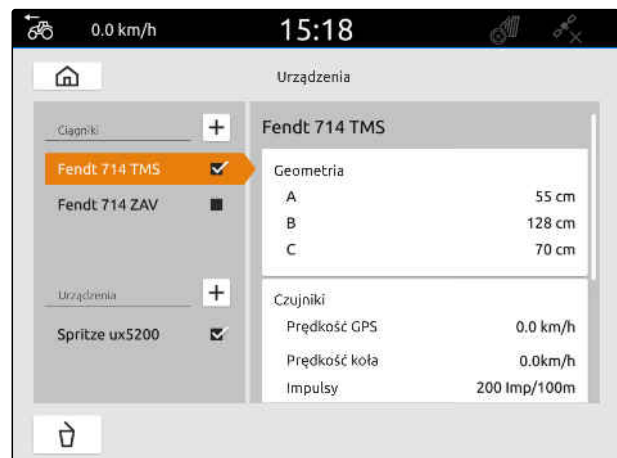


#### WARUNKI

**Jeśli sygnał czujnika koła pochodzi z czujnika koła:**

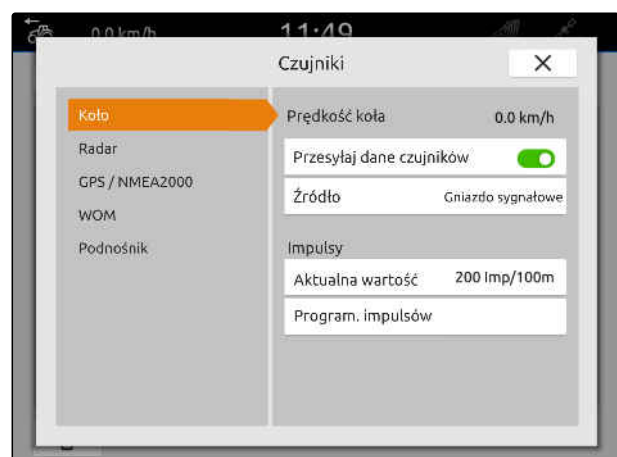
- ☑ Wtyczka sygnałowa podłączona, patrz strona 11

1. W menu głównym wybrać .
2. W punkcie "Ciągniki" wybrać żądany ciągnik.
3. Wybrać punkt "Czujniki".



CMS-I-00000242

4. Wybrać punkt "Koło".
5. Jeśli wykorzystywany ma być sygnał czujnika koła, aktywować punkt "Przesyłaj sygnał".



CMS-I-00000232

6. *Jeśli sygnał GPS ma symulować sygnał czujnika koła,*  
w punkcie "Źródło" wybrać "Odbiornik GPS"

lub

*jeśli sygnał czujnika koła pochodzi z czujnika koła,*  
w punkcie "Źródło" wybrać "Gniazdo".

7. *Jeśli sygnał czujnika koła pochodzi z czujnika koła,*  
w punkcie "Aktualna wartość" wprowadzić liczbę impulsów na minutę


lub

*aby ustalić liczbę impulsów na minutę,*  
w punkcie "Program. impulsów" postępować zgodnie z instrukcjami na wyświetlaczu.



#### WSKAZÓWKA

Ustawienia zostaną zastosowane dopiero po zamknięciu menu.

8. Zamknąć menu przyciskiem .

### 15.3.2 Konfigurowanie czujnika radarowego

CMS-T-00000311-G.1


Jeśli urządzenie nie przesyła własnego sygnału prędkości na ISOBUS, sterowanie urządzenia może wykorzystywać sygnał prędkości z czujnika radarowego. Czujnik radarowy ustala prędkość na podstawie sygnałów radarowych. Jeśli ciągnik nie jest wyposażony w czujnik radarowy, ale podłączone urządzenie wymaga tego sygnału, dane czujnika radarowego mogą być symulowane przez sygnał GPS.

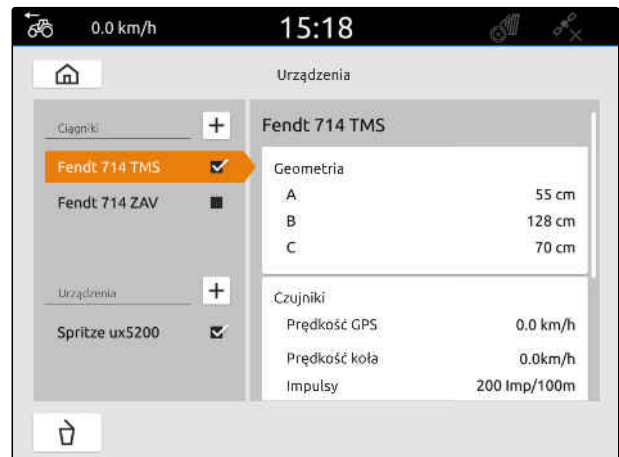


## WARUNKI

**Jeśli sygnał czujnika radarowego pochodzi z czujnika radarowego:**

- ☉ Wtyczka sygnałowa podłączona, patrz strona 11

1. W menu głównym wybrać .
2. W punkcie "Ciągniki" wybrać żądany ciągnik.
3. Wybrać punkt "Czujniki".



CMS-I-00000242

4. Wybrać punkt "Radar".
5. *Jeśli wykorzystywany ma być sygnał czujnika radarowego,*  
aktywować punkt "Przesyłaj sygnał".
6. *Jeśli sygnał GPS ma symulować sygnał czujnika radarowego,*  
w punkcie "Źródło" wybrać "Odbiornik GPS"

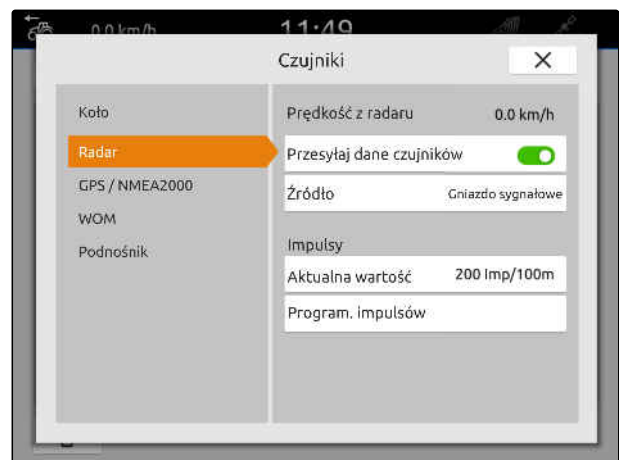
lub

*jeśli sygnał czujnika radarowego pochodzi z czujnika radarowego,*  
w punkcie "Źródło" wybrać "Gniazdo".

7. *Jeśli sygnał czujnika radarowego pochodzi z czujnika radarowego,*  
w punkcie "Aktualna wartość" wprowadzić liczbę impulsów na minutę

lub

*aby ustalić liczbę impulsów na minutę,*  
w punkcie "Program. impulsów" postępować zgodnie z instrukcjami na wyświetlaczu.




CMS-I-00000235



#### WSKAZÓWKA

Ustawienia zostaną zastosowane dopiero po zamknięciu menu.

8. Zamknąć menu przyciskiem .

### 15.3.3 Przesyłanie sygnałów GPS/NMEA2000

CMS-T-00000316-H.1


AmaTron 4 może przysyłać informacje o prędkości i pozycji GPS przez ISOBUS do podłączonego urządzenia. W tym celu podłączone urządzenie musi mieć możliwość przetwarzania sygnału prędkości przez protokół NMEA2000.

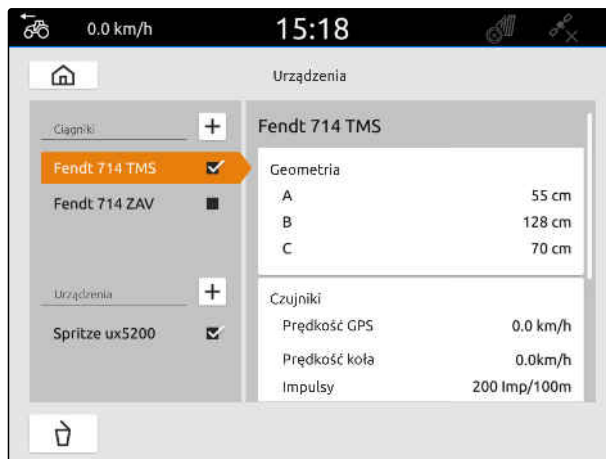


#### WSKAZÓWKA

Jeśli w ustawieniach GPS w punkcie *"Wejście odbiornika GPS"* wybrana jest opcja *"ISOBUS"*, ciągnik przesyła sygnały GPS do magistrali ISOBUS, patrz strona 38.

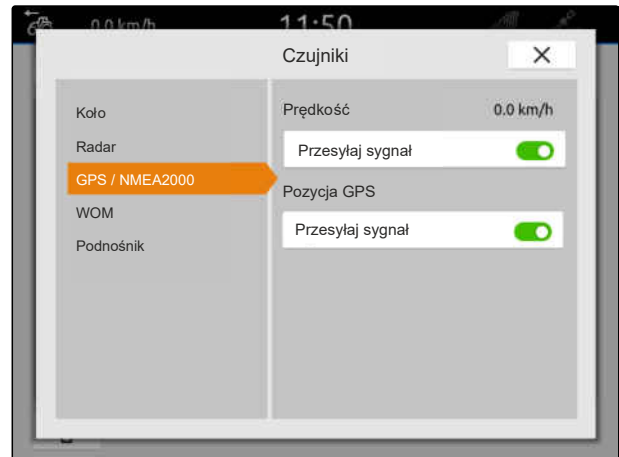
W tym przypadku ustawienia w tym menu są dezaktywowane.

1. W menu głównym wybrać .
2. W punkcie *"Ciągniki"* wybrać żądany ciągnik.
3. Wybrać punkt *"Czujniki"*.



CMS-I-00000242

4. Wybrać "GPS/NMEA2000".
5. *Jeśli sygnał prędkości ma być przesyłany do podłączonego urządzenia przez protokół NMEA2000,* w punkcie "Prędkość" aktywować opcję "Przesyłaj sygnał".
6. *Jeśli pozycja GPS ma być przesyłana do podłączonego urządzenia przez protokół NMEA2000,* w punkcie "Pozycja GPS" aktywować opcję "Przesyłaj sygnał".



CMS-I-00000233



#### WSKAZÓWKA

Ustawienia zostaną zastosowane dopiero po zamknięciu menu.

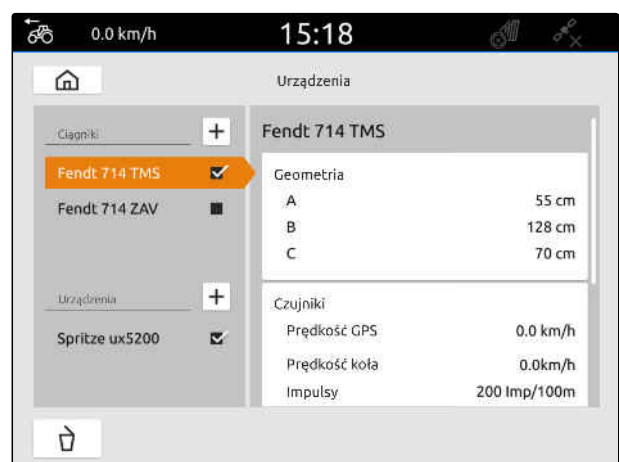
7. Zamknąć menu przyciskiem

### 15.3.4 Konfigurowanie czujnika WOM-u

CMS-T-00000314-G.1

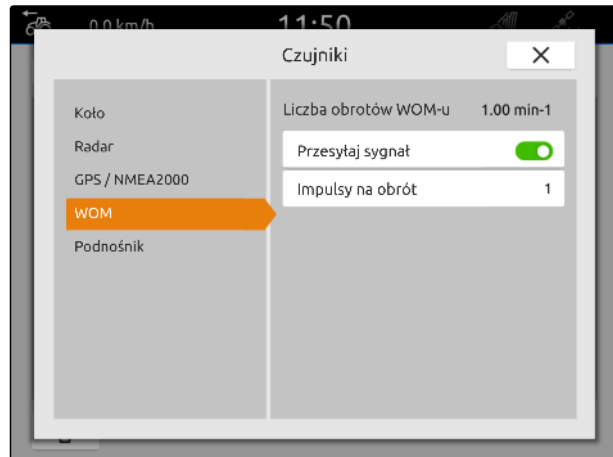
Jeśli podłączone urządzenie wymaga danych liczby obrotów WOM-u, można ustawić impulsy na obrót i przesyłać sygnał liczby obrotów WOM-u.

1. W menu głównym wybrać
2. W punkcie "Ciągniki" wybrać żądany ciągnik.
3. Wybrać punkt "Czujniki".



CMS-I-00000242

- Wybrać "WOM".
- Jeśli liczba obrotów WOM-u ma być przesyłana, wybrać "Przesyłaj sygnał".
- W punkcie "Impulsy na obrót" wprowadzić wartość poprawnej liczby obrotów WOM-u.



CMS-I-00000239



#### WSKAZÓWKA

Ustawienia zostaną zastosowane dopiero po zamknięciu menu.

- Zamknąć menu przyciskiem

### 15.3.5 Konfigurowanie czujnika pozycji roboczej

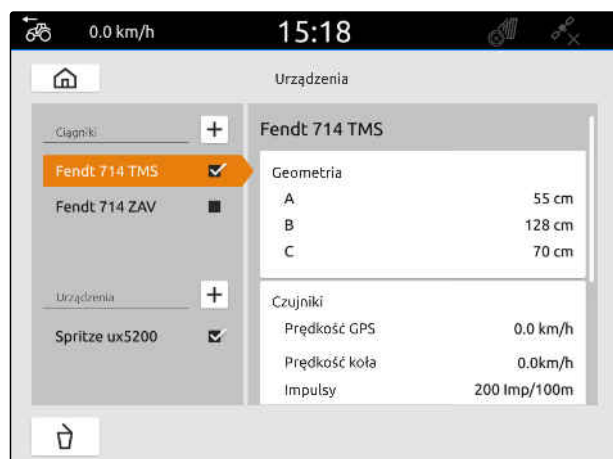
CMS-T-00000315-G.1

#### 15.3.5.1 Konfigurowanie cyfrowego czujnika pozycji roboczej

CMS-T-00000312-G.1

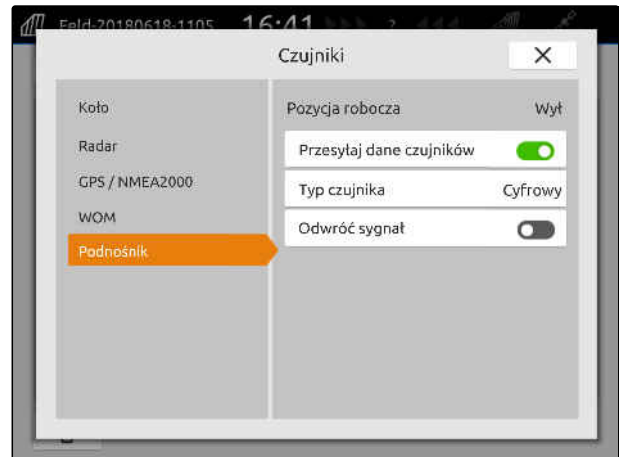
Jeśli podłączony jest cyfrowy czujnik pozycji roboczej, na podstawie sygnału czujnika pozycji roboczej AmaTron 4 może ustalać, czy urządzenie znajduje się w pozycji roboczej.

- W menu głównym wybrać
- W punkcie "Ciągniki" wybrać żądany ciągnik.
- Wybrać punkt "Czujniki".



CMS-I-00000242

4. Wybrać "Podnośnik".
5. *Jeśli pozycja robocza ma być przesyłana, wybrać "Przesyłaj sygnał".*
6. W punkcie "Typ czujnika" wybrać "cyfrowy".
7. *Jeśli wyświetlona pozycja robocza nie zgadza się z rzeczywistą pozycją roboczą, aktywować punkt "Odwróć sygnał".*



CMS-I-00000238



#### WSKAZÓWKA

Ustawienia zostaną zastosowane dopiero po zamknięciu menu.

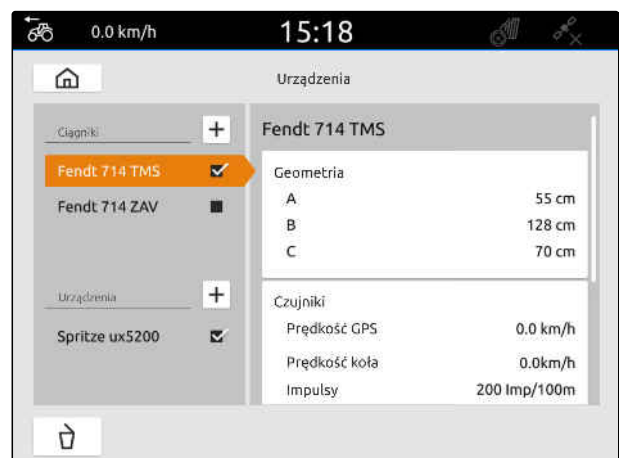
8. Zamknąć menu przyciskiem

#### 15.3.5.2 Konfigurowanie analogowego czujnika pozycji roboczej

CMS-T-00000313-G.1

Jeśli podłączony jest analogowy czujnik pozycji roboczej, na podstawie wartości napięcia AmaTron 4 może ustalać, czy urządzenie znajduje się w pozycji roboczej. W tym celu konieczne jest zaprogramowanie w terminalu AmaTron 4 wartości napięcia dla poszczególnych pozycji. Dodatkowo konieczne jest zaprogramowanie w terminalu AmaTron 4 punktu przełączania między górnym i dolnym położeniem krańcowym.

1. W menu głównym wybrać .
2. W punkcie "Ciągniki" wybrać żądany ciągnik.
3. Wybrać punkt "Czujniki".



CMS-I-00000242

4. Wybrać "Podnośnik".
5. Jeśli pozycja robocza ma być przesyłana, wybrać "Przesyłaj sygnał".
6. W punkcie "Typ czujnika" wybrać "analogowy".


Wartość "Górnego położenia krańcowego" będzie interpretowana jako pozycja robocza "wył."  
Wartość "Dolnego położenia krańcowego" będzie interpretowana jako pozycja robocza "zał."

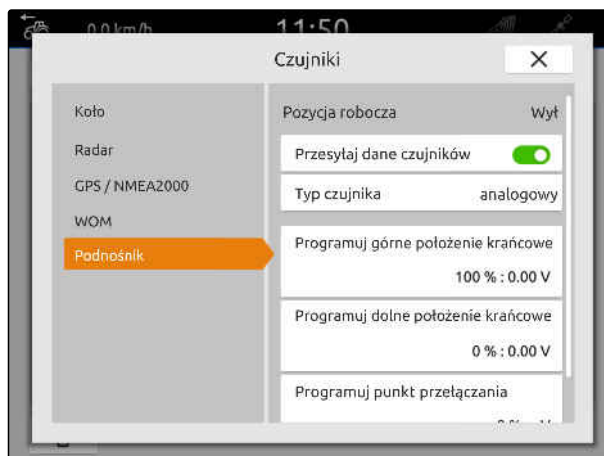
7. Ustawić maszynę za pomocą podnośnika ciągnika w pozycji roboczej.
8. Wybrać "Programuj górne położenie krańcowe".
9. Przetawić maszynę za pomocą podnośnika ciągnika z pozycji roboczej.
10. Wybrać "Programuj dolne położenie krańcowe".
11. Ustawić podnośnik ciągnika między dolnym i górnym położeniem krańcowym.
12. Wybrać "Programuj punkt przełączania".



#### WSKAZÓWKA

Ustawienia zostaną zastosowane dopiero po zamknięciu menu.

13. Zamknąć menu przyciskiem .



CMS-I-00000237

## 15.4 Wybór ciągnika

CMS-T-00003589-D.1


Ciągnik musi zostać wybrany, aby wczytane zostały poprawne dane urządzenia.

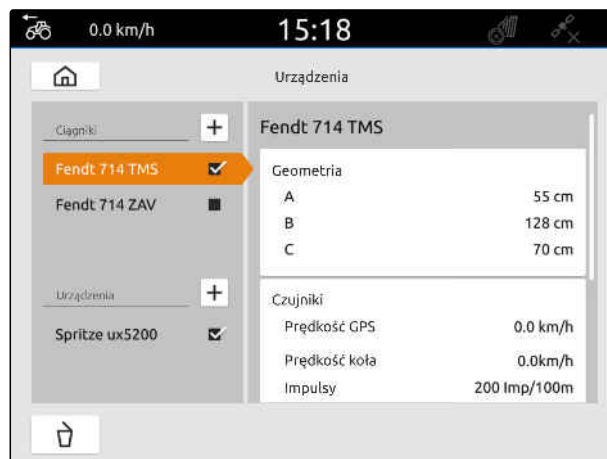




## WARUNKI

- ☑ Ciągnik utworzony; patrz strona 57

1. W menu głównym wybrać .
  2. Wybrać żądany ciągnik.
- ➔ Wybrany ciągnik zaznaczony zostanie haczykiem.



CMS-I-00000241

# Korzystanie z widoku mapy

16

CMS-T-00000188-I.1

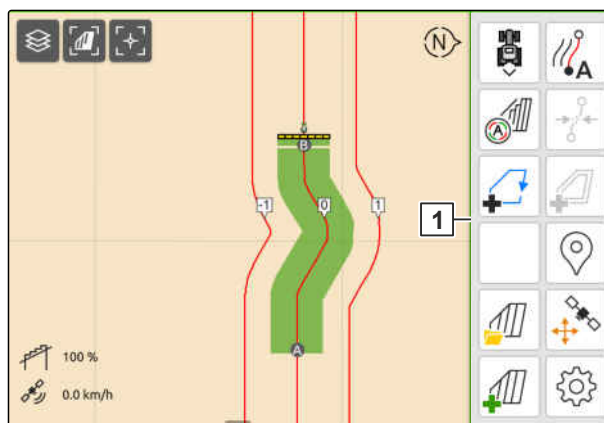
## 16.1 Konfigurowanie widoku mapy

CMS-T-00000192-I.1


### 16.1.1 Aktywacja dynamicznego menu Praca

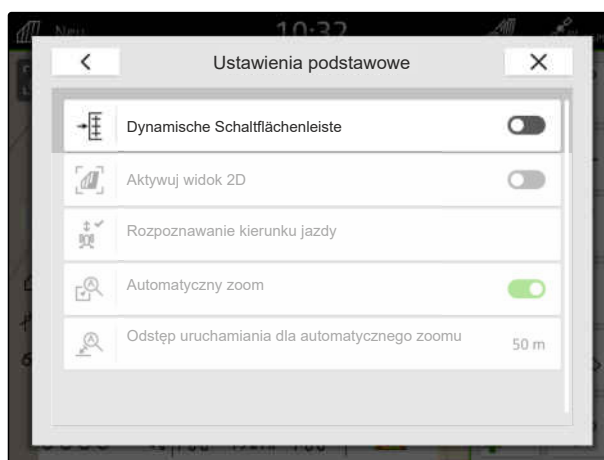
CMS-T-00000211-G.1

Jeśli funkcja ta jest aktywowana, menu Praca 1 w widoku mapy jest automatycznie ukrywane po upływie 10 sekund. Jeśli użytkownik zbliży dłoni do wyświetlacza, menu Praca zostanie ponownie wyświetlone.



CMS-I-00002900

1. W menu Praca wybrać  > "Ustawienia podstawowe".
  2. Aktywować "Dynamiczny pasek przycisków"
- lub
- dezaktywować "Dynamiczny pasek przycisków".




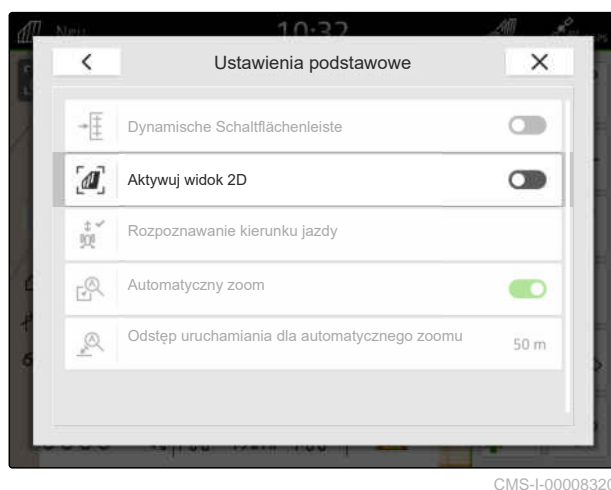
CMS-I-00000149

### 16.1.2 Aktywuj widok 2D

Za pomocą tej funkcji można przełączać między widokiem 2D i widokiem 3D.



1. W menu Praca wybrać  > "Ustawienia podstawowe".
2. Aktywować widok 2D  
  
lub  
  
dezaktywować widok 2D.




### 16.1.3 Konfigurowanie rozpoznawania kierunku jazdy

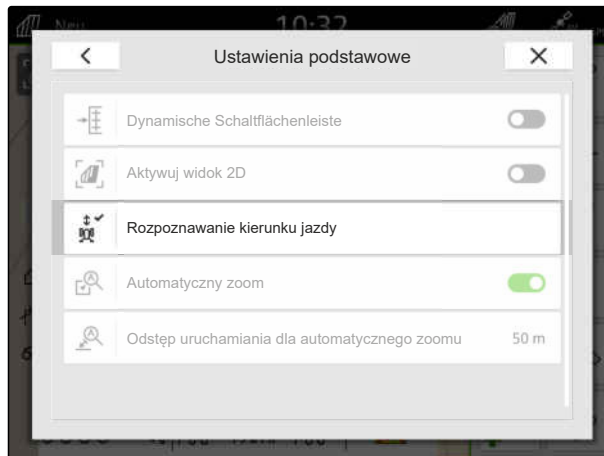
Funkcja rozpoznawania kierunku jazdy zapobiega obracaniu się symbolu ciągnika, gdy ciągnik jedzie do tyłu. Źródłem informacji o kierunku jazdy może być GPS, sygnały z ciągnika lub GPS i sygnały z ciągnika.



#### WSKAZÓWKA

Jeśli wybrana jest opcja "Ciągnik + GPS" i ciągnik nie przesyła sygnału, wykorzystywany jest sygnał GPS.

1. W menu Praca wybrać  > "Ustawienia podstawowe".
2. W punkcie "Rozpoznawanie kierunku jazdy" wybrać żądane źródło  
  
lub  
  
dezaktywować rozpoznawanie kierunku jazdy.



#### 16.1.4 Konfigurowanie automatycznego zoomu

CMS-T-00000228-G.1


**Jeśli automatyczny zoom jest aktywowany, mapa będzie automatycznie powiększana lub pomniejszana w przypadku następujących zdarzeń:**

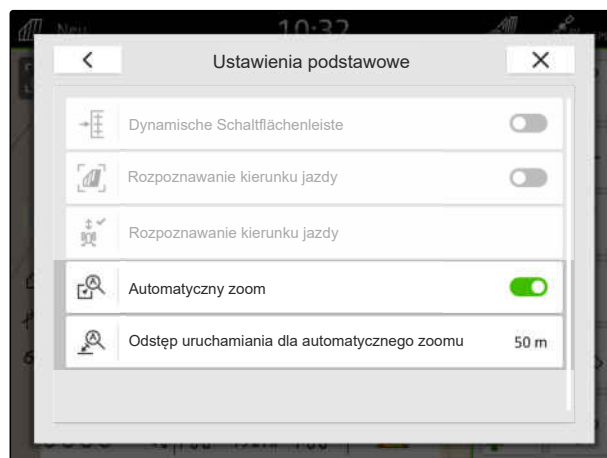
- Powiększanie:
  - Zbliżanie się do następujących elementów:
    - ◇ Granica pola
    - ◇ Nawrót
    - ◇ Przeszkoda
    - ◇ Obrobiona powierzchnia
  - Prędkość poniżej 3 km/h
- Pomniejszanie:
  - Prędkość powyżej 6 km/h




## WARUNKI

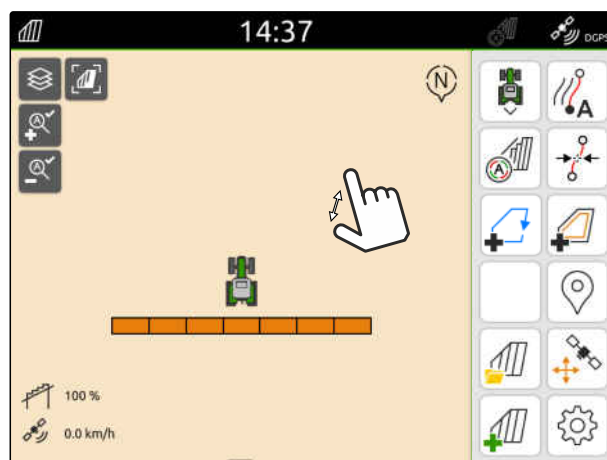
- ☑ Licencja "GPS-Switch pro" dostępna

1. W menu Praca wybrać  > "Ustawienia podstawowe".
2. Aktywować "Automatyczny zoom"  
  
lub  
  
dezaktywować.
3. *Jeśli automatyczny zoom jest aktywny,* w punkcie "Odstęp uruchamiania dla automatycznego zoomu" ustawić odstęp od wyżej podanych elementów, przy którym automatyczny zoom będzie uruchamiany.




CMS-I-00000197

4. Przełączyć na widok mapy.
5. Powiększyć mapę palcami do najwyższego żądanego stopnia zoomu.
6. Wybrać .



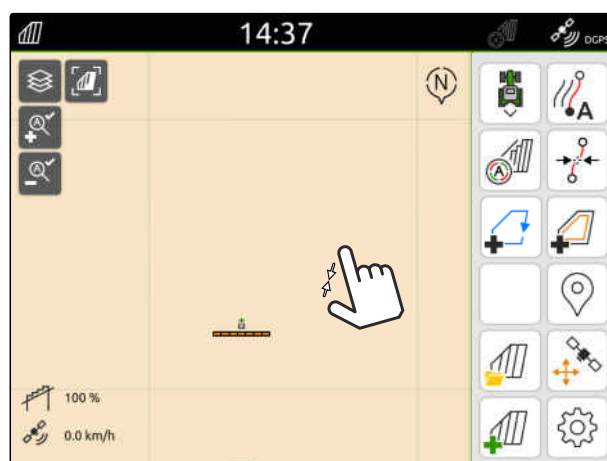
CMS-I-00000256

7. Pomniejszyć mapę palcami do najniższego żądanego stopnia zoomu.
8. Wybrać .



## WSKAZÓWKA

W czasie, w którym automatyczny zoom jest aktywowany, w dowolnej chwili można dopasować stopnie zoomu.

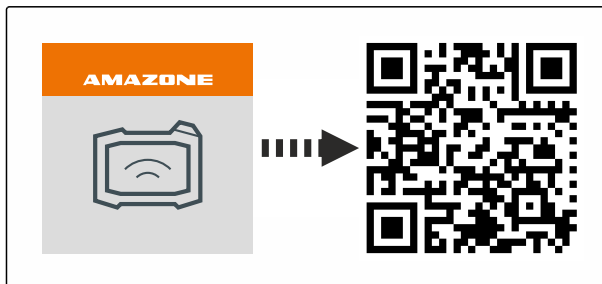


CMS-I-00000257

## 16.2 Wyświetlanie widoku mapy w aplikacji AmaTron-Twin

CMS-T-00004310-D.1

Za pomocą aplikacji AmaTron-Twin można wyświetlać i obsługiwać widok mapy terminala AmaTron 4 na przenośnym urządzeniu końcowym. Widoczny kod QR umożliwia pobranie aplikacji i wyświetlenie dodatkowych informacji.



CMS-I-00003259



### WARUNKI

- ✓ Aplikacja AmaTron zainstalowana na przenośnym urządzeniu końcowym
- ✓ Sieć skonfigurowana na terminalu AmaTron 4; patrz strona 50
- ✓ AmaTron 4 i przenośne urządzenie końcowe podłączone są do tej samej sieci Wi-Fi

1. Zainstalować aplikację AmaTron-Twin, korzystając z kodu QR.
2. Uruchomić aplikację AmaTron-Twin.

## 16.3 Przełączanie menu Praca

CMS-T-00000206-F.1

W obrębie menu Praca można wyświetlać funkcje terminala i funkcje różnych urządzeń. Urządzenia, których funkcje są wyświetlane, można wybierać. Między wybranymi funkcjami można przełączać.

1. Aby wybrać funkcje urządzenia dla menu Praca, przytrzymać naciśnięty przycisk widoku mapy **1**.

➔ Wyświetlona zostanie lista z podłączonymi urządzeniami.

2. Wybrać żądane urządzenia.

➔ Wybrane urządzenia zaznaczone zostaną haczykiem.

3. Zatwierdzić przyciskiem ✓.



CMS-I-00001091



## WAŻNE

### Niebezpieczeństwo uszkodzenia maszyny

Podczas wykonywania gestów na ekranie istnieje ryzyko przypadkowego naciśnięcia przycisków sterowania urządzenia.

- Gesty rozpoczynać na krawędzi wyświetlacza.



## WSKAZÓWKA

Jeśli palec zostanie przesunięty poza menu Praca w kierunku środka wyświetlacza, nastąpi przełączenie terminala AmaTron 4 między aplikacjami; patrz strona 23.

4. Nacisnąć przycisk widoku mapy na terminalu AmaTron 4

lub

przesunąć palec od prawej krawędzi ekranu na menu Praca.



CMS-I-00000252

## 16.4 Ukrywanie i wyświetlanie informacji o urządzeniu

CMS-T-00000244-C.1

W przypadku maszyn AMAZONE w widoku mapy na dolnej krawędzi wyświetlacza wyświetlane są informacje o urządzeniu. Informacje o urządzeniu można ukrywać lub wyświetlać – w zależności od potrzeb.



## WARUNKI

- ✓ Maszyna AMAZONE ISOBUS podłączona

- Aby ukryć informacje o urządzeniu, przesunąć palec z informacji o urządzeniu na dolną krawędź wyświetlacza

lub

aby wyświetlić informacje o urządzeniu, przesunąć palec z dolnej krawędzi wyświetlacza w kierunku środka wyświetlacza.



CMS-I-00000254

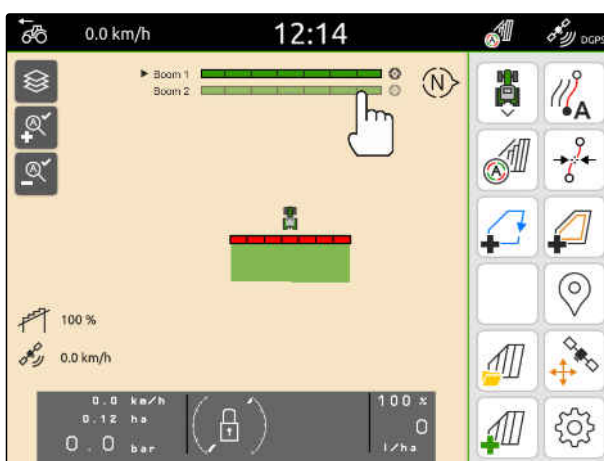
## 16.5 Przechodzenie między belkami polowymi

CMS-T-00007192-B.1

Jeśli podłączona maszyna obsługuje Multi Boom, w widoku mapy wyświetlane są sekcje szerokości belek polowych w przeglądzie belek polowych. Na symbolu pojazdu wyświetlana jest tylko wybrana belka polowa, a obrobiona powierzchnia jest wyświetlana również tylko dla wybranej belki polowej.

Za pomocą przeglądu belek polowych można wybrać, która belka polowa wyświetla się na symbolu pojazdu i która obrobiona powierzchnia.

- W przeglądzie belek polowych przejść do żądanej belki polowej.



CMS-I-00005061




## 16.6 Przechodzenie między kartami aplikacyjnymi

CMS-T-00000358-G.1

Jeśli do jednego odbiornika wartości zadanej przypisanych jest kilka kart aplikacyjnych, w widoku mapy można przechodzić między kartami aplikacyjnymi.

### WARUNKI

- ☑ Żądana belka polowa wybrana, patrz strona 74

- ▶ W widoku mapy wybrać .

## 16.7 Powiększanie i pomniejszanie mapy

CMS-T-00000245-B.1

Mapę można powiększać i pomniejszać za pomocą gestów.

- ▶ *Aby powiększyć,*  
rozsuwać dwa palce na mapie

lub



*aby pomniejszyć,*  
zsuwać dwa palce na mapie.



## 16.8 Przełączanie perspektywy z lotu ptaka

CMS-T-00000356-B.1

Aby wyświetlić wszystkie obiekty na mapie, można ustawić perspektywę z lotu ptaka. Mapa zostanie tak powiększona lub pomniejszona, aby widoczny był symbol ciągnika i wszystkie obiekty na polu.

1. W widoku mapy wybrać .
2. *Aby wyjść z perspektywy lotu ptaka,*  
wybrać ponownie .

## 16.9 Ustawianie symbolu pojazdu pośrodku

CMS-T-00000357-B.1

Jeśli symbol pojazdu znajduje się poza wyświetlanym obszarem mapy, symbol pojazdu można ustawić pośrodku widoku.

- W widoku mapy wybrać .

## 16.10 Korygowanie znoszenia GPS

CMS-T-00007169-A.1

### 16.10.1 Ręczne korygowanie znoszenia GPS

CMS-T-00007170-A.1

Mianem znoszenia GPS określa się odchylenia sygnału GPS. Znoszenie GPS powstaje wtedy, gdy wykorzystywane są źródła korekty o małej dokładności. Znoszenie GPS można rozpoznać po tym, że pozycje granic pola lub uprawiana powierzchnia na AmaTron 4 nie pokrywają się już z rzeczywistymi pozycjami.



#### WARUNKI

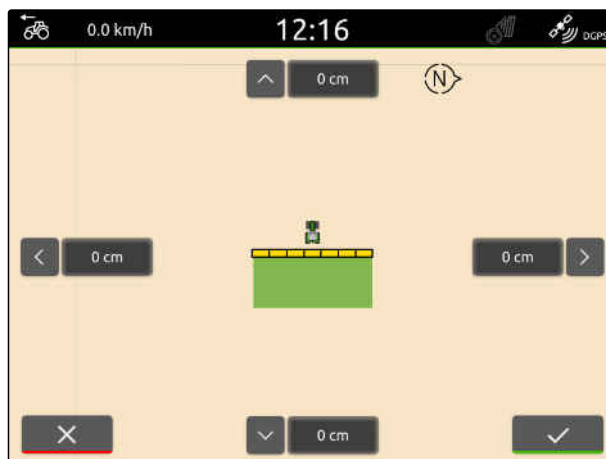
- ☑ Granica pola utworzona lub powierzchnia obrobiona

1. Przesunąć mapę przy pomocy strzałek.

lub

*aby wprowadzić wartość, o którą zostanie przesunięta mapa, nacisnąć dane długości.*

2. Zatwierdzić korektę przyciskiem .



CMS-I-00000312

### 16.10.2 Korekta znoszenia GPS za pomocą zaznaczonej przeszkody

CMS-T-00000377-D.1



Mianem znoszenia GPS określa się odchylenia sygnału GPS. Znoszenie GPS powstaje wtedy, gdy wykorzystywane są źródła korekty o małej dokładności. Znoszenie GPS można rozpoznać po tym, że pozycje granic pola lub uprawiana powierzchnia na AmaTron 4 nie pokrywają się już z rzeczywistymi pozycjami.

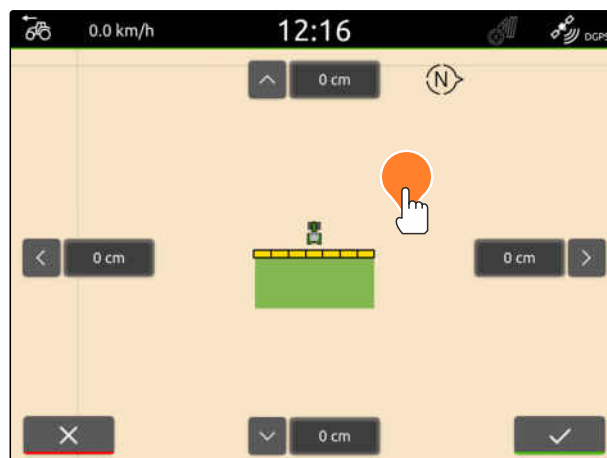
Pozycje granic pola lub obrobioną powierzchnię można sprawdzić i skorygować za pomocą zaznaczonej przeszkody na AmaTron 4. Do tego potrzebne jest charakterystyczne miejsce na polu, które posłuży za rzeczywisty punkt odniesienia, na przykład wjazd na pole lub drzewo. Do tego miejsca można dojechać w każdej chwili, aby porównać rzeczywistą pozycję pojazdu z pozycją zaznaczonej przeszkody na terminalu AmaTron 4. 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 skorygować znoszenie GPS za pomocą odpowiedniego symbolu przeszkody.



#### WARUNKI

- ☑ Przeszkoda zaznaczona; patrz strona 125

1. Przejechać pojazdem do rzeczywistej przeszkody.
2. W menu Praca wybrać .
3. Nacisnąć odpowiedni symbol przeszkody,
4. Zatwierdzić przyciskiem .



CMS-I-00005005

## Rozpoczynanie pracy

# 17

CMS-T-00000266-H.1

### **Istnieją 2 następujące możliwości pracy z terminalem AmaTron 4:**

- Praca bez dokumentacji:
  - Dane pola są odrzucane po obrobieniu pola.
- Praca z dokumentacją:
  - Dane pola mogą zostać zapisane i można nimi zarządzać po obrobieniu pola.
  - Dane zleceń można importować i eksportować w formacie ISO-XML.
  - Danymi zleceń można zarządzać.
  - Dane zleceń ISO-XML można edytować w systemie Farm Management Information System.

### **Do danych pola należą następujące dane:**

- Obrobiona powierzchnia
- Granice pola
- Przeszkody
- Nawrót
- Ślady przejazdu



## WARUNKI

- ☑ Sygnał GPS odbierany
- ☑ Wybrany prawidłowy ciągnik, patrz strona 66
- ☑ Wybrane prawidłowe urządzenie, patrz strona 56

### 1. Aby utworzyć nowe pole,

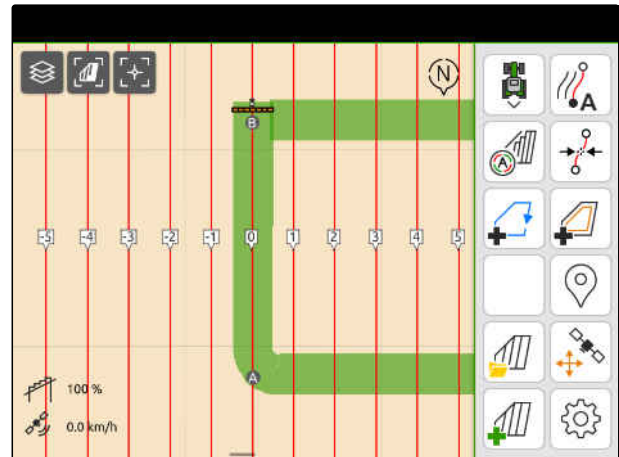
w menu Praca wybrać 

lub

*aby wczytać dane pola z istniejących lub importowanych danych zlecenia,*  
patrz strona 84

lub


*aby wczytać dane pola z pliku shape,*  
patrz strona 81.



CMS-I-00000202

➔ Jeśli dostępne są aktualne zapisy, zostanie wyświetlony komunikat.

### 2. Jeśli praca będzie odbywać się bez dokumentowania i aktualne zapisy mają zostać odrzucone,

wybrać .

lub


*jeśli praca będzie odbywać się z dokumentowaniem i aktualne zapisy mają zostać zapisane,*



wybrać, patrz strona 84.


➔ Jeśli do aktualnego zlecenia dołączone są informacje o produkcie i wartości zadane, wyświetlony zostanie komunikat.

3. *Jeśli informacje o produkcie i wartości zadane mają zostać pobrane do nowego pola,*

wybrać  .

lub

*jeśli informacje o produkcie i wartości zadane aktualnego zlecenia mają zostać odrzucone,*

wybrać  .

4. *Aby uruchomić rejestrowanie obrobionej powierzchni,*

patrz strona 110.

5. *Aby zarządzać zapisami,*

patrz strona 84.

## Importowanie danych shape

18

CMS-T-00007016-B.1

Pliki shape zapisane w pamięci USB mogą być wyświetlane, a zapisane w nich dane pól importowane. Dane pola można od razu edytować.



### WSKAZÓWKA

Jeśli dane pola mają być dodane do istniejącego pola, patrz strona 87.

**W plikach shape zawarte mogą być następujące dane pola:**

- Karty aplikacyjne
- Granice pola

**WARUNKI**

- ✓ Pamięć USB z plikami shape podłączona

**Karty aplikacyjne i granice pola muszą być utworzone w układzie współrzędnych WGS-84. Karty aplikacyjne i granice pola składają się z 3 plików. Wszystkie 3 pliki muszą być zapisane w tym samym katalogu lub w tym samym pliku ZIP w pamięci USB:**

- Plik danych geometrii, format pliku: .shp
- Plik danych rzeczowych, format pliku: .dbf
- Plik danych atrybutów, format pliku: .shx

1. Przesunąć palec od górnej krawędzi wyświetlacza na środek wyświetlacza.

➔ Wyświetlone zostanie menu szybkiego startu.



CMS-I-00000278

2. wybrać .

➔ Jeśli dostępne są jakieś zapisy, wyświetlony zostanie komunikat.

3. Aby odrzucić aktualne zapisy,

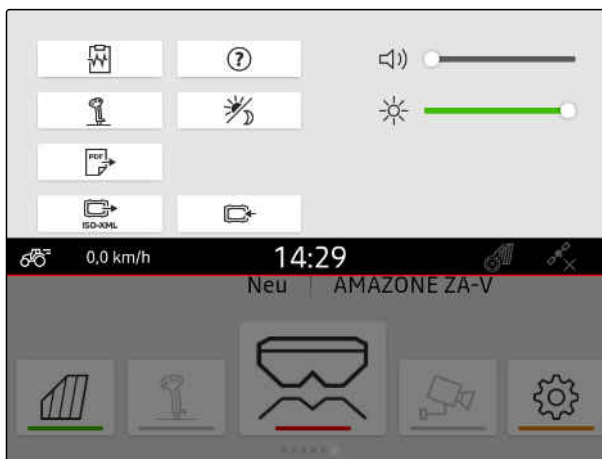
wybrać .

lub

aby zapisać aktualne zapisy,



wybrać, patrz strona 84.



CMS-I-00000144



Pliki shape można filtrować na podstawie odległości od aktualnej pozycji GPS, patrz strona 37.

4. Aby przefiltrować pliki shape,

wybrać .

5. Zaznaczyć haczykiem żądaną granicę pola lub kartę aplikacyjną.



#### WSKAZÓWKA

Karty aplikacyjne muszą zostać przypisane do odbiorników wartości zadanych podłączonego urządzenia. Jeśli podłączone urządzenie dysponuje kilkoma odbiornikami wartości zadanych, można wybrać kilka kart aplikacyjnych.

Jeśli urządzenie nie jest podłączone, do kart aplikacyjnych należy przypisać jednostki.

6. Jeśli urządzenie jest podłączone, w punkcie "Cel" wybrać żądany odbiornik wartości zadanej.

lub

jeśli urządzenie nie jest podłączone, w punkcie "Jednostka" wybrać żądaną jednostkę.

7. Aby dostosować dawki oprysku, przeskalować wartości do żądanych dawek rozsiewu/oprysku w punkcie "Skaluj wartości".

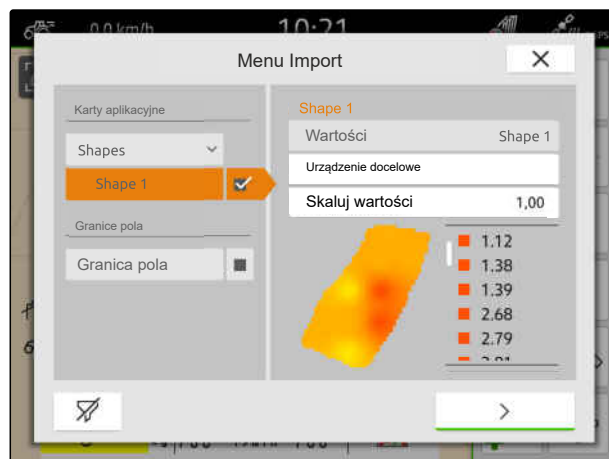
8. Zatwierdzić wprowadzone dane przyciskiem



- ➔ Jeśli na terminalu AmaTron 4 żadne dane pola nie są zapisane, do widoku mapy wczytane zostaną wybrane karty aplikacyjne lub wybrane granice pola.

9. Jeśli na terminalu AmaTron 4 dostępne są dane pola, wybrać przynależne pole w wyborze pola.

10. Jeśli wczytane dane pola mają być zarządzane, patrz strona 84.



CMS-I-00001094

## Praca z dokumentacją

# 19

CMS-T-00000263-M.1

### 19.1 Zapisywanie danych pola

CMS-T-00007064-A.1



Jeśli dane pola zostały zarejestrowane, można zapisać zarejestrowane dane pola. Jeśli dane pola mogą zostać zapisane, pojawi się pytanie.

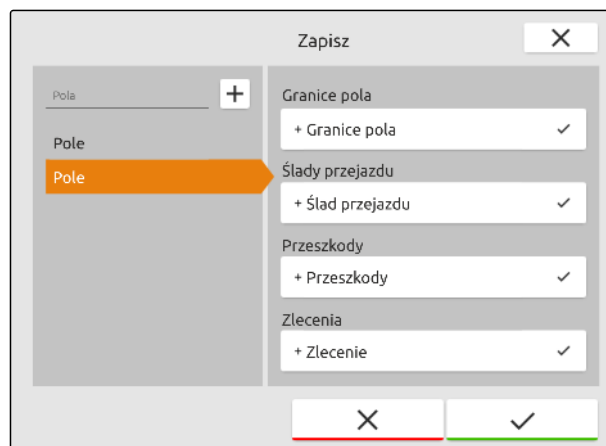
**Pytanie dotyczące zapisania danych pola wyświetla się w następujących okolicznościach:**

- Powinno zostać utworzone nowe pole.
- Już zapisane dane pola powinny zostać wczytane.
- Dane pola powinny zostać zaimportowane z plików shape.

Po zatwierdzeniu pytania wyświetli się menu "Zapisz".

W menu "Zapisz" zapisane już pola wymienione są na liście po lewej stronie. Jeśli zarejestrowane dane pola mają zostać zapisane w nowym polu, może zostać utworzone nowe pole. Po prawej stronie można anulować wybór danych pola, które nie powinny zostać zapisane do wybranego pola.

1. Aby utworzyć nowe pole, wybrać .
2. Wybrać żądane pole.
3. Jeśli określone dane pola nie powinny zostać zapisane do pola, anulować wybór danych pola.
4. Zatwierdzić przyciskiem .



CMS-I-00004987

### 19.2 Wczytywanie danych pola

CMS-T-00000340-H.1

Aby móc korzystać z zaimportowanych i utworzonych danych pól, należy wczytać dane pola.

W danych pola zawarte mogą być następujące dane:

- Zlecenia
- Granice pola
- Ślady przejazdu
- Karty aplikacyjne

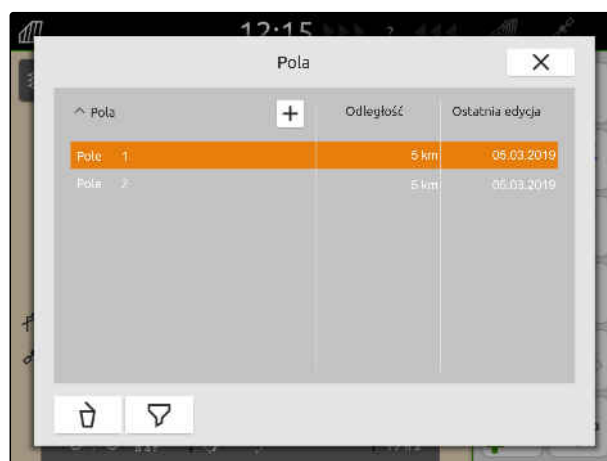


#### WARUNKI

- ☑ Pole utworzone, patrz strona 86 lub zaimportowane dane zlecenia ISO-XML, patrz strona 89 lub zaimportowane dane pola z pliku shape, patrz strona 87

1. W menu Praca wybrać .

2. Wybrać żądane pole.



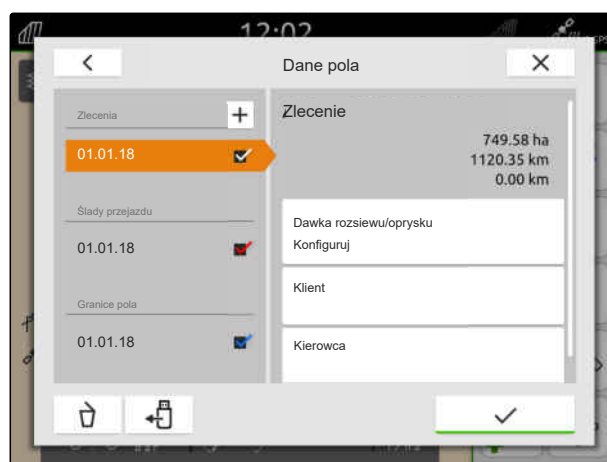
CMS-I-00000304

3. Aby wspólnie z polem wczytać zlecenie, zaznaczyć żądane zlecenie haczykiem.

4. Aby przeglądać dane zlecenia przed importem, patrz strona 94

5. Aby wspólnie z polem wczytać ślady przejazdu, zaznaczyć żądane ślady przejazdu haczykiem.

6. Aby wspólnie z polem wczytać granicę pola, zaznaczyć żądaną granicę pola haczykiem.



CMS-I-00000303

Karty aplikacyjne dołączone są do danych zlecenia i są wczytywane wraz z danymi zlecenia. Karty aplikacyjne mogą składać się z kilku warstw. Te karty aplikacyjne nazywane są kartami aplikacyjnymi wielowarstwowymi. Każda warstwa wielowarstwowej karty aplikacyjnej może być przypisana innemu odbiornikowi wartości zadanej na maszynie.

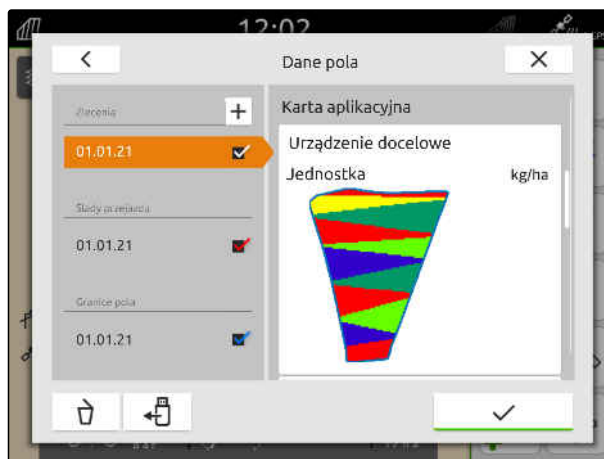


#### WSKAZÓWKA

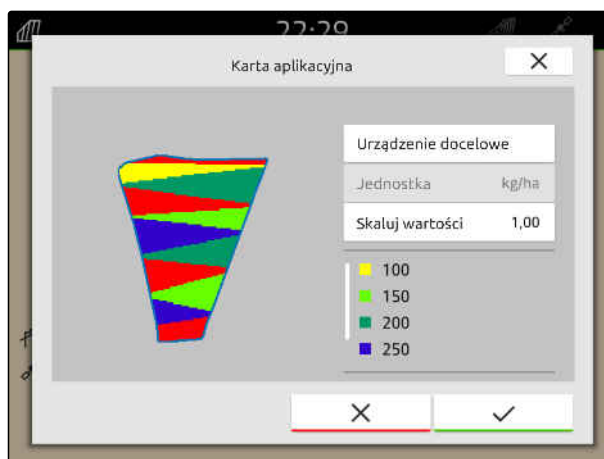
Odbiorniki wartości zadanej dla wielowarstwowych kart aplikacyjnych są przypisywane automatycznie na podstawie jednostek. Jeśli odbiorniki wartości zadanej są przypisane nieprawidłowo, należy przypisać je ręcznie.

7. Aby dostosować kartę aplikacyjną, wybrać w wybranym zleceniu żądaną kartę aplikacyjną.
8. Jeśli odbiornik wartości zadanej w punkcie "Cel" nie pasuje do warstwy, należy przypisać w punkcie "Cel" żądany odbiornik wartości zadanej.
9. Aby dostosować dawki oprysku, przeskalować wartości do żądanych dawek rozsewu/oprysku w punkcie "Skaluj wartości".
10. Zatwierdzić wszystkie wprowadzone dane przyciskiem

➔ Jeśli pojazd znajduje się w pobliżu wybranego pola, pole i wybrane dane będą pokazywane na mapie.



CMS-I-00005173



CMS-I-00001090

## 19.3 Tworzenie nowego pola




CMS-T-00000325-G.1

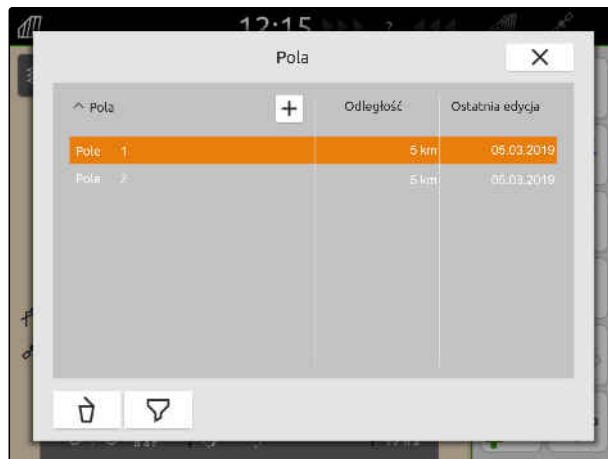
W przypadku dokumentowania danych w terminalu AmaTron 4 pole jest centralnym punktem odniesienia.

**Jeśli pole jest utworzone, następujące dane pola są automatycznie zapisywane:**

- Granice pola
- Ślady przejazdu
- Przeszkody
- Nawrót

Do pola można przypisać zlecenia. Do zlecenia można przypisać dawki rozsiewu/oprysku, produkty, klientów i kierowców.

1. W menu Praca wybrać .
2. wybrać .
3. Wprowadzić nazwę pola.
4. Zatwierdzić przyciskiem .



CMS-I-00000304

## 19.4 Dodawanie danych pola z pliku shape do pola

CMS-T-00001738-F.1

Pliki shape zapisane w pamięci USB mogą być wyświetlane, a zapisane w nich dane pola można dodać do istniejącego pola. Jeśli dane pola mają być edytowane z pliku shape bez istniejącego pola, patrz strona 81.

**W plikach shape zawarte mogą być następujące dane pola:**

- Karty aplikacyjne
- Granice pola



## WARUNKI

- ☑ Pole utworzone, patrz strona 86 lub zaimportowane dane zlecenia ISO-XML, patrz strona 89
- ☑ Pamięć USB z plikami shape podłączona




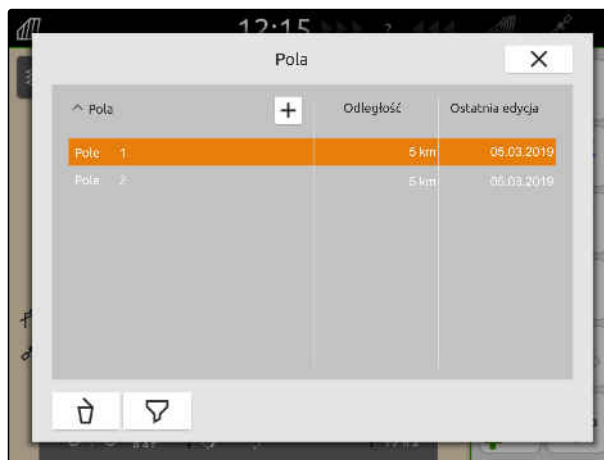
## WSKAZÓWKA

Karty aplikacyjne muszą być utworzone w układzie współrzędnych WGS-84.


**Karty aplikacyjne składają się z 3 plików. Wszystkie 3 pliki muszą być zapisane w tym samym katalogu lub w tym samym pliku ZIP w pamięci USB:**

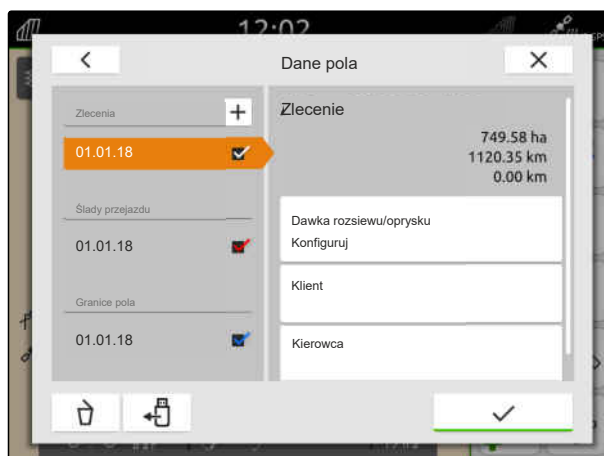
- Plik danych geometrii, format pliku: .shp
- Plik danych rzeczowych, format pliku: .dbf
- Plik danych atrybutów, format pliku: .shx

1. W menu Praca wybrać .
2. Wybrać żądane pole.



CMS-I-00000304

3. W menu wyboru danych pola wybrać .
- ➔ Wyświetlone zostaną granice pola i karty aplikacyjne zapisane w pamięci USB



CMS-I-00000303

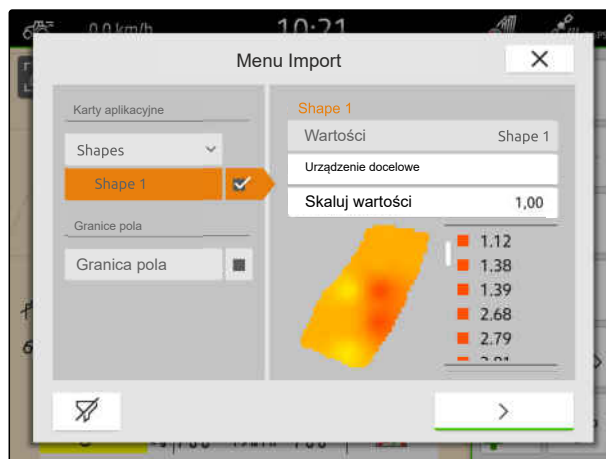
4. Zaznaczyć haczykiem żądaną granicę pola lub kartę aplikacyjną.



#### WSKAZÓWKA

Karty aplikacyjne muszą zostać przypisane do odbiorników wartości zadanych podłączonego urządzenia. Jeśli podłączone urządzenie dysponuje kilkoma odbiornikami wartości zadanych, można wybrać kilka kart aplikacyjnych.

Jeśli urządzenie nie jest podłączone, do kart aplikacyjnych należy przypisać jednostki.



CMS-I-00001094

5. *Jeśli urządzenie jest podłączone,*  
w punkcie "Cel" wybrać żądany odbiornik wartości zadanej.  
  
lub  
  
*jeśli urządzenie nie jest podłączone,*  
w punkcie "Jednostka" wybrać żądaną jednostkę.

6. *Aby dostosować dawki rozsiewu/oprysku,*  
przeskalować wartości do żądanych dawek rozsiewu/oprysku w punkcie "Skaluj wartości".

7. Zatwierdzić wprowadzone dane przyciskiem



- ➔ Wybrane karty aplikacyjne zostaną pobrane w punkcie "Zlecenia" do danych pola. Wybrane granice pola zostaną pobrane do listy granic pola.

## 19.5 Importowanie danych zlecenia ISO-XML

CMS-T-00004311-E.1

### 19.5.1 Importowanie danych zlecenia ISO-XML z pamięci USB

CMS-T-00000341-H.1

Dane zlecenia ISO-XML można zaimportować i wczytać do terminala AmaTron 4.

Dane zleceń ISO-XML mogą zawierać następujące dane:

- Zlecenia
  - Zlecenia zawierają odniesienia do pól, produktów, klientów, kierowców i kart aplikacyjnych.
- Dane podstawowe
  - Dane produktu
  - Dane klientów
  - Dane kierowców
  - Granice pola
  - Ślady przejazdu
  - Przeszkody
  - Nawrót
- Karty aplikacyjne



#### WARUNKI

- ✓ Licencja "GPS-Maps&Doc" dostępna
- ✓ Dane zlecenia ISO-XML zapisane jako plik XML o nazwie "Taskdata" dostępne w pamięci USB



#### WSKAZÓWKA



Jeśli dane zleceń ISO-XML zostaną zaimportowane, dane zleceń ISO-XML dostępne na terminalu AmaTron 4 zostaną zapisane w pamięci USB i usunięte z AmaTron 4.

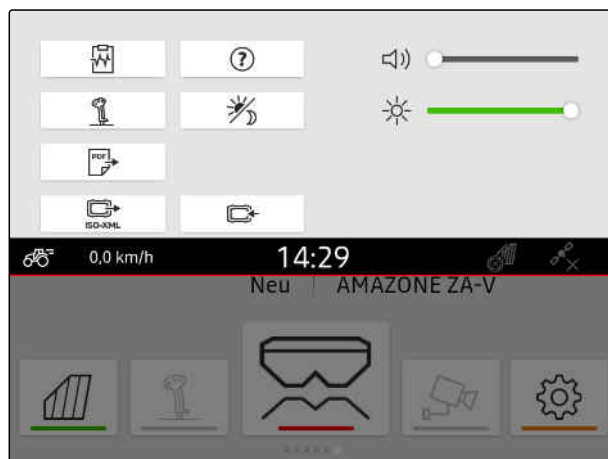
1. Otworzyć menu szybkiego startu.



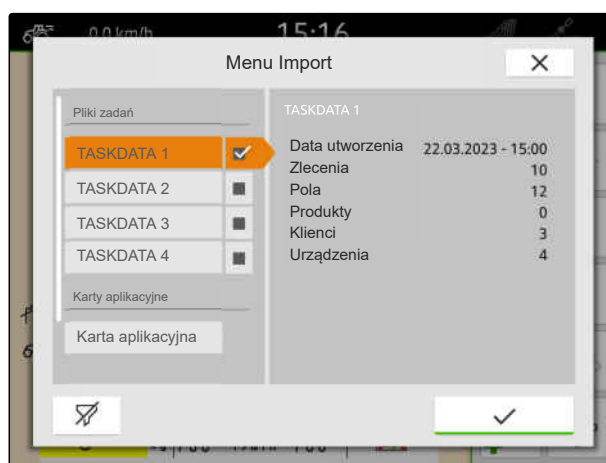
CMS-I-00000278



2. wybrać  .
- ➔ Wyświetlone zostanie menu Import.
- ➔ Jeśli plik ISO-XML jest zapisany w podkatalogu pamięci USB, na liście wyświetlana jest nazwa katalogu.
- ➔ Jeśli plik ISO-XML jest zapisany w pliku ZIP w pamięci USB, na liście wyświetlana jest nazwa pliku ZIP.
- ➔ Jeśli plik ISO-XML zapisany jest w katalogu głównym pamięci USB, na liście wyświetla się punkt z nazwą katalogu głównego.
3. Aby wybrać dane zlecenia do importu, zaznaczyć żądane dane zlecenia haczykiem.
4. Zatwierdzić import przyciskiem  .



CMS-I-00000144



CMS-I-00004920

### 19.5.2 Importowanie danych zlecenia ISO-XML za pomocą aplikacji myAmaRouter

CMS-T-00004312-D.1

Za pośrednictwem platformy myAgrirouter można wymieniać dane między systemami zarządzania gospodarstwem, maszynami i urządzeniami. Aplikacja myAmaRouter nawiązuje połączenie z myAgrirouter.

Widoczny kod QR umożliwia wyświetlenie dodatkowych informacji.



CMS-I-00003258



### WARUNKI

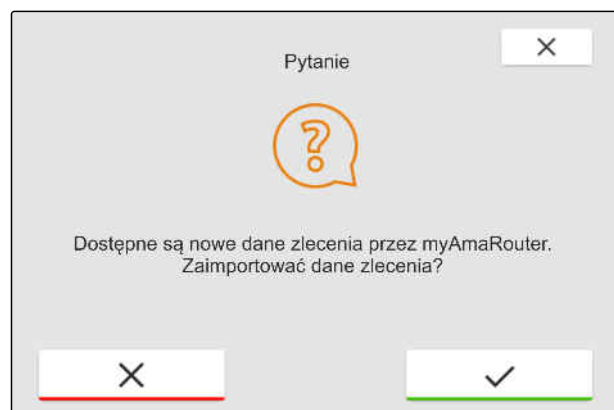
- ✓ Licencja "GPS-Maps&Docs" dostępna
- ✓ Aplikacja myAmaRouter zainstalowana na przenośnym urządzeniu końcowym
- ✓ Sieć skonfigurowana na terminalu AmaTron 4; patrz strona 50
- ✓ AmaTron 4 i przenośne urządzenie końcowe podłączone są do tej samej sieci Wi-Fi



### WSKAZÓWKA

Dane zleceń dostępne na AmaTron 4 są nadpisywane podczas importu nowymi danymi zleceń. Istniejące dane zleceń nie są zapisywane automatycznie.

1. *Jeśli istniejące dane zleceń mają zostać zapisane,*  
patrz strona 92.
2. Uruchomić aplikację myAmaRouter.
3. Rozpocząć importowanie w aplikacji myAmaRouter.
4. Zatwierdzić import na terminalu AmaTron 4.



CMS-I-00003262

## 19.6 Eksportowanie danych zlecenia ISO-XML

CMS-T-00004313-D.1

### 19.6.1 Eksportowanie danych zlecenia ISO-XML do pamięci USB

CMS-T-00001743-E.1

Zarejestrowane dane zlecenia można wyeksportować jako dane zlecenia ISO-XML i zapisać w pamięci USB.



#### WARUNKI

- ✓ Licencja "GPS-Maps&Docs" dostępna
- ✓ Pamięć USB podłączona

1. Otworzyć menu szybkiego startu.

2. wybrać  ISO-XML.

- ➔ Dane zlecenia zapisywane są w katalogu w pamięci USB. Katalog nosi nazwę "TASKDATA".
- ➔ Jeżeli w pamięci USB istnieje już katalog o nazwie "TASKDATA", nazwa tego katalogu zostanie uzupełniona o datę i czas eksportu.
- ➔ Kopia danych zlecenia pozostaje na AmaTron 4.



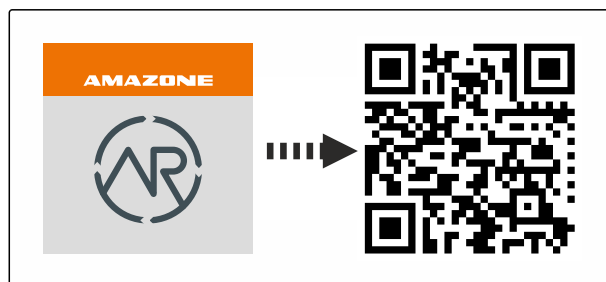
CMS-I-00000278

### 19.6.2 Eksportowanie danych zlecenia ISO-XML za pomocą aplikacji myAmaRouter

CMS-T-00004314-D.1

Za pośrednictwem platformy myAgrirouter można wymieniać dane między systemami zarządzania gospodarstwem, maszynami i urządzeniami. Aplikacja myAmaRouter nawiązuje połączenie z myAgrirouter.

Widoczny kod QR lub łącze [www.amazone.de/qrcode\\_myAmaRouter](http://www.amazone.de/qrcode_myAmaRouter) wyświetlają dodatkowe informacje.



CMS-I-00003258



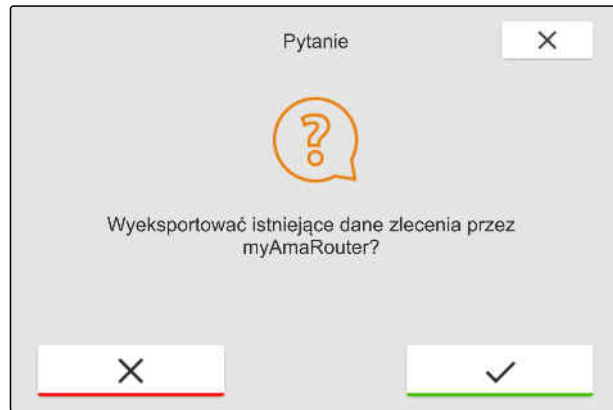
#### WARUNKI

- ✓ Licencja "GPS-Maps&Docs" dostępna
- ✓ Aplikacja myAmaRouter zainstalowana na przenośnym urządzeniu końcowym
- ✓ Sieć skonfigurowana na terminalu AmaTron 4; patrz strona 50
- ✓ AmaTron 4 i przenośne urządzenie końcowe podłączone są do tej samej sieci Wi-Fi

1. Uruchomić aplikację myAmaRouter.

2. Rozpocząć eksportowanie w aplikacji myAmaRouter.

3. Zatwierdzić eksport na terminalu AmaTron 4.



CMS-I-00003263

## 19.7 Zarządzanie danymi zlecenia

CMS-T-00007052-C.1

### 19.7.1 Tworzenie nowego zlecenia


CMS-T-00000326-H.1

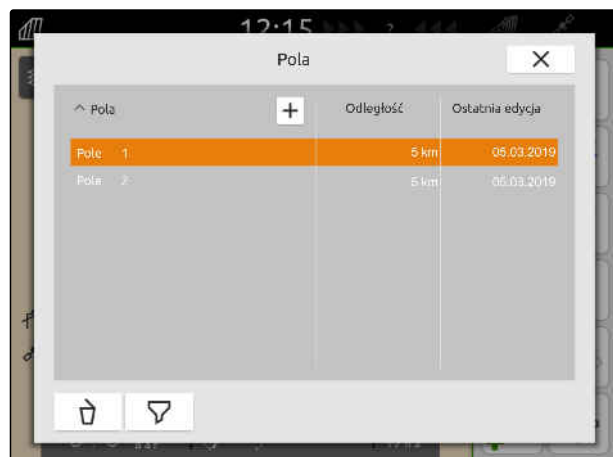
Jeśli pole zostało utworzone lub zaimportowane przez dane zlecenia, można tworzyć zlecenia i przyporządkowywać zlecenie do pola.







#### WARUNKI

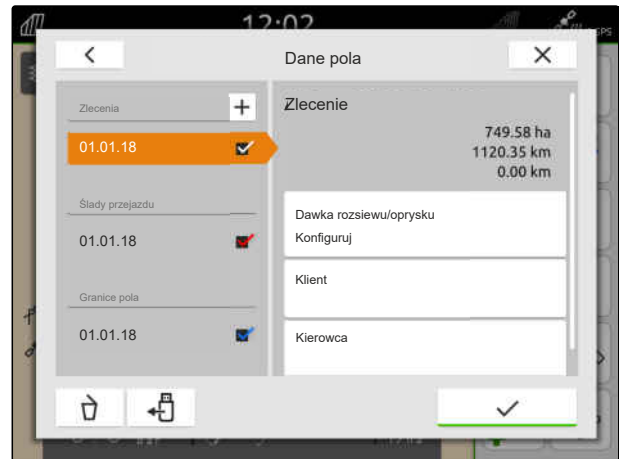
- ✓ Dane zlecenia zaimportowane, patrz strona 89 lub pole utworzone, patrz strona 86

1. W menu Praca wybrać .
2. Wybrać pole.



CMS-I-00000304

3. W punkcie "Zlecenia" wybrać .
4. Wprowadzić nazwę zlecenia.
- ➔ Jeśli do aktualnego zlecenia dołączone są informacje o produkcie i wartości zadane, wyświetlony zostanie komunikat.
5. *Jeśli informacje o produkcie i wartości zadane mają zostać pobrane do nowego zlecenia,* wybrać   
lub  
*jeśli informacje o produkcie i wartości zadane aktualnego zlecenia mają zostać odrzucone,* wybrać .
6. Zatwierdzić przyciskiem .



CMS-I-00000303



#### WSKAZÓWKA

**Do zlecenia można przypisać następujące dane:**

- Dawki rozsiewu/oprysku i produkty, patrz strona 95
- Klienci, patrz strona 99
- Kierowcy, patrz strona 100

### 19.7.2 Konfigurowanie dawek rozsiewu/oprysku

CMS-T-00000333-I.1


Do odbiorników wartości zadanych podłączonego urządzenia można przypisać wartości zadane. AmaTron 4 przesyła wprowadzone wartości zadane do podłączonego urządzenia.

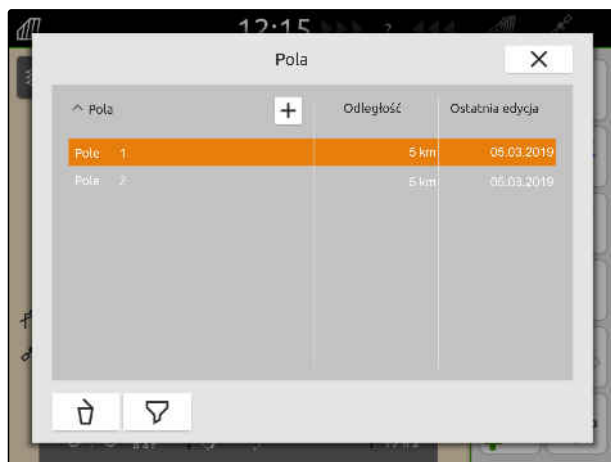
Aby dokumentować dawki rozsiewu/oprysku poszczególnych produktów, można dodawać produkty i wprowadzać dawki rozsiewu/oprysku.



## WARUNKI

- ✓ Dane zlecenia zaimportowane, patrz strona 89 lub pole utworzone, patrz strona 86
- ✓ Zlecenie utworzone, patrz strona 94 lub zaimportowane z danymi zlecenia
- ✓ Urządzenie ISOBUS z co najmniej jednym odbiornikiem wartości zadanych podłączone

1. W menu Praca wybrać .
2. Wybrać pole.

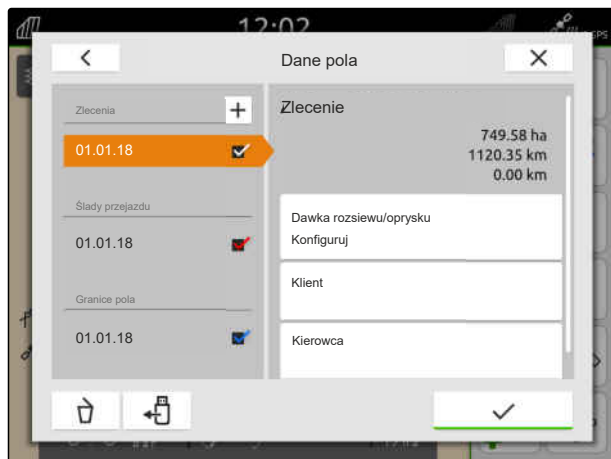


CMS-I-00000304

3. W punkcie "Zlecenia" wybrać żądane zlecenie.

W punkcie "*Konfigurowanie dawki rozsiewu/oprysku*" wyświetlana jest nazwa odbiornika wartości zadanych. Do każdego odbiornika wartości zadanych urządzenia wyświetlany jest punkt menu.

4. Wybrać żądany odbiornik wartości zadanych.



CMS-I-00000303

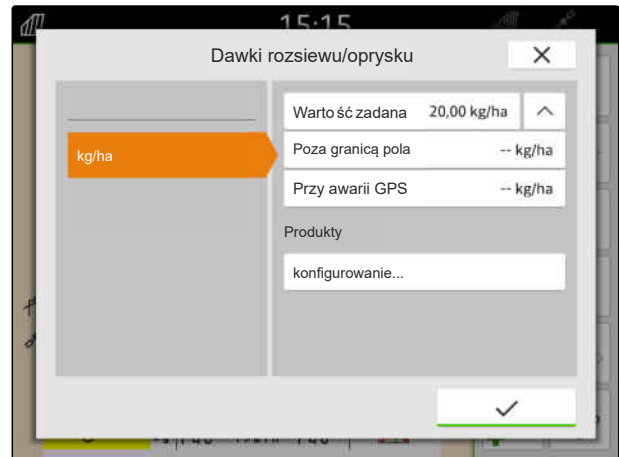
Z lewej strony wyświetlane są jednostki, w których można podawać wartość zadaną. Urządzenie proponuje jednostki.



#### WSKAZÓWKA

Jeśli dawka rozsiewu/oprysku zostanie wprowadzona w procentach, wartość zadana wprowadzona w jednostce zostanie dostosowana zgodnie z wartością procentową.

5. Wybrać żadaną jednostkę.
6. W punkcie "Wartość zadana" wprowadzić żadaną wartość.



CMS-I-00000305




#### WSKAZÓWKA

Jeśli stosowana jest karta aplikacyjna, wartość w punkcie "Wartość zadana" jest ignorowana.

**W następujących przypadkach można wprowadzać stałe wartości zadane:**

- Urządzenie opuszcza pole.
- Sygnał GPS zanika.

Jeśli stałe wartości zadane nie zostaną wprowadzone, urządzenie w obu przypadkach zachowuje ostatnią stosowaną wartość.

7. *Jeśli wprowadzone mają zostać stałe wartości zadane,*  
wyświetlić punkty menu za pomocą .
8. Wprowadzić żądane wartości w punkcie "Poza granicą pola" i "Przy awarii GPS".
9. *Aby wprowadzić dawki rozsiewu/oprysku produktów,*  
patrz strona 97.

### 19.7.3 Zarządzanie produktami



CMS-T-00010597-B.1

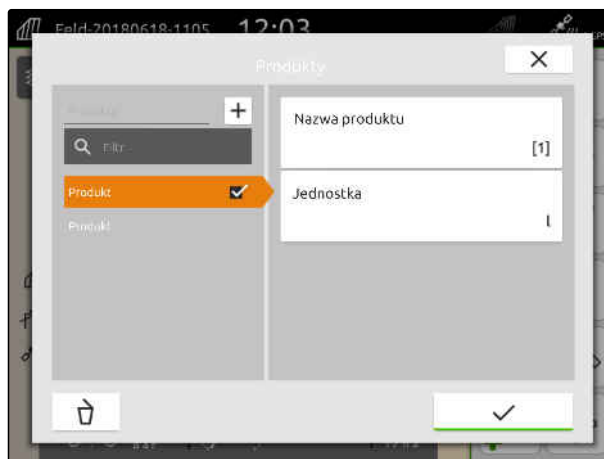
Do produktów można wprowadzić dawki rozsiewu/oprysku. AmaTron 4 zapisuje wprowadzone dawki rozsiewu/oprysku w celu dokumentowania.



## WARUNKI

- ☑ Dawki rozsiewu/oprysku skonfigurowane, patrz strona 95


1. W menu "Dawki rozsiewu/oprysku" w punkcie "Produkty" wybrać "konfigurowanie..."
2. Aby utworzyć nowy produkt, wybrać .
3. W punkcie "Nazwa produktu" wprowadzić nazwę produktu.
4. W punkcie "Jednostka" wybrać jednostkę produktu.
5. Zatwierdzić przyciskiem .



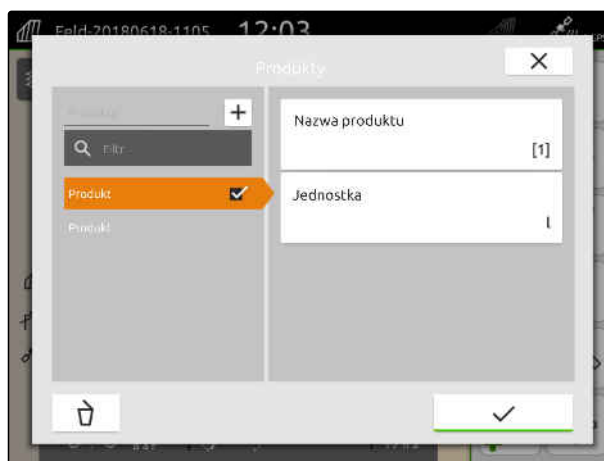
CMS-I-00000306

6. Aby przypisać produkt, w punkcie "Produkty" wybrać żądane produkty.

➔ Wybrane produkty zaznaczone są haczykiem.

7. Zatwierdzić przyciskiem .


➔ Wybrane produkty są przypisane do zlecenia i odbiornika wartości zadanych urządzenia.

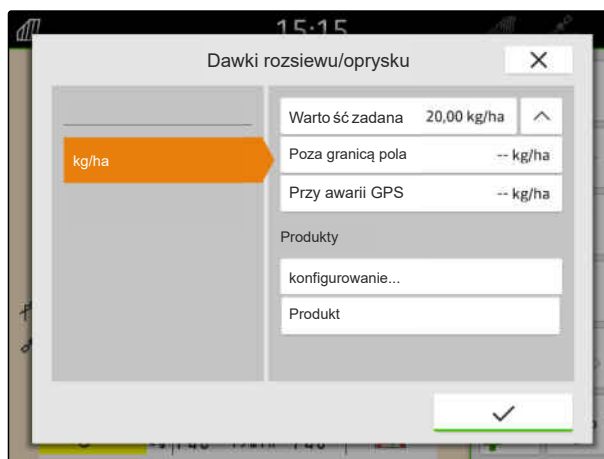


CMS-I-00000306

8. Aby zmienić wartość zadaną produktów, w punkcie "Produkty" wybrać żądany produkt.

9. Wpisać wartość zadaną.

10. Zatwierdzić przyciskiem .



CMS-I-00007246




## 19.7.4 Zarządzanie klientami

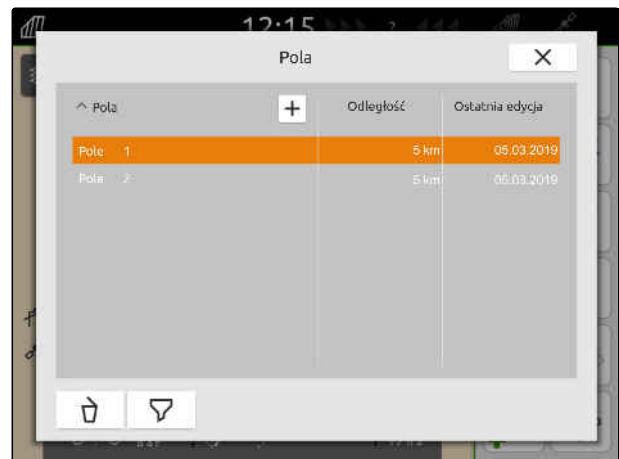
CMS-T-00000335-G.1



### WARUNKI

- ☑ Dane zlecenia zaimportowane, patrz strona 89 lub pole utworzone, patrz strona 86
- ☑ Zlecenie utworzone; patrz strona 94 lub zaimportowane z danymi zlecenia

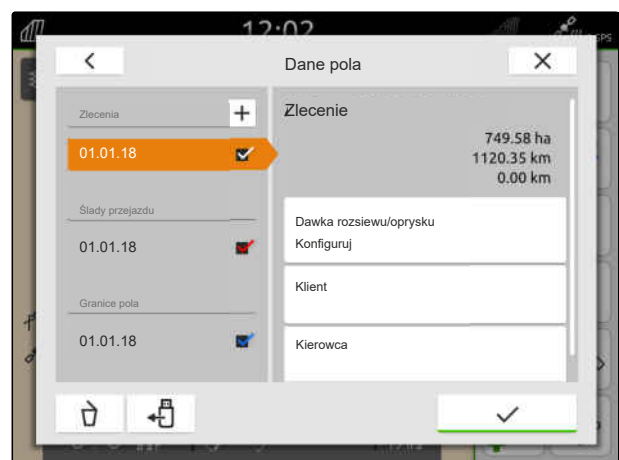
1. W menu Praca wybrać .
2. Wybrać pole.




### WSKAZÓWKA


Aby utworzyć klienta, utworzone i wybrane musi być dowolne zlecenie. Utworzonych klientów można następnie przypisać do każdego zlecenia.

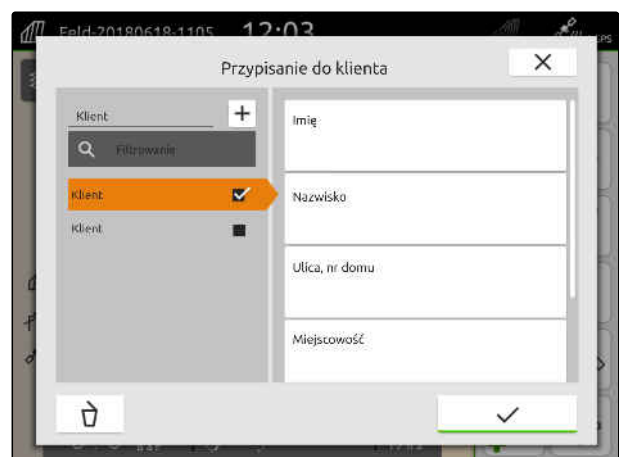
3. W punkcie "Zlecenia" wybrać dowolne zlecenie.
4. Wybrać punkt "Klient".



5. Aby utworzyć nowego klienta,  
Wybrać .


6. Wprowadzić dane klienta.

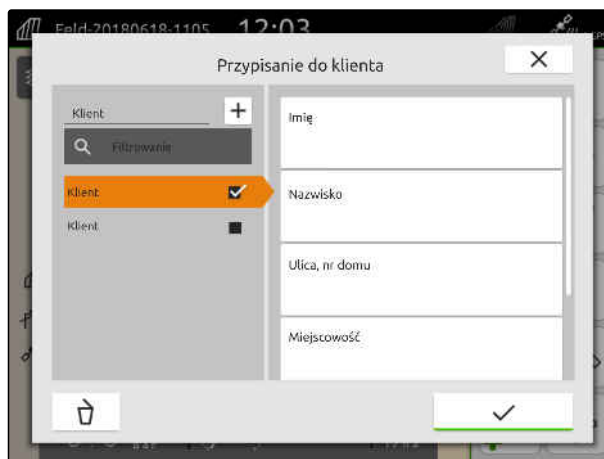
7. Zatwierdzić przyciskiem .



8. Aby przypisać klienta do zlecenia,  
wybrać żadanego klienta.

➔ Wybrany klient zaznaczony zostanie haczykiem.

9. Zatwierdzić przyciskiem .



### 19.7.5 Zarządzanie kierowcami

CMS-T-00000338-G.1

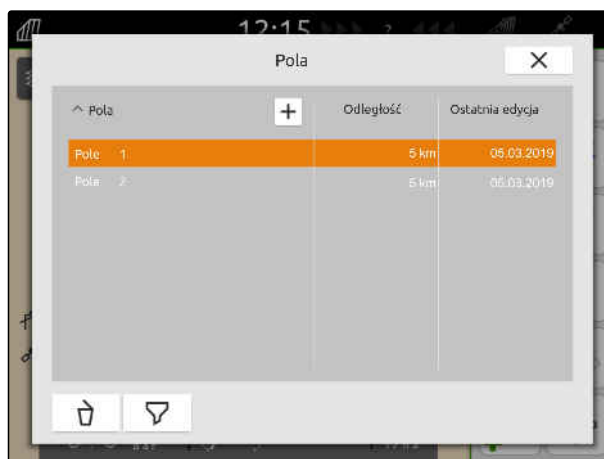


#### WARUNKI

- ✓ Dane zlecenia zaimportowane, patrz strona 89 lub pole utworzone, patrz strona 86
- ✓ Zlecenie utworzone; patrz strona 94 lub zaimportowane z danymi zlecenia

1. W menu Praca wybrać .

2. Wybrać pole.

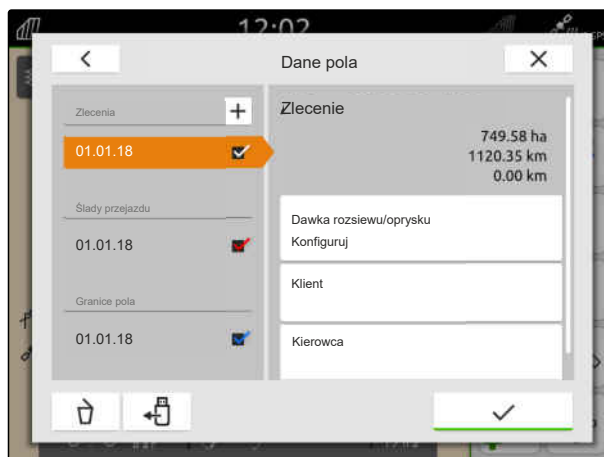


#### WSKAZÓWKA

Aby utworzyć kierowcę, utworzone i wybrane musi być dowolne zlecenie. Utworzonych kierowców można następnie przypisać do każdego zlecenia.

3. W punkcie "Zlecenia" wybrać dowolne zlecenie.


4. Wybrać punkt "Kierowca".



5. Aby utworzyć nowego kierowcę,


Wybrać .

6. Wprowadzić dane kierowcy.

7. Zatwierdzić przyciskiem .

8. Aby przypisać kierowcę do zlecenia,  
wybrać żądanego kierowcę.

➔ Wybrany kierowca zaznaczony zostanie  
haczykiem.

9. Zatwierdzić przyciskiem .

## 19.8 Eksportowanie danych zlecenia do pliku PDF

CMS-T-00003637-D.1

Dane aktualnego zlecenia mogą zostać zapisane do  
pliku PDF w pamięci USB.

**Plik PDF zawiera następujące dane zlecenia:**


- Podsumowanie zlecenia
- Szczegóły zlecenia
- Wartości łączne urządzenia
- Szczegóły dotyczące dawki rozsiewu/oprysku na odbiornik wartości zadanych
- Ilustracja z mapą pokrycia na odbiornik wartości zadanych



## WARUNKI

- ✓ Pamięć USB podłączona
- ✓ Żądane zlecenie wczytane do danych pola;  
patrz strona 84

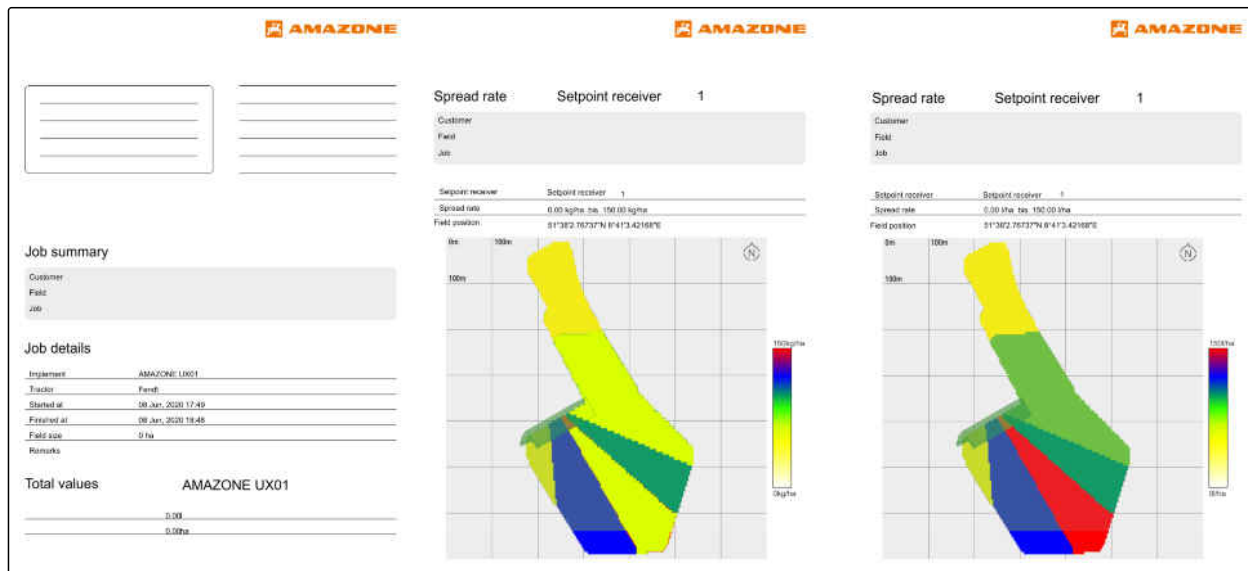
1. Otworzyć menu szybkiego startu.

2. wybrać .



CMS-I-00000278

➔ Dane zlecenia zapisywane są w katalogu *"PDF-Export"* w pamięci USB. Nazwa pliku PDF składa się z daty i godziny eksportu oraz nazwy pola i nazwy zlecenia.



CMS-I-00004117

## Korzystanie z włączania sekcji szerokości

# 20

CMS-T-00000189-J.1

### 20.1 Ustawianie pokrycia (nakładki)

CMS-T-00000286-H.1

#### 20.1.1 Określanie pokrycia (nakładki) w kierunku jazdy

CMS-T-00000287-H.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.

Pokrycie (nakładkę) w kierunku jazdy można ustawić osobno dla włączania i wyłączania sekcji szerokości.

##### Granice pokrycia (nakładki) w kierunku jazdy:

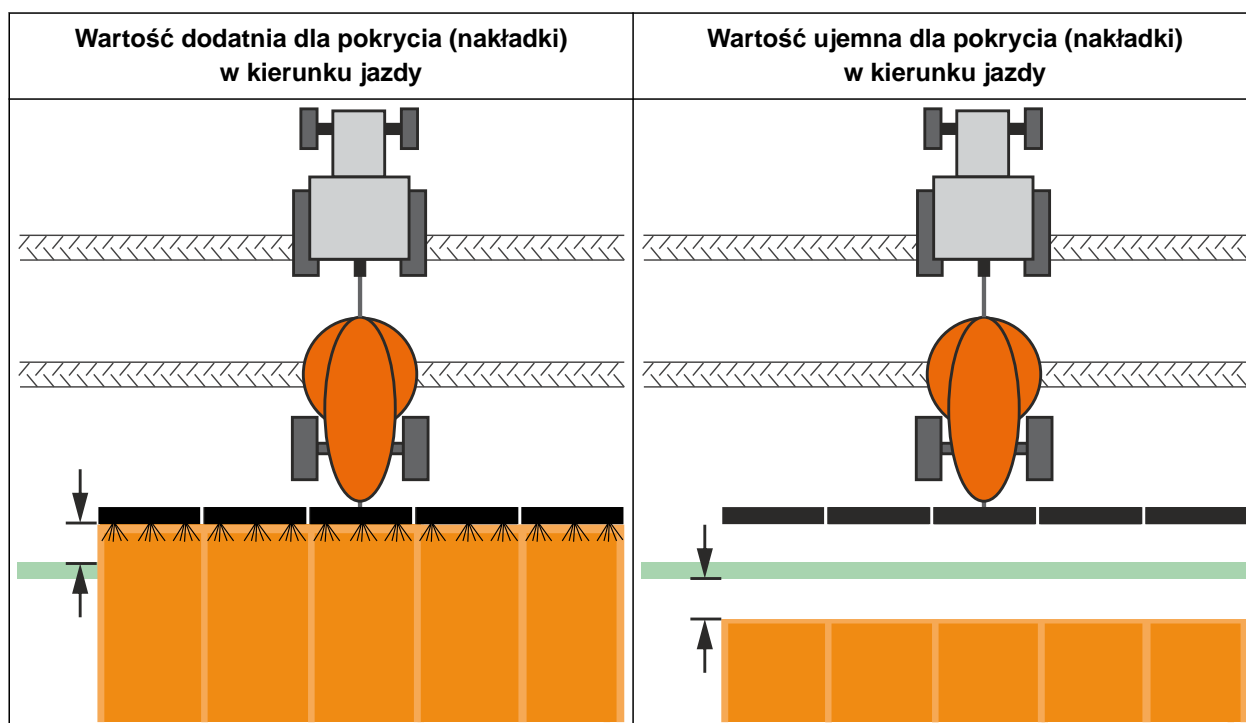
- Granica od nieobrobionej do obrobionej powierzchni
- Granica nawrotu



#### WSKAZÓWKA


**Aby uzyskać poprawne pokrycie (nakładkę) w kierunku jazdy, przestrzegać następujących zasad:**

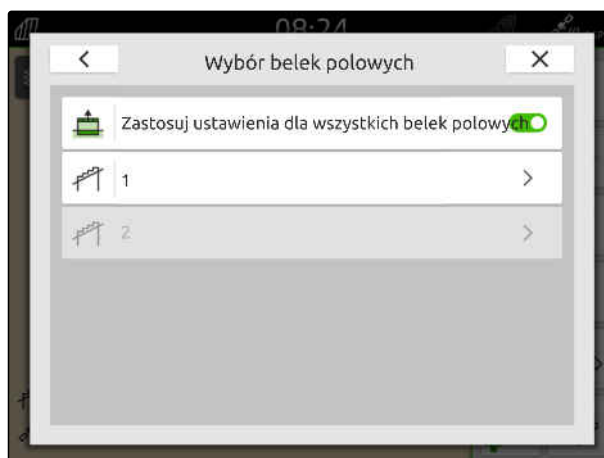
- Poprawne czasy przełączania bez pokrycia (nakładki) muszą zostać ustawione w sterowaniu urządzenia.
- Jeśli przerwa między nawrotem a rzędami lub między obrobionymi powierzchniami jest zamierzona, dla pokrycia (nakładki) w kierunku jazdy można również wprowadzić wartość ujemną.



#### WARUNKI

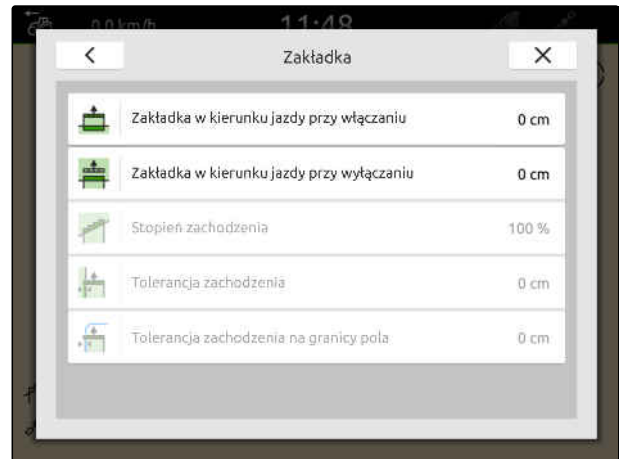
- ☑ Licencja "GPS-Switch basic" lub "GPS-Switch pro" dostępna

- W menu Praca wybrać  > "Ustawienia nakładania się".
  - ➔ Jeśli podłączone urządzenie obsługuje MultiBoom, wyświetli się wybór belek polowych.
  - ➔ Jeśli podłączone urządzenie ma tylko jedną belkę polową, wybór belek polowych zostanie pominięty.
- Jeśli ustawienia nakładania się zostaną przejęte dla wszystkich belek polowych, aktywować "Zastosuj ustawienia dla wszystkich belek polowych".
  - ➔ Jeśli aktywowana jest opcja "Zastosuj ustawienia dla wszystkich belek polowych", można wybrać tylko pierwszą belkę polową.
- Wybrać belkę polową z listy.



CMS-I-00004943

4. Wybrać "Zakładka w kierunku jazdy przy włączaniu".
5. Wprowadzić wartość w zakresie od -1000 cm do 1000 cm.
6. Zatwierdzić przyciskiem ✓.
7. Wybrać punkt "Zakładka w kierunku jazdy przy wyłączaniu".
8. Wprowadzić wartość w zakresie od -1000 cm do 1000 cm.
9. Zatwierdzić przyciskiem ✓.



CMS-I-00000198

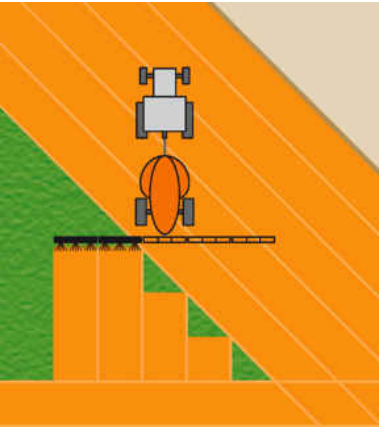
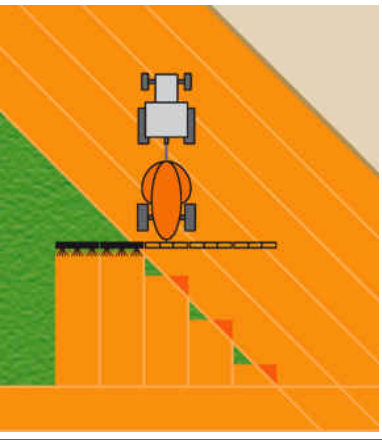
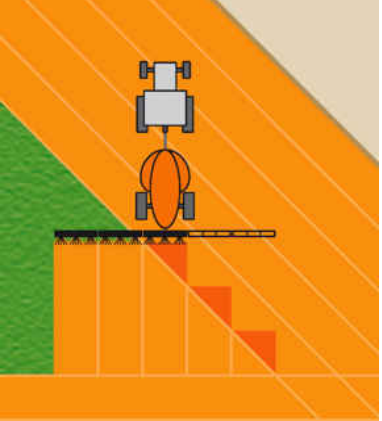
### 20.1.2 Określanie stopnia pokrycia

CMS-T-00000288-H.1

Stopień pokrycia (zachodzenia) określa procent, o który sekcja szerokości może wyjść poza granicę, zanim zostanie wyłączona. Ustawiony stopień pokrycia jest wyświetlany w widoku mapy.

#### 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).	
50 %	Sekcje szerokości są wyłączane, jeśli w połowie przechodzą przez granicę.	
100 %	Sekcje szerokości są wyłączane, jeśli całkowicie przechodzą przez granicę.	



#### WARUNKI

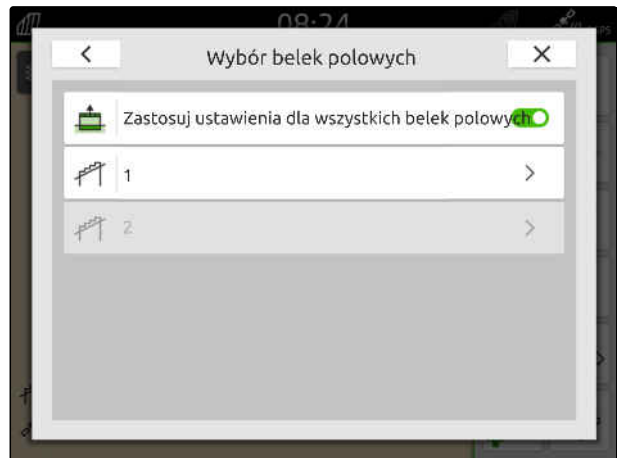
- ✓ Licencja "GPS-Switch basic" lub "GPS-Switch pro" dostępna

1. W menu Praca wybrać  > "Ustawienia nakładania się".

- ➔ Jeśli podłączone urządzenie obsługuje MultiBoom, wyświetli się wybór belek polowych.



- ➔ Jeśli podłączone urządzenie ma tylko jedną belkę polową, wybór belek polowych zostanie pominięty.
- 2. *Jeśli ustawienia nakładania się zostaną przejęte dla wszystkich belek polowych, aktywować "Zastosuj ustawienia dla wszystkich belek polowych".*
- ➔ Jeśli aktywowana jest opcja "Zastosuj ustawienia dla wszystkich belek polowych", można wybrać tylko pierwszą belkę polową.
- 3. Wybrać belkę polową z listy.



CMS-I-00004943

- 4. Wybrać "Stopień zachodzenia".
- 5. Wybrać wartość procentową.
- 6. Zatwierdzić przyciskiem ✓.



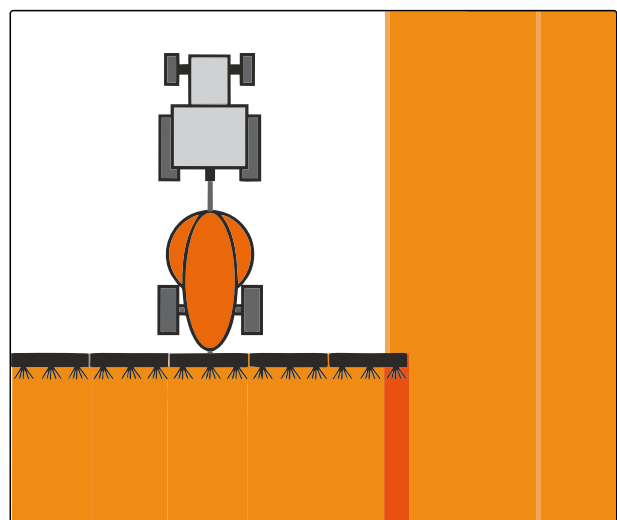
CMS-I-00000199

### 20.1.3 Określanie tolerancji pokrycia

Tolerancja pokrycia (zachodzenia) 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




## WSKAZÓWKA

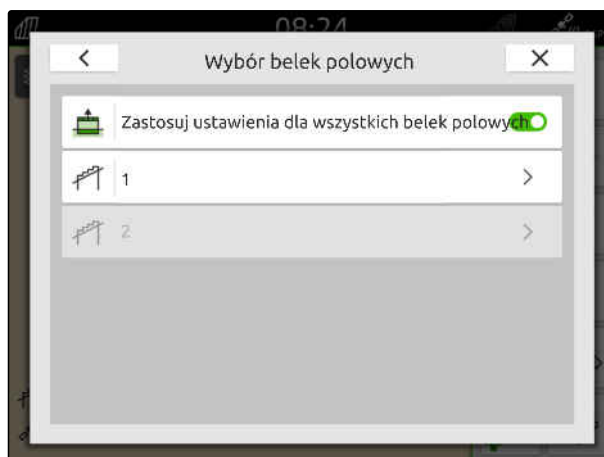
Tolerancja pokrycia ma wpływ na pracę tylko, jeśli stopień pokrycia ustawiony jest na 0% lub 100%; patrz strona 105.




## WARUNKI

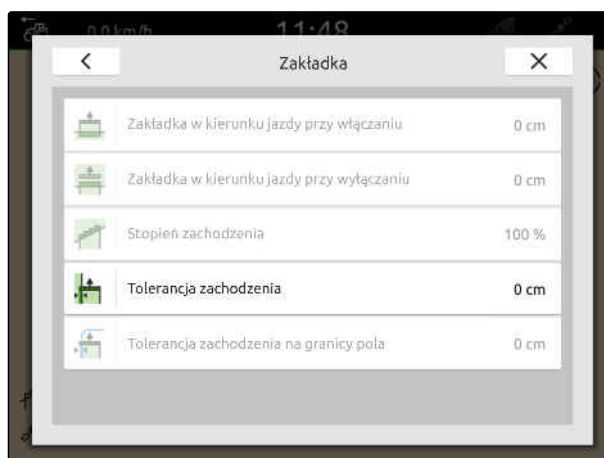
- ✓ Licencja "GPS-Switch basic" lub "GPS-Switch pro" dostępna

1. W menu Praca wybrać  > "Ustawienia nakładania się".
  - ➔ Jeśli podłączone urządzenie obsługuje Multi Boom, wyświetli się wybór belek polowych.
  - ➔ Jeśli podłączone urządzenie ma tylko jedną belkę polową, wybór belek polowych zostanie pominięty.
2. Jeśli ustawienia nakładania się zostaną przejęte dla wszystkich belek polowych, aktywować "Zastosuj ustawienia dla wszystkich belek polowych".
  - ➔ Jeśli aktywowana jest opcja "Zastosuj ustawienia dla wszystkich belek polowych", można wybrać tylko pierwszą belkę polową.
3. Wybrać belkę polową z listy.



CMS-I-00004943

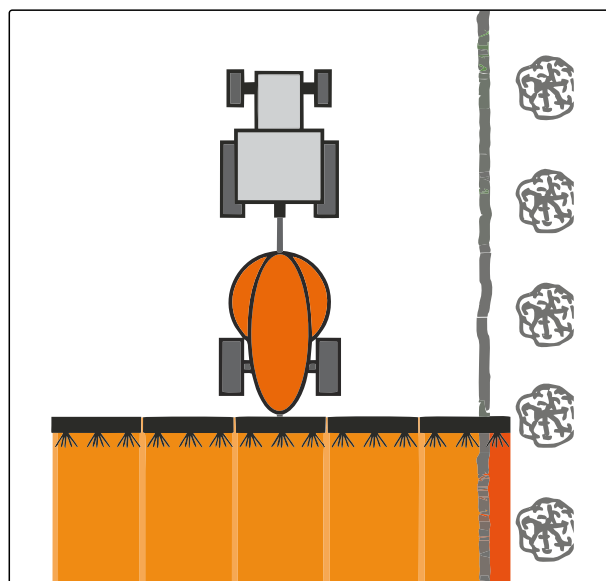
4. Wybrać punkt "Tolerancja zachodzenia".
5. Wprowadzić żadaną wartość.
6. Zatwierdzić przyciskiem .



CMS-I-00000200

### 20.1.4 Określanie tolerancji pokrycia na granicy pola

Tolerancja pokrycia (zachodzenia) 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 i włączaniu zewnętrznych sekcji szerokości przy granicy pola spowodowanych nachodzeniem sekcji szerokości na granicę pola.




CMS-T-00000290-H.1

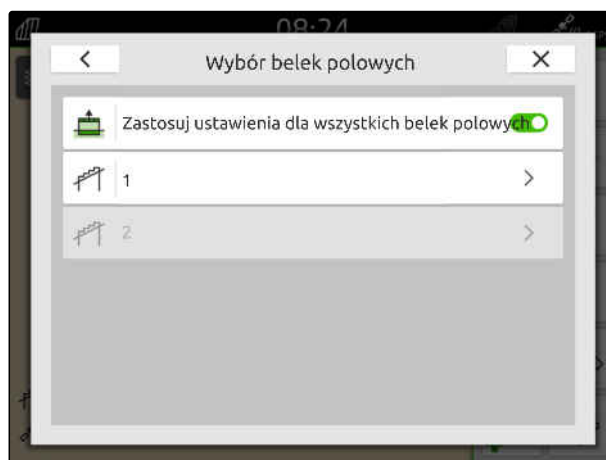
CMS-I-001467



#### WARUNKI

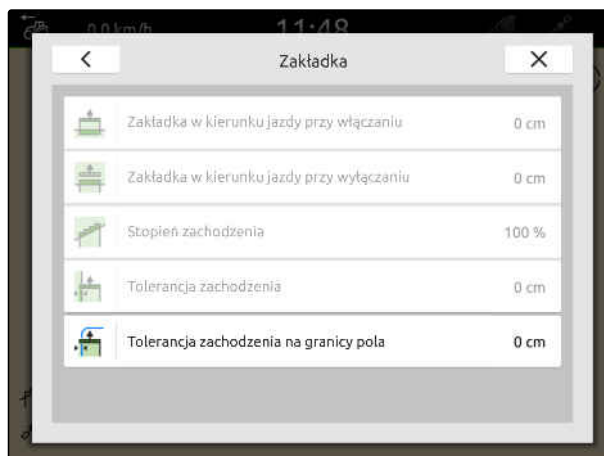
- ☑ Licencja "GPS-Switch basic" lub "GPS-Switch pro" dostępna

1. W menu Praca wybrać  > "Ustawienia nakładania się".
  - ➔ Jeśli podłączone urządzenie obsługuje MultiBoom, wyświetli się wybór belek polowych.
  - ➔ Jeśli podłączone urządzenie ma tylko jedną belkę polową, wybór belek polowych zostanie pominięty.
2. Jeśli ustawienia nakładania się zostaną przejęte dla wszystkich belek polowych, aktywować "Zastosuj ustawienia dla wszystkich belek polowych".
  - ➔ Jeśli aktywowana jest opcja "Zastosuj ustawienia dla wszystkich belek polowych", można wybrać tylko pierwszą belkę polową.
3. Wybrać belkę polową z listy.



CMS-I-00004943

4. Wybrać punkt "Tolerancja zachodzenia na granicy pola".
5. Wprowadzić wartość z przedziału od 0 cm do 150 cm.
6. Zatwierdzić przyciskiem ✓.



CMS-I-00000201

## 20.2 Uruchamianie rejestrowania

CMS-T-00000264-I.1

Jeśli rejestrowanie jest uruchomione i sekcje szerokości są włączone, AmaTron 4 zapisuje dane pozycji obrobionej powierzchni. Obrobione powierzchnie są wyświetlane w widoku mapy na zielono.

**Do zapisów należą następujące dane:**

- Obrobiona powierzchnia
- Granice pola
- Przeszkody
- Nawrót
- Ślady przejazdu



### WSKAZÓWKA

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

Jeśli skorygowany sygnał nie jest dostępny, obrobiona powierzchnia jest wyświetlana w widoku mapy na żółto. Jeśli skorygowany sygnał jest dostępny, obrobiona powierzchnia jest wyświetlana na zielono.

Poniższa tabela przedstawia zestawienie stanów sekcji szerokości oraz przynależne kolory sekcji szerokości na symbolu urządzenia.

Urządzenie z automatycznym włączaniem sekcji szerokości	
Stan sekcji szerokości	Kolor sekcji szerokości na symbolu urządzenia
Urządzenie nie jest w pozycji roboczej	Szary
Rejestrowanie zatrzymane, sekcja szerokości wyłączona ręcznie	Pomarańczowy
Rejestrowanie zatrzymane, sekcja szerokości włączona ręcznie	Zielony
Sekcja szerokości wyłączona przez funkcję automatycznego włączania sekcji szerokości	Pomarańczowy
Sekcja szerokości włączona przez funkcję automatycznego włączania sekcji szerokości	Zielony
Sekcja szerokości włączona przez funkcję automatycznego włączania sekcji szerokości, sekcja szerokości nie osiągnęła wartości zadanej	Żółty
Rejestrowanie zatrzymane, sekcja szerokości zatrzymana ręcznie	Czerwony



#### WSKAZÓWKA

Jeśli sekcje szerokości urządzenia są włączane ręcznie, kolory sekcji szerokości na symbolu urządzenia wskazują zalecane przełączenie.

Urządzenie z ręcznym włączaniem sekcji szerokości	
Zalecane przełączenie	Kolor sekcji szerokości na symbolu urządzenia
Sekcja szerokości wył.	Pomarańczowy
Sekcja szerokości zał.	Zielony



#### WARUNKI

- ☑ ISOBUS skonfigurowany, patrz strona 43
- ☑ Sygnał GPS odbierany
- ☑ Wybrany prawidłowy ciągnik, patrz strona 66
- ☑ Wybrane prawidłowe urządzenie, patrz strona 56
- ☑ Pokrycie (nakładka) ustawione, patrz strona 103
- ☑ Licencja "GPS-Switch basic" lub "GPS-Switch pro" dostępna

#### W przypadku automatycznego włączania sekcji szerokości:

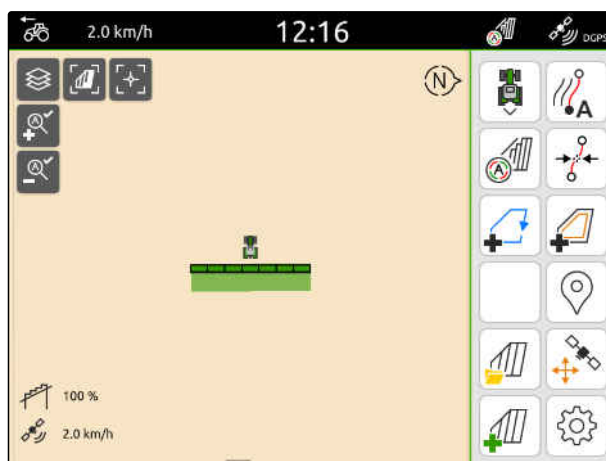
- ☑ Urządzenie skonfigurowane dla automatycznego włączania sekcji szerokości

- *Jeśli podłączona maszyna obsługuje automatyczne włączanie sekcji szerokości,*  
w menu Praca wybrać

lub

*jeśli sekcje szerokości podłączonej maszyny muszą być włączane ręcznie,*

w menu Praca wybrać



CMS-I-00000132

## 20.3 Zakończenie rejestrowania

CMS-T-00000265-B.1

- *Jeśli podłączona maszyna obsługuje automatyczne włączanie sekcji szerokości,*  
wszystkie sekcje szerokości wyłączyć za pośrednictwem sterowania urządzenia

lub

zatrzymać się

lub

*jeśli sekcje szerokości podłączonej maszyny muszą być włączane ręcznie,*

w menu Praca wybrać

# Stosowanie granic pola

# 21

CMS-T-00001745-G.1

## 21.1 Tworzenie granicy pola

CMS-T-00000298-H.1

Terminal AmaTron 4 może tworzyć granicę pola z obrobionej powierzchni. Na podstawie granicy pola terminal AmaTron 4 może obliczyć wielkość pola. Z wielkości pola wynika obrobiona powierzchnia i pozostała powierzchnia. Jeśli korzysta się z automatycznego włączania sekcji szerokości, rozsiew/oprysk jest wstrzymywany na granicy pola.

Jeśli utworzona ma zostać granica pola bez obrabiania faktycznej powierzchni, obrobioną powierzchnię można usunąć na terminalu AmaTron 4.

Jeśli podłączony jest rozsiewacz ISOBUS, w obrębie granicy pola automatycznie tworzona będzie strefa bezpieczeństwa. Jeśli rozsiewacz ISOBUS wjedzie do strefy bezpieczeństwa, sekcje szerokości zostaną wyłączone. Zapobiega to rozsiewaniu materiału przez granicę pola. Strefę bezpieczeństwa można dezaktywować w konfiguracji granicy pola.

W przypadku rozsiewaczy AMAZONE najnowszej generacji strefa bezpieczeństwa podczas rozsiewu granicznego jest automatycznie dezaktywowana.



### WARUNKI

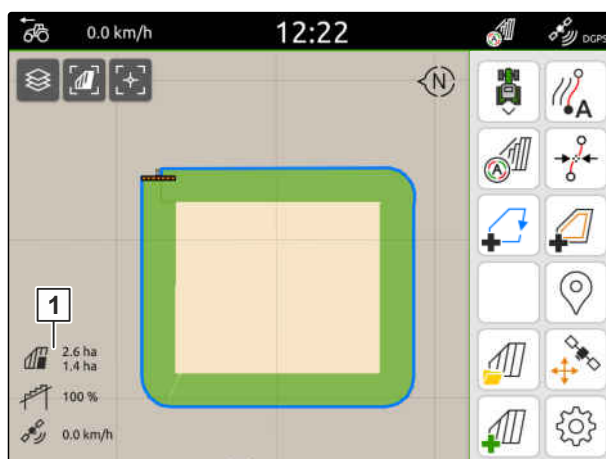
- ✓ Licencja "GPS-Switch basic" lub "GPS-Switch pro" dostępna
- ✓ Krawędź pola w pełni obrobiona

1. W menu Praca wybrać



CMS-I-00000215

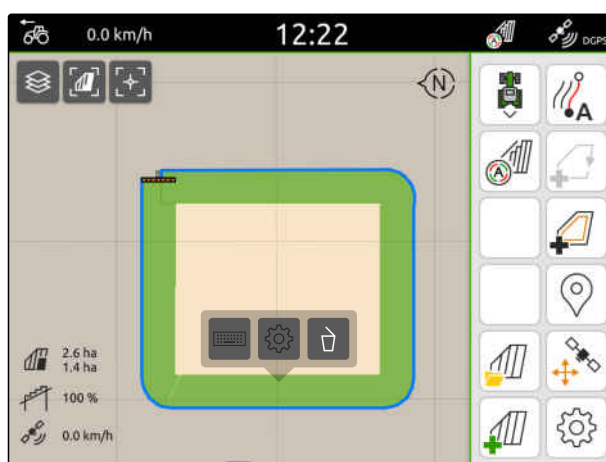
- ➔ Granica pola wytyczana jest dookoła obrobionej powierzchni. Wielkość obrobionej powierzchni i pozostałej powierzchni są pokazywane na mapie: **1**



CMS-I-00000217

2. Aby usunąć obrobioną powierzchnię, nacisnąć wskazanie obrobionej powierzchni.

3. wybrać



CMS-I-00003261



4. *Aby utworzyć strefy wyłączenia,*  
patrz strona 115.
5. *Aby skonfigurować granicę pola,*  
patrz strona 117

## 21.2 Tworzenie stref wyłączenia

CMS-T-00013057-A.1

Za pomocą funkcji stref wyłączenia można wyznaczyć powierzchnie na polu, które nie mają lub nie mogą być obrabiane. Strefy wyłączenia ograniczane są oddzielną granicą. W przypadku tworzenia stref wyłączenia bez istniejącej granicy pola granica pola tworzona jest automatycznie. Granice stref wyłączenia są tworzone w obrębie granicy pola dookoła nieobrobionych powierzchni.

Strefa wyłączenia musi mieć wielkość co najmniej 10 m<sup>2</sup>.

Jeśli podłączony jest rozsiewacz ISOBUS, dookoła stref wyłączenia automatycznie tworzone są strefy bezpieczeństwa. Jeśli rozsiewacz ISOBUS wjedzie do strefy bezpieczeństwa, sekcje szerokości zostaną wyłączone. Zapobiega to rozsiewaniu materiału w strefach wyłączenia. Strefę bezpieczeństwa można dezaktywować w konfiguracji granicy pola.


W przypadku rozsiewaczy AMAZONE najnowszej generacji strefa bezpieczeństwa podczas rozsiewu granicznego jest automatycznie dezaktywowana.

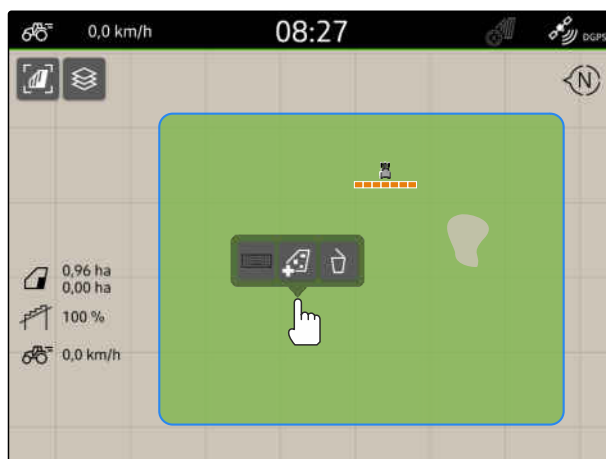


## WARUNKI

- ✓ Pole w pełni obrobione
- ✓ W obrębie obrobionej powierzchni występuje nieobrobiona powierzchnia o wielkości co najmniej 10 m<sup>2</sup>

1. Nacisnąć wskazanie obrobionej powierzchni.

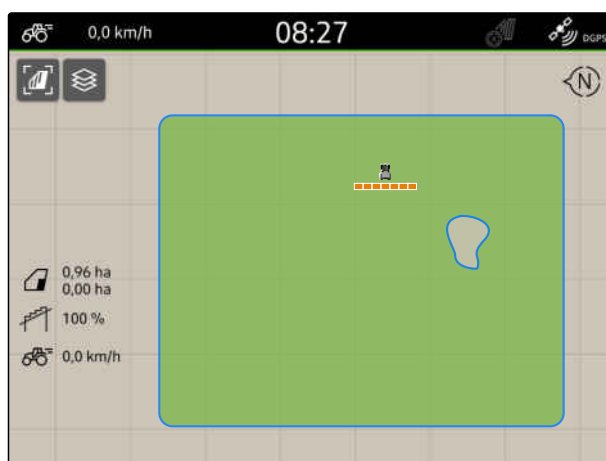
2. wybrać .



CMS-I-00008351

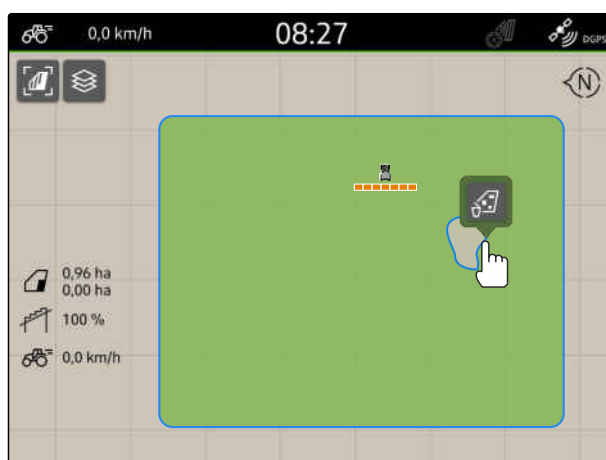
➔ W przypadku braku granicy pola granica pola zostanie utworzona.

➔ Dookoła nieobrobionych powierzchni w obrębie granicy pola utworzone zostaną strefy wyłączenia.



CMS-I-00008350

3. Aby usunąć strefę wyłączenia, nacisnąć wskazanie strefy wyłączenia i wybrać




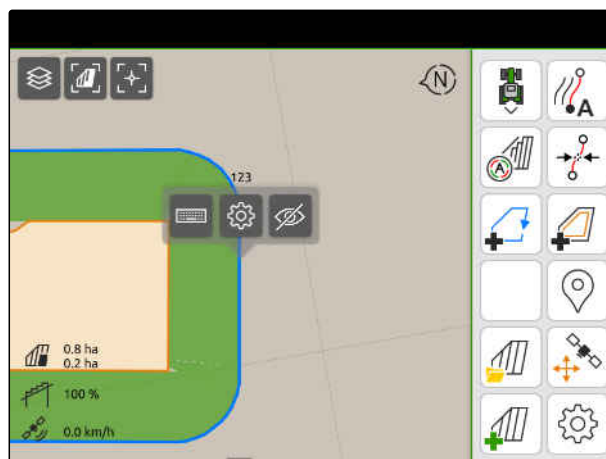
CMS-I-00008349

## 21.3 Ukrywanie granicy pola

CMS-T-00000308-G.1

Jeśli granice pola zostaną ukryte, nie będą dłużej wyświetlane w widoku mapy. Ukryte granice pola pozostają zapisane w danych pola i mogą zostać ponownie wczytane.

1. Dotknąć palcem granicę pola.
2. wybrać .
3. *Aby ponownie wczytać granice pola, patrz strona 84.*



CMS-I-00001053

## 21.4 Konfigurowanie granic pola


CMS-T-00013056-A.1

### 21.4.1 Dezaktywacja strefy bezpieczeństwa

CMS-T-00013058-A.1

Jeśli podłączony jest rozsiewacz ISOBUS, w obrębie granic pola i dookoła stref wyłączenia automatycznie tworzone są strefy bezpieczeństwa. Jeśli rozsiewacz ISOBUS wjedzie do strefy bezpieczeństwa, sekcje szerokości zostaną wyłączone. Zapobiega to rozsiewaniu materiału przez granicę pola lub w strefie wyłączenia. Strefy bezpieczeństwa można dezaktywować.

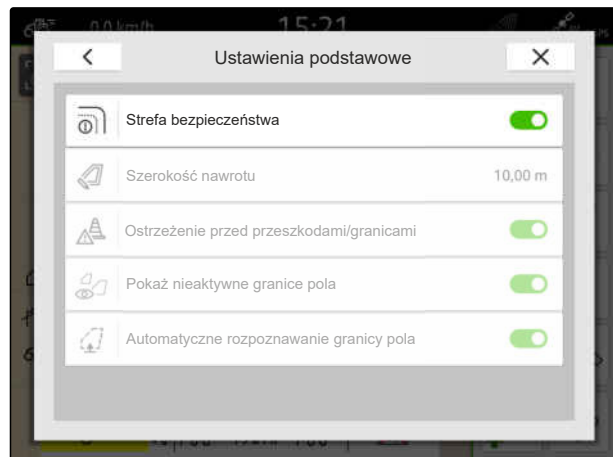
W przypadku rozsiewaczy AMAZONE najnowszej generacji strefy bezpieczeństwa podczas rozsiewu granicznego są dezaktywowane automatycznie.

1. W menu Praca wybrać  > "Granica pola".

2. Aktywować "Strefę bezpieczeństwa"

lub

dezaktywować "Strefę bezpieczeństwa".



CMS-I-00008327


#### 21.4.2 Aktywacja ostrzeżeń przed przeszkodami i granicami

CMS-T-00000225-G.1

Ostrzeżenia wyświetlane są na górnej krawędzi ekranu i rozlega się sygnał akustyczny.

**Jeśli ostrzeżenia są aktywowane, w przypadku następujących zdarzeń generowane są ostrzeżenia:**

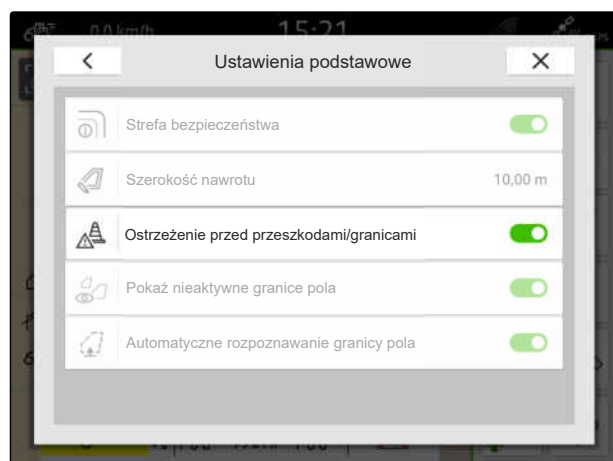
- Zbliżanie się do granicy pola
- Zbliżanie się do przeszkody

1. W menu Praca wybrać  > "Granica pola".

2. aktywować "Ostrzeżenie przed przeszkodami/granicami"

lub

dezaktywować "Ostrzeżenie przed przeszkodami/granicami".




CMS-I-00000189

### 21.4.3 Pokaż nieaktywne granice pola

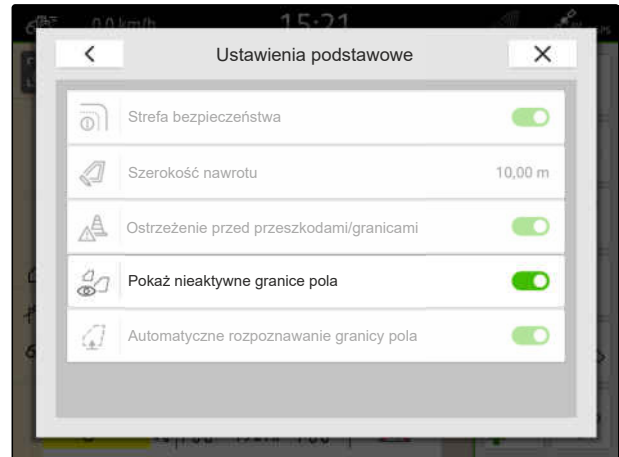
CMS-T-00013059-A.1

Jeśli funkcja ta jest aktywowana, w widoku mapy wyświetlane są nieaktywne granice pola w postaci cienkich szarych linii.

1. W menu Praca wybrać  > "Granica pola".
2. Aktywować funkcję "Pokaż nieaktywne granice pola"

lub

dezaktywować funkcję "Pokaż nieaktywne granice pola".



CMS-I-00008328

### 21.4.4 Aktywacja automatycznego rozpoznawania granicy pola


CMS-T-00003639-C.1

Jeśli automatyczne rozpoznawanie granicy pola jest aktywowane, terminal AmaTron 4 automatycznie wykrywa, czy zapisane pole znajduje się w pobliżu. Następnie można wczytać dane tego pola, aby edytować pole. Jeśli funkcja jest dezaktywowana, dane pola należy wybrać ręcznie, aby edytować pole.



## WARUNKI

- ✓ Licencja "GPS-Maps&Docs" dostępna

1. W menu Praca wybrać  > "Granica pola".
2. Aktywować "Automatyczne rozpoznawanie granicy pola"

lub

dezaktywować "Automatyczne rozpoznawanie granicy pola".



CMS-I-00008291

# Korzystanie z wirtualnego nawrotu

22

CMS-T-00001746-H.1

## 22.1 Tworzenie wirtualnego nawrotu

CMS-T-00000300-I.1


Przy pomocy wirtualnego nawrotu można zdefiniować rzeczywisty nawrót w widoku mapy. Obszar nawrotu można w ten sposób obrabiać niezależnie od reszty pola. Sekcje szerokości są przełączane na granicy nawrotu.

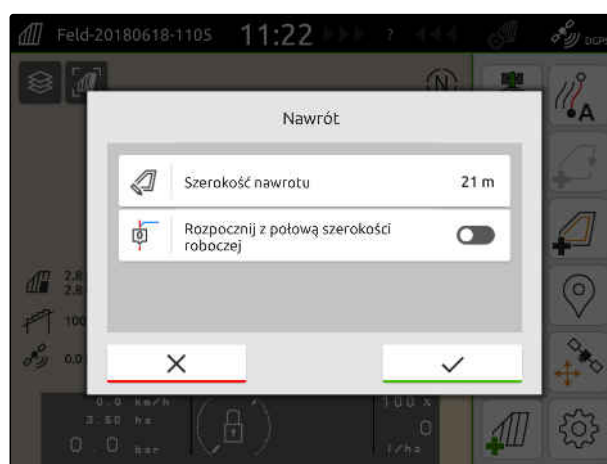
Na wirtualnym nawrocie automatycznie tworzone są ślady przejazdu.



### WARUNKI

- ☉ Licencja "GPS-Switch basic" lub "GPS-Switch pro" dostępna
- ☉ Granica pola utworzona, patrz strona 113

1. W menu Praca wybrać .
2. Wprowadzić szerokość nawrotu.



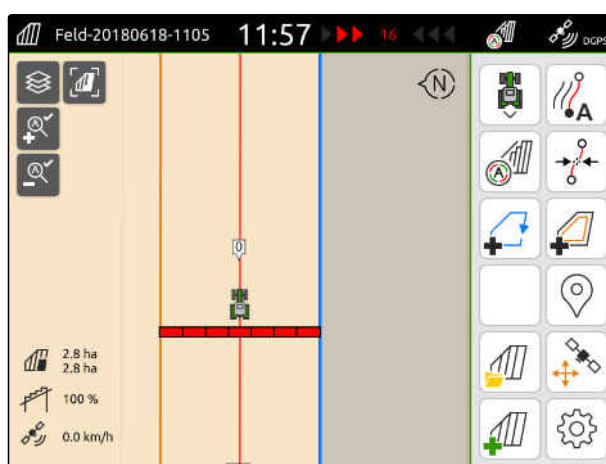
CMS-I-00000219

Jeśli praca zostanie rozpoczęta z połową szerokości roboczej, pierwszy ślad przejazdu "0" będzie przebiegać na granicy pola, natomiast drugi ślad przejazdu poprowadzony będzie o jedną szerokość roboczą dalej w obrębie granicy pola.



CMS-I-00000221

Jeśli praca zostanie rozpoczęta z całą szerokością roboczą, pierwszy ślad przejazdu "0" będzie przebiegać o połowę szerokości roboczej dalej w obrębie granicy pola.




CMS-I-00000220

3. Aby utworzyć pierwszy ślad przejazdu na granicy pola,  
Aktywować "Rozpocznij z połową szerokości roboczej"

lub

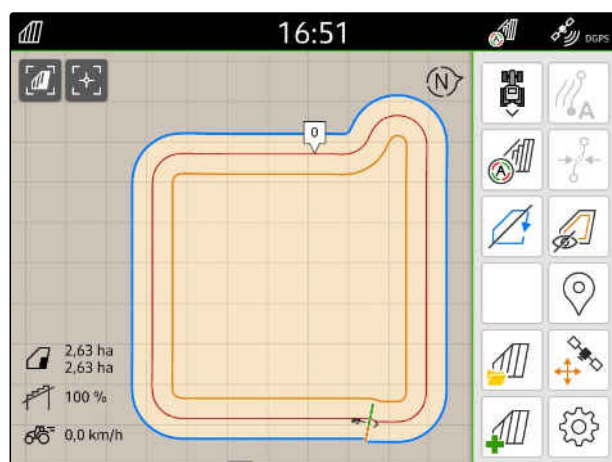
aby utworzyć pierwszy ślad przejazdu o połowę szerokości roboczej dalej w obrębie granicy pola,  
dezaktywować "Rozpocznij z połową szerokości roboczej".

4. Zatwierdzić przyciskiem .

➔ Po utworzeniu wirtualnego nawrotu nawrot przedstawiany jest jako szara powierzchnia w obrębie granicy pola.




Aby móc rozpocząć rozsiew/oprysk na wirtualnym nawrocie i korzystać ze śladów przejazdu w obrębie wirtualnego nawrotu, wirtualny nawrót należy odblokować.




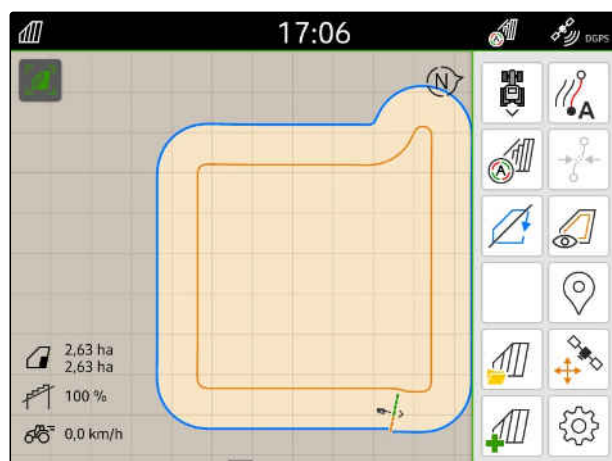
CMS-I-00009412

5. Aby odblokować wirtualny nawrót,

w menu Praca wybrać .


6. Aby ukryć ślady przejazdu w obrębie wirtualnego nawrotu,

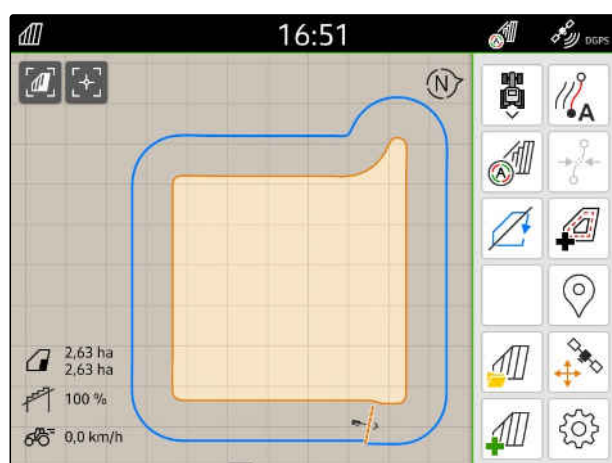
w menu Praca wybrać .



CMS-I-00009411

7. Aby zablokować wirtualny nawrót,

w menu Praca wybrać .




CMS-I-00009413

## 22.2 Edytowanie wirtualnego nawrotu

CMS-T-00000309-G.1


1. Nacisnąć wirtualny nawrót.

2. Aby usunąć wirtualny nawrót,

wybrać 


lub

aby zmienić szerokość nawrotu,

w menu Praca w punkcie  > "Granica pola" > "Szerokość nawrotu" wprowadzić żądaną szerokość nawrotu

lub

aby przesunąć pierwszy ślad przejazdu,

w menu Praca w punkcie  > "Jazda równoległa" aktywować lub dezaktywować punkt "Rozpocznij z połową szerokości roboczej."



CMS-I-00000315

## Zaznaczanie przeszkody

23

CMS-T-00000299-G.1

Jeśli na polu występują przeszkody, takie jak oczka wodne, słupy elektryczne, głązy lub drzewa, można je zaznaczyć na mapie terminala AmaTron 4. Gdy pojazd zbliży się do przeszkody, generowane jest ostrzeżenie i powiększany jest symbol pojazdu.

Ostrzeżenie jest generowane tylko w przypadku, gdy ostrzeżenia są aktywowane w ustawieniach; patrz strona 118.

Mapa jest powiększana tylko wtedy, gdy aktywowany jest automatyczny zoom; patrz strona 70.

Zaznaczoną przeszkodę można wykorzystać do korekty znoszenia GPS, patrz strona 76.



### WARUNKI

☑ Licencja "GPS-Switch pro" dostępna



1. Przejechać pojazdem do przeszkody.
2. *Jeśli zaznaczona przeszkoda ma być wykorzystana do korekty znoszenia GPS, zapamiętać ustawienie i pozycję pojazdu.*

3. W menu Praca wybrać .

➔ Na mapie wyświetlany jest symbol przeszkody.



CMS-I-00000222

4. Przesunąć symbol przeszkody palcem w żadaną pozycję.
5. *Jeśli dodany ma zostać symbol określonego typu przeszkody,*  
wybrać żądany symbol.
6. *Chcąc zmienić nazwę symbolu przeszkody,*  
w punkcie  wprowadzić żadaną nazwę.
7. *Chcąc usunąć symbol przeszkody,*  
wybrać .
8. *Aby wstawić symbol przeszkody,*  
dotknąć palcem dowolne miejsce na mapie.

# Korzystanie ze wspomagania jazdy równoległej

24

CMS-T-00000190-J.1

## 24.1 Konfigurowanie wspomagania jazdy równoległej

CMS-T-00000231-H.1

### 24.1.1 Wybór wzorca prowadzenia

CMS-T-00000293-H.1



Terminal AmaTron 4 umożliwia rejestrowanie różnych rodzajów śladów przejazdu.

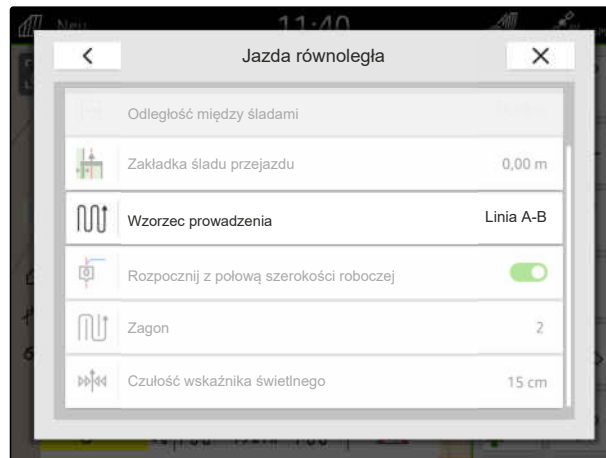
Dostępne wzorce prowadzenia	Objaśnienie	Rysunek
A-B	Prosty ślad przejazdu, który jest tworzony między 2 punktami.	
Wygładzony kontur	Ślad przejazdu po krzywej rejestrowany podczas jazdy między 2 punktami. Kontury są automatycznie wygładzane.	



## WARUNKI

- ✓ Licencja "GPS-Track" dostępna

1. W menu Praca wybrać  > "Jazda równoległa" > "Wzorzec prowadzenia".
2. Wybrać żądany wzorzec prowadzenia.
3. Zatwierdzić przyciskiem .




CMS-I-00000207

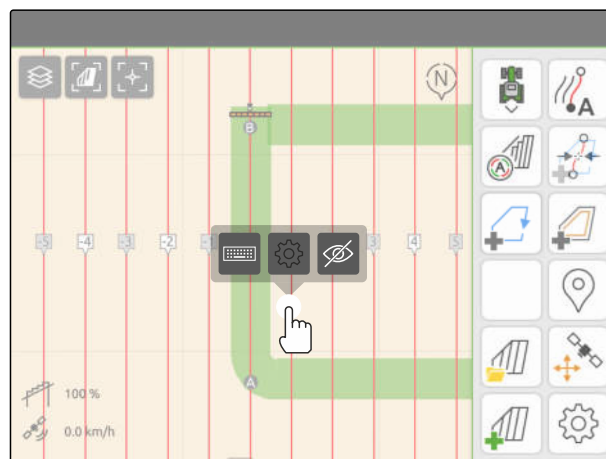
### 24.1.2 Edycja śladów przejazdu

CMS-T-00007040-B.1

Po utworzeniu śladów przejazdu odległość między śladami przejazdu odpowiada szerokości roboczej podłączonego urządzenia. Odległość między śladami przejazdu można zmienić ręcznie.

Jeśli użytkownik chce jechać po śladach przejazdu i nadal mieć zakładkę lub przerwę w obróbce, może zmienić nakładanie się śladów przejazdu.

1. Nacisnąć na ślad przejazdu.
- ➔ Wyświetlą się przyciski do konfiguracji.
2. wybrać .



CMS-I-00004944

3. Aby zmienić odległość między śladami przejazdu, aktywować "Wprowadzenie ręczne"

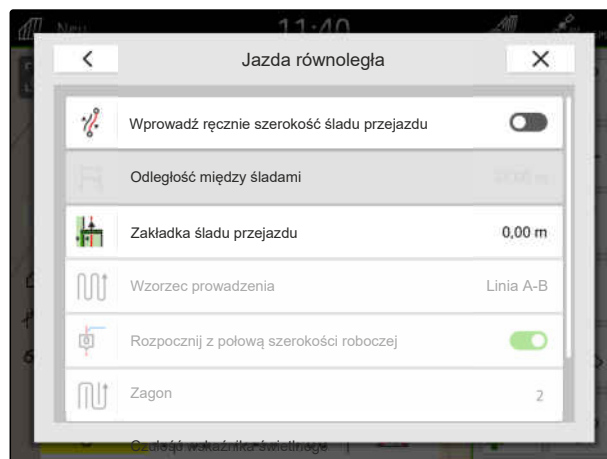
lub

aby zmienić zakładkę śladu przejazdu, dezaktywować "Wprowadzenie ręczne"

**Możliwe wpisy do zakładki śladu przejazdu:**

- wartość dodatnia: zakładka
- wartość ujemna: luka w uprawie

4. Wprowadzić żadaną odległość między śladami przejazdu lub żadaną zakładkę śladu przejazdu.

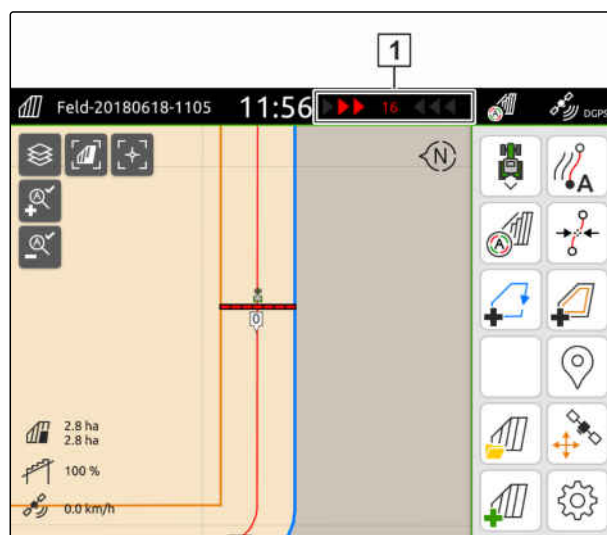


CMS-I-00004952

### 24.1.3 Ustawianie czułości paska świetlnego

Pasek świetlny **1** wskazuje odchylenie ciągnika od najbliższego śladu przejazdu i pomaga kierowcy utrzymać tor jazdy.

Trójkątne symbole na pasku świetlnym zaświecają się, gdy odchylenie od śladu przejazdu przekracza podaną wartość.





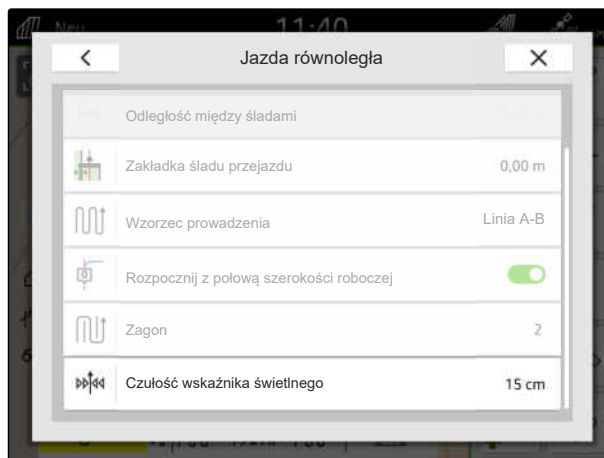
CMS-I-00000204



#### WARUNKI

- ✓ Licencja "GPS-Track" dostępna

1. W menu Praca wybrać  > "Jazda równoległa" > "Czułość paska świetlnego".
2. Wprowadzić wartość z przedziału od 1 cm do 100 cm.
3. Zatwierdzić przyciskiem .



CMS-I-00000205

## 24.2 Tworzenie śladów przejazdu

CMS-T-00001688-F.1


### 24.2.1 Tworzenie śladu A-B

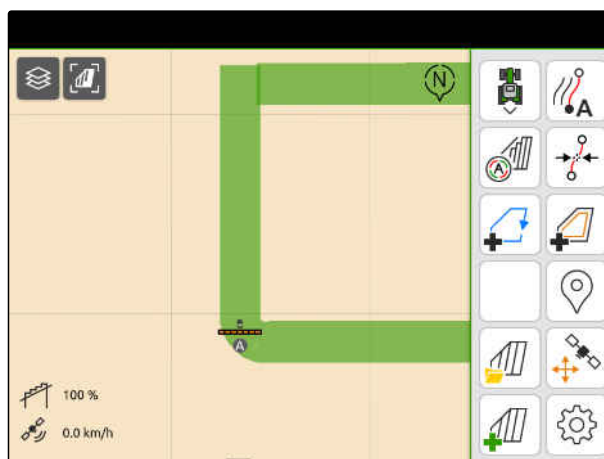
CMS-T-00000296-G.1



#### WARUNKI

- ✓ Licencja "GPS-Track" dostępna
- ✓ Wzorec prowadzenia "A-B" wybrany, patrz strona 127


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



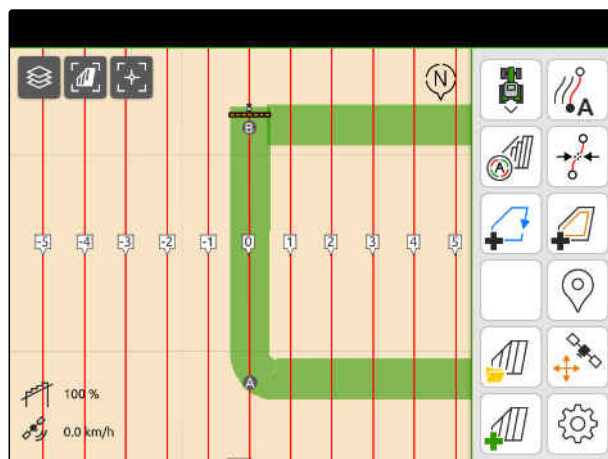
CMS-I-00000208



3. Przejechać na koniec rzędu.

4. wybrać .

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



CMS-I-00000209

## 24.2.2 Tworzenie wygładzonego konturu


CMS-T-00000297-G.1



### WARUNKI

- ☑ Licencja "GPS-Track" dostępna
- ☑ Wzorzec prowadzenia "wygładzony kontur" wybrany; patrz strona 127

1. Przejechać na początek rzędu.

2. wybrać .

➔ Punkt początkowy śladu przejazdu zostanie ustawiony na pozycji pojazdu.




CMS-I-00000211

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.



CMS-I-00000210

## 24.3 Tworzenie zagonów



CMS-T-00000292-H.1

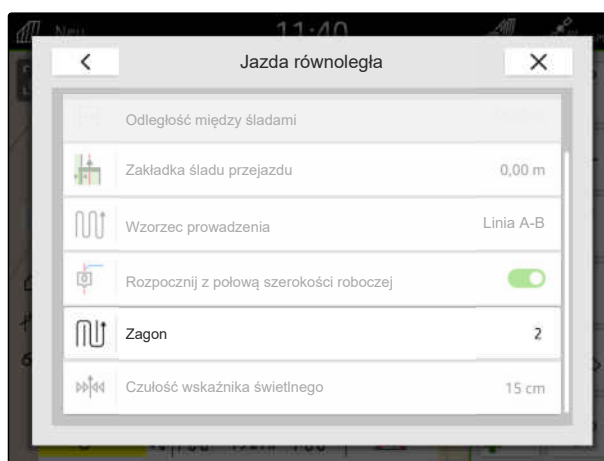
Aby utworzyć zagony, można wyróżnić określone ślady przejazdu. Wyróżnione ślady przejazdu wskazują, w jakim rzędzie należy przejechać przez obszar roboczy, aby utworzyć zagon o żądanej wielkości. Wprowadzana liczba wyraża rytm, w którym należy przejechać po śladach przejazdu. Jeśli na przykład wprowadzona 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.



### WARUNKI

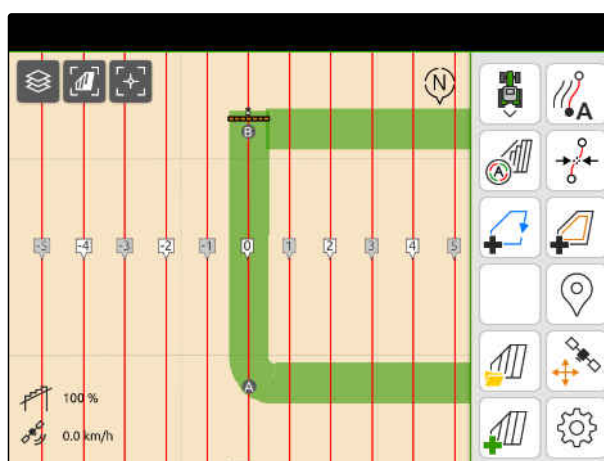
- ✓ Licencja "GPS-Track" dostępna

1. W menu Praca wybrać  > "Jazda równoległa" > "Zagon".
2. Wprowadzić wartość od 1 do 20.
3. Zatwierdzić przyciskiem .



CMS-I-00000206

- ➔ Ślady przejazdu będą wyróżniane w podanym rytmie.

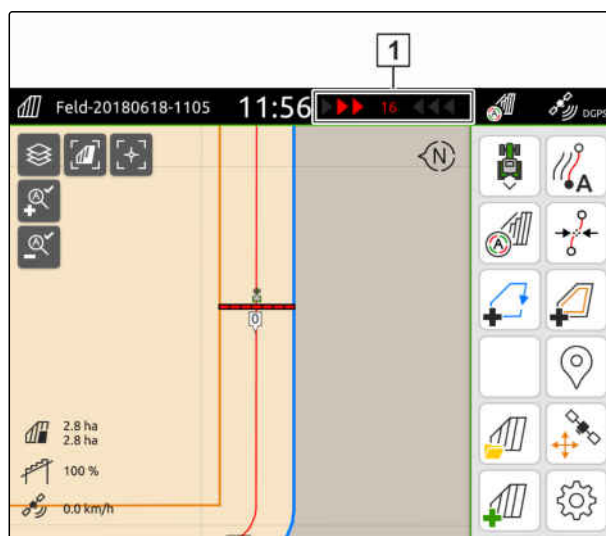


CMS-I-00001095

## 24.4 Jazda równoległa

CMS-T-00000295-H.1

Pasek świetlny **1** wskazuje podczas jazdy odchylenie pojazdu od wyznaczonego śladu przejazdu w centymetrach. Gdy odchylenie od śladu osiągnie ustawioną wartość, symbol trójkąta obok podanych centymetrów zaświeca się na czerwono. W ten sposób kierowca otrzymuje informację, w którym kierunku musi sterować pojazdem.



CMS-I-00000204



### WARUNKI

- ✓ Licencja "GPS-Track" dostępna
- ✓ Pasek świetlny dodany do paska stanu; patrz strona 24
- ✓ Czułość paska świetlnego ustawiona; patrz strona 129
- ✓ Ślady przejazdu utworzone; patrz strona 130
- ✓ W razie potrzeby utworzony zagon; patrz strona 132

- Aby utrzymać pojazd na torze jazdy, skierować pojazd o wyświetloną długość w kierunku śladu przejazdu.

## 24.5 Przesuwanie śladów przejazdu

CMS-T-00003615-B.1

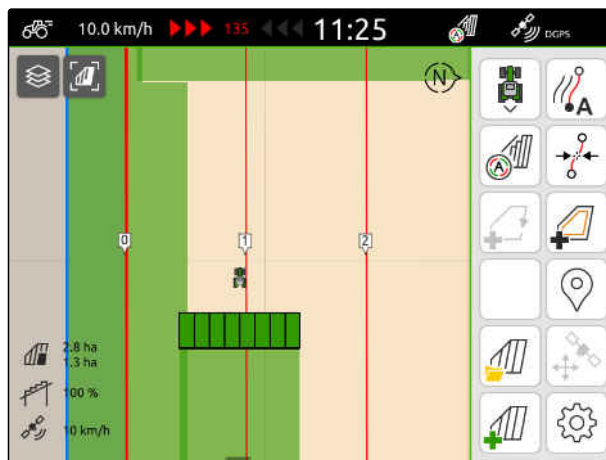
Ślady przejazdu można przesuwać, aby skompensować odchylenia powstające wskutek znoszenia GPS. Jeśli wyświetlone ślady przejazdu nie zgadzają się z rzeczywistymi śladami na polu, wyświetlone ślady przejazdu na terminalu AmaTron 4 można przesuwać. W efekcie ślad przejazdu położony najbliżej symbolu pojazdu zostanie przesunięty na pozycję symbolu pojazdu. Wszystkie pozostałe ślady przejazdu zostaną przesunięte o tę samą długość w tym samym kierunku.



#### WARUNKI

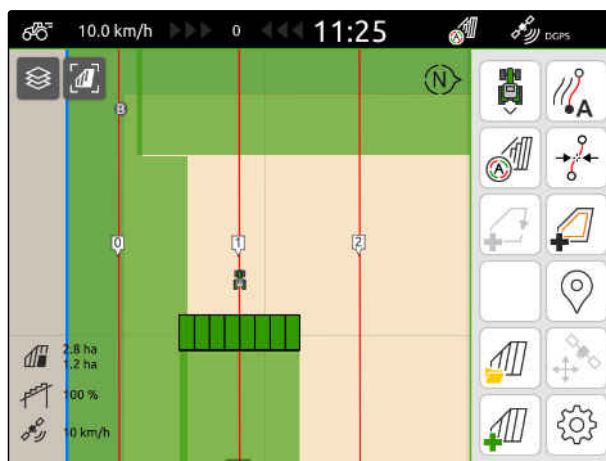
- ✓ Licencja "GPS-Track" dostępna

- ▶ W menu Praca wybrać



CMS-I-00002601

- ➔ Ślady przejazdu są przesunięte.



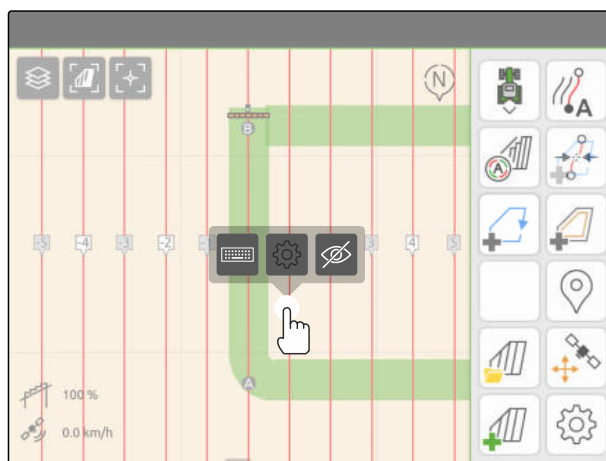
CMS-I-00002602

## 24.6 Zmiana nazwy śladów przejazdu



CMS-T-00007022-B.1

1. Nacisnąć na ślad przejazdu.

- ➔ Wyświetlą się przyciski do konfiguracji.



CMS-I-00004944

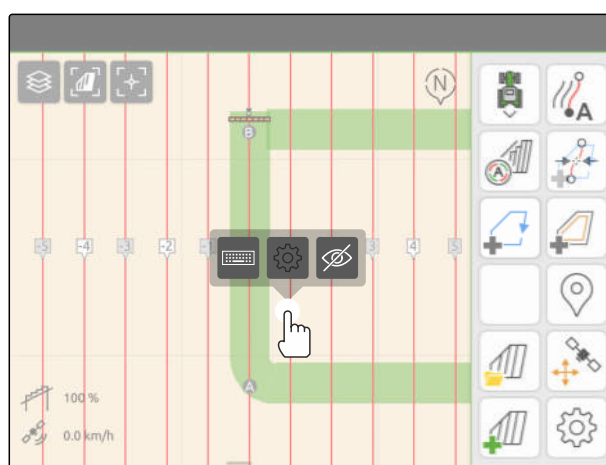
2. wybrać .
3. Wprowadzić żądaną nazwę śladów przejazdu.
4. Zatwierdzić przyciskiem .

## 24.7 Ukrywanie śladów przejazdu


CMS-T-00007039-B.1

Jeśli ślady przejazdu zostaną ukryte, nie będą dłużej wyświetlane w widoku mapy. Ukryte ślady przejazdu pozostają zapisane w danych pola i mogą zostać ponownie wczytane.

1. Nacisnąć na ślad przejazdu.
- ➔ Wyświetlą się przyciski do konfiguracji.



CMS-I-00004944

2. wybrać .
- ➔ Ślady przejazdu są ukrywane.
3. Aby ponownie wczytać ślady przejazdu, patrz strona 84.

## Korzystanie z funkcji automatycznego obniżenia belki

25

CMS-T-00000284-H.1

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

Wprowadzana wartość odnosi się do momentu, w którym AmaTron 4 obniża belkę polową przed osiągnięciem nieobrobionej powierzchni.



Wartość czasu opuszczania należy ustalić ręcznie.

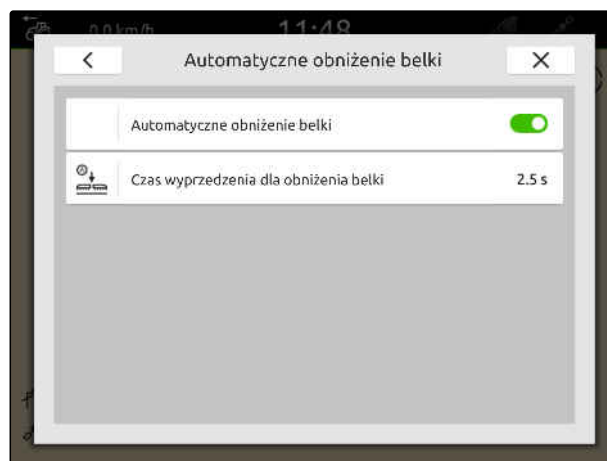
**Prawidłowe pod względem czasowym działanie automatycznego obniżenia belki zależy od następujących czynników:**

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

**WARUNKI**

- ☑ Licencja "GPS-Switch basic" lub "GPS-Switch pro" dostępna
- ☑ Podłączony kompatybilny opryskiwacz AMAZONE
- ☑ Granica pola utworzona, patrz strona 113

1. W menu Praca wybrać  > "Automatyczne obniżenie belki".
2. Aktywować "Automatyczne obniżenie belki".
3. W punkcie "Czas wyprzedzenia dla obniżenia belki" wprowadzić czas trwania obniżenia w sekundach.
4. Zatwierdzić przyciskiem  .



CMS-I-00000214

# Konfigurowanie urządzenia wejściowego AUX-N

26

CMS-T-00000359-H.1

## 26.1 Konfigurowanie urządzenia wejściowego AUX-N

CMS-T-00005926-C.1

### 26.1.1 Przyporządkowanie funkcji AmaTron 4 do urządzenia wejściowego AUX-N.

CMS-T-00000324-G.1

Za pośrednictwem terminala AmaTron 4 można przypisać funkcje do przycisków urządzeń wejściowych AUX-N. Dzięki temu funkcje AmaTron 4 można uruchamiać za pomocą urządzenia wejściowego AUX-N.

#### WSKAZÓWKA

Za pomocą terminala AmaTron 4 funkcje można przypisać wyłącznie do urządzeń wejściowych AUX-N.

Poniższa tabela przedstawia funkcje terminala AmaTron 4:


							
Odwrócenie orientacji symbolu pojazdu w widoku mapy	Aktywacja automatycznego włączania sekcji szerokości	Wyświetlanie widoku mapy	Wyświetlanie menu głównego	Wyświetlanie terminala uniwersalnego	Zatwierdzenie	Wyświetlanie obrazu z kamery	Przechodzenie między aplikacjami obsługiwanymi gestami

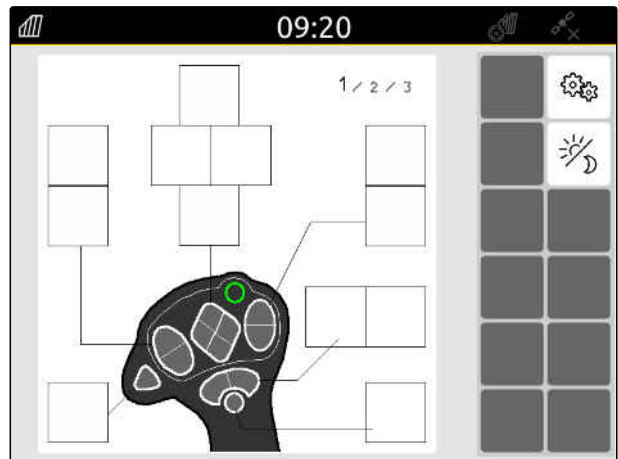




## WARUNKI

- ✓ Urządzenie wejściowe AUX-N podłączone
- ✓ Numer UT terminala AmaTron 4 ustawiony na 1; patrz strona 43

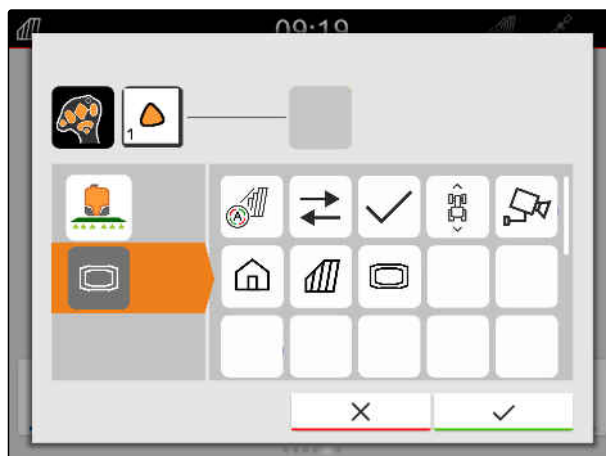
1. W menu głównym wybrać  .  
➔ Wyświetlony zostanie interfejs przesłany przez urządzenie wejściowe.
2. Wybrać pole wskazujące żądany przycisk.



CMS-I-00000250

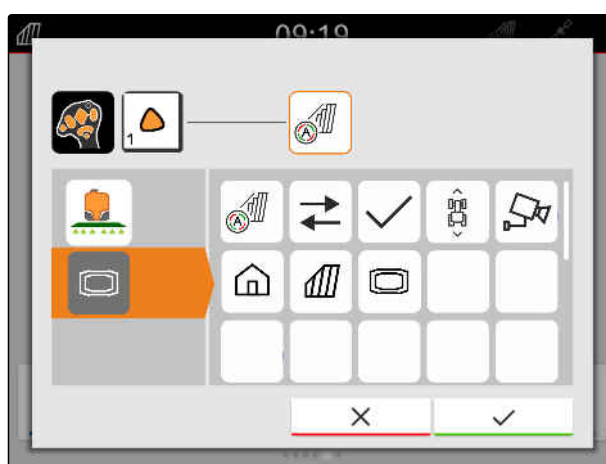
Urządzenie wejściowe AUX-N jest wyświetlane w postaci symbolu wraz z wybranym przyciskiem. Poniżej widoczny jest przycisk wyświetlany na AmaTron 4. Za pomocą tego przycisku można otwierać funkcje AmaTron 4.

3. Otworzyć funkcję AmaTron 4.
4. Wybrać funkcję AmaTron 4 z listy.



CMS-I-00004280

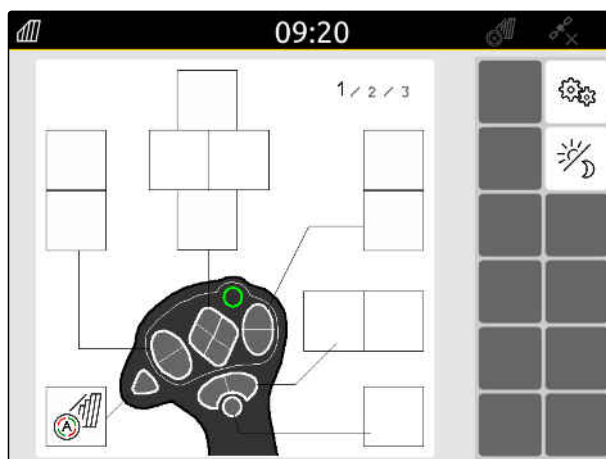
- ➔ Wybrana funkcja AmaTron 4 zostanie przypisana do przycisku.



CMS-I-00004281

5. Zatwierdzić przyciskiem ✓

- ➔ Na zestawieniu wybrana funkcja AmaTron 4 jest wyświetlana w polu wskazującym przycisk z przypisaną funkcją.



CMS-I-00004279

### 26.1.2 Przyporządkowywanie funkcji urządzenia do urządzenia wejściowego AUX-N

CMS-T-00005927-C.1

Za pośrednictwem terminala AmaTron 4 można przypisać funkcje do przycisków urządzeń wejściowych AUX-N. Dzięki temu funkcje urządzenia

można uruchamiać za pomocą urządzenia wejściowego AUX-N.



### WSKAZÓWKA

Za pośrednictwem terminala AmaTron 4 funkcje można przypisać wyłącznie do urządzeń wejściowych AUX-N.



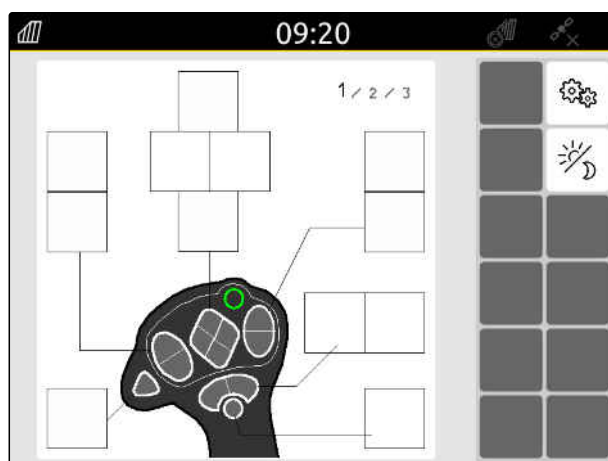
### WARUNKI

- ✓ Urządzenie wejściowe AUX-N podłączone
- ✓ Numer UT terminala AmaTron 4 ustawiony na 1; patrz strona 43

1. W menu głównym wybrać .

➔ Wyświetlony zostanie interfejs przesłany przez urządzenie wejściowe.

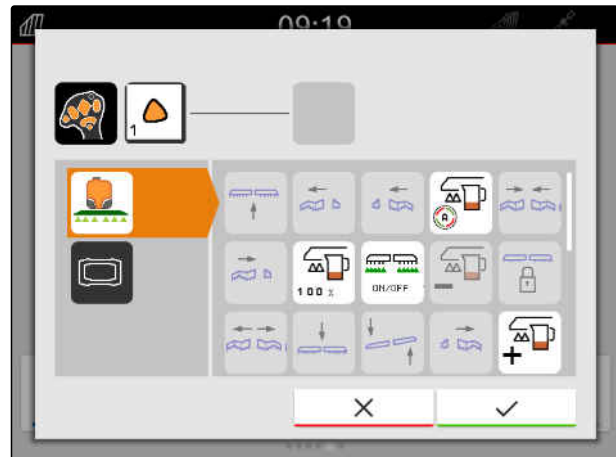
2. Wybrać pole wskazujące żądany przycisk.



CMS-I-00000250

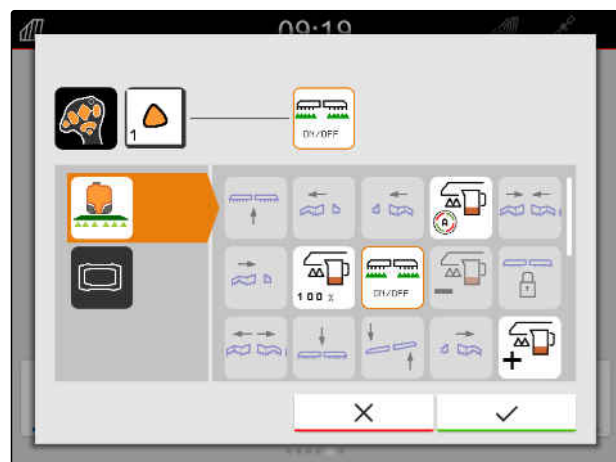
Urządzenie wejściowe AUX-N jest wyświetlane w postaci symbolu wraz z wybranym przyciskiem. Poniżej znajdują się przyciski symbolizujące podłączone urządzenia. Za pomocą tych przycisków można otwierać funkcje urządzenia.

3. Otworzyć funkcje urządzenia.
4. Wybrać funkcję urządzenia z listy.



CMS-I-00000247

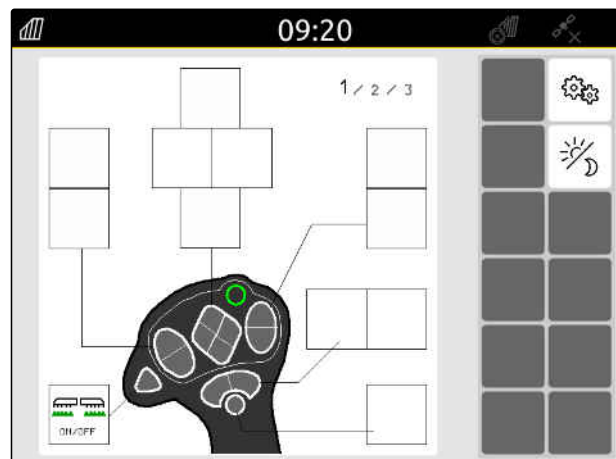
- ➔ Wybrana funkcja urządzenia zostanie przypisana do przycisku.



CMS-I-00000248

5. Zatwierdzić przyciskiem ✓.


- ➔ Na zestawieniu wybrana funkcja urządzenia jest wyświetlana w polu wskazującym przycisk z przypisaną funkcją.

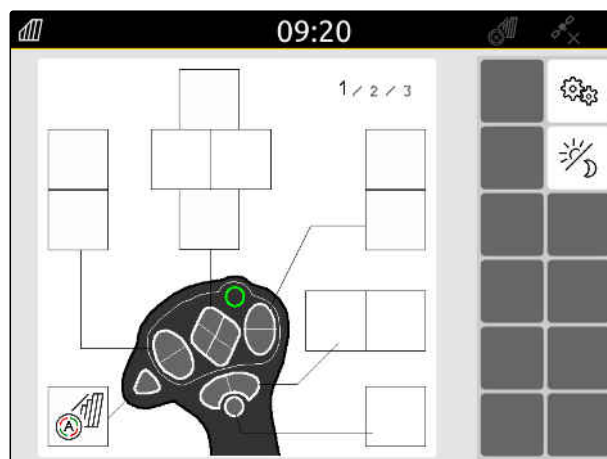


CMS-I-00000248

### 26.1.3 Usuwanie przyporządkowania AUX-N

CMS-T-00014703-A.1

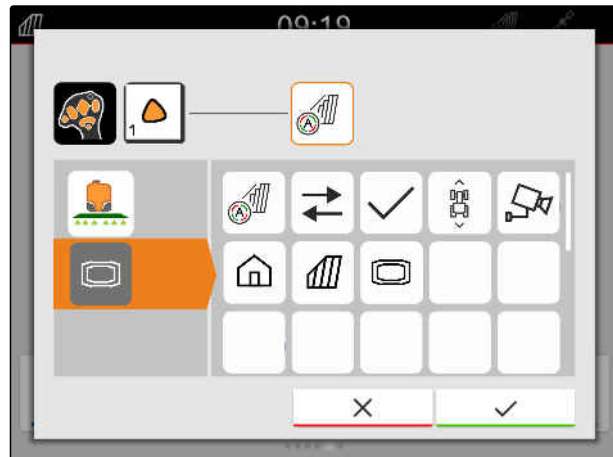
1. W menu głównym wybrać  .  
➔ Wyświetlony zostanie interfejs przesłany przez urządzenie wejściowe.
2. Wybrać przycisk z funkcją, która zostanie usunięta.



CMS-I-00004279

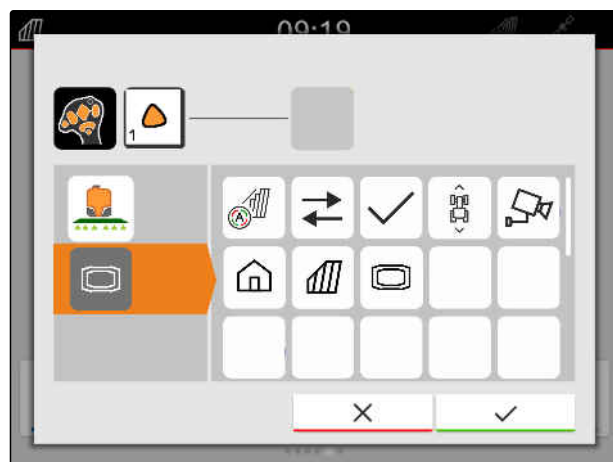
Urządzenie wejściowe AUX-N jest wyświetlane w postaci symbolu wraz z wybranym przyciskiem. Obok widoczna jest przypisana funkcja.

3. Nacisnąć wskazanie przypisanej funkcji.



CMS-I-00004281

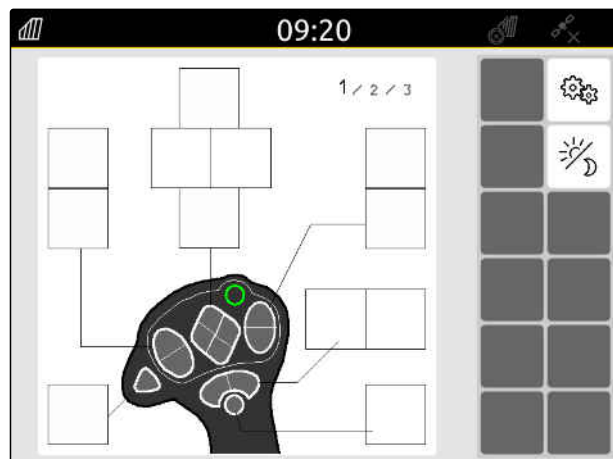
- ➔ Przypisana funkcja zostanie usunięta.



CMS-I-00004280

4. Zatwierdzić przyciskiem ✓.

- ➔ Na zestawieniu obszar przycisku jest wolny.



CMS-I-00000250

## 26.2 Zarządzanie preferowanym przyporządkowaniem

CMS-T-00000361-E.1

### 26.2.1 Potwierdzanie przyporządkowania AUX-N

CMS-T-00000360-C.1

Jeśli podłączone jest urządzenie wejściowe AUX-N, po każdym uruchomieniu terminala AmaTron 4 należy potwierdzić przyporządkowanie AUX-N do funkcji podłączonych urządzeń.

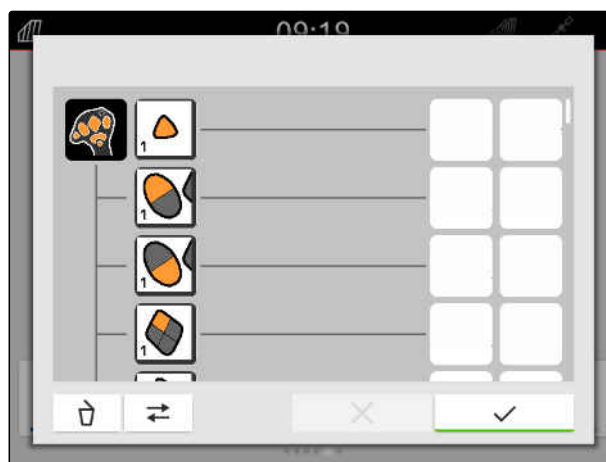
Menu "Preferowane przyporządkowanie" jest wyświetlane automatycznie.

1. Skontrolować przyporządkowanie AUX-N.
2. *Jeśli przyporządkowanie AUX-N ma zostać zmienione, patrz strona 145*

lub

*jeśli przyporządkowanie AUX-N jest prawidłowe,*

zatwierdzić przyciskiem .





### 26.2.2 Zmiana przyporządkowania AUX-N

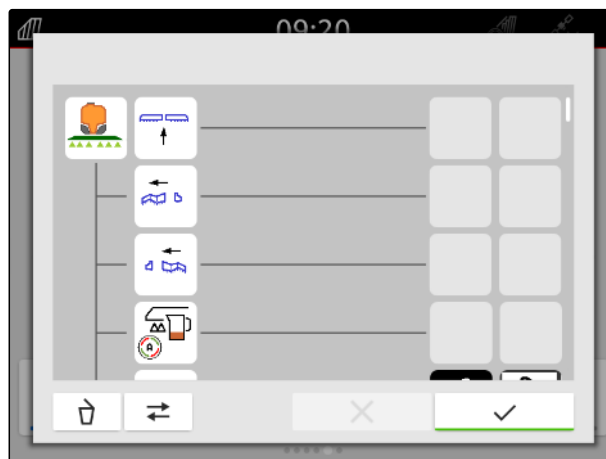
CMS-T-00000365-E.1

#### 26.2.2.1 Zmiana przyporządkowania AUX-N na podstawie listy funkcji

CMS-T-00000362-D.1

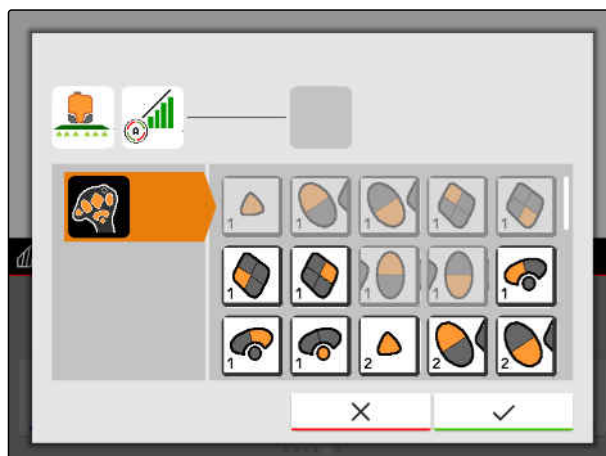
W przypadku przyporządkowania AUX-N na podstawie listy funkcji z lewej strony wyświetlona będzie lista wszystkich dostępnych funkcji. Do przycisków urządzenia wejściowego AUX-N można przypisać te funkcje.

1. *Jeśli funkcje nie są wyszczególnione z lewej strony,*  
Wybrać  .
  2. Wybrać funkcję z listy.
- ➔ Wyświetlone zostanie zestawienie dostępnych urządzeń wejściowych AUX-N.



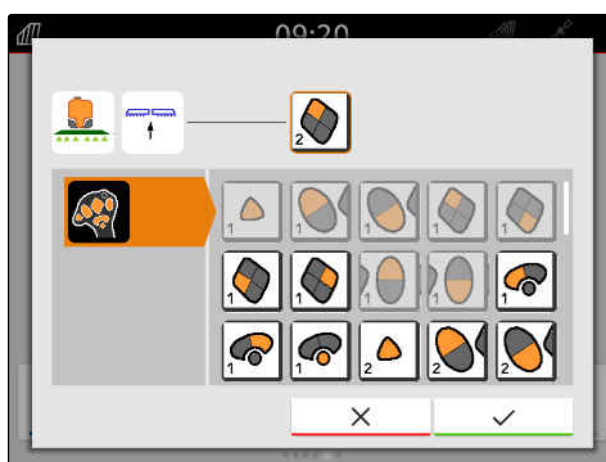
3. Wybrać żądane urządzenie wejściowe AUX-N.

➔ Wyświetlone zostanie zestawienie dostępnych przycisków.



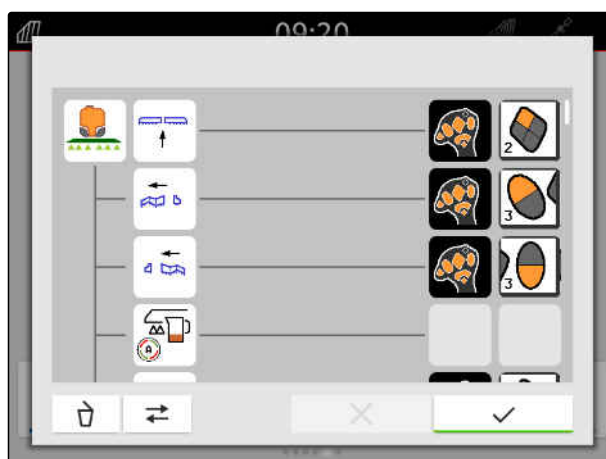
4. Wybrać żądany przycisk.

➔ Wybrany przycisk zostanie wyświetlony obok funkcji.



5. Zatwierdzić przyciskiem ✓.

➔ Przycisk jest przypisany w zestawieniu do wybranej funkcji.



6. Przypisać następne przyciski

lub

lub potwierdzić przyporządkowanie AUX-N

przyciskiem ✓.





### 26.2.2.2 Zmiana przyporządkowania AUX-N na podstawie listy elementów wejściowych

CMS-T-00000363-C.1

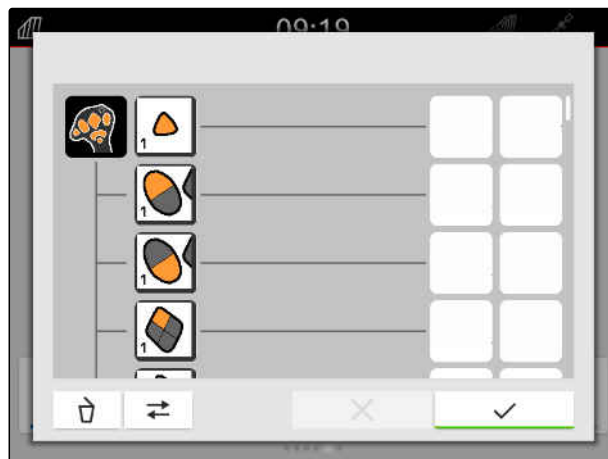
W przypadku przyporządkowania AUX-N na podstawie listy elementów wejściowych z lewej strony wyświetlona będzie lista wszystkich dostępnych przycisków. Do tych przycisków można przypisać funkcje.

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

Wybrać  .

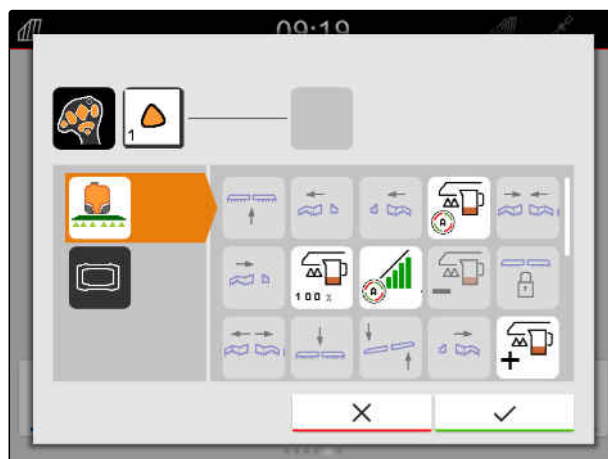
2. Wybrać przycisk z listy.

➔ Wyświetlone zostanie zestawienie podłączonych urządzeń.



3. Wybrać żądane urządzenie.

➔ Wyświetlone zostanie zestawienie dostępnych funkcji.



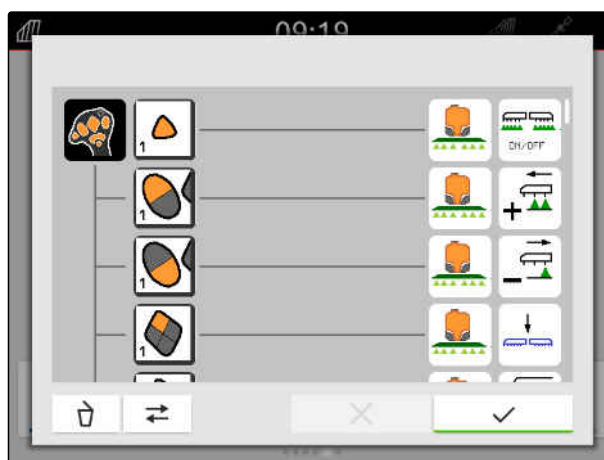
4. Wybrać żądaną funkcję.

➔ Wybrana funkcja zostanie wyświetlona obok przycisku.

5. Zatwierdzić przyciskiem ✓.



➔ Przycisk jest przypisany w zestawieniu do wybranej funkcji.



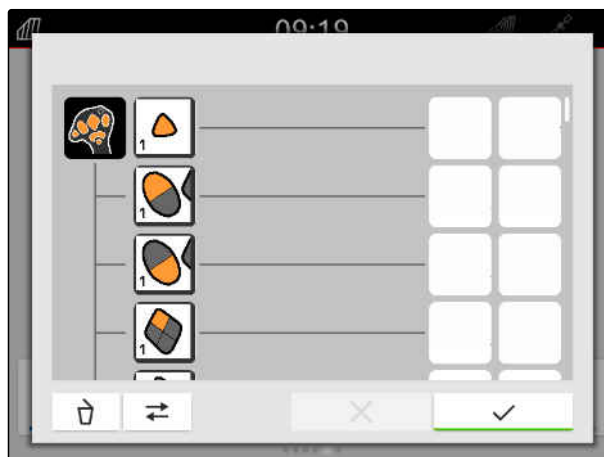
6. Przypisać następne funkcje

lub

lub potwierdzić przyporządkowanie AUX-N przyciskiem ✓.

### 26.2.2.3 Usuwanie przyporządkowania AUX-N

1. Wybrać funkcję, która zostanie usunięta, na liście funkcji lub liście elementów wejściowych.

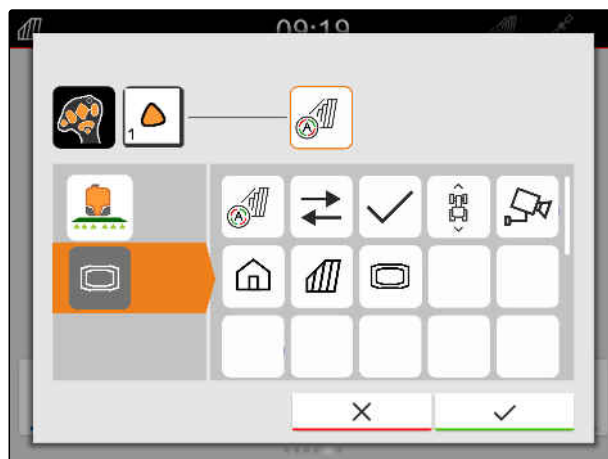


CMS-T-00000364-D.1

CMS-I-00000289

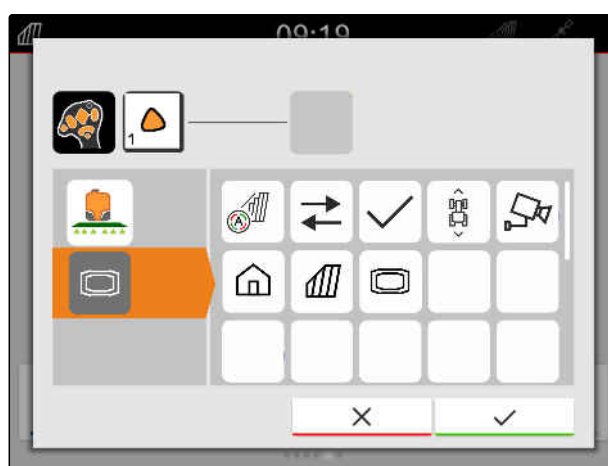
Wybrana funkcja lub przynależy przycisk urządzenia wejściowego AUX-N wyświetlony zostanie na górze pośrodku.

2. Nacisnąć wskazanie funkcji lub przynależy przycisk urządzenia wejściowego AUX-N.



CMS-I-00004281

➔ Przypisanie zostanie usunięte.



CMS-I-00004280

3. Zatwierdzić przyciskiem ✓.

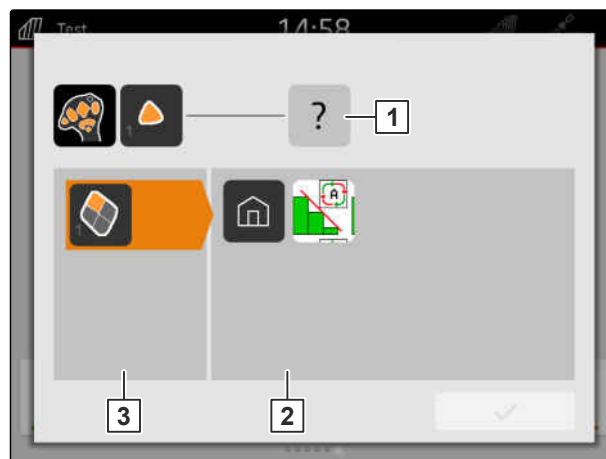
## 26.3 Usuwanie konfliktów AUX-N

CMS-T-00010642-A.1

Do jednego przycisku urządzenia wejściowego AUX-N przypisana może być tylko jedna funkcja. Jeśli do przycisków podłączonego urządzenia wejściowego AUX-N przypisanych jest kilka funkcji, powstają konflikty AUX-N.

Z chwilą wykrycia przez AmaTron 4 takich konfliktów AUX-N wyświetlane jest okno wyboru danych przycisków i funkcji.

1. Wybrać przycisk na liście **3**.
2. Wybrać jedną z funkcji na liście **2**.
- ➔ Wybrana funkcja zostanie wyświetlona w polu **1**.
3. *Po usunięciu wszystkich konfliktów AUX-N* zatwierdzić wybór przyciskiem ✓.



CMS-I-00007284

## Tworzenie zrzutów ekranu

27

CMS-T-00000201-B.1

Zrzut ekranu stanowi grafikę z aktualną treścią wyświetlaną na ekranie. Grafika zapisywana jest w pliku w pamięci USB. Nazwa pliku składa się z aktualnej daty i godziny.



### WARUNKI

- ☑ Pamięć USB podłączona
- ▶ Przytrzymać naciśnięty przycisk menu głównego **1**.
- ➔ Na ekranie wyświetlony zostanie symbol kamery. Zrzut ekranu został zapisany w pamięci USB.



## Korzystanie z kamery

28


CMS-T-00000323-H.1

AmaTron 4 może wyświetlać obraz z podłączonej kamery.



### WARUNKI

- ✓ Licencja "AmaCam" dostępna
- ✓ Kamera podłączona
- ✓ Kamer skonfigurowana; patrz strona 30

► W menu głównym wybrać .

lub

*jeśli aktywowane jest automatyczne  
wykrywanie jazdy wstecz,  
jechać do tyłu.*

➔ Ekran z kamery jest wyświetlany.

## Usuwanie błędów

# 29

CMS-T-00003627-E.1

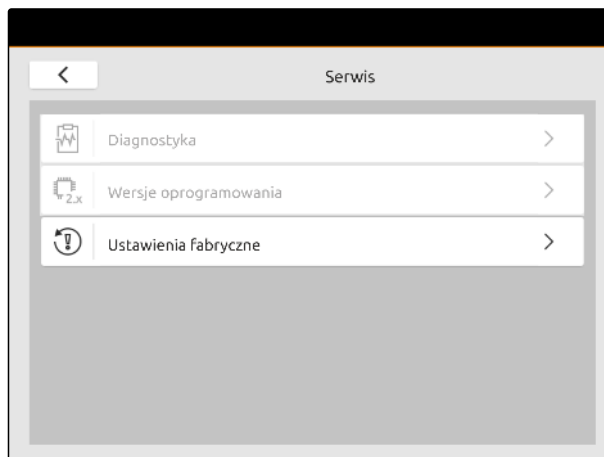
Błąd	Przyczyna	Rozwiązanie
Zakłócenie w odbiorze GPS	Odbiornik GPS nie działa prawidłowo.	<ul style="list-style-type: none"> <li>▶ Skontrolować przyłącza.</li> <li>▶ Przywrócić ustawienia fabryczne odbiornika GPS, patrz strona 41.</li> </ul>
Nieprawidłowe wyświetlanie sterowania maszyny na UT	Dane pool nie zostały poprawnie wczytane.	▶ Usunąć zapisane dane pool, patrz strona 154.
Podłączone urządzenie nie jest wyświetlane	Dane pool nie zostały poprawnie wczytane.	▶ Usunąć zapisane dane pool, patrz strona 154.
	Urządzenie nie jest poprawnie podłączone.	▶ Podłączyć urządzenie raz jeszcze.
	ISOBUS nieprawidłowo skonfigurowany.	▶ Skonfigurować ISOBUS, patrz strona 43
Sekcje szerokości nie są poprawnie wyświetlane w widoku mapy	Błąd w zarządzaniu urządzeniami	▶ Zresetować zarządzanie urządzeniami, patrz strona 154.
Maszyna nie jest wyświetlana na terminalu.	Podłączony jest drugi terminal.	▶ Skonfigurować ISOBUS, patrz strona 43
Włączanie sekcji szerokości nie działa.	Podłączony jest drugi terminal.	▶ Skonfigurować ISOBUS, patrz strona 43

## Przywracanie ustawień fabrycznych

30

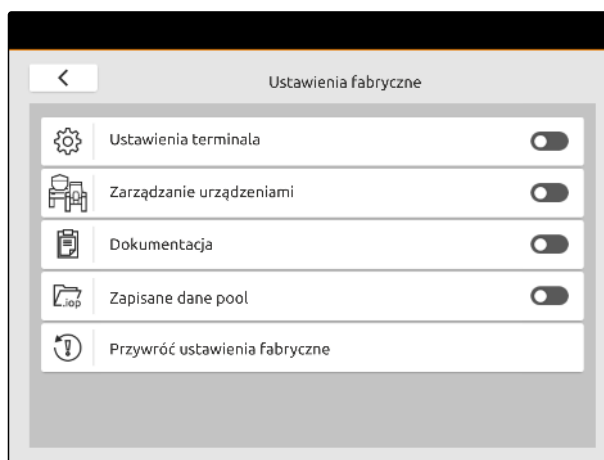
CMS-T-00001736-D.1


1. W menu Konfiguracja wybrać "Serwis" > "Ustawienia fabryczne".



### Można zresetować następujące obszary aplikacji:

- Ustawienia terminala: resetuje wszystkie ustawienia AmaTron 4
- Zarządzanie urządzeniami: usuwa wszystkie utworzone ciągniki i urządzenia
- Dokumentacja: usuwa wszystkie dane zleceń
- Zapisane dane pool: usuwa zapisane widoki sterowania urządzenia



2. Wybrać żądany obszar aplikacji.
3. Wybrać "Przywróć ustawienia fabryczne".
4. Zatwierdzić przyciskiem .



## Załącznik

31

CMS-T-00003616-C.1

### 31.1 Dodatkowo obowiązujące dokumenty

CMS-T-00003617-C.1

- Instrukcja obsługi urządzenia i oprogramowania sterowania urządzenia
- Instrukcja obsługi odbiornika GPS
- Instrukcja obsługi ciągnika

# Spisy i wykazy

32

## 32.1 Glosariusz

CMS-T-00005867-B.1

### A

#### AUX

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

### B

#### Belka polowa

Belką polową nazywany jest zespół sekcji szerokości.

### E

#### ECU

ECU oznacza sterowanie maszyną zamontowane w maszynie. Za pomocą terminala obsługowego można uzyskać dostęp do sterowania maszyną i obsługiwać maszynę.

#### EGNOS

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

### F

#### Farm Management Information System

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

### G

#### GLONASS

Rosyjski satelitarny system nawigacyjny

### H

#### HDOP

(Horizontal Dilution of Precision), wymiar dokładności poziomych danych pozycji (stopień szerokości i długości geograficznej), które są przesyłane przez satelitę.

### K

#### Karta aplikacyjna

Karty aplikacyjne zawierają dane, którymi można sterować elementem urządzenia roboczego. Do tych danych należą dawki rozsiewu/oprysku lub głębokości robocze.

### M

#### MSAS

Multifunctional Satellite Augmentation. Japoński system korekty nawigacji satelitarnej.

### O

#### Oprogramowanie sprzętowe

Program komputerowy na stałe zapisany w urządzeniu.

**Odbiornik wartości zadanych**

Odbiornik wartości zadanych to sterowany element urządzenia roboczego. W przypadku opryskiwacza polowego sterowanym elementem może być regulator ciśnienia oprysku, którym można regulować dawkę oprysku.

**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****TASK.XML**

TASK.XML jest plikiem zawierającym dane zleceń.

**Terminal uniwersalny**

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

**Z****Znoszenie GPS**

Terminem „znoszenie GPS” określa się odchylenia sygnału GPS powodowane stosowaniem źródeł korekty o małej dokładności. Znoszenie GPS można rozpoznać po tym, że pozycja symbolu pojazdu na terminalu obsługowym nie pokrywa się już z rzeczywistą pozycją pojazdu.

**Ź****Źródło korekty**

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

## 32.2 Indeks

A			
		Czujnik radarowy konfigurowanie	60
Adres		Czujnik WOM-u konfigurowanie	63
Redakcja techniczna	8		
AmaCam		D	
aktywacja	46		
Aplikacja AmaTron-Twin	72	Dane kontaktowe Redakcja techniczna	8
Aplikacja myAmaRouter		Dane zlecenia	
Eksportowanie ISO-XML	93	eksportowanie	25
Importowanie ISO-XML	91	eksportowanie do pliku PDF	101
Aplikacje		Dawka rozsiewu konfigurowanie	95
aktywacja	46	E	
przegląd	17		
przegląd	17	Eksportowanie do pliku PDF	101
przełączanie	23, 23	G	
Automatyczne obniżenie belki	136		
Automatyczne włączanie sekcji szerokości aktywacja	46	Geometria urządzenia patrz Konfigurowanie urządzenia non-ISOBUS	54
B		Gesty	23
		konfigurowanie	36
Belki polowe		Głośność	
wymiana	74	regulacja w ustawieniach podstawowych	33
C		Ustawianie przez menu szybkiego startu	33
		ustawianie przez menu szybkiego startu	25
Chiński	27	GPS	
Ciągniki i urządzenia		konfigurowanie odbiornika	38
wyświetlanie menu	17	korzystanie z sygnału prędkości	62
Ciągnik		GPS-Maps&Docs	
konfigurowanie czujników	59	aktywacja	46
tworzenie	57	GPS-Switch	
Cyfrowa instrukcja obsługi	7	aktywacja	46
Czujniki		GPS-Track	
Koło	59	aktywacja	46
konfigurowanie	59	Granica pola	113
podłączanie	11	automatyczne rozpoznawanie	119
Pozycja robocza	64	Ukrywanie	117
Radar	60	I	
WOM	63		
Czujnik koła		ISB	15
konfigurowanie	59		
Czujnik pozycji roboczej			
konfigurowanie	64, 64		

ISO-XML		konfigurowanie sekcji szerokości	
Eksport danych	25	<i>patrz Konfigurowanie urządzenia non-ISOBUS</i>	54
Eksportowanie danych zlecenia do pamięci USB	92	Konfigurowanie szerokości roboczej	
eksportowanie za pomocą aplikacji myAmaRouter	93	<i>patrz Konfigurowanie urządzenia non-ISOBUS</i>	54
Importowanie danych zlecenia z pamięci USB	89	Konfigurowanie zoomu	70
importowanie za pomocą aplikacji myAmaRouter	91	Kontrola sekcji	
Wczytywanie danych pola	84	aktywacja	46
		<i>patrz Włączanie sekcji szerokości</i>	103
<b>J</b>		Konturowy ślad przejazdu	
		tworzenie	131
Japoński	27	Korzystanie z kilku terminali obsługowych	
Jasność		<i>patrz konfigurowanie ISOBUS</i>	43
regulacja w ustawieniach podstawowych	34	<b>M</b>	
ustawianie przez menu szybkiego startu	35		
ustawianie przez menu szybkiego startu	25	Mapa	
Jasność wyświetlacza		przegląd	19
regulacja w ustawieniach podstawowych	34	Maszyna	
ustawianie przez menu szybkiego startu	35	ISOBUS	52
ustawianie przez menu szybkiego startu	25	ręczne	54
Jazda równoległa	127	sterowanie	72
aktywacja	46	Menu Konfiguracja	
korzystanie	127	Otwieranie	17
Ukrywanie śladów przejazdu	135	Menu Praca	
Zmiana nazwy śladów przejazdu	134	konfigurowanie	72
zmiana odległości między śladami	128	korzystanie	72
<b>K</b>		przegląd	20
		wyświetlanie	68
Kamera		Menu szybkiego startu	25
korzystanie	152	Montaż	
podłączanie	11	Normalna praca	10
ustawianie	30	Multi Boom	74
wyświetlanie obrazu z kamery	17	<b>N</b>	
Karta aplikacyjna			
Aktywacja zastosowania	46	Nawrót	
wymiana	75	przesuwanie śladu przejazdu	124
Karuzela aplikacji	16	tworzenie	121, 124
korzystanie	23	zmiana szerokości	124
przegląd	17	<b>O</b>	
Konfigurowanie automatycznego zoomu	70		
Konfigurowanie hotspotu		Obniżenie belki	136
<i>patrz konfigurowanie punktu dostępowego</i>		Obrobiona powierzchnia	
Wi-Fi za pomocą AmaTron 4	50	usuwanie	113
Konfigurowanie maszyny			
<i>patrz Konfigurowanie urządzenia non-ISOBUS</i>	54		
Konfigurowanie punktu dostępowego	50		

Odbiornik GPS		Przeszkoda	
<i>konfigurowanie innego odbiornika GPS</i>	41	<i>Ostrzeżenie</i>	118
<i>konfigurowanie odbiornika A100, A101 lub A631</i>	38	<i>zaznaczanie</i>	125
<i>konfigurowanie odbiornika Ag-Star</i>	39	Przyciski menu	23
<i>podawanie pozycji</i>	54	Przyporządkowanie AUX-N	
<i>Pozycja</i>	57	<i>Wyświetlanie</i>	17
Ostrzeżenia	118	<i>wyświetlanie przez menu szybkiego startu</i>	25
<b>P</b>		Przywracanie ustawień fabrycznych	154
Pasek przycisków	20	<b>R</b>	
<i>wyświetlanie</i>	68	Rozpoznawanie kierunku jazdy	69
Pasek przycisków funkcyjnych	20	<b>S</b>	
<i>korzystanie</i>	72	Sieć	
<i>wyświetlanie</i>	68	<i>konfigurowanie</i>	50
Pasek stanu	16	Sterowanie gestami	23
<i>konfigurowanie</i>	24	<i>konfigurowanie</i>	36
Plik diagnostyczny		Strefy wyłączenia	
<i>eksportowanie</i>	25	<i>tworzenie</i>	115
Plik shape		Sygnał prędkości	59
<i>Dodawanie danych pola do pola</i>	87	<b>T</b>	
<i>Importowanie danych</i>	25	Terminal uniwersalny	
<i>Importowanie danych pola</i>	81	<i>przegląd</i>	20
POI		<i>Wyświetlanie</i>	17
<i>patrz Zaznaczanie przeszkody</i>	125	<b>U</b>	
Pokrycie (nakładka)		Urządzenie	
<i>określanie stopnia pokrycia</i>	105	<i>ISOBUS</i>	52
<i>określanie tolerancji pokrycia</i>	107	<i>sterowanie</i>	72
<i>Określanie tolerancji pokrycia na granicy pola</i>	109	<i>Wybór</i>	56
<i>określanie w kierunku jazdy</i>	103	Urządzenie ISOBUS	
<i>zmiana odległości między śladami</i>	128	<i>konfigurowanie</i>	52
Pole		Urządzenie non-ISOBUS	
<i>automatyczne rozpoznawanie</i>	119	<i>konfigurowanie</i>	54
<i>Dodawanie danych pola z pliku shape</i>	87	<i>tworzenie</i>	54
<i>Importowanie danych pola z pliku shape</i>	81	Ustawianie daty	31
<i>tworzenie</i>	86	Ustawianie formatu godziny	31
<i>tworzenie bez dokumentacji</i>	78	Ustawianie godziny	31
<i>Wczytywanie danych pola</i>	84	Ustawianie strefy czasowej	31
Pomoc		Usuwanie danych pools	154
<i>wywoływanie</i>	25, 28	UT	20
Porady			
<i>wywoływanie</i>	25, 28		
Pozycja anteny	57		
Praca			
<i>rozpoczynanie</i>	78		
Praca warsztatowa	7		

<b>V</b>		Zlecenia	
		<i>eksportowanie</i>	25
VT	20	<i>eksportowanie do pamięci USB</i>	92
		<i>eksportowanie za pomocą aplikacji</i>	
		<i>myAmaRouter</i>	93
		<i>importowanie za pomocą aplikacji</i>	
		<i>myAmaRouter</i>	91
		<i>importowanie z pamięci USB</i>	89
		<i>tworzenie</i>	94
Wartość zadana			
<i>przypisywanie</i>	95		
Widok 2D			
<i>aktywacja</i>	69	Zmiana języka	32
Widok 3D			
<i>aktywacja</i>	69	Zmiana modelu urządzenia	
		<i>patrz Konfigurowanie urządzenia non-ISOBUS</i>	54
Widok mapy			
<i>Otwieranie</i>	17	Zmiana separatora dziesiętnego	32
<i>przegląd</i>	19		
<i>wyświetlanie na przenośnym urządzeniu</i>		Zmiana typu urządzenia	
<i>końcowym</i>	72	<i>patrz Konfigurowanie urządzenia non-ISOBUS</i>	54
Wi-Fi		Zmiana układu jednostek miar	32
<i>Konfigurowanie hotspotu</i>	50		
<i>Nawiązywanie połączenia AmaTron 4</i>		Zmienne sterowanie dawką	
<i>z siecią Wi-Fi</i>	50	<i>aktywacja</i>	46
Wirtualny nawrót			
<i>przesuwanie śladu przejazdu</i>	124	Znoszenie GPS	
<i>tworzenie</i>	121, 124	<i>Korekta za pomocą zaznaczonej przeszkody</i>	76
<i>zmiana szerokości</i>	124	<i>Korygowanie ręczne</i>	76
		<i>Zaznaczanie przeszkody</i>	125
Włączanie sekcji szerokości	103	<b>Ś</b>	
Włączanie trybu dziennego	25	Ślad A-B	
Włączanie trybu nocnego	25	<i>tworzenie</i>	130
Wskaźnik świetlny	129		
Wspomaganie jazdy równoległej		Ślady przejazdu	
<i>Ukrywanie śladów przejazdu</i>	135	<i>tworzenie</i>	130
<i>Zmiana nazwy śladów przejazdu</i>	134	<i>Tworzenie zagonów</i>	132
<i>zmiana odległości między śladami</i>	128	<i>Ukrywanie</i>	135
		<i>Zmiana nazwy</i>	134
		<i>Zmiana odległości</i>	128
Wtyczka sygnałowa			
<i>podłączanie</i>	11		
Wykrywanie jazdy wstecz	69		
<b>Z</b>			
Zagon			
<i>tworzenie</i>	132		
Zapis	110		
Zarządzanie licencjami	46		









**AMAZONE**

**AMAZONEN-WERKE**

H. DREYER SE & Co. KG

Postfach 51

49202 Hasbergen-Gaste

Germany

+49 (0) 5405 501-0

[amazone@amazone.de](mailto:amazone@amazone.de)

[www.amazone.de](http://www.amazone.de)