



AMAPAD

Niniejsza instrukcja obsługi jest obowiązująca od stanu oprogramowania: 3.23

SPIS TREŚCI

A Informacje na temat niniejszej instrukcji obsługi 5

1	Znaczenie instrukcji obsługi	5
2	Dodatkowo obowiązujące dokumenty	5
3	Stosowana prezentacja	5
3.1	Wskazówki	5
3.2	Instrukcje czynności	6
3.3	Listy	7
3.4	Numerы pozycji	7
3.5	Teksty interfejsu	7
3.6	Ścieżki orientacyjne	7
4	Państwa zdanie jest ważne.	8

B Instrukcja montażu 9**C Przegląd terminala AmaPad..... 10**

1	Złącza i przyciski	10
2	Przyciski podstawowe i diody LED	10

D Podstawowa obsługa..... 11

1	Włączanie terminala AmaPad	11
2	Wyłączanie terminala AmaPad	12
3	Resetowanie terminala AmaPad	13
4	Korzystanie z ekranu dotykowego	13
5	Korzystanie z przycisków podstawowych	14
6	Przechodzenie między menu głównymi	15

E Przegląd interfejsu użytkownika..... 17

1	Ogólne komunikaty ostrzegawcze	17
2	Komunikaty ostrzegawcze z terminala uniwersalnego	17
3	Ogólne elementy obsługowe	18
3.1	Lista wyboru	18
3.2	Klawiatura i klawiatura numeryczna	18
3.3	Asystenty	19
4	Przegląd menu roboczego	21

5	Przyciski w menu roboczym	22
5.1	Przyciski w menu Zlecenie	22
5.2	Przyciski w menu Pole	22
5.3	Przyciski w menu Dane zlecenia	23
5.4	Przyciski w menu Ślady przejazdu	23
5.5	Przyciski w menu Opcje prowadzenia	24
5.6	Przyciski w menu Przesunięcie GPS	24
5.7	Przyciski w widoku mapy	24
5.8	Przyciski w menu Funkcje	25
5.9	Przyciski na terminalu uniwersalnym	25
5.10	Dalsze przyciski	26
6	Przegląd menu Funkcje	26
7	Przegląd widoku mapy	27
8	Przegląd tablicy rozdzielczej	28
9	Przegląd terminala uniwersalnego	30

F Konfigurowanie terminala AmaPad 31

1	Korzystanie z menu Setup	31
2	Wprowadzanie ustawień użytkownika	32
2.1	Wprowadzanie ustawień regionalnych	32
2.2	Konfigurowanie belki świetlnej	33
2.3	Konfigurowanie otoczenia	36
2.4	Konfigurowanie mapy	43
2.5	Zmiana uprawnień użytkownika	46
2.6	Określanie zarządzania użytkownikami	47
3	Wprowadzanie ustawień systemowych	48
3.1	Konfigurowanie funkcji	48
3.2	Konfigurowanie GPS	58
3.3	Konfigurowanie portów szeregowych	68
3.4	Ustawianie alarmów	69
3.5	Konfigurowanie punktów chorągiewek	71
3.6	Konfigurowanie urządzenia ISOBUS	72
4	Konfigurowanie pojazdu	77
4.1	Tworzenie nowego pojazdu	77
4.2	Wybór pojazdu	81
4.3	Importowanie danych pojazdu	82
4.4	Kopiowanie danych pojazdu	83

4.5	<i>Dodawanie danych geometrii pojazdu do danych zlecenia</i>	83
4.6	<i>Konfigurowanie sterownika prowadzenia</i>	84
5	<i>Konfigurowanie narzędzia roboczego</i>	87
5.1	<i>Korzystanie z asystenta wykrywania narzędzia roboczego</i>	87
5.2	<i>Tworzenie nowego narzędzia roboczego</i>	90
5.3	<i>Wybór narzędzia roboczego</i>	91
5.4	<i>Importowanie danych narzędzia roboczego</i>	92
5.5	<i>Kopiowanie danych narzędzia roboczego</i>	93
5.6	<i>Konfigurowanie ECU</i>	94
5.7	<i>Ustawianie zachodzenia</i>	95
5.8	<i>Konfigurowanie włączania sekcji szerokości</i>	96
5.9	<i>Określanie dolnej granicy prędkości roboczej</i>	99
5.10	<i>Konfigurowanie sygnałów audio</i>	100
5.11	<i>Konfigurowanie symulacji prędkości GPS</i>	101
5.12	<i>Aktywacja pozycji GPS NMEA2000</i>	102

G Korzystanie z menu roboczego.... 103

1	<i>Korzystanie z menu Funkcje</i>	103
1.1	<i>Otwieranie widoku miniatur</i>	103
1.2	<i>Maksymalizowanie widoku miniatur</i>	103
1.3	<i>Korzystanie z rejestrów w widoku miniatur</i>	104
1.4	<i>Zamykanie widoku miniatur</i>	104
2	<i>Korzystanie z widoku mapy</i>	105
2.1	<i>Wyświetlanie widoku mapy</i>	105
2.2	<i>Powiększanie lub pomniejszanie mapy</i>	106
2.3	<i>Zmiana perspektywy</i>	106
2.4	<i>Przesuwanie mapy</i>	106
2.5	<i>Wybór płaszczyzn mapy</i>	107
3	<i>Konfigurowanie tablicy rozdzielczej</i>	108
3.1	<i>Dodawanie pól danych</i>	108
3.2	<i>Edycja pól danych</i>	110

H Praca bez zlecenia..... 112

I Zarządzanie zleceniami 114

1	<i>Korzystanie z asystenta zleceń</i>	114
2	<i>Korzystanie z szybkiego startu</i>	114
3	<i>Edytowanie danych podstawowych</i>	115
4	<i>Uruchamianie zlecenia</i>	115
5	<i>Przerywanie zlecenia</i>	117
6	<i>Tworzenie nowego zlecenia</i>	118
7	<i>Importowanie danych zlecenia</i>	119
8	<i>Eksportowanie danych zlecenia</i>	120
9	<i>Wybór zlecenia</i>	122
10	<i>Filtrowanie zleceń</i>	123
11	<i>Sortowanie zleceń</i>	123
12	<i>Usuwanie zlecenia</i>	124
13	<i>Edycja danych zlecenia</i>	125
14	<i>Wyświetlanie informacji o zleceniu</i>	125
15	<i>Określanie czasu pracy</i>	126

J Zarządzanie polami..... 128

1	<i>Tworzenie nowego pola</i>	128
2	<i>Tworzenie linii granicznej</i>	129
2.1	<i>Ręczne tworzenie linii granicznej</i>	129
2.2	<i>Przerywanie rejestrowania linii granicznej</i>	132
2.3	<i>Tworzenie linii granicznych za pomocą pliku shape</i>	132
2.4	<i>Tworzenie linii granicznej z pokrycia</i>	134
3	<i>Edytowanie linii granicznej</i>	136
4	<i>Konfigurowanie nawrotów</i>	137
5	<i>Konfiguracja działań przed nawrotem</i>	138
6	<i>Usuwanie wszystkich linii granicznych</i>	141
7	<i>Ustawianie punktu chorągiewki</i>	141
7.1	<i>Ustawianie punktów chorągiewek dla niebezpiecznych miejsc</i>	141
7.2	<i>Ustawianie punktu oznaczenia zdefiniowanego przez użytkownika</i>	142

7.3	Ustawianie punktu chorągiewki dla korekty znoszenia GPS	144
7.4	Edycja punktów chorągiewek	146

K Korzystanie ze śladów przejazdu 147

1	Wybór wzorca prowadzenia	147
2	Tworzenie prostego śladu A-B	148
3	Ręczne tworzenie śladu A-B	149
4	Tworzenie śladów przejazdu po krzywych	151
5	Tworzenie śladów przejazdu po okręgu	153
6	Tworzenie adaptacyjnych śladów przejazdu po krzywej	154
7	Ponowne użycie śladów przejazdu	155
8	Podążanie śladami przejazdu	156
8.1	Kontrola odchylenia od śladu na belce świetlnej	156
8.2	Kontrola odchylenia od śladu na tablicy rozdzielczej	157
9	Korygowanie śladów przejazdu	158

L Korygowanie odbioru GPS 159

1	Przeprowadzanie korekty znoszenia GPS	159
1.1	Korygowanie znoszenia GPS za pomocą opcji znoszenia GPS	159
1.2	Korygowanie znoszenia GPS za pomocą punktu chorągiewki	160
2	Korygowanie śladów przejazdu	162
2.1	Przesuwanie krokowo śladów przejazdu	162
2.2	Przesuwanie śladu przejazdu o podaną długość	163
2.3	Przesuwanie śladu przejazdu na pozycję pojazdu	163
3	Zapisywanie skorygowanych śladów przejazdu	164
4	Wyświetlanie informacji GPS	164

M Korzystanie z automatyki prowadzenia 166

1	Kalibrowanie prowadzenia	166
2	Sprawdzanie statusu prowadzenia	167
3	Regulacja automatyki kierowania	170

4	Włączanie automatyki prowadzenia	171
5	Włączanie automatyki prowadzenia z opóźnieniem	171
6	Wyłączanie automatyki kierowania	172

N Korzystanie z terminala uniwersalnego 173

1	Otwieranie terminala uniwersalnego	173
2	Powiększanie fragmentu w widoku miniatur ..	174
3	Korzystanie z automatycznych przyporządkowań AUX-N	174
4	Zarządzanie funkcjami AUX-N	176
4.1	Otwieranie przyporządkowań AUX-N, ...	176

O Korzystanie z automatycznego wykrywania jazdy wstecz 179

P Korzystanie z włączania sekcji szerokości 180

1	Korzystanie z ręcznego włączania sekcji szerokości	180
2	Korzystanie z automatycznego włączania sekcji szerokości	182
3	Konfigurowanie trybu sterowania	183
3.1	Wybór trybu sterowania dla wycinków zewnętrznych	186
3.2	Określanie tolerancji nakładki dla linii granicznej	187
4	Określanie wartości granicznej	188

Q Korzystanie ze sterowania dawką 191

1	Korzystanie ze zlecenia z kartą aplikacyjną ...	191
2	Dodawanie karty aplikacyjnej do zlecenia	192
3	Określanie stałej wartości zadanej do sterowania dawką	196
4	Konfigurowanie sterowania Peer do sterowania dawką	197
5	Konfigurowanie sterowania dawką	200
5.1	Edycja wartości powrotnych	200
5.2	Dokumentowanie danych o produktach	201
5.3	Tworzenie produktu	203

5.4	Zapisywanie mieszanki	204
5.5	Dodawanie mieszanki	205
6	Wybór mapy pokrycia	206
7	Wybór mapy VRC	207
8	Konfigurowanie skali pokrycia	208
8.1	Ręczne konfigurowanie skali pokrycia ..	208
8.2	Określanie obszarów dawki rozsiewu/ oprysku na podstawie dawki rozsiewu/ oprysku	210

R Zarządzanie danymi zasobów..... 212

1	Korzystanie z menedżera zasobów	212
2	Eksportowanie kopii bezpieczeństwa danych zlecenia	213

S Korzystanie z globalnych stron startowych..... 215

1	Zapisywanie globalnej strony startowej	215
2	Zarządzanie globalnymi stronami startowymi	215
3	Wybór globalnych stron startowych	216

T Tworzenie zrzutów ekranu..... 217

U Usuwanie błędów..... 218

1	Przyporządkowanie kodów błędów	218
2	Analiza wskazania diod LED	220
3	Wyświetlanie diagnostyki systemowej	222
4	Ustalanie wersji oprogramowania	222

Spisy i wykazy

1	GLOSARIUSZ	224
2	WYKAZ HASEŁ	226

Informacje na temat niniejszej instrukcji obsługi



CMS-T-00000344-A.1

1

Znaczenie instrukcji obsługi

CMS-T-00000180-B.1

Instrukcja jest ważnym dokumentem i elementem wyrobu elektronicznego.

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

2

Dodatkowo obowiązujące dokumenty

CMS-T-00000346-A.1

- Instrukcja obsługi odbiornika GPS
- Instrukcja obsługi oprogramowania maszyny

3

Stosowana prezentacja

CMS-T-00000347-A.1

3.1 Wskazówki

CMS-T-00000348-A.1



WSKAZÓWKA

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

3.2 Instrukcje czynności

CMS-T-00000473-A.1

Numerowane instrukcje czynności

CMS-T-005217-A.1

Czynności, które należy wykonać w chronologicznej kolejności, są podane w formie ponumerowanych instrukcji czynności. Zachować podaną kolejność kroków. Reakcja na każdorazową czynność jest oznakowana strzałką.

1. Czynność 1

➔ Reakcja urządzenia na czynność 1

2. Czynność 2

Instrukcje czynności z czynnością alternatywną

CMS-T-00000110-A.1

Alternatywne instrukcje czynności zaczynają się od słowa „lub”. Przykład:

1. Czynność

albo

czynność alternatywna

2. Czynność

Instrukcje czynności tylko z jedną czynnością

CMS-T-005211-B.1

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

► Czynność

Instrukcje czynności bez kolejności

CMS-T-005214-B.1

Instrukcje czynności, które nie muszą być wykonywane w określonej kolejności, są zamieszczone w formie list z wypełnionym trójkątem skierowanym w prawo.

1. Czynność

2. Czynność

3. Czynność

3.3 Listy

CMS-T-00000350-A.1

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

Przykład:

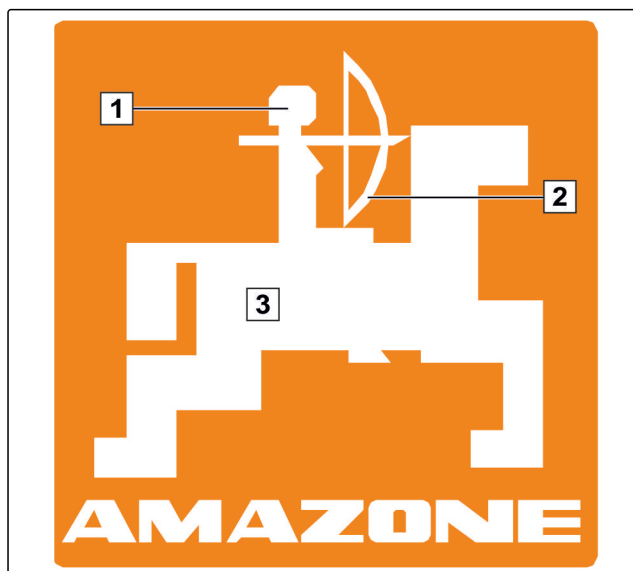
- Wpis 1
- Wpis 2
- Wpis 3

3.4 Numery pozycji

CMS-T-00000351-A.1

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

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



3.5 Teksty interfejsu

CMS-T-00000474-A.1

Teksty z interfejsu oprogramowania oznaczone są prostymi cudzysłowami.

Przykład: "Menu Setup"

3.6 Ścieżki orientacyjne

CMS-T-00000352-A.1

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

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

4

Państwa zdanie jest ważne.

CMS-T-00000353-A.1

Szanowni Czytelnicy, nasze instrukcje obsługi są regularnie aktualizowane. Dzięki propozycjom ich poprawy pomogą Państwo stworzyć instrukcję bardziej przyjazną użytkownikowi. Propozycje prosimy nadsyłać drogą listową, faksem lub pocztą elektroniczną.

AMAZONEN-WERKE

H.DREYER GmbH & Co.KG

Postfach 51

D-49202 Hasbergen

faks: +49 (0) 5405 501-234

e-mail: td@amazone.de

CMS-T-001829-A.1



Przegląd terminala AmaPad



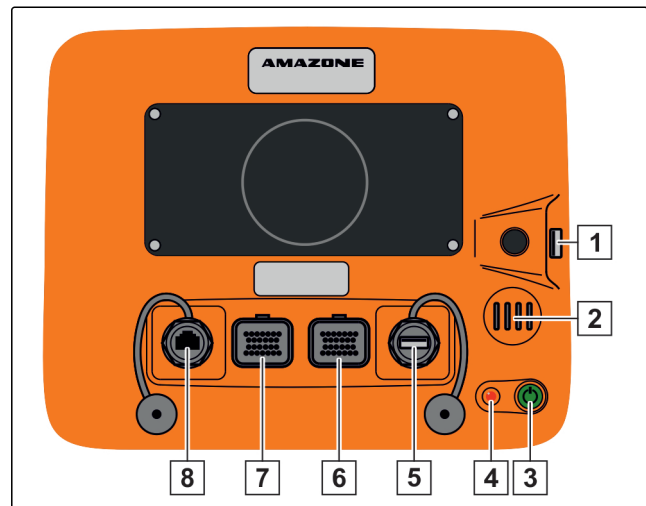
CMS-T-00000471-A.1

1

Złącza i przyciski

CMS-T-000181-B.1

- 1 Złącze USB, z boku AmaPad
- 2 Głośnik
- 3 Przycisk zał./wyl.
- 4 Przycisk Reset
- 5 Złącze USB
- 6 Port szeregowy 2, standardowo do wyjścia GPS
- 7 Port szeregowy 1, standardowo do odbiornika GPS i zasilania
- 8 Złącze sieciowe

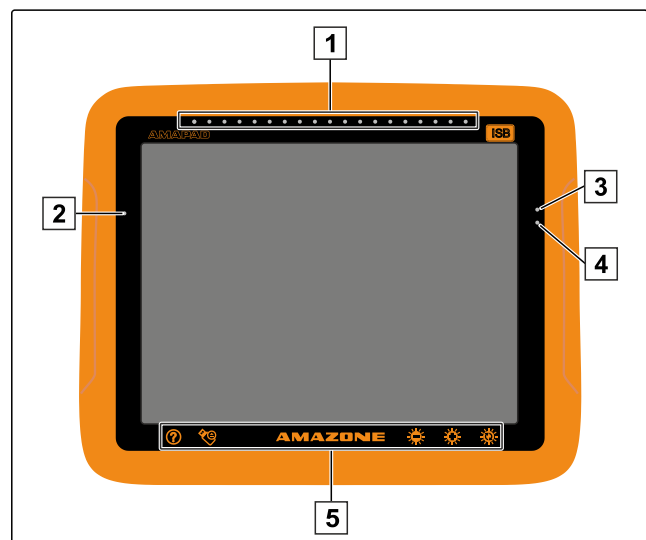


2

Przyciski podstawowe i diody LED

CMS-T-000123-A.1

- 1 Belka świetlna
- 2 Czujnik światła
- 3 Stan naładowania baterii
- 4 Zasilanie
- 5 Przyciski podstawowe



Podstawowa obsługa



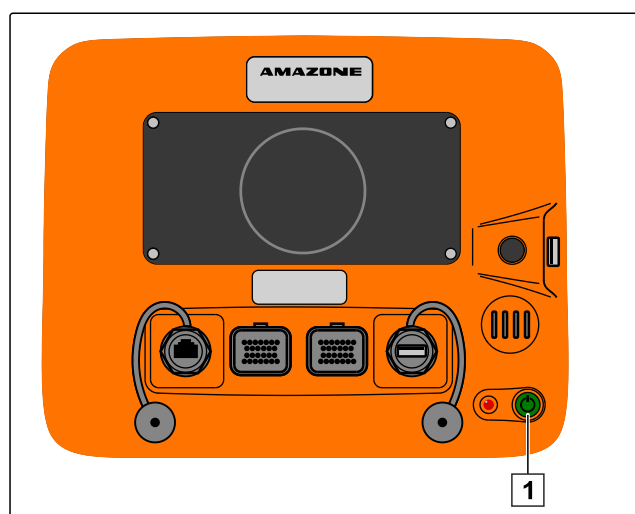
CMS-T-00000019-A.1

1

Włączanie terminala AmaPad



CMS-T-000837-B.1

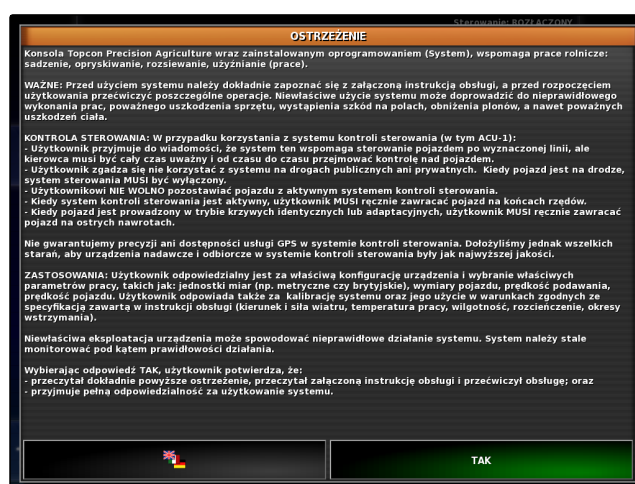
1. Nacisnąć zielony przycisk zał./wył. **1** z tyłu terminala AMAPAD i przytrzymać, aż belka świetlna zacznie się świecić.



➔ Terminal AMAPAD zostanie uruchomiony.

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

2. Przyciskiem  otworzyć listę języków.
3. Wybrać żądany język z listy.
4. Zatwierdzić przyciskiem .



➔ Wyświetlone zostanie zatwierdzenie ponownego uruchomienia.

5. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



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

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



WSKAZÓWKA

Przy poniższych językach konieczne jest przewinięcie warunków użytkowania paskiem przewijania w górę, aby móc zatwierdzić warunki korzystania.

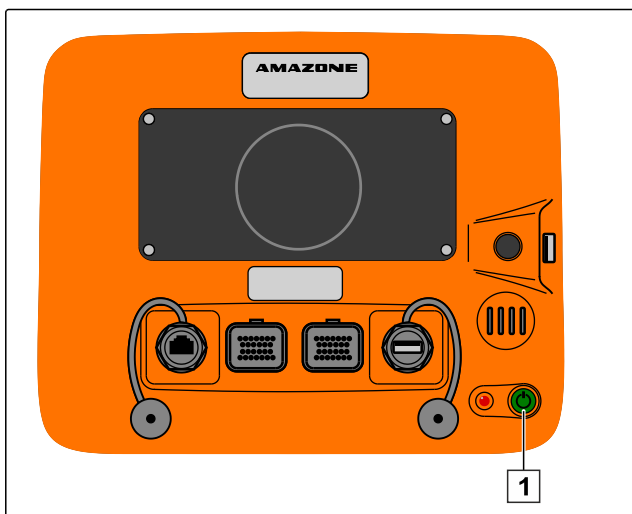
- Grecki
- Litewski
- Rosyjski
- Włoski

2

Wyłączanie terminala AmaPad

CMS-T-000721-B.1

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



➔ Na wyświetlaczu pokazywane jest polecenie zatwierdzenia.

2. Zatwierdzić przyciskiem .

➔ Terminal AmaPad wyłącza się.

3

Resetowanie terminala AmaPad

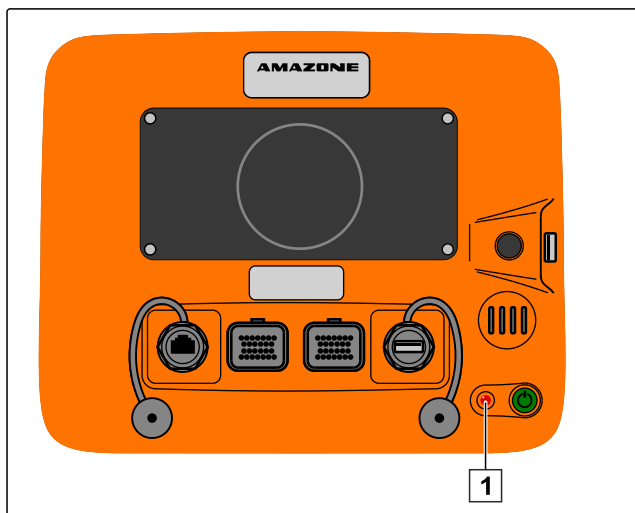
CMS-T-000207-B.1



WSKAZÓWKA

Przy resetowaniu terminala AmaPad niezapisane dane zostaną utracone. Terminal AmaPad resetować tylko, gdy się zawiesił lub nie można go normalnie wyłączyć.

- ▶ Nacisnąć czerwony przycisk Reset **1** z tyłu terminala AmaPad.



➔ Terminal AmaPad zostanie zresetowany i wyłączony.

4

Korzystanie z ekranu dotykowego

CMS-T-001797-B.1

Korzystając z ekranu dotykowego, przestrzegać następujących zasad:

Ekran dotykowy obejmuje wszystkie obszary w obrębie pomarańczowej obudowy.

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




5

Korzystanie z przycisków podstawowych

CMS-T-00000379-A.1




Wyświetlanie pomocy


CMS-T-000738-A.1

1. Wyświetlić pomoc przyciskiem .
- ➔ W interfejsie użytkownika obok przycisków wyświetlone zostaną znaki zapytania.
2. Wybrać znak zapytania.
- ➔ Wyświetlona zostanie nazwa danego przycisku.

Bezpieczne usuwanie pamięci USB

CMS-T-000734-A.1

1. Przyciskiem  bezpiecznie usunąć pamięć USB.
2. *Jeśli wyświetlony zostanie komunikat mówiący, że nie można jeszcze usunąć pamięci USB,*
zatwierdzić komunikat przyciskiem 
i ponownie nacisnąć .
- albo

jeśli wyświetlony zostanie komunikat mówiący, że można bezpiecznie usunąć pamięć USB,
Zatwierdzić komunikat przyciskiem .
3. Odłączyć pamięć USB.

Korzystanie z przycisku wielofunkcyjnego

CMS-T-00000036-B.1

Przycisk wielofunkcyjny pozwala na wykonywanie 2 funkcji:

- Tworzenie zrzutu ekranu
 - Korzystanie z globalnych stron startowych
1. *Aby utworzyć zrzuty ekranu,*
patrz strona 217
 2. *Aby korzystać z globalnych stron startowych,*
patrz strona

Regulacja jasności


CMS-T-00000005-A.1

- Przyciskiem  lub  ustawić żądany poziom jasności.

Wybór trybu jasności

CMS-T-000736-B.1

Wyświetlacz terminala AmaPad posiada 3 tryby jasności:

- Tryb dzienny: jasność ustawiana jest na 80%.
 - Tryb nocny: jasność ustawiana jest na 20%.
 - Automatyczny: jasność jest automatycznie dopasowywana do jasności otoczenia.
- Przyciskiem  przełączać tryby do ustawienia żadanego trybu.


6

Przechodzenie między menu głównymi

CMS-T-00000023-A.1


Przechodzenie do menu roboczego

CMS-T-001416-A.1

- W menu Setup przyciskiem  przejść do menu roboczego.



Przechodzenie do menu Setup

- W menu roboczym przyciskiem  przejść do menu Setup.



Przegląd interfejsu użytkownika



CMS-T-0000020-B.1

1

Ogólne komunikaty ostrzegawcze

CMS-T-000586-B.1

Komunikaty ostrzegawcze generowane są w związku z różnymi zdarzeniami. W dalszej części objaśnione zostaną funkcje komunikatu ostrzegawczego. Dokładny opis różnych komunikatów ostrzegawczych, patrz patrz strona 218.



- 1** Jeśli wyświetlony zostanie ten wiersz, można wyświetlić dalsze szczegóły komunikatu ostrzegawczego. W tym celu przesunąć palec od środka komunikatu pionowo w dół.
- 2** Ten przycisk otwiera menu "Ustawianie alarmów ogólnych"; patrz strona 69.
- 3** Na tym przycisku podana jest przyczyna komunikatu alarmowego. Równocześnie tym przyciskiem można zatwierdzić komunikat alarmowy.
- 4** Tym przyciskiem można wyłączyć dźwięk alarmowy.

2

Komunikaty ostrzegawcze z terminala uniwersalnego

CMS-T-000972-A.1

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

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



3

Ogólne elementy obsługowe

CMS-T-00000024-A.1

3.1 Lista wyboru

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

CMS-T-000596-A.1



3.2 Klawiatura i klawiatura numeryczna

CMS-T-000594-B.1

Jeśli konieczne jest wprowadzenie liter lub cyfr, na wyświetlaczu pokazywana jest klawiatura lub klawiatura

numeryczna. Klawiatura jest automatycznie dopasowywana do wybranego języka.

Zatwierdzanie wprowadzonych danych przyciskiem



Anulowanie wprowadzonych danych przyciskiem 



Zwiększanie wartości liczbowej przyciskiem 

Zmniejszanie wartości liczbowej przyciskiem 



3.3 Asystenty

CMS-T-000590-B.1

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



1 Nazwa ustawienia systemowego

4 Wstecz

2 Etap

5 Postęp w procentach

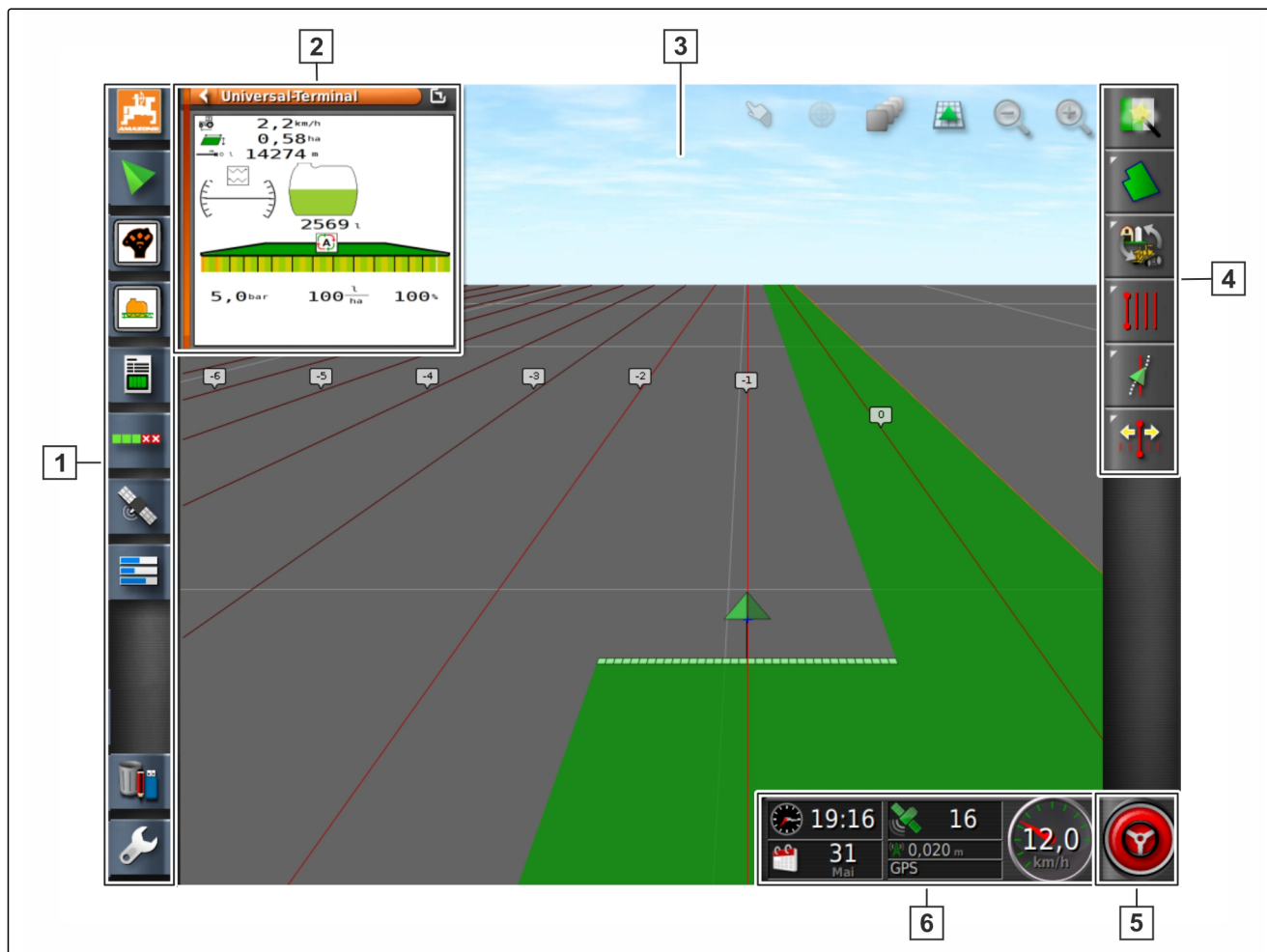
3 Przycisk do wprowadzania

6 Dalej

4

Przegląd menu roboczego

CMS-T-00000437-A.1





1 Menu Funkcje

2 Widok miniatur

3 Widok mapy

4 Menu Zlecenie

5 Automatyczne wykrywanie jazdy wstecz  lub automatyka prowadzenia 

6 Tablica rozdzielcza

Z menu roboczego można sterować wszystkimi funkcjami terminala AmaPad:

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








5

Przyciski w menu roboczym

CMS-T-00000025-B.1






5.1 Przyciski w menu Zlecenie

CMS-T-00000576-A.1

Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje		Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje
	Otwieranie menu Pole	patrz strona			Otwieranie menu Automatyka prowadzenia	patrz strona 166
	Otwieranie menu Dane zlecenia	patrz strona 114			Otwieranie menu Przesunięcie GPS	patrz strona 159
	Otwieranie menu Ślady przejazdu	patrz strona			Aktywacja funkcji szybkiego startu	patrz strona 112
	Otwieranie asystenta zleceń	patrz strona 114				



5.2 Przyciski w menu Pole

CMS-T-00000577-A.1

Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje		Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje
	Tworzenie nowego pola	patrz strona			Konfigurowanie przesunięcia granicy	patrz strona
	Ustawianie punktu chorągiewki	patrz strona 141			Usuwanie wszystkich linii granicznych	patrz strona
	Rejestrowanie linii granicznej	patrz strona			Tworzenie linii granicznej z plikiem shape	patrz strona
	Kończenie rejestrowania linii granicznej	patrz strona			Tworzenie linii granicznej z pokrycia	patrz strona
	Przerywanie rejestrowania linii granicznej	patrz strona 132			Konfigurowanie nawrotów	patrz strona 137















5.3 Przyciski w menu Dane zlecenia

CMS-T-003901-B.1

Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje		Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje
	Usuwanie pokrycia	patrz strona			Korzystanie ze sterowania dawką	patrz strona 191
	Otwieranie menu Wymiana danych	patrz strona			Uruchamianie zlecenia	patrz strona 115
	Tworzenie nowego zlecenia	patrz strona			Przerywanie zlecenia	patrz strona
	Wybór zlecenia	patrz strona				

5.4 Przyciski w menu Ślady przejazdu

CMS-T-003893-B.1

Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje		Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje
	Edycja śladu AB	patrz strona			Tworzenie nowego śladu AB	patrz strona 148
	Edycja śladu przejazdu po okręgu	patrz strona			Tworzenie nowego śladu przejazdu po okręgu	patrz strona
	Edycja śladu przejazdu po krzywej	patrz strona			Tworzenie nowego śladu przejazdu po krzywej	patrz strona 151
	Aktywacja adaptacyjnego śladu przejazdu po krzywej	patrz strona			Przerywanie rejestrowania śladu przejazdu po krzywej	patrz strona 151
	Wczytywanie śladu przejazdu	patrz strona			Ustawianie punktu początkowego śladu AB	patrz strona 148
	Ustawianie punktu początkowego śladu przejazdu po krzywej	patrz strona 151			Ręczne tworzenie śladu A-B	patrz strona
	Ustawianie punktu końcowego śladu przejazdu po krzywej	patrz strona 151			Ustawianie punktu końcowego śladu AB	patrz strona 148







5.5 Przyciski w menu Opcje prowadzenia

CMS-T-003891-B.1

Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje		Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje
	Kontrola statusu automatyki prowadzenia	patrz strona 167			Kalibrowanie prowadzenia	patrz strona 166
	Regulacja automatyki prowadzenia	patrz strona 170				





5.6 Przyciski w menu Przesunięcie GPS

CMS-T-003899-B.1

Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje		Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje
	Otwieranie opcji przesunięcia śladów przejazdu	patrz strona 162			Przesuwanie najbliższego śladu przejazdu na pozycję pojazdu	patrz strona 163
	Przesuwanie śladów przejazdu w prawo	patrz strona 162			Zapisywanie przesuniętych śladów przejazdu	patrz strona 164
	Przesuwanie śladów przejazdu w lewo	patrz strona 162			Otwieranie opcji znoszenia GPS	patrz strona 159

5.7 Przyciski w widoku mapy

CMS-T-006654-B.1

Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje		Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje
	Pokazuje, czy aktywny jest tryb wyboru				Zmiana perspektywy	patrz strona 106
	Ustawianie symbolu pojazdu pośrodku	patrz strona 106			Powiększanie i pomniejszanie mapy	patrz strona 106
	Wybór płaszczyzn mapy	patrz strona 107				








5.8 Przyciski w menu Funkcje

CMS-T-00000573-A.1

Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje		Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje
	Wyświetlanie wersji oprogramowania	patrz strona 222			Wyświetlanie informacji GPS	patrz strona 164
	Wyświetlanie widoku mapy	patrz strona			Wyświetlanie diagnostyki systemowej	patrz strona 222
	Otwieranie terminala uniwersalnego	patrz strona 173			Edycja danych zlecenia	patrz strona
	Wyświetlanie informacji o zleceniu	patrz strona			Zarządzanie danymi zasobów	patrz strona 212
	Automatyczne konfigurowanie włączania sekcji szerokości	patrz strona 182			Wyświetlanie menu Setup	patrz strona 16

5.9 Przyciski na terminalu uniwersalnym

CMS-T-007005-B.1

Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje		Przycisk	Funkcja
	Szybki start	patrz strona 114			Przesuwanie wyboru do góry
	Wyświetlanie konfiguracji AUX-N	patrz strona 176			Przesuwanie wyboru na dół
	Przechodzenie między podłączonymi urządzeniami				Anuluj
					Zatwierdź

5.10 Dalsze przyciski

CMS-T-007006-B.1

Przycisk	Funkcja	Dalsze informacje		Przycisk	Funkcja	
	Włączanie lub wyłączanie automatycznego włączania sekcji szerokości	patrz strona 182			Włączanie lub wyłączanie automatyki prowadzenia	patrz strona 171
	Korzystanie z globalnej strony startowej	patrz strona			Wybór wzorca prowadzenia	patrz strona
	Włączanie lub wyłączanie wyłącznika głównego	Brak zastosowania w maszynach ISOBUS				

6

Przegląd menu Funkcje

CMS-T-00000439-A.1

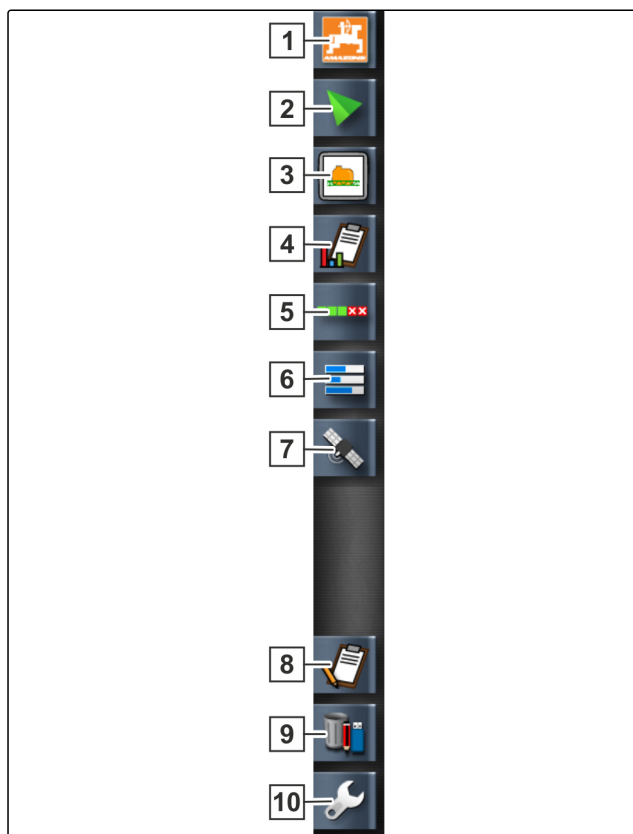
Przez menu Funkcje odczytuje się informacje i steruje różnymi funkcjami terminala AmaPad i podłączonego narzędzia roboczego.



WSKAZÓWKA

W menu Funkcje wyświetlane są różne przyciski, w zależności od podłączonego narzędzia roboczego i ustawień w menu Setup.

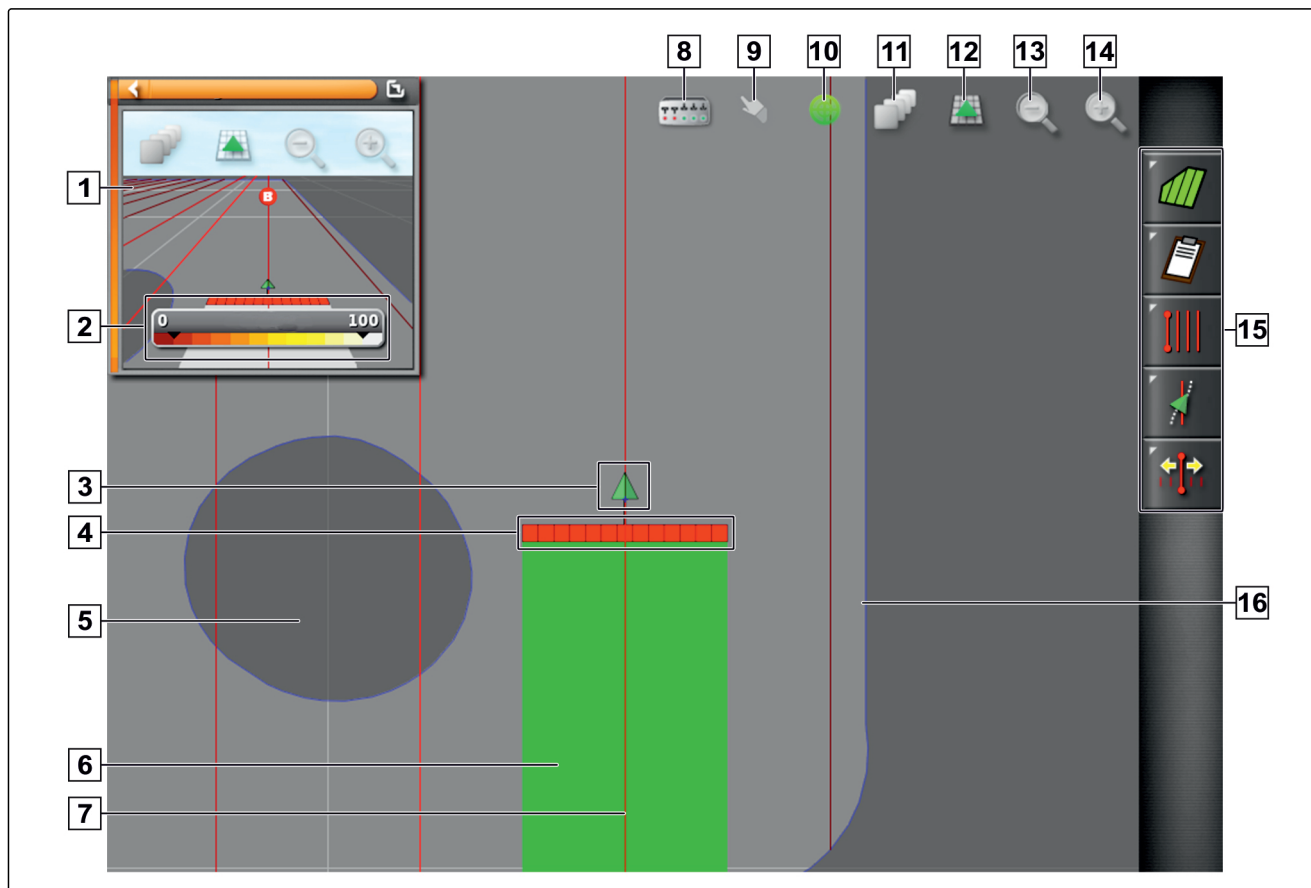
- 1 Widok miniatur informacji systemowych
- 2 Widok miniatur widoku mapy
- 3 Widok miniatur terminala uniwersalnego. Symbol na tym przycisku różni się w zależności od podłączonego urządzenia wejściowego
- 4 Informacje o zleceniu
- 5 Automatyczne włączanie sekcji szerokości
- 6 Diagnostyka systemowa
- 7 Informacje GPS
- 8 Dane podstawowe
- 9 Menedżer zasobów
- 9 Menu Setup



7

Przegląd widoku mapy

CMS-T-00000442-A.1



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

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

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

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

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

8

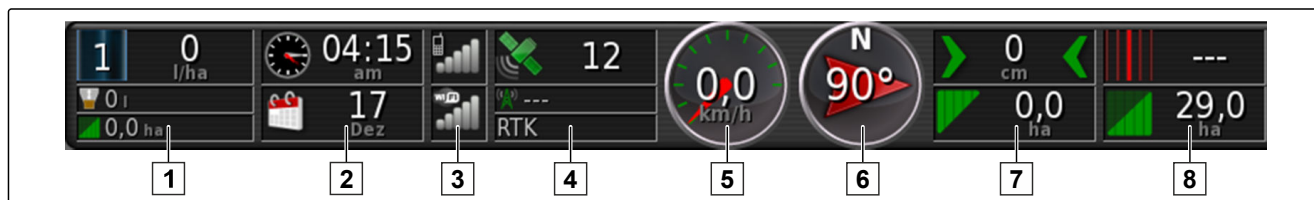
Przegląd tablicy rozdzielczej

CMS-T-00000443-A.1



WSKAZÓWKA

Na następnym rysunku przedstawiono wszystkie dostępne elementy tablicy rozdzielczej. Po pierwszym uruchomieniu terminala AmaPad nie wszystkie elementy są aktywowane.



Pola danych na tablicy rozdzielczej

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

Dane GPS na tablicy rozdzielczej

- 1** Symbol satelity i liczba satelitów:

Szary: brak sygnału

Czerwony: mała dokładność

Żółty: średnia dokładność

Zielony: duża dokładność

- 2** Symbol korekty i dokładność w metrach:

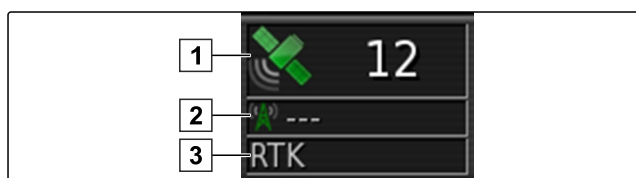
Szary: brak sygnału korekcji

Czerwony: mała dokładność

Żółty: średnia dokładność, ale za mała dla automatyki prowadzenia

Zielony: źródło korekcji jest zbieżne, duża dokładność

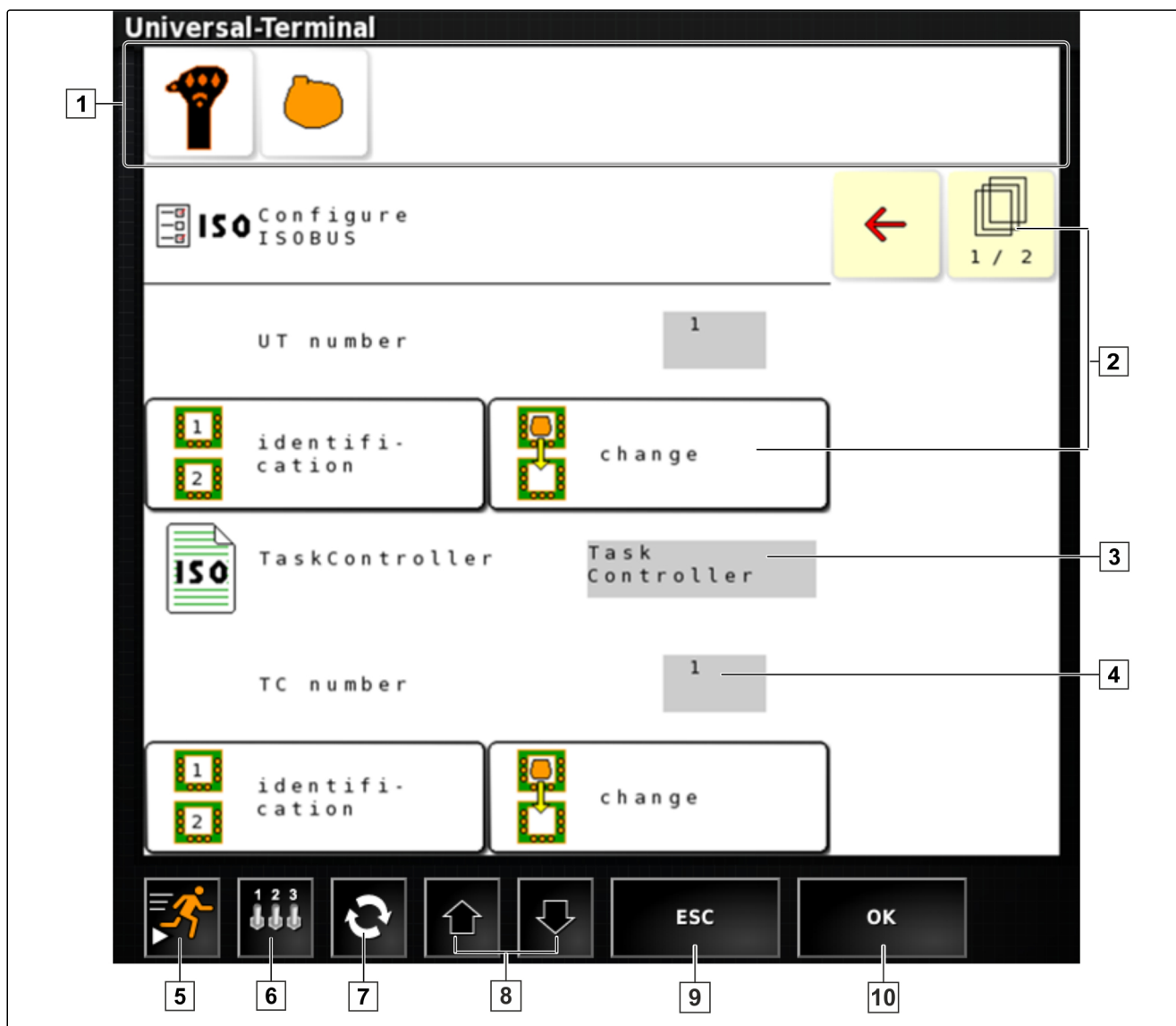
- 3** Stosowane źródło korekty



9

Przegląd terminala uniwersalnego

CMS-T-00000459-A.1



- 1 Wybór narzędzi roboczych: na tym pasku menu można wybierać podłączone narzędzia robocze i urządzenia wejściowe.
- 2 Przyciski na interfejsie użytkownika ECU (sterowanie maszyny): tymi przyciskami można sterować przez ekran dotykowy.
- 3 Wybór: te przyciski otwierają listę wyboru.
- 4 Wiersze wejściowe: wiersze wejściowe otwierają klawiaturę numeryczną lub klawiaturę do wprowadzania znaków.
- 5 Szybki start
- 6 Za pomocą tego przycisku otwiera się menu do konfigurowania wejścia AUX-N. Na przykład dla uchwytu wielofunkcyjnego lub dodatkowych przycisków na terminalu AmaPad.
- 7 Przechodzenie między podłączonymi narzędziami roboczymi.
- 8 Przechodzenie między przyciskami interfejsu użytkownika.
- 10 Anulowanie lub powrót do poprzedniego menu.
- 11 Zatwierdzanie wyboru, wprowadzonych danych lub komunikatu.

Konfigurowanie terminala AmaPad



CMS-T-0000022-B.1

1

Korzystanie z menu Setup

CMS-T-000422-B.1



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

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



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

2

Wprowadzanie ustawień użytkownika

CMS-T-00000026-A.1

2.1 Wprowadzanie ustawień regionalnych

CMS-T-00000380-A.1

2.1.1 Wprowadzanie ustawień językowych

CMS-T-00000381-A.1

Zmiana języka


1. W menu Setup wybrać "Użytkownik" > "Region" > "Język".
2. Przyciskiem "Język" otworzyć listę języków.




CMS-T-000526-A.1



3. Wybrać żądany język z listy wyboru.

4. Zatwierdzić przyciskiem .

5. Wyjść z menu Setup przyciskiem .

6. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem .

Wybór formatu separatora dziesiętnego

CMS-T-000170-A.1

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




2. Nacisnąć przycisk "Format separatora dziesiętnego".



3. Wybrać żądany format.

4. Zatwierdzić przyciskiem .

5. Wyjść z menu Setup przyciskiem .

6. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem .

2.2 Konfigurowanie belki świetlnej

CMS-T-00000382-A.1

Aktywacja belki świetlnej

CMS-T-000856-B.1

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

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

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



2. Nacisnąć przycisk "Pasek wskaźników świetlnych".



3. Wybrać "Wł.".



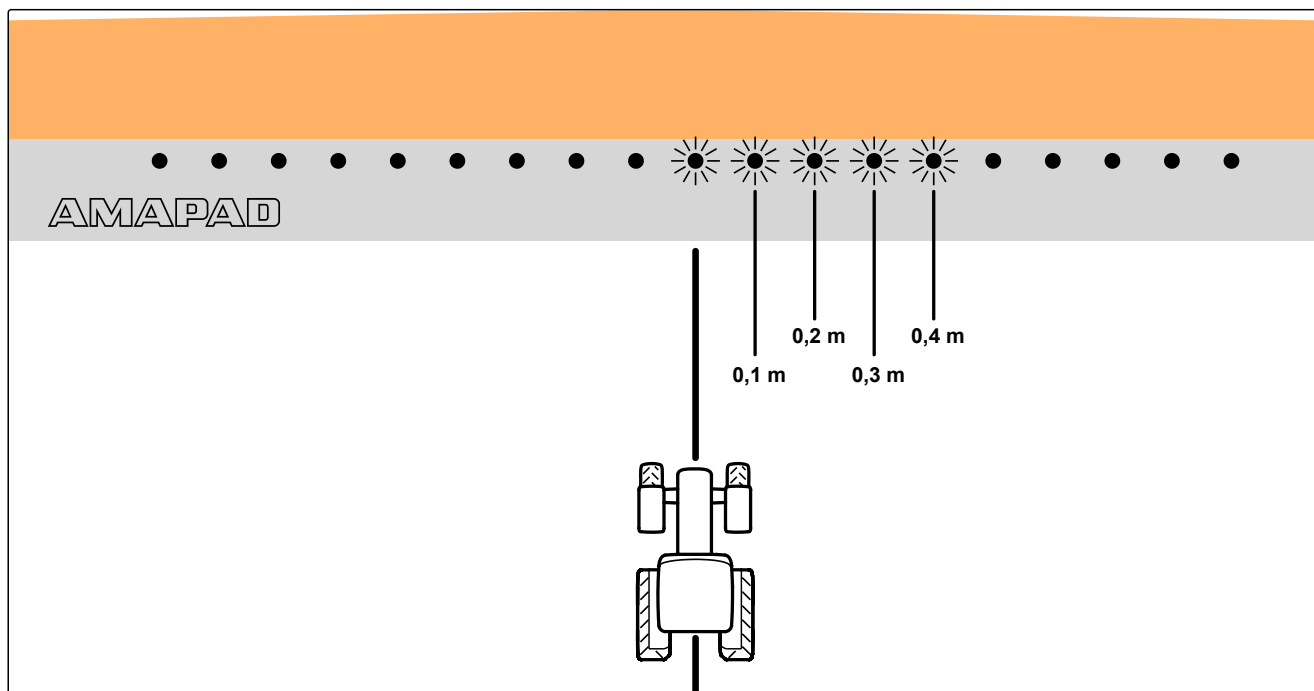
WSKAZÓWKA

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

Określanie odstępów między diodami LED

CMS-T-000852-A.1

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



Przykład dla ustawienia 0,1 m

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



2. Nacisnąć przycisk "Odstępy LED".



Zakres ustawienia: 0,001 m do 2 m

3. Wprowadzić odstęp.

4. Zatwierdzić przyciskiem .

Wybór trybu diod LED

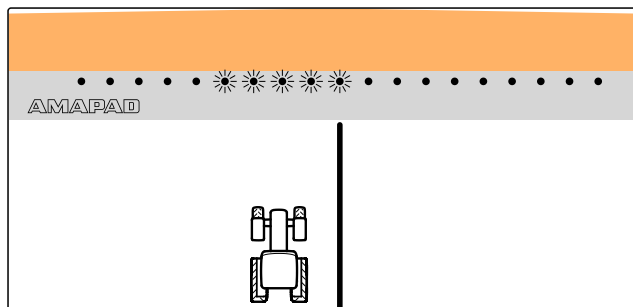
CMS-T-000848-A.1

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

Możliwe ustawienia:

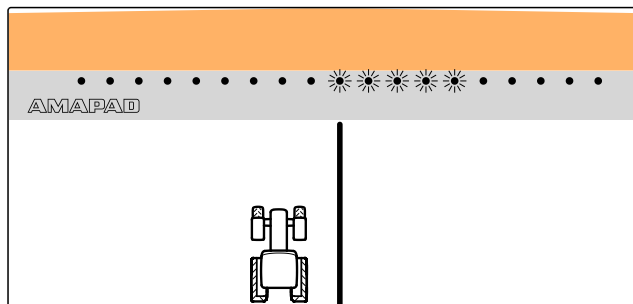
Odjeżdżanie

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



Dojeżdżanie do

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




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



2. Nacisnąć przycisk "Tryb LED".



3. Wybrać tryb.

4. Zatwierdzić przyciskiem .

2.3 Konfigurowanie otoczenia

CMS-T-00000383-A.1

Regulacja głośności

CMS-T-000994-B.1



WSKAZÓWKA



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

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



2. Nacisnąć przycisk "Głośność".



3. Ustawić głośność przyciskiem  i .

Wybór dźwięków przycisków

CMS-T-001009-A.1

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



2. Nacisnąć przycisk "Kliknięcia przycisków".



3. Aktywować funkcję

albo

dezaktywować.

Ustawianie dźwięku alarmowego

CMS-T-000990-B.1

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

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



2. Nacisnąć przycisk "Alarm audio".



3. Aktywować funkcję

albo

dezaktywować.

Kalibrowanie ekranu dotykowego od nowa

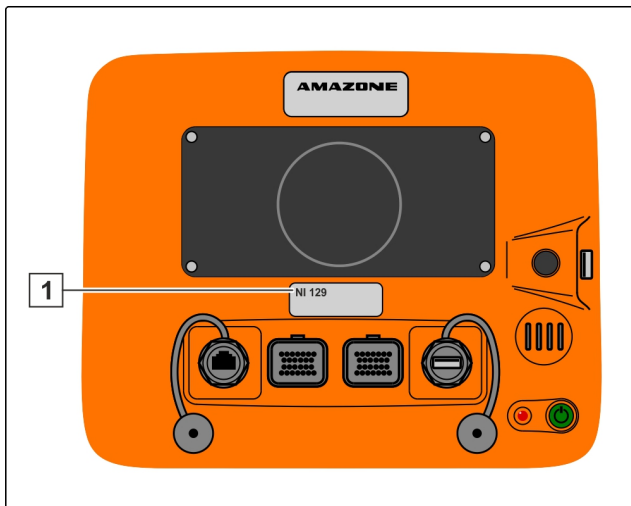
CMS-T-000253-B.1



WSKAZÓWKA

Ta funkcja jest dostępna tylko dla terminali AmaPad o numerze modelowym NI129. Numer modelowy podany jest z tyłu terminala AmaPad **1**.

Ekran dotykowy można skalibrować, jeśli nie pracuje prawidłowo.



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



2. Nacisnąć przycisk "Przekalibrowanie ekranu dotykowego".



3. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



- ➔ Terminal AmaPad przechodzi w tryb kalibracji.

4. Dotknąć ekran dotykowy w dowolnym miejscu.

5. Dokładnie nacisnąć zaznaczone na czerwono krzyże.

6. Zatwierdzić kalibrację przyciskiem "Commit Calibration"

albo

zaczekać, aż będzie można powtórzyć kalibrację.

7. Wybrać wysoką czułość ekranu dotykowego ("HIGH").

8. Sprawdzić czułość przyciskiem "TEST".

9. Dopasować czułość

albo

zatwierdzić ustawienia przyciskiem "APPLY".

10. Zakończyć kalibrację przyciskiem "Close".

➔ Terminal AmaPad uruchamia się ponownie.

Czułość ekranu dotykowego

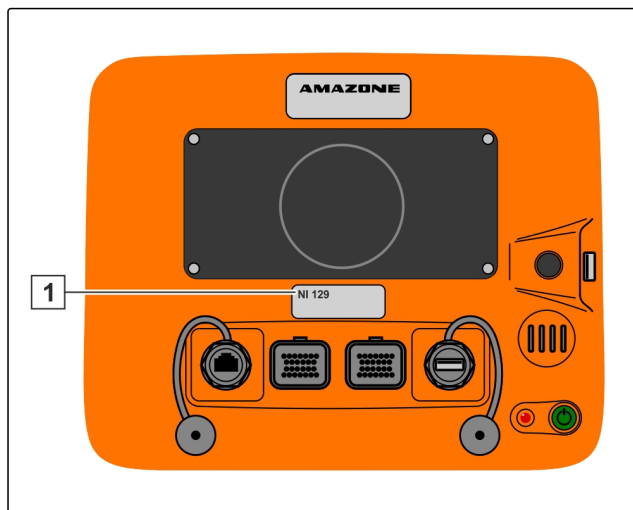
CMS-T-000259-B.1



WSKAZÓWKA

Ta funkcja jest dostępna tylko dla terminali AmaPad o numerze modelowym NI129. Numer modelowy podany jest z tyłu terminala AmaPad **1**.

Czułość ekranu dotykowego można zmieniać. Im niższa czułość jest ustawiona, tym mocniej należy dotykać ekran dotykowy, aby obsługiwać terminal AmaPad.



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



2. Nacisnąć przycisk "Czułość ekranu dotykowego".



➔ Terminal AmaPad należy ponownie uruchomić.

3. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



➔ Terminal AmaPad przechodzi w tryb kalibracji.

4. Wybrać wysoką czułość ekranu dotykowego: "HIGH".

5. Sprawdzić czułość przyciskiem "TEST".

6. Dopasować czułość

albo

zatwierdzić ustawienia przyciskiem "APPLY".

7. Zakończyć kalibrację przyciskiem "Close".

➔ Terminal AmaPad uruchamia się ponownie.

Konfigurowanie przycisku wielofunkcyjnego

CMS-T-000134-A.1

Tutaj można określić funkcję przycisku wielofunkcyjnego

1.



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



2. Nacisnąć przycisk "Wielofunkcyjny tryb regionalny" (Tryb przycisku wielofunkcyjnego).



Możliwe ustawienia:

- Zapisywanie zrzutu ekranu: za pomocą przycisku wielofunkcyjnego tworzony będzie zrzut ekranu. Bliższe informacje, patrz strona 217.
- Zapisywanie/wczytywanie globalnej strony startowej: przycisk wielofunkcyjny będzie służyć do zarządzania globalnymi stronami startowymi. Bliższe informacje, patrz strona . Dodany zostanie przycisk "Tryb ładowania globalnego ekranu głównego".

Określanie trybu globalnej strony startowej

CMS-T-001049-B.1

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



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



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



Możliwe ustawienia:

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



WSKAZÓWKA

Bliższe informacje na temat globalnych stron startowych, patrz patrz strona .

Przesyłanie danych w systemie 150

CMS-T-001025-B.1

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



WSKAZÓWKA

Ta funkcja nie jest dostępna.

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

Konfigurowanie okna statusu automatyki prowadzenia

CMS-T-001005-A.1

Funkcję przycisku automatyki prowadzenia można ustawiać.


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



2. Nacisnąć przycisk "Okno stanu automatycznego sterowania".



Możliwe ustawienia:

- Dezaktywowane: okno statusu prowadzenia można wyświetlić tylko przez menu Zlecenie.
- Automatyczne wyświetlanie: jeśli nie można uruchomić automatyki prowadzenia, wyświetlone zostanie okno stanu prowadzenia. Okno pozostaje otwarte do chwili zamknięcia go przyciskiem .
- Automatyczne ukrywanie i wyświetlanie: jeśli nie można uruchomić automatyki prowadzenia, wyświetlone zostanie okno stanu prowadzenia. Okno pozostaje otwarte do chwili, aż spełnione będą wszystkie warunki uruchomienia automatyki prowadzenia.

Wielkość przycisków na pasku narzędzi

CMS-T-001017-A.1

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

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



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

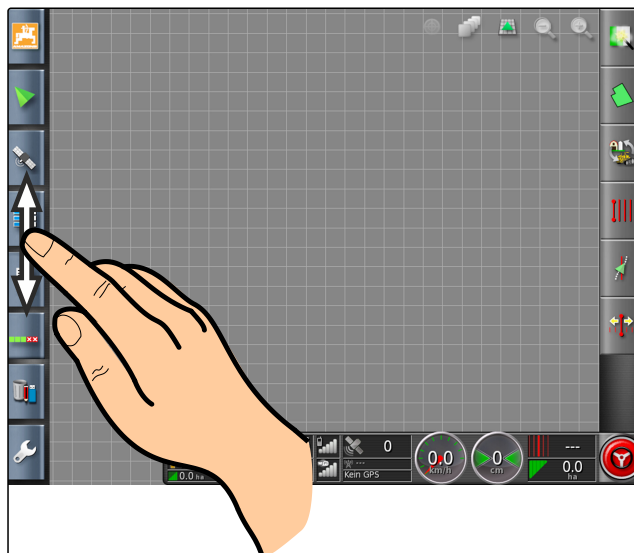


3. Wybrać żądaną wielkość.



WSKAZÓWKA

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



2.4 Konfigurowanie mapy

CMS-T-00000027-A.1

Określanie środka ciężkości

CMS-T-000986-A.1

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

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



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



3. Wybrać symbol.

Aktywacja przesuwania mapy

CMS-T-001021-A.1

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


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



2. Nacisnąć przycisk "Przesuwanie mapy".



Możliwe ustawienia:

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

Automatycznie przesuwanie ogniska mapy

CMS-T-001013-A.1

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

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



2. Nacisnąć przycisk "Automatycznie przesuwanie widoku mapy".



Możliwe ustawienia:

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

Zaznaczanie pokrycia

CMS-T-001029-A.1

To ustawienie określa sposób wyświetlania obróbianych powierzchni w widoku mapy.

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



2. Wybrać "Zaznacz załadowane pokrycie".



Możliwe ustawienia:

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

Wstrzymywanie rejestrowania linii granicznej wyłącznikiem głównym

CMS-T-001045-B.1

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

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



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



Możliwe ustawienia:

- Aktywowane: rejestrowanie linii granicznej jest przerywane, gdy wszystkie sekcje szerokości zostaną wyłączone w terminalu uniwersalnym.

- Dezaktywowane: rejestrowanie linii granicznej można przerwać tylko przyciskiem  w menu Pole.

Określanie długości wizualnej linii odniesienia

CMS-T-001033-A.1

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

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



2. Nacisnąć przycisk "Długość wzrokowej linii odniesienia".



Możliwe ustawienia:

- wartość od 0 m do 20 m

2.5 Zmiana uprawnień użytkownika

CMS-T-001041-B.1

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


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



2. Nacisnąć przycisk "Poziom dostęp".



3. Wybrać uprawnienie.

4. Zatwierdzić przyciskiem .

**WSKAZÓWKA**

Uprawnienia użytkownika można dostosować w menu "Zarządzanie użytkownikami", patrz strona 47.

2.6 Określanie zarządzania użytkownikami

CMS-T-001862-B.1

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

Dostępne są 3 różne uprawnienia użytkownika.

- Łatwy
- Standardowy
- Ekspert

**WSKAZÓWKA**

Uprawnienia użytkownika można zmienić w menu "Poziom dostępny".

**WARUNKI**

- ✓ Wybrane uprawnienia użytkownika "Ekspert"

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



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

wybrać przyciski



lub



w danej kolumnie.

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

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

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

4. Aby zakończyć podgląd skonfigurowanego interfejsu użytkownika, wybrać "Przerwij podgląd".
5. Aby zresetować wszystkie ustawienia, wybrać przycisk "Resetuj".

**WSKAZÓWKA**

Ustawienia można zresetować w następujący sposób:

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

3**Wprowadzanie ustawień systemowych**

CMS-T-00000028-B.1

3.1 Konfigurowanie funkcji

CMS-T-00000384-B.1

3.1.1 Konfigurowanie funkcji konsoli

CMS-T-00000385-A.1

Aktywacja aparatów fotograficznych

CMS-T-001153-B.1

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

**WSKAZÓWKA**

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

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

**Aktywacja sieci bezprzewodowej**

CMS-T-001275-B.1

Terminal AmaPad pozwala na połączenie z siecią bezprzewodową na potrzeby zdalnego wsparcia.



WSKAZÓWKA

Sieć bezprzewodowa może być wykorzystywana wyłącznie przez przeszkolony personel do przeprowadzania prac konserwacyjnych przy urządzeniu AmaPad przez internet.

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



Aktywacja zdalnego wsparcia

CMS-T-001213-B.1

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



WSKAZÓWKA

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

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



Aktywacja usług opartych na chmurze

CMS-T-003865-B.1

Z pomocą usług opartych na chmurze można wczytywać dane przez sieć W-LAN do terminala AmaPad.



WSKAZÓWKA

Aby móc korzystać z tej funkcji, należy zakupić licencję.

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

3.1.2 Konfigurowanie funkcji systemu jazdy równoległej

CMS-T-00000386-B.1

Aktywacja automatyki prowadzenia

CMS-T-001237-B.1

Ta funkcja aktywuje lub dezaktywuje automatykę prowadzenia.

**WSKAZÓWKA**

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

- AGI-3
- AGI-4

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



2. Nacisnąć przycisk "Autosterowanie".

**Możliwe ustawienia:**

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

W menu Zlecenie wyświetlany jest przycisk menu

Opcje prowadzenia:

- Dezaktywowane: automatyka prowadzenia nie może być wykorzystywana.

Aktywacja wykrywania jazdy wstecz

CMS-T-001145-B.1

Ta funkcja aktywuje lub dezaktywuje automatyczne wykrywanie jazdy wstecz.

**WSKAZÓWKA**

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

- AGI-1
- AGI-2
- SGR-1
- Inny


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



- Nacisnąć przycisk "Wykrycie jazdy do tyłu".



Możliwe ustawienia:

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

Aktywacja sterowanego ruchu

CMS-T-001205-B.1

Funkcja ta pozwala na aktywację dodatkowych wzorców prowadzenia.

WSKAZÓWKA

Aby móc korzystać z tej funkcji, należy zakupić licencję.

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



Aktywacja pomocy do edycji zlecenia

CMS-T-001187-C.1

Tryb pomocnika pomaga użytkownikowi w wykonywaniu funkcji.

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



- Nacisnąć przycisk "Tryb pomocnika w zadaniu".



Możliwe ustawienia:

- Dezaktywowane
- Asystent zlecenia: w menu Zlecenie dodany zostanie punkt "Dodaj asystenta zlecenia". Bliższe informacje, patrz patrz strona 112.
- Szybki start: w menu "Funkcje" i w menu Zlecenie dodany zostanie punkt menu "Szybki start". Szybki

start pozwala na automatyzację przebiegu pracy.
Bliższe informacje, patrz patrz strona 53.

Aktywacja wzorca prowadzenia

CMS-T-003485-B.1

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

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



2. Wybrać żądany wzorzec prowadzenia.
3. Aktywować lub dezaktywować wzorzec prowadzenia.



3.1.3 Konfigurowanie funkcji narzędzia roboczego

CMS-T-00000387-A.1

Aktywacja ochrony wód

CMS-T-001265-B.1

WSKAZÓWKA

Aby móc korzystać z tej funkcji, należy zakupić licencję.

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



Blokowanie menu Setup

CMS-T-002410-A.1

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

1. Wybrać "menu Setup" > "System" > "Funkcje" > "Narzędzie".
2. Wybrać "Zablokuj menu konfiguracji, kiedy główny przełącznik jest włączony".
3. Aktywować funkcję
albo
dezaktywować.



3.1.4 Konfigurowanie szybkiego startu

CMS-T-00000388-B.1

Aktywacja opcji

CMS-T-00000389-B.1

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

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

WSKAZÓWKA

Bliższe informacje na temat korzystania z szybkiego startu, patrz strona 114.

WARUNKI

- ✓ Szybki start aktywowany; patrz strona 51

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



2. Wybrać żądane opcje na liście.



3. W punkcie "Stan opcji" aktywować funkcję.



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

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

Opcje	Przebieg prac	Dalsze ustawienia	Warunki
Wstrzymaj aktywne zlecenie	Aktywne zlecenie i rozsiew/oprysk zostaną zatrzymane.		Brak
Eksportuj raport ze zlecenia do poprzedniego zlecenia	Eksportuje raporty ze zleceń wszystkich zapisanych zleceń.		<ul style="list-style-type: none"> Aktualne zlecenie zatrzymane. Pamięć USB podłączona.
Usuń aktywne zlecenie	Usuwa zarejestrowane pokrycie aktualnego zlecenia i utworzoną statystykę zlecenia.	<p>"Zatwierdź przed usunięciem":</p> <ul style="list-style-type: none"> Przy aktywowanym ustawieniu wyświetlane jest polecenie zatwierdzenia <p>"Usuń opcje":</p> <ul style="list-style-type: none"> Wybór danych do usunięcia. 	Aktualne zlecenie zatrzymane.

Opcje	Przebieg prac	Dalsze ustawienia	Warunki
Dodaj nowe pole	Otwiera menu, w którym można utworzyć nowe pole.	"Utwórz nazwę pola": <ul style="list-style-type: none"> "Standardowa": nowe pole otrzymuje nazwę złożoną z daty i godziny utworzenia. "Zdefiniowana przez użytkownika": wyświetlone zostaną dalsze ustawienia. Można nadać nazwę zdefiniowaną przez użytkownika. "Monit": przy tworzeniu pola wyświetlone zostanie pole tekstowe, w którym należy wprowadzić nazwę. 	Brak
Zmień zlecenie	Zmienia aktualne zlecenie.	patrz strona 57	Aktualne zlecenie zatrzymane.
Przypisz sterowanie dawką	Otwiera menu, w którym można przypisać sterowanie dawką do narzędzia roboczego.	patrz strona 191	<ul style="list-style-type: none"> Narzędzie robocze wybrane. Zlecenie wybrane.
Uruchom aktywne zadanie	Uruchamia aktualne zlecenie.		Zlecenie wybrane.
Ustaw przesunięcie linii granicznej	Otwiera menu, w którym można ustawić przesunięcie granicy.		Brak
Rejestrowanie linii granicznej	Uruchamia rejestrowanie linii granicznej.		Brak
Ustaw korektę znoszenia GPS	Otwiera opcje znoszenia GPS		Brak
Utwórz punkt chorągiewki	Otwiera menu, w którym można utworzyć punkt chorągiewki.		Brak
Ustaw wzorzec prowadzenia	Ustawia wybrany wzorzec prowadzenia.	"Wzorzec prowadzenia": <ul style="list-style-type: none"> Ślad przejazdu w ustawionym wzorcu prowadzenia zostanie utworzony. 	Brak

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

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

Konfigurowanie opcji „Zmień zlecenie”

CMS-T-006668-A.1

- Przyciskiem **"Stan opcji"** aktywować opcję.



Ustawienia, które możliwe są w punkcie **"Czynność"**:

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



- Wybrać żądane ustawienie w punkcie **"Czynność"**.
- Jeśli w punkcie **"Czynność"** wybrano **"Utwórz zadanie"**, kontynuować zgodnie z poniższymi punktami.

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



Możliwe ustawienia:

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

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



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



3.2 Konfigurowanie GPS

CMS-T-00000390-A.1

3.2.1 Konfigurowanie odbiornika GPS

CMS-T-00000391-A.1

Wybór odbiornika GPS

CMS-T-001241-B.1

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



WSKAZÓWKA

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

Wymagane sygnały GPS:

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

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

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



2. Nacisnąć przycisk "Odbiornik GPS".



3. Wybrać z listy podłączony odbiornik GPS.



WSKAZÓWKA

Zalecane ustawienie:

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

Aktualizacja oprogramowania sprzętowego

CMS-T-000462-B.1

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

**WSKAZÓWKA**

Uaktualnienia oprogramowania sprzętowego można dokonać tylko przy następujących odbiornikach GPS:

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

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



2. Kliknąć przycisk "Uaktualnienie oprogramowania".



3. Zatwierdzić aktualizację.

➔ Wyświetlone zostanie ostrzeżenie, aby nie wyłączać terminala AmaPad.

4. Zatwierdzić ostrzeżenie.

➔ Uaktualnienie oprogramowania sprzętowego rozpocznie się.

➔ Terminal AmaPad zostanie po uaktualnieniu oprogramowania sprzętowego.

Korzystanie z przewodu zapłonowego

CMS-T-001253-B.1

**WSKAZÓWKA**

Ta funkcja jest dostępna tylko przy następującym odbiorniku GPS:

AGI-4

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



2. Nacisnąć przycisk "Zastosuj linię zapłonu".



Możliwe ustawienia:

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



WSKAZÓWKA

Zalecane ustawienie:

Dezaktywowane

Ustawianie czasu pracy na akumulatorze

CMS-T-001261-B.1

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



WSKAZÓWKA

Ta funkcja jest dostępna tylko przy następującym odbiorniku GPS:

AGI-4

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



2. Nacisnąć przycisk "Okres sygnału podtrzymującego".



Wczytywanie pliku OAF

CMS-T-000380-B.1

Za pomocą pliku OAF można aktywować funkcje odbiornika GPS.



WARUNKI

- ✓ Wybrany jeden z następujących odbiorników GPS:
 - AGI-3
 - AGI-4

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



- Nacisnąć przycisk "Załaduj plik OAF".



- Postępować zgodnie z instrukcjami na ekranie.

Ustawianie szybkości transmisji

CMS-T-001177-B.1

Szybkość transmisji określa prędkość przesyłania odbiornika GPS.

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



- Nacisnąć przycisk "Szybkość transmisji".



- Wybrać zalecaną szybkość transmisji.



WSKAZÓWKA

Zalecane szybkości transmisji:

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

Bliższe informacje podane są w instrukcji obsługi odbiornika GPS.

3.2.2 Konfigurowanie sygnału korekcji

CMS-T-00000393-A.1

Wybór źródła korekty

CMS-T-001257-B.1

Źródła korekcji zwiększają dokładność sygnału GPS.



WSKAZÓWKA

Obsługiwane są następujące źródła korekcji:

- autonomiczne: przy tym ustawieniu sygnał GPS nie jest korygowany. Sygnał może być jedynie odbierany z kilku satelitów GPS. Dodatkowo można aktywować Glonass.
- WAAS: odbiornik GPS wykorzystuje Wide Area Augmentation System. Przydatny tylko w Ameryce Północnej. Dokładność: poniżej jednego metra.
- EGNOS: odbiornik GPS wykorzystuje European Geostationary Navigation Overlay Service. Przeznaczony tylko dla Europy. Dokładność: poniżej jednego metra.
- MSAS: odbiornik GPS wykorzystuje Multifunctional Satellite Augmentation System. Przeznaczony tylko dla wschodniej Azji. Dokładność: poniżej jednego metra.
- OmniSTAR: odpłatne źródło korekcji. Dla tego źródła korekcji wymagana jest licencja. Plik licencyjny OAF można zamówić w firmie AMAZONE.
- TopNET Global D: odpłatne źródło korekcji. Dla tego źródła korekcji wymagana jest licencja. Plik licencyjny OAF można zamówić w firmie AMAZONE.

Dla odpłatnego źródła korekcji RTK wymagany jest dodatkowy sprzęt. Sprzęt można nabyć za pośrednictwem dystrybutora Topcon.

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



2. Nacisnąć przycisk "Źródło korekcji".



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

Konfigurowanie WAAS

Dla źródła korekcji WAAS należy aktywować dostępnych satelitów.

CMS-T-00000569-A.1

**WSKAZÓWKA**

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

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



2. Nacisnąć żądane satelitę.



3. Aktywować satelitę

albo

dezaktywować.

Konfigurowanie EGNOS

CMS-T-00000570-A.1

Dla źródła korekcji EGNOS należy aktywować dostępnych satelitów.

**WSKAZÓWKA**

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

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



2. Nacisnąć żądane satelitę.



3. Aktywować satelitę

albo

dezaktywować.

Konfigurowanie MSAS

CMS-T-00000571-A.1

Dla źródła korekcji MSAS należy aktywować dostępnych satelitów.



WSKAZÓWKA

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

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



2. Nacisnąć żądany satelitę.



3. Aktywować satelitę

albo

dezaktywować.

Konfigurowanie OmniSTAR

CMS-T-00000572-A.1

Dla źródła korekcji OmniSTAR należy wybrać właściwy region.



WSKAZÓWKA

Region musi zostać wybrany przy wszystkich źródłach korekcji OmniSTAR.

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



2. Nacisnąć "Region".



3. Wybrać żądany region z listy.

4. Zatwierdzić przyciskiem

Aktywacja GLONASS

CMS-T-003488-B.1

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



WSKAZÓWKA

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

GLONASS można aktywować dla następujących źródeł korekty

- Autonomiczne
- Automatyczne
- OmniSTAR XP
- OmniSTAR HP
- OmniSTAR G2
- RTK

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



2. Nacisnąć przycisk "GLONASS".



3. Aktywować funkcję

albo

dezaktywować.

Aktywacja Trupass

CMS-T-003491-B.1

Trupass™ zwiększa dokładność śladów przejazdu.

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



- Nacisnąć przycisk *"Trupass™"*.



- Aktywować funkcję

albo

dezaktywować.

Aktywacja systemu bezpieczeństwa

CMS-T-003494-B.1

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

- W menu Setup wybrać *"System" > "GPS" > "Korekta"*.



- Nacisnąć przycisk *"Przełączenie awaryjne"*.



- Aktywować funkcję

albo

dezaktywować.

3.2.3 Konfigurowanie wyjścia GPS

CMS-T-001245-A.1

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



WSKAZÓWKA

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

3.3 Konfigurowanie portów szeregowych

CMS-T-00000392-A.1

3.3.1 Określanie portu COM dla odbiornika GPS

CMS-T-001149-A.1

Wybór portu COM dla odbiornika GPS.

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



2. Wybrać "COM odbiornika GPS".



3. Wybrać port COM.



WSKAZÓWKA

Ustawienie dla dołączonej wiązki kablowej
AMAZONE:

1

Określanie portu COM dla wyjścia GPS

CMS-T-001193-A.1

Wybór portu COM dla wyjścia GPS.

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



2. Wybrać "COM wyjściowy GPS".



3. Wybrać port COM.



WSKAZÓWKA

Ustawienie dla dołączonej wiązki kablowej
AMAZONE:

2

3.4 Ustawianie alarmów

CMS-T-00000394-A.1

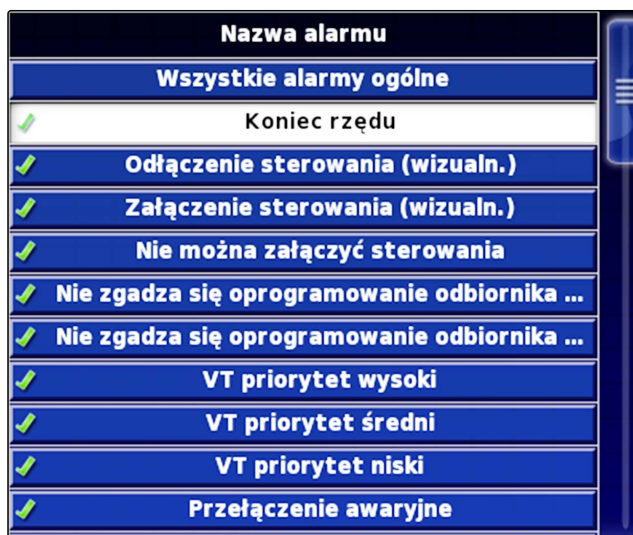
3.4.1 Ustawianie alarmów ogólnych

CMS-T-000324-B.1

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



2. Wybrać alarm z listy alarmów.



3. Nacisnąć przycisk "Status alarmu".



4. Aktywować alarm

albo

dezaktywować.



WSKAZÓWKA

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



WSKAZÓWKA

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

Ustawianie alarmu końca rzędu

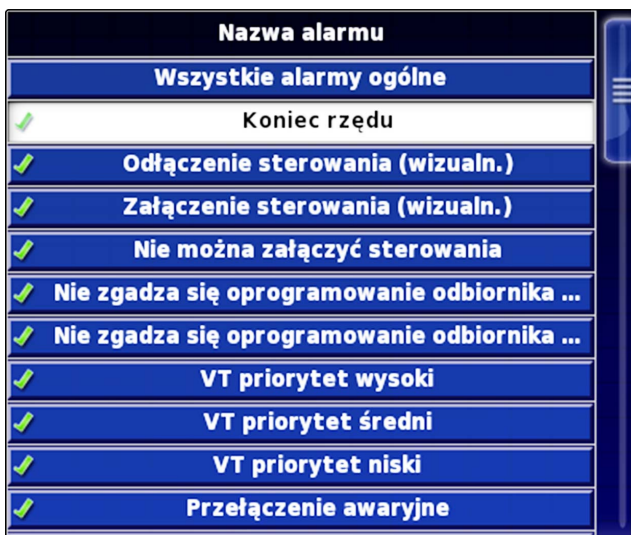
CMS-T-001183-B.1

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

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



2. Wybrać "Koniec rzędu" na liście alarmów.



3. Nacisnąć przycisk "Status alarmu".



4. Aktywować alarm.

5. Nacisnąć przycisk "Pierwsza odległość".



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

- Nacisnąć przycisk "Druga odległość".



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

- Nacisnąć przycisk "Wyprzedzenie".



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

3.5 Konfigurowanie punktów chorągiewek

CMS-T-000341-A.1

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

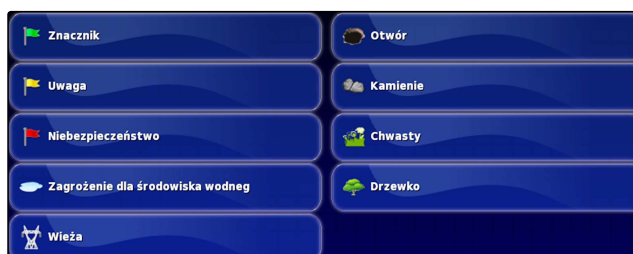
✓ WARUNKI

- ✓ Uprawnienia użytkownika ustawione na "Standardowe" lub "Ekspert", patrz strona 46


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



- Wybrać jeden ze znaczników.



- Wybrać symbol.
- Nacisnąć przycisk "Nazwa znacznika".
- Wprowadzić nazwę.

6. Zatwierdzić przyciskiem .

3.6 Konfigurowanie urządzenia ISOBUS

CMS-T-00000031-A.1

3.6.1 Konfigurowanie terminala uniwersalnego

CMS-T-00000395-A.1

Aktywacja terminala uniwersalnego

CMS-T-001209-A.1

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



2. Nacisnąć przycisk "Terminal uniwersalny".



Możliwe ustawienia:

- Off-line: połączenie z terminalem uniwersalnym jest przerwane.
- On-line: połączenie z terminalem uniwersalnym jest nawiązywane.

Określanie numeru UT

CMS-T-001221-B.1

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



WSKAZÓWKA

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



WSKAZÓWKA

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

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



- Nacisnąć przycisk "Nr SAT".



Możliwe ustawienia:

- Liczba od 1 do 32

Usuwanie zawartości pamięci podręcznej danych pool terminala uniwersalnego

CMS-T-00000014-A.1

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

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



- Nacisnąć przycisk "Wyczyść pamięć podręczną pool".



- Zatwierdzić przyciskiem

- Uruchomić ponownie AmaPad.

Określanie liczby przycisków programowalnych na kolumnę

CMS-T-001233-A.1

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

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



- Nacisnąć przycisk "Klawisze programowe w kolumnie".



- Wybrać liczbę.

**WSKAZÓWKA**

Zalecane ustawienie:

6

Określanie położenia przycisków programowalnych

CMS-T-001165-A.1

Położenie przycisków programowalnych na terminalu uniwersalnym.

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



2. Nacisnąć przycisk "Lokalizacja klawiszy programowych".



3. Wybrać położenie.

**WSKAZÓWKA**

Zalecane ustawienie:

Prawo (dwie kolumny)

3.6.2 Konfigurowanie kontrolera zadań

CMS-T-00000396-A.1

Określanie wersji TC

CMS-T-006672-B.1

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

**WSKAZÓWKA**

Zwykle wersja TC jest automatycznie wykrywana przez AmaPad.

Przy określaniu wersji TC obowiązuje zasada:

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

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



2. Nacisnąć przycisk "Wersja TC".



3. Wybrać wersję TC.

Określanie numeru TC

CMS-T-003859-B.1

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

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



2. Nacisnąć przycisk "Numer TC".



3. Wprowadzić numer TC.

Określanie trybu sterowania dla ręcznego włączania sekcji szerokości

CMS-T-006670-A.1

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

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



2. Nacisnąć przycisk "Tryb ręczny sterowania sekcją".



Możliwe ustawienia:

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

3. Wybrać tryb sterowania.

Usuwanie zawartości pamięci podręcznej danych pool kontrolera zadań

CMS-T-00000015-A.1

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

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



2. Nacisnąć przycisk "Wyczyść pamięć podręczną pool".



3. Zatwierdzić przyciskiem .

4. Uruchomić ponownie AmaPad.

Przygotowanie USB do uaktualnienia

CMS-T-000231-B.1

Oprogramowanie AmaPad można zaktualizować przez pamięć USB.

**WSKAZÓWKA**

Tę funkcję powinien wykorzystywać przeszkolony personel.



► Skontaktować się z serwisem AMAZONE.

4

Konfigurowanie pojazdu

CMS-T-00000397-A.1

4.1 Tworzenie nowego pojazdu

CMS-T-00000398-A.1

4.1.1 Wybór pojazdu z zasobu danych

CMS-T-000268-B.1

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



WSKAZÓWKA

Jeśli żądany pojazd nie jest dostępny w zasobie danych, można utworzyć pojazd zdefiniowany przez użytkownika; patrz strona 78.

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

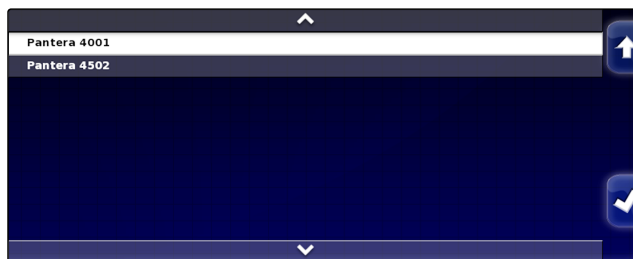


2. Wybrać żądanego producenta z listy producentów.



➔ Wyświetlona zostanie lista modeli pojazdów.

3. Wybrać żądany model pojazdu.



4. Wybór modelu zatwierdzić przyciskiem

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

5. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



- ➔ Wyświetlone zostanie menu Geometria pojazdu. Aby określić geometrię pojazdu, patrz strona 79.



WSKAZÓWKA

Dla opryskiwacza samojezdnego AMAZONE Pantera w tym miejscu należy skonfigurować narzędzie robocze; patrz strona 90, "Utwórz nowe narzędzie robocze", krok 7.

4.1.2 Tworzenie pojazdu zdefiniowanego przez użytkownika

CMS-T-000272-B.1


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

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



2. Wybrać "Inne" na liście producentów.

3. Wybrać sterownik prowadzenia pojazdu.

4. Wybór sterownika prowadzenia zatwierdzić przyciskiem .



5. Wybrać typ pojazdu.

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

6. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem




7. Nacisnąć przycisk "Nazwa pojazdu".



WSKAZÓWKA

Chcąc ułatwić zarządzanie pojazdami, nadać pojazdowi sensowną nazwę.

8. Wprowadzić nazwę pojazdu.

9. Potwierdzić wprowadzone dane przyciskiem .

➔ Wyświetlone zostanie menu Geometria pojazdu. Aby określić geometrię pojazdu, patrz strona 79.

4.1.3 Określanie geometrii pojazdu

CMS-T-000276-B.1



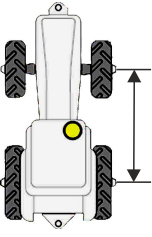
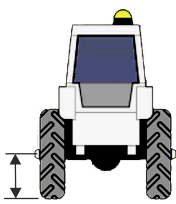
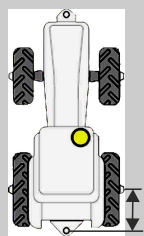
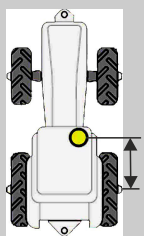
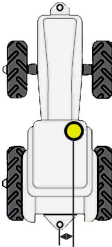
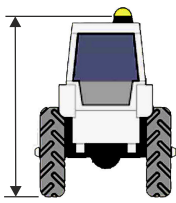
WSKAZÓWKA

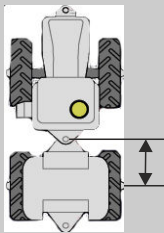
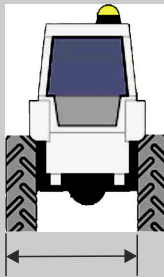
Geometria pojazdu jest potrzebna do precyzyjnego działania systemu jazdy równoległej. Dokładnie odmierzyć pojazd. Tolerancja wynosi 5 cm.



WSKAZÓWKA

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

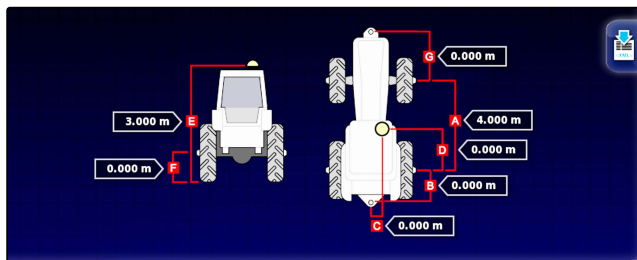
Wartość geometrii	Opis	Rysunek		Wartość geometrii	Opis	Rysunek
Rozstaw osi	Odległość od środka przedniej osi do środka tylnej osi.			Wysokość osi	Odległość od osi do podłoża.	
Punkt przekazania siły na narzędzie robocze	Odległość od środka tylnej osi do punktu pociągowego.			Antena GPS	<p>Przesunięcie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


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

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



2. Sprawdzić nazwę wybranego pojazdu.
3. *Jeśli wybrany jest nieprawidłowy pojazd, patrz strona 81.*
4. Aby zmienić wartość geometrii:
Wybrać **0.000 m**.



- ➔ Nazwa wybranej wartości geometrii jest wyświetlana na pasku tytułu.
5. Wprowadzić wartość.
 6. Zatwierdzić przyciskiem .

4.2 Wybór pojazdu

CMS-T-000476-B.1

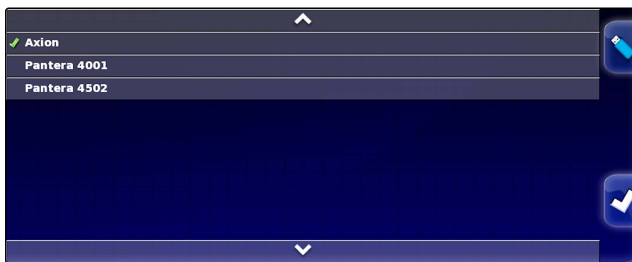
W tym menu można wybierać skonfigurowane pojazdy. Dodatkowo można wczytywać dane z pamięci USB i tworzyć kopie danych pojazdu. W ten sposób dane pojazdu można przenosić na inne terminale.

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



2. Wybrać pojazd z listy.

3. Wybór potwierdzić przyciskiem .



➔ W przypadku niektórych pojazdów konieczne jest ponowne uruchomienie.

4. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



➔ Wyświetlone zostanie menu "Geometria pojazdu".

5. Aby zmienić geometrię pojazdu, patrz strona 81.

4.3 Importowanie danych pojazdu

CMS-T-000472-B.1


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

WSKAZÓWKA

Bliższe informacje na temat menedżera zasobów, patrz strona 212.

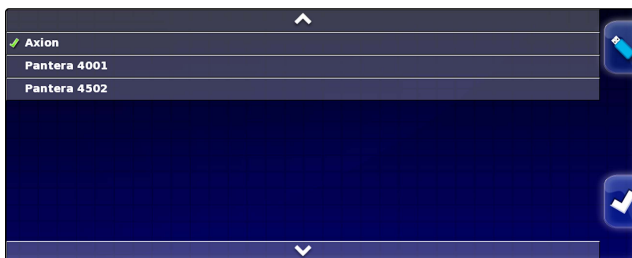
1. W menu Setup wybrać "Pojazd" > "Wybierz".



2. Nacisnąć przycisk .

3. Wybrać pojazd z listy.

4. Wybór potwierdzić przyciskiem .



➔ W przypadku niektórych pojazdów konieczne jest ponowne uruchomienie.

5. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



➔ Wyświetlone zostanie menu "Geometria pojazdu".

4.4 Kopiowanie danych pojazdu

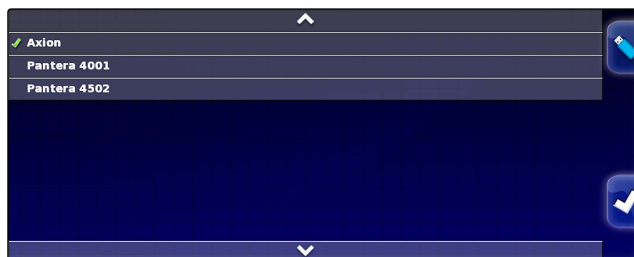
CMS-T-000468-A.1

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

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

2. Wybrać pojazd z listy.


3. Wybór potwierdzić przyciskiem .



➔ W przypadku niektórych pojazdów konieczne jest ponowne uruchomienie.


4. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



5. Nacisnąć przycisk .

6. Wybrać "Nazwa pojazdu".

7. Wprowadzić nazwę pojazdu na kopii.

8. Potwierdzić wprowadzone dane przyciskiem .

➔ W przypadku niektórych pojazdów nastąpi ponowne uruchomienie.

4.5 Dodawanie danych geometrii pojazdu do danych zlecenia

CMS-T-000239-A.1

Dane geometrii pojazdu mogą zostać dodane do danych zlecenia, aby zarządzać nimi w systemie Farm Management Information System.



WSKAZÓWKA

Przy eksporcie danych zlecenia dane pojazdu zostaną automatycznie dołączone. Informacje na temat eksportowania danych zlecenia, patrz patrz strona .



WARUNKI

- ✓ Uprawnienia użytkownika ustawione na "Standardowe" lub "Ekspert", patrz strona 46

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



2. Wybrać

3. Zatwierdzić przyciskiem

4.6 Konfigurowanie sterownika prowadzenia

CMS-T-00000400-A.1

4.6.1 Wybór sterownika

CMS-T-001289-B.1

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



WSKAZÓWKA

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



WARUNKI

- ✓ Uprawnienia użytkownika ustawione na "Standardowe" lub "Ekspert"; patrz strona 46
- ✓ Automatyka prowadzenia aktywowana; patrz strona 49

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



2. Nacisnąć przycisk "Sterownik".



Możliwe ustawienia:

- Automatyczne wykrywanie: tylko dla sterowników prowadzenia, które nie są podane na liście wyboru.

- AES-25
- Fendt FSC
- Case 8800
- Lexion (USA)



WSKAZÓWKA

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

Wybór magistrali CAN

CMS-T-001322-B.1

Sterowanie prowadzenia może być realizowane przez różne magistrale CAN.



WSKAZÓWKA

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



WARUNKI

- ✓ Uprawnienia użytkownika ustawione na *"Standardowe"* lub *"Ekspert"*; patrz strona 46
- ✓ Automatyka prowadzenia aktywowana; patrz strona 49

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



2. Nacisnąć przycisk *"Magistrala CAN"*.



Możliwe ustawienia:

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

**WSKAZÓWKA**

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

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

Włączanie automatycznego prowadzenia

CMS-T-001285-B.1

**WSKAZÓWKA**

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

**WARUNKI**



- ✓ Uprawnienia użytkownika ustawione na "Standardowe" lub "Ekspert"; patrz strona 46
- ✓ Automatyka prowadzenia aktywowana; patrz strona 49

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



2. Nacisnąć przycisk "Włączanie automatycznego prowadzenia".

**Możliwe ustawienia:**

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

Aktywacja zaworu bezpośredniego

CMS-T-001326-B.1



WSKAZÓWKA

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



WARUNKI

- ✓ Uprawnienia użytkownika ustawione na "Standardowe" lub "Ekspert", patrz strona 46
- ✓ Automatyka prowadzenia aktywowana; patrz strona 49

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



2. Nacisnąć przycisk "Zawór bezpośredni".



Możliwe ustawienia:

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

5

Konfigurowanie narzędzia roboczego

CMS-T-00000399-C.1

5.1 Korzystanie z asystenta wykrywania narzędzia roboczego

CMS-T-002255-B.1

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



WSKAZÓWKA

Terminal AmaPad wykrywa automatycznie tylko narzędzia robocze ISOBUS.

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



WSKAZÓWKA

Wykrycie narzędzia roboczego przez terminal AmaPad zajmuje do 2 minut.



WARUNKI

- ✓ Narzędzie robocze prawidłowo podłączone; patrz strona 9

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



WSKAZÓWKA

Pozostałe możliwości wyboru:

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

2. Wybrać typ narzędzia roboczego.



WSKAZÓWKA

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

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



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

4. Aby przejść dalej, nacisnąć .



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

6. Aby przejść dalej, nacisnąć .




➔ Profil narzędzia roboczego został utworzony.

7. Zatwierdzić przyciskiem .



WSKAZÓWKA

Kierować się uwagami na ekranie.

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

5.2 Tworzenie nowego narzędzia roboczego

CMS-T-000313-B.1



WSKAZÓWKA

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




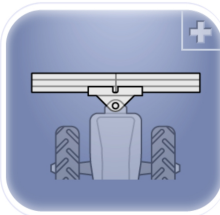
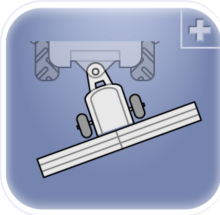
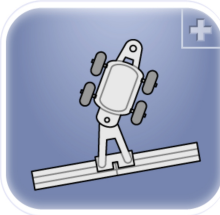
WARUNKI

- ✓ Narzędzie robocze prawidłowo podłączone

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



- ➔ Wyświetlone zostaną cztery typy narzędzi roboczych.

Typ narzędzia roboczego	Przycisk		Typ narzędzia roboczego	Przycisk
Szttywne			Maszyna czołowa	
Zaczepiane			2 punkty przegubu	

2. Wybrać żądany typ narzędzia roboczego.

➔ Terminal AmaPad należy ponownie uruchomić po utworzeniu narzędzia roboczego.

3. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



4. Nacisnąć przycisk "*Nazwa narzędzia*".



WSKAZÓWKA

Chcąc ułatwić zarządzanie narzędziami roboczymi, nadać narzędziu sensowną nazwę.

5. Wprowadzić nazwę.

6. Potwierdzić wprowadzone dane przyciskiem



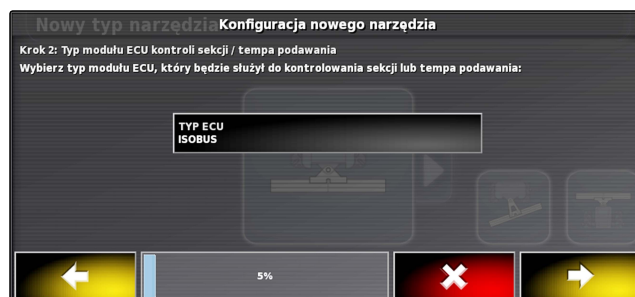
➔ Wyświetlony zostanie asystent konfiguracji narzędzia roboczego.

7. W kroku 1 w punkcie "*Sterowanie narzędziem roboczym*" wybrać "*Włączanie sekcji szerokości i sterowanie dawką*".

8. W kroku 2 w punkcie "*Rodzaj ECU*" wybrać "*ISOBUS*".

9. W kroku 3 w punkcie "*Funkcja narzędzia roboczego*" wybrać rodzaj podłączonego narzędzia roboczego.

10. W kroku 4 w punkcie "*Przypisanie ECU*" wybrać z listy podłączone narzędzie robocze.



USUWANIE BŁĘDU

Wyświetlone narzędzie robocze nie jest wyświetlane?

Terminal AmaPad nie wykrył podłączonego narzędzia roboczego.

1. Sprawdzić złącza.

2. Powtórzyć czynność, patrz strona 90.

5.3 Wybór narzędzia roboczego


CMS-T-000491-B.1

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

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



2. Wybrać narzędzie robocze z listy.

3. Wybór potwierdzić przyciskiem .

➔ W przypadku niektórych narzędzi roboczych konieczne jest ponowne uruchomienie.

4. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



5.4 Importowanie danych narzędzia roboczego


CMS-T-000487-B.1


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

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



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

3. Wybrać .

4. Wybór potwierdzić przyciskiem .



➔ W przypadku niektórych narzędzi roboczych konieczne jest ponowne uruchomienie.

5. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



5.5 Kopiowanie danych narzędzia roboczego

CMS-T-000483-A.1

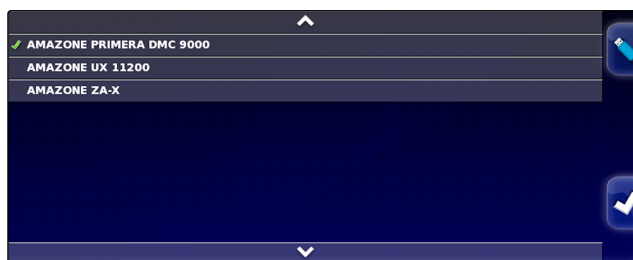
Jeśli podłączane są podobne urządzenia robocze, dane narzędzia roboczego można skopiować, a następnie edytować.

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



2. Wybrać narzędzie robocze z listy.

3. Wybór potwierdzić przyciskiem .



- ➔ W przypadku niektórych narzędzi roboczych konieczne jest ponowne uruchomienie.

4. Zatwierdzić ponowne uruchomienie przyciskiem



5. Wybrać .

6. Wybrać "Nazwa narzędzia roboczego".

7. Wprowadzić nazwę narzędzia roboczego na kopii.

8. Potwierdzić wprowadzone dane przyciskiem .

- ➔ W przypadku niektórych narzędzi roboczych nastąpi ponowne uruchomienie.

5.6 Konfigurowanie ECU

CMS-T-00000401-A.1

Wybór sterowania narzędzia roboczego

CMS-T-000882-A.1

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



2. Nacisnąć przycisk "Sterowanie narzędziem".



Możliwe ustawienia:

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

Wybór funkcji narzędzia roboczego

CMS-T-000899-A.1

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



2. Nacisnąć przycisk "Funkcja narzędzia".



Możliwe ustawienia:

- Opryskiwacz
- Rozsiewacz
- Siewnik punktowy

Aktualizacja ustawień ECU

CMS-T-000878-B.1

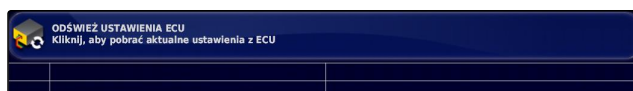
Dane geometrii można przenieść ze sterowania ECU wybranego narzędzia roboczego na terminal AmaPad. Jeśli dane geometrii narzędzia roboczego zostały

zmienione przez terminal uniwersalny, należy zastosować tę funkcję.

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



2. Nacisnąć przycisk "Aktualizuj ustawienia ECU".



3. Zatwierdzić przyciskiem .

WSKAZÓWKA
Przesył danych trwa do 60 sekund.

5.7 Ustawianie zachodzenia


CMS-T-001094-A.1

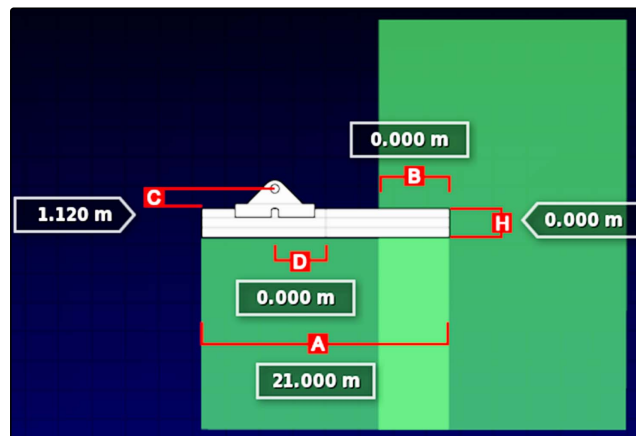
Z pomocą zachodzenia można oddziaływać na odległość śladów przejazdu do jazdy równoległej. Gdy pojazd podąża śladami przejazdu, urządzenie robocze zachodzi na obrobioną już powierzchnię o podaną wartość.

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

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



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



5.8 Konfigurowanie włączania sekcji szerokości

CMS-T-00000402-A.1

5.8.1 Konfigurowanie włączania sekcji szerokości dla opryskiwaczy polowych

CMS-T-00000403-A.1

Konfigurowanie sekcji szerokości

W tym menu można konfigurować sekcje szerokości.

CMS-T-001357-B.1

WSKAZÓWKA

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

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



Ustawianie czasu

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

CMS-T-000923-B.1

WSKAZÓWKA

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

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



Konfigurowanie wirtualnych włączników sekcji szerokości

CMS-T-000894-A.1

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


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



2. Nacisnąć przycisk "Typ".



3. Na liście wyboru wybrać "Wirtualne".

4. Zatwierdzić przyciskiem .

5. Nacisnąć przycisk "Przełączniki".



6. Wprowadzić żadaną liczbę.



WSKAZÓWKA

Można aktywować maksymalnie 16 włączników sekcji szerokości.

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



WSKAZÓWKA

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

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

5.8.2 Konfigurowanie włączania sekcji szerokości dla rozsiewacza nawozu

CMS-T-00000404-A.1

Ustawianie czasu

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

CMS-T-000907-B.1



**WSKAZÓWKA**

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

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

Aktywacja wirtualnych włączników sekcji szerokości

CMS-T-000932-A.1

**WSKAZÓWKA**

Ta funkcja nie jest dostępna dla rozsiewacza nawozu.

**5.8.3 Konfigurowanie włączania sekcji szerokości dla siewników**

CMS-T-00000405-A.1

Konfigurowanie sekcji szerokości

W tym menu można konfigurować sekcje szerokości.

CMS-T-000890-B.1

**WSKAZÓWKA**

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

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

**Ustawianie czasu**

CMS-T-001053-B.1

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

**WSKAZÓWKA**

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

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

Konfigurowanie wirtualnych włączników sekcji szerokości

CMS-T-001342-A.1

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




1. Wybrać "menu Setup" > "Narzędzie" > "Kontrola sekcji" > "Przełącz sekcję".

2. Nacisnąć przycisk "Typ".



3. Na liście wyboru wybrać "Wirtualne".

4. Zatwierdzić przyciskiem .

5. Nacisnąć przycisk "Przełączniki".



6. Wprowadzić żądaną liczbę.



WSKAZÓWKA

Można aktywować maksymalnie 16 włączników sekcji szerokości.

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



WSKAZÓWKA

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

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

5.9 Określanie dolnej granicy prędkości roboczej

CMS-T-001334-A.1

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

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



2. Wybrać "Odciecie przy małej prędkości".



3. Wprowadzić prędkość.



WSKAZÓWKA

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

5.10 Konfigurowanie sygnałów audio

CMS-T-001361-B.1

Terminal AmaPad może generować akustyczne sygnały dla określonych funkcji urządzenia.

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



WSKAZÓWKA

Sygnały audio, które nie są obsługiwane przez maszyny ISOBUS:

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

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

2. Nacisnąć przycisk żądanego sygnału audio.



3. Aktywować sygnał audio

albo

dezaktywować.

5.11 Konfigurowanie symulacji prędkości GPS

CMS-T-000928-C.1

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



WSKAZÓWKA

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

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



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

2. Nacisnąć "Prędkość naziemna ISO".



3. Aktywować symulację prędkości

albo

dezaktywować.

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

**WSKAZÓWKA**

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

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



5. Aktywować symulację prędkości

albo

dezaktywować.

5.12 Aktywacja pozycji GPS NMEA2000

CMS-T-00000013-A.1

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

**WSKAZÓWKA**

Protokół GPS NMEA2000 można aktywować, aby przesyłać sygnał GPS przez magistralę CAN.

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



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



3. Aktywować funkcję

albo

dezaktywować.

Korzystanie z menu roboczego



CMS-T-00000438-A.1

1

Korzystanie z menu Funkcje

CMS-T-00000440-A.1

1.1 Otwieranie widoku miniatur

CMS-T-000742-A.1

- ▶ Przyciskami w menu Funkcje otworzyć widoki miniatur.




1.2 Maksymalizowanie widoku miniatur

CMS-T-000749-A.1



WSKAZÓWKA

Nie wszystkie widoki miniatur można maksymalizować. W widokach miniatur, które można maksymalizować, w górnym prawym narożniku


znajduje się przycisk: 



WSKAZÓWKA

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

Istnieją 2 możliwości maksymalizowania widoków miniatur:

- Nacisnąć na 

albo


przesunąć palec od widoku miniatury poziomo w prawo na ekranie.



1.3 Korzystanie z rejestrów w widoku miniatur

CMS-T-000631-B.1

Niektóre widoki miniatur zawierają rejestry, które można oddzielnie otwierać.

- Otworzyć rejestry przyciskami .



1.4 Zamykanie widoku miniatur

CMS-T-000745-A.1

Do zamykania widoku miniatur dostępne są 3 możliwości:

- ▶ Nacisnąć ponownie przycisk otwartego widoku miniatur

albo

nacisnąć przycisk  w widoku miniatur na górze z lewej strony

albo

przesunąć palec poziomo od widoku miniatury na menu Funkcje.




2

Korzystanie z widoku mapy

CMS-T-00000441-A.1

2.1 Wyświetlanie widoku mapy

CMS-T-000634-A.1

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





2. zmaksymalizować widok miniatur.



2.2 Powiększanie lub pomniejszanie mapy




CMS-T-000628-A.1

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

2.3 Zmiana perspektywy

CMS-T-000638-A.1

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

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

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

2.4 Przesuwanie mapy

CMS-T-000651-A.1

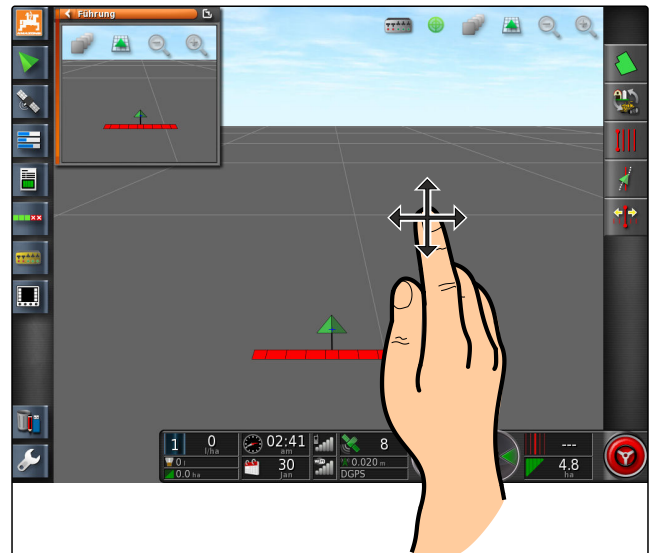
Aby uzyskać lepszą widoczność, mapę można przesuwać palcem.



WARUNKI


- ✓ Przesuwanie mapy aktywowane; patrz strona 43

1. Przesunąć palec po mapie.



- ➔ Symbol ustawiania pojazdu pośrodku zmieni kolor na zielony.



2. *Jeśli symbol pojazdu ma być znów wyświetlany pośrodku mapy,*

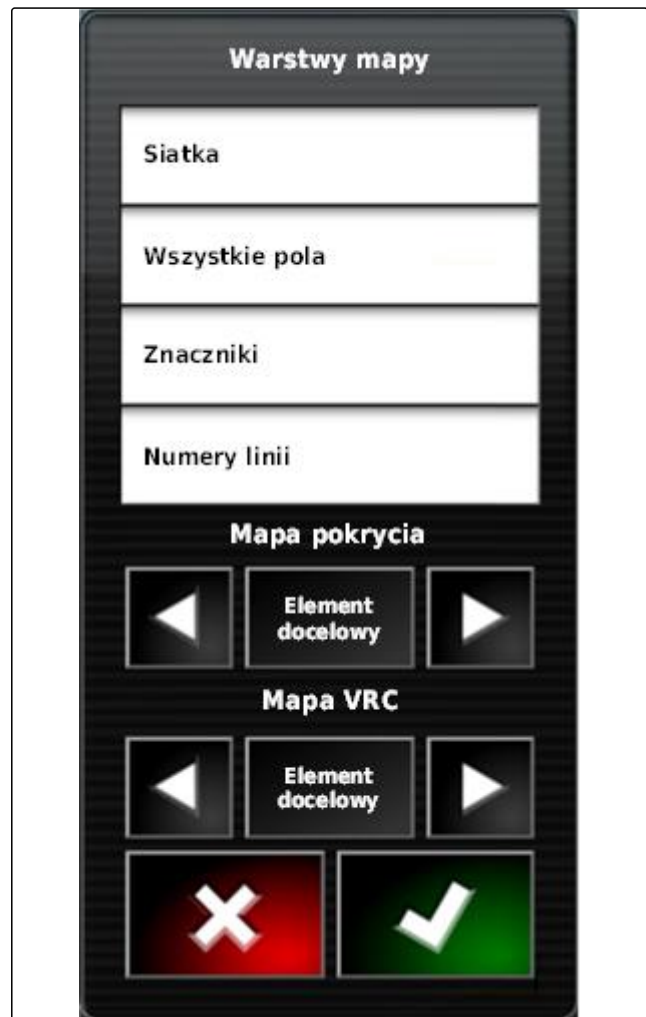
ustawić symbol pojazdu pośrodku przyciskiem  .

2.5 Wybór płaszczyzn mapy

CMS-T-000648-A.1

Elementy wyświetlane na mapie są określane jako płaszczyzny mapy.

1. Przyciskiem  otworzyć menu "Warstwy mapy".
2. Na liście wybrać żądane elementy.
3. Zatwierdzić przyciskiem .



➔ Wybrane elementy będą pokazywane na mapie.

3

Konfigurowanie tablicy rozdzielczej

CMS-T-00000444-A.1

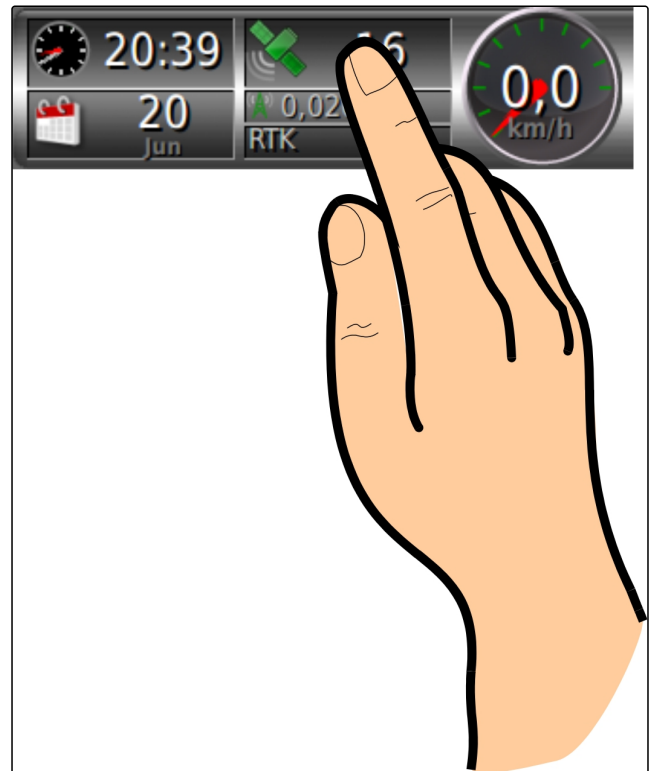
3.1 Dodawanie pól danych

CMS-T-005024-A.1

WARUNKI

- ✓ Funkcja aktywowana w panelu zarządzania użytkownikami; patrz strona 47

1. Nacisnąć dowolne pole danych na tablicy rozdzielczej.



➔ Wyświetlona zostanie lista wyboru pól danych.

2. Wybrać żądane pola danych.

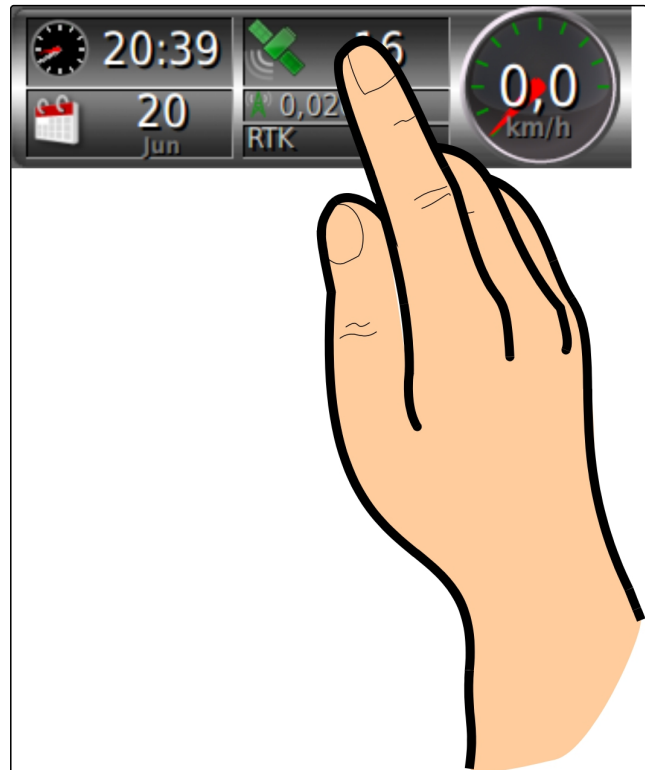
3. Zatwierdzić przyciskiem 



3.2 Edycja pól danych

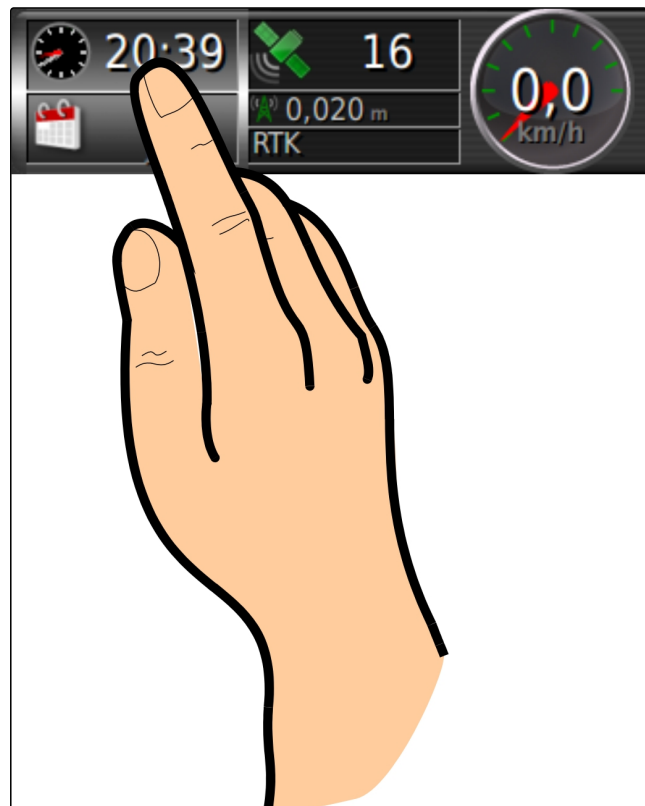
CMS-T-005022-A.1

1. Nacisnąć dowolne pole danych na tablicy rozdzielczej.



➔ Wyświetlona zostanie lista wyboru pól danych.

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



➔ Wyświetlona zostanie lista wyboru danych.

3. Wybrać żądane dane dla wybranego pola danych.

4. Zatwierdzić przyciskiem .



Praca bez zlecenia



CMS-T-006709-C.1

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



WARUNKI

- ✓ Uprawnienia użytkownika ustawione na *"Standardowe"* lub *"Ekspert"*; patrz strona 46

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



2. Nacisnąć przycisk *"Tryb pomocnika w zadaniu"*.



3. Wybrać *"Szybki start"*.

4. Zatwierdzić przyciskiem .

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



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



7. Przyciskiem "Stan opcji" aktywować opcję.



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



9. Aktywować opcję "Ukryj przy powodzeniu"




10. Dezaktywować wszystkie pozostałe aktywowane opcje.

11. W menu Zlecenie wybrać .

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

12. W menu Zlecenie przyciskiem  i  uruchomić zlecenie.

13. Aby obrobić inną powierzchnię, wybrać ponownie .

➔ Wszystkie zarejestrowane dane, takie jak granice pola lub przeszkody, zostaną usunięte i mogą zostać utworzone dla nowej powierzchni.

Zarządzanie zleceniami

CMS-T-00000446-C.1

1

Korzystanie z asystenta zleceń

CMS-T-006658-C.1

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



WARUNKI

- ✓ Aktywowany asystent zleceń; patrz strona 51

1. W menu Zlecenie wybrać .

➔ Wyświetlony zostanie asystent zleceń.

2. W menu Zlecenie wybrać żądane zlecenie.

➔ Asystent zleceń wyświetla informacje dotyczące wybranego menu.

2

Korzystanie z szybkiego startu

CMS-T-006660-C.1

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



WARUNKI

- ✓ Szybki start aktywowany; patrz strona 51
- ✓ Szybki start skonfigurowany; patrz strona 53

► W menu Zlecenie wybrać .

- ➔ Uruchomiony zostanie skonfigurowany przebieg prac.

3

Edytowanie danych podstawowych

CMS-T-006674-A.1

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

Następujące dane należą do danych podstawowych:

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

► Aby edytować dane podstawowe,

Wybrać .

albo

aby dodać nowe dane podstawowe,

Wybrać .

albo

aby usunąć dane podstawowe,

Wybrać .

Wybierz: Klient

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







4


Uruchamianie zlecenia

CMS-T-001561-C.1



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

**WARUNKI**

- ✓ Odbiornik GPS podłączony
- ✓ GPS skonfigurowany; patrz strona 58.
- ✓ Pojazd skonfigurowany; patrz strona 77
- ✓ Narzędzie robocze skonfigurowane; patrz strona 87
- ✓ Pole utworzone; patrz strona
- ✓ Zlecenie utworzone i pole dodane do zlecenia; patrz strona

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .

2. Przyciskiem  uruchomić zlecenie.

➔ Przycisk  zmienia się na przycisk .

**USUWANIE BŁĘDU**

Nie można uruchomić zlecenia?


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


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

**5****Przerwanie zlecenia**

CMS-T-001442-B.1

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

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .

2. Przerwać zlecenie przyciskiem .

➔ Przycisk  zmienia się na przycisk .

6

Tworzenie nowego zlecenia

CMS-T-000353-B.1



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

Do wartości łącznych zlecenia należą następujące wartości:

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

**WARUNKI**

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

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Przyciskiem  otworzyć menu "Utwórz: Zadanie".
3. W punkcie "Nazwa" wprowadzić nazwę zlecenia.

**WSKAZÓWKA**

Chcąc ułatwić zarządzanie zleceniami, nadać sensowną nazwę.


Automatycznie wygenerowana nazwa składa się z następujących elementów:

- Słowo "Zadanie"
- Data utworzenia
- Godzina utworzenia

**WSKAZÓWKA**

Poniższe dane należą do danych podstawowych i są opcjonalne. Aby dodać dane podstawowe do zlecenia, dane podstawowe można wybrać z listy. Jeśli żadne dane podstawowe nie są jeszcze utworzone, patrz strona 115.

4. W punkcie "Klient" określić, dla kogo zlecenie jest edytowane.
5. W punkcie "Gospodarstwo" określić, dla którego gospodarstwa rolnego zlecenie jest edytowane.

6. W punkcie "Pracownik" podać, kto edytuje zlecenie.
 7. W punkcie "Pole" wybrać pole, które będzie obrabiane.
- ➔ Jeśli pole zostało wybrane, wyświetlony zostanie podgląd pola.
8. Potwierdzić dane przyciskiem .
 9. *Jeśli do zlecenia przypisane ma zostać sterowanie dawką,*
patrz strona 192.

7

Importowanie danych zlecenia

CMS-T-000400-B.1

Dane zlecenia można tworzyć na komputerze PC za pomocą systemu Farm Management Information System. Te dane zlecenia można następnie przenieść w pliku danych zlecenia ("TASKDATA.XML") za pomocą pamięci USB na terminal AmaPad.






WSKAZÓWKA

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



WSKAZÓWKA

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

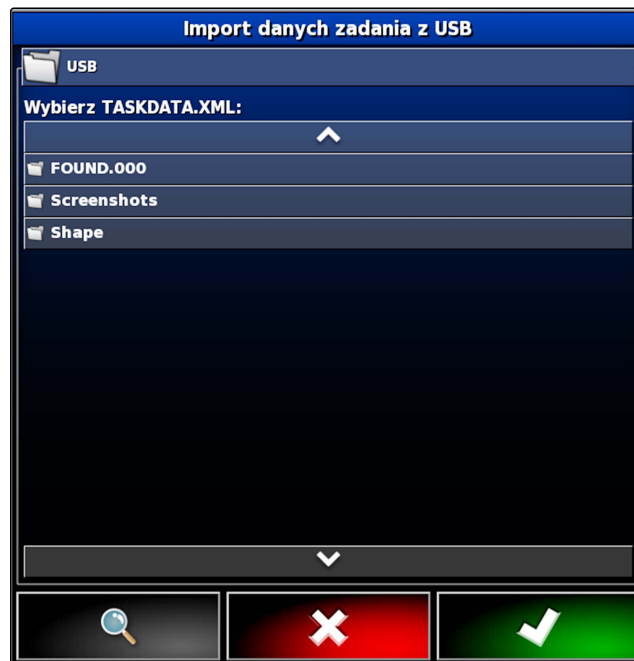
1. Podłączyć pamięć USB z plikiem "TASKDATA.XML" do terminala AmaPad.
 2. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
 3. Nacisnąć przycisk .
 4. Nacisnąć przycisk .
- ➔ Wyświetlone zostanie menu importowania i zawartość pamięci USB.


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

albo

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

nacisnąć przycisk



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



➔ Dane zleceń zostaną zaimportowane.

8

Eksportowanie danych zlecenia

CMS-T-000396-B.1

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

**WSKAZÓWKA**


Do danych zlecenia należą następujące dane:


- Dane pojazdu
- Dane narzędzia roboczego
- Czasy pracy
- Obrobione powierzchnie
- Łączna rozsiana/wypyskana ilość
- Dane pola
- Dane podstawowe


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

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

1. Podłączyć pamięć USB do terminala AmaPad.

2. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .

3. Nacisnąć przycisk .

4. Nacisnąć przycisk .

➔ Wyświetlone zostanie menu "Eksport danych zadania".

**WSKAZÓWKA**

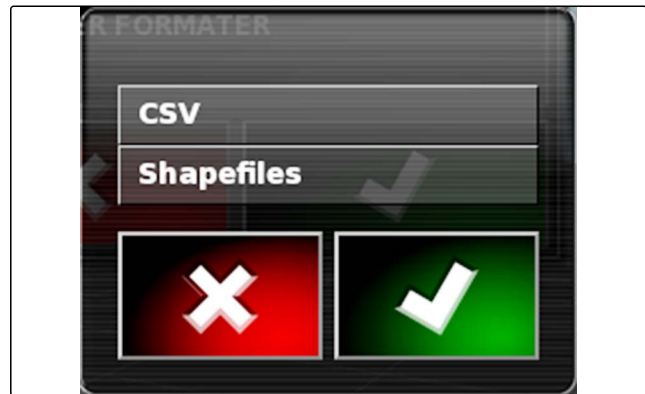
Oprócz formatu ISO-XML można wybierać formaty plików CSV i Shapefile (plik shape).

5. Nacisnąć przycisk "Eksportuj formaty".



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

7. Zatwierdzić przyciskiem .




➔ Dane zlecenia zostaną wyeksportowane.

9

Wybór zlecenia

CMS-T-000406-B.1

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

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .

2. Przyciskiem  otworzyć menu "Wybierz: Zadanie".

Przegląd menu:

"Filtry": filtrowanie zleceń; patrz strona 123.

"Sortowanie": sortowanie zleceń; patrz strona 123.

Z tej listy wyboru można wybierać znalezione zlecenia.

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




: edycja zlecenia



: dodawanie nowego zlecenia;



3. Wybrać zlecenie z listy wyboru.


4. Wybór potwierdzić przyciskiem .

10

Filtrowanie zleceń


CMS-T-004590-A.1

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

1. Nacisnąć przycisk "Filtry".
2. Wybrać filtr z listy.
3. Wybór potwierdzić przyciskiem .



➔ Wybrany filtr zostanie wyświetlony.

4. Nacisnąć filtr.
5. Wybrać żądane dane podstawowe.
6. Wybór potwierdzić przyciskiem .

➔ Zlecenia będą filtrowane wg wybranych danych podstawowych.

11

Sortowanie zleceń

CMS-T-004588-A.1

Znalezione zlecenia można sortować wg następujących metod:

- Nazwa: zlecenia będą sortowane alfabetycznie.
- Czas: zlecenia będą sortowane wg czasu uruchomienia. Ostatni czas uruchomienia najpierw.
- Odległość: zlecenia będą sortowane wg odległości przynależnych pól od pozycji pojazdu.

- Mapa: istniejące pola w otoczeniu będą wyświetlane na małej mapie. Aby wybrać zlecenie, można wybrać przynależne pole z mapy.

1. Nacisnąć przycisk "Sortowanie".

2. Wybrać metodę sortowania.

3. Wybór potwierdzić przyciskiem .



➔ Istniejące zlecenia zostaną posortowane.

12

Usuwanie zlecenia

CMS-T-000129-B.1

Obrobioną powierzchnię i zarejestrowane wartości łączne aktualnego zlecenia można usunąć.



WSKAZÓWKA

Dane podstawowe i dane zasobów nie zostaną usunięte.


Aby usunąć dane podstawowe, patrz strona .


Aby usunąć dane zasobów, skorzystać z menedżera danych zasobów; patrz strona 212.



WARUNKI

- ✓ Zlecenie przerwane; patrz strona 115

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .

2. Nacisnąć przycisk .

3. Zatwierdzić usunięcie.

13

Edycja danych zlecenia






CMS-T-007035-B.1

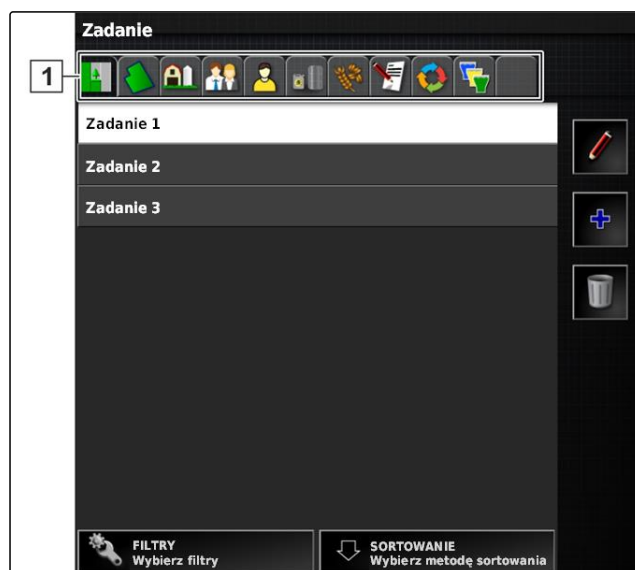
Za pomocą menedżera danych zleceń można zarządzać danymi zleceń i danymi podstawowymi.



WARUNKI

- ✓ "Zarządzanie zadaniami" w panelu zarządzania użytkownikami aktywowane; patrz strona 47

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






14

Wyświetlanie informacji o zleceniu

CMS-T-000760-B.1

Informacje dotyczące aktualnego zlecenia można wyświetlić w menu Funkcje.

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

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



2. Aby uzyskać zestawienie łączne, zmaksymalizować widok miniatur.

15

Określanie czasu pracy



CMS-T-000416-B.1

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



WARUNKI

- ✓ Funkcja aktywowana w panelu zarządzania użytkownikami; patrz strona 47
- ✓ Zlecenie przerwane; patrz strona 115

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

3. Wybrać pracę, która zostanie wykonana.
4. Uruchomić zlecenie.



➔ Czas pracy będzie dokumentowany.



WSKAZÓWKA

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

Zarządzanie polami

J



CMS-T-0000447-A.1

1

Tworzenie nowego pola

CMS-T-000499-B.1

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

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



WSKAZÓWKA

Chcąc ułatwić później zarządzanie polami, nadać polu sensowną nazwę.





WSKAZÓWKA


Poniższe dane należą do danych podstawowych i są opcjonalne. Aby dodać dane podstawowe do pola, dane podstawowe można wybrać z listy. Jeśli żadne dane podstawowe nie są jeszcze utworzone, patrz strona 115.


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


Utwórz: Pole


NAZWA:
Pole 14.Jun, 2016 1645


KLIENT:
Klient 1


GOSPODARSTWO:
Gospodarstwo 1


TYP PLONU:
Typ plonu 1



OBSZAR:
10,000 ha

×

✓

7. Jeśli w punkcie "Typ plonu" wybrano gatunek roślin,
w punkcie "Gatunek" podać gatunek roślin, które rosną na polu.

8. W punkcie "Obszar" wprowadzić wielkość pola.

9. Zatwierdzić wprowadzone dane przyciskiem .

2

Tworzenie linii granicznej

CMS-T-00000448-A.1

2.1 Ręczne tworzenie linii granicznej

CMS-T-000300-B.1

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



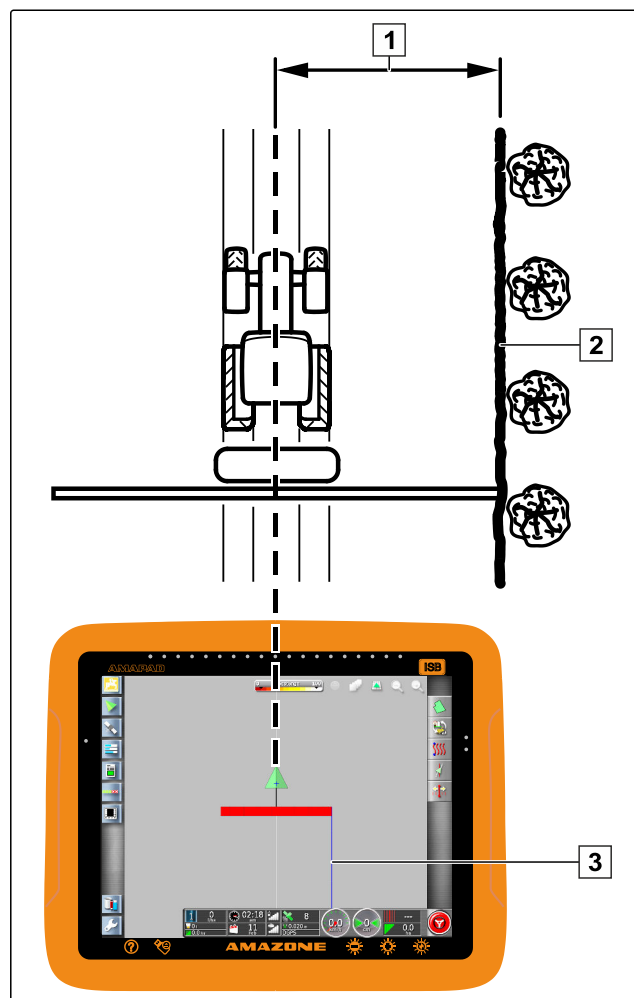
Do rejestrowania linii granicznej można skonfigurować przesunięcie granicy. Przesunięcie granicy opisuje odległość między środkiem pojazdu a brzegiem pojazdu lub narzędzia roboczego. Jeśli przesunięcie granicy zostanie podane, linię graniczną można rejestrować bez konieczności przejeżdżania przez rzeczywistą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



WSKAZÓWKA

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

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

**WARUNKI**



- ✓ Pole utworzone; patrz strona
- ✓ Zlecenie utworzone i pole dodane do zlecenia; patrz strona
- ✓ Narzędzie robocze wybrane; patrz strona 91

**WSKAZÓWKA**

Narzędzie robocze nie musi być zamontowane na pojeździe.

**WSKAZÓWKA**

Linie graniczną można również rejestrować w trakcie rozsiewu/oprysku. W tym celu należy uruchomić zlecenie; patrz strona 115.

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

3. W punkcie *"Przesunięcie rejestrowania"* podać, po której stronie narzędzia roboczego rejestrowana będzie linia graniczna.
4. Aby zwiększyć lub zmniejszyć przesunięcie granicy, w punkcie *"Dodatkowe przesunięcie"* wprowadzić wartość dodatnią lub ujemną.
5. W punkcie *"Pozycja rejestrowania"* podać dokładną pozycję, w której linia graniczna będzie rejestrowana.
6. Aby zarejestrować przesunięcie granicy przed lub za pojazdem, w punkcie *"Dodatkowe przednie przesunięcie"* wprowadzić wartość dodatnią lub ujemną.

Przesunięcie granicy



PRZESUNIĘCIE REJESTROWANIA

Prawa



DODATKOWE PRZESUNIĘCIE

0,000 m





POZYCJA REJESTROWANIA

Przód narzędzia

X


✓

7. Zatwierdzić wprowadzone dane przyciskiem .
8. Przejechać do krawędzi pola.
9. Przyciskiem  uruchomić rejestrowanie linii granicznej.
10. Objechać obszar graniczny.



WSKAZÓWKA

Jeśli przeszkody utrudniają przejazd przy krawędzi obszaru granicznego lub konieczne jest zawrócenie pojazdu, rejestrowanie linii granicznej można przerwać. Gdy rejestrowanie linii granicznej będzie kontynuowane, przerwa powstała w linii granicznej zostanie automatycznie wypełniona linią prostą. Aby przerwać rejestrowanie linii granicznej, patrz strona 132.



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

2.2 Przerwanie rejestrowania linii granicznej

CMS-T-0000449-A.1

Przerwanie przyciskiem Pauza

CMS-T-000432-A.1

1. Przerwać rejestrowanie linii granicznej w menu Pole przyciskiem .
2. Kontynuować rejestrowanie linii granicznej przyciskiem .

Przerwanie układem włączania sekcji szerokości

CMS-T-000426-A.1



WARUNKI

- ✓ Funkcja aktywowana w menu Setup; patrz strona 45
- ✓ Zlecenie uruchomione; patrz strona 115

1. Wyłączyć wszystkie sekcje szerokości.

➔ Rejestrowanie linii granicznej zostało przerwane.

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

2.3 Tworzenie linii granicznych za pomocą pliku shape

CMS-T-000375-B.1

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



WARUNKI


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





WSKAZÓWKA


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

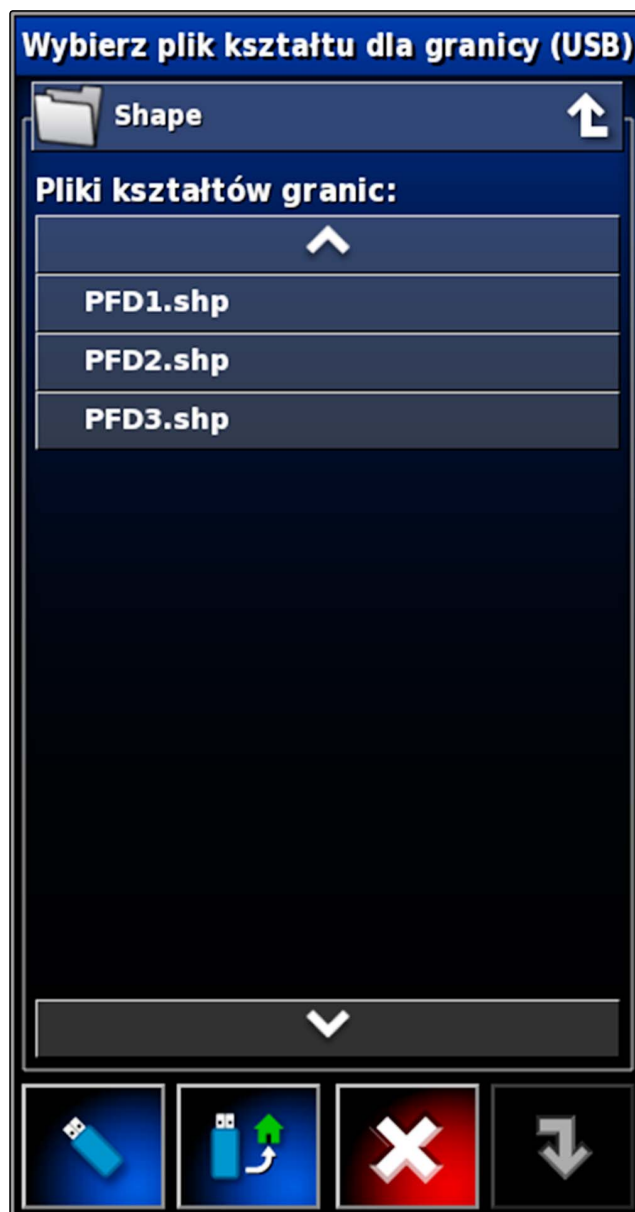
1. Podłączyć pamięć USB z plikiem shape do terminala AmaPad.

2. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .

3. Nacisnąć przycisk .

4. Nacisnąć przycisk .


5. Nacisnąć przycisk .



➔ Wyświetlone zostaną katalogi w pamięci USB.

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

7. Wybrać żądany plik shape.

8. Zatwierdzić przyciskiem .

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

2.4 Tworzenie linii granicznej z pokrycia

CMS-T-002602-B.1

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

✓ WARUNKI

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

1. W menu Zlecenie otworzyć menu Pole przyciskiem



2. Wybrać .

➔ Wyświetlone zostanie menu "Granica z ustawień pokrycia".

Za pomocą opcji "Wygładzanie" ustawia się promień, z którym gładzone będą krawędzie linii granicznej. Jeśli obrobiona powierzchnia zawiera przerwy, można je zamknąć opcją "Wygładzanie". Przerwy muszą być mniejsze niż wartość gładzenia.

3. Ustawić wartość gładzenia za pomocą suwaka

albo

wprowadzić za pomocą przycisku.

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

4. Ustawić wartość minimalnej wielkości obrobionej powierzchni za pomocą suwaka

albo

wprowadzić za pomocą przycisku.

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

5. Ustawić wartość odstępu linii granicznej za pomocą suwaka

albo

Granica z ustawień pokrycia

Wygładzanie

25,0 m

Minimalny obszar pokrycia

0,00 ha

Odległość od pokrycia

0,0 m

Wykluczone obszary

Minimalny obszar wykluczony

0,00 ha

134

MG5574-PL-PL | D.1 | 05.02.2019

wprowadzić za pomocą przycisku.

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

➔ Przycisk "Wykluczone obszary" zmieni kolor na zielony.


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

8. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .

➔ Linie graniczne zostaną utworzone zgodnie z ustawieniami.

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

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

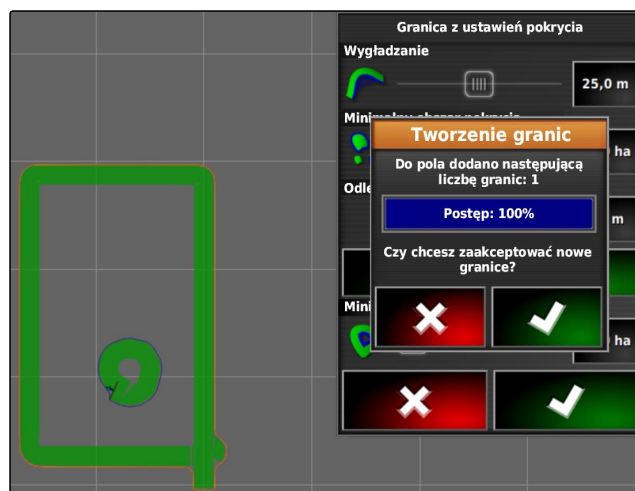
przerwać czynność przyciskiem  i dostosować ustawienia.

albo

jeśli linie graniczne zostały poprawnie utworzone,

zaakceptować linie graniczne przyciskiem .

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

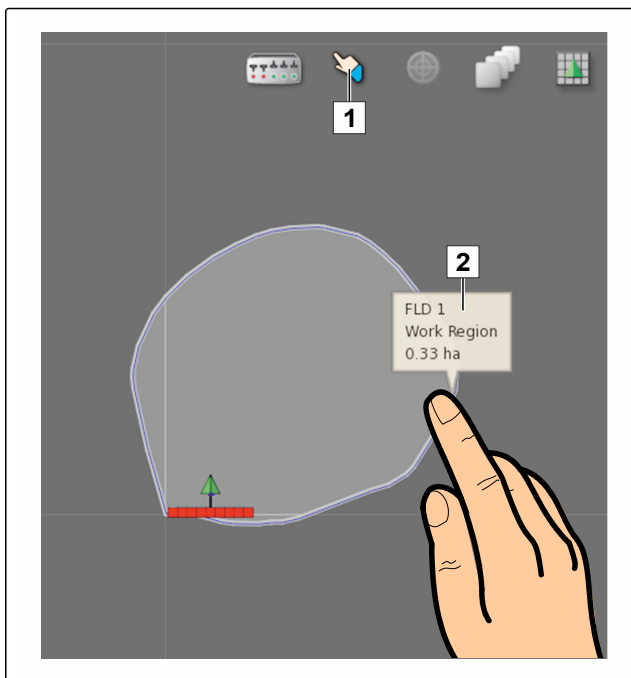


3

Edytowanie linii granicznej

CMS-T-001639-B.1

1. Przyłożyć palec w dowolnym miejscu do mapy.



- ➔ Potwierdzenie wyboru **1** stanie się kolorowe po upływie pół sekundy.
2. Przenieść palec na linię graniczną, aż wyświetlone zostaną informacje o linii granicznej **2**.
 3. Odsunąć palec od mapy.
 4. W punkcie "Nazwa" nadać nazwę linii granicznej.

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

Możliwe ustawienia:

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

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

Możliwe ustawienia:

- "Obszar pracy": obszar w obrębie linii granicznej można obrabiać.
- "Obszar wykluczenia": obszar w obrębie linii granicznej nie można obrabiać. Funkcja



automatycznego włączania sekcji szerokości wstrzymuje oprysk.

- "Dezaktywowane": linia graniczna nie będzie uwzględniana.



: usuwanie obszaru granicznego.

5. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .

4

Konfigurowanie nawrotów

CMS-T-000411-C.1

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



WSKAZÓWKA

Automatyczne włączanie sekcji szerokości można w taki sposób skonfigurować, aby sekcje szerokości wyłączały się wewnątrz nawrotu; patrz strona 182.




WSKAZÓWKA

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

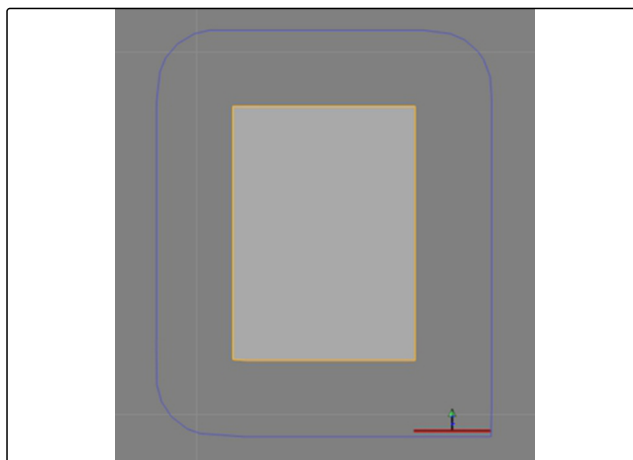


WARUNKI

- ✓ Linia graniczna utworzona; patrz strona

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .

2. Przyciskiem  wyświetlić opcje nawrotów.



3. W punkcie "Uwrocie" aktywować nawrót.
4. W punkcie "Szerokość uwrocia" podać odległość między linią graniczną a granicą nawrotu.

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

5. *Jeśli granica nawrotu ma zostać przesunięta, w punkcie "Przesunięcie uwrocia" wprowadzić wartość przesunięcia.*
6. W punkcie "Wyprzedzanie" podać odległość od granicy nawrotu, przy której ustawione akcje mają być wykonywane.
7. *Jeśli akcje mają być wyzwalane, gdy pojazd zbliża się do nawrotu, patrz strona 138.*

8. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .

Opcje uwrocia

UWROCIE
Aktywne

HEADLAND WIDTH (SWATHS)
1

PRZESUNIĘCIE UWROCIA
0,0 m

WYPRZEDZANIE
10 m

Konfiguracja działań



5

Konfiguracja działań przed nawrotem

CMS-T-00000450-A.1

Ustawianie alarmu

CMS-T-001458-B.1

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

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

Opcje uwrocia


UWROCIE
Aktywne

HEADLAND WIDTH (SWATHS)
1

PRZESUNIĘCIE UWROCIA
0,0 m

WYPRZEDZANIE
10 m

Konfiguracja działań

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

Uwrocie - konfiguracja czynności

Nazwa czynności

 Automatyczny zoom

 Alarm

STAN CZYNNOŚCI
Wł.

KOMUNIKAT
Podchodzenie do uwrocia

TYP DŹWIĘKU
Brak


Ustawianie automatycznego zoomu

CMS-T-001464-B.1

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

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



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

Uwrocie - konfiguracja czynności

Nazwa czynności	
✓	Automatyczny zoom
✓	Alarm

STAN CZYNNOŚCI
Wł.

Stopień przybliżenia

5





6

Usuwanie wszystkich linii granicznych

CMS-T-000711-B.1

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

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

7

Ustawianie punktu chorągiewki

CMS-T-00000451-A.1

7.1 Ustawianie punktów chorągiewek dla niebezpiecznych miejsc

CMS-T-000317-B.1

Punktami chorągiewek można oznaczać niebezpieczne miejsca i przeszkody na polu.



**WSKAZÓWKA**

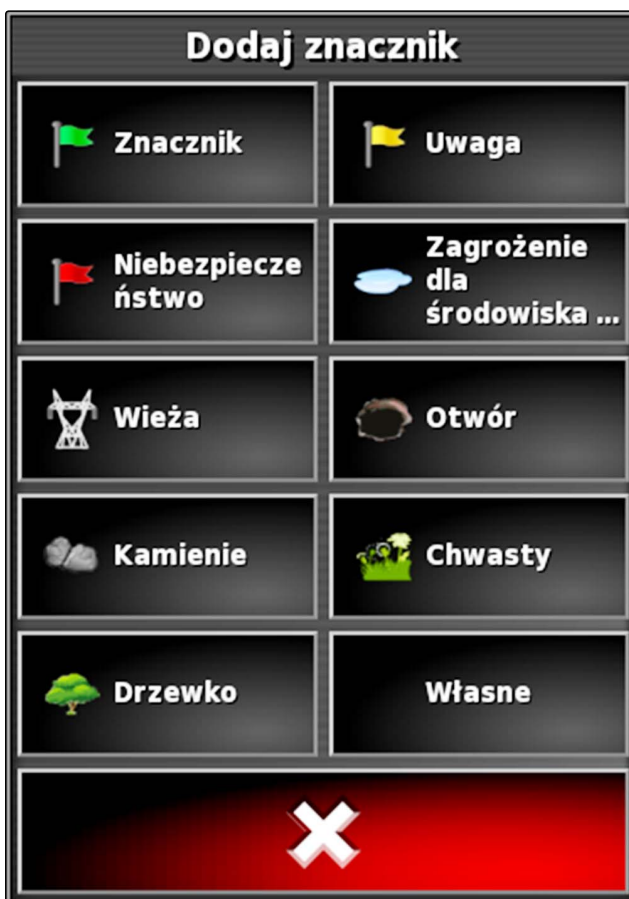
Punkty chorągiewek można dostosować w menu Setup, patrz strona 71.

1. Podjechać do niebezpiecznego miejsca.

**WSKAZÓWKA**

Punkt chorągiewki jest zawsze ustawiany w pozycji tylnej osi pojazdu.

2. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
3. Przyciskiem  wyświetlić menu "Dodawanie punktu oznaczenia".
4. Wybrać żądany punkt chorągiewki.



➔ Wybrany punkt chorągiewki jest ustawiony.

7.2 Ustawianie punktu oznaczenia zdefiniowanego przez użytkownika



CMS-T-000391-A.1

1. Podjechać do niebezpiecznego miejsca.




WSKAZÓWKA

Punkt chorągiewki jest zawsze ustawiany w pozycji tylnej osi pojazdu.

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



5. Wybrać żądany symbol.
6. Nacisnąć przycisk "Nazwa znacznika".
7. Wprowadzić nazwę.
8. Zatwierdzić przyciskiem .



➔ Punkt chorągiewki jest ustawiony.

7.3 Ustawianie punktu chorągiewki dla korekty znoszenia GPS

CMS-T-000387-A.1

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





WARUNKI

- ✓ Dostępny sygnał GPS o możliwie dużej dokładności
 - ✓ Geometria pojazdu określona; patrz strona 79
1. Przejechać w charakterystyczne miejsce na polu, które może służyć za punkt odniesienia.



WSKAZÓWKA

Punkt chorągiewki jest zawsze ustawiany w pozycji tylnej osi pojazdu.

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

4. Nacisnąć "Zdefiniowany przez użytkownika".



5. Wybrać żądany symbol.


6. Nacisnąć przycisk "Nazwa znacznika".

WSKAZÓWKA

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

7. Wprowadzić nazwę.

8. Wybrać żądany symbol.

9. Zatwierdzić przyciskiem .

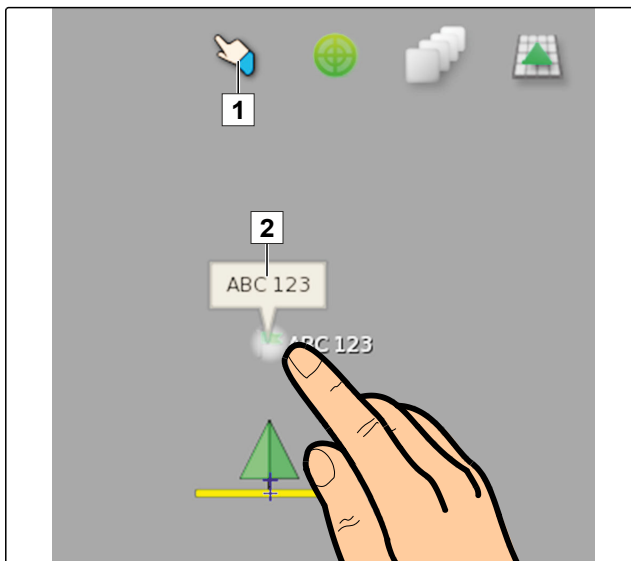


➔ Punkt chorągiewki jest ustawiony.

7.4 Edycja punktów chorągiewek

CMS-T-000384-A.1

1. Przyłożyć palec w dowolnym miejscu do mapy.



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

- ➔ Wyświetlone zostaną opcje punktu chorągiewki.

Możliwe ustawienia:

"Zmień": zmiana symbolu punktu chorągiewki.

"Zmień nazwę": zmiana nazwy punktu chorągiewki.

"Usuń": usuwanie punktu chorągiewki.

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

"Korekta znoszenia GPS": wykonanie korekty znoszenia GPS. Symbol pojazdu zostanie przesunięty w pozycję wybranego punktu chorągiewki; patrz strona 160



Korzystanie ze śladów przejazdu



CMS-T-00000452-A.1

1

Wybór wzorca prowadzenia





CMS-T-003889-B.1








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



WSKAZÓWKA

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

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

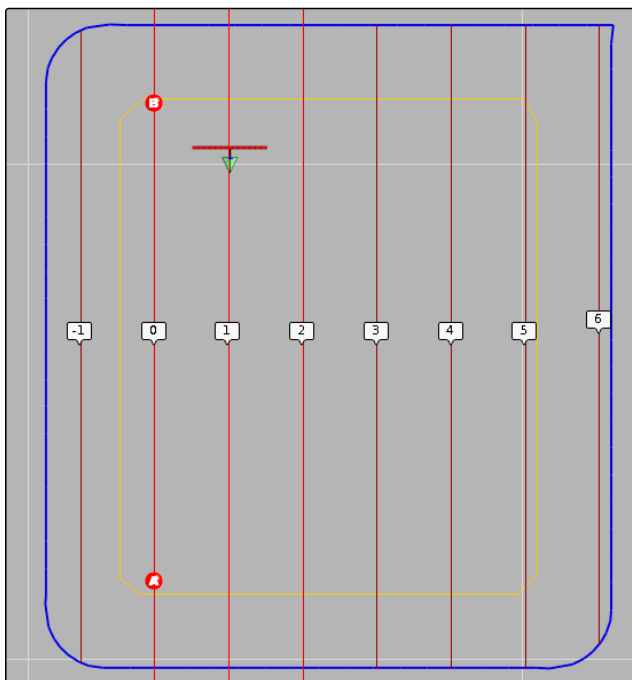
1. W menu Zlecenie przyciskiem , ,  lub  otworzyć menu Śladu przejazdu.
 2. Aby wybrać wzorzec prowadzenia, w menu Ślady przejazdu ponownie nacisnąć ,  lub .
 3. Wybrać żądany wzorzec prowadzenia.
- ➔ Symbol wybranego wzorca prowadzenia będzie wyświetlany na przycisku menu Ślady przejazdu.

2

Tworzenie prostego śladu A-B

CMS-T-000439-B.1

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



WARUNKI



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



WSKAZÓWKA

Bez linii granicznej wyświetlany jest tylko środkowy ślad przejazdu oraz ślady przejazdu z prawej i lewej strony symbolu pojazdu. Aby wyświetlić ślady przejazdu dla całego pola, należy utworzyć linię graniczną; patrz strona 129.

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk
2. Przyciskiem otworzyć menu "Nowy ślad".
3. Wprowadzić nazwę śladu przejazdu.
4. Potwierdzić wprowadzone dane przyciskiem
5. Zatwierdzić przyciskiem
6. Przejechać w pozycję na polu, na której rozpocznie się ślad A-B.

7. Przyciskiem  wyznaczyć punkt początkowy śladu A-B.
 8. Przejechać na koniec rzędu.
 9. Przyciskiem  ustawić punkt końcowy śladu A-B.
- ➔ Terminal AmaPad automatycznie dodaje pozostałe ślady przejazdu.

3







Ręczne tworzenie śladu A-B

CMS-T-000445-B.1

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

**WARUNKI**


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

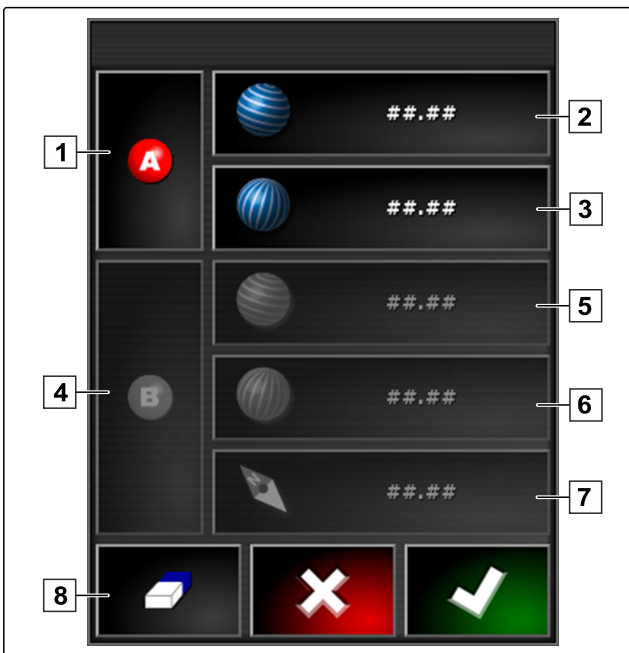
1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
 2. Przyciskiem  otworzyć menu "Nowy ślad".
 3. Wprowadzić nazwę śladu.
 4. Zatwierdzić przyciskiem .
- ➔ Wyświetlony zostanie symbol ustawiania punktu początkowego: .
5. Otworzyć menu Ślady przejazdu przyciskiem .
 6. Przyciskiem  otworzyć menu wprowadzania współrzędnych.

Możliwe ustawienia:

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

7. Wprowadzanie współrzędnych.

8. Zatwierdzić przyciskiem .

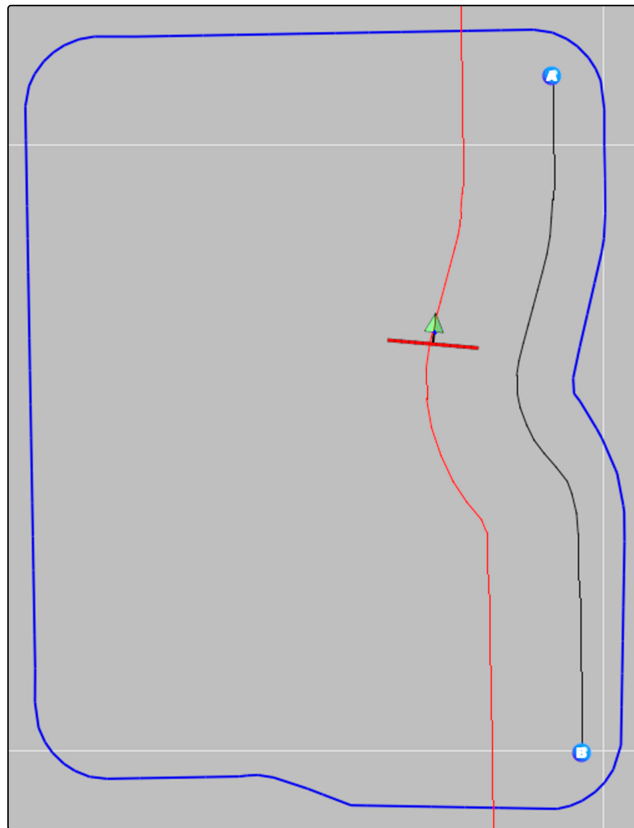


4

Tworzenie śladów przejazdu po krzywych

CMS-T-000449-A.1


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

**WARUNKI**

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

1. Wybrać
 2. Przyciskiem otworzyć menu "Nowy ślad".
 3. Wprowadzić nazwę śladu.
 4. Zatwierdzić przyciskiem
 5. Przejechać w pozycję na polu, na której rozpocznie się ślad przejazdu po krzywej.
 6. Przyciskiem ustawić punkt początkowy śladu przejazdu po krzywej.
- ➔ Rejestrowanie śladu przejazdu po krzywej znaczy czarna linia.

7. Aby przerwać rejestrowanie śladu przejazdu,

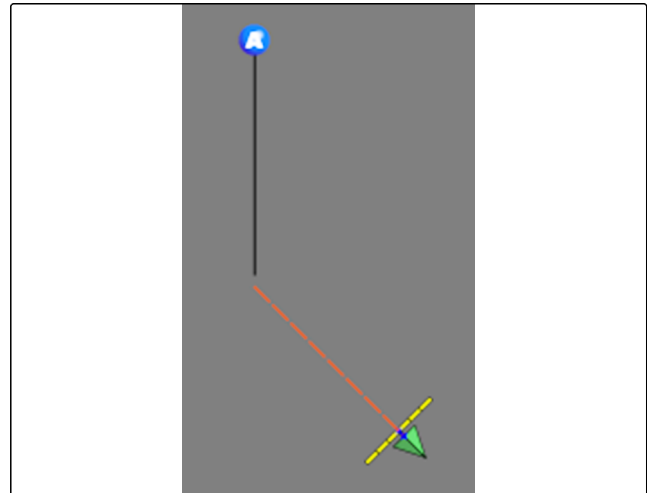
nacisnąć przycisk .

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




WSKAZÓWKA

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




8. Aby kontynuować rejestrowanie śladu przejazdu,

nacisnąć przycisk .

➔ Czerwona przerywana linia zostanie zastąpiona czarną linią.

9. Przejechać na koniec rzędu.

10. Przyciskiem  ustawić punkt końcowy śladu przejazdu po krzywej.



WSKAZÓWKA

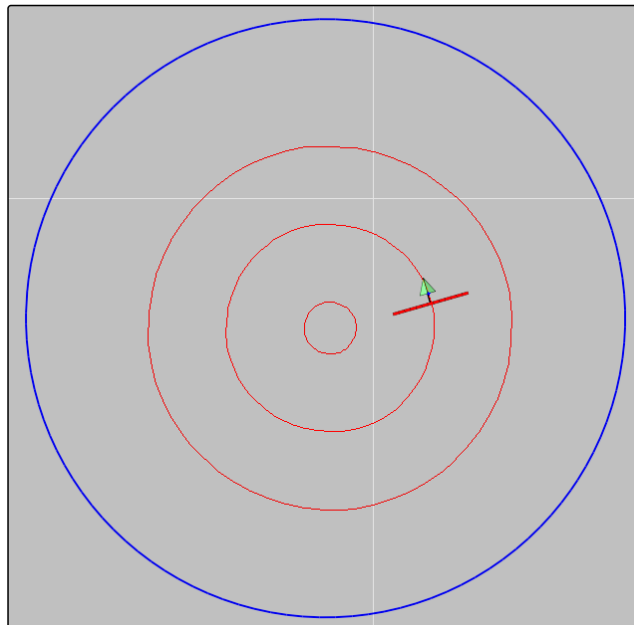
Najpierw pokazany zostanie tylko zarejestrowany ślad przejazdu po krzywej. Dopiero gdy pojazd przejedzie na następny rząd, wyświetlony zostanie odpowiedni ślad przejazdu po krzywej.

5

Tworzenie śladów przejazdu po okręgu




CMS-T-000621-B.1

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



WARUNKI


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

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



WSKAZÓWKA

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

6. Przyciskiem  rozpocząć rejestrowanie śladu przejazdu po okręgu.
- ➔ Wyświetlona zostanie skala dokładności zarejestrowanego śladu przejazdu po okręgu.

7. Jechać po okręgach dookoła centrum pola.

➔ Gdy terminal AmaPad rozpozna promień okręgu, utworzone zostaną ślady przejazdu po okręgu.



WSKAZÓWKA

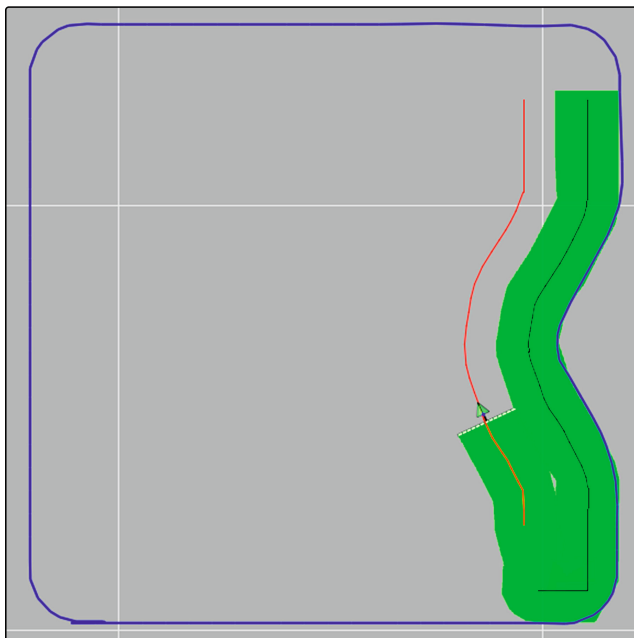
Wyświetlany będzie tylko środkowy ślad przejazdu po okręgu oraz ślady przejazdu po okręgu z prawej i lewej strony pojazdu. Gdy pojazd przejedzie na następny rząd, wyświetlone zostaną następne ślady przejazdu po okręgu.

6

Tworzenie adaptacyjnych śladów przejazdu po krzywej


CMS-T-000618-A.1

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



WARUNKI

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

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .

2. Uruchomić zlecenie.

3. Obrobić rząd.

➔ Rejestrowany będzie adaptacyjny ślad przejazdu po krzywych.

**WSKAZÓWKA**

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

7**Ponowne użycie śladów przejazdu**

CMS-T-000769-B.1





Utworzone ślady przejazdu mogą być ponownie używane dla różnych zleceń.


**WSKAZÓWKA**

Adaptacyjnych śladów przejazdu po krzywych nie można ponownie użyć.

**WARUNKI**

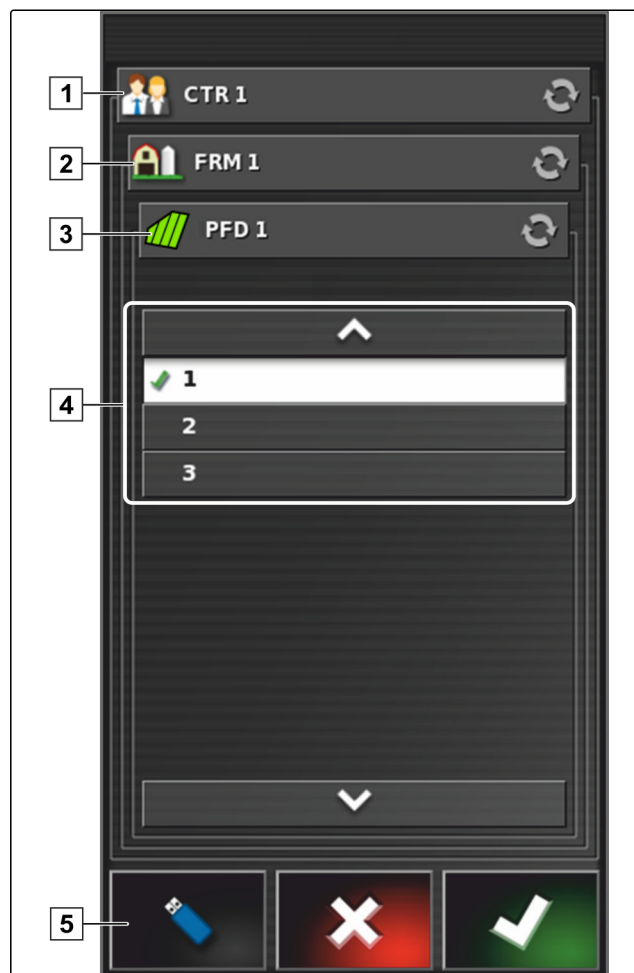
- ✓ Pole utworzone; patrz strona
- ✓ Wybrany wzorec prowadzenia, który zostanie ponownie użyty; patrz strona

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

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

**WSKAZÓWKA**

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

**8****Podążanie śladami przejazdu**

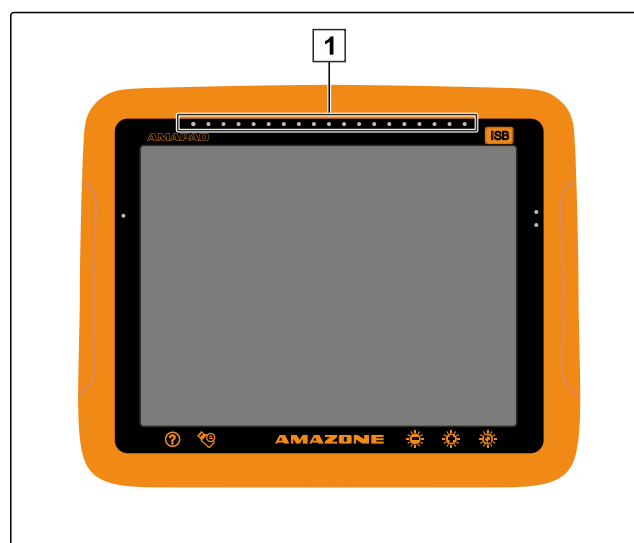
CMS-T-00000453-A.1

8.1 Kontrola odchylenia od śladu na belce świetlnej

CMS-T-001520-B.1

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

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

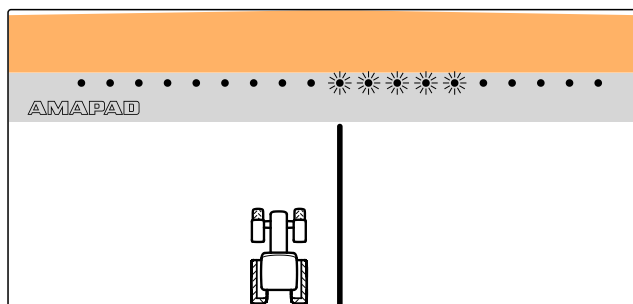




WARUNKI

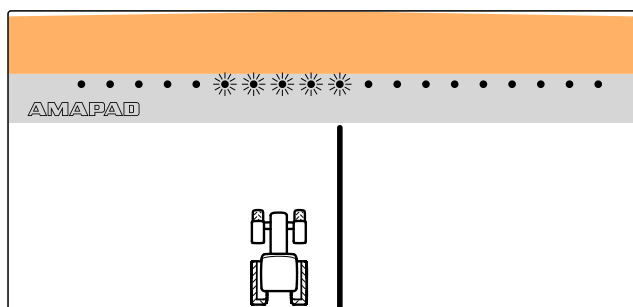
- ✓ Belka świetlna aktywowana; patrz strona 33
- ✓ Tryb diod LED wybrany; patrz strona 35

- *Jeśli wybrano tryb diod LED "Dojeżdżanie do", kierować pojazdem w stronę, po której świecą się diody LED belki świetlnej*



albo

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

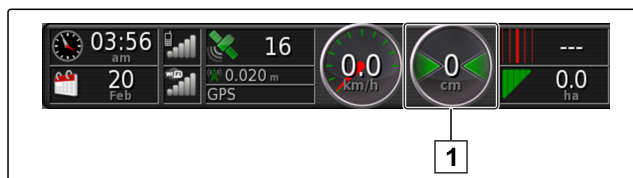


8.2 Kontrola odchylenia od śladu na tablicy rozdzielczej

CMS-T-001524-B.1

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

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



**WARUNKI**

- ✓ Wskazanie odchylenia od śladu aktywowane na tablicy przyrządów; patrz strona 108
- ✓ Tryb diod LED wybrany; patrz strona 35

**WSKAZÓWKA**

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

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

9**Korygowanie śladów przejazdu**

CMS-T-00000246-C.1

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

- Aby skorygować ślady przejazdu, patrz strona 162.

Korygowanie odbioru GPS



CMS-T-00000454-A.1

1

Przeprowadzanie korekty znoszenia GPS

CMS-T-00000455-A.1

1.1 Korygowanie znoszenia GPS za pomocą opcji znoszenia GPS

CMS-T-000655-B.1


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



WSKAZÓWKA

Do wykrycia znoszenia GPS potrzebny jest rzeczywisty i wirtualny punkt odniesienia.

Rzeczywistym punktem odniesienia może być pozycja na polu, którą łatwo rozpoznać, np. wjazd na pole lub ślady opon na obrobionej już powierzchni. Wirtualnym punktem odniesienia na terminalu AmaPad może być linia graniczna, punkt chorągiewki lub obrobiona powierzchnia.

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .


2. Przyciskiem  wyświetlić opcje znoszenia GPS.

Możliwe ustawienia:

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



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

4. Zatwierdzić przyciskiem .

1.2 Korygowanie znoszenia GPS za pomocą punktu chorągiewki

CMS-T-000663-B.1

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



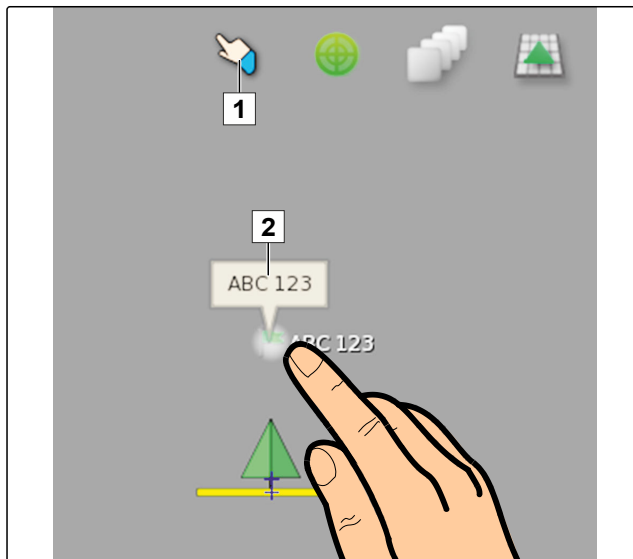
WSKAZÓWKA

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


WARUNKI

- ✓ Punkt chorągiewki ustawiony jako punkt odniesienia; patrz strona 144

1. Przyłożyć palec w dowolnym miejscu do mapy.



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

2. Przesunąć palec na punkt chorągiewki, aby wyświetlona została nazwa punktu chorągiewki **2**.

3. Odsunąć palec od mapy.

- ➔ Wyświetlone zostaną opcje punktu chorągiewki.

4. Nacisnąć przycisk "Korekta znoszenia GPS".



- ➔ Symbol pojazdu zostanie przesunięty w pozycję wybranego punktu chorągiewki.

2



Korygowanie śladów przejazdu

CMS-T-00000456-A.1


2.1 Przesuwanie krokowo śladów przejazdu


CMS-T-000780-B.1

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

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



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



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

2.2 Przesuwanie śladu przejazdu o podaną długość

CMS-T-000786-B.1

Przebieg śladów przejazdu można korygować, aby wyrównać odchylenia powstałe wskutek znoszenia GPS.

Jeśli wyświetlone ślady przejazdu nie zgadzają się z rzeczywistymi śladami na polu, wyświetlone ślady przejazdu na terminalu AmaPad można przesunąć o określoną długość.

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



WSKAZÓWKA

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

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

albo

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

albo

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

5. Zatwierdzić przyciskiem .

➔ Ślady przejazdu zostaną przesunięte o podaną wartość.





2.3 Przesuwanie śladu przejazdu na pozycję pojazdu

CMS-T-000783-B.1

Przebieg śladów przejazdu można korygować, aby wyrównać odchylenia powstałe wskutek znoszenia GPS.

Jeśli wyświetlone ślady przejazdu nie zgadzają się z rzeczywistymi śladami na polu, wyświetlone ślady przejazdu na terminalu AmaPad można przesunąć na pozycję pojazdu.

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





3

Zapisywanie skorygowanych śladów przejazdu

CMS-T-000793-B.1

**WSKAZÓWKA**

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

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




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

4

Wyświetlanie informacji GPS

CMS-T-000608-A.1

Informacje GPS można wyświetlić w menu Funkcje.

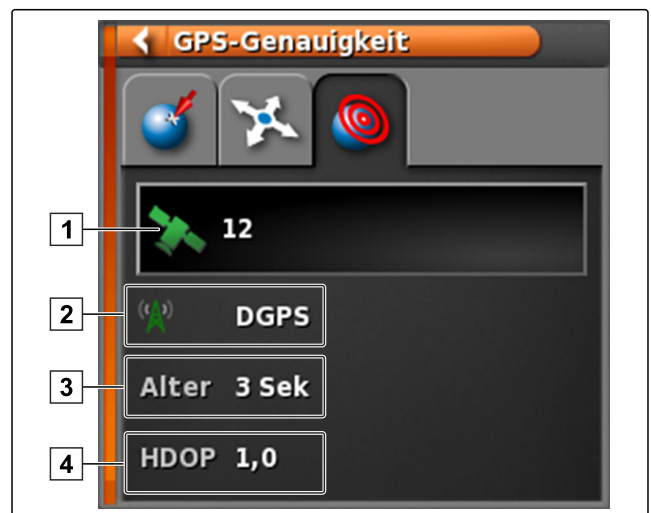
- W menu Funkcje przyciskiem  wyświetlić widok miniatur informacji GPS.

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



Dokładność GPS

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



Korzystanie z automatyki prowadzenia



CMS-T-00000457-A.1

1

Kalibrowanie prowadzenia

CMS-T-000668-B.1

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



WSKAZÓWKA

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



WAŻNE

Niebezpieczeństwo uszkodzenia maszyny!


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


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



WSKAZÓWKA

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

1. Upewnić się, że dostępna jest dostateczna ilość miejsca na kalibrację kompasu.
2. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .

3. Przyciskiem  wyświetlić menu "Kalibracja sterowania".
4. Nacisnąć "Kompas".



➔ Kalibrowanie kompasu jest rozpoczęte.

5. Postępować zgodnie z instrukcjami na ekranie.



WSKAZÓWKA

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

Kąt nakierowania musi zostać skalibrowany tylko, jeśli jako źródło korekty podano "RTK", patrz strona 62. "RTK" jest odpłatnym źródłem korekty i nie zostało opisane w niniejszej instrukcji obsługi. W celu uzyskania bliższych informacji na temat odpłatnych źródeł korekty, prosimy o kontakt z firmą AMAZONE.

2

Sprawdzanie statusu prowadzenia

CMS-T-000704-B.1

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

**WARUNKI**

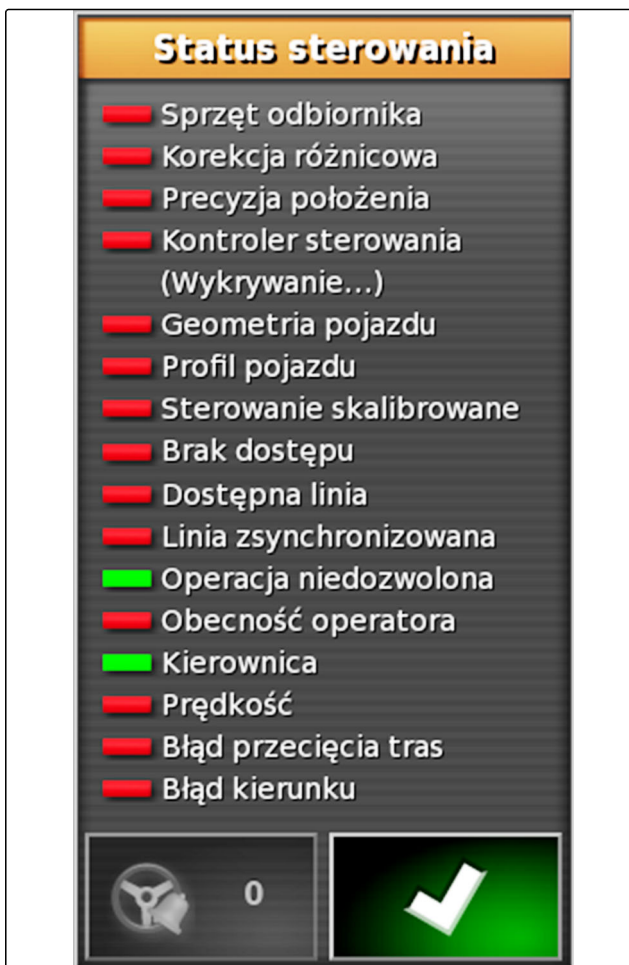
- ✓ Pojazd zatrzymany
- ✓ Okno statusu automatyki prowadzenia aktywowane; patrz strona 42
- ✓ Przycisk do uruchamiania automatyki prowadzenia jest czerwony:
- ✓ Pojazd z automatyką prowadzenia skonfigurowany; patrz strona 84
- ✓ Odpowiedni odbiornik GPS skonfigurowany (AGI-3 lub AGI-4); patrz strona 58
- ✓ Automatyczne prowadzenie aktywowane; patrz strona 86

► W menu roboczym nacisnąć

albo

w menu Zlecenie nacisnąć i .

➔ Wyświetlone zostanie okno "Status sterowania".





Czerwone wskazanie statusu w wierszu:	Czynności
Sprzęt odbiornika	Sprawdzić, czy odbiornik jest prawidłowo podłączony, zamocowany i włączony.
Korekcja różnicowa	Sprawdzić, czy źródło korekty zostało poprawnie skonfigurowane, patrz strona 62.
Precyzja położenia	<p>Sprawdzić dane GPS, patrz strona 28:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Źródło korekty musi być zbieżne • Dane satelitarne muszą mieć dużą dokładność • Dostępnych musi być przynajmniej 4 satelitów • Źródło korekty musi odpowiadać ustawieniom. Przy błędnym źródle korekty: wybrać poprawne źródło korekty, patrz strona 62. <p>Jeśli drzewa, linie napowietrzne itp. zakłócają odbiór, przejechać pojazdem na otwartą powierzchnię.</p>
Kontroler sterowania	<p>Sprawdzić, czy sterownik prowadzenia jest poprawnie podłączony i włączony.</p> <p>Sprawdzić, czy w menu Setup wybrany jest prawidłowy sterownik prowadzenia, patrz strona 84.</p>
Geometria pojazdu	Sprawdzić, czy dane geometrii pojazdu zostały prawidłowo podane, patrz strona 79, lub wybrać pojazd od nowa, patrz strona 81.
Profil pojazdu	Sprawdzić, czy dane geometrii pojazdu zostały prawidłowo podane, patrz strona 79. Sprawdzić, czy wybrany został prawidłowy pojazd, patrz strona 81.
Sterowanie skalibrowane	Skalibrować prowadzenie, patrz strona 166.
Brak dostępu	Odblokować sterowanie prowadzenia w pojeździe.
Dostępna linia	<p>Sprawdzić, czy wybrany jest ślad przejazdu, patrz strona .</p> <p>Podjechać bliżej śladu przejazdu.</p>
Linia zsynchronizowana	<p>Sprawdzić połączenie z odbiornikiem GPS.</p> <p>Wczytać ponownie ślad przejazdu i odczekać, aż ślad przejazdu zostanie zsynchronizowany.</p>
Operacja niedozwolona	Zakończyć wszystkie czynności wykonywane na terminalu AmaPad.
Obecność operatora	Zająć miejsce w fotelu kierowcy.
Kierownica	Puścić kierownicę.
Prędkość	Jechać z prędkością od 1 do 25 km/h.
Odchylenie od śladu	Podjechać bliżej śladu przejazdu.
Błąd kierunku	<p>Skalibrować kompas, patrz strona 166.</p> <p>Wjechać na ślad przejazdu.</p>

3

Regulacja automatyki kierowania

CMS-T-000604-A.1

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

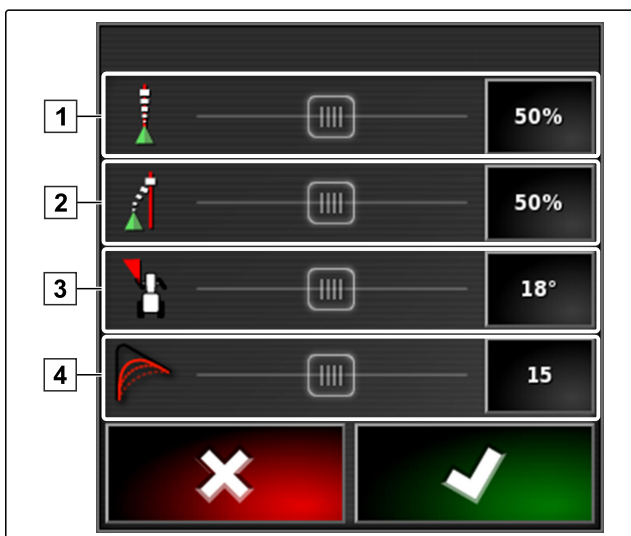
**WAŻNE****Niebezpieczeństwo uszkodzenia maszyny!**

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

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

Możliwe ustawienia:

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



3. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .



4

Włączanie automatyki prowadzenia

CMS-T-001557-B.1

**WARUNKI**

- ✓ Pojazd z automatyką prowadzenia skonfigurowany, patrz strona 77
- ✓ Odpowiedni odbiornik GPS skonfigurowany (AGI-3 lub AGI-4), patrz strona 58
- ✓ Automatyczne prowadzenie aktywowane, patrz strona 86
- ✓ Prowadzenie skalibrowane, patrz strona 166.
- ✓ Wszystkie warunki statusu prowadzenia spełnione, patrz strona 167.
- ✓ Automatyka prowadzenia wyregulowana, patrz strona 170.
- ✓ Pojazd znajduje się na śladzie przejazdu.

- ▶ W menu roboczym nacisnąć przycisk .
- ➔ Rozlega się alarm.
- ➔ Automatyka prowadzenia została uruchomiona.
- ➔ Przycisk do uruchamiania automatyki prowadzenia zmienia kolor na zielony: .

**WSKAZÓWKA**

Jeśli pojazd nie wykazuje żądanej charakterystyki jazdy, automatykę prowadzenia można od nowa wyregulować, patrz strona 170.

5


Włączanie automatyki prowadzenia z opóźnieniem


CMS-T-000562-A.1

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

**WARUNKI**

- ✓ Prędkość pojazdu poniżej 2 km/h

1. Nacisnąć dwukrotnie szybko przycisk .

➔  miga na biało i żółto.

2. Przyspieszyć pojazd.

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

6

Wyłączanie automatyki kierowania

CMS-T-000700-A.1




WSKAZÓWKA

Jeśli nie wszystkie warunki statusu prowadzenia są spełnione, automatyka prowadzenia zostanie wyłączona. Zestawienie warunków, patrz patrz strona 167.

Wyłączenie automatyki prowadzenia możliwe jest na 2 sposoby:

► Obrócić kierownicę o kilka stopni

albo

w menu roboczym nacisnąć przycisk .

➔ Rozlega się alarm.

➔ Automatyka prowadzenia jest wyłączona.

Korzystanie z terminala uniwersalnego

N

CMS-T-00000458-A.1

1

Otwieranie terminala uniwersalnego

CMS-T-00000556-A.1

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


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

1. W menu Funkcje nacisnąć .



WSKAZÓWKA

Na przycisku w menu Funkcje również wyświetlany może być symbol podłączonego narzędzia

roboczego. Przykład rozsiewacza nawozu: 

- ➔ Wyświetlony zostanie widok miniatur terminala uniwersalnego.

2. Powiększyć widok miniatur.



WSKAZÓWKA

Aby skonfigurować terminal uniwersalny, patrz strona 72,



2

Powiększanie fragmentu w widoku miniatur

CMS-T-000815-A.1

Odwzorowanie terminala uniwersalnego w obrębie widoku miniatur można powiększać.

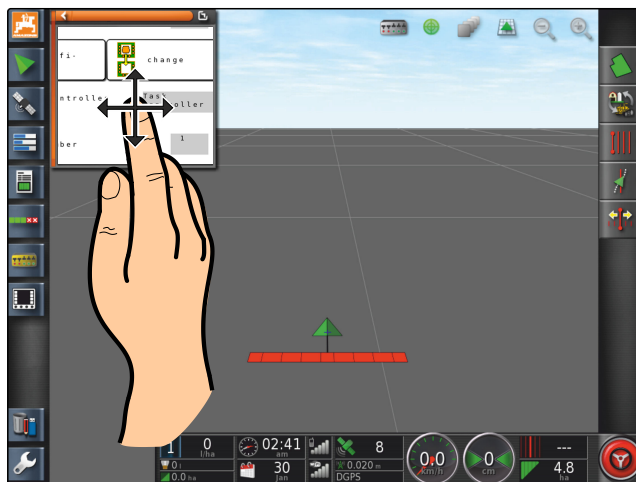
1. Nacisnąć dwukrotnie widok miniatur.

➔ Wybrany obszar zostanie powiększony.

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

**WSKAZÓWKA**

Terminala uniwersalnego nie można obsługiwać przez widok miniatur.



3

Korzystanie z automatycznych przyporządkowań AUX-N

CMS-T-004499-B.1

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

**WSKAZÓWKA**

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

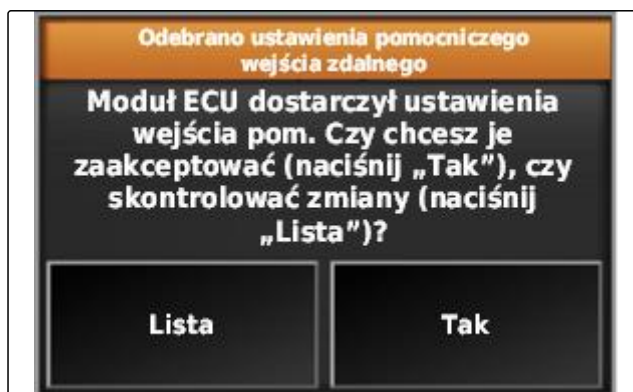
**WSKAZÓWKA**

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

Jeśli terminal AmaPad został uruchomiony lub podłączone jest narzędzie robocze lub zewnętrzne urządzenie wejściowe, wyświetlona zostanie informacja o przesłanych przyporządkowaniach AUX-N.

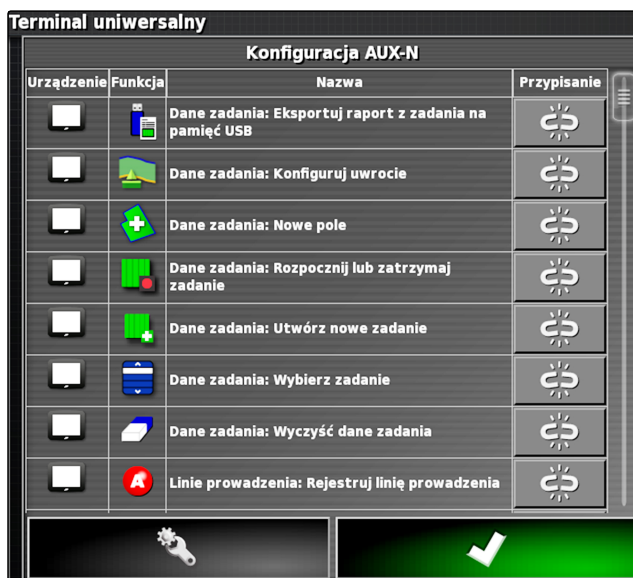
Dostępne są następujące możliwości wyboru:


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



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

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



2. *Aby zmienić przyporządkowania AUX-N, patrz strona 176 .*
3. *Aby usunąć wszystkie przyporządkowania AUX-N, nacisnąć przycisk .*

4

Zarządzanie funkcjami AUX-N

CMS-T-00000460-A.1

4.1 Otwieranie przyporządkowań AUX-N,

CMS-T-00000461-A.1

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

1. W terminalu uniwersalnym wybrać .

➔ Wyświetlona zostanie lista dostępnych funkcji.

2. Aby filtrować funkcje wg urządzeń,

Wybrać .

3. Aby przypisać funkcję,

Wybrać .



➔ Wyświetlone zostanie menu "Zmień przypisanie".

Do przyporządkowania dostępne są następujące opcje:

- Przypisanie dla zewnętrznego urządzenia wejściowego; patrz strona 177
- Przyporządkowanie dla widoku miniatur; patrz strona 177
- Przyporządkowanie dla przycisku na tablicy rozdzielczej; patrz strona 177
- Przyporządkowanie przez listę wyboru; patrz strona 177
- Usuwanie przyporządkowania; patrz strona 178



Przypisanie dla zewnętrznego urządzenia wejściowego

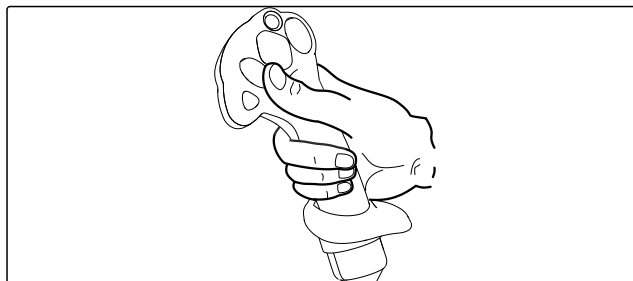
CMS-T-002579-A.1



WARUNKI

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

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



➔ Wybrany przycisk zostanie przypisany do funkcji.

2. Zatwierdzić przyporządkowanie przyciskiem .

Przyporządkowanie dla widoku miniatur

CMS-T-002466-B.1



WSKAZÓWKA

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

- ▶ Wybrać żądany przycisk w widoku miniatur.



➔ Funkcja jest przypisana do wybranego przycisku.

Przyporządkowanie przez listę wyboru

CMS-T-002575-A.1

1. Aby otworzyć listę możliwych wejść,


Wybrać .


➔ Wyświetlone zostanie menu "Wybierz wejście".

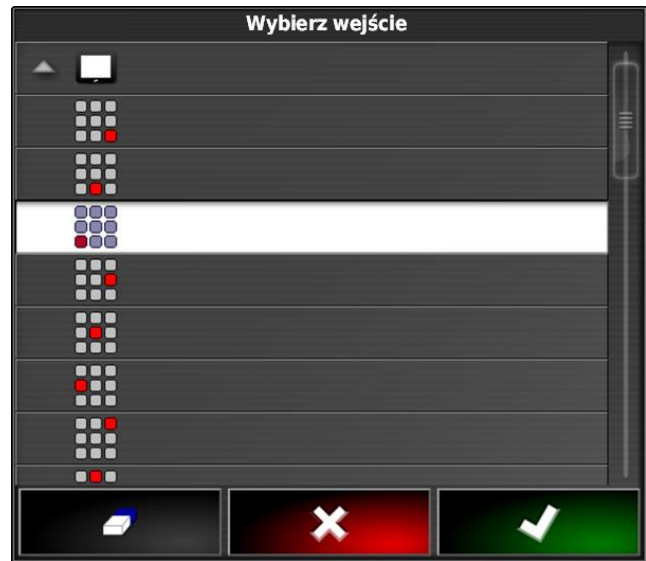
2. Wybrać urządzenie wejściowe z listy.

3. Wybrać przycisk dla przyporządkowania

albo


Usunąć przyporządkowanie przyciskiem .

4. Zatwierdzić przyporządkowanie przyciskiem .



Usuwanie przyporządkowania

CMS-T-002577-A.1

1. Aby usunąć przyporządkowanie,
Wybrać .

2. Zatwierdzić przyciskiem .

Korzystanie z automatycznego wykrywania jazdy wstecz



CMS-T-000153-A.1

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




WSKAZÓWKA


Automatyczne wykrywanie jazdy wstecz należy aktywować w menu Setup; patrz strona 50.

1. Jechać pojazdem do tyłu.

➔ Przycisk automatycznego wykrywania jazdy wstecz

zmieni kolor na żółty: 

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

nacisnąć przycisk .

Korzystanie z włączania sekcji szerokości



CMS-T-00000462-A.1

1

Korzystanie z ręcznego włączania sekcji szerokości

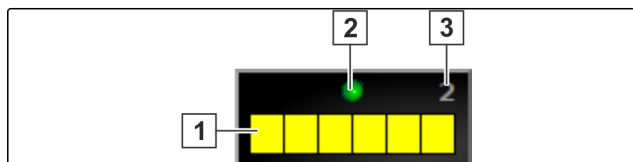
CMS-T-001507-B.1

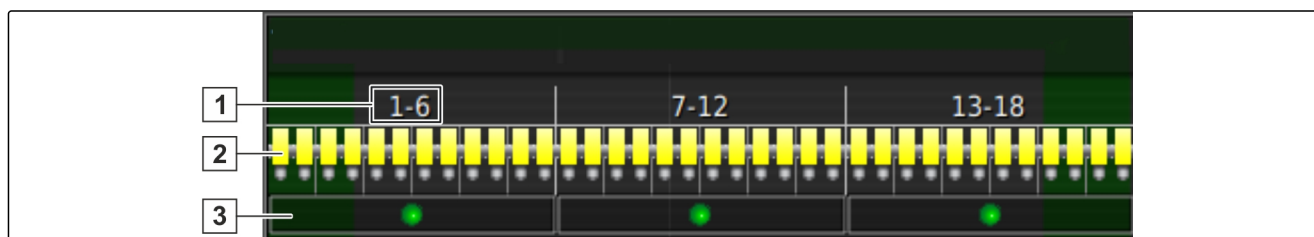
Dla opryskiwaczy i siewników można aktywować wirtualne włączniki sekcji szerokości. Za pomocą wirtualnych włączników sekcji szerokości można włączać i wyłączać pojedyncze sekcje szerokości.

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

Włączniki sekcji szerokości w widoku miniatur

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





Włączniki sekcji szerokości w widoku mapy

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



WARUNKI

- ✓ Wirtualne włączniki sekcji szerokości aktywowane i skonfigurowane; patrz strona 96
- ✓ Zlecenie uruchomione; patrz strona 115
- ✓ Automatyczne włączanie sekcji szerokości włączone; patrz strona 182

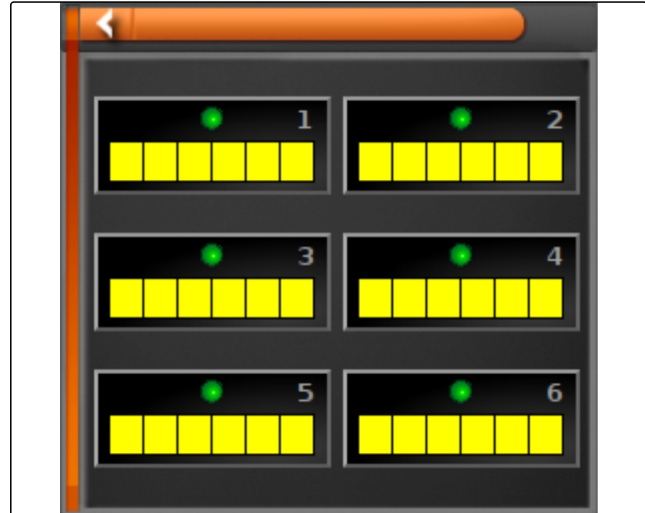
1. Na pasku funkcyjnym nacisnąć przycisk

albo

w widoku mapy nacisnąć przycisk

- ➔ Wyświetlone zostanie ręczne włączanie sekcji szerokości.

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



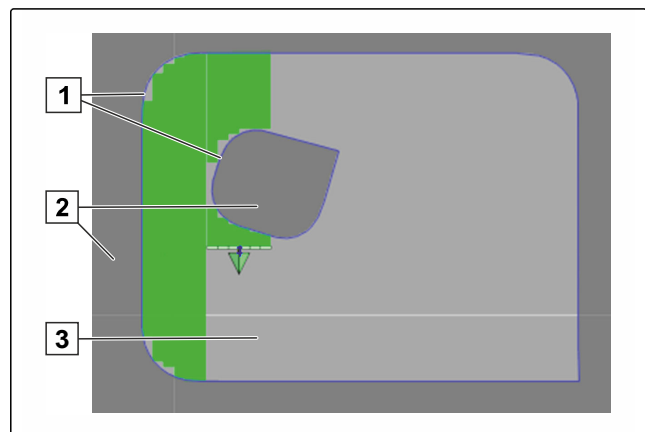
2

Korzystanie z automatycznego włączania sekcji szerokości

CMS-T-001490-B.1

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

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



WARUNKI

- ✓ Włączanie sekcji szerokości skonfigurowane; patrz strona 96
- ✓ Automatyczne włączanie sekcji szerokości aktywowane w terminalu uniwersalnym; patrz instrukcja obsługi sterowania maszyny

1. W menu Funkcje naciśnąć .

- ➔ Wyświetlony zostanie widok miniatur automatycznego włączania sekcji szerokości.

Możliwe ustawienia:

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

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

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



2. Aby skonfigurować tryb sterowania, patrz strona 183.
3. Aby określić wartość graniczną, patrz strona 188.
4. Aby włączyć lub wyłączyć automatyczne włączanie sekcji szerokości, nacisnąć "ASC".

3

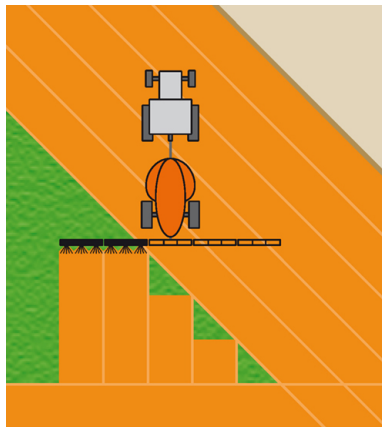
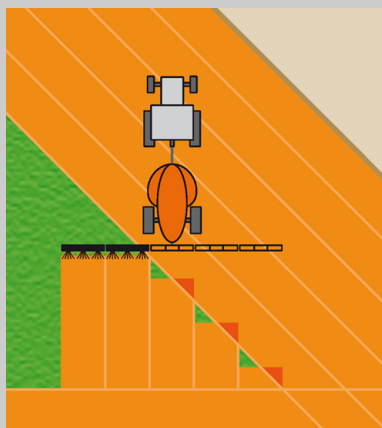
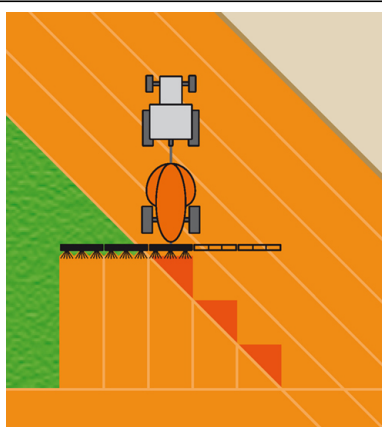
Konfigurowanie trybu sterowania

CMS-T-00000463-A.1

Wybór trybu sterowania dla wycinka wewnętrznego

CMS-T-003904-B.1

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

Ustawienia podstawowe	Objaśnienie	Rysunek
0%	Sekcje szerokości są wyłączane, zanim dojdzie do powstania nakładki.	
50%	Sekcje szerokości są wyłączane, jeśli w połowie przechodzą na obrobioną powierzchnię.	
100%	Sekcje szerokości są wyłączane, jeśli całkowicie przechodzą na obrobioną powierzchnię.	

1. W menu Funkcje nacisnąć  .

- ➔ Wyświetlony zostanie widok miniatur automatycznego włączania sekcji szerokości.

2. Nacisnąć *"Tryb sterowania"*.



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

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

albo

wprowadzić wartość procentową.

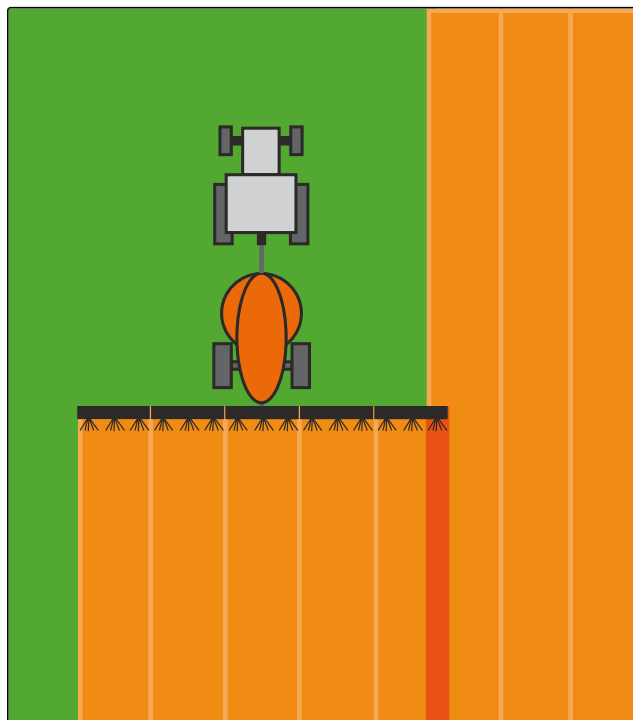
4. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .




3.1 Wybór trybu sterowania dla wycinków zewnętrznych

CMS-T-003907-B.1


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



1. W menu Funkcje nacisnąć  .
 ➔ Wyświetlony zostanie widok miniatur automatycznego włączania sekcji szerokości.
2. Nacisnąć "Tryb sterowania".



- ➔ Wyświetlone zostanie menu "Tryb sterowania ASC".

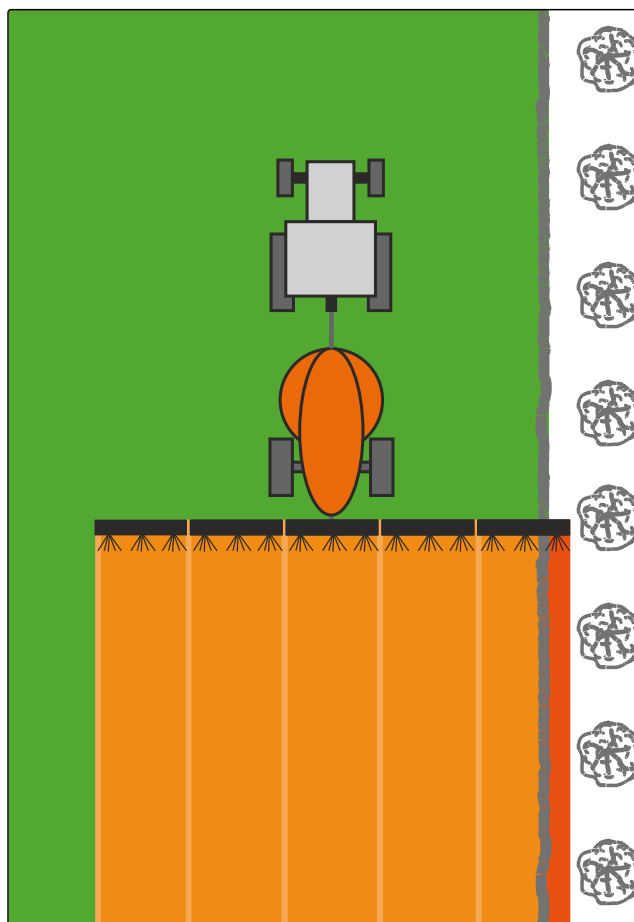
3. W punkcie "Tryb sterowania sekcjami zewnętrznymi" ustawić suwakiem wartość procentową.
4. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .



3.2 Określanie tolerancji nakładki dla linii granicznej

CMS-T-005171-B.1

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



1. W menu Funkcje nacisnąć .

➔ Wyświetlony zostanie widok miniatur automatycznego włączania sekcji szerokości.

2. Nacisnąć "Tryb sterowania".



➔ Wyświetlone zostanie menu "Tryb sterowania ASC".

3. W punkcie "Tolerancja nachodzenia na granicy pola" suwakiem wprowadzić żądaną tolerancję nakładki.

4. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .

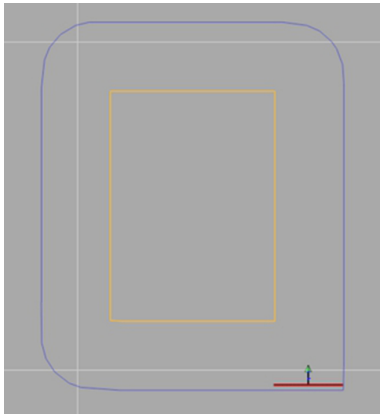
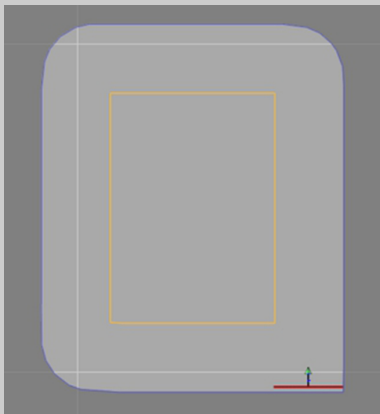
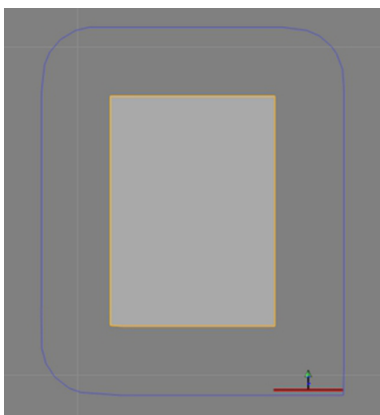
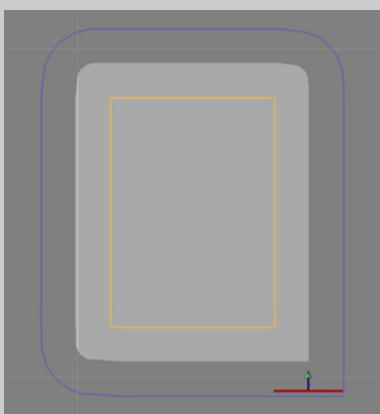


4

Określanie wartości granicznej

CMS-T-000680-B.1

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

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

1. W menu Funkcje nacisnąć .

➔ Wyświetlony zostanie widok miniatur automatycznego włączania sekcji szerokości.

2. Nacisnąć "*Limit granic*".

3. Wybrać wartość graniczną.

4. Wybór potwierdzić przyciskiem .



Korzystanie ze sterowania dawką



CMS-T-00000464-B.1

1

Korzystanie ze zlecenia z kartą aplikacyjną

CMS-T-000569-C.1

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





WARUNKI

- ✓ Zlecenie z kartą aplikacyjną zaimportowane; patrz strona
- ✓ Zlecenie z kartą aplikacyjną wybrane; patrz strona
- ✓ Zlecenie z kartą aplikacyjną uruchomione; patrz strona 115



WSKAZÓWKA

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

1. *Jeśli karta aplikacyjna nie zostanie wyświetlona, wykonać poniższe czynności.*
2. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
3. Przyciskiem  otworzyć menu "Przypisywanie sterowania dawką".

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

4. Skontrolować wartości w tabeli.



USUWANIE BŁĘDU

Wartości w tabeli nie są prawidłowe?


Jednostka danych zlecenia nie pasuje do narzędzia roboczego.

1. Podłączyć właściwe narzędzie robocze.
2. Skontrolować konfigurację narzędzia roboczego; patrz strona 87
3. Zmienić dane zlecenia.

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

+
×
✓

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

6. Zatwierdzić przyciskiem .

➔ Karta aplikacyjna zostanie wczytana.



WSKAZÓWKA

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

- Jako "Mapa pokrycia" wybrana musi być "Karta aplikacyjna"; patrz strona 206.
- Jako karta VRC wybrany musi być sterowany element narzędzia roboczego; patrz strona
- Skala pokrycia musi być skonfigurowana; patrz strona

2

Dodawanie karty aplikacyjnej do zlecenia

CMS-T-000573-B.1

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



WARUNKI

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



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 w pamięci USB.



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

- ✓ Zlecenie wybrane; patrz strona



WSKAZÓWKA

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

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



WSKAZÓWKA

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

3. W wierszu z żadaną jednostką nacisnąć przycisk w kolumnie "Źródło".

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





➔ Wyświetlona zostanie lista wyboru źródeł sygnału.

Możliwy wybór:

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

5. Zatwierdzić przyciskiem



- ➔ Wyświetlony zostanie widok katalogów w pamięci USB.

6. Wybrać kartę aplikacyjną (plik shape).

7. Zatwierdzić przyciskiem

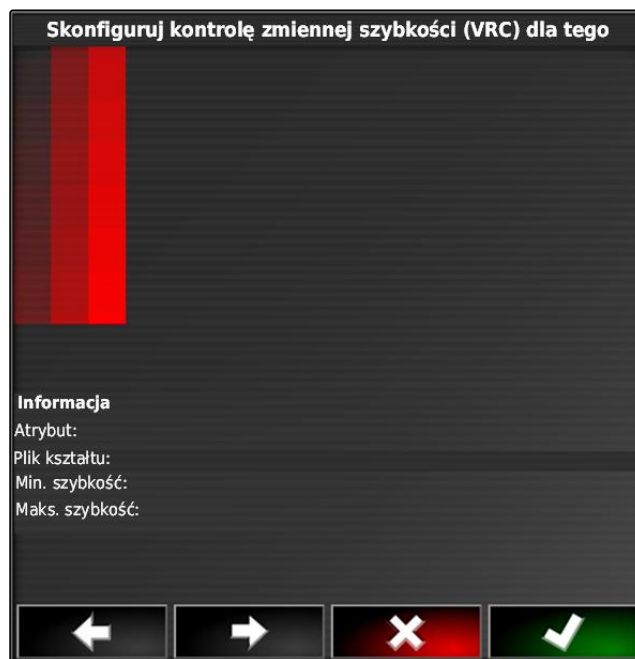


- ➔ Wyświetlona zostanie zawartość pliku shape.

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

8. Za pomocą strzałek wybrać żądany atrybut.

9. Zatwierdzić przyciskiem .



➔ Wyświetlone zostaną ustawienia zmiennego sterowania dawką.

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

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

12. W punkcie "Wartość utraconej pozycji" podać wartość dawki, która ma zostać rozproszona, gdy sygnał GPS jest przerywany.

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

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

15. Zatwierdzić przyciskiem .

➔ Karta aplikacyjna zostanie wczytana.



**WSKAZÓWKA**



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

- Jako "Mapa pokrycia" wybrana musi być "Karta aplikacyjna"; patrz strona 206.
- Jako karta VRC wybrany musi być sterowany element narzędzia roboczego; patrz strona
- Skala pokrycia musi być skonfigurowana; patrz strona

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

CMS-T-006706-B.1

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

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Przyciskiem  otworzyć menu "Przypisywanie sterowania dawką".
3. Nacisnąć przycisk w kolumnie "Źródło".

Skonfiguruj kontrolę zmiennej szybkości (VRC) dla tego

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





➔ Wyświetlona zostanie lista wyboru źródeł sygnału.

4. Wybrać "Stała wartość".

5. Zatwierdzić przyciskiem .



➔ Wyświetlone zostaną ustawienia zmiennego sterowania dawką.

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

7. Aby udokumentować dawki stosowanych produktów: patrz strona .

8. Zatwierdzić przyciskiem .



4



Konfigurowanie sterowania Peer do sterowania dawką

CMS-T-006703-B.1

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

**WSKAZÓWKA**

Sterowanie Peer musi być od nowa konfigurowane przy każdej zmianie zlecenia.

1. W menu Zlecenie nacisnąć przycisk .
2. Przyciskiem  otworzyć menu "Przypisywanie sterowania dawką".
3. Nacisnąć przycisk w kolumnie "Źródło".


Skonfiguruj kontrolę zmiennej szybkości (VRC) dla tego

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

➔ Wyświetlona zostanie lista wyboru źródeł sygnału.

4. Wybrać "Sterowanie równorzędne".

5. Zatwierdzić przyciskiem .

Stała wartość

Użyj bezpośrednio pliku kształtu

Zamień plik kształtu na format ISO

Sterowanie równorzędne

➔ Wyświetlone zostanie menu "Wybierz element".

6. Wybrać czujnik.

7. Zatwierdzić przyciskiem .



➔ Wyświetlone zostaną ustawienia zmiennego sterowania dawką.

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

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

10. W punkcie *"Wartość utraconej pozycji"* podać wartość dawki, która ma zostać rozprowadzona, gdy sygnał GPS jest przerwany.

11. Aby udokumentować dawki stosowanych produktów:
patrz strona .

12. Zatwierdzić przyciskiem .



➔ Karta aplikacyjna zostanie wczytana.

**WSKAZÓWKA**

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

- Jako "Mapa pokrycia" wybrana musi być "Karta aplikacyjna"; patrz strona 206.
- Jako karta VRC wybrany musi być sterowany element narzędzia roboczego; patrz strona
- Skala pokrycia musi być skonfigurowana; patrz strona


5**Konfigurowanie sterowania dawką**

CMS-T-00000472-A.1

5.1 Edycja wartości powrotnych

CMS-T-007008-A.1

Dla określonych sytuacji można edytować wartości powrotne dawki rozsiewu/oprysku. Jakie wartości powrotne można edytować, zależy od stosowanego źródła sygnału.

1. Przy żądanym sterowaniu dawką nacisnąć .

Skonfiguruj kontrolę zmiennej szybkości (VRC) dla tego

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

+
×
✓

- **"Stała wartość":** wartość zadana jest wykorzystywana, jeśli sterowanie dawką rozsiewu/oprysku ma odbywać się tylko na podstawie stałej wartości zadanej lub jeśli brakuje wartości dawek rozsiewu/oprysku na kartach aplikacyjnych.
 - **"Wartość spoza pola":** jeśli narzędzie robocze opuści pole, ta wartość zostanie przekazana jako dawka rozsiewu/oprysku.
 - **"Wartość utraconej pozycji":** jeśli sygnał GPS zaniknie, ta wartość zostanie przekazana jako dawka rozsiewu/oprysku.
2. Ustawić wartości powrotne odpowiednimi przyciskami.

Element docelowy sterowania 1

STAŁA WARTOŚĆ
100 kg/ha

WARTOŚĆ SPOZA POLA
100,0 kg/ha

WARTOŚĆ UTRACONEJ POZYCJI
100,0 kg/ha

Lista zastosowanych produktów

Produkt	Ilość	Jednostki	
Produkt 1	0.00		
			+

×

✓

5.2 Dokumentowanie danych o produktach

CMS-T-007003-B.1

Stosowane produkty i odpowiednie dawki produktów mogą być ujmowane w dokumentacji zlecenia. W tym celu przy konfigurowaniu sterowania dawką można utworzyć listę produktów. Ponadto informacje o produktach mogą pochodzić z systemu Farm Management Information System i zostać dopasowane przed rozpoczęciem pracy.



WSKAZÓWKA

Informacja o dawce produktu służy jedynie do dokumentowania i nie ma wpływu na dawkę rozsiewu/oprysku.

1. Nacisnąć przycisk w kolumnie "Produkt".

Element docelowy sterowania 1

STAŁA WARTOŚĆ 100 kg/ha	WARTOŚĆ SPOZA POŁA 100,0 kg/ha
WARTOŚĆ UTRACONEJ POZYCJI 100,0 kg/ha	SKALA PODCZAS IMPORTU KSZTAŁTU 1,000000%

Lista zastosowanych produktów

Produkt	Ilość	Jednostki	
Produkt 1	1000000.00 (100)	kg (%)	

➔ Wyświetlone zostanie menu "Wybierz: Produkt".

2. Wybrać produkt z listy

albo

*lub utworzyć produkt,
patrz strona .*

3. Zatwierdzić przyciskiem

Wybierz: Produkt

FILTRY
Wybierz filtry

Produkt 1

Produkt 2

Produkt 3

4. Aby dodać kolejny produkt, tworząc w ten sposób mieszankę:

Wybrać .

5. Aby zapisać utworzoną mieszankę: patrz strona

Element docelowy sterowania 1

STAŁA WARTOŚĆ 100 kg/ha	WARTOŚĆ SPOZA POLA 100,0 kg/ha
WARTOŚĆ UTRACONEJ POZYCJI 100,0 kg/ha	SKALA PODCZAS IMPORTU KSZTAŁTU 1,000000%

Lista zastosowanych produktów

Produkt	Ilość	Jednostki	
Produkt 1	1000000.00 (100)	kg (%)	
			




5.3 Tworzenie produktu

1. W menu "Wybierz: Produkt" wybrać .



WSKAZÓWKA

Produkty należą do danych podstawowych. Bliższe informacje dotyczące edycji danych podstawowych, patrz strona 115

CMS-T-007031-A.1

Wybierz: Produkt



FILTRY
Wybierz filtry

Produkt 1

Produkt 2

Produkt 3







2. W punkcie "Nazwa" wprowadzić nazwę produktu.
3. W punkcie "Produkty" wybrać lub utworzyć grupę produktów.
4. W punkcie "Jednostki" wybrać rodzaj jednostki.
5. W punkcie "Prezentacja wartości" wybrać jednostkę, w której rozprowadzany jest produkt.

**WSKAZÓWKA**

Pola "Jednostki" i "Prezentacja wartości" muszą być wypełnione.

6. W punkcie "Typ" wybrać "Pojedynczy produkt".
7. Zatwierdzić przyciskiem

Utwórz: Produkt

Nazwa:
Produkt 1

Produkty:
Brak

Jednostki:
Brak

Prezentacja wartości:
kg

Typ:
Pojedynczy produkt

5.4 Zapisywanie mieszanki

CMS-T-007029-A.1

Jeśli kilka produktów zostało dopisanych do listy stosowanych produktów, produkty te można zapisać razem jako mieszankę.

1. Wybrać

Element docelowy sterowania 1

STAŁA WARTOŚĆ 100 kg/ha	WARTOŚĆ SPOZA POŁA 100,0 kg/ha
WARTOŚĆ UTRACONEJ POZYCJI 100,0 kg/ha	SKALA PODCZAS IMPORTU Kształtu 1,000000%

Lista zastosowanych produktów

Produkt	Ilość	Jednostki	
Produkt 1	1000000.00 (100)	kg (%)	

2. W punkcie "Nazwa" wprowadzić nazwę mieszanki.
3. W punkcie "Produkty" wybrać lub utworzyć grupę produktów.
4. W punkcie "Prezentacja wartości" wybrać jednostkę, w której rozprowadzany jest produkt.
5. W punkcie "Jednostki" wybrać rodzaj jednostki.



WSKAZÓWKA

Pola "Jednostki" i "Prezentacja wartości" muszą być wypełnione.

6. W punkcie "Typ" wybrać "Mieszanka tymczasowa".
7. Aby dostosować produkty mieszanki, wybrać "Składniki mieszanki".

8. Zatwierdzić przyciskiem

Utwórz: Produkt

Nazwa:
Produkt 1

Produkty:
Brak

Prezentacja wartości:
kg

Jednostki:
Brak

Typ:
Mieszanka tymczasowa

Ilość mieszana:
1,000 l

Składniki mieszanki

✕

✓

5.5 Dodawanie mieszanki

CMS-T-007014-A.1

Utworzone mieszanki można dodawać do listy stosowanych produktów.

1. Wybrać

Element docelowy sterowania 1

STAŁA WARTOŚĆ 100 kg/ha	WARTOŚĆ SPOZA POŁA 100,0 kg/ha
WARTOŚĆ UTRACONEJ POZYCJI 100,0 kg/ha	SKALA PODCZAS IMPORTU KSZTAŁTU 1,000000%

Lista zastosowanych produktów

Produkt	Ilość	Jednostki	
Produkt 1	1000000.00 (100)	kg (%)	

✕

✓

2. Wybrać mieszankę z listy.



WSKAZÓWKA

Mieszanki należą do danych podstawowych. Bliższe informacje dotyczące edycji danych podstawowych, patrz patrz strona 115

3. Zatwierdzić przyciskiem



6


Wybór mapy pokrycia

CMS-T-000559-B.1


Mapa pokrycia odzwierciedla obrobioną powierzchnię, która może być zaznaczona na mapie różnymi kolorami.

Dostępne są następujące ustawienia:

Mapa pokrycia	Opis	Rysunek
Pokrycie	Ustawienie standardowe. Obrobiona powierzchnia jest wyświetlana na zielono.	
Jakość GPS	W zależności od jakości GPS obrobiona powierzchnia wyświetlana jest w odcieniu koloru pomarańczowego. Przy tym ustawieniu na mapie pokazywana jest skala.	
Karta aplikacyjna lub nazwa wielkości sterowanej narzędzia roboczego	Dla tego ustawienia skonfigurowane musi być zmienne sterowanie dawką (VRC); patrz strona . Pokrycie jest następnie pokazywane w różnych kolorach w zależności od wcześniej określonych wartości. Jako nazwę tej mapy pokrycia wykorzystuje się wielkość sterowaną narzędzia roboczego. Przy tym ustawieniu na mapie pokazywana jest skala.	

1. Przyciskiem  otworzyć menu "Warstwy mapy".
2. W punkcie "Mapa pokrycia" wybrać strzałkami
żądaną mapę pokrycia

albo

aby wyświetlić listę wyboru,
naciśnąć przycisk między strzałkami.
3. Wybór potwierdzić przyciskiem .



➔ Wyświetlona zostanie wybrana mapa pokrycia.

7

Wybór mapy VRC

CMS-T-000820-A.1

Z mapą VRC wyświetlana jest wcześniej określona dawka, która będzie rozprowadzana na polu.

1. Przyciskiem  otworzyć menu "Warstwy mapy".

2. W punkcie "Mapa VRC" wybrać strzałkami sterowany element narzędzia roboczego

albo

*aby wyświetlić listę wyboru,
naciśnąć przycisk między strzałkami.*

3. Wybór potwierdzić przyciskiem .



➔ Wyświetlona zostanie wybrana mapa VRC.

8

Konfigurowanie skali pokrycia

CMS-T-00000465-A.1

8.1 Ręczne konfigurowanie skali pokrycia

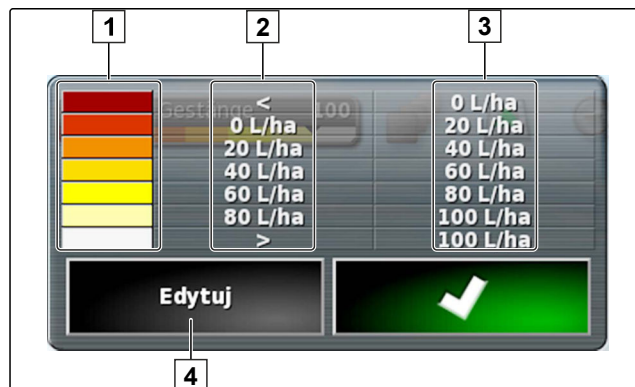
CMS-T-00000466-A.1

Dla skal pokrycia można wprowadzać następujące ustawienia:

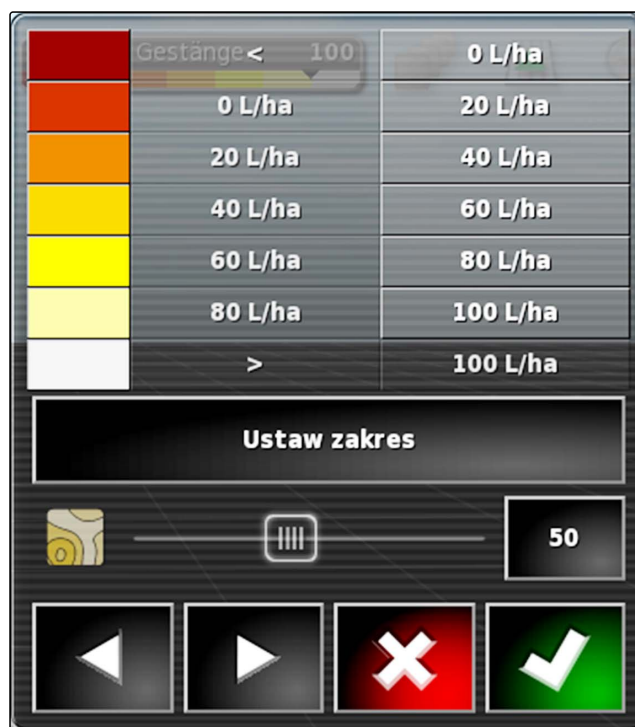
- Ustawianie obszarów dawek rozsiewu/oprysku, które będą pokazywane na mapie
- Określanie liczby obszarów dawek rozsiewu/oprysku
- Określanie kolorów obszarów dawek rozsiewu/oprysku
- Określanie przejrzystości wyświetlonego pokrycia


1. Przyciskiem  otworzyć zestawienie skali pokrycia.

- 1 Kolor dawki rozsiewu/oprysku
- 2 Wartość minimalna, przy której dawka rozsiewu/oprysku jest wyświetlana w danym kolorze.
- 3 Wartość maksymalna, przy której dawka rozsiewu/oprysku jest wyświetlana w danym kolorze.




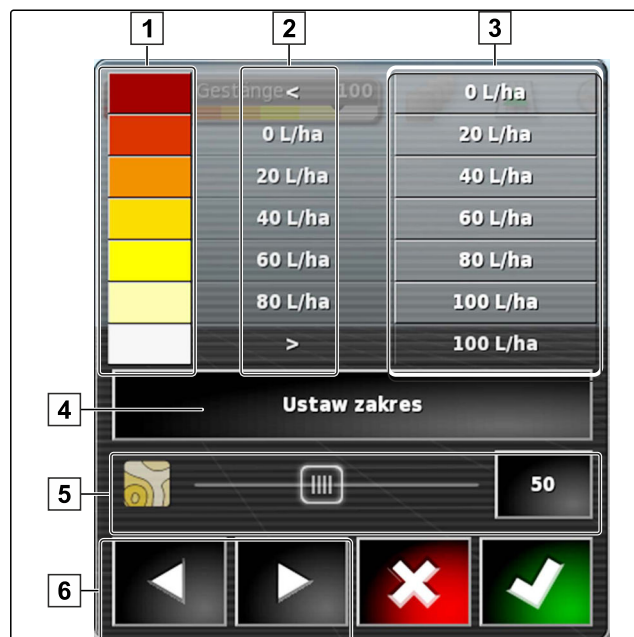
2. Przyciskiem "Edytuj" otworzyć ustawienia skali pokrycia.
3. Nacisnąć "Ustaw zakres".



4. Wybrać "Wartość minimalna", aby określić najniższą wartość skali.
5. Wybrać "Wartość maksymalna", aby określić najwyższą wartość skali.
6. Wybrać "Liczba zakresów", aby określić liczbę wyświetlanych kolorowych obszarów.
7. Zatwierdzić wprowadzone dane przyciskiem .



8. W punkcie **1** określić wartości maksymalne, przy których dawki rozsiewu/oprysku będą wyświetlane w danych kolorach.
9. W punkcie **2** ustawić przezroczystość pokrycia.
10. W punkcie **3** wybrać kolory pokrycia.
11. Zatwierdzić ustawienia przyciskiem .



8.2 Określanie obszarów dawki rozsiewu/oprysku na podstawie dawki rozsiewu/oprysku


CMS-T-001631-A.1

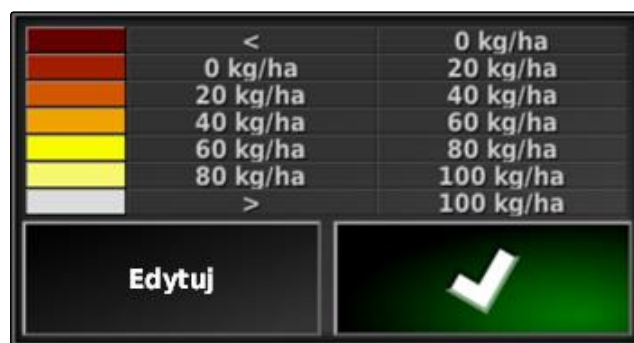
Wartość minimalna i wartość maksymalna skali dawki rozsiewu/oprysku mogą zostać określone na podstawie rozproszanej już dawki.



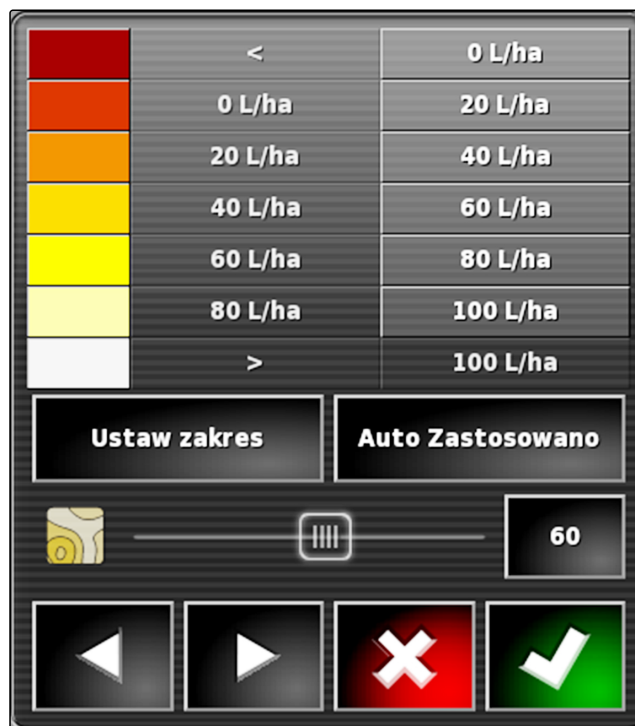
WARUNKI

- ✓ Część pola musi być obrobiona

1. Przyciskiem  otworzyć zestawienie skali pokrycia.
2. Przyciskiem "Edytuj" otworzyć ustawienia skali pokrycia.



3. Przyciskiem "Auto Zastosowano" dopasować obszary skali do rozprowadzonej już dawki.



Zarządzanie danymi zasobów



CMS-T-00000467-A.1

1

Korzystanie z menedżera zasobów

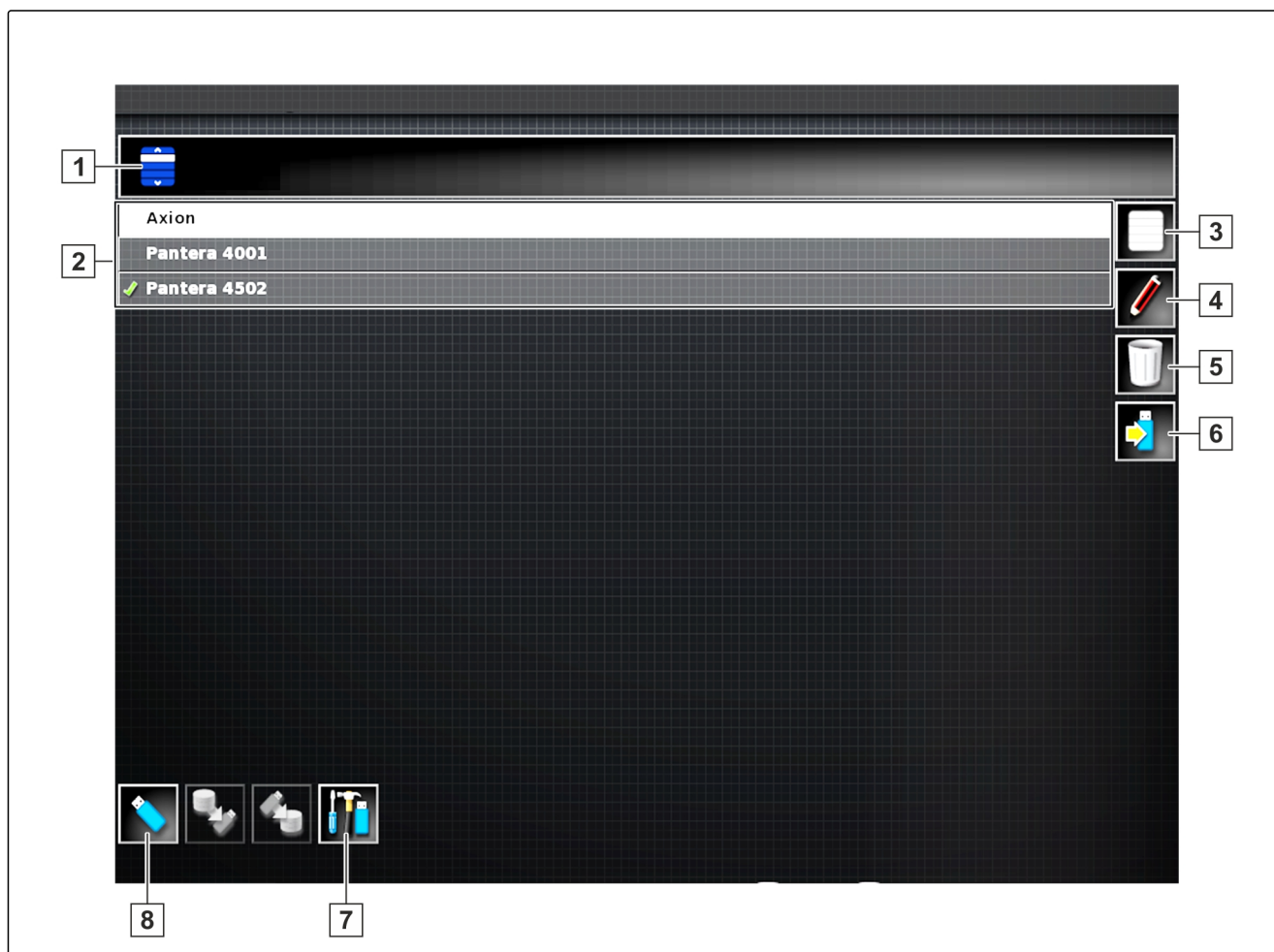
CMS-T-001472-A.1

W menedżerze zasobów można zarządzać utworzonymi danymi zasobów.

Przycisk menedżera zasobów znajduje się na pasku funkcyjnym w menu roboczym.

► W menu Funkcje nacisnąć .

➔ Wyświetlony zostanie menedżer zasobów.



Przegląd menedżera zasobów

- | | |
|--|--|
| <p>1 Wybór kategorii: otwiera listę wyboru kategorii danych zasobów.</p> <p>2 Dane zasobów: istniejące dane zasobów wybranej kategorii.</p> <p>3 Wybiera wszystkie wyświetlone dane zasobów.</p> <p>4 Zmiana nazwy wybranych danych zasobów.</p> | <p>5 Usuwanie wybranych danych zasobów.</p> <p>6 Eksport wybranych danych zasobów do pamięci USB.</p> <p>7 Eksport protokołu diagnostycznego do pamięci USB. Protokoły diagnostyczne służą przeszkolonemu personelowi do usuwania błędów.</p> <p>8 Wyświetlanie danych zasobów z pamięci USB. Gdy wyświetlane są dane zasobów z pamięci USB, kolor tła jest niebieski.</p> |
|--|--|

2


Eksportowanie kopii bezpieczeństwa danych zleceń

CMS-T-007033-B.1

Gdy dane zlecenia są eksportowane do pamięci USB, równocześnie w terminalu AmaPad zapisywana jest kopia bezpieczeństwa danych zleceń. Jeśli wyeksportowane dane zlecenia zostaną utracone, tę kopie bezpieczeństwa danych zleceń można ponownie wyeksportować.



WARUNKI

- ✓ Dane zlecenia wyeksportowane; patrz strona
 - ✓ Pamięć USB podłączona
1. W menedżerze zasobów w punkcie *"Kategoria"* wybrać *"Kopia bezpieczeństwa danych zlecenia"*.
 2. Wybrać .

Korzystanie z globalnych stron startowych




CMS-T-00000594-A.1

1

Zapisywanie globalnej strony startowej

CMS-T-000755-B.1



Za pomocą globalnych stron startowych można zapisać widok menu roboczego, aby później ponownie go wyświetlić. Ułatwia to obsługę, ponieważ skonfigurowanych elementów nie trzeba znów osobno otwierać, gdy elementy zostały usunięte.

1. Skonfigurować elementy w menu roboczym w żądany sposób.
 2. Wyświetlić przyciski podstawowe, patrz strona .
 3. Nacisnąć przycisk .
 4. Nacisnąć "Zapisz stronę startową".
 5. Wprowadzić nazwę.
- ➔ Globalna strona startowa jest zapisana.

2

Zarządzanie globalnymi stronami startowymi

CMS-T-000757-B.1

1. Wyświetlić przyciski podstawowe, patrz strona .
2. Nacisnąć przycisk .
3. Na żądanej stronie startowej nacisnąć .
4. Aktywować wybraną stronę startową
albo
dezaktywować

albo

usunąć.

**WSKAZÓWKA**

Dezaktywowanych stron startowych nie można wybierać.

3**Wybór globalnych stron startowych**


CMS-T-000753-B.1

**WSKAZÓWKA**

Sposób wyboru można ustawić w menu Setup; patrz strona 41.

1. Wyświetlić przyciski podstawowe, patrz strona .

W zależności od ustawienia w menu Setup:

2. Naciskać , aż pojawi się żądana strona startowa

albo

z menu wybrać żądaną stronę startową.

Tworzenie zrzutów ekranu



CMS-T-000802-B.1

Za pomocą przycisku wielofunkcyjnego można zapisać obraz aktualnego interfejsu użytkownika w pamięci USB.



WARUNKI

- ✓ Funkcja aktywowana w menu Setup; patrz strona 40

1. Podłączyć pamięć USB do terminala AmaPad.
2. Nacisnąć przycisk wielofunkcyjny **1**.



- ➔ Tło interfejsu użytkownika zmieni się na krótki czas na szare.
- ➔ Zrzut ekranu zostanie zapisany w pamięci USB w katalogu "Screenshots".

Usuwanie błędów



CMS-T-00000470-B.1

1

Przyporządkowanie kodów błędów

CMS-T-00000468-B.1

Komunikaty błędu opatrzone są kodem błędu. Na podstawie kodów błędu można ustalić przyczyny i rozwiązania pozwalające na likwidację błędu.

- Odnaleźć kod błędu w tabeli i sprawdzić rozwiązanie.

Kod błędu	Błąd	Czynności
U1052	Nieprawidłowe oprogramowanie sprzętowe dla podsystemu prowadzenia.	Zaktualizować oprogramowanie sprzętowe; patrz strona 59.
U1054	Podsystem prowadzenia w trybie błędu.	Wyłączyć sterownik prowadzenia i ponownie włączyć.
U1055	Sterownik prowadzenia wymaga zresetowania.	Wyłączyć sterownik prowadzenia i pojazd. Odczekać 20 sekund. Włączyć sterownik prowadzenia i pojazd.
U1056	Sterownik prowadzenia nieprawidłowo skonfigurowany.	Skalibrować ponownie czujnik kątowny koła; patrz strona 166
U1061	Nie odnaleziono ustawień parametrów pojazdu w podsystemie prowadzenia.	Wybrać ponownie właściwy pojazd; patrz strona 81
U106 2	Kąt nakierowania musi zostać skalibrowany.	Skalibrować kąt nakierowania; patrz strona 166
U1065	Czujnik kąta skrętu musi zostać skalibrowany.	Sprawdzić geometrię pojazdu; skalibrować ponownie czujnik kątowny koła; patrz strona 166.
U106 6	Kompas musi zostać skalibrowany.	Skalibrować kompas; patrz strona 166
U1067	Wykryto nowy pojazd lub nowy sterownik prowadzenia.	Skalibrować ponownie kompas; patrz strona 166

Kod błędu	Błąd	Czynności
U1068	Profil pojazdu nie zgadza się z ustawieniami podsystemu prowadzenia.	Sprawdzić, czy podsystem prowadzenia jest włączony. Wybrać ponownie pojazd; patrz strona 81. Wybrać ponownie sterownik prowadzenia; patrz strona 84.
U1069	Czujnik kąta skrętu podsystemu prowadzenia nie jest skonfigurowany.	Powiadomić dystrybutora.
U1071	Średni wydatek mocy AES-25 przekracza granicę mocy.	Sprawdzić, czy obciążenie silnika AES-25 nie jest za wysokie (kolumna kierownicza pracuje z oporami, tuleje lub łożyska zużyte). Powiadomić dystrybutora.
U1072	Temperatura AES-25 przekracza wartość graniczną temperatury.	Wyłączyć AES-25 i poczekać, aż ostygnie. Jeśli problem nadal występuje, powiadomić dystrybutora.
U1074	Sterownik prowadzenia AES-25 nie został zainicjalizowany.	Obrócić kierownicę ręcznie o jedną czwartą obrotu.
U1075 - U1078	Zakłócenia odbioru lub zakłócenia wysyłania sygnału CAN.	Sprawdzić wszystkie przyłącza i połączenia. Wyłączyć skrzynkę przyłączeniową i włączyć. Jeśli problem nadal występuje, powiadomić dystrybutora.
U1079	Czujnik kąta skrętu nie jest podłączony.	Sprawdzić połączenia. W razie potrzeby wymienić wadliwy czujnik. Jeśli problem nadal występuje, powiadomić dystrybutora.
U1080	Zwarcie w czujniku kąta skrętu.	Powiadomić dystrybutora. Być może czujnik trzeba wymienić.
U1082	System plików CompactFlash ma mniej niż 1% wolnego miejsca.	Sprawdzić wykorzystanie pamięci w widoku miniatur; patrz strona 222. W razie potrzeby usunąć dane w menedżerze zasobów lub wyeksportować; patrz strona 212.
U3001	Przesyłanie danych zakończone niepowodzeniem.	Spróbować ponownie zaimportować lub wyeksportować.
U4001	Błąd podczas inicjalizacji śladu przejazdu.	Utworzyć ponownie ślad przejazdu; patrz strona .
U4006	Brak ważnych kalibracji systemu.	Skalibrować prowadzenie; patrz strona 166.

Kod błędu	Błąd	Czynności
U5001	Podsystem prowadzenia nie został wykryty.	<p>Sprawdzić, czy podsystem prowadzenia jest włączony.</p> <p>Sprawdzić, czy wyłącznik blokujący do jazdy po drogach jest dezaktywowany.</p> <p>Sprawdzić, czy wybrany jest prawidłowy sterownik prowadzenia; patrz strona 84.</p>
U5002	Nie określono narzędzia roboczego i śladu przejazdu.	<p>Wybrać ponownie właściwe narzędzie robocze, patrz strona 91.</p> <p>Sprawdzić, czy prawidłowe pole jest dodane do zlecenia.</p> <p>Wybrać ponownie właściwe zlecenie; patrz strona .</p> <p>Utworzyć nowy ślad przejazdu; patrz strona .</p>
U5003	Nie można włączyć sterowania prowadzenia z uwagi na blokadę sterowania prowadzenia.	Dezaktywować wyłącznik blokujący do jazdy po drogach.
U5004	Nie określono narzędzia roboczego.	Wybrać właściwe narzędzie robocze; patrz strona 91.
U5007	Za mały odstęp rzędów (szerokość robocza minus nakładka narzędzia roboczego).	Zmniejszyć stopień pokrycia automatycznego włączania sekcji szerokości; patrz strona 182:
U6904	Tylko jeden sterownik prowadzenia, ale typ pojazdu to pojazd przegubowy.	Sprawdzić konfigurację pojazdu; patrz strona 77.
U6905	Nieznany typ maszyny.	Sprawdzić konfigurację pojazdu; patrz strona 77.
U8505	Brak kalibracji fabrycznej.	Skalibrować prowadzenie; patrz strona 166.
TC8	Czujnik bezwładności i modem nie są zasilane napięciem 12 V.	Sprawdzić wszystkie przyłącza i połączenia.

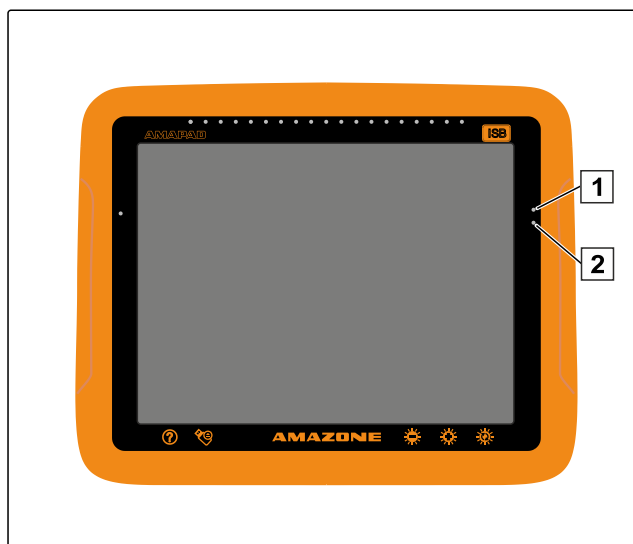
2

Analiza wskazania diod LED

CMS-T-00000469-A.1

Diody LED z przodu terminala AmaPad informują o stanie baterii i zasilania. W poniższej tabeli objaśniono znaczenie poszczególnych kombinacji kolorów.

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



- Odczytać stan baterii i zasilanie w tabeli na podstawie wskazania diod LED.

Dioda LED stanu naładowania baterii 1	Dioda LED zasilania 2	Objaśnienie
Świeci na zielono	Świeci na zielono	Stan normalny, bateria naładowana, zasilanie prawidłowe.
Świeci na zielono	Świeci na żółto	Bateria naładowana, zasilanie słabe.
Świeci na zielono	Świeci na czerwono	Bateria nie jest ładowana, słabe zasilanie lub brak zasilania.
Świeci na żółto	Świeci na czerwono	Bateria prawie rozładowana, słabe zasilanie lub brak zasilania.
Świeci na czerwono	Świeci na czerwono	Bateria rozładowana, słabe zasilanie lub brak zasilania.
Miga na czerwono	Wył.	Oprogramowanie sprzętowe do zarządzania energią nie jest zainstalowane.
Miga na zielono/niebiesko	Świeci na zielono	Bateria jest ładowana, zasilanie prawidłowe.
Miga na zielono/niebiesko	Świeci na żółto	Bateria jest ładowana, zasilanie słabe.
Miga na zielono/niebiesko	Świeci na czerwono	Bateria jest ładowana, zasilanie bardzo słabe.
Miga na żółto/niebiesko	Świeci na zielono	Bateria prawie rozładowana i jest ładowana, zasilanie prawidłowe.
Miga na żółto/niebiesko	Świeci na żółto	Bateria prawie rozładowana i jest ładowana, zasilanie słabe.
Miga na żółto/niebiesko	Świeci na czerwono	Bateria prawie rozładowana i jest ładowana, zasilanie bardzo słabe.
Miga na czerwono/niebiesko	Świeci na zielono	Bateria rozładowana i jest ładowana, zasilanie prawidłowe.

Dioda LED stanu naładowania baterii 1	Dioda LED zasilania 2	Objaśnienie
Miga na czerwono/niebiesko	Świeci na żółto	Bateria rozładowana i jest ładowana, zasilanie słabe.
Miga na czerwono/niebiesko	Świeci na czerwono	Bateria rozładowana i jest ładowana, zasilanie bardzo słabe.

3

Wyświetlanie diagnostyki systemowej

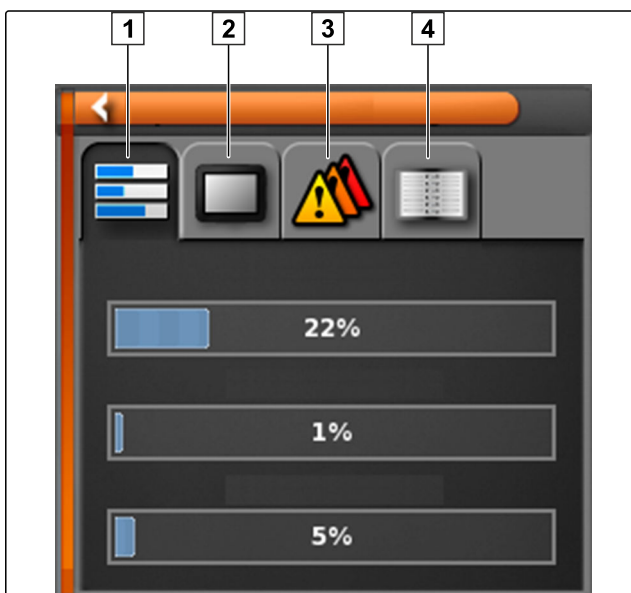
CMS-T-000844-B.1

W menu Funkcje znajduje się widok miniatur, który przedstawia właściwości systemowe terminala AmaPad.

► W menu Funkcje nacisnąć .

➔ Wyświetlony zostanie widok miniatur.

- 1 Wykorzystanie pamięci
- 2 Diagnostyka konsoli
- 3 Kody usterek
- 4 Protokół: na tej zakładce przyciskiem "Plik konfiguracyjny" można wczytać plik konfiguracyjny z pamięci USB.



4

Ustalanie wersji oprogramowania

CMS-T-003910-A.1

W menu Funkcje znajduje się widok miniatur, który zawiera informacje o zainstalowanej wersji oprogramowania.

► W menu Funkcje nacisnąć .

➔ Wyświetlony zostanie widok miniatur z informacjami o oprogramowaniu.

GLOSARIUSZ

A

Atrybut

W pliku shape w kolumnach tabeli mogą być zapisane różne wartości. Te kolumny tabeli nazywają się atrybutami i można je osobno wybierać. W pliku shape mogą być na przykład zapisane różne dawki rozsiewu/oprysku produktu.

AUX

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

D

Dane zasobów

Danymi zasobów zarządza się w menedżerze danych zasobów.

Do danych zasobów należą następujące dane:

- Dane pojazdu
- Dane narzędzia roboczego
- Ślady przejazdu
- Projekty ochrony wód
- Pliki geoidy
- Kopie bezpieczeństwa danych zleceń

Dane podstawowe**Następujące dane należą do danych podstawowych:**

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

E

ECU

ECU oznacza sterowanie maszyny, które zamontowane jest w maszynie. Konsole obsługi pozwalają na dostęp do sterowania maszyny i obsługę maszyny.

EGNOS

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

F

Farm Management Information System

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

G

GLONASS

Rosyjski satelitarny system nawigacyjny

H

HDOP

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

K

Karta aplikacyjna

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

Kąt nakierowania

Opisuje pozycję odbiornika przy montażu.

L

Linia graniczna

Wirtualna linia na mapie terminala AmaPad. Linia graniczna znakuje obszar, który może być zdefiniowany jako obszar roboczy lub obszar wyłączenia.

M

MSAS

Multifunctional Satellite Augmentation. Japoński system korekty nawigacji satelitarnej.

O

Oprogramowanie sprzętowe

Program komputerowy na stałe zapisany w urządzeniu.

P

Plik shape

W pliku shape w rekordzie danych zapisywane są informacje dotyczące geometrii i informacje o atrybutach. Informacje o geometrii tworzą kształty, które mogą być wykorzystywane jako linie graniczne. Informacje o atrybutach są potrzebne do aplikacji, aby na przykład sterować dawkami rozsiewu/oprysku. Plik shape ma format „.shp”.

R

RTK

Plotny system korekty danych satelitarnych.

S

Szybkość transmisji

Prędkość transmisji danych mierzona w bitach na sekundę.

T

TASK.XML

TASK.XML jest plikiem zawierającym dane zleceń.

Terminal uniwersalny

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

W

Wielkość sterowana

Wielkością sterowaną nazywa się sterowany element urządzenia roboczego. W przypadku opryskiwacza polowego sterowanym elementem może być regulator ciśnienia oprysku, którym można regulować dawkę oprysku.

Z

Znoszenie GPS

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

Ż

Źródło korekty

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

WYKAZ HASEŁ

A

Aktualizacja oprogramowania	76
Aktualizacja oprogramowania sprzętowego	
<i>Odbiornik GPS</i>	59
Alarm	
<i>Koniec rzędu</i>	70
Asystenty	19
Automatyczne wykrywanie jazdy wstecz	
<i>przycisk</i>	21
Automatyka prowadzenia	
<i>aktywacja okna stanu</i>	42
<i>kalibrowanie prowadzenia</i>	166
<i>konfigurowanie okna stanu</i>	42
<i>przycisk</i>	21
<i>sprawdzanie statusu</i>	167
<i>włączanie</i>	171
<i>wyłączanie</i>	172

B

Belka świetlna	
<i>kontrola odchylenia od śladu</i>	156
Blokowanie menu dla użytkownika	47

D

Dane GPS	
<i>na tablicy rozdzielczej</i>	29
Dane narzędzia roboczego	
<i>importowanie</i>	92
<i>kopiowanie</i>	93
Dane pojazdu	
<i>importowanie</i>	82
<i>kopiowanie</i>	83
Dane zlecenia	
<i>eksportowanie</i>	120
<i>importowanie</i>	119
Dźwięk alarmowy	37
Dźwięki przycisków	37

E

ECU	
<i>Aktualizacja ustawień</i>	94

<i>konfigurowanie</i>	94
-----------------------------	----

Ekran dotykowy	
<i>czułość</i>	39
<i>kalibrowanie</i>	38

Ekran	
<i>czułość</i>	39
<i>kalibrowanie</i>	38

Element obsługowy AUX	
<i>potwierdzanie przyporządkowania</i>	174

G

Globalna strona startowa	40
--------------------------------	----

GPS	
<i>Konfigurowanie wyjścia</i>	67
<i>symulacja prędkości</i>	101
<i>wejście</i>	68
<i>wybór źródła korekty</i>	62
<i>wyjście</i>	68
<i>wyświetlanie informacji</i>	164

Granica pola	
<i>edycja</i>	136
<i>przerywanie rejestrowania</i>	132
<i>rejestrowanie</i>	129
<i>tworzenie</i>	129
<i>tworzenie za pomocą pliku shape</i>	132
<i>tworzenie z pokrycia</i>	134
<i>usuwanie pojedynczo</i>	136

Granice pola	
<i>usuwanie</i>	141

I

Instrukcja obsługi	
<i>Dodatkowo obowiązujące dokumenty</i>	5
<i>Stosowane opisy</i>	5
<i>Znaczenie</i>	5

ISOBUS	
<i>wykryto ECU</i>	87
<i>wykrywanie narzędzia roboczego</i>	87

J

Jasność	
<i>tryb</i>	15
<i>ustawianie</i>	15

Jazda wstecz	
<i>automatyczne wykrywanie</i>	50, 179
Język	
<i>zmiana</i>	11
K	
Karta aplikacyjna	206
Komunikat ostrzegawczy	
<i>ogólny</i>	17
<i>po uruchomieniu</i>	11
<i>Terminal uniwersalny</i>	17
Konfigurowanie funkcji AUX-N	
<i>na terminalu uniwersalnym</i>	176
Konfigurowanie nawrotów	137
Konfigurowanie przycisków dodatkowych	
<i>na terminalu uniwersalnym</i>	176
Konfigurowanie skrótów	
<i>na terminalu uniwersalnym</i>	176
Konfigurowanie sygnału korekcji	62
Konfigurowanie szybkiego dostępu	
<i>na terminalu uniwersalnym</i>	176
konfigurowanie szybkiego startu	53
Koniec rzędu	
<i>generowanie alarmu</i>	70
Kontroler zadań	
<i>określanie numeru</i>	74
Kopia bezpieczeństwa	212
Kopia bezpieczeństwa danych zlecenia	212
Korzystanie z karty aplikacyjnej	191
Korzystanie z menedżera zasobów	212
L	
LED	
<i>Belka świetlna</i>	10
<i>Stan naładowania baterii</i>	10
<i>Zasilanie</i>	10
Linia graniczna	
<i>edycja</i>	136
<i>przerywanie rejestrowania</i>	132
<i>rejestrowanie</i>	129
<i>tworzenie</i>	129
<i>tworzenie za pomocą pliku shape</i>	132
<i>tworzenie z pokrycia</i>	134
<i>usuwanie pojedynczo</i>	136

Linie graniczne	
<i>usuwanie</i>	141
Linie siatki współrzędnych	107
M	
Mapa pokrycia	
<i>Wybór</i>	206
Mapa	
<i>konfigurowanie skali</i>	208
<i>pomniejszanie</i>	106
<i>powiększanie</i>	106
<i>przesuwanie</i>	43, 106
<i>wybór płaszczyzn</i>	107
<i>zmiana perspektywy</i>	106
Menu Funkcje	21
Menu Konfiguracja	
<i>podstawowa obsługa</i>	31
Menu robocze	
<i>przegląd</i>	21
Menu Zlecenie	27
N	
Narzędzie robocze	
<i>automatyczne wykrywanie</i>	87
<i>tworzenie</i>	90
<i>usuwanie</i>	212
<i>Wybór</i>	91
Numer TC	
<i>określanie</i>	74
Numer UT	
<i>określanie</i>	72
Numery linii	
<i>wyświetlanie lub ukrywanie</i>	107

O	
Obrobiona powierzchnia	
<i>wyświetlanie</i>	206
<i>zmiana koloru</i>	45
Obszar graniczny	
<i>definiowanie</i>	136
Obszar roboczy	
<i>definiowanie</i>	136
Obszar wyłączenia	
<i>definiowanie</i>	136
<i>tworzenie</i>	129

Odbiornik GPS	
<i>Aktualizacja oprogramowania sprzętowego</i>	59
<i>Ustawianie szybkości transmisji</i>	62
<i>Wybór</i>	58
<i>zasilanie z akumulatora</i>	60
Określanie czasu pracy	126
Określanie uprawnień użytkownika	47
P	
Perspektywa	
<i>zmiana</i>	106
Plik danych zlecenia	119
Plik OAF	
<i>wczytywanie</i>	61
Plik shape	
<i>dla linii granicznej</i>	132
Płaszczyzny mapy	
<i>konfigurowanie</i>	27
Pojazd	
<i>określanie geometrii</i>	79
<i>usuwanie</i>	212
<i>Wybór</i>	81
Pokrycie	
<i>patrz „Wybór mapy pokrycia”</i>	206
<i>zmiana koloru</i>	45
Pola	
<i>wyświetlanie lub ukrywanie</i>	107
Pole	
<i>tworzenie</i>	128
Pomoc	
<i>aktywacja trybu pomocnika</i>	51
<i>Nazwy przycisków</i>	14
<i>Szybki start</i>	53
Prędkość	101
Prędkość robocza	
<i>dolna granica</i>	99
Przesuwanie mapy	
<i>aktywacja</i>	43
Przesyłanie danych w systemie 150	41
Przyciski podstawowe	10
Przyciski	
<i>zmiana wielkości</i>	42
Przycisk wielofunkcyjny	
<i>konfigurowanie</i>	40

Punkt chorągiewki	
<i>dla korekty znoszenia GPS</i>	144
<i>dla niebezpiecznych miejsc</i>	141
<i>edycja</i>	146
<i>zdefiniowany przez użytkownika</i>	142
Punkt oznaczenia	
<i>dla niebezpiecznych miejsc</i>	141
<i>zdefiniowany przez użytkownika</i>	142
Punkty znaczników	
<i>konfigurowanie</i>	71
<i>wyświetlanie lub ukrywanie</i>	107
R	
Rejestrowanie linii granicznej	
<i>przerywanie</i>	45, 45
Rejestrowanie obszaru wyłączenia	
<i>przerywanie</i>	45
Rozpoczynanie rozsiewu/oprysku	
<i>patrz uruchamianie zlecenia</i>	115
S	
Skala dawki rozsiewu/oprysku	27
Skala	
<i>konfigurowanie</i>	208
Skala pokrycia	
<i>konfigurowanie</i>	208
Skrzynka przełączników	182
Status prowadzenia	
<i>sprawdzanie</i>	167
Status sekcji szerokości	182
Sterowanie dawką	191
Sygnał	
<i>dla sekcji szerokości</i>	100
<i>dla wyłącznika głównego</i>	100
<i>dla wyłącznika zbiornika</i>	100
Symbol pojazdu	
<i>ustawianie pośrodku</i>	27, 106
symulacja prędkości	101
Szybki start	173
T	
Tablica rozdzielcza	
<i>Dane GPS</i>	29
<i>kontrola odchylenia od śladu</i>	157
TASKDATA.XML	119

Terminal uniwersalny			
<i>korzystanie</i>	173	<i>ręczne</i>	180
<i>określanie numeru</i>	72	Wyświetlanie informacji o zleceniu	125
<i>Usuwanie zawartości pamięci podręcznej danych pool</i>	73		
		Z	
Tworzenie adaptacyjnych śladów przejazdu po krzywej	154	Zabezpieczanie danych	212
Tworzenie profilu narzędzia roboczego	87	Zarządzanie danymi zasobów	212
Tworzenie śladów przejazdu AB	148	Zarządzanie użytkownikami	47
Tworzenie śladów przejazdu po krzywych	151	Zatwierdzenie wyboru	27
Tworzenie śladów przejazdu po okręgu	153	Zlecenia	
Tworzenie zrzutów ekranu	40, 217	<i>filtrowanie</i>	123
		<i>sortowanie</i>	123
		Zlecenie	
U		<i>przerywanie</i>	115
Uaktualnienie	76	<i>tworzenie</i>	118
Układ sterowania maszyny		<i>uruchamianie</i>	115
<i>patrz ECU</i>	94	<i>usuwanie</i>	124
Uprawnienia użytkownika		<i>Wybór</i>	122
<i>ochrona hasłem</i>	46	<i>wyświetlanie informacji</i>	125
<i>zmiana</i>	46	Złącza	68
Ustawianie pojazdu pośrodku	27	Zmiana głośności	36
Ustawianie zachodzenia	95	Zmiana języka	32
UT		Zmiana separatora dziesiętnego	33
<i>korzystanie</i>	173	Zmiana separatora liczb dziesiętnych	33
		Zmienna dawka rozsiewu/oprysku	
V		<i>wyświetlanie</i>	206
VRC		Zmienne sterowanie dawką	
<i>patrz również zmienne sterowanie dawką</i>	191	<i>Karta aplikacyjna</i>	191
<i>wybór mapy</i>	207	<i>wyświetlanie na mapie</i>	206, 207
		Znoszenie GPS	
W		<i>korygowanie</i>	159
Warunki korzystania	11	<i>korygowanie za pomocą punktu chorągiewki</i>	160
Wejścia	68	<i>Opcje</i>	159
Widok mapy		<i>ustawianie punktu chorągiewki</i>	144
<i>przegląd</i>	27	Zoom	106
<i>wyświetlanie</i>	105		
Widok miniatur		Ś	
<i>maksymalizowanie</i>	103	Ślady przejazdu	
<i>otwieranie</i>	103	<i>korygowanie</i>	162
<i>zamykanie</i>	104	<i>ponowne użycie</i>	155
Wielofunkcyjny tryb regionalny	40	<i>przesuwanie krokowo</i>	162
Wirtualne włączniki sekcji szerokości	27	<i>przesuwanie na pozycję pojazdu</i>	163
Włączanie sekcji szerokości		<i>przesuwanie o podaną długość</i>	163
<i>automatyczne</i>	182	<i>usuwanie</i>	212
		<i>zapisywanie</i>	164

AMAZONEN-WERKE

H. DREYER GmbH und Co. KG
Postfach 51
D-49202 Hasbergen-Gaste
Germany

Telefon +49 (0) 5405 501-0
E-Mail amazone@amazone.de
Internet www.amazone.de

