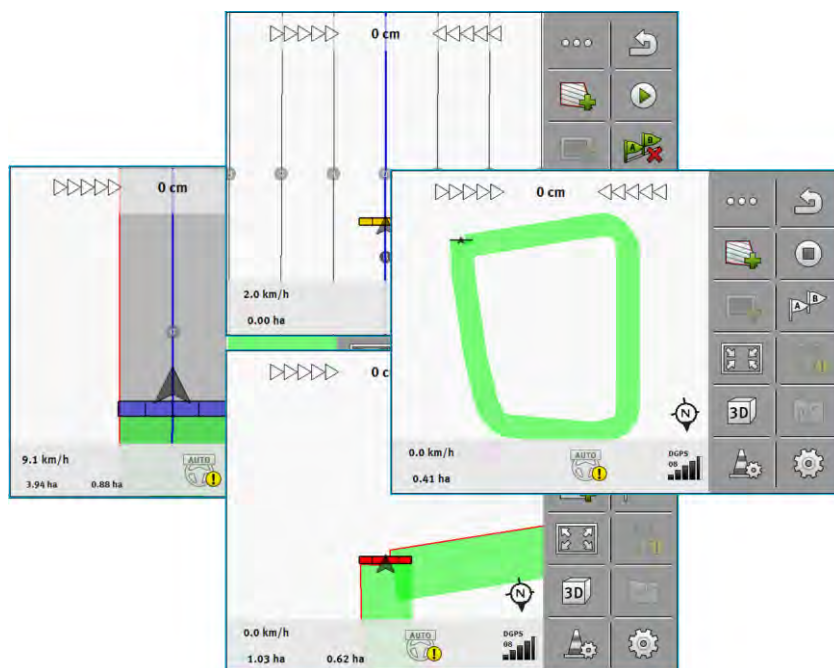


# Lietošanas pamācība

## TRACK-Leader



Stāvoklis: V18.20201207



30302432a-02-LV

Izlasiet un ievērojiet instrukciju. Uzglabājiet instrukciju, lai to izmantotu arī turpmāk. Ņemiet vērā, ka instrukcijas varbūtējo jaunāko versiju var atrast mājaslapā.

## Pamatinformācija

### Dokuments

Lietošanas pamācība  
Produkts: TRACK-Leader  
Dokumenta numurs: 30302432a-02-LV  
Sākot ar programmatūras versiju: 02.30.04  
Instrukcijas oriģinālvalodā  
Oriģinālteksta valoda: vācu

### Autortiesības ©

Müller-Elektronik GmbH  
Franz-Kleine-Straße 18  
33154 Salzkotten  
Vācija  
Tālrunis: +49 (0) 5258/9834-0  
Fakss: +49 (0) 5258/9834-90  
E-pasts: [info@mueller-elektronik.de](mailto:info@mueller-elektronik.de)  
Vietne: <http://www.mueller-elektronik.de>

## Satura rādītājs

<b>1</b>	<b>Par jūsu drošību</b>	<b>7</b>
1.1	Drošības pamatnorādījumi	7
1.2	Izmantošana atbilstoši paredzētajam mērķim	7
1.3	Uzbūve un brīdinājuma norādījumu nozīme	7
1.4	Prasības lietotājam	7
<b>2</b>	<b>Lietošanas gaita</b>	<b>8</b>
2.1	Ja izmantojat tikai vadību pa paralēlām sliedēm	8
2.2	Ja izmantojat moduli SECTION-Control	9
2.3	Ja izmantojat arī ISOBUS-TC	10
2.3.1	Ja strādājat ar Shape lietojuma kartēm	10
2.3.2	Ja izmantojat ISOBUS-TC standarta režīmā	10
2.3.3	Ja izmantojat ISOBUS-TC papildu režīmā	10
<b>3</b>	<b>Informācija par lietošanas pamācību</b>	<b>12</b>
3.1	Pielietojamības joma	12
3.2	Lietošanas pamācības mērķauditorija	12
3.3	Norādījumu par darbības izpildi uzbūve	12
3.4	Norāžu uzbūve	12
<b>4</b>	<b>Produkta apraksts</b>	<b>13</b>
4.1	Darbības apraksts	13
4.1.1	TRACK-Leader	13
4.1.2	SECTION-Control	13
4.1.3	TRACK-Leader TOP	14
4.1.4	TRACK-Leader AUTO®	14
4.1.5	TRACK-Leader AUTO® CLAAS	14
4.1.6	TRAMLIN-Management	15
4.2	Testa licenču izmantošana	15
4.3	Sākuma skata struktūra	15
4.4	Informācija darba skatā	16
4.5	Vadības elementi darba skatā	19
<b>5</b>	<b>Lietošanas principi</b>	<b>23</b>
5.1	Pirmā ekspluatācijas reize	23
5.2	Navigācijas startēšana	23
5.2.1	Sākšana lietojumprogrammā TRACK-Leader – bez ISOBUS-TC	23
5.2.2	Ar Shape failiem no ISOBUS-TC	25
5.2.3	Ar ISO-XML uzdevumu	25
5.3	Braukšanas virziena noteikšana	26
5.4	Atskaites punkta izveidošana	28
5.4.1	Kādēļ ir nepieciešams atskaites punkts?	28
5.4.2	Atskaites punkta iestatīšana	28

5.5	GPS signāla kvalitātes pārbaude	30
5.6	Lauka mala	30
5.6.1	Lauka malas noteikšana darba laikā	31
5.6.2	Lauka malas noteikšana, apbraucot apkārt laukam	32
5.6.3	Lauka malas importēšana	34
5.6.4	Lauka malas dzēšana	34
5.6.5	Bloķēto platību noteikšana	34
<b>6</b>	<b>Paralēlā vadība TRACK-Leader</b>	<b>36</b>
6.1	Vadības sliežu izmantošana vadībai pa paralēlām sliedēm	36
6.1.1	Taisnas vadības sliedes	36
6.1.2	Liektas vadības līnijas	37
6.1.3	Vadības sliedes pēc kompasa	37
6.1.4	Kombinētā vadības sliede	37
6.1.5	Automātiski izveidotu vadības sliežu izmantošana	38
6.1.6	Apāļas vadības līnijas	41
6.1.7	Adaptīvās vadības sliedes	41
6.1.8	Vadības sliežu dzēšana	41
6.1.9	Vadības sliežu pārvietošana	41
6.1.10	Attāluma iestatīšana starp vadības sliedēm	42
6.1.11	Vadības sliežu intervāla iestatīšana	42
	Vagu režīma iestatīšana	43
6.1.12	Vadības režīma izvēle	44
	Alternatīva vadības sliedes ieraksta pļevienošana darba laikā	46
6.2	Paralēlā braukšana, izmantojot Lightbar un vadības sliedes	47
6.3	SECTION-View izmantošana	47
6.4	Braucienu ierakstīšanas sākšana	48
6.5	Apgriešanās joslas apstrādāšana	48
6.6	Šķēršļu noteikšana	51
6.6.1	Šķēršļu marķējuma dzēšana	52
6.7	Traktora nomaiņa	53
<b>7</b>	<b>Sekciju pārslēgšana ar SECTION-Control</b>	<b>54</b>
7.1	SECTION-Control aktivizēšana	54
7.2	SECTION-Control darba režīma maiņa	54
7.3	Faktisko vērtību kartes parādīšana	54
7.4	Mašīnu izmantošana ar vairākiem darba platumiem	55
<b>8</b>	<b>Darbs ar lietojuma kartēm</b>	<b>57</b>
8.1	Lietojuma karte no ISO-XML uzdevuma	57
8.1.1	Vairākas lietojuma kartes vienlaikus	57
8.2	Shape lietojuma kartes	58
8.3	Lietojuma kartes parādīšana	58
<b>9</b>	<b>Automātiskā stūrēšana TRACK-Leader AUTO</b>	<b>59</b>
9.1	Pamata drošības norādījumi	59
9.2	Termināļa sagatavošana darbam ar TRACK-Leader AUTO	59

9.3	TRACK-Leader AUTO ar stūres darba datoru ECU-S1	59
9.3.1	Stūres iekārtas darba datora ieslēgšana	59
9.3.2	Stūres iekārtas darba datora izslēgšana	60
9.3.3	Automātiskās stūrēšanas aktivizēšana un deaktivizēšana	60
9.3.4	Automātiskās stūrēšanas deaktivizēšana	63
9.3.5	Stūrēšanas sistēmas precīzā regulēšana	64
9.3.6	Darba beigšana	68
9.4	TRACK-Leader AUTO ar NAV-900	68
9.4.1	Stūres darba datora ieslēgšana un izslēgšana	68
9.4.2	Automātiskās stūrēšanas aktivizēšana un deaktivizēšana	68
9.4.3	Automātiskās stūrēšanas deaktivizēšana	71
9.4.4	Stūrēšanas sistēmas precīzā regulēšana	71
<b>10</b>	<b>Automātiskās stūrēšanas sistēma TRACK-Leader TOP</b>	<b>74</b>
10.1	Pamata drošības norādījumi	74
10.2	Lietošanas principi	74
10.3	Vadītāja uzdevumi	75
10.4	Automātiskās stūrēšanas sistēmas aktivizēšana un deaktivizēšana	75
10.5	Vadības sliežu pārvietošana	76
10.6	Apgriešanās	76
10.7	Stūrēšanas sistēmas precīzā regulēšana	77
<b>11</b>	<b>Tehnoloģisko sliežu pārslēgšana ar TRAMLIN-Management</b>	<b>79</b>
11.1	TRAMLIN-Management aktivizēšana	79
11.2	TRAMLIN-Management darba režīma mainīšana	79
11.3	Tehnoloģiskās sliedes pārbīdīšana uz citu pārbraucienu	80
11.4	Vadības sliežu sliedes AB apgriešana	80
11.5	Tehnoloģiskās sliedes aprēķināšana	81
<b>12</b>	<b>Atmiņa</b>	<b>82</b>
12.1	Skats "Atmiņa".	82
12.2	Lauka datu saglabāšana	83
12.3	Lauka datu ielāde	84
12.4	ngstore datu sinhronizēšana	84
12.5	Datu apmaiņa starp skārientermināli un taustiņu termināli.	85
12.6	Lauka datu atmešana	86
12.7	Sadarbība ar TRACK-Guide Desktop	86
<b>13</b>	<b>Konfigurēšana</b>	<b>88</b>
13.1	Iestatījumu Vispārīgi konfigurēšana	89
13.2	TRACK-Leader konfigurēšana	90
13.3	SECTION-Control konfigurēšana	91
13.3.1	Parametru Inerce, kad iesl. un Inerce, kad izsl. kalibrēšana	98
	Sagatavošanās kalibrēšanai	98
	Iebraukšana laukā pirmo reizi	98

	Iebraukšana laukā otro reizi	99
	Izvades robežu iezīmēšana — parametram Inerces korekcija, kad izsl.	100
	Izvades robežu iezīmēšana — parametram Inerces korekcija, kad iesl.	101
	Korekcijas vērtības aprēķināšana	102
	Inerces parametru mainīšana	102
13.3.2	Inerces laika korekcijas izmantošana	103
13.4	TRACK-Leader TOP konfigurēšana	105
13.5	TRACK-Leader AUTO® konfigurēšana	105
13.5.1	TRACK-Leader AUTO® konfigurēšana uztvērējiem AG-STAR un SMART-6L	105
	Manuālas stūrēšanas sākotnējo parametru importēšana	105
	GPS signāla minimālā kvalitāte	106
13.5.2	TRACK-Leader AUTO® konfigurēšana uztvērējam NAV-900	106
<b>14</b>	<b>Rīcība kļūdas ziņojumu gadījumā</b>	<b>108</b>

# 1 Par jūsu drošību

## 1.1 Drošības pamatnorādījumi



Pirms produkta pirmās lietošanas reizes rūpīgi izlasiet šos drošības norādījumus.

- Izlasiet tā lauksaimniecības ierīces lietošanas pamācību, kuru vēlaties vadīt, izmantojot šo lietojumprogrammu.

## 1.2 Izmantošana atbilstoši paredzētajam mērķim

Programmatūru drīkst izmantot tikai kopā ar lauksaimniecības aprīkojumu un mašīnām. Šo programmatūru drīkst izmantot tikai ārpus koplietošanas ceļiem, veicot lauku darbus.

## 1.3 Uzbūve un brīdinājuma norādījumu nozīme

Visi šajā lietošanas pamācībā iekļautie drošības norādījumi ir veidoti pēc šāda parauga:

	<b>BRĪDINĀJUMS</b>
	<p>Izmantojot šo signālvārdu, tiek norādīts par apdraudējumu ar vidēju risku, kas, ja netiek novērsts, var izraisīt nāvi vai smagas traumas.</p>

	<b>UZMANĪBU</b>
	<p>Šis signālvārds norāda apdraudējumu, kas, ja netiek novērsts, var izraisīt vieglas vai vidēji smagas traumas vai īpašuma bojājumus.</p>

### NORĀDĪJUMS

Šis signālvārds norāda apdraudējumu, kas, ja netiek novērsts, var izraisīt īpašuma bojājumus.

Ir darbības, kas sastāv no vairākiem soļiem. Ja, veicot kādu no šiem soļiem, pastāv risks, norādījumos par darbības izpildi tiek tieši iekļauts drošības norādījums.

Drošības norādījumi vienmēr ir iekļauti tieši pirms riskantā darbības soļa, un tie tiek izcelti, izmantojot treknrakstu un signālvārdu.

Piemērs

- NORĀDĪJUMS!** Tas ir norādījums. Tas brīdina par risku, kas pastāv, veicot nākamo darbības soli.
- Riskantais darbības solis.

## 1.4 Prasības lietotājam

- Apgūstiet termināļa lietošanu saskaņā ar noteikumiem. Nevienam nedrīkst lietot termināli, pirms nav izlasījis šo lietošanas pamācību.
- Rūpīgi izlasiet un ievērojiet visus šajā lietošanas pamācībā, kā arī pievienotās mašīnas un aprīkojuma pamācībās iekļautos drošības un brīdinājuma norādījumus.

## 2 Lietošanas gaita

Šajā nodaļā ir atrodami daži darbību secības pārskati, kas palīdz apstrādāt lauku, izmantojot lietojumprogrammu TRACK-Leader. No šiem pārskatiem var uzzināt kādas secīgas darbības ir jāveic un kurās nodaļās tās ir aprakstītas detalizētāk.

Pirms sākat, ir jākonfigurē programmatūra. Konfigurēšana ir aprakstīta nodaļā Konfigurēšana [→ 88] un termināļa lietošanas pamācībā. Ja lietojat termināli pirmoreiz, konfigurējiet termināli un lietojumprogrammu TRACK-Leader un pēc tam turpiniet lasīt šo nodaļu.

Ir iespējami šādi izmantošanas scenāriji:

1. TRACK-Leader izmantošana vienkāršai paralēlai vadībai. Piemēram: TRACK-Guide bez papildu lietotnēm.
2. TRACK-Leader izmantošana paralēlai vadībai un sekciju ieslēgšanai. Piemēram: TOUCH1200 ar SECTION-Control
3. TRACK-Leader izmantošana paralēlai vadībai un vienlaicīgai daudzuma regulēšanai ar shp lietojuma karti.
4. Uzdevumu apstrāde ar uzdevumiem ISO-XML formātā.

### 2.1

#### Ja izmantojat tikai vadību pa paralēlām sliedēm

Šī nodaļa attiecas uz jums tikai tad, ja jums ir vienkārša sistēma bez ISOBUS darba datora. Piemēram, terminālis TRACK-Guide III bez papildu lietojumprogrammām. Izmantojot šo lietošanas gaitas aprakstu, var lietot arī citus termināļus, ja nepieslēdzat ISOBUS darba datoru un lietojumprogramma ISOBUS-TC paliek darba režīmā "Standarta."

1. Brauciet uz lauku.
2. Ja šo lauku esat jau apstrādājis agrāk, ielādējiet šī lauka datus [→ 82]. Ja vēlaties apstrādāt jaunu lauku, nepieciešams pārliecināties, vai nav ielādēti cita lauka dati. Ja tā ir, atvērtie ieraksti ir jāatmet [→ 86].
3. Ja jums ir lietojuma karte, tagad to var importēt. Skatiet: Ja strādājat ar Shape lietojuma kartēm [→ 10]
4. Lietotnē "Virtual ECU" aktivizējiet izmantotās mašīnas virtuālo darba datoru. Papildinformāciju skatiet termināļa lietošanas pamācībā.
5. Startējiet jaunu navigāciju. [→ 23]
6. Pārbaudiet, vai terminālis ir pareizi noteicis braukšanas virzienu. [→ 26]
7. Ja izmantojat GPS uztvērēju, kas darbojas ar EGNOS vai WAAS, iestatiet atskaites punktu [→ 28].
8. Pēc noklusējuma ir aktivizēts vadības režīms "Paralēli". Ja nevēlaties strādāt paralēlos braucienos, mainiet vadības režīmu. [→ 44]
9. Ja vēlaties strādāt ar pārlaidumiem, iestatiet nepieciešamo attālumu starp vadības sliedēm [→ 42].
10. Sāciet ierakstīšanu. [→ 48]
11. Izveidojiet pirmo sliedi AB [→ 36].
12. Nosakiet lauka malas [→ 30] (neobligāti).
13. Ja vēlaties apgriešanās joslu apstrādāt atsevišķi, aktivizējiet to. [→ 48]



14. Apstrādājiet lauku paralēlos braucienos. Šim nolūkam var izmantot ierīci Lightbar [→ 47] vai stūrēšanas sistēmu.
15. Ja tuvojaties kādam šķērslim, varat atzīmēt tā atrašanās vietu [→ 51].
16. Pēc darba saglabājiet datus. [→ 82]
17. Kopējiet datus USB datu nesējā [→ 84], lai saglabātu tos datorā vai apskatītu lietojumprogrammā TRACK-Guide Desktop [→ 86].

## 2.2

### Ja izmantojat moduli SECTION-Control

Šī nodaļa attiecas uz jums tikai tad, ja jums ir mašīna ar ISOBUS darba datoru un vēlaties, lai SECTION-Control veiktu mašīnas sekciju vadību.

1. Brauciet uz lauku.
2. Ja šo lauku esat jau apstrādājis agrāk, ielādējiet šī lauka datus [→ 82]. Ja vēlaties apstrādāt jaunu lauku, nepieciešams pārliecināties, vai nav ielādēti cita lauka dati. Ja tā ir, atvērtie ieraksti ir jāatmet [→ 86].
3. Ja jums ir lietojuma karte, tagad to var importēt. Skatiet: Ja strādājat ar Shape lietojuma kartēm [→ 10]
4. Ja darba dators ir pievienots terminālim pirmo reizi, pārbaudiet iestatījumus skatā "Iestatījumi" | "SECTION-Control" [→ 91]. Īpašu uzmanību pievēršiet parametriem "Mašīnas tips", "Inerce, kad iesl." un "Inerce, kad izsl.".
5. Startējiet jaunu navigāciju. [→ 23]
6. Pārbaudiet, vai terminālis ir pareizi noteicis braukšanas virzienu. [→ 26]
7. Ja izmantojat GPS uztvērēju, kas darbojas ar EGNOS vai WAAS, iestatiet atskaites punktu [→ 28].
8. Pēc noklusējuma ir aktivizēts vadības režīms "Paralēli". Ja nevēlaties strādāt paralēlos braucienos, mainiet vadības režīmu. [→ 44]
9. Ja vēlaties strādāt ar pārlaidumiem, iestatiet nepieciešamo attālumu starp vadības sliedēm [→ 42].
10. Aktivizējiet SECTION-Control automātisko režīmu [→ 54] vai lietojiet mašīnu manuāli.
11. Izveidojiet pirmo sliedi AB [→ 36].
12. Nosakiet lauka malas [→ 30] (neobligāti).
13. Atzīmējiet apgrīšanās joslu [→ 48] (neobligāti).
14. Apstrādājiet lauku paralēlos braucienos. Šim nolūkam var izmantot ierīci Lightbar [→ 47] vai stūrēšanas sistēmu.
15. Ja tuvojaties kādam šķērslim, varat atzīmēt tā atrašanās vietu [→ 51].
16. Pēc darba saglabājiet datus [→ 82].
17. Kopējiet datus USB datu nesējā [→ 84], lai saglabātu tos datorā vai apskatītu lietojumprogrammā TRACK-Guide Desktop [→ 86].

## 2.3 Ja izmantojat arī ISOBUS-TC

### 2.3.1 Ja strādājat ar Shape lietojuma kartēm

Ja strādājat ar shp formāta lietojuma kartēm, jums jāveic tālāk norādītās darbības.

1. Lietojumprogrammā ISOBUS-TC jāpievieno lauks. Norādījumus šīs darbības veikšanai skatiet termināļa galvenajā lietošanas instrukcijā nodaļā ISOBUS-TC.
2. Lietojumprogrammā ISOBUS-TC ielādējiet lauka lietojuma karti.
3. Aktivizējiet lauku lietojumprogrammā ISOBUS-TC.
4. Pēc tam rīkojieties, kā aprakstīts vienā no šīm nodaļām:
  - a) Ja izmantojat tikai vadību pa paralēlām sliedēm [→ 8]
  - b) Ja izmantojat moduli SECTION-Control [→ 9]

Pēc darba nesaglabājiet lauku. Tomēr beidziet lauka apstrādi lietojumprogrammā ISOBUS-TC.

### 2.3.2 Ja izmantojat ISOBUS-TC standarta režīmā

Lauka pārvaldībai var izmantot lietojumprogrammu ISOBUS-TC standarta režīmā.

Lai izmantotu ISOBUS-TC standarta režīmā, jāveic tālāk norādītās darbības.

1. Lietojumprogrammā ISOBUS-TC jāpievieno lauks. Norādījumus šīs darbības veikšanai skatiet termināļa galvenajā lietošanas instrukcijā nodaļā ISOBUS-TC.
2. Aktivizējiet lauku lietojumprogrammā ISOBUS-TC.
3. Pēc tam rīkojieties, kā aprakstīts vienā no šīm nodaļām:
  - a) Ja izmantojat tikai vadību pa paralēlām sliedēm [→ 8]
  - b) Ja izmantojat moduli SECTION-Control [→ 9]

### 2.3.3 Ja izmantojat ISOBUS-TC papildu režīmā

Ja savus ISO-XML uzdevumus plānojat datorā, izmantojot lauka kartotēku (FMIS), un tad vēlaties apstrādāt ar termināli, jums ir jāizmanto lietojumprogramma ISOBUS-TC.

Šādā gadījumā datus nav nepieciešams saglabāt lietojumprogrammā TRACK-Leader. Visa informācija, kas tiek iegūta darba gaitā tiek tieši pārsūtīta uz ISOBUS-TC un saglabāta failā "taskdata.xml".

Salīdzinājumā ar parastu lietošanu atšķiras navigācijas startēšana un lietošana, kā arī datu saglabāšanas vieta. Pārējās funkcijas tiek izmantotas tā, kā aprakstīts šajā pamācībā.

1. Pievienojiet ISOBUS darba datoru pie ISOBUS vai lietojumprogrammā Virtual ECU aktivizējiet virtuālu darba datoru.
2. Atveriet lietojumprogrammu ISOBUS-TC.
3. Sāciet uzdevumu. Ievērojiet ISOBUS-TC lietošanas pamācībā minētos norādījumus.
4. Kad uzdevums ir sākts, atveriet lietojumprogrammu TRACK-Leader. Navigācijai jāsākas automātiski. Ja tā nenotiek, startējiet to manuāli.

5. Pēc tam rīkojieties, kā aprakstīts vienā no šīm nodaļām:
  - a) Ja izmantojat tikai vadību pa paralēlām sliedēm [→ 8]
  - b) Ja izmantojat moduli SECTION-Control [→ 9]

## 3 Informācija par lietošanas pamācību

### 3.1 Pielietojamības joma

Šī lietošanas pamācība ir derīga visiem Müller-Elektronik lietojumprogrammas TRACK-Leader moduļiem.

Tās programmatūras versiju, sākot ar kuru ir saderīga šī lietošanas pamācība, atradīsiet pamatinformācijā.

### 3.2 Lietošanas pamācības mērķauditorija

Šī lietošanas pamācība ir paredzēta programmatūras TRACK-Leader un tās papildmoduļu lietotājiem.

### 3.3 Norādījumu par darbības izpildi uzbūve

Norādījumos par darbības izpildi soli pa solim ir izskaidrots, kā ar šo produktu veikt konkrētas darbības.

Lai apzīmētu norādījumus par darbības izpildi, šajā lietošanas pamācībā ir izmantoti šādi simboli:

Attēlojuma veids	Nozīme
1.	Darbības, kas jāveic konkrētā secībā.
2.	
⇒	Darbības rezultāts. Tas, kas notiek pēc darbības pabeigšanas.
⇒	Norādījumu par darbības izpildi rezultāts. Tas, kas notiek pēc visu soļu pabeigšanas.
<input checked="" type="checkbox"/>	Priekšnosacījumi. Ja tiek minēti priekšnosacījumi, tie ir jāizpilda pirms darbības veikšanas.

### 3.4 Norāžu uzbūve

Ja lietošanas pamācībā būs iekļauta kāda norāde, tā vienmēr izskatīsies šādi:

Norādes piemērs: [→ 12]

Norādes varat atpazīt pēc kvadrātiekvām un bultiņas. Skaitlis pēc bultiņas norāda lappusi, kurā atrodas nodaļa ar papildinformāciju.

## 4 Produkta apraksts

TRACK-Leader ir mūsdienīga sistēma, kas lauksaimniecības transportlīdzekļa vadītājam palīdz laukā vadīt transportlīdzekli precīzi pa paralēlām sliedēm.

Sistēma ir izveidota ar moduļiem, un lietotājs to var papildināt ar citām funkcijām.

### 4.1 Darbības apraksts

Tas, kādas funkcijas programmatūrā ir pieejamas, ir atkarīgs no jums piederošajiem licences moduļiem.

Ir divu veidu moduļi:

- Bāzes modulis: papildmoduļu priekšnosacījums.
  - TRACK-Leader
- Papildmoduļi: var tikt pievienoti pēc nepieciešamības.
  - SECTION-Control
  - TRACK-Leader AUTO
  - TRACK-Leader AUTO CLAAS
  - TRACK-Leader TOP
  - TRAMLIN-Management

#### 4.1.1 TRACK-Leader

Moduļa veids: bāzes modulis. Tas ir visu pārējo moduļu priekšnosacījums.

##### Priekšnosacījumi

Lai varētu izmantot šo moduli, ir jāizpilda šādi priekšnosacījumi:

- Jāaktivizē pievienojumprogramma TRACK-Leader.
- Jāaktivizē licence TRACK-Leader.

Lai iegūtu informāciju par pievienojumprogrammu un licenču aktivizēšanu, izlasiet termināļa montāžas un lietošanas pamācību.

##### Funkcijas

Pēc aktivizēšanas jums būs pieejamas šādas funkcijas:

- Paralēlo vadības sliežu rādītājs.
- Paralēlo vadības sliežu rādītājs apgriešanās joslā.
- Informācijas apkopojums par šķēršļiem, kas atrodas uz lauka.
- Brīdināšana par konstatētiem šķēršļiem.
- Brīdināšana par lauka malas sasniegšanu.
- Darba rezultātu saglabāšana kādā no diviem formātiem.
- SECTION-View — rādītājs, kuras sekcijas transportlīdzekļa vadītājam ir jāieslēdz un jāizslēdz manuāli, lai lauku varētu apstrādāt bez pārlaidumiem.

#### 4.1.2 SECTION-Control

Moduļa veids: papildmodulis.

Izmantojot moduli SECTION-Control, pievienotajā darba datorā varat ievadīt informāciju, kuras lauksaimniecības aprīkojuma daļas tam ir jāizslēdz, lai lauku varētu apstrādāt bez pārlaidumiem. Tās, piemēram, var būt lauka miglotāja sekcijas.

**Priekšnosacījumi**

Lai varētu izmantot šo moduli, ir jāizpilda šādi priekšnosacījumi:

- Jāaktivizē pievienojumprogramma TRACK-Leader.
- Jāaktivizē licence TRACK-Leader.
- Jāaktivizē licence SECTION-Control.
- Terminālim jābūt savienotam ar SECTION-Control atbalstītu ISOBUS darba datoru vai arī ar Müller-Elektronik SC-box.
- ISOBUS darba dators ir jākonfigurē.

**Funkcijas**

Pēc aktivizēšanas jums būs pieejamas šādas funkcijas:

- Sekciju ieslēgšana ar GPS atbalstu.

**4.1.3****TRACK-Leader TOP**

Moduļa veids: papildmodulis.

Ar TRACK-Leader TOP varat norādīt uzņēmuma Reichardt stūres iekārtas darba datoram norādīt, kā ir jāvada transportlīdzeklis, lai tas sekotu TRACK-Leader norādītajām vadības sliedēm.

**Priekšnosacījumi**

Lai varētu izmantot šo moduli, ir jāizpilda šādi priekšnosacījumi:

- Jāaktivizē pievienojumprogramma TRACK-Leader.
- Jāaktivizē licence TRACK-Leader.
- Jāaktivizē licence TRACK-Leader TOP.
- Traktorā ir jāuzmontē, jāinstalē un jākonfigurē stūres iekārtas darba dators.
  - TRACK-Leader TOP darbojas tikai ar uzņēmuma Reichardt stūres iekārtas darba datoru: Steering ECU PSR, sākot ar programmatūras versiju 02.173.8.
- Stūres iekārtas darba datorā ir jāaktivizē TRACK-Leader TOP atbalsts.

**Funkcijas**

Pēc aktivizēšanas jums būs pieejamas šādas funkcijas:

- Automātiska transportlīdzekļa stūrēšana pa izveidotām vadības sliedēm.

**4.1.4****TRACK-Leader AUTO®**

Moduļa veids: papildmodulis.

TRACK-Leader AUTO nodrošina sakarus starp lietojumprogrammu TRACK-Leader un automātisko stūrēšanu, izmantojot šādas sistēmas:

- TRACK-Leader AUTO® EZ-Pilot Pro
- TRACK-Leader AUTO® eSteer
- TRACK-Leader AUTO® Iso
- TRACK-Leader AUTO® Pro

**Priekšnosacījumi**

Lai varētu izmantot šo moduli, ir jāizpilda šādi priekšnosacījumi:

- Jāaktivizē pievienojumprogramma TRACK-Leader.
- Jāaktivizē licence TRACK-Leader.
- Jābūt aktivizētai "TRACK-Leader AUTO" licencei.

**Funkcijas**

Pēc aktivizēšanas jums būs pieejamas šādas funkcijas:

- Automātiska transportlīdzekļa stūrēšana pa izveidotām vadības sliedēm.

**4.1.5****TRACK-Leader AUTO® CLAAS**

Moduļa veids: papildmodulis.

TRACK-Leader AUTO CLAAS nodrošina sakarus starp lietojumprogrammu TRACK-Leader un automātisko stūrēšanu, izmantojot šādas sistēmas:

- TRACK-Leader AUTO® eSteer
- TRACK-Leader AUTO® Iso
- TRACK-Leader AUTO® Pro

#### Priekšnosacījumi

Lai varētu izmantot šo moduli, ir jāizpilda šādi priekšnosacījumi:

- Jāaktivizē pievienojumprogramma TRACK-Leader.
- Jāaktivizē licence TRACK-Leader.
- Jābūt aktivizētai "TRACK-Leader AUTO" licencei.
- Jābūt aktivizētai "TRACK-Leader AUTO CLAAS" licencei.
- Stūres iekārtas darba datorā ECU-S1 jābūt konfigurētam CLAAS transportlīdzeklim.

#### Funkcijas

Pēc aktivizēšanas jums būs pieejamas šādas funkcijas:

- Automātiska transportlīdzekļa stūrēšana pa izveidotām vadības sliedēm.

### 4.1.6

#### TRAMLIN-Management

Moduļa veids: papildmodulis.

Ar TRAMLIN-Management var veikt tehnoloģisko sliežu izveidošanai nepieciešamās informācijas apmaiņu starp termināli un ISOBUS darba datoru. Tehnoloģiskās sliedes var papildus ieslēgt, izmantojot pašreizējo GPS pozīciju.

#### Priekšnosacījumi

Lai varētu izmantot šo moduli, ir jāizpilda šādi priekšnosacījumi:

- Jāaktivizē pievienojumprogramma TRACK-Leader.
- Jāaktivizē licence TRACK-Leader.
- Jābūt aktivizētai "TRAMLIN-Management" licencei.
- Pievienotajam darba datoram jāatbalsta tehnoloģisko sliežu pieslēgšana.
- Pievienotajam darba datoram jābūt pareizi konfigurētam.

#### Funkcijas

Pēc aktivizēšanas jums būs pieejamas šādas funkcijas:

- Automātiskās tehnoloģisko sliežu pieslēgšanas aktivizēšana un deaktivizēšana mašīnā.
- Tehnoloģisko sliežu izveidošana lietojumprogrammā TRACK-Leader, izmantojot funkcijas simbolus.
- Tehnoloģisko sliežu rādījums lietojumprogrammā TRACK-Leader.

### 4.2

#### Testa licenču izmantošana

Piegādes stāvoklī visiem moduļiem, kas nav aktivizēti, ir aktivizēta 50 stundām paredzēta testa licence.

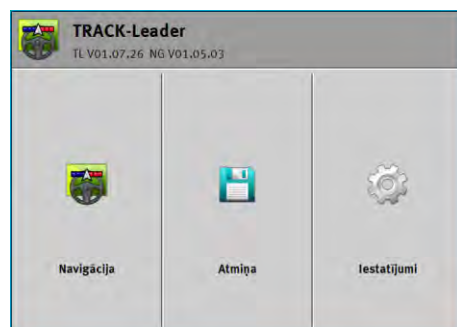
Katru moduli varat pārbaudīt 50 stundas. Laika atskaite sākas tikai, kad aktivizējat moduli.

Kad pagājušas 50 stundas, tiek deaktivizētas visas funkcijas, kurām beidzies testa licences termiņš.

### 4.3

#### Sākuma skata struktūra

Sākuma skats tiek parādīts, kad atverat lietojumprogrammu TRACK-Leader un nav startēta navigācija.







TRACK-Leader sākuma skats

Sākuma skatā var veikt šādas darbības:

- Pārslēgt uz citu skatu.
- Skatīt programmatūras versiju (numuri blakus "TL" un "NG")

#### Vadības elementi

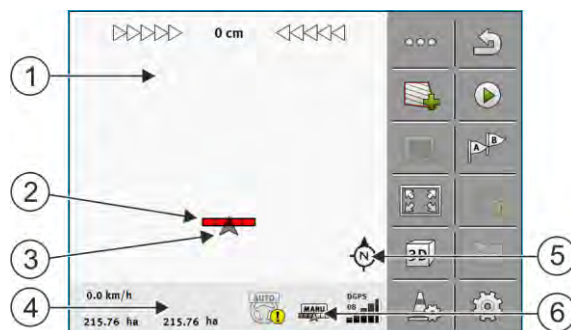
Funkcijas simbols	Funkcija
	Startē navigāciju. [→ 23]
	Tiek parādīts funkcijas taustiņa "Navigācija" vietā, ja nav iespējams startēt navigāciju.  Kad nospiežat šo taustiņu, tiek parādīts ziņojums [→ 108], kurā ir norādīts cēlonis.
	Atver skatu "Atmiņa". [→ 82]
	Atver skatu "Iestatījumi". [→ 88]

## 4.4

### Informācija darba skatā

Tiklīdz startējat navigāciju, tiek parādīts darba skats. Tajā varat veikt visus uzdevumus, kas ir nepieciešami lauku darbu laikā.

Darba skatā parādītā informācija atšķiras, ja ir aktivizēts SECTION-Control.

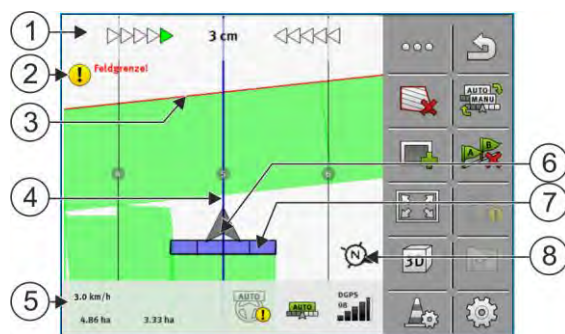


Darba skats pēc sākšanas, ja ir ieslēgts SECTION-Control

①	Navigācijas apgabals	④	Pašreizējā statusa informācija
②	Darba josla	⑤	Kompass
③	Transportlīdzekļa simbols	⑥	SECTION-Control statuss



Nākamajā attēlā ir redzams, kāda papildu informācija darba laikā var tikt parādīta darba skatā.



Darba skats darba laikā

①	Ekrāna daļa Lightbar	⑤	Skaitītāja un statusa informācija
②	Norāde par lauka malas sasniegšanu.	⑥	Bultiņa, kas simbolizē GPS uztvērēja atrašanās vietu
③	Lauka mala	⑦	Darba josla
④	Vadības sliede	⑧	Kompass

Lai palielinātu vai samazinātu darba skata skatījumu, var izmantot divu pirkstu tālummaiņas funkciju. Ja vēlaties tikai pārbīdīt skatījumu, pieskarieties jebkurai pozīcijai ekrānā un velciet skatījumu nepieciešamajā virzienā.

Papildus var centrēt skatījumu darba skatā, pieskaroties pie kompassa.



Ja skata augšējā apgabalā ir redzamas līnijas, pavelkot ar pirkstu, var mainīt dažādus skatījumus.

### Vadības sliedes

Vadības sliedes ir palīglīnijas, kas palīdz braukt paralēli.

Ir trīs vadības sliežu veidi:

- Sliede AB — tā ir pirmā vadības sliede. Ekrānā tā vienmēr ir apzīmēta ar burtiem A un B.
- Aktivizētā vadības sliede — vadības sliede, pa kuru pašlaik brauc transportlīdzeklis. Tā ir iezīmēta zilā krāsā.
- Neaktivizētas vadības sliedes — vadības sliedes, kas nav aktivizētas.

Ja ir izvēlēts vadības sliedes ieraksts, darba skata augšējā apgabalā vienmēr ir redzams pašreizējais izvēlētais ieraksts un attiecīgais vadības sliežu attālums.

### GPS uztvērēja novietojums

Virs darba joslas esošās pelēkās bultiņas viduspunkts atbilst GPS uztvērēja atrašanās vietai.

### Darba josla

Darba josla apzīmē lauksaimniecības ierīci. Tā sastāv no vairākiem četrstūriem. Katrs četrstūris atbilst vienam sektoram. Četrstūru krāsa darba gaitā var mainīties.

Sk. arī nodaļu SECTION-View izmantošana [→ 47]

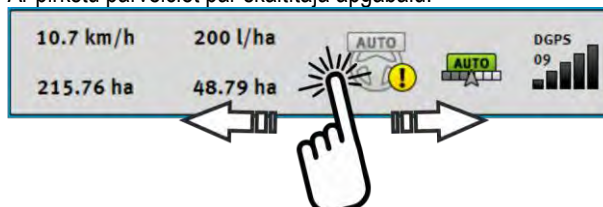
## Skaitītāja un statusa informācija

Šajā apgabālā ir redzami vairāki informācijas vienumi.

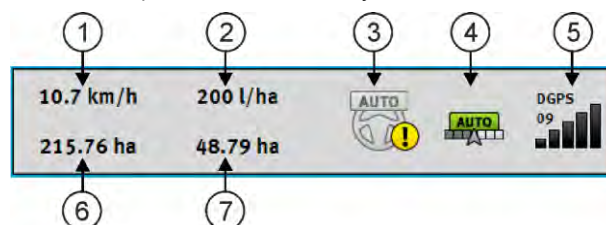
Apļi skata apakšējā apgabālā norāda, ka var mainīt vairākus rādījumus.



1. Ar pirkstu pārvelciet pār skaitītāja apgabalu:

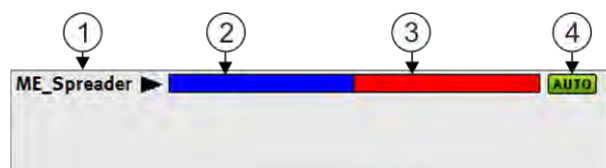


⇒ tiek parādīts nākamais rādījums.



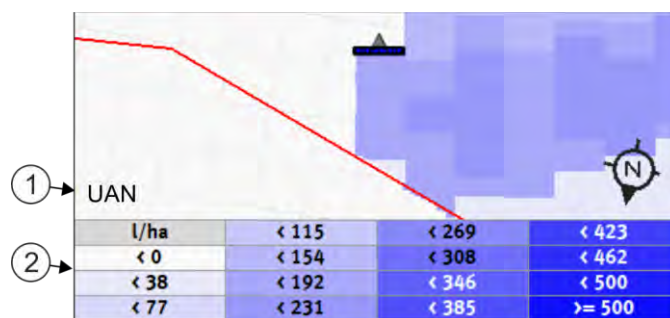
Skaitītājs

①	Ātrums	⑤	GPS signāla kvalitāte
②	Lietojuma kartē iestatītā vērtība	⑥	Platība: - laukā bez lauka malas: jau apstrādātā platība. - laukā ar lauka malu: lauka kopējā platība.
③	Automātiskās stūrēšanas sistēmas statuss	⑦	Tiek parādīts tikai, ja ir noteiktas lauka malas: - vēl apstrādājamā platība.
④	SECTION-Control statuss: - AUTO - SECTION-Control vada ISOBUS darba datora sekciju ieslēgšanu. - MANU - ISOBUS darba dators tiek apkalpots manuāli.		



Darba platuma rādījums sekciju stāvoklī ar pieslēgtiem ISOBUS darba datoriem

①	Mašīnas un darba platuma apzīmējums	③	Deaktivizēta sekcija
②	Izvadošā sekcija	④	SECTION-Control darba režīms šajā darba platumā



Apzīmējumi vizualizētam izvades daudzumam vai lietojuma kartēm

①	Apzīmējumos izmantotie simboli Apzīmējumus nosaka darba dators vai ISO-XML uzdevums.	②	Apzīmējums
---	---	---	------------

### Lauka mala

Lauka mala [→ 30] norāda programmatūrai precīzu lauka pozīciju un tiek izmantota kā norāde, lai aprēķinātu lauka kopējo platību.

### Nobrauktās un apstrādātās platības

Platības mašīnas simbola aizmugurē tiek iezīmētas zaļā krāsā. Atkarībā no konfigurācijas zaļajai krāsai var būt šāda nozīme:

- Nobrauktās platības  
Ja izmantojat tikai TRACK-Leader, tiek iezīmēta nobrauktā platība. Tā tiek iezīmēta neatkarīgi no tā, vai šī platība brauciena laikā ir apstrādāta ar mašīnu.
- Apstrādātās platības  
Moduļa SECTION-Control izmantošanas laikā tiek iezīmētas apstrādātās platības. Tās platības, pa kurām ar mašīnu ir braukts, tās neapstrādājot, netiek iezīmētas.

Ja vēlaties, lai programmatūra zaļā krāsā iezīmētu tikai apstrādātās platībās, rīkojieties šādi:

- aktivizējiet moduli SECTION-Control

vai

- uzstādiet un aktivizējiet darba pozīcijas sensoru.  
Darba pozīcijas sensors nosaka, vai lauksaimniecības ierīce ir darba pozīcijā, un šo informāciju pārsūta uz termināli.

### GPS savienojuma statuss

Rāda DGPS savienojuma statusu.















Sk. arī nodaļu DGPS signāla kvalitātes pārbaude [→ 30]















## 4.5














### Vadības elementi darba skatā

Šajā nodaļā ir atrodams pārskats par gandrīz visiem funkciju simboliem, kas var tikt parādīti lietojumprogrammas darba skatā, un par šo simbolu funkciju.

Funkcijas simbols	Funkcija/nodaļa ar papildinformāciju
○○○	Parāda otro lapu, kurā ir funkcijas simboli.

Funkcijas simbols	Funkcija/nodaļa ar papildinformāciju
	Aizver darba skatu un pabeidz navigāciju vai parāda pirmo lapu, kurā ir funkcijas simboli.
	Funkcijas simbola parādīšana lauka malas iestatījumu veikšanai Tiek parādīti papildu funkcijas simboli.
	Noteikt lauka malas [→ 30] Navigācijas ekrānā apkārt laukam tiek apvilktā sarkana līnija. Tā ir lauka mala.
	Dzēst lauka malas [→ 34] Lauka mala tiek dzēsta.
	Atvērt sijas pozīcijas atlasī lauka malu noteikšanai Atver atlasī, kurā var izvēlēties, kurā sijas pozīcijā jānosaka lauka mala.
	Sākt lauka malas noteikšanu Sāk lauka malas noteikšanu ar izvēlēto sijas pozīciju.
	Apturēt lauka malas noteikšanu Aptur un atmet lauka malas noteikšanu ar izvēlēto sijas pozīciju.
	Pārtraukt lauka malas noteikšanu Pārtrauc lauka malas noteikšanu ar izvēlēto sijas pozīciju.
	Turpināt lauka malas noteikšanu Turpina lauka malas noteikšanu ar izvēlēto sijas pozīciju un novelk taisni uz punktu, kurā noteikšana tika pārtraukta.
	Pabeigt lauka malas noteikšanu Pabeidz lauka malas noteikšanu ar izvēlēto sijas pozīciju un novelk taisni uz noteikšanas sākuma punktu.
	Atvērt sijas pozīcijas atlasī bloķēto platību noteikšanai Atver atlasī, kurā var izvēlēties, kurā sijas pozīcijā jānosaka bloķētā platība.
	Sākt bloķētās platības noteikšanu Sāk bloķētās platības noteikšanu ar izvēlēto sijas pozīciju.
	Apturēt bloķētās platības noteikšanu Aptur un atmet bloķētās platības noteikšanu ar izvēlēto sijas pozīciju.
	Pārtraukt bloķētās platības noteikšanu Pārtrauc bloķētās platības noteikšanu ar izvēlēto sijas pozīciju.

Funkcijas simbols	Funkcija/nodaļa ar papildinformāciju
	Turpināt bloķētās platības noteikšanu Turpina bloķētās platības noteikšanu ar izvēlēto sijas pozīciju un novelk taisni uz punktu, kurā noteikšana tika pārtraukta.
	Pabeigt bloķētās platības noteikšanu Pabeidz bloķētās platības noteikšanu ar izvēlēto sijas pozīciju un novelk taisni uz noteikšanas sākuma punktu.
	Braucienų ierakstīšanas sākšana [→ 48] Funkciju simboli. Tiek parādīti tikai tad, ja ir deaktivizēts SECTION-Control un nav darba pozīcijas sensora.
	Atcelt apstrādātās platības marķēšanu
	Mainīt SECTION-Control darba režīmu [→ 54] SECTION-Control maina darba režīmu.
	Apstrādāt apgriešanās joslu [→ 48] Simbols ir deaktivizēts, jo nav norādīta lauka mala.
	Apstrādāt apgriešanās joslu [→ 48] Atver skatu, kurā var definēt apgriešanās joslu.
	Izveidot sliedi AB [→ 36] Precīzs karodziņu izskats ir atkarīgs no tā, kāds vadības režīms ir aktivizēts. Tiek iestatīts sliedes AB punkts A.
	Vadības sliežu dzēšana [→ 41] Trīs sekundes turiet nospiestu funkciju taustiņu. Vadības sliedes tiek izdzēstas.
	Mainīt darba skata attēlojumu Tiek parādīts viss lauks.
	Tiek parādīta transportlīdzekļa apkārtnē.
	Ekrānā var pārslēgties starp diviem skatījumiem: "Faktisko vērtību karte" un "Apstrādātās platības" [→ 54]
	Vadības režīma izvēle [→ 44] Tiek parādīts vadības sliežu konfigurācijas skats.
	Izveidot alternatīvu sliedi AB [→ 46]

Funkcijas simbols	Funkcija/nodaļa ar papildinformāciju
	Precīzs izskats ir atkarīgs no tā, kurš vadības režīms ir aktivizēts.
	Braukšanas virziena noteikšana [→ 26] Tiek mainīts pieņemtais braukšanas virziens.
	Vairākas funkcijas: <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Attāluma iestatīšana starp vadības sliedēm [→ 42]</li> <li>▪ Vadības sliežu intervāla iestatīšana [→ 42]</li> <li>▪ Vagu režīma iestatīšana [→ 43]</li> <li>▪ TRACK-Leader AUTO® konfigurēšana [→ 105]</li> </ul>
	tiek aktivizēts 3D skatījums;
	tiek aktivizēts 2D skatījums.
	Šķēršļu noteikšana [→ 51] Tiek parādīts skats ar šķēršļu apkopojumu.
	Ja ir redzama šī bultiņa, sistēma darbojas, pamatojoties uz pieņēmumu, ka transportlīdzeklis pārvietojas turpgaitā. [→ 26] Nospiežot to, pieņemtais braukšanas virziens tiek mainīts.
	Ja ir redzama šī bultiņa, sistēma darbojas, pamatojoties uz pieņēmumu, ka transportlīdzeklis pārvietojas atpakaļgaitā. [→ 26] Nospiežot to, pieņemtais braukšanas virziens tiek mainīts.
	Vadības sliežu pārvietošana [→ 41] (Turiet nospiestu 3 sekundes) Vadības sliedes tiek pārbīdītas uz transportlīdzekļa faktisko pozīciju.
	Tiek parādīti funkciju simboli atskaites punkta iestatīšanai [→ 28] un GPS signāla kalibrēšanai.
	Mainīt TRAMLIN-Management darba režīmu [→ 79] Modulis TRAMLIN-Management maina darba režīmu
	Pārbīdīt tehnoloģisko sliedi uz nākamo pārbraucienu [→ 80]
	Pārbīdīt tehnoloģisko sliedi uz iepriekšējo pārbraucienu [→ 80]
	Apgriezt sliedi AB modulim TRAMLIN-Management [→ 80]

## 5 Lietošanas principi

### 5.1 Pirmā ekspluatācijas reize

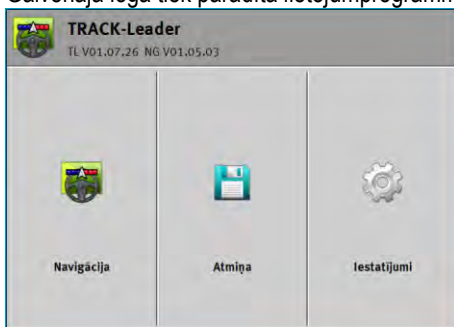
#### Darbību secība

1. Startējiet termināli.



2. Atlases izvēlnē pieskarieties simbolam

⇒ Galvenajā logā tiek parādīta lietojumprogramma TRACK-Leader:




### 5.2 Navigācijas startēšana

Navigāciju var startēt divos veidos:

- No lietojumprogrammas TRACK-Leader. [→ 23]
- No lietojumprogrammas ISOBUS-TC, ja strādājat ar ISO-XML uzdevumiem. [→ 25]

#### Iespējamās problēmas

Tam, ka nevarat startēt navigāciju, jo sākuma skatā tiek rādīts pelēkots simbols , var būt šādi iemesli:

- Jūs pārāk agri mēģinājāt startēt navigāciju. Pēc restartēšanas un darba datora pieslēgšanas terminālim nepieciešamas dažas sekundes, lai izveidotu sakarus ar visiem komponentiem. Pēc tam vēlreiz tiek parādīts taustiņš "Navigācija".
- Jūs strādājat bez ISO-XML uzdevumiem, taču lietojumprogrammā ISOBUS-TC parametram "Darba režīms" ir iestatīta vērtība "Paplašināts".
- Jūs strādājat ar ISO-XML uzdevumiem, bet neesat sācis nevienu uzdevumu.
- Jūs pieslēdzāt termināli pie jauna ISOBUS darba datora, bet nerestartējāt termināli.
- Jūs deaktivizējāt parametru "Vai savienojums ar ISOBUS-TC?" lietojumprogrammā Tractor-ECU.
- Vienai no testa licencēm ir beidzies termiņš. TRACK-Leader vai SECTION-Control

#### 5.2.1 Sākšana lietojumprogrammā TRACK-Leader – bez ISOBUS-TC

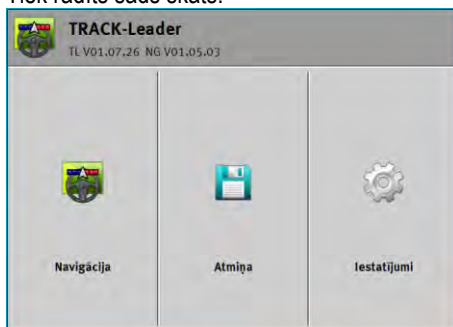
##### Darbību secība

- Ja strādājat ar ISOBUS darba datoru, tam ir jābūt pieslēgtam pie ISOBUS.
- Ja strādājat bez ISOBUS darba datora, lietojumprogrammā Virtual ECU jāaktivizē virtuālais darba dators. Papildinformāciju skatiet termināļa lietošanas pamācībā.
- Parametram "Darba režīms" lietojumprogrammā ISOBUS-TC ir iestatīta vērtība "Standarta".




1.  – atveriet lietojumprogrammu TRACK-Leader.

⇒ Tiek rādīts šāds skats:



⇒ Ja teksta "Navigācija" vietā tiek parādīts "...", viens no priekšnoteikumiem nav izpildīts. Lai

noskaidrotu precīzu cēloni, pieskarieties pie .


2. Pieskarieties opcijai "Atmiņa".

⇒ Tiek parādīts skats "Atmiņa": [→ 82]




3. Tagad ir jāizvēlas, vai apstrādāsiet lauku pirmoreiz vai arī strādāsiet laukā, kuram lauka mala jau ir saglabāta. Izvēlieties vienu no tālāk norādītajām iespējām un pēc tam turpiniet lasīt norādījumus, sākot ar 8. darbību.

4. **Iespēja a:** ja vēlaties apstrādāt jaunu lauku, pārliecinieties, vai atmiņā nav atrodami vecāki

ieraksti. Pieskarieties pie , lai atvestu atvērto ierakstu. (Ieraksts netiek dzēsts no SD kartes.)

⇒ Skatā netiek parādīts lauks.

5. **Iespēja b:** ja vēlaties apstrādāt lauku, kura dati atrodas SD kartē, pieskarieties pie  un ielādējiet lauka datus no SD kartes.

⇒ Skatā tiek parādīts jūsu ielādētais lauks.


⇒ Kad lauks ir ielādēts, jums ir divas iespējas:

6. **Iespēja b1:** jūs vēlaties turpināt darbu šajā laukā.

Ja vēlaties turpināt darbu šajā laukā, bet izmantot šim nolūkam citu mašīnu, vispirms ir jāpievieno šī cita mašīna.

Turpiniet lasīt, sākot no 8. darbības.



7. **Iespēja b2:** jūs vēlaties apstrādāt šo lauku no jauna, jums vajadzīga tikai lauka mala.

Pieskarieties pie , lai dzēstu braucienus.

8.  — aizveriet skatu "Atmiņa".

⇒ Tiek parādīts lietojumprogrammas sākuma skats.



9.  — startējiet jaunu navigāciju.
  - ⇒ Tiek parādīts darba skats. Tajā ir redzams tikai transportlīdzekļa simbols vai papildus tam arī ielādētās lauka malas un braucieni — atkarībā no tā, kādi dati ir iepriekš ielādēti.
  - ⇒ Ja ekrāna vidū tiek parādīts simbols , nav savienojuma ar GPS uztvērēju un turpināt darbu nav iespējams. Pievienojiet GPS uztvērēju un konfigurējiet to.
10. Lai uzzinātu, kāda informācija tiek parādīta darba skatā, izlasiet šo nodaļu: Informācija darba skatā [→ 16]
11. Lai uzzinātu, kā rīkoties tālāk, izlasiet šo nodaļu: Lietošanas gaita [→ 8]

## 5.2.2

### Ar Shape failiem no ISOBUS-TC

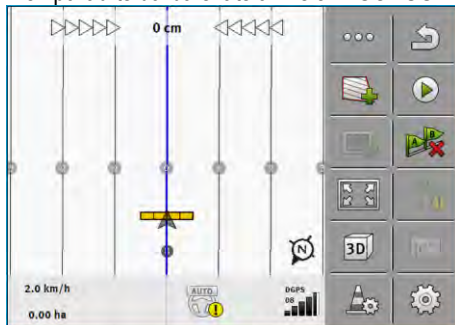
Izmantojiet šo metodi, ja izmantojat lietojumprogrammu ISOBUS-TC standarta režīmā.

#### Darbību secība


- Ja strādājat ar ISOBUS darba datoru, tam ir jābūt pieslēgtam pie ISOBUS.
  - Ja strādājat bez ISOBUS darba datora, lietojumprogrammā Virtual ECU jāaktivizē virtuālais darba dators. Papildinformāciju skatiet termināļa lietošanas pamācībā.
  - Parametram “Darba režīms” lietojumprogrammā ISOBUS-TC ir iestatīta vērtība “Standarta”.
1. Lietojumprogrammā ISOBUS-TC aktivizējiet lauku. Norādījumus šīs darbības veikšanai skatiet termināļa lietošanas pamācībā.

2.  – Atveriet lietojumprogrammu TRACK-Leader.

⇒ Tiek parādīts darba skats ar visiem ISOBUS-TC saglabātajiem lauka datiem:



⇒ Ja darba skats netiek parādīts, daži priekšnoteikumi nav izpildīti.

⇒ Ja darba skatā tiek parādītas ar zaļu krāsu atzīmētas apstrādātās platības (no pēdējās izmantošanas), tās nepieciešams dzēst skatā “Atmiņa” ar taustiņu .

⇒ Ja ekrāna vidū tiek parādīts simbols , nav savienojuma ar GPS uztvērēju un turpināt darbu nav iespējams. Pievienojiet GPS uztvērēju un konfigurējiet to.

3. Lai uzzinātu, kāda informācija tiek parādīta darba skatā, izlasiet šo nodaļu: Informācija darba skatā [→ 16]
4. Lai uzzinātu, kā rīkoties tālāk, izlasiet šo nodaļu: Lietošanas gaita [→ 8]

## 5.2.3

### Ar ISO-XML uzdevumu

Izmantojiet šo metodi, ja izmantojat lietojumprogrammu ISOBUS-TC paplašinātajā režīmā.

#### Darbību secība

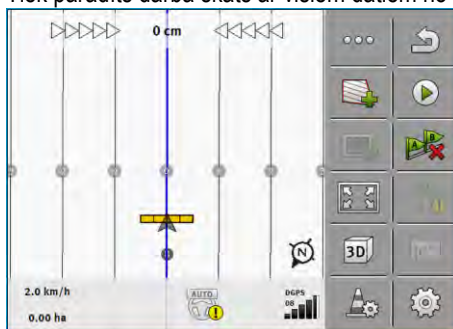
- Ja strādājat ar ISOBUS darba datoru, tam ir jābūt pieslēgtam pie ISOBUS.

- Ja strādājat bez ISOBUS darba datora, lietojumprogrammā Virtual ECU jāaktivizē virtuālais darba dators. Papildinformāciju skatiet termināļa lietošanas pamācībā.
  - Parametram “Darba režīms” lietojumprogrammā ISOBUS-TC ir iestatīta vērtība “Paplašināts”.
1. Lietojumprogrammā ISOBUS-TC sāciet uzdevumu. Norādījumus šīs darbības veikšanai skatiet ISOBUS-TC lietošanas pamācībā.




2. – Atveriet lietojumprogrammu TRACK-Leader.

⇒ Tiek parādīts darba skats ar visiem datiem no ISO-XML uzdevuma:



⇒ Ja darba skats netiek parādīts, daži priekšnoteikumi nav izpildīti.

⇒ Ja ekrāna vidū tiek parādīts simbols , nav savienojuma ar GPS uztvērēju un turpināt darbu nav iespējams. Pievienojiet GPS uztvērēju un konfigurējiet to.

3. Lai uzzinātu, kāda informācija tiek parādīta darba skatā, izlasiet šo nodaļu: Informācija darba skatā [→ 16]
4. Lai uzzinātu, kā rīkoties tālāk, izlasiet šo nodaļu: Lietošanas gaita [→ 8]

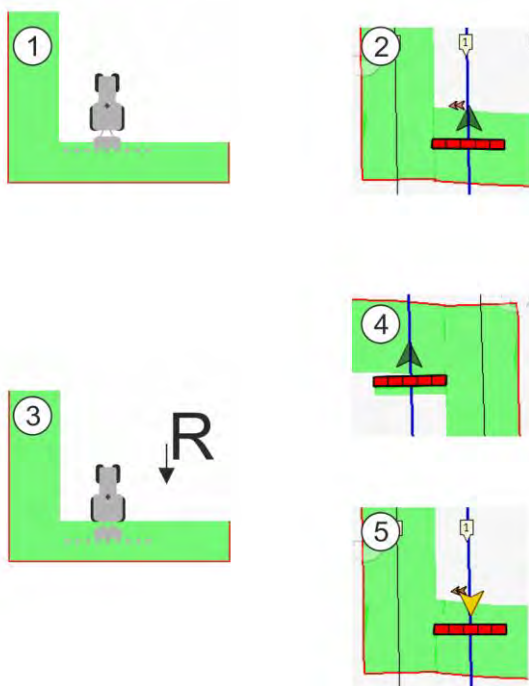
## 5.3

### Braukšanas virziena noteikšana

Lai sistēma pagriezītos un braucienos atpakaļgaitā darbotos pareizi, ieteicams ņemt vērā arī braukšanas virzienu.

Kamēr jūs laukā braucat turpgaitā, darba ierīce ekrānā tiek attēlota pareizi un sekcijas tiek pareizi pārslēgtas ①, ②. Taču ja braucat atpakaļgaitā ③, sistēma var darboties divējādi.

- Ja braukšanas virziens netiek ņemts vērā, terminālis arī virziena maiņas gadījumā darbojas ar pieņēmumu, ka transportlīdzeklis brauc turpgaitā. Tādā gadījumā ekrānā transportlīdzeklis tiek pagriezts par 180°. Tādējādi sekcijas atrodas nepareizajā vietā un noteiktos apstākļos var tikt pārslēgtas nepareizi. ④
- Ja braukšanas virziens tiek ņemts vērā, GPS bultiņa maina krāsu un virzienu. ⑤



Virziena maiņas priekšrocības

Braušanas virzienu var ņemt vērā tālāk norādītajos veidos.

- Braušanas virziena sensors traktorā. Virziena signāls tiek pārraidīts caur ISOBUS, un terminālis signālu atpazīst.
- Stūrēšanas sistēmas braušanas virziena signāls.
- Pusautomātiska braušanas virziena noteikšana, izmantojot GPS signālu.

### Pusautomātiska braušanas virziena noteikšana

Ja ir aktivizēts parametrs "Braušanas virziena noteikšana" [→ 89], pēc termināļa ieslēgšanas jums jāpārlecina, ka pieņemtais braušanas virziens ir pareizs.

Līdz ar transportlīdzekļa kustības sākšanos sistēma pieņem, ka transportlīdzeklis brauc turpgaitā. Pēc tam katra virziena maiņa tiek pielāgota šai informācijai.

Tāpēc ir ļoti svarīgi uzreiz pēc navigācijas startēšanas pārbaudīt, vai sistēma ir pareizi noteikusi braušanas virzienu. Tas ir īpaši svarīgi gadījumā, ja transportlīdzeklis pirms navigācijas startēšanas vai tās laikā brauc atpakaļgaitā vai ja, piemēram, vēl pietiekami neuztver GPS signālu.

Braušanas virziens atkārtoti jāpārbauda ne vēlāk kā sistēmas pārstartēšanas laikā.

### Darbību secība

1. Startējiet jaunu navigāciju.

⇒ Bultiņa virs transportlīdzekļa simbola norāda tai brīdī pieņemto braušanas virzienu.



2. Pieskarities pie , lai mainītu pieņemto braušanas virzienu.

3. Katrā virziena maiņas gadījumā, ko terminālis nosaka, izmantojot GPS signālu, parādītais braušanas virziens tiek mainīts.

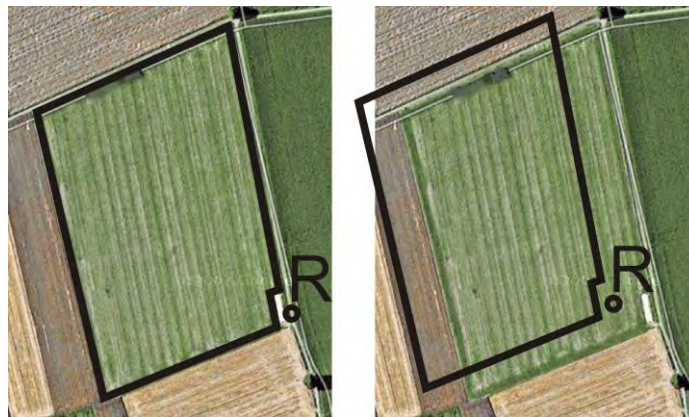
## 5.4 Atskaites punkta izveidošana

Kad strādājat ar lielas precizitātes korekcijas signālu, piem., RTK vai CenterPoint RTX, atskaites punkts nav jāveido.

### 5.4.1 Kādēļ ir nepieciešams atskaites punkts?

Izmantojot atskaites punktu, faktiskās GPS koordinātes var salīdzināt ar saglabātajām GPS koordinātēm un izlīdzināt iespējamo dreifu (nobīdi).

Lai kalibrētu GPS pozīciju, ir nepieciešams fiksēts punkts uz zemes — tā sauktais atskaites punkts. Kalibrējot GPS pozīciju, atskaites punkta saglabātās koordinātes tiek salīdzinātas ar pašreizējām koordinātēm.



*Pa kreisi — lauks ar kalibrētu GPS pozīciju; pa labi — lauks bez kalibrētas GPS pozīcijas*

Ja atskaites punkts nav iestatīts un katru reizi pirms darba sākšanas nav kalibrēta GPS pozīcija, rodas šāda situācija:

Lauka malas, vadības sliežu u.c. saglabātās GPS koordinātes atšķiras no reālajām pozīcijām. Līdz ar to nevar apstrādāt daļu lauka, jo saglabātā lauka pozīcija atrodas ārpus lauka malas.

Lai nodrošinātu maksimālu precizitāti, rīkojieties šādi:

1. Pirmo reizi braucot uz katra lauka, iestatiet atskaites punktu.
2. Kalibrējiet tā lauka GPS pozīciju, kuram nupat esat iestatījis atskaites punktu, un tikai pēc tam to apstrādājiet.
3. Ilgstošu darbu laikā ik pa brīdim kalibrējiet GPS pozīciju.

### 5.4.2 Atskaites punkta iestatīšana

Iestatot atskaites punktu, noteicošās ir GPS uztvērēja koordinātes. Tā kā, visdrīzāk, negribēsiet GPS uztvērēju katru reizi nomontēt, transportlīdzeklis vienmēr ir jānovieto vienā un tajā pašā vietā. Tādējādi arī GPS uztvērējs vienmēr būs vienā un tajā pašā vietā.

Lai iestatītu atskaites punktu, ir nepieciešams stabils punkts, kura atrašanās vieta laika gaitā nemainās. Tas var būt, piemēram, koks, robežakmens vai šahtas vāks.

Šis punkts ir nepieciešams, lai turpmāk, veicot GPS signāla kalibrēšanu, traktoru novietotu tajā pašā vietā.

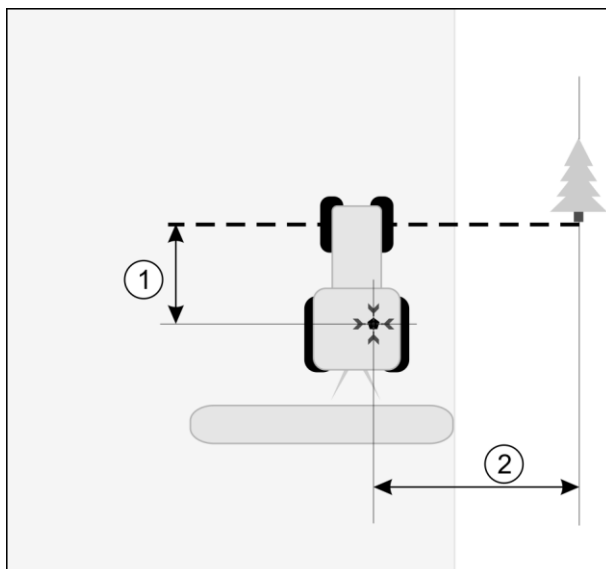
## NORĀDĪJUMS

### Datu zudums atskaites punkta trūkuma dēļ

Ja vēlāk nevarat atrast atskaites punktu, ierakstītie dati ir nederīgi.

- Vienmēr iegaumējiet precīzu katra lauka atskaites punkta atrašanās vietu.

Tālāk attēlā parādīta traktora novietošanas iespēja, veicot atskaites punkta iestatīšanu:



Traktors atskaites punkta iestatīšanas gadījumā

•	GPS uztvērējs uz traktora kabīnes jumta	✱	Atskaites punkta atrašanās vieta
①	Attālums starp GPS uztvērēju un punktu ceļa malā uz X ass	②	Attālums starp GPS uztvērēju un punktu ceļa malā uz Y ass
---	Līnija, kas no stabilā punkta novilkta pāri ceļam		

### Darbību secība

Jūs apstrādājat lauku pirmo reizi.

1. Izvēlieties nekustīgu punktu pie uzbrauktuves uz lauka. Tas var būt, piemēram, koks, robežakmens vai šahtas vāks.
2. Novelciet līniju no šī punkta pāri ceļam, uz kura atrodas transportlīdzeklis.
3. Novietojiet transportlīdzekli ar abiem priekšējiem riteņiem uz šīs līnijas.
4. Pierakstiet attālumu no nekustīgā punkta līdz transportlīdzeklim. Šo attālumu nepieciešams ievērot arī, kalibrējot GPS signālu.
5. Startējiet jaunu navigāciju.
6. Secīgi pieskarieties tālāk norādītajiem simboliem:



⇒ Ekrānā tiek parādīts burts "R" un punkts, kas apzīmē atskaites punktu laukā. Punkts atrodas zem bultiņas.

⇒ Atskaites punkts ir iestatīts.

## 5.5

## GPS signāla kvalitātes pārbaude

Jo labāks ir GPS signāls, jo precīzāk un ar mazāk kļūmēm strādā TRACK-Leader. GPS signāla kvalitāte ir atkarīga no vairākiem faktoriem:

- no GPS uztvērēja modeļa;
- no ģeogrāfiskās atrašanās vietas (dažos pasaules reģionos korekcijas signāla satelīti nav pieejami);
- no vietējiem traucējumiem laukā (koki, kalni).



Informācija darba skatā

①	GPS signāla faktiskā kvalitāte	③	Stabiņu diagramma Tiek parādīta informācija par savienojuma kvalitāti. Jo vairāk zilo stabiņu, jo kvalitatīvāks savienojums.
②	Savienojumā izmantoto satelītu skaits		

## GPS signāla kvalitāte

Kvalitāte	Apraksts
RTK fix	Vislielākā precizitāte.
RTK float	Apm. 10 līdz 15 cm sliežu precizitāte, TerraStar-C.
DGPS	GPS ar korekcijas signālu. Atkarībā no GPS uztvērēja un konfigurācijas: WAAS, EGNOS, GLIDE vai citi.
GPS	Vājš un neprecīzs signāls.
INV	Nav GPS signāla. Darbu nevar veikt.
RTX conv	Tikai, ja tiek lietots Trimble-RTX korekcijas pakalpojums. Korekcijas signāls vēl nav pilnībā konverģēts. Maksimālā precizitāte vēl nav sasniegta.
RTX	Tikai, ja tiek lietots Trimble-RTX korekcijas pakalpojums. Maksimālā precizitāte ir sasniegta.
xFill	Ja kā GPS kvalitāte tiek rādīts xFill, satelītu skaita vietā tiek parādīts taimeris. Taimera rādījums sākas no 20 minūtēm un rāda, cik ilgi vēl var izmantot xFill.

## 5.6

## Lauka mala

Lai sistēma zinātu lauka kontūras, jūs varat marķēt lauka malu. Lauka mala ekrānā tiek parādīta kā sarkana līnija, kas apvilka ap lauku.

Lauka malu marķēt nav obligāti nepieciešams. Tomēr šīs opcijas izmantošanai ir dažas priekšrocības.

- Ir iespējams noteikt kopējo lauka platību un apstrādāto platību.
- Terminālis parāda brīdinājumu, kad jūs tuvojaties lauka malai.
- Tikai tad, ja ir marķēta lauka mala, ekrānā var parādīt apgriešanās joslu.
- Ja ir marķēta lauka mala, sekcijas, kas atrodas ārpus lauka, var automātiski izslēgt. Tas ir īpaši nozīmīgi, strādājot ar miglotāju ar lielu darba platumu.

Lauka malu var marķēt tālāk norādītajos veidos.

- Tieši terminālī: [→ 32]
  - darba laikā ar darba ierīci;
  - vēlāki aprēķini pēc lauka apbraukšanas;
  - ar traktoru vai citu transportlīdzekli (kvadraciklu) apbraucot apkārt laukam.
- Lauka malas importēšana: [→ 34]
  - importēšana no mērījumu datiem Shape formātā;
  - importēšana no agrākiem TRACK-Leader ierakstiem;
  - importēšana no datorā ierakstītām lauka malām.

## 5.6.1

### Lauka malas noteikšana darba laikā

Lai darba laikā noteiktu lauka malu, jāveic tālāk minētās darbības. Jo precīzāk tiek noteikta lauka mala, jo precīzāk pēc tam tiek pārslēgtas sekcijas malu zonā.

#### Darbību secība

Jābūt pieslēgtam darba datoram, un ierīču izkārtojuma ir jābūt pareizam.

1. Startējiet jaunu navigāciju.



2. — atkarībā no braukšanas virziena un lauka puses izvēlieties, kuru sijas pozīciju izmantot lauka malas noteikšanai.



3. — apstipriniet izvēli.



4. — sāciet lauka malas noteikšanu.

5. Apbrauciet ap lauku.



6. — ja jāveic īpaši manevri, pārtrauciet noteikšanu.

⇒ Ja brauciena laikā noteikšana tiek pārtraukta, terminālī tiek parādīta pārtraukta līnija.



7. — turpiniet noteikšanu.

⇒ Terminālis novelk taisni starp punktu, kurā noteikšana tika pārtraukta, un punktu, kurā tā tika turpināta.

8. Turpiniet noteikšanu.

⇒ Ņemiet vērā: pabeidzot noteikšanu, terminālis novelk taisni no faktiskās pozīcijas uz noteikšanas sākuma punktu.



9. — pabeidziet lauka malas noteikšanu.

⇒ Terminālis novelk taisni no faktiskās pozīcijas uz noteikšanas sākuma punktu.

⇒ Lauka malas ir noteiktas.

⇒ Navigācijas skatā tiek parādīta lauka kopējā platība.


## 5.6.2

### Lauka malas noteikšana, apbraucot apkārt laukam

Lai lauka malu noteiktu tieši terminālī, ir jāapbrauc apkārt laukam. Jo precīzāk tiek veikta apbraukšana, jo precīzāk pēc tam tiek pārslēgtas sekcijas malu zonā.

GPS signāla precizitāte ir ļoti svarīga.

- Ja iespējams, izmantojiet maksimāli precīzu GPS signālu, piemēram, RTK.
- Ja strādājat ar DGPS, kalibrējiet GPS signālu ik pēc 15 minūtēm. Lai to paveiktu, atceliet

ierakstīšanu (simbols ) un brauciet uz atskaites punktu. Pēc kalibrēšanas brauciet atpakaļ uz vietu, kurā pārtraucāt lauka apbraukšanu.

### Pamata procedūra – bez ISOBUS darba datora un bez SECTION-Control

#### Darbību secība


Ja strādājat bez ISOBUS darba datora un bez SECTION-Control, lauka apbraukšanu veiciet šādi.

- Lietojumprogrammā Virtual ECU ir atlasīts izmantotās mašīnas virtuālais darba dators.

1. Startējiet jaunu navigāciju.
2. Ja strādājat bez RTK, iestatiet atskaites punktu vai kalibrējiet GPS signālu.

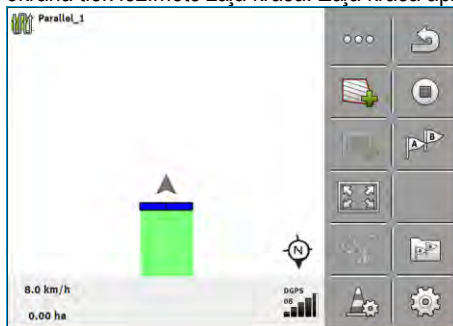
⇒ Jūs redzat šādu attēlu:



3.  - Nospiediet šo funkcijas simbolu, lai nosūtītu terminālī informāciju, ka darba ierīce strādā. Ja darba ierīcē (vai traktorā) ir uzstādīts darba pozīcijas sensors un tas ir konfigurēts mašīnas profilā, šis simbols netiek parādīts. Tādā gadījumā terminālis automātiski nosaka, ka darba ierīce strādā.
4. Ieslēdziet darba ierīci vai novietojiet to darba pozīcijā.
5. Apbrauciet apkārt laukam. To darot, mēģiniet ar darba ierīces ārējo daļu braukt tieši pa lauka malu. Ja konstatējat, ka darba platums atšķiras no darba ierīces platuma, apstājieties un lietojumprogrammā Virtual ECU koriģējiet parametru "Darba platums". Lauka apbraukšanas laikā šo parametru var iestatīt nedaudz augstāku un pēc tam nemainīgā attālumā braukt gar lauka malu.



⇒ Jau pēc pirmajiem centimetriem jūs redzēsiet, ka laukums aiz transportlīdzekļa simbola ekrānā tiek iezīmēts zaļā krāsā. Zaļā krāsa apzīmē apstrādāto platību:




6. Apbrauciet apkārt visam laukam.

7. Kad esat apbraucis apkārt laukam, apstājieties.

⇒ Apbrauktajam lokam jābūt noslēgtam:



8.  - Nospiediet šo funkcijas simbolu, lai iezīmētu lauka malu ap zaļā krāsā marķēto platību.

⇒ Navigācijas ekrānā apkārt laukam tiek apvilta sarkana līnija. Tā ir lauka mala.

⇒ Tagad skaitītāja apgabalā tiek parādīta aprēķinātā lauka platība.

⇒ Jūs atrodaties lauka malas tuvumā, tāpēc terminālis sāk raidīt skaņas signālus un ekrānā tiek parādīts brīdinājuma ziņojums "Lauka mala".




Šādi noteiktu lauka malu var saglabāt.

### Lauka apbraukšana ar SECTION-Control

Ja strādājat, izmantojot SECTION-Control, rīkojieties tieši tā, kā norādīts pamata procedūras aprakstā.

Svarīgi:

- ir jābūt pievienotam ISOBUS darba datoram.

- Funkcijas simboli  un  tiek aizstāti ar simbolu . Tas jāizmanto, lai pamata procedūras 3. darbībā aktivizētu SECTION-Control automātisko režīmu. Apstrādātā platība tiek iezīmēta automātiski, tiklīdz darba ierīce darbojas.

### Lauka apbraukšana ar ISOBUS-TC

Ja izmantojat ISOBUS-TC standarta režīmā, pirms aprakstītās pamata procedūras veikšanas vienmēr nepieciešams lietojumprogrammā ISOBUS-TC pievienot lauku.

## Lauka apbraukšana ar traktoru, kvadraciklu vai citu transportlīdzekli bez darba ierīces.

Daudzos gadījumos ir izdevīgāk apbraukt lauku ar transportlīdzekli, kurš nevelk darba ierīci.

Svarīgi:

- Uz transportlīdzekļa jāuzstāda terminālis un GPS uztvērējs.
- Lietojumprogrammā Virtual ECU transportlīdzeklim jāpievieno virtuāls darba dators. To darot, ļoti precīzi norādiet GPS uztvērēja novietojumu un darba platumu.
- Puse no darba platuma atbilst attālumam no transportlīdzekļa vidus līdz lauka malai. Ievērojiet šo attālumu visā lauka apbraukšanas laikā.

### 5.6.3

#### Lauka malas importēšana

Lauka malu var importēt no ārējas programmas. Tās var būt vecākas lauka malas, kas noteiktas ar citu termināli, vai dati no mērniecības uzņēmuma. Avots nav nozīmīgs. Svarīgi ir tikai, lai robeža būtu novilkta ļoti precīzi.

Failam jāatbilst šādiem parametriem:


- faila formāts: shp
- standarts: WGS84

Kā strādāt ar Shape failiem, ir aprakstīts nodaļā: Ja izmantojat ISOBUS-TC standarta režīmā [→ 10]

### 5.6.4

#### Lauka malas dzēšana

##### Darbību secība

1. Apmēram 3 sekundes turiet pirkstu uz šī funkcijas simbola: 
  - ⇒ Tiek parādīts šāds ziņojums: "Vai izdzēst lauka malu?"
2. "Jā" – apstipriniet.
  - ⇒ Lauka mala tiek dzēsta.





### 5.6.5



#### Bloķēto platību noteikšana

Ja laukā ir šķēršļi, kas vienmēr jāapbrauc, varat noteikt bloķētās platības.

Lai noteiktu bloķētās platības, jārikojas līdzīgi kā tad, kad tiek noteiktas lauka malas.

##### Darbību secība

- Jūs esat noteicis tā lauka malas, kurā vēlaties noteikt bloķētās platības.
  - Jūs atrodaties laukā.
1.  — atkarībā no braukšanas virziena un lauka puses izvēlieties, kuru sijas pozīciju izmantot bloķētās platības noteikšanai.
  2.  — apstipriniet izvēli.
  3.  — sāciet bloķētās platības noteikšanu.
  4. Apbrauciet ap platību, kuru vēlaties noteikt.
  5.  — ja jāveic īpaši manevri, pārtrauciet noteikšanu.
    - ⇒ Ja brauciena laikā noteikšana tiek pārtraukta, terminālī tiek parādīta pārtraukta līnija.

6.  — turpiniet noteikšanu.
  - ⇒ Terminālis novelk taisni starp punktu, kurā noteikšana tika pārtraukta, un punktu, kurā tā tika turpināta.
7. Turpiniet noteikšanu.
  - ⇒ Ņemiet vērā: pabeidzot noteikšanu, terminālis novelk taisni no faktiskās pozīcijas uz noteikšanas sākuma punktu.
8.  — pabeidziet bloķētās platības noteikšanu.
  - ⇒ Terminālis novelk taisni no faktiskās pozīcijas uz noteikšanas sākuma punktu.
  - ⇒ Bloķētās platības noteikšana ir pabeigta.
  - ⇒ Bloķētā platība tiek atskaitīta no lauka kopējās platības. Tiek parādīta tikai apstrādājamā platība.

## 6 Paralēlā vadība TRACK-Leader

### 6.1 Vadības sliežu izmantošana vadībai pa paralēlām sliedēm

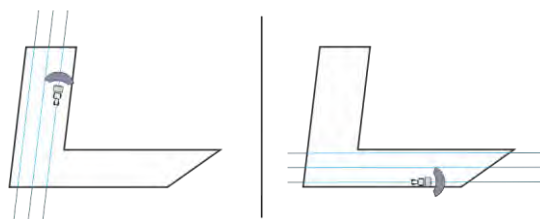
Vadības sliedes ir paralēlas līnijas, kas tiek parādītas ekrānā. Tās vadītājam palīdz apstrādāt lauku pa paralēlām joslām.

Pirmo vadības sliedi, kas tiek izveidota terminālī, sauc par sliedi AB. Ekrānā tā parasti ir apzīmēta ar burtiem A un B. Visas pārējās vadības sliedes tiek aprēķinātas un uzzīmētas, ņemot vērā sliedi AB.

Sliedes AB atrašanās tiek saglabāta pirmajā braucienā, kas tiek veikts manuāli. Termināļa lietošana ir atkarīga no tā, kādu vadības režīmu esat izvēlējušies.

Lai varētu katrā laukā mainīt apstrādes virzienu, jūs varat izveidot [→ 44] vairākus vadības sliežu ierakstus. Katram vadības sliedes ierakstam var izveidot vadības sliedes citā virzienā un citā režīmā.

Turklāt strādājot ar vadības sliedes ierakstu jūs varat izveidot vadības sliedes ierakstu lauka vēlākai apstrādei [→ 46].



Katram virzienam var izvēlēties vadības sliedes ierakstu.

#### 6.1.1

#### Taisnas vadības sliedes

##### Darbību secība

Ir aktivizēts vadības režīms "Paralēli". [→ 44]

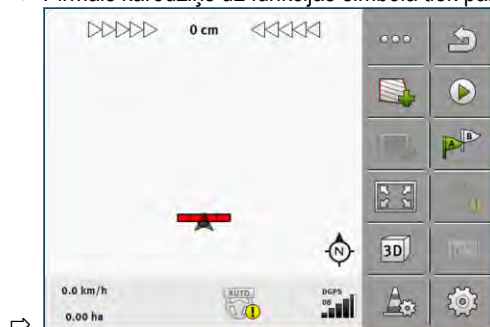
1. Novietojiet transportlīdzekli pie izvēlētas sliedes AB sākumpunkta.



2. — iestatiet pirmo punktu.

⇒ Ekrānā tiek parādīts Punkts A.

⇒ Pirmais karodziņš uz funkcijas simbola tiek parādīts zaļā krāsā:



3. Brauciet pāri uz otru lauka malu.



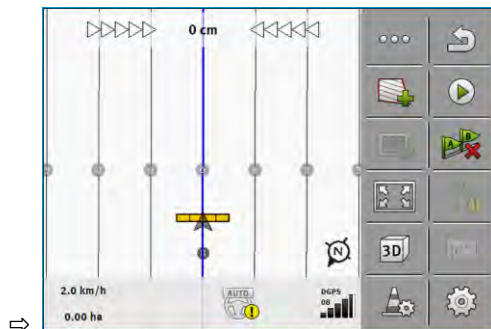
4. — iestatiet otro punktu.

⇒ Ekrānā tiek parādīts Punkts B.

⇒ Arī otrais karodziņš uz funkcijas simbola tiek parādīts zaļā krāsā.

⇒ Punkts A ar līniju tiek savienots ar punktu B. Tā ir sliede AB.

⇒ Pa labi un pa kreisi no sliedes AB tiek parādītas pārējās vadības sliedes.




## 6.1.2

### Liektas vadības līnijas


#### Darbību secība

Ir aktivizēts vadības režīms "Kontūra". [→ 44]

1. Novietojiet transportlīdzekli pie izvēlētās sliedes AB sākumpunkta.

2.  – iestatiet pirmo punktu.  
⇒ Ekrānā tiek parādīts punkts A.

3. Pārbrauciet otrā lauka pusē. Nav nepieciešams braukt pa taisnu līniju.  
⇒ Braukšanas laikā ekrānā aiz transportlīdzekļa tiek zīmēta līnija.

4.  – iestatiet otro punktu.  
⇒ Ekrānā tiek parādīts punkts B.  
⇒ Punkti A un B tiek savienoti ar līniju.

5. Pa labi un pa kreisi no sliedes AB tiek parādītas pārējās vadības sliedes.


## 6.1.3

### Vadības sliedes pēc kompasa


#### Darbību secība

Ir aktivizēts vadības režīms "A+". [→ 44]

1. Novietojiet transportlīdzekli pie izvēlētās sliedes AB sākumpunkta.

2. Pieskarieties simbolam:   
⇒ Tiek parādīta tastatūra.





3. Ievadiet debespuses virzienu, kurā vadības sliedēm jābūt vērstām. Varat ievadīt vērtību no 0° līdz 360°.

4.  – Apstipriniet.  
⇒ Ekrānā tiek parādītas vairākas paralēlas vadības sliedes, kas visas ir vērstas jūsu ievadītajā virzienā.

## 6.1.4

### Kombinētā vadības sliede

Vadības režīmā "A-B un kontūra" var iezīmēt vadības sliedi, kas sastāv gan no paralēlām līnijām, gan no līkumiem.

Funkcijas simbols	Funkcija	Rezultāts
	Iestata punktu A.	
	Sāk kontūras ierakstu.	Iestata sarkanu punktu, kuru ar taisnu līniju savieno ar pēdējo punktu.
	Pauzē kontūras ierakstu.	Iestata sarkanu punktu, no kura tiek vilkta taisna līnija.
	Iestata pēdējo punktu un pabeidz sliedes AB ierakstu.	

**Darbību secība**

Vadības režīms "A-B un kontūra" ir aktivizēts. [→ 44]

1. Novietojiet transportlīdzekli pie izvēlētās sliedes AB sākumpunkta.



2. – Iestatiet pirmo punktu.

⇒ Ekrānā tiek parādīts Punkts A.

3. Brauciet taisni uz priekšu tik ilgi, cik ilgi nepieciešama taisna vadības sliede.

⇒ Braukšanas laikā ekrānā aiz transportlīdzekļa tiek zīmēta līnija.

⇒ Līnija ir raustīta un taisna.




4. – Pabeidziet taisnās sliedes AB ierakstu.

⇒ Simbolu  aizstāj simbols .

⇒ Ekrānā tiek atzīmēts sarkans punkts.

⇒ Tagad kā vadības sliedi var ierakstīt līkumu.

⇒ Braukšanas laikā ekrānā aiz transportlīdzekļa tiek zīmēta līnija.

5. Ja atkal nepieciešams vilkt taisnu līniju, jūs varat vēlreiz pieskarties simbolam  un turpināt, kā aprakstīts 3. darbībā.



6. – Lai pabeigtu ierakstu, iestatiet otro punktu.

⇒ Ekrānā tiek parādīts punkts B.

⇒ Punkti A un B tiek savienoti ar līniju.

**6.1.5****Automātiski izveidotu vadības sliežu izmantošana**

Sistēma spēj izveidot vadības sliedes automātiski:

- Apgriešanās joslā. [→ 48]
- Lauka iekšējā zonā. Šeit aprakstīts šis gadījums.

Izmantojot šo funkciju, jūs bieži varat paveikt darbu bez pirmās sliedes AB izveides ar manuālu stūrēšanu. Tās vietā jūs jau no darba sākuma varat izmantot stūrēšanas sistēmu.

**Darbības princips**

Ja lietojumprogrammā TRACK-Leader ekrānā tiek parādīta lauka mala, sistēma var automātiski izveidot vadības sliedes. Šīs vadības sliedes vienmēr ir taisnas un savstarpēji paralēlas. Pirmā

sliede AB tiek izveidota kā savienojuma līnija starp diviem punktiem, kas iestatīti pie lauka malas. Attālums līdz lauka malai ir puse no darba platuma.

Vienlaikus tiek izveidoti vairāki vadības sliežu ieraksti. Jūs varat izlemt, kuras sliedes vēlaties izmantot. Nevajadzīgos vadības sliežu ierakstus ieteicams dzēst.


Vispārīgi darbība sastāv no šādiem posmiem:


1. Lauka malas sagatavošana: Apbraukšana apkārt laukam, Shape lauka malas ielādēšana ISOBUS-TC vai agrāk ierakstītas lauka malas ielādēšana TRACK-Leader.
2. Apgriešanās joslas pievienošana: [→ 48] To darot, atzīmējiet parametru "Automātiski veidot vadības sliedes".
3. Nevajadzīgos vadības sliežu ierakstu dzēšana.
4. Darbam nepieciešamās vadības sliedes atlasīšana.


### Darbību secība

Automātiski izveidoto vadības sliežu izmantošana:

- Jūs atrodaties laukā, ko vēlaties apstrādāt.
- Jūs esat startējis navigāciju.
- Ekrānā tiek parādīta lauka mala.
- Nav atzīmētas vadības sliedes.

1.  – Izveidojiet apgriešanās joslu.
2. Iestatiet parametru "Minimālais griešanās rādiuss".
3. Ar ķeksīti atzīmējiet parametru "Automātiski veidot vadības sliedes".

4.  – Aizveriet skatu.
5. Apstipriniet, ka vēlaties izveidot apgriešanās joslu. Vēlāk to jebkurā laikā varēs dzēst.

6.  – Atveriet sarakstu ar pieejamajiem vadības sliežu ierakstiem.  
⇒ Automātiski izveidotajiem vadības sliežu ierakstiem ir apzīmējums "Apgriešanās josla\_(Nr.)".

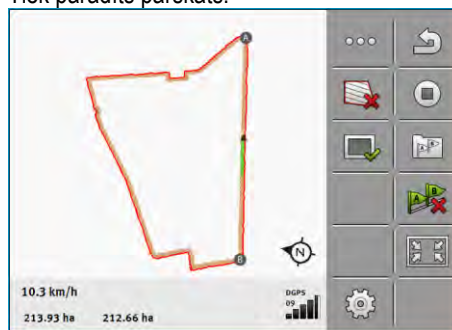


7. Tagad nepieciešams izlemt, kurus vadības sliežu ierakstus vēlaties paturēt un kurus vēlaties dzēst.

8. Divas reizes pieskarieties vadības sliežu ierakstam.  
⇒ Tiek parādīts darba skats.

9.  – Palieliniet skatījumu.

⇒ Tiek parādīts pārskats:



⇒ Pārskatā ir redzami divi punkti: A un B

10. Apsveriet, vai līnija starp punktiem A un B ir piemērota sliede AB.

11. Tagad jums ir divas iespējas:

12. **Iespēja a:** Ja vadības sliede nav piemērota apstrādei, dzēsiet vadības sliedes ierakstu.



13. – Atveriet sarakstu ar pieejamajiem vadības sliežu ierakstiem.



14. – Dzēsiet vadības sliedes ierakstu. Vienmēr tiek izdzēsts atzīmētais sliedes ieraksts. Vadības sliedes ierakstu var atzīmēt, tam vienreiz pieskaroties.

15. **Iespēja b:** Ja vēlaties paturēt vadības sliedi, pārdēvējiet vadības sliedes ierakstu.



16. – Atveriet sarakstu ar pieejamajiem vadības sliežu ierakstiem.



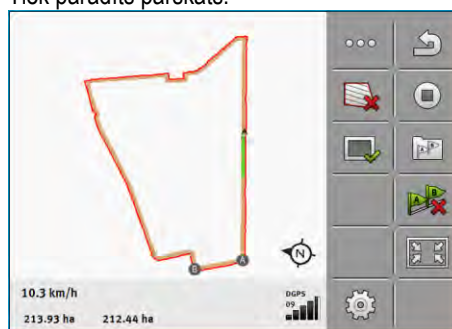
17. – Pārdēvējiet atzīmēto vadības sliedes ierakstu.

18. Divas reizes pieskarieties nākamajam vadības sliedes ierakstam.



19. – Palieliniet skatījumu.

⇒ Tiek parādīts pārskats:



20. Apsveriet, vai līnija starp punktiem A un B ir piemērota sliede AB.



21. – Atveriet sarakstu ar pieejamajiem vadības sliežu ierakstiem.



22. – Šeit var dzēst vadības sliedes ierakstu. Vienmēr tiek izdzēsts atzīmētais sliedes ieraksts. Vadības sliedes ierakstu var atzīmēt, tam vienreiz pieskaroties.



23. Atkārtojiet šīs darbības visiem automātiski izveidotajiem vadības sliežu ierakstiem.



## 6.1.6

### Apļa vadības līnijas



#### Darbību secība

- Ir aktivizēts vadības režīms "Aplis".
- 1. Novietojiet transportlīdzekli lauka ārmalā blakus aplveida laistīšanas ierīcei.
- 2.  — iestatiet pirmo punktu.
- 3. Apbrauciet apkārt vismaz pusei lauka.
- 4.  — iestatiet otro punktu.  
⇒ Ekrānā tiek parādītas aplveida vadības sliedes.

## 6.1.7

### Adaptīvās vadības sliedes

#### Darbību secība



- Ir aktivizēts vadības režīms Adaptīva kontūra manuāli vai Adaptīva kontūra automātiski.
- 1. Novietojiet transportlīdzekli pie izvēlētās sliedes AB sākumpunkta.
- 2.  — iestatiet pirmo punktu.
- 3. Brauciet pāri uz otru lauka malu.  
⇒ Aiz bultiņas simbola tiek zīmēta līnija.
- 4.  — vadības režīmā "Adaptīva kontūra manuāli" atzīmējiet pagriezienu manevru.
- 5. Vadības režīmā "Adaptīva kontūra automātiski" pagriezieties. Sistēma automātiski atpazīst, ka griežaties.  
⇒ Pa labi un pa kreisi no uzzīmētās līnijas tiek parādītas jaunas vadības sliedes.
- 6. Brauciet pa jauno vadības sliedi.

## 6.1.8

### Vadības sliežu dzēšana

Vadības sliedes jebkurā laikā var izdzēst un izveidot jaunas.

#### Darbību secība

- 1. Apmēram 3 sekundes turiet pirkstu uz viena no norādītajiem funkciju simboliem: .  
. Atkarībā no vadības režīma šie simboli var izskatīties citādi.  
⇒ Tiek parādīts šāds ziņojums: "Vai izdzēst vadības sliedes?"
- 2. "Jā" – apstipriniet.  
⇒ Vadības sliedes tiek dzēstas.

## 6.1.9

### Vadības sliežu pārvietošana

Izmantojiet šo funkciju, ja traktora atrašanās vieta terminālī tiek rādīta blakus sliedei, lai gan atrodaties vajadzīgajā vadības sliedē.

Šī funkcija darbojas tikai šādos vadības režīmos:

- Paralēli
- Kontūra

**Darbību secība**

Navigācija ir startēta.



1. – Pārbīdi vadības sliedes atbilstoši GPS uztvērēja novietojumam.

⇒ Vadības sliedes, lauka mala un braucieni tiek pārbīdīti.

**6.1.10****Attāluma iestatīšana starp vadības sliedēm**

Parasti attālums starp vadības sliedēm atbilst darba platumam, bet šo attālumu var mainīt.

**Piemērs**

Miglotāja darba platums = 18 m

Jūs vēlaties nodrošināt, lai nerastos neapstrādātas vietas.

Iestatiet parametram “Sliežu attālums”, piemēram, vērtību 17,80 m. Tādā gadījumā jūs strādāsiet ar 20 cm pārslaidumiem (10 cm pa kreisi un 10 cm pa labi).

**Darbību secība**

Navigācija ir startēta.



1. – Atveriet skatu “Navigācijas iestatījumi”.

⇒ Tiek parādīts skats “Navigācijas iestatījumi”.

2. Pieskarities opcijai “Sliežu attālums”.

⇒ Tiek parādīta tastatūra.

3. Ierakstiet, cik metru attālumam jābūt starp divām vadības sliedēm.



4. – Apstipriniet.

⇒ Tiek parādīts skats “Navigācijas iestatījumi”.

5. Aizveriet skatu.

**6.1.11****Vadības sliežu intervāla iestatīšana**

Ja vēlaties braukt paralēli un izmantot katru otro vai katru trešo vadības sliedi, jūs varat iestatīt, lai šīs vadības sliedes būtu atzīmētas spilgtāk nekā pārējās.

**Piemērs**

Ievadot skaitli “2”, treknrakstā tiks parādīta katra otrā vadības sliede; ievadot skaitli “3”, treknrakstā tiks parādīta katra trešā vadības sliede utt.

**Darbību secība**

Navigācija ir startēta.



1. – Atveriet skatu “Navigācijas iestatījumi”.

⇒ Tiek parādīts skats “Navigācijas iestatījumi”.

2. Pieskarities opcijai “Vagas”.

⇒ Tiek parādīta tastatūra.

3. Ievadiet intervālu, kurā vēlaties atzīmēt vadības sliedes treknrakstā.



4. – Apstipriniet.

⇒ Tiek parādīts skats “Navigācijas iestatījumi”.

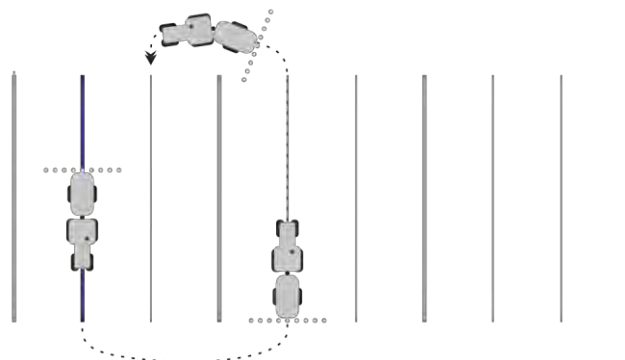
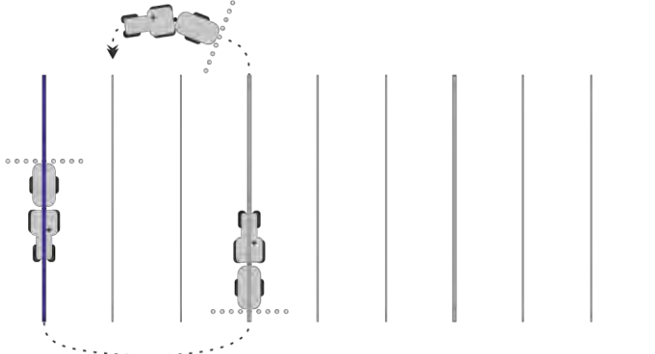
5. Aizveriet skatu.

### Vagu režīma iestatīšana

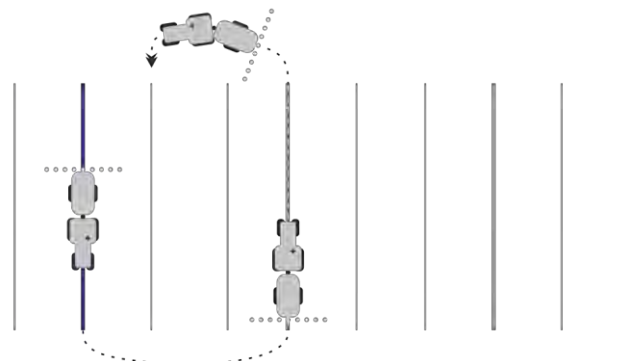
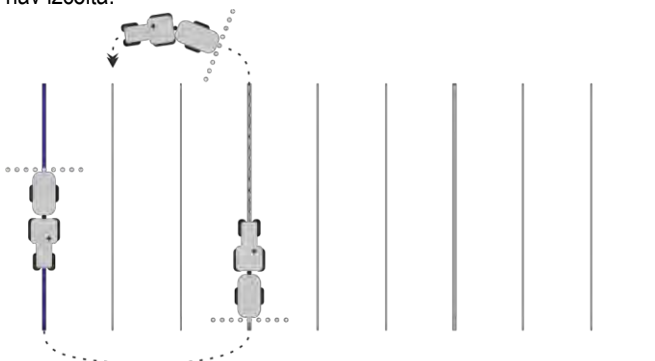
Ja izmantojat funkciju "Vagas", jūs varat noteikt, vai apstrādājamo vadības sliežu marķējumu darba laikā nepieciešams mainīt.

#### Iespējamie iestatījumi

- "Absolūti" – sākotnēji marķētās vadības sliedes vienmēr paliek marķētas, arī gadījumā, ja braucat pa citu, nemarkētu vadības sliedi:










- "Relatīvi" – šī iestatījuma gadījumā visi izcēlumi tiek pārbīdīti, tiklīdz jūs braucat pa sliedi, kas nav izcelta:



## 6.1.12





## Vadības režīma izvēle

Vadības režīms nosaka, kā tiek veidotas vadības sliedes un kā tās tiek izkārtotas laukā.

Funkcijas simbols	Funkcija
	Pāriet uz skatu ar apgrīšanās joslai paredzētiem vadības sliežu ierakstiem.
	Pāriet uz skatu ar vadības sliežu ierakstiem.
	Aizver skatu "Vadības sliežu ieraksti", nepārņemot jaunu vadības sliedes ierakstu.
	Izveido alternatīvu vadības sliedes ierakstu laikā, kamēr ir aktivizēts cits vadības sliedes ieraksts.
	Izveido jaunu vadības sliedes ierakstu.
	Ļauj veikt vadības sliedes ieraksta izmaiņas.
	Dzēš atzīmēto vadības sliedes ierakstu.

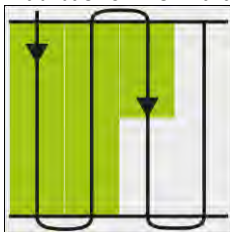
## Darbību secība

Navigācija ir startēta.

-  – Atveriet skatu "Vadības sliežu ieraksti".  
⇒ Tiek parādīts skats "Vadības sliežu ieraksti".
-  – Izveidojiet jaunu vadības sliedes ierakstu.  
⇒ Tiek parādīts skats "Vadības sliedes ieraksts" ar rindām: "Vadības režīms" un "Nosaukums".
- Pieskarieties rindai "Vadības režīms".  
⇒ Tiek parādīts saraksts.
- Atlasiet nepieciešamo vadības režīmu.
-  – Apstipriniet atlasi.  
⇒ Tiek parādīts skats "Vadības sliedes ieraksts".
-  – Aizveriet skatu.  
⇒ Tiek parādīts skats "Vadības sliežu ieraksti".
- Divreiz pieskarieties nepieciešamajam vadības sliedes ierakstam, lai aktivizētu to navigācijas skatā.  
⇒ Līdz šim brīdim izmantotā vadības sliedes ieraksta vadības sliedes tiek pelēkotas.  
⇒ Jūs nomainījāt vadības režīmu un tagad varat izveidot jaunu vadības sliedi.  
⇒ Vadības sliedes ierakstu var mainīt jebkurā laikā.

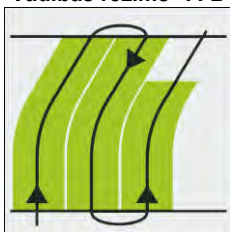
Ir pieejami šādi vadības režīmi:

▪ **Vadības režīms "Paralēli"**



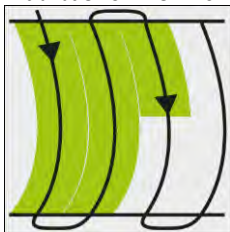
Šajā vadības režīmā var apstrādāt lauku pa taisnām, paralēlām joslām.

▪ **Vadības režīms "A-B un kontūra"**



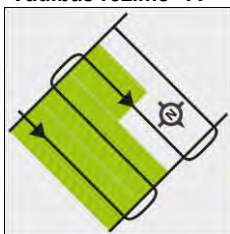
Šajā vadības režīmā var izveidot vadības sliedi, kas vispirms sastāv no kontūras un pēc tam no taisnas sliedes AB.

▪ **Vadības režīms "Kontūra"**



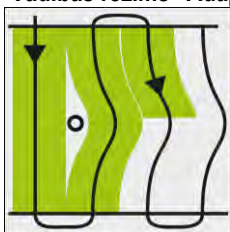
Izmantojiet šo vadības režīmu, ja laukam pastāvīgi lauka malas nav taisnas.

▪ **Vadības režīms "A+"**



Šajā vadības režīmā var manuāli ievadīt vadības sliežu izveides ģeogrāfisko virzienu. Šajā gadījumā virziens jāievada grādos (no 0° līdz 360°), bet vadības sliedes tiek izveidotas automātiski un savstarpēji paralēli.

▪ **Vadības režīms "Adaptīva kontūra manuāli"**



Šajā vadības režīmā tiek ierakstīts transportlīdzekļa veiktais ceļš katrā pārbraucienā. Nākamā vadības līnija tiek izveidota tikai pēc apgriešanās. Tā ir precīza pēdējā pārbraucienu kopija. Pēc katras apgriešanās ir jānospiež taustiņš.

▪ **Vadības režīms "Adaptīva kontūra automātiski"**

Šis režīms darbojas tāpat kā režīms "Adaptīva kontūra manuāli", taču terminālis automātiski konstatē, ka apgriežaties.

▪ **Vadības režīms "Aplis"**



Šajā vadības režīmā var izveidot aplveida vadības sliedes, lai apstrādātu laukus, kas ir aprīkoti ar aplveida laistīšanas ierīci.

▪ **Automātiskās vadības sliedes**








Vadības režīmam ir pieejama alternatīva: automātiska vadības sliežu izveidošana, strādājot ar apgriešanās joslu. Plašāka informācija ir pieejama nodaļā: Apgriešanās joslas apstrādāšana [→ 48]

### Alternatīva vadības sliedes ieraksta p[ievienošana darba laikā

Laikā, kamēr strādājat laukā, izmantojot vadības režīmu, jūs varat, piemēram, vēlākas apstrādes vajadzībām izveidot alternatīvu vadības režīmu ar citām vadības sliedēm.

#### Darbību secība

- Navigācija ir startēta.

1.  – Atveriet skatu “Vadības sliežu ieraksti”.  
⇒ Tiek parādīts skats “Vadības sliežu ieraksti”.
2.  – Darba laikā aktivizējiet funkciju jauna vadības sliedes ieraksta izveidošanai.  
⇒ Tiek parādīts skats “Vadības sliedes ieraksts” ar rindām: “Vadības režīms” un “Nosaukums”.
3. Pieskarities rindai “Vadības režīms”.  
⇒ Tiek parādīts saraksts.
4. Atlasiet nepieciešamo vadības režīmu.
5.  – Apstipriniet atlasi.  
⇒ Tiek parādīts skats “Vadības sliedes ieraksts”.
6.  – Aizveriet skatu.  
⇒ Tiek parādīts skats “Vadības sliežu ieraksti”.
7.  – Atgriezieties navigācijas skatā.
8.  – Iestatiet alternatīvā vadības režīma pirmo punktu. Precīzs karodziņu izskats ir atkarīgs no tā, kurš vadības režīms ir aktivizēts.  
⇒ Ekrānā tiek parādīts punkts A.
9. Pirmais karodziņš uz funkcijas simbola tiek parādīts zaļā krāsā.
10. Pārbrauciet otrā lauka pusē.
11.  – Iestatiet otro punktu.  
⇒ Ekrānā tiek parādīts punkts B.  
⇒ Arī otrais karodziņš ekrānā tiek parādīts zaļā krāsā.  
⇒ Alternatīvais vadības režīms tiek saglabāts.

⇒ Tagad alternatīvo vadības režīmu var atlasīt skatā "Vadības sliežu ieraksti".

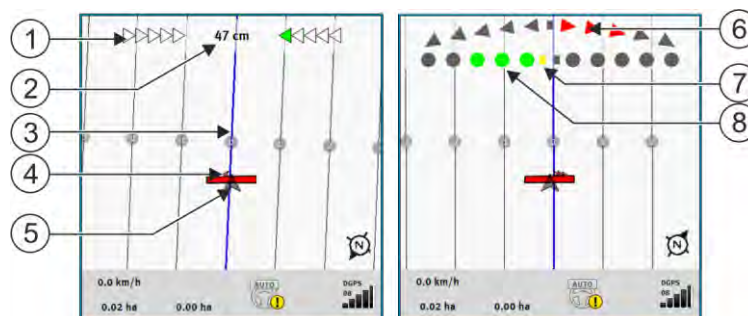
## 6.2 Paralēlā braukšana, izmantojot Lightbar un vadības sliedes

Ekrāna daļa Lightbar atvieglo sekošanu vadības sliedei. Tajā tiek parādīta novirze no sliedes, kā arī norādījumi, kā atgriezties uz sliedes.

Ir pieejami šādi ekrāna daļas Lightbar veidi:

- Ekrāna daļa Lightbar grafiskajā režīmā
- Ekrāna daļa Lightbar teksta režīmā

Papildus ekrāna daļai Lightbar ekrānā ir redzama virziena bultiņa, kas norāda pareizo stūrēšanas virzienu.



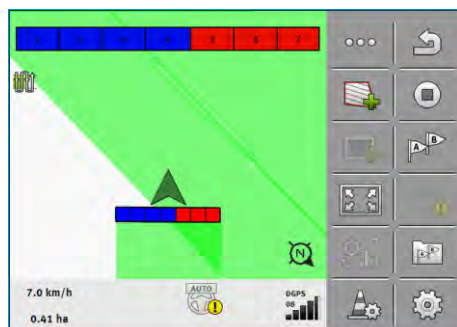
Ekrāna daļa Lightbar. Pa kreisi: teksta režīms; pa labi: grafiskais režīms

①	Lightbar virziena rādījums teksta režīmā.	⑥	Trīsstūris Šeit redzams, cik spēcīgi un kurā virzienā nepieciešams stūrēt, lai noteiktā attālumā sasniegtu ideālo pozīciju. Skatiet arī parametru "Priekšskatījums" [→ 90].
②	Pašreizējā novirze no vadības sliedes.	⑦	Optimālās pozīcijas marķējums
③	Vadības sliede Tā rāda transportlīdzekļa optimālo pozīciju.	⑧	Pašreizējā novirze no vadības sliedes Katrs punkts atbilst novirzei par 30 cm.
④	Virziena bultiņa		
⑤	GPS uztvērēja novietojums		

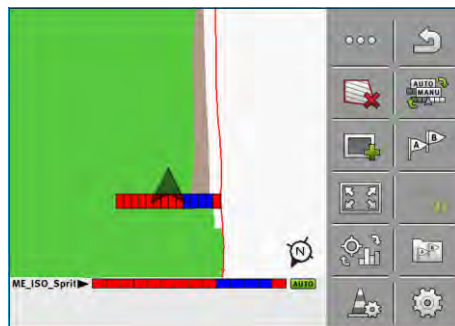
Lai darba laikā mainītu Lightbar veidu, ar pirkstu pieskarities ekrānam tā augšējā daļā.

## 6.3 SECTION-View izmantošana

SECTION-View ir darba platuma un sekciju shematisks attēls. Tajā tiek parādīts transportlīdzekļa simbols, un tas var aizstāt ekrāna daļu Lightbar.



Bez ISOBUS darba datora: SECTION-View galvenē un kā darba josla



Ar ISOBUS darba datoru: SECTION-View kājēnē un kā darba josla

Ja strādājat bez ISOBUS darba datora, šo rādījumu varat izmantot kā palīdzību, veicot sekciju pārslēgšanu. Ja strādājat ar ISOBUS darba datoru, sekcijas tiek pārslēgtas automātiski. Pēc krāsām varat noteikt to pašreizējo stāvokli.

Krāsa	Veicamās darbības:
Pelēka	Ierakstīšana ir izslēgta. Zem šīs sekcijas lauks jau ir apstrādāts, vai arī transportlīdzeklis stāv.
Dzeltena	Ierakstīšana ir izslēgta. Zeme zem šīs sekcijas ir neapstrādāta.
Sarkana	Izslēdziet sekciju. Ierakstīšana ir ieslēgta.
Zila	Izslēdziet sekciju. Ierakstīšana ir ieslēgta.

## 6.4

### Braucieni ierakstīšanas sākšana

Šo nodaļu var nelasīt šādos gadījumos:


- ir aktivizēts modulis SECTION-Control;
- mašīnā ir uzstādīts darba pozīcijas sensors.

Ja neizmantojat moduli SECTION-Control un mašīnā nav uzstādīts arī darba pozīcijas sensors, programmatūrai nav informācijas par aprīkojuma (piemēram, miglotāja) darbību. Tāpēc programmatūra jāinformē par darba sākumu.

Ja braucieni ir ierakstīti, ekrānā varat skatīt, pa kurām lauka daļām esat braucis.

#### Darbību secība

- Jūs esat startējis navigāciju.

1.  – Sāciet ierakstu, tiklīdz uzsākat darbu.

⇒ Manās funkcijas simbola izskats: 

⇒ Apstrādātā platība aiz transportlīdzekļa simbola tiek iezīmēta zaļā krāsā.

## 6.5





### Apgrīšanās joslas apstrādāšana

Apgrīšanās joslā varat izveidot tādas vadības sliedes, kas iet apkārt laukam.

Priekšrocības:



- Apgrīšanās joslu var apstrādāt pēc lauka iekšējās daļas. Šādā gadījumā pēc apgrīšanās joslas apstrādes uz riepām nepaliks miglošanas līdzekļa atlikumi.
- SECTION-Control izslēdz sekcijas, kuras lauka apstrādes laikā atrodas apgrīšanās joslas daļā.



Funkcijas simbols	Programmatūras stāvoklis, kad tiek parādīts simbols	Kas notiek, ja tiek nospiests blakus simbolam esošais funkcijas taustiņš
	Apgriešanās josla ir deaktivizēta un šajā laukā vēl nav bijusi aktivizēta. Lauka mala vēl nav noteikta.	Nevar nospiest.
	Apgriešanās josla nav aktivizēta. Tiek parādīts tikai tad, ja notiek lauka malas noteikšana.	Atver skatu, kurā var definēt apgriešanās joslu.
	Tagad varat apstrādāt lauka iekšējo daļu. SECTION-Control apstrādā tikai lauka iekšējo daļu. Iebraucot apgriešanās joslā, sekcijas tiek izslēgtas. Ir aktivizēta paralēlā vadība lauka iekšējā daļā.	Tiek aktivizēta paralēlā vadība apgriešanās joslā.
	Tagad varat apstrādāt apgriešanās joslu.	Tiek aktivizēta paralēlā vadība lauka iekšējā daļā.

### Darbību secība

Šie parametri tiek parādīti tikai vienreiz, kad tiek izveidota apgriešanās josla. Tātad ja jūs ielādējat lauka malu, kurā ietilpst arī apgriešanās josla, apgriešanās joslas iestatījumus var mainīt tikai šādi:

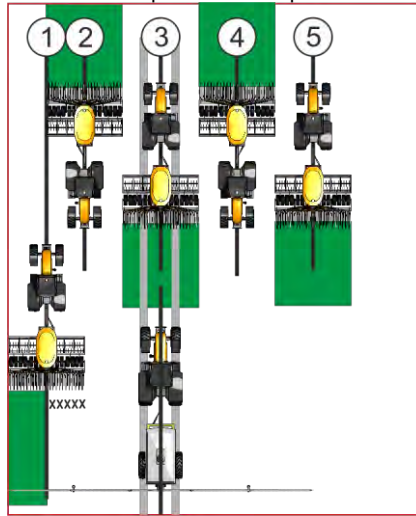
-  (ilgs spiedienu) – Dzēsiet apgriešanās joslu.
-  – Izveidojiet to vēlreiz.

### Parametrs

Var konfigurēt šādus parametrus:

- **“Apgriešanās joslas platums”**  
Šeit ievadiet, cik platai ir jābūt apgriešanās joslai. Kā pamatu varat izmantot platākās mašīnas, piemēram, miglotāja, darba platumu.
- **“Vadības sliežu attālums”**  
Šeit ievadiet, cik tālu vienai vadības sliede ir jāatrodas no otras. Parasti tas atbilst izmantotās ierīces darba platumam.
- **“Minimālais griešanās rādiuss”**  
Lai sliedes apgriešanās joslā nekrustotos 90° leņķī, šeit var ievadīt rādiusu, pa kuru var braukt transportlīdzeklis ar uzkares ierīci.
- **“Automātiski veidot vadības sliedes”**  
Ja aktivizējat šo opciju, terminālis automātiski izveido vadības sliedes lauka iekšējai daļai. Vadības sliedes tiek zīmētas kā taisnas paralēlas līnijas. Šai procesā mapē tiek izveidoti trīs vadības sliežu ieraksti, lai jūs varētu izvēlēties, kurā virzienā vēlaties apstrādāt lauku. Vadības sliežu ierakstu nosaukums ir “Apgriešanās josla” 1 līdz 3. Tālāk aprakstīts, kā atlasīt vadības sliedes ierakstu. Vadības režīma izvēle [→ 44]
- **“Puslappuses režīms”**  
Šis parametrs attiecas tikai uz sējmašīnām.  
Iestatiet šim parametram vērtību “Jā”, ja vēlaties ar sējmašīnu izveidot braucamās joslas, pa kurām varētu braukt miglotājs, un turklāt abas braucamās joslas izveidot vienā braucienā.

Šajā režīmā vadības slīdes tiek veidotas tā, ka sējmašīna pirmajā vai otrajā braucienā var strādāt tikai ar pusi no darba platuma.

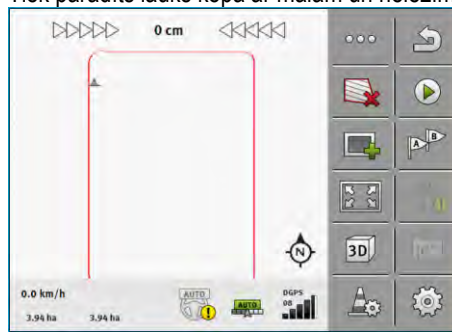


**Darbību secība**

- Tiek ielādēts lauks ar lauka malām.

1. Startējiet jaunu navigāciju.

⇒ Tiek parādīts lauks kopā ar malām un neiezīmētu apgriešanās joslu.



2.  — atveriet apgriešanās joslas parametru.

⇒ Tiek parādīti parametri.

3. Ievadiet parametru.

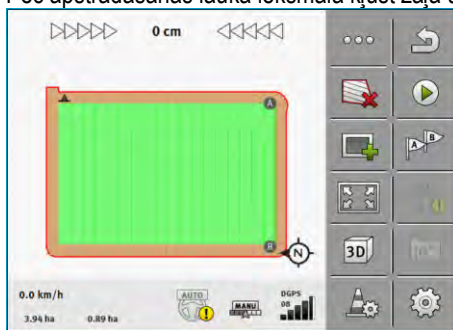
4.  — Aizveriet skatu.


⇒ Darba skatā apgriešanās joslas daļa tiek iezīmēta oranžā krāsā.




5. Apstrādājiet lauka iekšējo daļu.

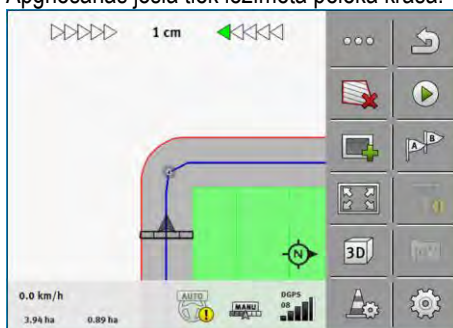
⇒ Pēc apstrādāšanas lauka iekšmala kļūst zaļa un apgriešanās josla — oranža:



6.  — aktivizējiet apgriešanās joslā braukšanu pa paralēlām sliedēm.

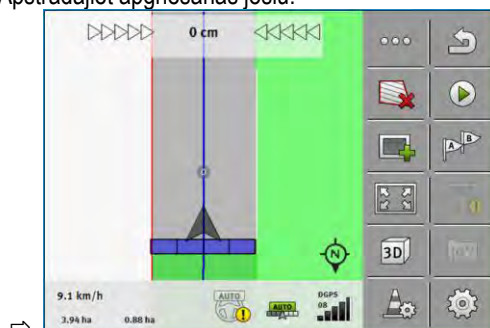
⇒  — tiek atvērts darba skats.

⇒ Apgriešanās josla tiek iezīmēta pelēkā krāsā.



⇒ Apgriešanās joslā tiek parādītas vadības sliedes.

7. Apstrādājiet apgriešanās joslu.



## 6.6

### Šķēršļu noteikšana

Ja uz lauka ir šķēršļi, var noteikt to atrašanās vietu. Tādējādi pirms iespējamās sadursmes vienmēr saņemsit brīdinājumu.

Šķēršļus var noteikt lauka apstrādes laikā.



Brīdinājums par šķērslī tiek parādīts šādos gadījumos:










- Ja šķērslī sasniegsit pēc 20 sekundēm vai ātrāk.
- Ja attālums starp šķērslī un transportlīdzekli ir mazāks nekā lauksaimniecības aprīkojuma darba platums.

Brīdinājumā vienmēr ir iekļauti divi elementi:

- Grafisks brīdinājums darba skata augšējā kreisajā stūrī.
  - Lauka mala





- Šķērslis
- Skaņas signāls.

	 <b>UZMANĪBU</b>
	<b>Šķēršļi</b> Programmatūra var brīdināt par šķēršļiem. Tā nevar ne nobremzēt mašīnu, ne likt tai izvairīties no šķēršļa.

Funkcijas simbols	Nozīme
	Izsauc papildu funkcijas simbolus.
	Izveido jaunu šķērslī.
	Dzēš visus šķēršļus.
	Dzēš atlasīto šķērslī.
   	Pārbīda šķērslī.
	Saglabā šķērslī.

#### Darbību secība

- Jūs esat startējis navigāciju.




1.  – Izsauciet jaunus funkcijas simbolus.
2.  – Pievienojiet šķērslī.  
⇒ Tiek parādīta tastatūra.
3. Piešķiriet šķērslim nosaukumu.
4.  – Apstipriniet.  
⇒ Ekrānā tiek parādīts mirgojošs sarkans punkts. Tas apzīmē vietu, kur atrodas šķērslis. Blakus tiek parādīts attālums no šķēršļa līdz GPS uztvērējam.
5. Izmantojiet bultiņas, lai pārbīdītu punktu tā, ka attālumi ekrānā atbilst attālumiem laukā.
6.  – Saglabāiet šķēršļa pozīciju laukā.  
⇒ Tagad šķērslis tiek parādīts darba skatā.

#### 6.6.1

#### Šķēršļu marķējuma dzēšana

#### Darbību secība

Viena vai vairāku šķēršļu atzīmes dzēš šādi:

1.  – Nospiediet, lai atvērtu skatu šķēršļu atzīmju dzēšanai.  
⇒ Tiek parādīts skats “Dzēst šķēršļus”.
2. Atlasiet nepieciešamos šķēršļus. Jūs varat arī atzīmēt visus šķēršļus vai noņemt atzīmes, izmantojot .
3.  – Vēlreiz atveriet darba skatu.  
⇒ Tiek parādīts šāds ziņojums: “Vai tiešām dzēst izvēlēto?”
4. “Jā” – apstipriniet.  
⇒ Atlasītie šķēršļi tiek dzēsti.


## 6.7

### Traktora nomaīņa

Jūs jebkurā laikā varat atcelt navigāciju un turpināt vēlāk ar citu traktoru un citu skārientermināli.

#### Darbību secība

Traktora nomaīņu veic šādi:

- Navigācija ir aktivizēta, lauks ir daļēji apstrādāts.
  - Abu traktoru kabīnēs tiek izmantots ME skārienterminālis.
1. Apturiet 1. traktoru.
  2.  – Aizveriet navigāciju.
  3. Saglabājiet lauku. [→ 83]
  4. Sinhronizējiet datus SD kartē un USB datu nesējā. [→ 84]
  5. Atvienojiet USB datu nesēju.
  6. Pievienojiet USB datu nesēju terminālim otrā traktorā.
  7. Sinhronizējiet datus SD kartē un USB datu nesējā.
  8. Ielādējiet lauku.
  9. Startējiet navigāciju.

## 7 Sekciju pārslēgšana ar SECTION-Control

### 7.1 SECTION-Control aktivizēšana

#### Darbību secība

Lai varētu automātiski pārslēgt pievienota ISOBUS darba datora sekcijas, jārikojas šādi:


1. Pievienojiet ISOBUS darba datoru pie ISOBUS.
2. Konfigurējiet šī darba datora iestatījumus. [→ 91]
3. Startējiet navigāciju. [→ 23]
4. Iestatiet darba režīmu. [→ 54]

### 7.2 SECTION-Control darba režīma maiņa



Kad ir aktivizēts modulis SECTION-Control, var strādāt vienā no diviem režīmiem:

- Automātiskais režīms  
Automātiskajā režīmā sistēma sekcijas ieslēdz un izslēdz automātiski.
- Manuālais režīms  
Manuālajā režīmā sekcijas vienmēr ir manuāli jāieslēdz un jāizslēdz.

#### Vadības elementi

Funkcijas simbols	Nozīme
	Pārslēdzas starp manuālo režīmu un automātisko režīmu.

Kurš režīms ir aktivizēts, var redzēt darba skatā:

Simbols	Nozīme
	Ir aktivizēts automātiskais režīms.
	Ir aktivizēts manuālais režīms.


### 7.3 Faktisko vērtību kartes parādīšana

Darba laikā izvadītos daudzumus var vizualizēt kā faktisko vērtību karti.

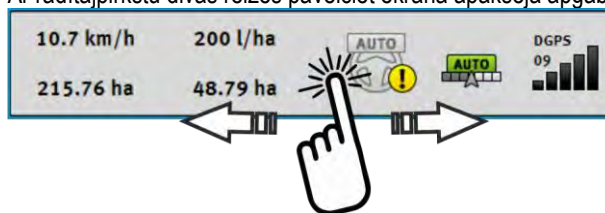
#### Darbību secība

- ISOBUS darba dators ir pievienots ISOBUS pamataprīkojumam.
- Lietojumprogramma SECTION-Control ir aktivizēta.
- Navigācija ir startēta.
- Darba laikā navigācija iekrāso apstrādāto apgabalu zaļā krāsā.

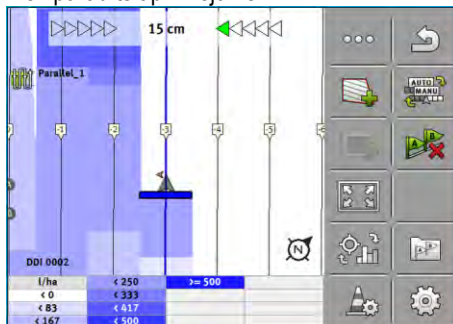


1.  – Aktivizējiet izvadītā daudzuma vizualizēšanu.  
⇒ Tagad galvenajā ekrānā apgabali ar līdzīgu izvadīto daudzumu tiek iezīmēti zilā krāsā.

2. Ar rādītājpirkstu divas reizes pavelciet ekrāna apakšējā apgabālā pa kreisi:



⇒ Tiek parādīts apzīmējums:



3. Divreiz pieskarieties apzīmējumam.  
⇒ Tiek parādīti iestatāmie parametri.
4. Konfigurējiet parametrus. Paskaidrojumus par parametriem skatiet zem šiem rīcības norādījumiem.

### Parametrs “DDI 2” vai izvadītā produkta apzīmējums

Aktivizē un deaktivizē rādījumu.

### Parametrs “Minimālā vērtība”

Šeit ievadiet zemāko vērtību.

### Parametrs “Maksimālā vērtība”

Šeit ievadiet augstāko vērtību.

### Parametrs “Pakāpju skaits”

Ievadiet pakāpju skaitu.

## 7.4

### Mašīnu izmantošana ar vairākiem darba platumiem

Ja izmantojat darba datoru, kurā vienlaikus ir konfigurēti dažādi darba platumi, SECTION-Control tos var noteikt automātiski.

Tās, piemēram, var būt šādas mašīnas:

- lauka miglotāji ar diviem stieņiem;
- sējmašīnas, kas kaisa ne tikai sēklu, bet arī mēslojumu.

SECTION-Control nodrošina iespēju katra darba platuma pārslēgšanu konfigurēt atsevišķi. Tādēļ skatā lestatījumi | SECTION-Control katram darba platumam ir savs profils. [→ 91]

Navigācijas ekrānā nevar vienlaikus parādīt visu darba platumu rezultātus. Tas skatu padarītu nepārskatāmu. Tāpēc katrs darba platums ir jāaktivizē. Konkrētā darba platuma apstrādātā platība ekrānā tiek parādīta zaļā krāsā.

Visas platības, kas tiek apstrādātas ar citiem darba platumiem, tiek rādītas fonā. Tiklīdz aktivizējat citu darba platumu, tiek parādīti arī citi darba rezultāti.

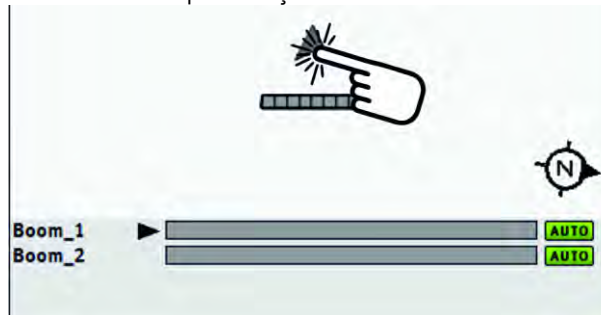
### Darbību secība

Lai aktivizētu darba platumu, rīkojieties šādi:

- Mašīnai ir divi darba platumi.
- Lietojumprogramma SECTION-Control ir aktivizēta.
- Navigācija ir startēta.

1. Lai skatītu pieejamo darba platumu pārskatu, pavelciet pirkstu pār skaitītāju uz kreiso pusi, līdz tiek parādīti darba platumu simboli. (Izvēles)
  - ⇒ Aktivizētais darba platums ir atzīmēts ar bultiņu.

2. Pieskarities transportlīdzekļa simbolam:



- ⇒ Tiek aktivizēts nākamais darba platums.



## 8 Darbs ar lietojuma kartēm

Lietošanas karte ir detalizēta kāda lauka karte. Lauks šajā kartē ir sadalīts apgabalos. Lietošanas kartē ir iekļauta informācija par to, cik intensīvs darbs ir nepieciešams katrā apgabalā.

Kad lietošanas karte ir ielādēta, programmatūra pēc transportlīdzekļa GPS koordinātām pārbauda, kāds izvades daudzums atbilstoši lietošanas kartei ir nepieciešams, un nosūta šo informāciju ISOBUS darba datoram.

Terminālis var atvērt divējāda formāta lietošanas kartes:

- ISO-XML formāts
  - Lietošanas karte datorā jāpievieno ISO-XML uzdevumam.
  - Lietošanas karti var izmantot tikai kopā ar ISO-XML uzdevumu lietojumprogrammā ISOBUS-TC.
  - Vienā uzdevumā var vienlaikus izmantot līdz četrām lietošanas kartēm. Darba ierīcēs ar vairākām dozēšanas sistēmām katrai sistēmai var izmantot atsevišķu lietošanas karti.
- Shape formāts (shp)
  - Lietošanas karti importē ISOBUS-TC. [→ 10]
  - Vienlaikus var izmantot tikai vienu lietošanas karti.

### 8.1

#### Lietošanas karte no ISO-XML uzdevuma

##### Darbību secība

1. Lauku kartotēkā izveidojiet ISO-XML uzdevumu ar vienu vai vairākām lietošanas kartēm.
2. Pārsūtiet uzdevumu uz termināli. Papildinformāciju skatiet ISOBUS-TC instrukcijā.
3. Lietojumprogrammā ISOBUS-TC atveriet uzdevumu. Atkarībā no konfigurācijas, iespējams, nepieciešams pārbaudīt, vai iestatītā vērtība ir pareiza.
4. Lietojumprogrammā ISOBUS-TC sāciet uzdevumu.
5. Atveriet TRACK-Leader.
6. Brauciet uz lauku.
7. Atveriet lietojumprogrammu TRACK-Leader.
  - ⇒ Darba skatā ir redzama krāsaina lietošanas karte.

#### 8.1.1

##### Vairākas lietošanas kartes vienlaikus

Ar TRACK-Leader var vienlaikus izmantot vairākas lietošanas kartes vairākām dozēšanas sistēmām.

Priekšnosacījumi.

- Jābūt aktivizētai "MULTI-Control" licencei.
- Abām lietošanas kartēm ir jābūt no viena ISO-XML uzdevuma.
- Darba ierīces ISOBUS darba datoram ir jāatbalsta šī funkcija.

Vairāku lietošanas karšu vienlaicīgai izmantošanai ir iespējami šādi varianti:

- Darba ierīce ar vairākām dozēšanas sistēmām un vairākiem darba platumiem.
- Darba ierīce ar vairākām dozēšanas sistēmām un vienu darba platumu.

Katrā no šiem gadījumiem darba laikā jūs varat izvēlēties, kura lietošanas karte jāparāda ekrānā.

Atkarībā no variantu TRACK-Leader lietošana nedaudz atšķiras.

### Vairākas dozēšanas sistēmas un vairāki darba platumi

Darba ierīce ir aprīkota ar vairākām dozēšanas sistēmām, un katrai dozēšanas sistēmai ir atšķirīgs darba platums. Piemēram, miglotājs ar diviem kolektoriem un divām sijām, sējmašīna, kas izvada sēklas materiālu un mēslojumu. Tādā gadījumā darba platumus var uzstādīt vienu aiz otra.

#### Darbību secība

Parādīto lietojuma karti maina šādi:

- Ir startēta navigācija ar lietojuma karti.
- 1. Darba skatā pieskarities transportlīdzekļa simbolam.
  - ⇒ Tiek parādīta šī uzdevuma nākamā lietojuma karte.

### Vairākas dozēšanas sistēmas ar vienu darba platumu

Darba ierīcei ir vairākas dozēšanas sistēmas, taču tām ir vienāds darba platums. Piemēram, mēslojuma kaisītājs ar vairāk nekā vienu tvertni un vairākām dozēšanas sistēmām, bet ar tikai vienu darba platumu. Šādā mēslojuma kaisītājā no vairākām tvertnēm tiek izveidots mēslojuma maisījums, ko izvada caur sadales ierīci.

#### Darbību secība

Parādīto lietojuma karti maina šādi:

- Ir startēta navigācija ar lietojuma karti.
- 1. Apakšā pa kreisi virs skaitītāja apgabala tiek parādīts izvadītā produkta apzīmējums. Pieskarities šim tekstam.
  - ⇒ Tiek parādīta šī uzdevuma nākamā lietojuma karte.

## 8.2

### Shape lietojuma kartes

Shape lietojuma kartes ir jāimportē lietotnē ISOBUS-TC. [→ 10]

## 8.3

### Lietošanas kartes parādīšana

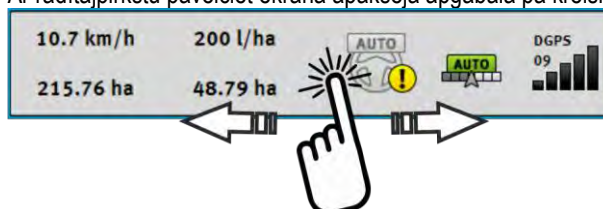
Ja strādājat ar lietošanas kartēm, atsevišķas iestatītās vērtības var vizualizēt kā lietošanas kartes.

#### Darbību secība

- Lietojuma karte ir ielādēta.
- Navigācija ir startēta.



1. – Atveriet vizualizāciju.
  - ⇒ Tagad galvenajā ekrānā apgabali ar noteiktām iestatītajām vērtībām tiek iezīmēti ar krāsām.
2. Ar rādītājpirkstu pavelciet ekrāna apakšējā apgabalā pa kreisi.



⇒ Tiek parādīts apzīmējums:

## 9 Automātiskā stūrēšana TRACK-Leader AUTO

### 9.1 Pamata drošības norādījumi



Vienmēr, kad izmantojat automātisko stūrēšanu, ievērojiet tālāk minētos drošības norādījumus:

- Kā autovadītājs jūs esat atbildīgs par drošu stūrēšanas sistēmas izmantošanu. Šī sistēma nav paredzēta, lai aizvietotu autovadītāju. Lai izvairītos no nāvējošiem negadījumiem vai bīstamām traumām, ko var izraisīt ripojošs transportlīdzeklis, nekad neatstājiet autovadītāja vietu, kad ir ieslēgta automātiskā stūrēšana.
- Stūrēšanas sistēma nespēj apbraukt šķēršļus. Vadītājam vienmēr jāvēro braucamais posms, lai manuāli pārņemtu stūrēšanu, tiklīdz nepieciešams apbraukt šķēršli.
- Stūrēšanas sistēma NEKONTROLĒ transportlīdzekļa braukšanas ātrumu. Vadītājam vienmēr pašam jāregulē braukšanas ātrums, lai darbs tiktu veikts drošā ātrumā un lai nezaudētu kontroli pār transportlīdzekli vai lai tas neapgāztos.
- Stūrēšanas sistēma pārņem transportlīdzekļa stūrēšanu, ja tā tiek aktivizēta testēšanas, kalibrēšanas un darba laikā. Ja sistēma ir aktivizēta, transportlīdzekļa stūres iekārtas daļas (riteņi, asis, savienojumu punkti) var darboties neparedzamā veidā. Pirms aktivizējat stūrēšanas sistēmu, pārliecinieties, vai transportlīdzekļa tuvumā neatrodas cilvēki vai šķēršļi. Tādējādi jūs izvairīsities no nāves gadījumiem, savainojumiem vai materiāliem zaudējumiem.
- Stūrēšanas sistēmu nedrīkst izmantot uz koplietošanas ceļiem vai citās koplietošanas vietās. Pirms izbraucat uz ceļa vai kādā koplietošanas vietā, pārliecinieties, vai automātiskā stūrēšana ir ieslēgta.

### 9.2 Termināļa sagatavošana darbam ar TRACK-Leader AUTO

#### Darbību secība

Pirms izmantojat TRACK-Leader AUTO pirmo reizi, terminālī jāveic daži iestatījumi.

1. Termināļa lietojumprogrammā "Service" aktivizējiet "TRACK-Leader AUTO" licenci. Informāciju par licenču aktivizēšanu skatiet termināļa lietošanas pamācībā.
2. Ja izmantojat AG-STAR vai SMART-6L, aktivizējiet GPS draiveri "TRACK-Leader AUTO". Izmantojot NAV-900, ir jāaktivizē GPS draiveris "AG-200, NAV-900". Informāciju par GPS draivera aktivizēšanu skatiet termināļa lietošanas pamācībā.
3. Lietotnē TRACK-Leader: izvēlnē "Iestatījumi" > "Vispārīgi" aktivizējiet parametru "TRACK-Leader AUTO".
4. Pievienojiet darba datoru vai lietojumprogrammā Virtual ECU aktivizējiet virtuālu darba datoru.
5. Pārliecinieties, vai TRACK-Leader AUTO iestatījumos ir atlasīts pareizais transportlīdzekļa profils [→ 105].
6. Ja izmantojat TRACK-Leader AUTO eSteer, papildus importējiet parametra "Manuāla stūrēšana" sākotnējo vērtību. [→ 105]

### 9.3 TRACK-Leader AUTO ar stūres darba datoru ECU-S1

#### 9.3.1 Stūres iekārtas darba datora ieslēgšana

Automātisko stūrēšanu var aktivizēt tikai, kad stūres iekārtas darba dators ir ieslēgts un sāknēts.

Šajā nodaļā un apakšnodaļās apzīmējums "stūres iekārtas darba dators" attiecas uz stūres iekārtas darba datoru ECU-S1.

**Darbību secība**

Stūres iekārtas darba datora ieslēgšanu veic šādi:



1. – Nospiediet slēdzi "AUTO" vidējā pozīcijā.  
⇒ Iedegas simbols "OFF" (Izslēgts).  
⇒ Stūres iekārtas darba dators sāknējas. Tas var ilgt līdz divām minūtēm.

Stūres iekārtas darba datora darbīgatavību var noteikt šādi:

1. Pēc LED indikatoriem, kas atrodas uz korpusa. Skatiet stūres iekārtas darba datora instrukciju.
- vai
1. Atveriet lietojumprogrammu TRACK-Leader.
  2. Pieskarieties opcijai "Iestatījumi".
  3. Uzgaidiet, līdz tiek parādīta poga "TRACK-Leader AUTO". Šī poga ir pelēkota, līdz stūres iekārtas darba dators ir sāknēts.

**9.3.2****Stūres iekārtas darba datora izslēgšana**

Izslēdziet stūres iekārtas darba datoru, tiklīdz vairs neizmantojat automātisko stūrēšanu, pirms atstājat kabīni un pirms izslēdzat transportlīdzekļa dzinēju.

- Tādējādi jūs nodrošināsiet, lai neviens nejauši neaktivizētu stūrēšanas sistēmu.
- Stūres iekārtas darba datoru neietekmē sprieguma svārstības, kas var rasties transportlīdzekļa dzinēja iedarbināšanas un izslēgšanas laikā.

Stūres iekārtas darba datoru var izslēgt vairākos veidos:

- Stūres iekārtas darba datoru izslēdz ar galveno slēdzi.
- Dažos transportlīdzekļos stūres iekārtas darba datoru var izslēgt, izslēdzot dzinēju. Tomēr tas nav iespējams jebkura pieslēguma veida gadījumā.

**Darbību secība**





Stūres iekārtas darba datoru ar galveno slēdzi izslēdz šādi:










1. – Nospiediet slēdzi "OFF" (Izslēgts).  
⇒ Simbols "OFF" (Izslēgts) nodziest.

**9.3.3****Automātiskās stūrēšanas aktivizēšana un deaktivizēšana**




Ja ir aktivizēta automātiskā stūrēšana, stūrēšanas sistēmā pārņem stūres mehānismu vadību, tiklīdz lietojumprogrammā TRACK-Leader ir noteikta vadības sliede.

	<p><b>BRĪDINĀJUMS</b></p> <p><b>Bīstamības neapzināšanās</b> Nāve vai smagi savainojumi</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>◦ Pirms sistēmas instalēšanas vai lietošanas izlasiet visu dokumentāciju un noskaidrojiet informāciju par iespējamiem riskiem un bīstamību.</li> </ul>
	<p><b>BRĪDINĀJUMS</b></p> <p><b>Braucošs transportlīdzeklis</b> Nāve vai smagi savainojumi</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>◦ Nekad neatstājiet transportlīdzekli, kamēr ir ieslēgts stūres iekārtas darba dators ECU-S1.</li> <li>◦ Pirms stūrēšanas sistēmas ekspluatācijas uzsākšanas, kalibrēšanas, konfigurēšanas vai izmantošanas pārliecinieties, vai transportlīdzekļa apkārtņē neatrodas cilvēki vai priekšmeti.</li> </ul>
	<p><b>BRĪDINĀJUMS</b></p> <p><b>Negadījums sistēmas nejaušas aktivizēšanas dēļ</b> Nāve vai smagi savainojumi</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>◦ Izslēdziet stūres iekārtas darba datoru pirms izbraukšanas uz ielas.</li> <li>◦ Braucot pa ielu, nekad neieslēdziet stūres iekārtas darba datoru.</li> </ul>
	<p><b>BRĪDINĀJUMS</b></p> <p><b>Sistēma nespēj apbraukt šķēršļus</b> Sadursme ar šķērslī</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>◦ Brauciena laikā vērojiet lauku un manuāli apbrauciet visus šķēršļus. Nepieciešamības gadījumā apturiet transportlīdzekli.</li> </ul>

Simbols	Funkcija
	<p>Automātiskā stūrēšana nav iespējama.</p> <p>Ir iespējami šādi cēloņi:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Stūres iekārtas darba dators ir bloķējis šo funkciju kļūdas ziņojuma dēļ.</li> <li>▪ Nav izveidotas vadības slīdes.</li> </ul> <p>Rezultāts:</p> <p>Nekas nenotiek, jo simbols ir deaktivizēts.</p>
	<p>Aktivizē un deaktivizē automātisko stūrēšanu.</p> <p>Statusa apgabalā ir redzams pašreizējais statuss:</p> <p> – Automātiskā stūrēšana ir aktivizēta. Sistēma stūrē uz vadības slīdi.</p> <p> – Automātiskā stūrēšana ir aktivizēta. Transportlīdzeklis brauc pa vadības slīdi.</p>

Simbols	Funkcija
	– Automātiskā stūrēšana ir deaktivizēta.
	Stūrē transportlīdzekli pa kreisi. Transportlīdzeklis tiek vadīts paralēli vadības slidei līdz nākamajai vadības sliežu maiņai.
	Stūrē transportlīdzekli pa labi. Transportlīdzeklis tiek vadīts paralēli vadības slidei līdz nākamajai vadības sliežu maiņai.

**Darbību secība**

- Ir izpildīti visi priekšnoteikumi. Skatiet nodaļu Termināļa sagatavošana darbam ar TRACK-Leader AUTO [→ 59]:
- Jūs atrodaties laukā.
- 1. Iedarbiniet transportlīdzekļa dzinēju.
- 2. Ieslēdziet termināli.
- 3. Ieslēdziet stūres darba datoru. [→ 59]
- 4. Atveriet lietojumprogrammu TRACK-Leader.
- 5. Pieskarities opcijai “Navigācija”.
  - ⇒ Tiek parādīts darba skats.
- 6. Uzgaidiet, līdz stūres darba dators ir sāknēts.
  - ⇒ Tiek parādīts šāds paziņojums:  
“TRACK-Leader AUTO un ECU-S1  
Pirms ekspluatācijas izlasiet un ņemiet vērā sistēmas dokumentāciju, jo īpaši norādījumus par drošību.”
  - ⇒ Stūres darba dators ir sāknēts.
- 7. Apstipriniet.
- 8. Pieskarities pie .
- 9. Pārbaudiet, vai rindā “Parametru kopa” [→ 65] ir iestatīts pareizais transportlīdzekļa profils.
- 10. Ja transportlīdzekļa profils ir pareizs, pieskarities pie . Ja nav, lietojumprogrammā Virtual ECU izvēlieties pareizu transportlīdzekļa un mašīnas profilu.
  - ⇒ Pa labi esošajā darba skatā ir redzams funkcijas simbols . Sistēmu nevar aktivizēt, līdz nav izveidota sliede AB.
- 11. Atlasiet vadības režīmu. [→ 44]
- 12. Pārliecinieties, ka ir pieejams pietiekami spēcīgs GPS signāls.
- 13. Izveidojiet sliedi AB. [→ 36] Veidojot sliedi AB, transportlīdzeklis jāstūrē manuāli.
- 14. Kad ir izveidots punkts B, varat aktivizēt stūrēšanas sistēmu. Ir svarīgi, lai transportlīdzeklis lēnām pārvietotos apstrādes virzienā, lai šis virziens tiktu pareizi iegaumēts.

15. Pastāv vairākas iespējas, kā aktivizēt automātisko stūrēšanu:



1. **iespēja.** Pieskarieties pie .



2. **iespēja.** — apmēram vienu sekundi turiet nospiestu taustiņu "AUTO".

3. **iespēja.** Nospiediet pēc izvēles pieejamo kājslēdzi.

4. **iespēja.** Dažos transportlīdzekļu modeļos, izmantojot TRACK-Leader AUTO Iso, papildus var izmantot transportlīdzeklī uzstādītu aktivizēšanas taustiņu vai apgriešanās joslas pārvaldību. Ievērojiet transportlīdzekļa lietošanas pamācību.

⇒ Simbols  skaitītāja apgabalā tiek aizstāts ar šādu simbolu: .

⇒ Stūrēšanas sistēma tiek aktivizēta. Tā pārņem stūrēšanas vadību.

16. Brauciet līdz apgriešanās joslai.

17. Kad tiek sasniegta apgriešanās josla, deaktivizējiet stūrēšanas sistēmu. Nākamajā nodaļā ir aprakstīts, kā to paveikt. [→ 63]

18. Manuāli veiciet apgriešanos.

19. Pēc apgriešanās stūrējiet transportlīdzekli, līdz tiek ierakstīta, proti, atzīmēta zilā krāsā, nākamā sliede AB.

20. Aktivizējiet automātisko stūrēšanu.

⇒ Stūrēšanas sistēma atkal tiek aktivizēta.

21. Tagad jūsu galvenais uzdevums ir regulēt ātrumu un, kad nepieciešams, apstāties.

### 9.3.4

#### Automātiskās stūrēšanas deaktivizēšana

Kad automātiskā stūrēšana ir deaktivizēta, stūres darba dators ir ieslēgts, bet tas nestūrē transportlīdzekli.

Deaktivizējiet automātisko stūrēšanu šādos gadījumos:

- pirms apgriešanās;
- pirms stūres darba datora, termināļa vai transportlīdzekļa izslēgšanas;
- ja vēlaties pārņemt transportlīdzekļa vadību.

#### Darbību secība

Automātisko stūrēšanu var deaktivizēt šādi:



1. **iespēja.** — Īsi nospiediet taustiņu "AUTO".


2. **iespēja.** Pieskarieties TRACK-Leader darba skatā simbolam .

3. **iespēja.** Pagrieziet stūres ratu. Ja stipri pagriežat stūres ratu vai apturat tā pagriešanu, iebūvētais sensors atpazīst, ka vēlaties pārņemt vadību. Automātiskā stūrēšana tiek

deaktivizēta.

**4. iespēja.** Nospiediet pēc izvēles pieejamo kājslēdzi.

**5. iespēja.** Dažos transportlīdzekļu modeļos, izmantojot TRACK-Leader AUTO Iso, papildus var izmantot transportlīdzeklī uzstādītu aktivizēšanas taustiņu vai apgrīšanās joslas pārvaldību. Ievērojiet transportlīdzekļa lietošanas pamācību.

⇒ Darba skata skaitītāja apgabalā redzams, ka simbols  tiek aizstāts ar šādu simbolu:



### 9.3.5

## Stūrēšanas sistēmas precīzā regulēšana

Stūrēšanas sistēma ir kalibrēta, tāpēc tā gandrīz visās situācijās darbojas bez problēmām. Tomēr ir iespējams, ka īpašos apstākļos nepieciešama vērtību pielāgošana. Piemēram, īpašu lauka apstākļu, uzkares ierīču, braukšanas ātruma u.c. gadījumos.

### Cēloņu izslēgšana

Ja sistēma nestūrē apmierinoši:

1. pārbaudiet GPS signāla kvalitāti;
2. pārliecinieties, vai stūres iekārtas darba dators ir stabili nostiprināts tam paredzētajā turētājā un nešūpojas;
3. pārliecinieties, vai GPS uztvērējs ir uzstādīts tam paredzētajā vietā;
4. pārliecinieties, vai ir atlasīts pareizais transportlīdzekļa profils un mašīnas profils.

### Precīzā regulēšana

Kad ir izslēgta citu cēloņu iespēja, varat veikt stūrēšanas sistēmas precīzo regulēšanu.

Pēc kalibrēšanas katram parametram tiek parādīta izvēlētajam transportlīdzeklim bez darba ierīces attiecīgajā brīdī optimālā vērtība. Šīs vērtības varat pielāgot konkrētajiem lauka apstākļiem un darba ierīcei, parametrus pakāpeniski palielinot vai samazinot.

## NORĀDĪJUMS

### Transportlīdzekļa pēkšņa spēcīga novirzīšanās

Visas parametru izmaiņas tiek pieņemtas uzreiz bez restartēšanas.

Ja stipri palielināsit kāda parametra vērtību, transportlīdzeklis var reaģēt, spēcīgi novirzoties sāniski.

- Palieliniet vērtības pakāpeniski ar mazu soli.

Tālāk norādītos parametrus mainiet pa vienam un secīgi, lai stūrēšanas sistēma reaģētu optimāli.

Pēc katras parametru maiņas pārbaudiet, kā izmaiņas ietekmē darbību:

1. “Motora aktivitāte” – tikai sistēmām ar stūres rata motoru.
2. “Stūrēšanas sistēmas reakcija”
3. “Aktivitāte, mainot kursu”
4. “Novirze”
5. “Slīdes uztveršana”




## 6. “Reakcija, braucot atpakaļgaitā”

Ja sistēma pēc tam darbojas labāk, bet joprojām nedarbojas optimāli, atkārtojiet iestatījumus norādītajā secībā.

### Darbību secība

Lai skatītu parametru:

1. Ieslēdziet stūres iekārtas darba datoru. [→ 59]
2. Atveriet lietojumprogrammu TRACK-Leader.
3. Pārliecinieties, vai ir aktivizēts transportlīdzeklim atbilstošais transportlīdzekļa profils [→ 105].
4. Startējiet jaunu navigāciju.
5. Darba skatā pieskarieties pie  .

### Parametru kopa

Šis parametrs norāda, kurai transportlīdzekļa un uzkares ierīces kombinācijai parametri tika konfigurēti un saglabāti.

Parametru kopa saņem parametrus no diviem avotiem:

- no transportlīdzekļa profila TRACK-Leader AUTO izvēlnē;
- no uzkares ierīces caur darba datoru vai caur Virtual ECU virtuālo darba datoru.

Vienmēr, kad pievienojat pazīstamu transportlīdzekļa kombināciju, tiek ielādēti pēdējie šai transportlīdzekļa kombinācijai izmantotie stūrēšanas parametri.

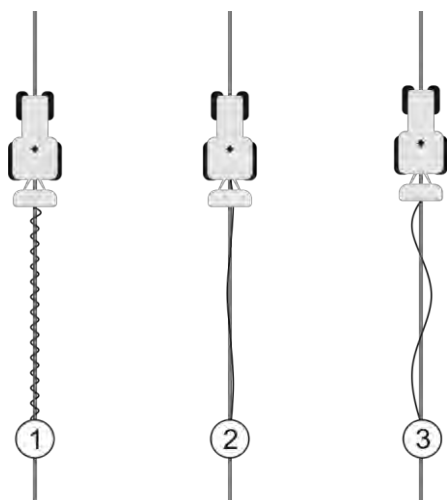
### Slīdes uztveršana

Ar šo parametru var ietekmēt, cik ātri sistēma stūrē tikko uztvertas vadības slīdes virzienā.

Šis iestatījums ir paredzēts, lai transportlīdzeklis brauktu pa īsāko ceļu, neveicot asus vai pēkšņus un straujus pagriezienus.

### Stūrēšanas sistēmas reakcija (braucot turpgaitā)

Ar šo parametru var ietekmēt, cik ātri sistēma reaģē uz stūrēšanas komandām, braucot turpgaitā.



①	Pārāk augsta vērtība. Sistēma reaģē pārāk ātri. Rezultātā riteņi reaģē nevienmērīgi.	③	Pārāk zema vērtība. Sistēma reaģē pārāk lēni. Korekcijas tiek veiktas reti.
②	Ideāla vērtība		

### Reakcija, braucot atpakaļgaitā

Ar šo parametru var ietekmēt, cik ātri sistēma reaģē uz stūrēšanas komandām, braucot atpakaļgaitā.

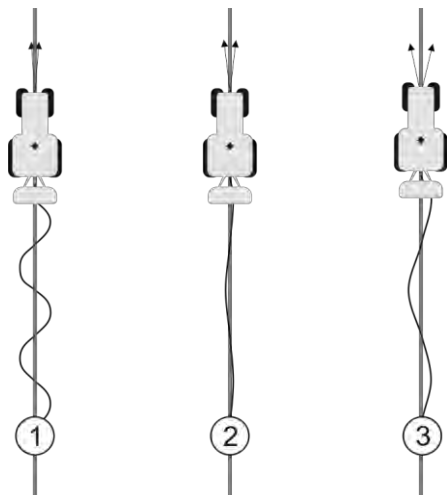
Atbilstošais parametrs stūres iekārtas darba datorā: “Reakcija, braucot atpakaļgaitā” (angliski: Reverse Response)

### Aktivitāte, mainot kursu

Ar šo parametru var ietekmēt, cik stipri sistēmai jāpagriež atpakaļ riteņi, lai koriģētu kursu.

- Ja sistēma koriģē riteņu novietojumu priekšlaikus, transportlīdzeklis reaģē nevienmērīgi. Iestatītā vērtība ir pārāk augsta.
- Ja sistēma pagriež riteņus atpakaļ pārāk vāji un pārāk lēni, transportlīdzeklis bieži izbrauc no vadības sliedes. Iestatītā vērtība ir pārāk zema.

Lai pārbaudītu, jūs varat vērot transportlīdzekļa priekšgala kustības.



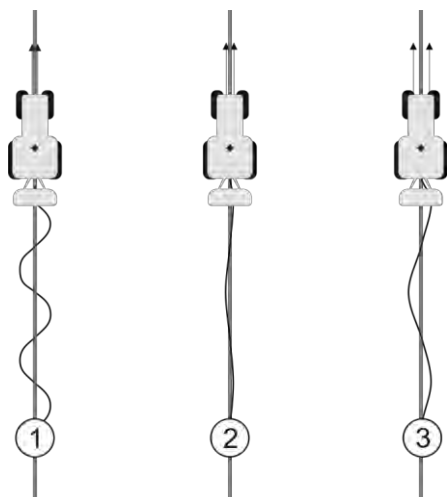
Jo biežāk transportlīdzekļa priekšgals maina virzienu, jo biežāk transportlīdzeklis grozās.

①	Pārāk augsta vērtība. Transportlīdzekļa priekšgals pārāk bieži maina virzienu.	③	Pārāk zema vērtība. Transportlīdzekļa priekšgals pārāk reti maina virzienu.
②	Ideāla vērtība		

Atbilstošais parametrs stūres iekārtas darba datorā: “Aktivitāte, mainot kursu” (angliski: Heading Aggressiveness)

### Novirze

Ar šo parametru var ietekmēt, pie kādas novirzes no ideālās vadības sliedes sistēma sāk koriģēt braukšanas virzienu. Citiem vārdiem, ar šo parametru var iestatīt, cik centimetrus no vadības sliedes transportlīdzeklis drīkst braukt.



Jo biežāk sistēma konstatē kļūdu, jo biežāk tā koriģē kursu.

①	Pārāk zema vērtība Pieļaujamā novirze ir pārāk zema. Transportlīdzeklis pārāk bieži maina kursu.	③	Pārāk augsta vērtība Pieļaujamā novirze ir pārāk augsta. Transportlīdzeklis pārāk reti maina kursu.
②	Ideāla vērtība		

Atbilstošais parametrs stūres iekārtas darba datorā: “Novirze” (angliski: Cross Track Error)

### Motora aktivitāte

Ar šo parametru var ietekmēt, cik ātri stūres rata motors reaģē uz stūrēšanas komandām. Šis parametrs darbojas tāpat kā parametrs “Stūrēšanas sistēmas reakcija”, tomēr tas funkcionē tikai sistēmās ar stūres rata motoru.

### Manuāla stūrēšana

Ar šo parametru var iestatīt, cik liels spēks jāpieliek, lai pārņemtu stūres rata vadību.

Uzsākot sistēmas ekspluatāciju, transportlīdzeklim tiek noteikta šī parametra sākotnējā vērtība. Pēc tam šī vērtība vienu reizi jāimportē no stūres iekārtas darba datora, lai pēc tam būtu iespējams veikt precīzu pielāgošanu. [→ 105]

Ja šī vērtība ir zema, pietiek satvert stūres ratu, lai deaktivizētu stūrēšanas sistēmu. Ja šī vērtība ir augstāka, jāpieliek lielāks spēks. Tomēr ja šī vērtība ir pārāk zema, ir iespējami gadījumi, kad sistēma tiek deaktivizēta, ja palielinās spēks, kas nepieciešams riteņu pagriešanai.

Piemēri.

- Lai sistēma varētu veikt stūrēšanu, šo vērtību var būt nepieciešams palielināt zemspiediena riepu izmantošanas gadījumā, uz smagām augsnēm vai ja uzkares ierīce ir uzstādīta uz priekšējās hidraulikas sistēmas.
- Lai garantētu drošību, šo vērtību nepieciešams samazināt šauru riepu un labu braukšanas apstākļu gadījumā.

## NORĀDĪJUMS

### Negadījums sistēmas neizslēgšanas dēļ

Ja manuāla stūrēšana nav iestatīta pareizi, iespējams, vadītāja manuāla iejaukšanās nedeaktivizēs stūrēšanas sistēmu, tādējādi izvairīšanās manevrs neizdosies un radīsies negadījuma risks.

Transportlīdzekļus ar ECU-S1 sistēmu drīkst izmantot tikai, ja manuāla stūrēšana ir iestatīta pareizi un atbilstoši darbojas.

- Importējiet parametra sākotnējo vērtību no darba datora ECU-S1. [→ 105] Bez šīs vērtības importēšanas parametru nav iespējams regulēt.
- Konfigurējiet parametru katrai transportlīdzekļa-darba ierīces konfigurācijai (parametru kopa).

### 9.3.6

#### Darba beigšana

##### Darbību secība

Kad lauka apstrāde ir pabeigta:

1. Deaktivizējiet automātisko stūrēšanu.
2. Izslēdziet stūres iekārtas darba datoru.

### 9.4

#### TRACK-Leader AUTO ar NAV-900



Ņemiet vērā, ka NAV-900 kā automātiskās stūrēšanas sistēma vienmēr jānoņem un jāreģistrē oficiālai iestādei atbilstoši attiecīgajiem valsts noteikumiem.

#### 9.4.1

##### Stūres darba datora ieslēgšana un izslēgšana

Stūres darba dators ir tieši integrēts GNSS uztvērējā NAV-900. Tāpēc nav nepieciešams stūres darba datoru papildus ieslēgt vai izslēgt, kad sākat vai beidzat darbu.

Ja uztvērējs ir pareizi piemontēts un pieslēgts, integrētais stūres darba dators tiek automātiski ieslēgts un izslēgts.

#### 9.4.2

##### Automātiskās stūrēšanas aktivizēšana un deaktivizēšana

Ja ir aktivizēta automātiskā stūrēšana, stūrēšanas sistēmā pārņem stūres mehānismu vadību, tiklīdz lietojumprogrammā TRACK-Leader ir noteikta vadības sliede.







### BRĪDINĀJUMS



#### Bīstamības neapzināšanās







Nāve vai smagi savainojumi

- Pirms sistēmas instalēšanas vai lietošanas izlasiet visu dokumentāciju un noskaidrojiet informāciju par iespējamiem riskiem un bīstamību.





	 <b>BRĪDINĀJUMS</b>
	<p><b>Braucošs transportlīdzeklis</b> Nāve vai smagi savainojumi</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>◦ Nekad neatstājiet transportlīdzekli, kamēr ir ieslēgts stūres darba dators.</li> <li>◦ Pirms stūrēšanas sistēmas ekspluatācijas uzsākšanas, kalibrēšanas, konfigurēšanas vai izmantošanas pārlicinieties, vai transportlīdzekļa apkārtņē neatrodas cilvēki vai priekšmeti.</li> </ul>

	 <b>BRĪDINĀJUMS</b>
	<p><b>Negadījums sistēmas nejaūšas aktivizēšanas dēļ</b> Nāve vai smagi savainojumi</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>◦ Izslēdziet stūres iekārtas darba datoru pirms izbraukšanas uz ielas.</li> <li>◦ Braucot pa ielu, nekad neieslēdziet stūres iekārtas darba datoru.</li> </ul>

	 <b>BRĪDINĀJUMS</b>
	<p><b>Sistēma nespēj apbraukt šķēršļus</b> Sadursme ar šķērslī</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>◦ Brauciena laikā vērojiet lauku un manuāli apbrauciet visus šķēršļus. Nepieciešamības gadījumā apturiet transportlīdzekli.</li> </ul>

Simbols	Funkcija
	<p>Automātiskā stūrēšana nav iespējama.</p> <p>Ir iespējami šādi cēloņi:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Stūres darba dators ir bloķējis šo funkciju kļūdas ziņojuma dēļ.</li> <li>▪ Nav izveidotas vadības slīdes.</li> </ul> <p>Rezultāts:</p> <p>Nekas nenotiek, jo simbols ir deaktivizēts.</p>
	<p>Aktivizē un deaktivizē automātisko stūrēšanu.</p> <p>Statusa apgabalā ir redzams pašreizējais statuss:</p> <p> — automātiskā stūrēšana ir aktivizēta. Transportlīdzeklis seko vadības slīdei.</p> <p> — automātiskā stūrēšana ir deaktivizēta.</p>
	<p>Stūrē transportlīdzekli pa kreisi.</p> <p>Transportlīdzeklis tiek vadīts paralēli vadības slīdei līdz nākamajai vadības slīžu maiņai.</p>
	<p>Stūrē transportlīdzekli pa labi.</p> <p>Transportlīdzeklis tiek vadīts paralēli vadības slīdei līdz nākamajai vadības slīžu maiņai.</p>

## Darbību secība

- ☑ Ir izpildīti visi priekšnoteikumi. Skatiet nodaļu: Termināļa sagatavošana darbam ar TRACK-Leader AUTO [→ 59]
- ☑ Jūs atrodaties laukā.
  1. Iedarbiniet transportlīdzekļa dzinēju.
  2. Ieslēdziet termināli.
  3. Atveriet lietojumprogrammu TRACK-Leader.
  4. Pieskarieties opcijai "Navigācija".
    - ⇒ Tiek parādīts darba skats.
  5. Uzgaidiet, līdz NAV-900 ir sāknēts.
    - ⇒ Tiek parādīts šāds ziņojums:  
"TRACK-Leader AUTO un NAV-900:  
Pirms sistēmas ekspluatācijas uzsākšanas izlasiet un ievērojiet dokumentāciju, it īpaši drošības norādījumus."  
⇒ Stūres darba dators ir sāknēts.
  6. Apstipriniet.
    - ⇒ Darba skatā pa labi ir redzams funkcijas simbols . Sistēmu nav iespējams aktivizēt, līdz izveidojat sliedi AB.
  7. Atlasiet vadības režīmu. [→ 44]
  8. Pārlicinieties, ka ir pieejams pietiekami spēcīgs GPS signāls.
  9. Izveidojiet sliedi AB. [→ 36] Izveidojot sliedi AB, transportlīdzeklis jāstūrē manuāli.
  10. Tiklīdz ir izveidots punkts B, varat aktivizēt stūrēšanas sistēmu. Pareizai virziena noteikšanai ir svarīgi, lai transportlīdzeklis apstrādes virzienā brauktu lēni.
  11. Pastāv vairākas iespējas, kā aktivizēt automātisko stūrēšanu:
    1. **iespēja.** Pieskarieties pie .
    2. **iespēja.** Pieskarieties pie ārējā izvēles slēdža.
    3. **iespēja.** Dažos transportlīdzekļu modeļos, izmantojot TRACK-Leader AUTO Iso, papildus var izmantot transportlīdzeklī uzstādītu aktivizēšanas taustiņu vai apgriešanās joslas pārvaldību. Ievērojiet transportlīdzekļa lietošanas pamācību.
      - ⇒ Simbols  skaitītāja apgabalā tiek aizstāts ar šādu simbolu: .
      - ⇒ Stūrēšanas sistēma tiek aktivizēta. Tā pārņem stūrēšanas vadību.
  12. Brauciet līdz apgriešanās joslai.
  13. Kad sasniedzat apgriešanās joslu, deaktivizējiet stūrēšanas sistēmu. Nākamajā nodaļā ir aprakstīts, kā to paveikt. [→ 63]
  14. Manuāli veiciet apgriešanos.
  15. Pēc apgriešanās stūrējiet transportlīdzekli, līdz tiek ierakstīta, proti, atzīmēta zilā krāsā, nākamā sliede AB.
  16. Aktivizējiet automātisko stūrēšanu.
    - ⇒ Stūrēšanas sistēma atkal tiek aktivizēta.
  17. Tagad jūsu galvenais uzdevums ir regulēt ātrumu un, kad nepieciešams, apstāties.

### 9.4.3

#### Automātiskās stūrēšanas deaktivizēšana


Ja automātiskā stūrēšana ir deaktivizēta, NAV-900 ir gan ieslēgts, bet tas nestūrē transportlīdzekli.


Deaktivizējiet automātisko stūrēšanu šādos gadījumos:

- pirms apgriešanās;
- pirms stūres darba datora, termināļa vai transportlīdzekļa izslēgšanas;
- ja vēlaties pārņemt transportlīdzekļa vadību.

#### Darbību secība

Automātisko stūrēšanu var deaktivizēt šādi:

1. **1. iespēja.** TRACK-Leader darba skatā pieskarieties simbolam  .
2. **2. iespēja.** Pagrieziet stūres ratu. Ja stipri pagriežat stūres ratu vai apturat tā pagriešanu, iebūvētais sensors atpazīst, ka vēlaties pārņemt vadību. Automātiskā stūrēšana tiek deaktivizēta.
3. **3. iespēja.** Dažos transportlīdzekļu modeļos, izmantojot TRACK-Leader AUTO Iso, papildus var izmantot transportlīdzeklī uzstādītu aktivizēšanas taustiņu vai apgriešanās joslas pārvaldību. Ievērojiet transportlīdzekļa lietošanas pamācību.

⇒ Darba skata skaitītāja apgabalā redzams, ka simbols  tiek aizstāts ar šādu simbolu:



### 9.4.4

#### Stūrēšanas sistēmas precīzā regulēšana

Stūrēšanas sistēma ir kalibrēta, tāpēc tā gandrīz visās situācijās darbojas bez problēmām. Tomēr ir iespējams, ka īpašos apstākļos nepieciešama vērtību pielāgošana. Piemēram, īpašu lauka apstākļu, uzkares ierīču, braukšanas ātruma u.c. gadījumos.

#### Cēloņu izslēgšana

Ja sistēma nestūrē apmierinoši:

1. pārbaudiet GNSS signāla kvalitāti;
2. pārliecinieties, vai uztvērējs ir uzstādīts tam paredzētajā vietā;
3. pārliecinieties, vai NAV-900 ir atlasīts pareizais transportlīdzekļa profils.

#### Precīzā regulēšana

Kad ir izslēgta citu cēloņu iespēja, varat veikt stūrēšanas sistēmas precīzo regulēšanu.

Pēc kalibrēšanas katram parametram tiek parādīta izvēlētajam transportlīdzeklim bez darba ierīces attiecīgajā brīdī optimālā vērtība. Šīs vērtības varat pielāgot konkrētajiem lauka apstākļiem un darba ierīcei, parametrus pakāpeniski palielinot vai samazinot.

## NORĀDĪJUMS

### Transportlīdzekļa pēkšņa spēcīga novirzīšanās


Visas parametru izmaiņas tiek pieņemtas uzreiz bez restartēšanas.

Ja stipri palielināsīt kāda parametra vērtību, transportlīdzeklis var reaģēt, spēcīgi novirzoties sāniski.

- Palieliniet vērtības pakāpeniski ar mazu soli.

### Darbību secība

Lai skatītu parametru:

1. Atveriet lietojumprogrammu TRACK-Leader.
2. Pārliecinieties, vai ir aktivizēts transportlīdzeklim atbilstošais transportlīdzekļa profils [→ 105].
3. Startējiet jaunu navigāciju.
4. Darba skatā pieskarieties pie  .

### Klasiska sliedes uztveršana

Ja parametrs ir aktivizēts, standarta variantā tiek rādīts tikai parametrs “Sliedes uztveršana” un “Stūrēšanas sistēmas reakcija”.

Ja parametrs ir deaktivizēts, vienlaikus ir aktivizēts OnSwath režīms. Tiek parādīti parametri “Sliedes uztveršana”, “Riteņu leņķis”, “Rotācijas ātrums”, “Pietuvošanās leņķis” un “Stūrēšanas sistēmas reakcija”.

Šis parametrs ir redzams tikai tad, kad ir aktivizēta licence “Autopilot” vai “CAN Based Autopilot”. Ja izmantojat licenci EZ-Pilot Pro, OnSwath režīms vienmēr tiek aktivizēts automātiski. Arī tad parametrs netiek rādīts.

### Sliedes uztveršana

Ar šo parametru var ietekmēt, cik ātri sistēma stūrē tikko uztvertas vadības sliedes virzienā.

Šis iestatījums ir paredzēts, lai transportlīdzeklis brauktu pa īsāko ceļu, neveicot asus vai pēkšņus un straujus pagriezienus.

### Riteņu leņķis

Šis parametrs norāda maksimālo riteņu leņķi, kuru var izmantot sliedes uztveršanai.

Attiecīgās minimālās un maksimālās vērtības ir atkarīgas no transportlīdzekļa profila.

### Rotācijas ātrums

Šis parametrs norāda ātrumu, ar kādu tiek kustināta stūrēšanas mehānika.

Attiecīgās minimālās un maksimālās vērtības ir atkarīgas no transportlīdzekļa profila.

### Pietuvošanās leņķis

Šis parametrs norāda leņķi pie vadības sliedes, no kura var aktivizēt stūres sistēmu.

Attiecīgās minimālās un maksimālās vērtības ir atkarīgas no NAV-900 izmantotās licences.



### **Proporcionāla stūrēšanas iestatīšana**

Ar šo parametru var ietekmēt, cik agresīva ir stūres rata motora stūrēšanas sistēmas reakcija.

Šie parametri ir nepieciešami tikai tad, ja izmantojat stūres rata motoru EZ-Pilot Pro.

## 10 Automātiskās stūrēšanas sistēma TRACK-Leader TOP



### 10.1 Pamata drošības norādījumi









Vienmēr, kad izmantojat automātisko stūrēšanu, ievērojiet tālāk minētos drošības norādījumus:

- Kā autovadītājs jūs esat atbildīgs par drošu stūrēšanas sistēmas izmantošanu. Šī sistēma nav paredzēta, lai aizvietotu autovadītāju. Lai izvairītos no nāvējošiem negadījumiem vai bīstamām traumām, ko var izraisīt ripojošs transportlīdzeklis, nekad neatstājiet autovadītāja vietu, kad ir ieslēgta automātiskā stūrēšana.
- Stūrēšanas sistēma nespēj apbraukt šķēršļus. Vadītājam vienmēr jāvēro braucamais posms, lai manuāli pārņemtu stūrēšanu, tiklīdz nepieciešams apbraukt šķērslī.
- Stūrēšanas sistēma NEKONTROLĒ transportlīdzekļa braukšanas ātrumu. Vadītājam vienmēr pašam jāregulē braukšanas ātrums, lai darbs tiktu veikts drošā ātrumā un lai nezaudētu kontroli pār transportlīdzekli vai lai tas neapgāztos.
- Stūrēšanas sistēma pārņem transportlīdzekļa stūrēšanu, ja tā tiek aktivizēta testēšanas, kalibrēšanas un darba laikā. Ja sistēma ir aktivizēta, transportlīdzekļa stūres iekārtas daļas (riteņi, asis, savienojumu punkti) var darboties neparedzamā veidā. Pirms aktivizējat stūrēšanas sistēmu, pārliecinieties, vai transportlīdzekļa tuvumā neatrodas cilvēki vai šķēršļi. Tādējādi jūs izvairīsities no nāves gadījumiem, savainojumiem vai materiāliem zaudējumiem.
- Stūrēšanas sistēmu nedrīkst izmantot uz koplietošanas ceļiem vai citās koplietošanas vietās. Pirms izbraucat uz ceļa vai kādā koplietošanas vietā, pārliecinieties, vai automātiskā stūrēšana ir ieslēgta.

### 10.2 Lietošanas principi

	 <b>BRĪDINĀJUMS</b>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>◦ Pirms ekspluatācijas izlasiet komplektācijā iekļauto lietošanas pamācību "PSR ISO TOP". Obligāti ievērojiet nodaļā "Drošība" minētos norādījumus.</li> <li>◦ Lietojot automātiskās stūrēšanas sistēmu, esiet īpaši uzmanīgs.</li> <li>◦ Ja darba laikā kāds pietuvojas mašīnai 50 metru attālumā, deaktivizējiet automātiskās stūrēšanas sistēmu.</li> </ul>

Simbols	Funkcija	Kas notiek pieskaroties
	Automātiskā stūrēšana nav iespējama.  Ir iespējami šādi cēloņi: <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Nav pievienots darba dators. Tādā gadījumā simbols ir pelēkots.</li> <li>▪ Stūres iekārtas darba dators ir bloķējis šo funkciju kļūdas ziņojuma dēļ.</li> <li>▪ Nav izveidotas vadības slīdes.</li> </ul>	Nekas
	Maina automātiskās stūrēšanas darba režīmu	Skaitītāja apgabalā ir redzams pašreizējais statuss:   – Automātiskā

Simbols	Funkcija	Kas notiek pieskaroties
		stūrēšana ir aktivizēta  – Automātiskā stūrēšana ir deaktivizēta.
	Stūrē transportlīdzekli pa kreisi.	
	Stūrē transportlīdzekli pa labi	

### 10.3


#### Vadītāja uzdevumi

Vadītājam ir šādi uzdevumi:

- Vadītājam jāpievērš uzmanība drošībai. Automātiskās stūrēšanas sistēma ir "akla". Tā nevar noteikt, kad kāds tuvojas mašīnai. Tā nevar ne apturēt mašīnu, ne veikt izvairīšanās manevru.
- Vadītājam jābremzē vai jāpaātrina mašīna.
- Vadītājam jāveic apgriešanās.

### 10.4

#### Automātiskās stūrēšanas sistēmas aktivizēšana un deaktivizēšana

	<b>⚠ BRĪDINĀJUMS</b>
	<p><b>Satiksmes negadījuma izraisīšanas risks</b></p> <p>Ieslēgtas automātiskās stūrēšanas sistēmas gadījumā transportlīdzeklis var nobraukt no ceļa braucamās daļas un izraisīt negadījumu. Turklāt var tikt izraisītas personu traumas vai nāve.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>◦ Pirms braukšanas pa koplietošanas ceļiem deaktivizējiet automātiskās stūrēšanas sistēmu.</li> <li>◦ Atvirziet stūrēšanas dzinēju no stūres rata.</li> </ul>

Automātiskā stūrēšanas sistēma nedarbojas šādos gadījumos:

- vadības režīmā "Aplis";
- ja vadības sliedes tiek aktivizētas apgriešanās joslā.

Šādos gadījumos transportlīdzeklis ir jāstūrē manuāli.

#### Darbību secība



Automātisko stūrēšanu aktivizē šādi:

- Jūs esat konfigurējis stūres iekārtas darba datoru un TRACK-Leader TOP.
- Jūs esat izveidojis vadības sliedes.
- Jūs esat novietojis transportlīdzekli braukšanas sliedē un aktivizējis vadības sliedi.

- Automātiskā stūrēšana ir deaktivizēta. Darba skatā tiek parādīts simbols 

1. Pārvietojiet stūres rata motoru stūres rata virzienā. (Tikai sistēmām ar stūres rata motoru.)



2. Pieskarities pie 

- ⇒ Simbols  tiek aizstāts ar simbolu 
- ⇒ Automātiskā stūrēšana ir aktivizēta.

3. Kad sākat braukt ar transportlīdzekli, stūres rata motors transportlīdzekli vada tā, lai tas brauktu pa aktivizēto vadības sliedi.

**Darbību secība**

Automātisko stūrēšanu var deaktivizēt šādi:

1. Pieskarieties pie .
  - ⇒ Darba skatā tiek parādīts šāds simbols:
   

  - ⇒ Automātiskā stūrēšana tiek deaktivizēta.

**10.5****Vadības sliežu pārvietošana**

Automātiskās stūrēšanas sistēma vada transportlīdzekli pa aktivizēto vadības sliedi.

Ja GPS signāla dreifa dēļ aktivizētā vadības sliede vairs neatbilst reālajai transportlīdzekļa atrašanās vietai, vadības sliedes var manuāli pārvietot.




Pastāv divas iespējas:

- Vadības sliedi var pārvietot vienam braucienam. Pēc apgriešanās tiek parādīta atkal vecā atrašanās vieta.
- Vadības sliedi var pārvietot pastāvīgi.

**Darbību secība**

Vadības līniju vienam braucienam pārvieto šādi:

- Automātiskā stūrēšana ir aktivizēta.

1. Darba skatā pieskarieties pie .
  - ⇒ Tiek parādīti jauni funkciju simboli.
2. Pieskarieties pie  vai pie , lai stūrētu transportlīdzekli.
  - ⇒ Zem galvenes tiek parādīta informācija par braukšanas sliedes nobīdes attālumu un virzienu. Piemēram, ">4 cm" nozīmē, ka transportlīdzeklis tiek stūrēts četrus centimetrus pa labi no vadības sliedes.
  - ⇒ Transportlīdzeklis brauc paralēli vadības sliedei tik ilgi, līdz tiek aktivizēta cita vadības sliede.

**Darbību secība**

Vadības līniju pastāvīgi pārvieto šādi:



Sk. nodaļu Vadības sliežu pārvietošana [→ 41]

**10.6****Apgriešanās**

Veicot apgriešanos, vadītājam jāpārņem vadība un jāstūrē pašam.

**Darbību secība**

Kad ir aktivizēta automātiskā stūrēšana, apgriešanās jāveic šādi:

1.  – Deaktivizējiet automātisko stūrēšanu.
  - ⇒ Darba skatā tiek parādīts simbols . Automātiskā stūrēšana ir deaktivizēta.
2. Pārņemiet vadību un pats veiciet pagriešanās manevru.
  - ⇒ Nākamā vadības sliede tiek aktivizēta tikai, kad leņķis starp to un transportlīdzekli kļūst mazāks par parametru "Pagriezienu leņķis" iestatīto vērtību.



3. – Aktivizējiet automātisko stūrēšanu, tiklīdz ir aktivizēta nākamā vadības sliede.

## 10.7

### Stūrēšanas sistēmas precīzā regulēšana

Stūrēšanas sistēma ir kalibrēta, tāpēc tā gandrīz visās situācijās darbojas bez problēmām. Tomēr ir iespējams, ka īpašos apstākļos nepieciešama vērtību pielāgošana. Piemēram, īpašu lauka apstākļu, uzkares ierīču, braukšanas ātruma u.c. gadījumos.

#### Cēloņu izslēgšana

Ja sistēma nestūrē apmierinoši:

1. pārbaudiet GPS signāla kvalitāti;
2. pārliecinieties, vai stūres iekārtas darba dators ir stabili nostiprināts tam paredzētajā turētājā un nešūpojas;
3. pārliecinieties, vai GPS uztvērējs ir uzstādīts tam paredzētajā vietā;
4. pārliecinieties, vai ir atlasīts pareizais transportlīdzekļa profils un mašīnas profils.

#### Precīzā regulēšana

Kad ir izslēgta citu cēloņu iespēja, varat veikt stūrēšanas sistēmas precīzo regulēšanu.

### NORĀDĪJUMS

#### Transportlīdzekļa pēkšņa spēcīga novirzīšanās


Visas parametru izmaiņas tiek pieņemtas uzreiz bez restartēšanas.

Ja stipri palielinās kāda parametra vērtību, transportlīdzeklis var reaģēt, spēcīgi novirzoties sāniski.

- Palieliniet vērtības pakāpeniski ar mazu soli.

#### Darbību secība

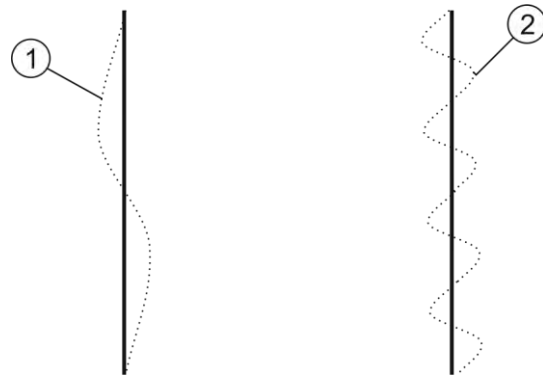
Lai skatītu parametru:

1. Ieslēdziet stūres iekārtas darba datoru.
2. Atveriet lietojumprogrammu TRACK-Leader.
3. Pārliecinieties, vai ir aktivizēts transportlīdzeklim atbilstošais transportlīdzekļa profils.
4. Startējiet jaunu navigāciju.
5. Darba skatā pieskarieties pie  .

#### Reakcijas ātrums

Automātiskās stūrēšanas sistēmas reakcijas ātrums un aktivitāte. Jo lielāka ir vērtība, jo aktīvākas ir stūres kustības.

Šī iestatījuma mērķis ir iestatīt vērtības tā, lai transportlīdzeklis pietiekami ātri atrod sliedi, taču brauc mierīgi un netiek pārmērīgi grozīts.



*Dažādu reakcijas ātrumu piemēri*

①	Stūrēšana reaģē pārāk lēni	②	Stūrēšana reaģē pārāk ātri
---	----------------------------	---	----------------------------

Šo vērtību pirms darba var pielāgot grunts apstākļiem:

- Ja grunts ir mitra un stūrēšana ir apgrūtināta, paaugstiniet šo vērtību.
- Ja grunts ir sausa un stūrēšana ir viegla, samaziniet šo vērtību.

## 11 Tehnoloģisko sliežu pārslēgšana ar TRAMLINE-Management

### 11.1 TRAMLINE-Management aktivizēšana

#### Darbību secība

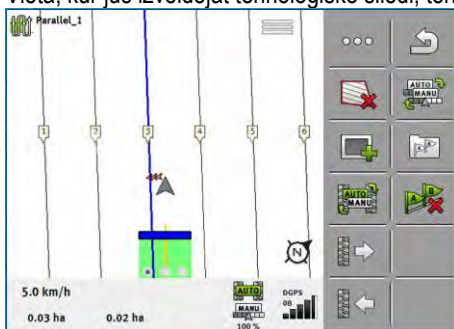
Lai aktivizētu TRAMLINE-Management, jārikojas šādi:

Licence "TRAMLINE-Management" ir aktivizēta.

1. Pievienojiet ISOBUS darba datoru pie ISOBUS, kas atbalsta TRAMLINE-Management.
2. Pārlicinieties, vai pievienotais darba dators ir pareizi konfigurēts.
3. Startējiet navigāciju. [→ 23]
4. Pārlicinieties, vai vadības sliedes ir jau izveidotas. Ja nav, izveidojiet vadības sliedes. [→ 36]
5. Izvēlieties, vai strādāsiet automātiskajā vai manuālajā darba režīmā. [→ 54]

⇒ TRAMLINE-Management ir aktivizēts.


⇒ Vietā, kur jūs izveidojat tehnoloģisko sliedi, terminālī tiek parādīta dzeltena līnija:






### 11.2 TRAMLINE-Management darba režīma mainīšana

Kad ir aktivizēts modulis TRAMLINE-Management, var strādāt divos režīmos:

- Automātiskais režīms  
Automātiskajā režīmā sistēma izveido tehnoloģiskās sliedes automātiski.
- Manuālais režīms  
Manuālajā režīmā tehnoloģiskās sliedes izveide ir manuāli jāieslēdz un jāizslēdz.

Funkcijas simbols	Nozīme
	Pārslēgšana no manuālā režīma uz automātisko režīmu un pretēji.

Kurš režīms ir aktivizēts, var redzēt darba skatā:

Simbols	Nozīme
	Ir aktivizēts automātiskais režīms.
	Ir aktivizēts manuālais režīms.
	TRAMLINE-Management nevar aktivizēt, jo vēl nav izveidotas vadības sliedes.

## 11.3

## Tehnoloģiskās sliedes pārbīdīšana uz citu pārbraucienu

Ja izveidojat vadības sliedes automātiskajā režīmā, tās tiek pārsūtītas no TRAMLIN-Management uz mašīnu.

Ja pašreizējais pārbrauciena numurs nesakrīt ar nepieciešamo pārbraucienu, tie jāpielāgo manuāli.

### NORĀDĪJUMS



#### Kļūdainas tehnoloģiskās sliedes nepareiza braukšanas virziena gadījumā

Ja darba laikā braucat pretēji noteiktajam tehnoloģisko sliežu ritma braukšanas virzienam, tehnoloģiskās sliedes tiek izveidotas kļūdaini.

- Vienmēr pievērsiet uzmanību tehnoloģisko sliežu ritmam noteiktajam braukšanas virzienam.

## Darbību secība

- Jūs aktivizējāt TRAMLIN-Management automātisko režīmu.
- Pievienotais ISOBUS darba dators ir pareizi pievienots un konfigurēts.

1.  – Palieliniet pašreizējo pārbrauciena numuru. /
-  – Samaziniet pašreizējo pārbrauciena numuru.

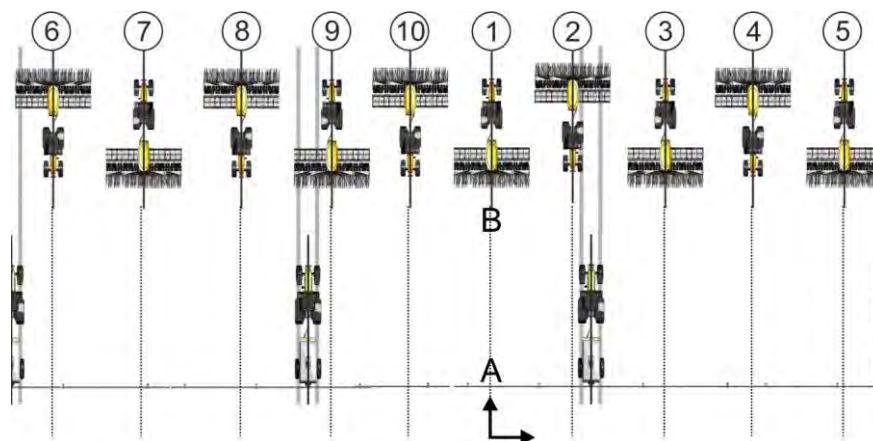
⇒ Pārbrauciena numurs tiek mainīts.

## 11.4

## Vadības sliežu sliedes AB apgriešana

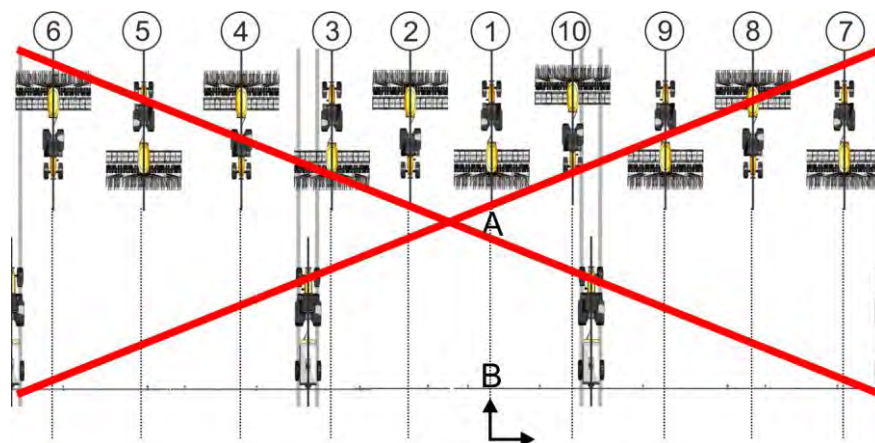
Lai vadības sliedes tiktu izveidotas pareizos pārbraucienos, jums jāpārbauda, vai lietojumprogrammā TRACK-Leader izveidotā vadības sliede sakrīt ar braukšanas virzienu AB orientācijā.

Atkarībā no tā, vai sākat darbu lauka kreisajā vai labajā malā, iespējams, vadības sliežu izveidošanai var būt jāapgriež sliede AB.



1. piemērs. Braukšanas virziens sakrīt ar izveidoto sliedi AB. Vadības sliedes tiek izveidotas pareizos pārbraucienos.





2. piemērs. Braukšanas virziens nesakrīt ar izveidoto sliedi AB. Vadības sliedes tiek izveidotas nepareizos pārbraucienos. Sliedi AB nepieciešams apgriezt.

#### Darbību secība

Sliedes AB apgriešanu vadības sliežu izveidošanai veic šādi:

- Parādītā sliede AB nesakrīt ar braukšanas virzienu.

1.  – Apgriežiet sliedi AB.

⇒ Sliede AB tiek apgriezta.

⇒ Tagad braukšanas virziens sakrīt ar sliedi AB.

⇒ Vadības sliedes tagad tiek izveidotas pareizos pārbraucienos.


## 11.5

### Tehnoloģiskās sliedes aprēķināšana

Iespējams, jūs vēlēsities saglabāt tehnoloģiskās sliedes, lai tās izmantotu vēlāk, veicot apstrādi ar citu mašīnu (piemēram, miglotāju).

#### Darbību secība

- Navigācijas laikā jūs izveidojāt tehnoloģiskās sliedes.

1.  – Navigācijas skatā atveriet skatu “Navigācijas iestatījumi”.  
⇒ Tiek parādīts skats “Navigācijas iestatījumi”.

2. Pieskarieties pie parametra “Aprēķināt tehnoloģiskās sliedes”.  
⇒ Izveidotās tehnoloģiskās sliedes tiek aprēķinātas izmantošanai citām mašīnām.  
⇒ Ja vēlaties dzēst aprēķinātās tehnoloģiskās sliedes, pieskarieties pie “Dzēst tehnoloģisko sliedi”.  
⇒ Terminālis saglabā aprēķinātās tehnoloģiskās sliedes norādītajam laukam.
- ⇒ Tehnoloģiskās sliedes tiek saglabātas automātiski, ja pabeidzat uzdevumu, izmantojot lietojumprogrammu ISOBUS-TC.
- ⇒ Saglabātās tehnoloģiskās sliedes var atkal izsaukt, izmantojot attiecīgā lauka informāciju.

## 12 Atmiņa

Vienmēr, kad apstrādājat lauku, rodas ļoti daudz datu. Šeit tie tiek saukti par lauka datiem. Lauka dati jā saglabā, lai tos varētu izmantot turpmāk.

### Datu veids

Lauka datos tiek iekļauta šāda informācija:

- lauka malas;
- atsauces punkts;
- vadības sliedes;
- Apstrādātās platības
- noteiktie šķēršļi.

### Formāti

Terminālis saglabā lauka datus vienlaikus divos formātos:

- ngstore formāts – tas ir terminālim specifiskais datu formāts. Tas tiek izmantots pēc noklusējuma, un tajā ietverti visi lauka dati.
  - ngstore formāts taustiņu terminālim un skārienterminālim atšķiras. Nav iespējams veikt datu apmaiņu starp taustiņu termināli un skārientermināli. Šī ierobežojuma apiešana ir aprakstīta nodaļā: Datu apmaiņa starp skārientermināli un taustiņu termināli. [→ 85]
  - Faili atrodas mapē "ngstore".
  - Datorā ngstore failus var atvērt tikai, izmantojot TRACK-Guide Desktop. [→ 86]
- shp formāts vai kml formāts – tie ir standartizētie formāti, ar kuriem strādā daudzas GIS programmas.
  - Faili atrodas mapē "SHP".
  - Kā atvērt shp formāta failus, ir aprakstīts termināļa lietošanas pamācības nodaļā ISOBUS-TC.

### Datu nesējs

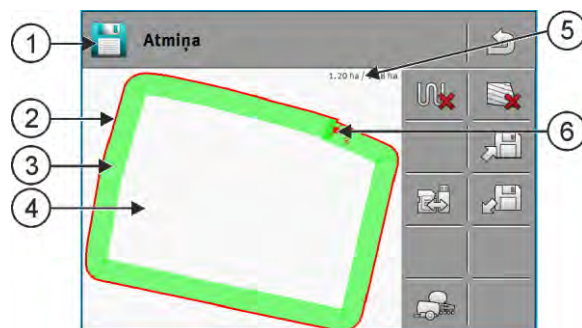
ngstore dati tiek saglabāti SD kartē. Lai pārsūtītu šos datus uz USB datu nesēju, jāizmanto importēšanas/eksportēšanas funkcija [→ 84]. shp un kml faili eksportēšanas laikā tiek saglabāti USB datu nesējā mapē "SHP".

### ISOBUS-TC

Ja apstrādājat uzdevumus ar lietojumprogrammu ISOBUS-TC, nav nepieciešams saglabāt lauka datus lietojumprogrammā TRACK-Leader. Dati kopā ar uzdevumu tiek automātiski saglabāti failā Taskdata.xml.

## 12.1







### Skats "Atmiņa".



Informācija skatā "Atmiņa"

① Ielādētā ieraksta nosaukums	④ Neapstrādātā platība
② Lauka mala	⑤ Skaitītājs: neapstrādātā platība/kopējā platība
③ Braucieni Platības, kas tika apstrādātas.	⑥ Atsauces punkts

### Funkciju simboli skatā "Atmiņa"


Funkcijas simbols	Funkcija
	Dzēš braucienus atvērtajā ierakstā.
	Dzēš atvērto ierakstu.
	Saglabā atvērto ierakstu mapē "ngstore". Krātuves vieta: SD karte. Ja ir piesprausts USB datu nesējs, ieraksta saglabāšanas laikā mapē SHP kā Shape faili tiek saglabāti arī lauka dati.
	Ielādē saglabātu ierakstu no mapes "ngstore". Krātuves vieta: SD karte
	Sinhronizē USB datu nesēja un SD kartes datus.
	Ja pievienotais ISOBUS darba dators darbojas ar vairākiem darba platumiem, šo taustiņu izmanto, lai pārslēgtos starp abu darba platumu darba rezultātu skatījumiem.

## 12.2


### Darbību secība

### Lauka datu saglabāšana

1. Lietojumprogrammas TRACK-Leader sākuma skatā pieskarieties opcijai "Atmiņa".
2. Pievienojiet terminālim USB datu nesēju. Faili tiek tieši saglabāti USB datu nesējā.

3. Pieskarieties pie .  
⇒ Tiek parādīta tastatūra.

4. Ievadiet nosaukumu, ar kuru jāsavienā lauka dati.

5.  – Apstipriniet.  
⇒ Dati tiek saglabāti SD kartē.  
⇒ Lauks tiek dzēsts no pārskata.

6. Ja vēlaties uzreiz turpināt šī lauka apstrādāšanu, jums tas ir jāielādē.

### shp faili

Saglabāšanas laikā ielādētie lauka dati tiek pārvērsti shp formātā. Faili tiek saglabāti USB datu nesējā mapē "SHP".

Pārvēršot shp formātā, tiek izveidoti faili ar lauka datiem. Terminālis pievieno atbilstošu nosaukuma papildinājumu:


- `_boundary` = fails ar lauka malu.
- `_obstacles` = fails ar šķēršļu punktiem.
- `_workareas` = fails ar apstrādājamām platībām. Apstrādājamās platības var pārvērst tikai shp formātā. Taču tās nevar vēlreiz atvērt.
- `_condensedworkareas` = šajā failā kopējā apstrādātā platība tiek sadalīta zonās. Ja terminālis ir strādājis ar ISOBUS darba datoru, katrai zonai tiek saglabāta izmantotā iestatītā vērtība. Šo datu veidu var izmantot, lai ar GIS programmu izveidotu iestatīto vērtību karti. To savukārt var pārveidot par lietojuma karti.
- `_guidancepath` = fails ar vadības sliedēm.
- `_headland` = apgrīšanās joslas platība.



## 12.3

### Lauka datu ielāde

#### Darbību secība

1. Lietojumprogrammas TRACK-Leader sākuma skatā pieskarieties opcijai "Atmiņa".

2. Pieskarieties pie  .
  - ⇒ Tiek parādīts skats "Ieraksta ielāde".
  - ⇒ Tiek parādīts ierakstu saraksts, ko saglabājāt mapē "ngstore". Zem katra nosaukuma ir redzams attālums no jūsu pašreizējās pozīcijas.

3. Pieskarieties pie  , lai kārtotu failus alfabētiskā secībā, vai pie  , lai kārtotu tos pēc attāluma no jūsu pozīcijas.
  - ⇒ Saraksts tiek kārtots.

4. Pieskarieties pie nosaukuma ierakstam, kuru vēlaties ielādēt.

Ielādētājā laukā ietilpst visi lauka dati, kas izveidoti pēdējās apstrādes laikā. Ja vēlaties turpināt darbu, visus datus var atstāt, kādi tie šobrīd ir. Tomēr jūs varat arī dzēst dažus no parādītajiem datiem, piemēram, braucienus, lauka malu vai vadības sliedes.

Šeit aprakstīts, kā dzēst lauka datus:

- Braucieni [→ 86];
- Lauka mala [→ 34];
- Vadības sliedes [→ 41]

## 12.4

### ngstore datu sinhronizēšana

Lai veiktu ar TRACK-Leader saglabāto datu apmaiņu starp SD karti un datoru vai citu Müller-Elektronik skārientermināli, datu nesējus var sinhronizēt.

Sinhronizēšanas laikā abu datu nesēju ngstore datu bankas saturs tiek salīdzināts un sinhronizēts. Pēc sinhronizēšanas dati abos datu nesējos ir aktualizēti.

#### NORĀDĪJUMS


**Datu formāti skārientermināli un taustiņu termināli nav saderīgi.**

Failu apmaiņu no ngstore mapes var veikt tikai starp vienāda veida termināļiem.

#### Darbību secība

Datu nesēju sinhronizēšanu veic šādi:

1. Lietojumprogrammas TRACK-Leader sākuma skatā pieskarieties opcijai "Atmiņa".

2. Pieskarieties pie .
  - ⇒ Tiek parādīts šāds ziņojums: "Vai sinhronizēt datus USB datu nesējā un SD kartē? Tas var ilgt vairākas minūtes."
3. Apstipriniet, lai sinhronizētu datu nesējus.

## 12.5

### Datu apmaiņa starp skārietermināli un taustiņu termināli.

Ja vēlaties pārsūtīt datus no taustiņu termināļa (piem., TRACK-Guide II) uz skārietermināli (vai otrādi), ņemiet vērā tālāk norādīto informāciju:

- mapē "ngstore" esošie dati nav saderīgi ar abiem termināļu veidiem. Taustiņu termināļa ngstore failus nevar tieši atvērt ar skārietermināli.
- Taču jūs varat terminālī saglabātās lauka malas, vadības sliedes un šķēršļus pārveidot shp formātā un tad importēt attiecīgi otrā terminālī. Lai to paveiktu, izmantojiet lietotni "ISOBUS-TC". Norādījumus skatiet termināļa instrukcijā.

#### Darbību secība

Lauka datus no taustiņu termināļa var pārsūtīt šādi:

1. Taustiņu terminālī lietojumprogrammā TRACK-Leader atveriet skatu "Atmiņa".



2. – Ielādējiet ierakstu laukam, kura lauka datus vēlaties pārsūtīt.



3. – Nospiediet. (Vecākām programmatūras versijām šī procedūra var atšķirties.)
  - ⇒ Lauka dati tiek pārveidoti vairākos formātos (\*.shp, \*.kml) un saglabāti USB datu nesēja mapē "SHP".

4. Atkārtojiet šo procesu visiem laukiem, kuru lauka datus vēlaties pārsūtīt.
5. Pievienojiet skārieterminālim USB datu nesēju.
6. Atveriet lietojumprogrammu ISOBUS-TC.
7. Pieskarieties opcijai "Lauki".
8. Izveidojiet katram laukam datu kopu. Pēc tam varat katram laukam ielādēt vairākus lauka datus. Papildinformāciju skatiet termināļa lietošanas pamācībā.

#### Darbību secība

Lauka datus no skārietermināļa var pārsūtīt šādi:

1. Skārieterminālī lietojumprogrammā TRACK-Leader atveriet skatu "Atmiņa".



2. – Ielādējiet ierakstu laukam, kura lauka datus vēlaties pārsūtīt.

3. Pievienojiet terminālim USB datu nesēju. Faili tiek tieši saglabāti USB datu nesējā.



4. Pieskarieties pie .

5. Atkārtojiet šo procesu visiem laukiem, kuru lauka datus vēlaties pārsūtīt.
6. Pievienojiet taustiņu terminālim USB datu nesēju.
7. Atveriet lietojumprogrammu ISOBUS-TC.
8. Pieskarieties opcijai "Lauki".
9. Izveidojiet katram laukam datu kopu. Pēc tam varat katram laukam ielādēt vairākus lauka datus. Papildinformāciju skatiet termināļa lietošanas pamācībā.

Šādā veidā var pārsūtīt arī datus no skārientermināļa uz taustiņu termināli.

## 12.6

### Lauka datu atmešana

Atmetot lauka datus, tiek izdzēsta visa termināļa pagaidu atmiņā glabātā informācija.

Pēc lauka apstrādes lauka dati ir jāatmet, lai varētu apstrādāt jaunu lauku.

#### NORĀDĪJUMS


##### Datu zudums


Atmestos lauka datus vairs nevar atjaunot.

- Pirms atmešanas saglabājiet visus svarīgos lauka datus.

#### Darbību secība

1. Lietojumprogrammas TRACK-Leader sākuma skatā pieskarieties opcijai "Atmiņa".
  - ⇒ Ja neviens lauks nav ielādēts, nekādi dati nav jāatmet.
  - ⇒ Ja lauks ir ielādēts, pārbaudiet, vai vēlaties atmet visu lauku vai tikai apstrādes marķējumus.

2. Ja vēlaties dzēst zaļos apstrādes marķējumus, pieskarieties pie , lai no jauna apstrādātu šo lauku ar lauka malu.
  - ⇒ Apstrādes marķējumi tiek atmesti, lauka mala tiek paturēta.

3. Pieskarieties pie , ja vēlaties atmet ierakstu, lai apstrādātu jaunu lauku.
  - ⇒ Tiek atmesti pašlaik ielādētā lauka dati.

## 12.7

### Sadarbība ar TRACK-Guide Desktop

TRACK-Guide Desktop ir datoram paredzēta bezmaksas programma.

Ar to var veikt šādas darbības:

- apskatīt darba rezultātus;
- izdrukāt pārskatus klientu vajadzībām;
- dokumentēt savu darbu.



Programmas logs



Pārskats

Programmu TRACK-Guide Desktop var atrast sadaļā Download interneta lapā: <http://www.mueller-elektronik.de/produkte/track-guide-desktop/>

Tur atrodama arī saite uz lietošanas pamācību.

## 13 Konfigurēšana

Šajā nodaļā ir sniegts visu to iestatījumu izskaidrojums, kas jums jākonfigurē.

Visi konfigurācijas parametri atrodas skatā "Iestatījumi". Tie ir sakārtoti šādi:



- Vispārīgi – parametri, kas ietekmē darbību katrā TRACK-Leader modulī.
- TRACK-Leader – parametri, ko izmanto, lai konfigurētu paralēlo braukšanu un Lightbar. Tāpēc šie parametri ir nepieciešami visiem moduļiem.
- SECTION-Control – darba datoram specifiski iestatījumi, kas nepieciešami automātiskai sekciju pārslēgšanai.
- TRACK-Leader TOP – parametri automātiskās stūrēšanas sistēmai TRACK-Leader TOP.
- TRACK-Leader AUTO – parametri automātiskās stūrēšanas sistēmai TRACK-Leader AUTO.
- Demo – demo video.

Parādīto parametru grupu skaits ir atkarīgs no tā, kurš modulis tiek aktivizēts izvēlnē "Vispārīgi".

### Konfigurējamie iestatījumi

Modulis	Nodaļa
TRACK-Leader	Iestatījumu Vispārīgi konfigurēšana [→ 89] TRACK-Leader konfigurēšana [→ 90]
SECTION-Control	Iestatījumu Vispārīgi konfigurēšana [→ 89] TRACK-Leader konfigurēšana [→ 90] SECTION-Control konfigurēšana [→ 91]
TRACK-Leader TOP	Iestatījumu Vispārīgi konfigurēšana [→ 89] TRACK-Leader konfigurēšana [→ 90] TRACK-Leader TOP konfigurēšana [→ 105]
TRACK-Leader AUTO	Iestatījumu Vispārīgi konfigurēšana [→ 89] TRACK-Leader konfigurēšana [→ 90] TRACK-Leader AUTO® konfigurēšana [→ 105]


### Konfigurēšanai paredzētie simboli

Simbols	Nozīme
	Jā
	Nē

### Darbību secība

Konfigurācijas skatu atvēršana:



1.  – Atveriet lietojumprogrammu TRACK-Leader.
2. Pieskarieties opcijai "Iestatījumi".  
⇒ Tiek parādīts skats "Iestatījumi".
3. Pieskarieties pie pogām, lai konfigurētu lietojumprogrammu.



## 13.1

### Iestatījumu Vispārīgi konfigurēšana

Šajā izvēlnē varat iestatīt attēlojumu ekrānā un aktivizēt vairākas funkcijas.

#### TRACK-Leader AUTO

Izmantojot šo parametru, varat aktivizēt un deaktivizēt visu stūrēšanas sistēmas TRACK-Leader AUTO variantu atbalstu.

#### TRACK-Leader TOP

Izmantojot šo parametru, varat aktivizēt Reichhardt TRACK-Leader TOP automātiskās stūrēšanas sistēmas atbalstu.

Iespējamās vērtības:

- Jā  
Automātiskās stūrēšanas sistēma aktivizēta.
- Nē  
Automātiskās stūrēšanas sistēma deaktivizēta.

#### TRAMLIN-Management

Izmantojot šo parametru, varat aktivizēt tehnoloģisko sliežu pieslēgšanas TRAMLIN-Management atbalstu.

#### Braukšanas virziena noteikšana

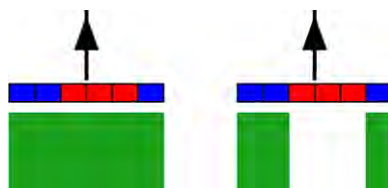
Šis parametrs aktivizē vai deaktivizē automātisku braukšanas virziena noteikšanu. Skatiet: Braukšanas virziena noteikšana [→ 26].

Tālāk norādītajos gadījumos parametrs ir pelēkots un to nevar mainīt:

- Ja ir pievienota stūrēšanas sistēma TRACK-Leader AUTO vai TRACK-Leader TOP.
- Ja braukšanas virziena signāls tiek uzverts no ISOBUS traktora.

#### Selektīva atzīmēšana

Ar šo parametru var noteikt, vai vienas iekšējās sekcijas deaktivizēšanas gadījumā neapstrādātā platība ekrānā jāatzīmē zaļā krāsā kā apstrādāta. Šī funkcija attiecas tikai uz gadījumiem, kad ārējās sekcijas veic izvadi, bet iekšējās ir deaktivizētas. Ja sekcijas tiek pārslēgtas no ārpusē uz iekšpusi, šis parametrs netiek ņemts vērā. Tādējādi kvadrāta veida platībās sekciju pārslēgšana tiek attēlota tuvu reālajam stāvoklim.



*Pa kreisi: platība aiz deaktivizētajām sekcijām tiek atzīmēta zaļā krāsā.*

Iespējamās vērtības:

- "Jā"  
Ja viena no iekšējām sekcijām tiek deaktivizēta, platība aiz tās netiek atzīmēta zaļā krāsā.
- "Nē"

Platība aiz iekšējām sekcijām tiek atzīmēta zaļā krāsā neatkarīgi no tā, vai sekcijas veic izvadi. Izmantojiet šo funkciju, piemēram, augu aizsardzībā vagās audzējamiem kultūraugiem. Tādējādi miglotājs netiek nevajadzīgi izmantots, apgriežoties apgriešanās joslā.

### Brīdinājuma signāli

Šis parametrs nosaka, vai lauka malu un konstatētu šķēršļu tuvumā jāatskan brīdinājuma signālam.

Iespējamās vērtības:

- Jā
- Nē

### Rādīt režģi

Navigācijas skatā ieslēdz režģi.

Attālums starp režģa līnijām atbilst ievadītajam darba platumam. Režģa līnijas tiek izkārtotas atbilstoši asīm ziemeļi-dienvidi un austrumi-rietumi.

### Sekciju izslēgšana, kad mašīna ir nekustīga

Aktivizējiet šo parametru, ja sekcijas ir automātiski jāizslēdz, kad tiek sasniegts ātrums 0,3 km/h vai mazāks.

## 13.2

## TRACK-Leader konfigurēšana

### Jutība

Lightbar jutības iestatījums.

Cik centimetru nobīdes gadījumā jāieslēdz viena Lightbar gaismas diode?

- Noklusējuma vērtība: 30 cm  
Šī vērtība nozīmē jutību 15 cm pa kreisi un 15 cm pa labi.

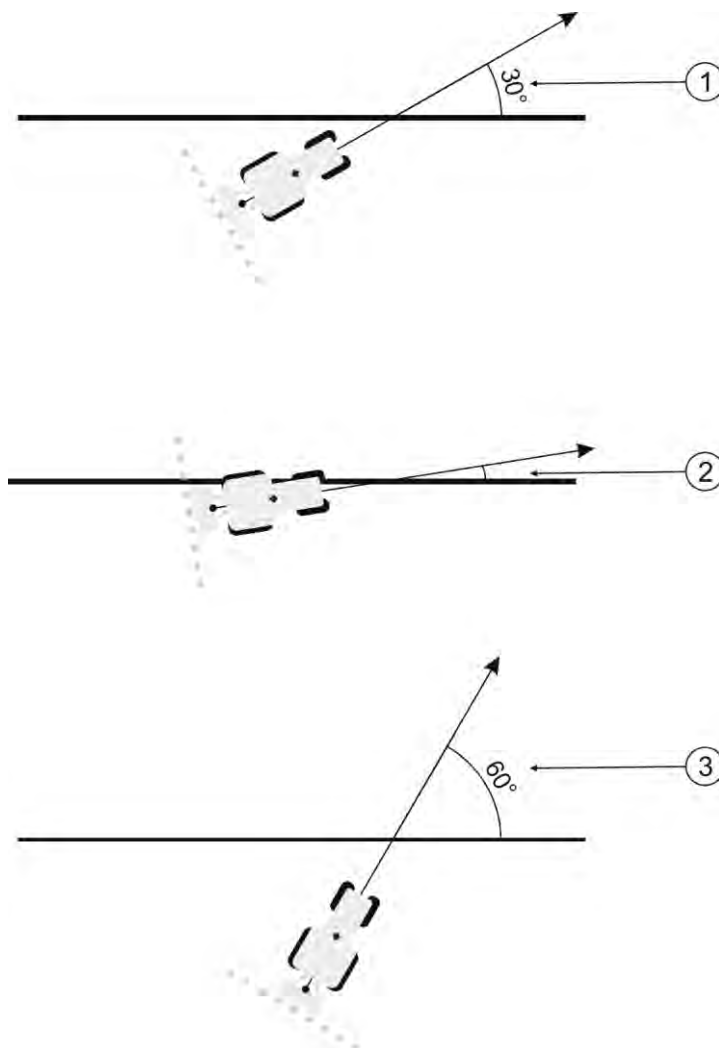
### Priekšskatījums

Šis parametrs nosaka, cik metrus pirms transportlīdzekļa ekrāna daļas Lightbar priekšskatījumā tiek aprēķināta tā nākamā pozīcija.

- Noklusējuma vērtība: 8 m

### Pagrieziena leņķis

Ar šo parametru var iestatīt, līdz kādam leņķim sistēma aktivizē vadības sliedi. Ja leņķis starp transportlīdzekli un vadības sliedi ir mazāks par iestatīto, vadības sliede tiek aktivizēta. Ja leņķis ir lielāks, vadības sliede tiek ignorēta.



Termināļa darbība, ja iestatīts pagrieziena leņķis 30°

①	Leņķis starp transportlīdzekli un vadības sliedi = 30° Vadības sliede tiek aktivizēta.	③	Leņķis starp transportlīdzekli un vadības sliedi = 60° Vadības sliede netiek aktivizēta.
②	Leņķis starp transportlīdzekli un vadības sliedi ir mazāks par 30° Vadības sliede tiek aktivizēta.		

- Noklusējuma vērtība: 30 grādi.
  - TRACK-Leader TOP vērtība: 85 grādi
  - TRACK-Leader AUTO vērtība: 65 grādi
- Ja TRACK-Leader AUTO izmantojat kopā ar NAV-900, pagrieziena leņķis ir papildus atkarīgs no izmantotās licences.

## 13.3

### SECTION-Control konfigurēšana



Šajā konfigurēšanas solī tiek konfigurēta sekciju pārslēgšana visiem ISOBUS darba datoriem.

Lietojumprogramma atpazīst katru ISOBUS darba datoru pēc ISO ID un izveido katram savu profilu. Mēslojuma kaisītājam var konfigurēt pavisam citus parametrus nekā sējmašīnai vai miglotājam.

#### Darbību secība



1. – Atveriet lietojumprogrammu TRACK-Leader.
2. Pieskarieties opcijai "Iestatījumi".

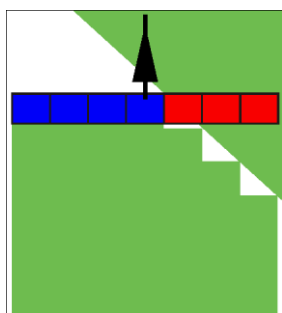
3. Pieskarieties pie "SECTION-Control".
  - ⇒ Tiek parādīts visu ISOBUS darba datoru profilu saraksts, kas jau vienreiz ir bijuši pieslēgti pie termināļa. Vienmēr, kad pieslēdzat terminālim kādu jaunu ISOBUS darba datoru, tiek izveidots jauns profils.
  - ⇒ Šajā sarakstā tiek parādīti arī lietojumprogrammas Virtual ECU virtuālie darba datori.
4. Pieskarieties pie tā ISOBUS darba datora nosaukuma, kuram vēlaties konfigurēt SECTION-Control. Pieslēgtais darba dators ir atzīmēts ar zaļu punktu.
5.  – Atveriet parametru sarakstu.
  - ⇒ Tiek parādīts iestatīto parametru saraksts.
6. Mainiet parametrus. Nākamajās lappusēs ir atrodams to skaidrojums.
7.  – Pēc izvēles varat arī dzēst darba datora profilus.

## SECTION-Control parametri

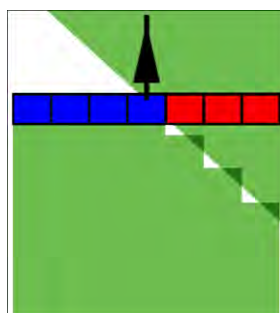
### Pārlaiduma pakāpe

Pārlaiduma pakāpe kļūveida platības apstrādes gadījumā.

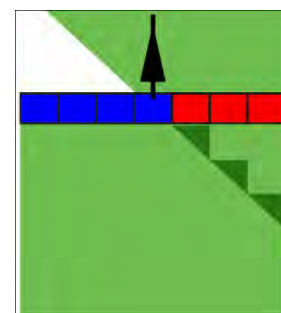
Iestatīto Pārlaiduma pakāpi ārējo sekciju izmantošanas gadījumā ietekmē parametrs Pārlaiduma pielaipe.



0% pārlaiduma pakāpe



50% pārlaiduma pakāpe



100% pārlaiduma pakāpe

Iespējamās vērtības:

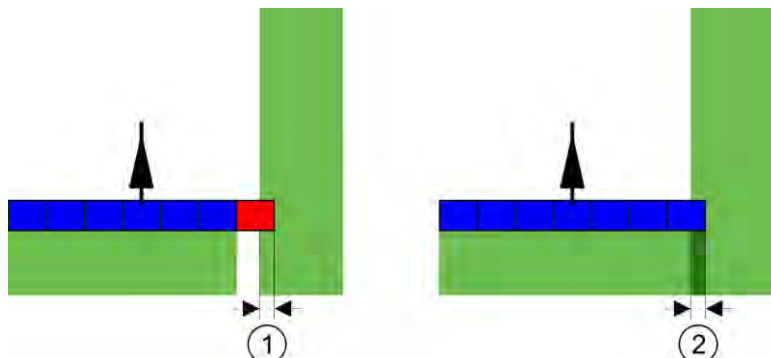
- 0% — izbraucot no apstrādātās platības, katra sekcija tiek ieslēgta tikai tad, kad tā ir pilnībā izbraukusi no šīs platības. Iebraucot apstrādātā platībā, sekcija tiek izslēgta tikai tad, kad 1% šīs sekcijas atrodas virs apstrādātās platības.
- 50% — izbraucot no apstrādātās platības, katra sekcija tiek ieslēgta tikai tad, kad tā ir par 50% izbraukusi no šīs platības. Iebraucot apstrādātā platībā, sekcija tiek izslēgta tikai tad, kad 50% šīs sekcijas atrodas virs apstrādātās platības. 50% pārlaiduma pakāpes iestatījuma gadījumā pārlaiduma pielaižu iestatījumam nav nekādas ietekmes.
- 100% — izbraucot no apstrādātās platības, katra sekcija tiek ieslēgta tikai tad, kad tā ir par 1% izbraukusi no šīs platības. Iebraucot apstrādātā platībā, sekcija tiek izslēgta tikai tad, kad 100% šīs sekcijas atrodas virs apstrādātās platības.

### Pārlaiduma pielaižu

Izmantojiet šo parametru, lai definētu pieļaujamo pārlaidumu. Ārējās sekcijas tiek ieslēgtas tikai tad, kad pārlaidums kļūst lielāks par šī parametra vērtību.

Pārlaiduma pielaižu attiecas tikai uz ārējo kreiso un ārējo labo sekciju. Šis parametrs neattiecas uz pārējām sekcijām.

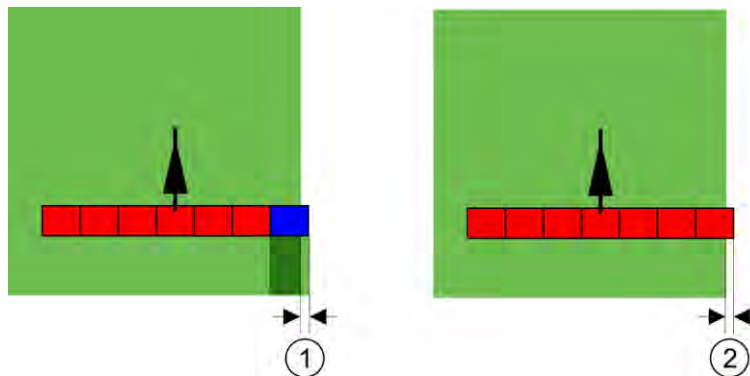
Tālāk attēlos parādīts, kā darbojas parametrs Pārlaiduma pielaižu, ja pārlaiduma pakāpe ir 0%. Iestatītā pārlaiduma pielaižu ir norādīta zem attēliem.



Pārlaiduma pielaižu, ja pārlaiduma pakāpe ir 0% — abos gadījumos darbs tika veikts ar 25 cm pārlaidumu.

<p>① Pārlaiduma pielaižu — 0 cm Šajā gadījumā sekcija tiek izslēgta nekavējoties.</p>	<p>② Pārlaiduma pielaižu — 30 cm Šajā gadījumā sekcija netiek izslēgta, jo pašreizējais pārlaidums ir mazāks nekā 30 cm.</p>
---	--

Ja parametrs Pārlaiduma pakāpe ir iestatīts uz 100%, parametram Pārlaiduma pielaižu ir ļoti liela nozīme, izbraucot no jau apstrādātās platības. Piemēram, veicot apgriešanos jau apstrādātā apgriešanās joslā.



Pārlaiduma pielaižu, ja pārlaiduma pakāpe ir 100% — abos gadījumos nobīde apstrādātajā platībā bija 25 cm.

<p>① Pārlaiduma pielaižu — 0 Ja sekcijas nobīde no jau apstrādātās platības kaut vai 1%, tiek ieslēgta kopējā sekcija.</p>	<p>② Pārlaiduma pielaižu — 30 cm Pārlaiduma pielaižu sniedz iespēju izvairīties no nevajadzīgiem pārlaidumiem. Kreisā sekcija tiek ieslēgta tikai tad, ja nobīde no apstrādātās platības ir lielāka par 30 cm.</p>
--	--

Iespējamās vērtības:

**Ieteikums.** Ja strādājat ar DGPS, pārlaiduma pielaižu nevajadzētu būt mazākai par 30 cm. Darba ierīcēm ar lielu sekciju platumu, piemēram, mēslojuma kaisītājiem, iestatiet šo vērtību atbilstoši lielu:

- Pielaižu 0 cm  
Ārējā sekcija tiek izslēgta, ja tā tikai minimāli atrodas virs apstrādātās platības. Kad sekcija minimāli atstāj šo platību, tā tiek atkal ieslēgta.
- Cita vērtība  
Ārējā sekcija tiek ieslēgta vai izslēgta, kad pārlaidums ir lielāks par šo vērtību.
- Maksimālā vērtība  
Puse no ārējās sekcijas platumā.

### Pārl. pielaide, lauka mala

Izmantojiet šo parametru, lai novērstu to, ka sekcijas lauka malā vismazāko pārlaidumu gadījumā tiek izslēgtas.

Šis parametrs darbojas tāpat kā Pārlaiduma pielaide, taču tikai tad, kad tiek pārkāpta lauka mala.

Pirms maināt attālumu, pārlicinieties, vai pašreizējā situācija ir droša apkārtējai videi.

### Sprauslas ar pārlaidumu (EDS)

Šo parametru var iestatīt tikai miglotājiem ar vienas sprauslas pārslēgšanas funkciju. Citās sistēmās to nevar iestatīt.

Izmantojiet šo parametru, lai iestatītu, cik sprauslām ir jāstrādā ar pārlaidumu.

### Inerce

Inerce ir laiks, kas paiet starp komandas nosūtīšanu terminālī un mašīnas veiktu komandas izpildi.

Šis laiks katrai mašīnai var atšķirties.

Šai konfigurācijai ir divi parametri:

- Inerce, kad iesl. (ieslēdzot);
- Inerce, kad izsl. (izslēdzot).

Abu parametru vērtības parasti tiek saņemtas no pievienotā darba datora, un tās nevar mainīt. Šie parametri tiek pelēkoti, un to nosaukumā ir vārds *lerīce*.

Lai pielāgotu darba datorā iepriekš iestatītos inerces laikus, varat iestatīt parametrus Inerces korekcija, kad iesl. un Inerces korekcija, kad izsl. Tad darba datorā iepriekš iestatītās vērtības un terminālī iestatītās vērtības tiek savstarpēji pārrēķinātas.

### Norādījums

Ne visiem ražotājiem ir pieejama inerces laiku korekcija, izmantojot lietojumprogrammu TRACK-Leader. Uzņēmumā HORSCH ražotajām mašīnām inerces laikus nevar pielāgot, izmantojot lietojumprogrammu TRACK-Leader. Ja vēlaties pielāgot šo mašīnu inerces laikus, sazinieties ar ražotāju.

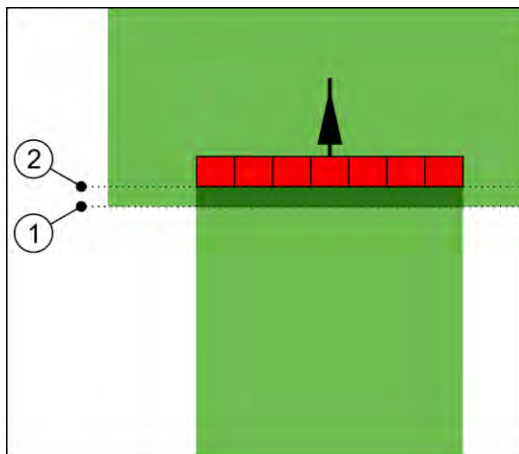
### Piemērs

Kad lauka miglotāja sekcija tiek pārvietota pār jau apstrādātu platību, tā nekavējoties jāizslēdz. Lai to izdarītu, programmatūra uz sekcijas vārstu padod izslēgšanas signālu. Tādējādi vārsts tiek aizvērts un spiediens caurulē samazinās. Tik ilgi, līdz no sprauslām vairs nekas neizplūst. Tas ilgst aptuveni 400 milisekundes.

Šo darbību rezultāts — sekcija 400 milisekundes veido apsmidzināto platību pārlaidumu.

Lai to novērstu, parametrā Inerce, kad izsl. jāiestata vērtība 400 ms. Šādā gadījumā signāls uz sekcijas vārstu tiks padots par 400 milisekundēm agrāk. Tas nodrošina iespēju pārtraukt izvadi precīzi vajadzīgajā brīdī.

Tālāk attēlā paskaidrota inerces darbība. Šajā attēlā ir parādīta reālā situācija, nevis ekrāna rādījums.



Parametra Inerces korekcija, kad izsl. iestatījums ir 0. Kad iestatītais aizkaves laiks ir pārāk īss, smidzināšana tiek veikta ar pārlaidumu.

①	Šajā vietā sekcijas vārsts saņem izslēgšanas signālu.	②	Šajā vietā lauka miglotājs pārtrauc izplūdi.
---	---	---	--

Iespējamās vērtības:

- Inerces korekcija, kad iesl.  
Šeit ievadiet sekcijas inerces korekciju ieslēgšanas brīdī. Ja sekcija pārāk vēlu reaģē uz ieslēgšanas signālu, palieliniet vērtību.  
Piemērs:
  - armatūra ar magnētivrstu — 400 ms;
  - armatūra ar elektrodzinēju — 1200 ms.
- Inerces korekcija, kad izsl.  
Šeit ievadiet sekcijas inerces korekciju izslēgšanas brīdī. Ja sekcija pārāk vēlu reaģē uz izslēgšanas signālu, palieliniet vērtību.  
Piemērs:
  - armatūra ar magnētivrstu — 300 ms;
  - armatūra ar elektrodzinēju — 1200 ms.

### Mašīnas modelis

Šis parametrs nosaka, kādā veidā darba stienis seko GPS uztvērēja simbolam.

Iespējamās vērtības:

- “pievienots”  
Uzkares ierīču iestatījumi.
- “pašgaitas”  
Iestatījums pašgaitas lauksaimniecības ierīcēm.
- “velkams”  
Iestatījums lauksaimniecības ierīcēm, ko velk traktors.
- “velkams un stūrējams”  
Iestatījums velkamām ierīcēm ar dīseles vai ass vadību. Piemēram, uzkarināmiem miglotājiem ar TRAIL-Control.

### Ekrāna daļa Lightbar

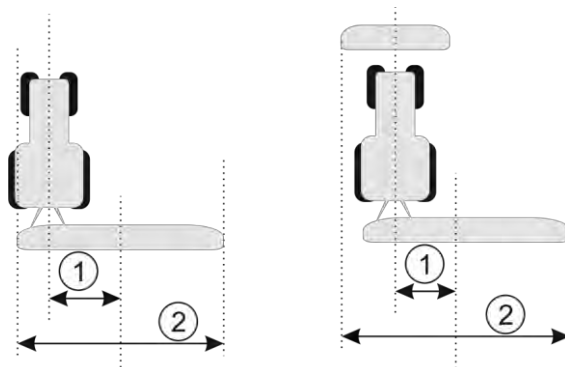
Ekrāna daļas Lightbar veids.

Iespējamās vērtības:

- Deaktivizēts  
Deaktivizē ekrāna daļu Lightbar
- Grafiski  
Aktivizē ekrāna daļu Lightbar grafiskajā režīmā
- Teksta režīms  
Aktivizē ekrāna daļu Lightbar teksta režīmā
- SECTION-View  
Aktivizē SECTION-View

### Ierīču novirze

Šo parametru var izmantot, lai iestatītu darba platuma nobīdes pa labi vai pa kreisi. Ievadiet vērtību, par cik cm darba platuma vidus ir novirzīts no traktora vidus.



*Pa kreisi: traktors ar vienu darba ierīci; pa labi: traktors ar divām darba ierīcēm*

①	Ierīču novirze — attālums starp traktora vidu un kopējā darba platuma vidu.	②	Kopējais darba platums
---	---	---	------------------------

Iespējamās vērtības:

- Ievadiet pozitīvu vērtību. Piemēram, **90 cm**  
Ja ierīce ir novirzīta pa labi.
- Ievadiet negatīvu vērtību. Piemēram, **-90 cm**  
Ja ierīce ir novirzīta pa kreisi.

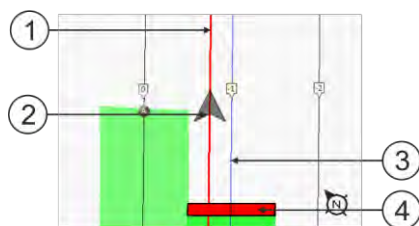
### Darbības princips

Ja šim parametram ievadītā vērtība nav 0, notiek šādi:

- Darba skatā tiek parādīta sarkana vadības sliede, kas tiek ievilkta atstātus no zilās vadības sliedes.
- Darba josla tiek novirzīta uz vienu pusi. Tieši joslas vidū stiepjas zilā vadības sliede.

Pēc ierīču novirzes iestatīšanas TRACK-Leader ir jālieto nedaudz atšķirīgi:

1. Stūrējiet transportlīdzekli tā, lai bultiņa vienmēr sekotu sarkanajai līnijai. Darba joslas vidus tad seko zilajai vadības sliedei.



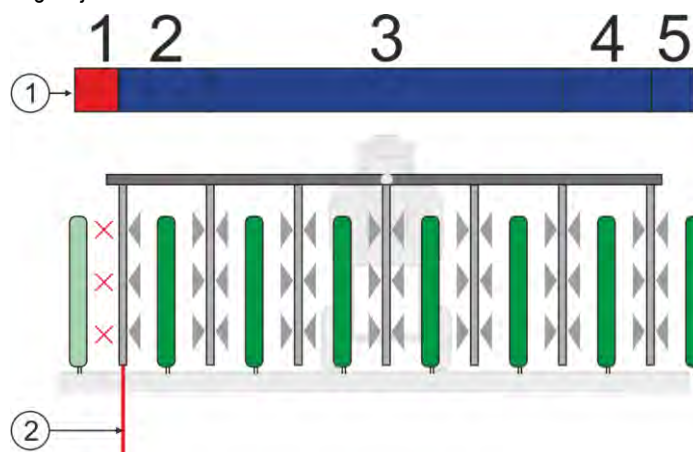
*Vadības sliedes ierīcēm ar novirzi*



①	Sarkanā vadības sliede – apzīmē traktora vidu	③	Zilā vadības sliede – apzīmē darba platuma vidu
②	Bultiņa – apzīmē GPS uztvērēja novietojumu	④	Darba josla

### Lietošanas joma

Šis parametrs ir paredzēts, lai pielāgotu SECTION-Control darbību izmantošanai vīnogulāju miglotājiem.



Sekciju pārslēgšana pie

①	Sekcijas. Ārējās sekcijas (1, 2, 4, 5) var izmantot ārējo rindu apstrādei.	②	Lauka mala. Vīnogulāju rindas ārpus lauka malas netiek miglotas.
---	--	---	--

Iespējamās vērtības:

- “Standarta” – funkcija ir deaktivizēta.
- “Vīnkopība” – funkcija ir aktivizēta.

### Rezultāts

Ja ir aktivizēts vīnkopības režīms, SECTION-Control darbība mainās:

- Ja leņķis starp vadības sliedi un transportlīdzekli ir lielāks par 30°, sistēma pieņem, ka transportlīdzeklis veic apgriešanos. Tādā gadījumā tiek beigta izvide visās sekcijās.
- Visām sekcijām tiek izmantots parametrs “Pārļ. pielaide, lauka mala”.

### Minimālais griešanās rādiuss

Lai sliedes apgriešanās joslā nekrustotos 90° leņķī, šeit var ievadīt rādiusu, pa kuru var braukt transportlīdzeklis ar uzkares ierīci.

### Attālums līdz lauka malai

Drošības attālums līdz lauka malai Darba ierīces vienmēr automātiski atrodas par pusi no darba platuma no lauka malas. Atkarībā no ievades drošības attālums tiek samazināts vai palielināts.

### Samazināt sliežu attālumu

Ja vēlaties samazināt vadības sliežu attālumu, ievadiet šeit nepieciešamo vērtību. Parasti vadības sliežu attālums atbilst izmantotās darba ierīces darba platumam.

Pašreizējo vadības sliežu attālumu var redzēt navigācijas skatā.

### 13.3.1

#### Parametru Inerce, kad iesl. un Inerce, kad izsl. kalibrēšana

Šī nodaļa ir paredzēta pieredzējušiem lietotājiem.

Pirms šīs nodaļas lasīšanas:

- Apgūstiet termināļa lietošanu.
- Apgūstiet moduļa SECTION-Control lietošanu.

Parametru "Ierīces inerces, kad iesl." un "Ierīces inerces, kad izsl." noklusējuma vērtība jau ir iestatīta darbam ar populārākajām ierīcēm.

#### Kad jāveic kalibrēšana?

Parametru kalibrēšana jāveic šādos gadījumos:

- Ja izmantojat citu lauksaimniecības aprīkojumu ar moduli SECTION-Control.
- Ja lauksaimniecības aprīkojums, iebraucot jau apstrādātā platībā, tiek ieslēgts pārāk vēlu vai pārāk agri.
- Ja lauksaimniecības aprīkojums, izbraucot no jau apstrādātas platības, tiek ieslēgts pārāk vēlu vai pārāk agri.

Nākamajās nodaļās ir paskaidrots, kā kalibrēt parametrus.

Nodaļā un piemēros kā piemērs tika izmantots lauka miglotājs. Tāpat ir jārikojas arī, darbojoties ar citiem lauksaimniecības aprīkojumiem.

#### Kalibrēšanas posmi

Kalibrēšana tiek veikta vairākos posmos:

1. Sagatavošanās kalibrēšanai
2. Iebraukšana laukā pirmo reizi
3. Iebraukšana laukā otro reizi
4. Izvades robežu iezīmēšana
5. Korekcijas vērtības aprēķināšana
6. Parametru "Inerces korekcija, kad iesl." un "Inerces korekcija, kad izsl." koriģēšana

Šie posmi ir detalizēti aprakstīti nākamajās nodaļās.

#### Sagatavošanās kalibrēšanai

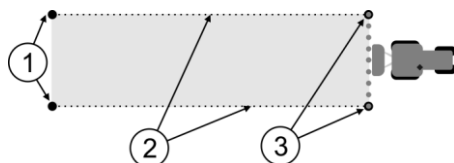
Lai veiktu kalibrēšanu, ir nepieciešami šādi līdzekļi un personas:

- Divi novērotāji — divas personas, kas apstrādātās platības iezīmēs ar mietiņiem.
- Apstrādāto platību iezīmēšanai nepieciešamie darbarīki:
  - aptuveni 200–300 m gara norobežojošā lente;
  - 8 lauka iezīmēšanas mietiņi.
- Lauka miglotājs, kura tvertne ir uzpildīta ar tīru ūdeni.

#### Iebraukšana laukā pirmo reizi

Veicot šo kalibrēšanas posmu, laukā jābrauc pa vienu sliedi.

Tālāk attēlā parādīts, kuri punkti jāiezīmē pirms un pēc brauciena. Pamācību skatiet zem attēla.



Pirmā brauciena rezultāts

①	<b>Mietīņi</b> Pirms brauciena iezīmējiet sekciju ārējo galu atrašanās vietas	③	<b>Mietīņi</b> Pēc brauciena iezīmējiet sekciju ārējo galu atrašanās vietas
②	<b>Norobežojošā lente starp mietīņiem</b> Iezīmē brauciena robežas		

## Darbību secība

Lauka apstrāde inerces kalibrēšanas vajadzībām:

1. Startējiet jaunu navigāciju, izmantojot moduli SECTION-Control.
  2. Novietojiet lauka miglotāju brauciena sākumpunktā. Brauciena sākumpunkts nedrīkst atrasties lauka malas tuvumā, lai būtu pietiekami daudz vietas otrajam braucienam.
  3. Izvērsiet stieni.
  4. Izmantojot mietīņus, iezīmējiet sekciju ārējo galu atrašanās vietas.
  5. Nobrauciet 100–200 metrus, smidzinot tīru ūdeni.
  6. Pēc 100–200 metriem apstādiniet un izslēdziet lauka miglotāju.
  7. Saglabājiet braucienu sistēmā TRACK-Leader. Šādi kalibrēšanu var atkārtot.
  8. Izmantojot mietīņus, iezīmējiet sekciju ārējo galu atrašanās vietas.
  9. Savienojiet mietīņus, izmantojot norobežojošo lenti. Šādi uz lauka tiek iezīmētas brauciena robežas.
  10. Fiksējiet norobežojošo lenti pie zemes, izmantojot akmeņus vai augsni.
- ⇒ Pirmais brauciens ir pabeigts, un ir iezīmētas apsmidzinātās platības robežas.

## Iebraukšana laukā otro reizi

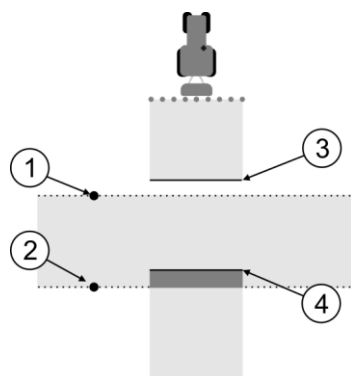
Šajā posmā pirmajā braucienā nobrauktā platība jāapstrādā 90° leņķī. Pēc tam jāpārbauda, vai miglotājs nepārslēdzas pārāk vēlu vai pārāk agri. Ir svarīgi braukt nemainīgā ātrumā un atzīmēt šo ātrumu.

	<p><b>⚠ UZMANĪBU</b></p>
	<p><b>Traumas, ko izraisa braucošs miglotājs</b></p> <p>Novērotāji, kas palīdz veikt kalibrēšanu, var saņemt triecienu ar stieni.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>◦ Sniedziet novērotājiem precīzas instrukcijas. Izskaidrojiet viņiem bīstamību.</li> <li>◦ Vienmēr nodrošiniet, lai novērotāji atrastos pietiekamā attālumā no miglotāja stienja.</li> <li>◦ Ja kāds no novērotājiem atrodas pārāk tuvu miglotājam, nekavējoties apstādiniet miglotāju.</li> </ul>

Šajā posmā jums ir nepieciešama vienas vai divu personu palīdzība. Šīm personām jānovēro brauciens un miglotāja darbība, kā arī jāiezīmē izvades robežas.

Sniedziet šīm personām precīzas instrukcijas un brīdiniet tās par iespējamu bīstamību.

Nākamajā attēlā parādītas vietas, kurās jāatrodas novērotājiem, kā arī rezultāti, kas jāsasniedz.



2. brauciens

①	Pirmā novērotāja pozīcija	③	Šī līnija norāda vietu, kurā tiek sākta smidzināšana no sprauslām, izbraucot no apstrādātās platības.
②	Otrā novērotāja pozīcija	④	Šī līnija norāda vietu, kurā tiek pārtraukta smidzināšana no sprauslām, iebraucot apstrādātajā platībā.

**Darbību secība**

- Tvertne ir uzpildīta ar tīru ūdeni.
  - Novērotāji stāv drošā attālumā no miglotāja stieņa.
  - Navigācija ir startēta līdz ar pirmo braucienu.
  - Lietojumprogramma SECTION-Control darbojas automātiskajā režīmā.
1. Novietojiet lauka miglotāju 90° leņķī pret nobraukto platību aptuveni 100 m attālumā no tās.
  2. Brauciet ar nemainīgu ātrumu (piemēram, 8 km/h) pāri jau apstrādātajai platībai. Atzīmējiet, kāds ir braukšanas ātrums. Braucot izsmidziniet ūdeni.
  3. Novērotājiem jāstāv uz iepriekš iezīmētajām brauciena robežām drošā attālumā no stieņa.
  4. Novērotājiem jānovēro, kurās vietās miglotājs pārstāj un kurās sāk izsmidzināšanu, šķērsojot jau nobraukto platību.

⇒ Tagad jūs zināt, kā miglotājs darbojas, braucot pa jau apstrādātu platību.

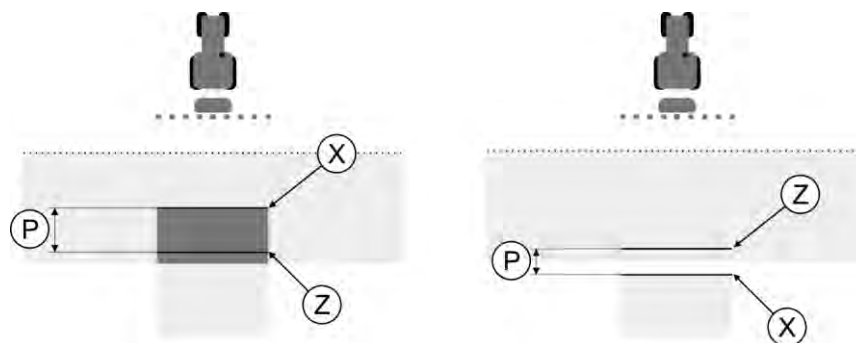
Lai iegūtu vēl precīzākus rezultātus, šo procesu var atkārtot vairākas reizes.

**Izvades robežu iezīmēšana — parametram Inerces korekcija, kad izsl.**

Šajā posmā jāiezīmē vieta, kurā lauka miglotājs pārtrauc smidzināšanu, iebraucot apstrādātā platībā. Arī jānosaka vieta, kurā turpmāk jāpārtrauc izvade.

Šādi noskaidrosit, vai lauka miglotājs neizslēdzas pārāk vēlu vai pārāk agri.

Tālāk attēlos parādītas līnijas, kas jāiezīmē uz lauka, lai varētu aprēķināt parametra Inerces korekcija, kad izsl. vērtību.



Parametra Inerces korekcija, kad izsl. vērtības aprēķinām nepieciešamās līnijas. Pa kreisi: lauka miglotājs tiek izslēgts pārāk vēlu. Pa labi: lauka miglotājs tiek izslēgts pārāk agri.

P	Attālums starp vajadzīgo smidzināšanas līniju Z un faktisko smidzināšanas līniju X centimetros	X	Faktiskā smidzināšanas līnija Šeit lauka miglotājs pārtrauc smidzināšanu.
		Z	Vajadzīgā smidzināšanas līnija Šeit lauka miglotājam jāpārtrauc smidzināšana. Spiediena izlaišanai nepieciešamā laika dēļ papildus jāieplāno neliela 10 cm pārklāšanās.

Abos gadījumos (pa kreisi un pa labi) parametram Ierīces inerces, kad izsl. ir iestatīta nepareiza vērtība:

- Pa kreisi: lauka miglotājs tiek izslēgts pārāk vēlu. Jāpalielina inerces vērtība.
- Pa labi: lauka miglotājs tiek izslēgts pārāk agri. Jāsamazina inerces vērtība.

#### Darbību secība

1. Salīdziniet atzīmes uz lauka ar šiem attēliem.

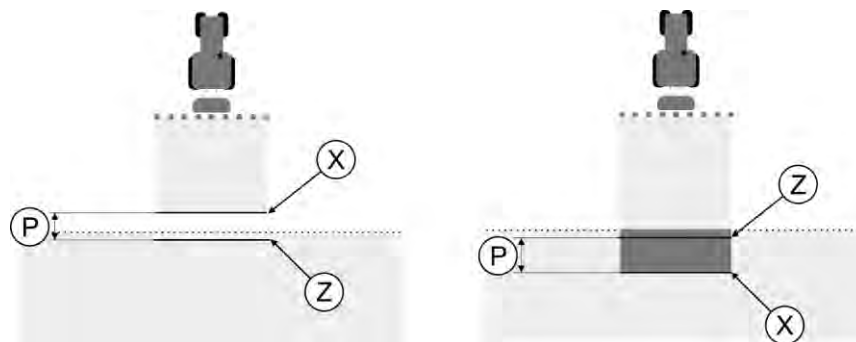
⇒ Tagad varat pārliecināties par to, vai lauka miglotājs neizslēdzas pārāk vēlu vai pārāk agri.

#### Izvades robežu iezīmēšana — parametram Inerces korekcija, kad iesl.

Šajā posmā jāiezīmē vieta, kurā lauka miglotājs sāk smidzināšanu, izbraucot no apstrādātās platības. Arī jānosaka vieta, kurā turpmāk jāsāk izvade.

Šādi noskaidrosit, vai lauka miglotājs neieslēdzas pārāk vēlu vai pārāk agri.

Tālāk attēlos parādītas līnijas, kas jāiezīmē uz lauka, lai varētu aprēķināt parametra Inerces korekcija, kad iesl. vērtību.



Parametra Inerces korekcija, kad iesl. vērtības aprēķinām nepieciešamās līnijas. Pa kreisi: lauka miglotājs tiek ieslēgts pārāk vēlu. Pa labi: lauka miglotājs tiek ieslēgts pārāk agri.

P	Attālums starp vajadzīgo smidzināšanas līniju Z un faktisko smidzināšanas līniju X centimetros	X	Faktiskā smidzināšanas līnija Šeit lauka miglotājs sāk smidzināšanu.
		Z	Vajadzīgā smidzināšanas līnija Šeit lauka miglotājam jāsāk smidzināšana. Spiediena radīšanai nepieciešamā laika dēļ papildus jāieplāno neliela 10 cm pārklāšanās.

Abos gadījumos (pa kreisi un pa labi) parametram Ierces inerces, kad iesl. ir iestatīta nepareiza vērtība:

- Pa kreisi: lauka miglotājs tiek ieslēgts pārāk vēlu. Jāpalielina inerces vērtība.
- Pa labi: lauka miglotājs tiek ieslēgts pārāk agri. Jāsamazina inerces vērtība.

#### Darbību secība

1. Salīdziniet atzīmes uz lauka ar šiem attēliem.

⇒ Tagad varat pārliecināties par to, vai lauka miglotājs neieslēdzas pārāk vēlu vai pārāk agri.

#### Korekcijas vērtības aprēķināšana

Pēdējā posmā esat noskaidrojis:

- parametru, kura vērtība jāmaina;
- vai faktiskā inerces vērtība ir jāpalielina vai jāsamazina.

Tagad jāaprēķina, par cik milisekundēm jākorrigē nepareizi iestatītā parametra vērtība.

Lai to izdarītu, jāaprēķina tā sauktā korekcijas vērtība.

Lai aprēķinātu korekcijas vērtību, jāzina, kāds brauciena laikā bija lauka miglotāja ātrums. Ātrums jānorāda cm/ms.

Tālāk tabulā ir minētas dažas ātruma vērtības un to pārrēķins cm/ms:

Ātrums km/h	Ātrums cm/ms
6 km/h	0,16 cm/ms
8 km/h	0,22 cm/ms
10 km/h	0,28 cm/ms

#### Darbību secība

Korekcijas vērtība jāaprēķina šādi:

1. **[attālums P] : [lauka miglotāja ātrums] = korekcijas vērtība**
2. Šī vērtība ir jāiestata parametram Inerces korekcija, kad iesl. vai Inerces korekcija, kad izsl.

#### Inerces parametru mainīšana

Tagad jāpielāgo parametru Inerces korekcija, kad iesl. un Inerces korekcija, kad izsl. vērtības.

#### Darbību secība

1. Mainiet parametra vērtību, ņemot vērā šādu pamatprincipu:
  - Ja lauka miglotājs tiek ieslēgts pārāk vēlu, tam ir nepieciešams vairāk laika. Inerces vērtība ir jāpalielina.
  - Ja lauka miglotājs tiek ieslēgts pārāk agri, tam ir nepieciešams mazāk laika. Inerces vērtība ir jāsamazina.
2. Aprēķiniet vērtību parametram Inerce.
 

Veiciet šo soli atsevišķi parametram Inerces korekcija, kad iesl. vai Inerces korekcija, kad izsl.

Ja lauka miglotājs tiek ieslēgts vai izslēgts pārāk vēlu:

Palieliniet inerces korekcijas vērtību.

Ja lauka miglotājs ieslēdzas vai izslēdzas pārāk agri:  
Samaziniet inerces korekcijas vērtību.

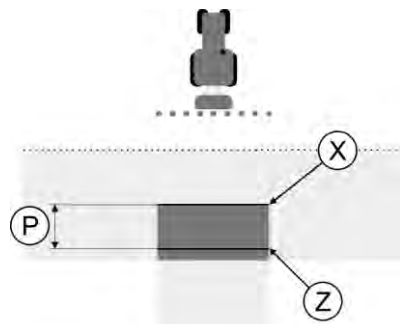
**Piemērs**

Lauka miglotājs brauca ar ātrumu 8 km/h. Tas atbilst ātrumam 0,22 cm/ms.

Attālums P tika izmērīts pēc otrā brauciena. Tas bija 80 cm.

Pašlaik iestatītā parametra Inerces korekcija, kad izsl. vērtība ir 0 ms.

Iebraucot apstrādātā platībā, lauka miglotājs tika izslēgts pārāk vēlu. Punkts Z braukšanas virzienā atradās pirms punkta X. Līnijas bija marķētas, kā parādīts nākamajā attēlā:



Iebraucot apstrādātajā platībā, lauka miglotājs tika izslēgts pārāk vēlu.

1. Aprēķiniet korekcijas vērtību:

$$[\text{attālums P}] : [\text{lauka miglotāja ātrums}] = \text{korekcijas vērtība}$$

$$80 : 0,22 = 364$$

2. Parametram Inerces korekcija, kad izsl. ievadiet vērtību 364.

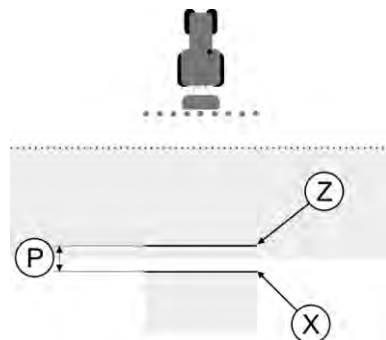
**Piemērs**

Lauka miglotājs brauca ar ātrumu 8 km/h. Tas atbilst ātrumam 0,22 cm/ms.

Attālums P tika izmērīts pēc otrā brauciena. Tas bija 80 cm.

Pašlaik iestatītā parametra Inerces korekcija, kad izsl. vērtība ir 0 ms.

Iebraucot apstrādātā platībā, lauka miglotājs tika izslēgts pārāk agri. Punkts Z braukšanas virzienā atradās pēc punkta X. Līnijas bija marķētas, kā parādīts nākamajā attēlā:



Iebraucot apstrādātajā platībā, lauka miglotājs tika izslēgts pārāk agri.

1. Aprēķiniet korekcijas vērtību:

$$[\text{attālums P}] : [\text{lauka miglotāja ātrums}] = \text{korekcijas vērtība}$$

$$80 : 0,22 = 364$$





2. Tā kā lauka miglotājs izslēdzas pārāk agri, šai korekcijas vērtībai ir jābūt negatīvai. Parametram Inerces korekcija, kad izsl. ievadiet vērtību 364.

**13.3.2**

**Inerces laika korekcijas izmantošana**



Ja darba laikā konstatējat, ka parametriem "Inerces korekcija, kad iesl." un "Inerces korekcija, kad izsl." iestatītās vērtības izraisa novirzi, varat izmantot inerces laika korekciju.

Inerces laikus var koriģēt, ja rodas šādas novirzes:

Attēls	Nozīme
	Izlaidums ieslēgšanas gadījumā
	Izlaidums izslēgšanas gadījumā
	Pārklāšanās ieslēgšanas gadījumā
	Pārklāšanās izslēgšanas gadījumā

#### Darbību secība

- Jūs esat atvēris mašīnas profilu, kuram vēlaties koriģēt inerces laiku.

1.  — atveriet inerces laika korekciju.  
⇒ Tiek parādīts skats "Inerces laika korekcija".
2. Atlasiet novirzi, kurai vēlaties koriģēt inerces laiku.  
⇒ Atlasītajai novirzei tiek parādīts skats "Inerces laika korekcija".  
⇒ Ir redzams pašreizējais iestatītais inerces laiks.
3. Parametrā "Darba ātrums" ievadiet ātrumu, pie kura radās novirze.
4. Parametrā "Novirze" ievadiet radušos novirzi.
5.  — apstipriniet.  
⇒ Tiek parādīts ziņojums ar inerces laiku, kas aprēķināts no jauna.
6. "Jā" — apstipriniet.
7. Ja nepieciešams, atkārtojiet šo procesu citām novirzēm.  
⇒ Inerces laika korekcija ir veikta.  
⇒ Ja vēlaties atjaunot inerces laikus, kas iestatīti darba datorā, parametriem "Inerces korekcija, kad iesl." un "Inerces korekcija, kad izsl." ievadiet vērtību 0 ms.



## 13.4 TRACK-Leader TOP konfigurēšana

Lai varētu izmantot TRACK-Leader TOP, jāiestata šādi parametri:

### GPS uztvērēja augstums

GPS uztvērēja augstums virs zemes.

## 13.5 TRACK-Leader AUTO® konfigurēšana

Šajā izvēlnē var konfigurēt automātiskās stūrēšanas parametrus.

Tas, kādus parametrus var konfigurēt, ir atkarīgs no tā, kāds GNSS uztvērējs tiek izmantots automātiskajai stūrēšanai.

Šajā izvēlnē varat konfigurēt pamata iestatījumus. Pārējos parametrus var konfigurēt [→ 64] pēc navigācijas startēšanas.

### 13.5.1 TRACK-Leader AUTO® konfigurēšana uztvērējiem AG-STAR un SMART-6L

#### Transportlīdzekļa profils

Transportlīdzekļa profils tiek konfigurēts, izmantojot stūres darba datorā esošo planšētdatoru. Šajā vietā jums ir jāizvēlas transportlīdzeklim atbilstošs profils.

#### Informācija par ECU-S1

Stūres iekārtas darba datora programmatūras versija un sērijas numurs.

#### Wi-Fi

Wi-Fi aktivizē un deaktivizē bezvadu sakarus starp stūres iekārtas darba datoru un stūres iekārtas darba datora konfigurēšanai izmantoto datoru (planšētdatoru, datoru, piezīmjdatoru utt.). Papildinformāciju skatiet stūres iekārtas darba datora ECU-S1 lietošanas pamācībā.

Kad izslēdzat termināli, tiek deaktivizēts arī Wi-Fi.


#### Manuālas stūrēšanas sākotnējo parametru importēšana

Stūrēšanas sistēmas ekspluatācijas uzsākšanas laikā katram transportlīdzeklim tiek noteikta parametra "Manuāla stūrēšana" [→ 64] vērtība. Reālajos darba apstākļos bieži nepieciešams pielāgot šo vērtību.


Lai varētu veikt pielāgošanu, šī vērtība jāimportē no stūres iekārtas darba datora.

Sākotnējo vērtību importē šādi:



1.  – Atveriet lietojumprogrammu TRACK-Leader.
2. Pieskarieties opcijai "Iestatījumi".
3. Pieskarieties pie "TRACK-Leader AUTO".
4. Rindā "Transportlīdzekļa profils" atlasiet transportlīdzekļa profilu, kuram importējat parametru.

#### Darbību secība

5.  – Importējiet parametru.
6. Tiek parādīts šāds ziņojums: “Vērtības tika sekmīgi nolasītas.”
7. Apstipriniet.
  - ⇒ Tagad parametrs “Manuāla stūrēšana” ir atjaunināts visiem transportlīdzekļa profiliem.
8. Atkārtojiet šo importēšanu visiem sarakstā esošajiem transportlīdzekļa profiliem.

### GPS signāla minimālā kvalitāte



Jūs varat iestatīt, ar kādu GPS signāla kvalitāti stūrēšanas sistēmai jāstrādā un kādas signāla kvalitātes gadījumā sistēma jādeaktivizē.

GPS kvalitāte	Precizitāte
NMEA kvalitāte 1: GPS	> 25 cm (no sliedes uz sliedi)
NMEA kvalitāte 2: DGPS	< 25 cm (no sliedes uz sliedi)
NMEA kvalitāte 4: RTK fix	2,5 cm (absolūti)
NMEA kvalitāte 5: RTK float, TerraStar	< 10 cm (absolūti)
NMEA kvalitāte 9: Nezināms GPS uztvērējs GPS uztvērējiem, kas izvada NMEA kvalitāti 9.	nezināms

Pēc noklusējuma ir atzīmētas šādas NMEA kvalitātes pakāpes: 2, 4, 5.

#### Darbību secība

GPS kvalitāti iestata šādi:


1.  – Atveriet lietojumprogrammu TRACK-Leader.
2. Pieskarieties opcijai “Iestatījumi”.
3. Pieskarieties pie “TRACK-Leader AUTO”.
4.  – Atveriet NMEA kvalitāšu sarakstu.
5. Ar ķeksīti atzīmējiet NMEA kvalitātes, kuru gadījumā stūrēšanas sistēmai jādarbojas.



## 13.5.2

### TRACK-Leader AUTO® konfigurēšana uztvērējam NAV-900

#### Transportlīdzekļa profils

Transportlīdzekļa profils tiek konfigurēts, izmantojot stūres darba datorā esošo planšetdatoru. Šajā vietā jums ir jāizvēlas transportlīdzeklim atbilstošs profils.

Izmantojot funkcijas simbolu , atbilstošo profilu var pārnest no uztvērēja uz termināli. Tad transportlīdzekļa profils ir pieejams gan uztvērējā, gan arī SD kartē terminālī.



Ja esat ievietojis USB datu nesēju, varat arī kopēt profilus no  SD kartes uz USB datu nesēju vai no  USB datu nesēja uz SD karti.

Ja vēlaties transportlīdzekļa profilu nokopēt no USB datu nesēja uz SD karti, ņemiet vērā šādus norādījumus:

- Var izmantot tikai tādas transportlīdzekļa profilus, kas ir piemēroti ierīcei NAV-900. Šiem profiliem ir jābūt ar datnes paplašinājumu .vdb vai .cfg.
- Vienlaikus varat pārnest arī vairākus transportlīdzekļa profilus.

#### Darbību secība

Ja vēlaties pārkopēt transportlīdzekļa profilus no USB datu nesēja uz SD karti, rīkojieties šādi:

1. USB datu nesējā izveidojiet mapi "NAV900 profili".
2. Pārkopējiet vajadzīgos transportlīdzekļa profilus izveidotajā mapē.
3. Pievienojiet USB datu nesēju terminālim.
4.  — pieskarieties, lai atvērtu TRACK-Leader AUTO konfigurācijas izvēlni.
5.  — kopējiet datus.

⇒ Tagad parametrā "Transportlīdzekļa profils" var izvēlēties vajadzīgo profilu.

#### Uztvērēja aparātprogrammatūras versija

GNSS uztvērēja aparātprogrammatūras versija

## 14 Rīcība kļūdas ziņojumu gadījumā

Kļūdas ziņojuma teksts	Iespējamais cēlonis	Problēmas novēršana
Uzmanību! Neizdevās inicializēt atmiņu. Ja pēc restartēšanas problēma joprojām pastāv, sazinieties ar tehniskās apkopes dienestu.	Datu nesējā neizdevās izveidot datu bāzi.	Restartējiet termināli.
Nevar noņemt aktīvo profilu!	Notika pašlaik atlasītā mašīnas profila dzēšanas mēģinājums.	Atlasiet citu mašīnas profilu un pēc tam izdzēsiet attiecīgo mašīnas profilu.
DGPS konfigurācijas datne nav atrasta.	Neizdevās atrast iekšējo failu ar DGPS iestatījumiem.	Sazinieties ar tehniskā dienesta darbiniekiem, lai varētu vēlreiz instalēt programmatūru.
Izmēģinājuma periods ir beidzies. Sazinieties ar tirgotāju.	Izmēģinājuma periods ir beidzies.	Pieprasiet licenci. Aktivizējiet programmatūru.
Kļūda!		Sazinieties ar klientu apkalpošanas dienestu.
Nav GPS signāla!	Pārtraukts seriālais savienojums ar GPS uztvērēju. Vairs nevar noteikt pozīciju.	Pārbaudiet kabeļu savienojumus ar GPS uztvērēju un vēlreiz izveidojiet savienojumu.
Pārāk vājš GPS signāls!	GPS signāla kvalitāte ir pārāk zema — galvenokārt aizsegšanas dēļ.	Pārbaudiet GPS uztvērēja montāžu un pašreizējo pozīciju. Uztvērējam nepieciešams neaizklāts skats uz debesīm.
DGPS nav pieejams!	DGPS nav pieejams — uztvērēja traucējums.	Pārbaudiet GPS uztvērēja montāžu un pašreizējo pozīciju. Uztvērējam nepieciešams neaizklāts skats uz debesīm.
	DGPS nav pieejams — nav pieejams korekcijas datu pakalpojums, piemēram, EGNOS.	Pārbaudiet pakalpojuma vispārējo pieejamību. EGNOS/WAAS gadījumā pārbaudiet, vai ir pieejami attiecīgie korekcijas signāla satelīti, un veiciet iestatīšanu.
Neizdevās nolasīt GPS uztvērēja DGPS konfigurāciju!	Pārtraukts seriālais savienojums ar GPS uztvērēju.	Pārbaudiet kabeļu savienojumus ar GPS uztvērēju un vēlreiz izveidojiet savienojumu.
Neizdevās nolasīt GPS uztvērēja e-Dif konfigurāciju!	Pārtraukts seriālais savienojums ar GPS uztvērēju.	Pārbaudiet kabeļu savienojumus ar GPS uztvērēju un vēlreiz izveidojiet savienojumu.
Saglabāšana neizdevās!	Datu nesējs tika atvienots pirms saglabāšanas vai tās laikā.	Pievienojiet datu nesēju un vēlreiz mēģiniet veikt saglabāšanu.
	Datu nesējā nevar ierakstīt.	Noņemiet datu nesēja ierakstaizsardzību.

Kļūdas ziņojuma teksts	Iespējamais cēlonis	Problēmas novēršana
	Datu nesējs ir pilns vai bojāts.	Izdzēsiet no datu nesēja nevajadzīgos datus un mēģiniet vēlreiz.
Nederīgs statuss!		Sazinieties ar klientu apkalpošanas dienestu.
Nav atpazīta neviena sekcija.	ISOBUS darba datorā nav konfigurēta neviena sekcija. Vai arī pievienotais ISOBUS darba dators neatbalsta lietojumprogrammu SECTION-Control.	Kad iespējams, konfigurējiet sekcijas darba datorā. Ja darba dators neatbalsta lietojumprogrammu SECTION-Control, to nav iespējams izmantot.
Šai ierīcei nav darba platuma.	ISOBUS darba datorā nav konfigurēts darba platums jeb ģeometrija.	ISOBUS darba datora konfigurēšana. Iestatiet darba datorā pareizu darba platumu; sazinieties ar mašīnas ražotāju.
Nav sākts neviens uzdevums.	ISOBUS-TC darba režīms ir konfigurēts kā "Paplašināts". Tādēļ TRACK-Leader gaida uzdevumu. ISOBUS-TC nav sākts neviens uzdevums.	Sāciet uzdevumu lietojumprogrammā ISOBUS-TC vai iestatiet ISOBUS-TC darba režīmu kā "Standarta".
Nav atpazīti nekādi derīgi ierīces dati.	ISOBUS darba datorā nav konfigurēts darba platums jeb ģeometrija.	ISOBUS darba datora konfigurēšana.
Nav RTK signāla!	RTK signāls nav pieejams signāla aizsegšanas dēļ. Nav mobilo sakaru tīkla. Jūs atrodaties pārāk tālu no bāzes stacijas (vai cita signāla avota).	GPS uztvērējam un bāzes stacijai nepieciešams neaizklāts skats uz debesīm.
Ierīču izkārtojums nav iestatīts.	Deaktivizēts savienojums starp Tractor-ECU un ISOBUS-TC.	Lietojumprogrammā Tractor-ECU aktivizējiet Tractor-ECU savienojumu ar ISOBUS-TC.
Ierīces dati vēl tiek ielādēti.	Ja šis ziņojums tiek rādīts ilgu laiku, terminālis ir pieslēgts pie darba datora, kurš nereaģē.	Iespējams, ar šo darba datoru nevar izmantot SECTION-Control, jo darba dators neatbalsta lietojumprogrammu SECTION-Control. Pieslēdziet terminālim citu darba datoru.
Nav pieslēgts darba dators. Pieslēgt darba datoru vai Virtual ECU izvēlēties mašīnas profilu.	Lietojumprogrammai TRACK-Leader nav informācijas par pievienoto darba datoru, vai arī nav pievienots neviens darba dators.	
Operatīvā atmiņa ir ļoti neliela. Pārtrauciet darbu un startējiet termināli vēlreiz.	Operatīvajā atmiņā ir saglabāts pārāk liels daudzums datu (piem., no apstrādātajām platībām).	Restartējiet termināli.