

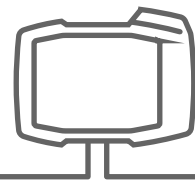


작동설명서 원본

작동 단말기

AmaTron 4

이 사용설명서는 다음 소프트웨어 버전 이상에서 유효합니다 NW216-J



SmartLearning



목차

1	안전 및 책임	1	5.4	ISB 버튼	14
1.1	도로 주행	1	6	개요에서 사용자 인터페이스	15
1.2	정비 및 보관	1	6.1	메인 메뉴	15
1.3	기계 개조	2	6.2	애플리케이션 캐러셀	16
1.4	카메라 장치	2	6.3	맵 뷰	18
1.5	디스플레이	2	6.3.1	지도	18
2	작동 설명서	4	6.3.2	작업메뉴	19
2.1	저작권	4	6.4	유니버설 터미널	19
2.2	사용된 그림	4	7	기본 조작	21
2.2.1	경고 사항 및 신호어	4	7.1	AmaTron 4 켜기 및 끄기	21
2.2.2	기타 지시사항	5	7.2	USB 스틱 사용	21
2.2.3	작동 방법	5	7.3	애플리케이션 간의 전환	22
2.2.4	목록	6	7.3.1	메뉴 버튼 사용	22
2.2.5	그림에서 항목번호	7	7.3.2	애플리케이션 캐러셀 사용	22
2.2.6	방향 정보	7	7.3.3	스와이프 제스처 사용	22
2.3	관련 문서	7	7.4	상태바 구성하기	23
2.4	디지털 작동설명서	7	7.5	퀵 스타트 메뉴 사용	24
2.5	여러분의 의견이 중요합니다.	7	7.6	숫자값 입력	25
3	규정에 맞는 사용	8	7.7	문자 입력	26
4	조립 설명서	9	7.8	요소 삭제	26
4.1	AmaTron 4 장착	9	7.9	요소 명칭 변경	27
4.2	카메라 연결	10	7.10	팁 불러오기	27
4.3	신호 플러그 연결	10	7.11	연결된 장치 사이에서 전환	27
4.4	AUX-N 입력장치 연결	11	8	유니버설 터미널 사용	29
5	AmaTron 4 개요	12	9	기본 설정 입력	30
5.1	전면 뷰	12	9.1	카메라 조절	30
5.2	연결	13	9.2	점화 스위치 활성화	30
5.3	명판	13	9.3	날짜 및 시간 설정	31
			9.4	언어 및 지역 설정 변경	32
			9.5	음향 조절	32
			9.5.1	음향을 기본 설정에서 조절	32

9.5.2	음향을 퀵 스타트 메뉴로 설정	33	15.3.1	휠 센서 구성하기	57
9.6	디스플레이 밝기 조절하기	34	15.3.2	레이더 센서 구성하기	58
9.6.1	기본 설정에서 디스플레이 밝기 조절	34	15.3.3	GPS/NMEA2000 신호 전송	60
9.6.2	퀵 스타트 메뉴로 디스플레이 밝기 설정	34	15.3.4	PTO 축 센서 구성하기	61
9.7	디스플레이 터치 보기	35	15.3.5	작업위치 센서 구성하기	62
9.8	스와이프 제스처 활성화	36	15.4	트랙터 선택	63
9.9	가져오기 메뉴에서 필드 검색을 위한 반경 필터 구성	36	16 맵 뷰 사용		65
9.10	USB 스틱 가져오기 데이터 검색	37	16.1	맵 뷰 구성하기	65
10 GPS 조정		38	16.1.1	동적 작업 메뉴 활성화	65
10.1	트랙터 ISOBUS에서 GPS 신호 사용	38	16.1.2	2D 뷰 활성화	66
10.2	GPS 수신기 A100, A101 또는 A631 조정	38	16.1.3	주행방향 감지 구성하기	66
10.3	GPS 수신기 Ag-Star 조정	39	16.1.4	자동배율 구성하기	67
10.4	다른 GPS 수신기 조정	41	16.1.5	스위치 ON 시간 및 스위치 OFF 시간 표시	69
10.5	GPS 수신기를 공장설정으로 재설정	41	16.2	맵 뷰 AmaTron Twin 앱에 표시	69
11 ISOBUS 구성하기		43	16.3	작업 메뉴 전환	70
12 라이선스 관리		45	16.4	장치 정보 숨기기 및 보이기	71
13 네트워크 조정		48	16.5	봄 사이에서 전환하기	72
13.1	AmaTron 4로 Wi-Fi 액세스 포인트 조정 참조	48	16.6	애플리케이션 맵 사이에서 전환	72
13.2	AmaTron 4를 Wi-Fi 네트워크와 연결	48	16.7	지도 배율	72
14 장치 조정		50	16.8	필드 개요 전환	73
14.1	ISOBUS 장치 조정	50	16.9	차량 기호에 초점	73
14.2	Non-ISOBUS 장치 조정	51	16.10	GPS 드리프트 교정	73
14.2.1	Non-ISOBUS 장치 추가	51	16.10.1	GPS 드리프트 수동 보정	73
14.2.2	Non-ISOBUS 장치 구성하기	52	16.10.2	표시된 장애물로 GPS 드리프트 보정	74
14.3	장치 선택	53	17 작업 시작		76
15 트랙터 조정		55	18 shape 파일 가져오기		78
15.1	새 트랙터 추가	55	19 문서와 함께 작업		80
15.2	트랙터 형상 데이터 변경	55	19.1	필드 데이터 저장	80
15.3	트랙터 센서 구성하기	57	19.2	필드 데이터 불러오기	80
			19.3	새로운 필드 추가	82
			19.4	필드 데이터를 shape 파일에서 필드로 추가하기	83
			19.5	ISO-XML 수주 데이터 가져오기	85
			19.5.1	ISO-XML 수주 데이터를 USB 스틱에서 가져오기	85

19.5.2	AmaTron Share 앱으로 ISO-XML 수주 데이터 가져오기	87	22.4.4	자동 논경계 인식 활성화	122
19.6	ISO-XML 수주 데이터 내보내기	88	23	가상 두령 사용	123
19.6.1	USB 스틱으로 ISO-XML 수주 데이 터 내보내기	88	23.1	가상 두령 추가	123
19.6.2	AmaTron Share 앱으로 ISO-XML 수주 데이터 내보내기	89	23.2	가상 두령 작업하기	126
19.7	수주 데이터 관리	90	24	장애물 표시	127
19.7.1	새로운 수주 추가	90	25	평행 주행 보조장치 사용	129
19.7.2	살포량 구성하기	91	25.1	병행 운전 보조장치 구성하기	129
19.7.3	농작물 관리	93	25.1.1	트랙라인 패턴 선택	129
19.7.4	고객 관리	94	25.1.2	트랙라인 작업하기	130
19.7.5	운전자 관리	96	25.1.3	라이트 바의 감도 설정	131
19.8	수주 데이터 PDF로 내보내기	97	25.2	트랙라인 추가	132
20	부분폭 제어 사용	99	25.2.1	A-B 라인 추가	132
20.1	중복 설정	99	25.2.2	매끄러운 컨투어 추가	133
20.1.1	주행방향에서 중복 지정	99	25.3	묘상 추가	133
20.1.2	중복 정도 지정	101	25.4	병행 주행	134
20.1.3	중복 공차 지정	103	25.5	트랙라인 이동	135
20.1.4	논경계에서 중복 공차 지정	105	25.6	트랙라인 명칭 변경	136
20.2	레코딩 시작	106	25.7	트랙라인 숨기기	137
20.3	레코딩 종료	108	26	자동식 붐 하강 사용	138
21	Spot-Spraying 사용	109	27	AUX-N 입력장치 구성하기	140
21.1	Spot-Spraying 시작	109	27.1	AUX-N 입력장치 조정	140
21.2	논경계 없이 Spot-Spraying 맵 사용	112	27.1.1	AUX-N 입력장치에 AmaTron 4 기능 배치	140
21.3	논경계를 포함한 Spot-Spraying 맵 사용	113	27.1.2	AUX-N 입력장치를 장치기능으로 배치	142
22	논경계 사용	116	27.1.3	AUX-N 배치 제거	145
22.1	논경계 추가	116	27.2	선호 배치 관리	147
22.2	제외 구역 추가	118	27.2.1	AUX-N 배치 확인	147
22.3	논경계 숨기기	120	27.2.2	AUX-N 배치 변경	147
22.4	논경계 구성	120	27.3	AUX-N 충돌 제거	151
22.4.1	안전구역 비활성화	120	28	스크린샷 생성	153
22.4.2	장애물과 경계에 대한 경고 활성화	121			
22.4.3	비활성화된 논경계 표시	121			

29	카메라 사용	154
30	오류 제거	155
31	공장설정으로 재설정	156
32	첨부	157
32.1	관련 문서	157
33	목차	158
33.1	용어	158
33.2	키워드 목차	160

안전 및 책임

1

CMS-T-00003619-D.1

1.1 도로 주행

CMS-T-00003620-D.1

도로 주행 중 온보드 컴퓨터 또는 작동 단말기를 사용하지 마십시오

운전자의 주의가 분산되면 사망에까지 이르는 사고나 부상이 발생할 수 있습니다.

- ▶ 도로 주행 중 온보드 컴퓨터 또는 작동 단말기를 조작하지 마십시오.

1.2 정비 및 보관

CMS-T-00003621-E.1

단락으로 인한 손상

트랙터 또는 연결이나 장착된 장치에서 유지보수 작업을 실행할 경우, 단락의 위험이 있습니다.

- ▶ *유지보수 작업을 하기 전에:*
작동 단말기 또는 온보드 컴퓨터와 트랙터 사이의 모든 연결을 분리하십시오.

과전압으로 인한 손상

트랙터 또는 연결이나 장착된 장치에서 용접할 경우, 온보드 컴퓨터 또는 작동 단말기가 과전압으로 인해 손상될 수 있습니다.

- ▶ *용접하기 전에:*
작동 단말기 또는 온보드 컴퓨터와 트랙터 사이의 모든 연결을 분리하십시오.

잘못된 세척으로 인한 손상

- ▶ 온보드 컴퓨터 또는 작동 단말기는 부드러운 젖은 천으로만 닦으십시오.

잘못된 작동 및 보관 온도로 인한 손상

작동 온도 및 보관 온도를 준수하지 않을 경우, 온보드 컴퓨터 또는 작동 단말기가 손상되어 이로 인한 오작동 및 위험한 상황을 초래할 수 있습니다.

- ▶ 온보드 컴퓨터 또는 작동 단말기는 $-20\text{ }^{\circ}\text{C} \sim +65\text{ }^{\circ}\text{C}$ 사이의 온도에서만 작동하십시오.
- ▶ 온보드 컴퓨터 또는 작동 단말기는 $-30\text{ }^{\circ}\text{C} \sim +80\text{ }^{\circ}\text{C}$ 사이의 온도에서만 보관하십시오.

1.3 기계 개조

CMS-T-00003622-D.1

부적절한 개조 및 부적절한 사용

허용되지 않은 개조 및 허용되지 않는 사용은 안전을 위협하고 작동 단말기의 수명 및/또는 기능에 영향을 미칠 수 있습니다.

- ▶ 온보드 컴퓨터 또는 작동 단말기에 대한 개조는 온보드 컴퓨터 또는 작동 단말기의 작동 설명서에 설명된 것만을 실시하십시오.
- ▶ 온보드 컴퓨터 또는 작동 단말기를 규정에 맞게 사용하십시오.
- ▶ 온보드 컴퓨터 또는 작동 단말기를 열지 마십시오.
- ▶ 라인을 당기지 마십시오.

1.4 카메라 장치

CMS-T-00003623-B.1

카메라 이미지는 안전 관련 결정을 위한 것이 아닙니다

카메라는 보조장치입니다. 카메라는 지시자나 자체적인 주의를 대신할 수 없습니다. 예를 들어, 카메라 시야에는 사람과 물체를 감지할 수 없는 사각지대가 있습니다. 또한 카메라 이미지가 지연되어 표시되면서 상황을 잘못 평가할 수 있습니다. 이로 인해 부상 또는 사망을 초래할 수 있습니다.

- ▶ 항상 주변을 확인하십시오.
- ▶ 카메라를 도로 주행이나 후진과 같은 안전 관련 용도로 사용하지 마십시오.
- ▶ 운전경로를 항상 확인하십시오.
- ▶ 기계 조작을 위해 카메라를 사용하지 마십시오.

1.5 디스플레이

CMS-T-00016440-A.1

잘못된 디스플레이 표시로 인한 사고 위험

디스플레이에 결함이 있거나 표시를 보는 데에 제한이 있는 경우, 기능들이 의도치 않게 활성화되어 기계 기능을 실행할 수 있습니다. 이로 인해 부상이나 사망을 초래할 수 있습니다.

- ▶ *디스플레이 표시를 보는 데에 제한이 있는 경우:*
조작을 정지하십시오.
- ▶ *디스플레이 표시가 잘못된 경우:*
온보드 컴퓨터 또는 작동 단말기를 새로 시작하십시오.

부적절한 스와이프 제스처로 인한 사고 위험

부적절한 스와이프 제스처를 한 경우, 기계 제어장치의 버튼을 실수로 눌러 기계 기능을 실행시킬 수 있습니다. 부상이나 사망에까지 이르는 위험을 초래할 수 있습니다.

- ▶ 디스플레이 가장자리에서 스와이프 제스처를 시작하십시오.

작동 설명서

2

CMS-T-00000081-J.1

2.1 저작권

CMS-T-00012308-A.1

어떤 형태로든 그 전체 또는 일부를 재인쇄, 번역 및 복제하려면 AMAZONEN-WERKE의 서면 허락을 받아야 합니다.

2.2 사용된 그림

CMS-T-005676-G.1

2.2.1 경고 사항 및 신호어

CMS-T-00002415-A.1

경고 사항은 삼각형 안전 기호와 신호어가 있는 수직 막대로 표시됩니다. "위험", "경고" 또는 "주의" 신호어는 임박한 위험성의 정도를 설명하며 다음과 같은 의미를 지니고 있습니다.



위험

- ▶ 신체 일부 손실 등의 중상을 초래하는 높은 위험 상황을 알리는 표시입니다.



경고

- ▶ 중상이나 사망을 초래할 수 있는 중간 등급의 위험 상황을 알리는 표시입니다.



주의

- ▶ 중경상을 초래할 수 있는 낮은 등급의 위험 상황을 알리는 표시입니다.

2.2.2 기타 지시사항

CMS-T-00002416-A.1



중요

- ▶ 기계 손상에 대한 위험 상황을 알리는 표시입니다.



환경 지침

- ▶ 환경 오염에 대한 위험을 표시합니다.



알림

최적의 사용을 위한 적용 팁과 지침을 표시합니다.

2.2.3 작동 방법

CMS-T-00000473-E.1

2.2.3.1 번호로 표시된 작동 방법

CMS-T-005217-B.1

특정 순서로 실행해야 하는 작동 방법은 번호로 표시되어 있습니다. 지정된 작동 순서를 준수해야 합니다.

예:

1. 작동 방법 1
2. 작동 방법 2

2.2.3.2 작동 방법 및 반응

CMS-T-005678-B.1

작동 방법에 대한 반응은 화살표로 표시되어 있습니다.

예:

1. 작동 방법 1

➔ 작동 방법 1에 대한 반응

2. 작동 방법 2

2.2.3.3 대체 작동 방법

CMS-T-00000110-B.1

대체 작동 방법은 "or"라는 단어와 함께 제시됩니다.

2 | 작동 설명서 사용된 그림

예:

1. 작동 방법 1

또는

대체 작동 방법

2. 작동 방법 2

2.2.3.4 한 작동을 통한 작동 방법

CMS-T-005211-C.1

한 작동을 통한 작동 방법은 번호가 아닌 화살표로 표시됩니다.

예:

▶ 작동 방법

2.2.3.5 순서 없는 작동 방법

CMS-T-005214-C.1

특정 순서가 필요 없는 작업 방법은 목록에서 화살표로 표시됩니다.

예:

▶ 작동 방법

▶ 작동 방법

▶ 작동 방법

2.2.3.6 정비소 작업

CMS-T-00013932-B.1



정비소 작업

- ▶ 적절한 교육을 받은 전문 인력이 농업 기술, 안전 기술 및 환경 기술적으로 충분한 사양을 충족하는 전문 정비소에서 실시해야 하는 유지보수 작업을 의미합니다.

2.2.4 목록

CMS-T-000024-A.1

정해진 순서가 아닌 목록들은 열거항목으로서 굵은 점으로 표시되어 있습니다.

예:

- 굵은 점 1
- 굵은 점 2

2.2.5 그림에서 항목번호

CMS-T-000023-B.1

예를 들어 **1**과 같이 텍스트에 있는 네모 숫자는 인접한 그림의 항목번호를 의미합니다.

2.2.6 방향 정보

CMS-T-00012309-A.1

달리 명시되지 않는 한 모든 방향 정보는 주행 방향이 적용됩니다.

2.3 관련 문서

CMS-T-00000616-B.1

부록에서 관련 문서 목록을 확인하실 수 있습니다.

2.4 디지털 작동설명서

CMS-T-00002024-B.1

디지털 작동설명서 및 E-Learning을 AMAZONE 웹사이트 정보 포털에서 다운로드하실 수 있습니다.

2.5 여러분의 의견이 중요합니다.

CMS-T-000059-D.1

친애하는 독자 여러분, 당사의 문서는 정기적으로 업데이트됩니다. 개선을 위한 여러분의 제안은 사용자에게 더욱더 편리한 문서를 만드는데 커다란 도움이 됩니다. 여러분의 제안사항들을 서신, 팩스 또는 이메일로 보내주시기 바랍니다.

AMAZONEN-WERKE H. Dreyer SE & Co. KG
Technische Redaktion
Postfach 51
D-49202 Hasbergen
Fax: +49 (0) 5405 501-234
E-Mail: tr.feedback@amazone.de

CMS-I-00000638

규정에 맞는 사용

3

CMS-T-00003618-A.1

- 작동 단말기로 농기구가 제어됩니다.
- 작동 설명서는 작동 단말기의 일부입니다. 작동 단말기는 본 작동 설명서에 따라서 사용해야 합니다. 본 작동 설명서에 설명되지 않은 작동 단말기의 사용은 중상 또는 사망 및 기계 손상과 재산상의 손해의 원인이 될 수 있습니다.
- 적절한 사용으로 명시된 것 외의 다른 사용은 규정에 맞지 않습니다. 부적절한 사용으로 인한 손상에 대해 제조업체는 그 어떤 책임도 지지 않으며, 이에 대한 책임은 온전히 작동자에게 있습니다.

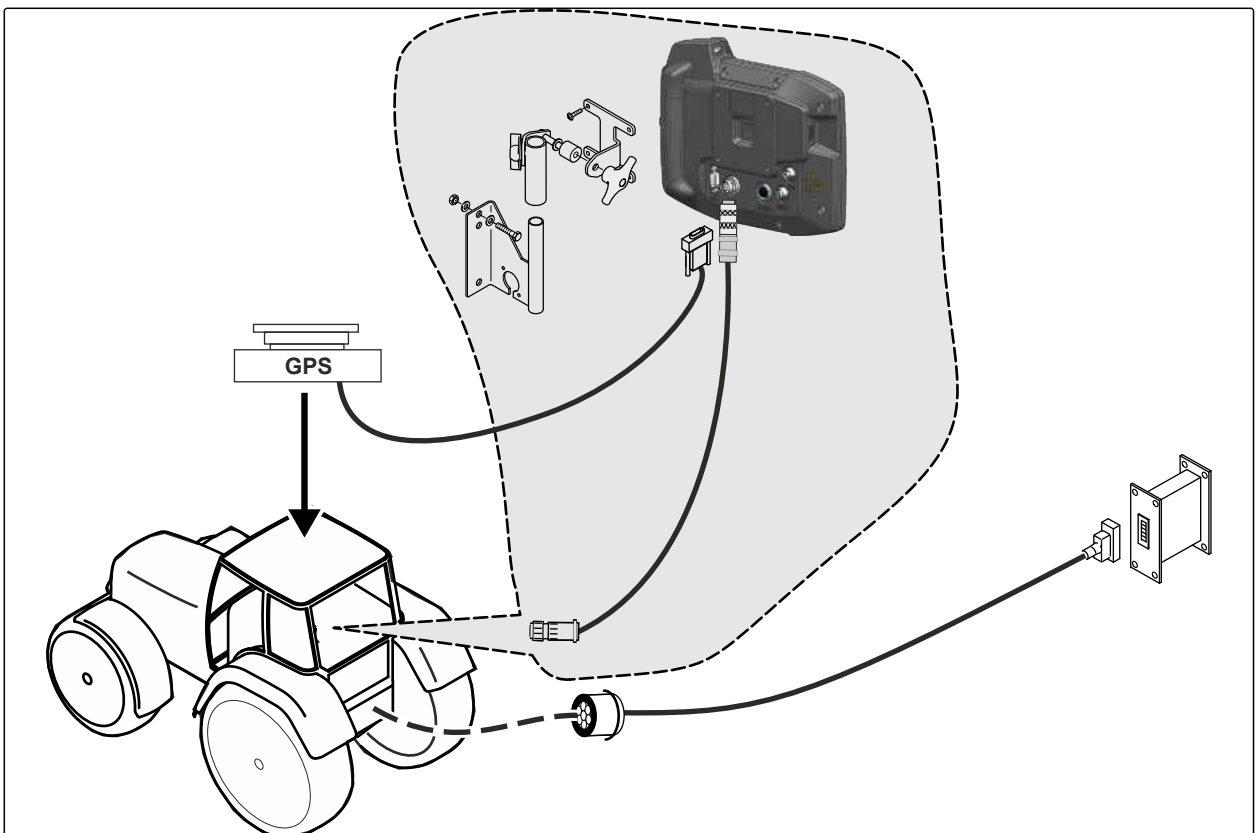
조립 설명서

4

CMS-T-00003680-C.1

4.1 AmaTron 4 장착

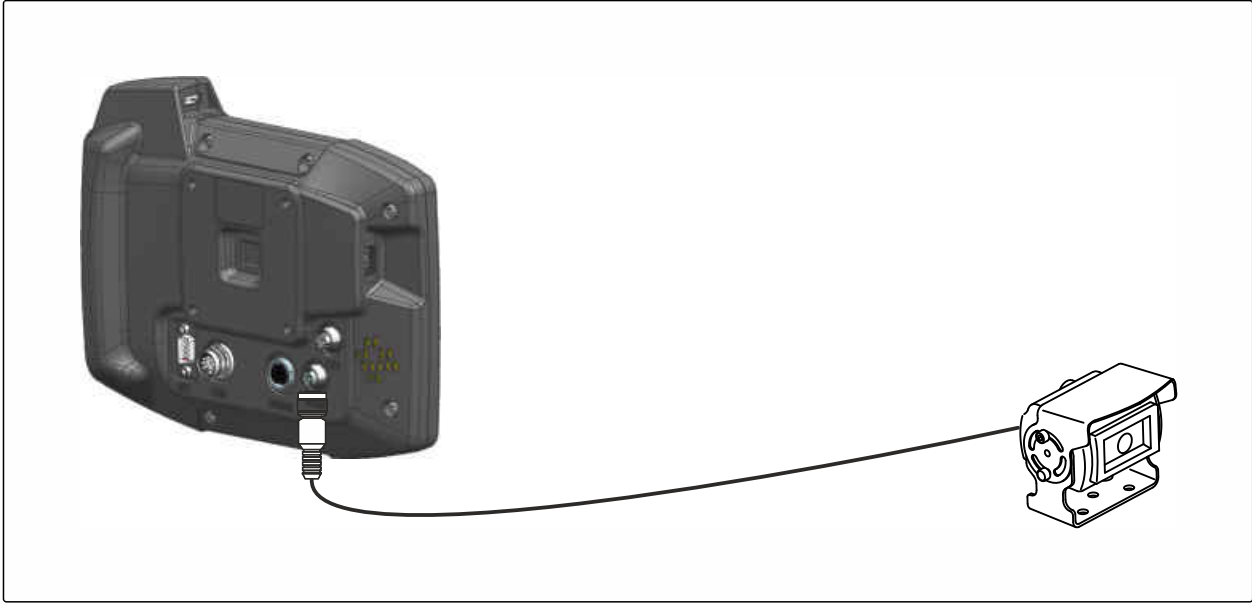
CMS-T-00000302-D.1



CMS-I-00000230

4.2 카메라 연결

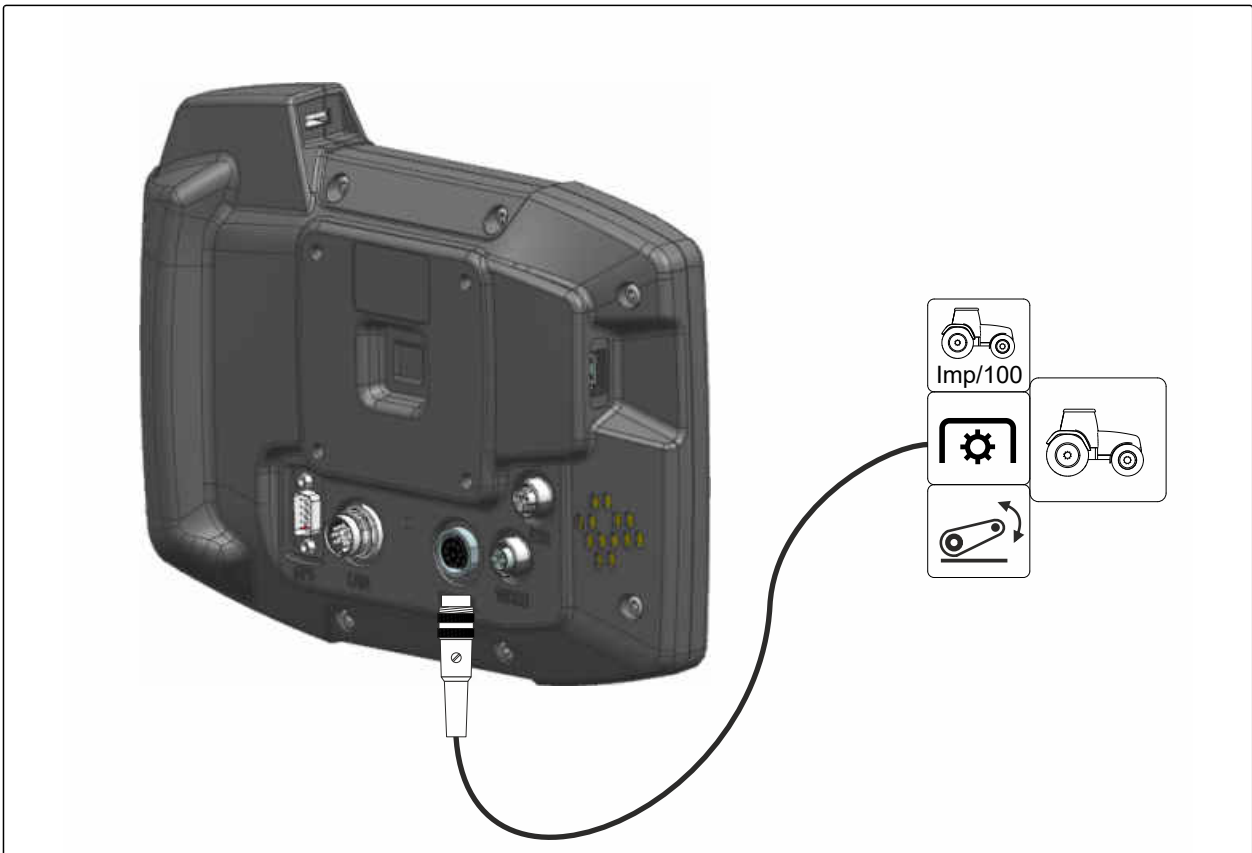
CMS-T-00003681-A.1



CMS-I-00002708

4.3 신호 플러그 연결

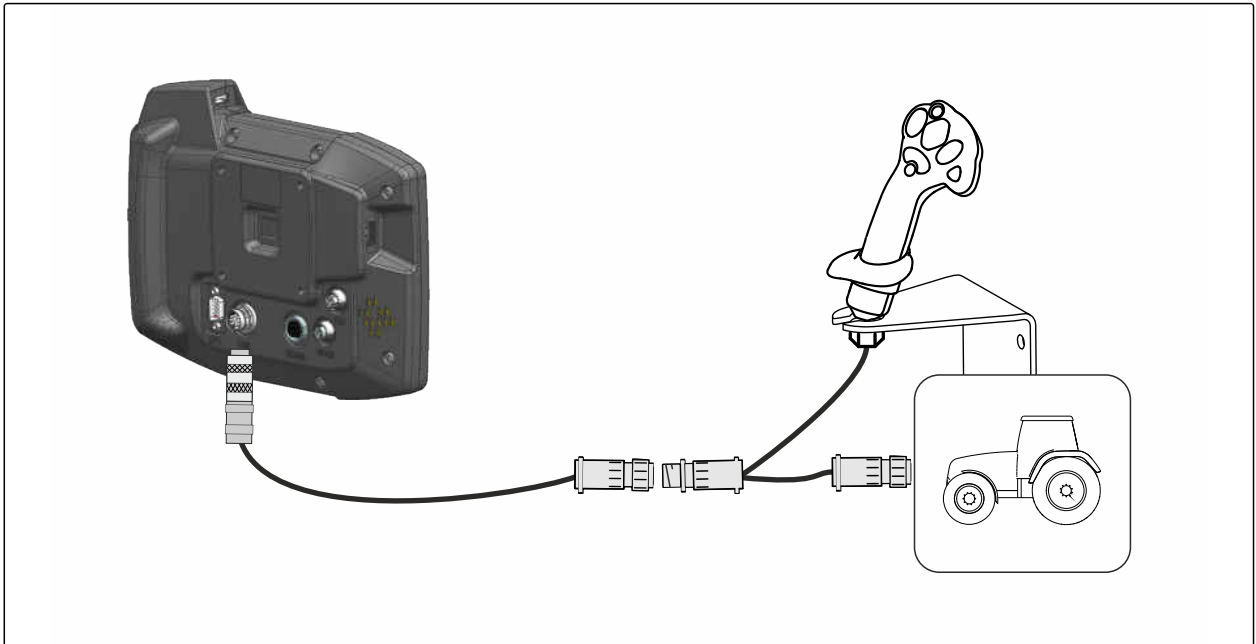
CMS-T-00003682-C.1



CMS-I-00002707

4.4 AUX-N 입력장치 연결

CMS-T-00003927-B.1



CMS-I-00002901



알림

그림은 AMAZONE AUX-N 입력장치의 연결을 설명합니다. 다른 제조업체의 AUX-N 입력장치 연결은 이와 다를 수 있습니다.

AmaTron 4 개요

5

CMS-T-00001632-E.1

5.1 전면 뷰

CMS-T-00001633-C.1

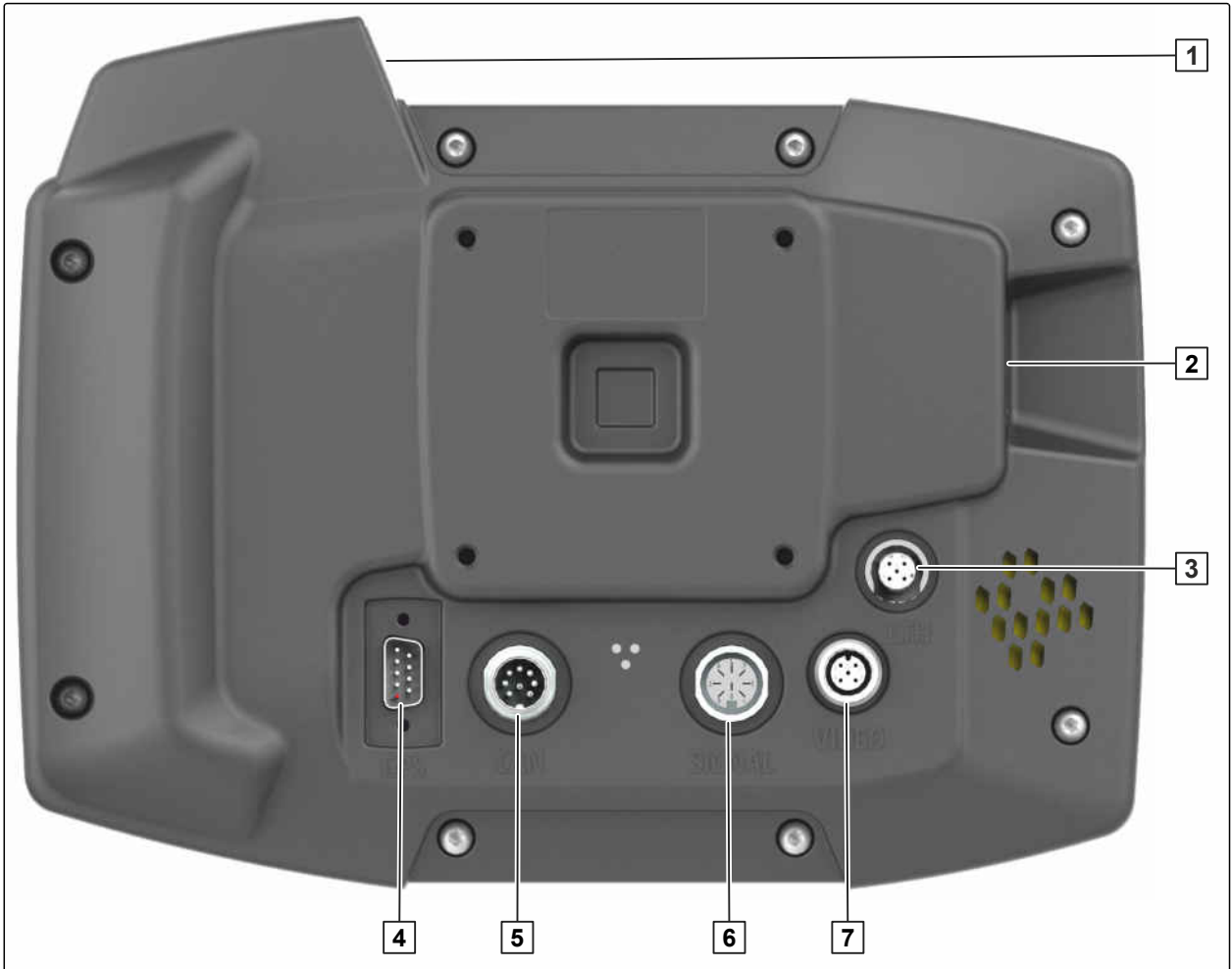


CMS-I-00001011

- | | |
|----------------------|--------------------------|
| 1 메인 메뉴 버튼 | 2 맵 뷰 버튼 |
| 3 유니버설 터미널 버튼 | 4 ISB 버튼 |
| 5 상태등 | 6 장치 제어를 위한 선택 버튼 |
| 7 ON/OFF 버튼 | 8 근접 센서 |
| 9 밝기 센서 | 10 터치 디스플레이 |

5.2 연결

CMS-T-00000185-B.1



CMS-I-00000100

- | | |
|----------------------------|--------------------|
| 1 상단 USB 포트 | 2 후면 USB 포트 |
| 3 서비스 작업을 위한 이더넷 포트 | 4 GPS 신호 연결 |
| 5 CAN 버스 연결 | 6 센서 신호 연결 |
| 7 카메라 연결 | |

5.3 명판

CMS-T-00010641-A.1

- | |
|---------------------|
| 1 부품 번호 |
| 2 암호화된 달력 날짜 |
| 3 수정 번호 |
| 4 일련번호 |



CMS-I-00007283

- 1 기기 번호
- 2 암호화된 달력 날짜
- 3 유형



CMS-I-00007286

5.4 ISB 버튼

CMS-T-00013136-A.1

ISB 버튼 기능은 연결된 장치에 따라 다릅니다. 장치에 ISB 기능이 있는 경우 ISB 기능은 장치의 작동설명서에 설명되어 있습니다.

개요에서 사용자 인터페이스

6

CMS-T-00000210-H.1

6.1 메인 메뉴

CMS-T-00000234-D.1

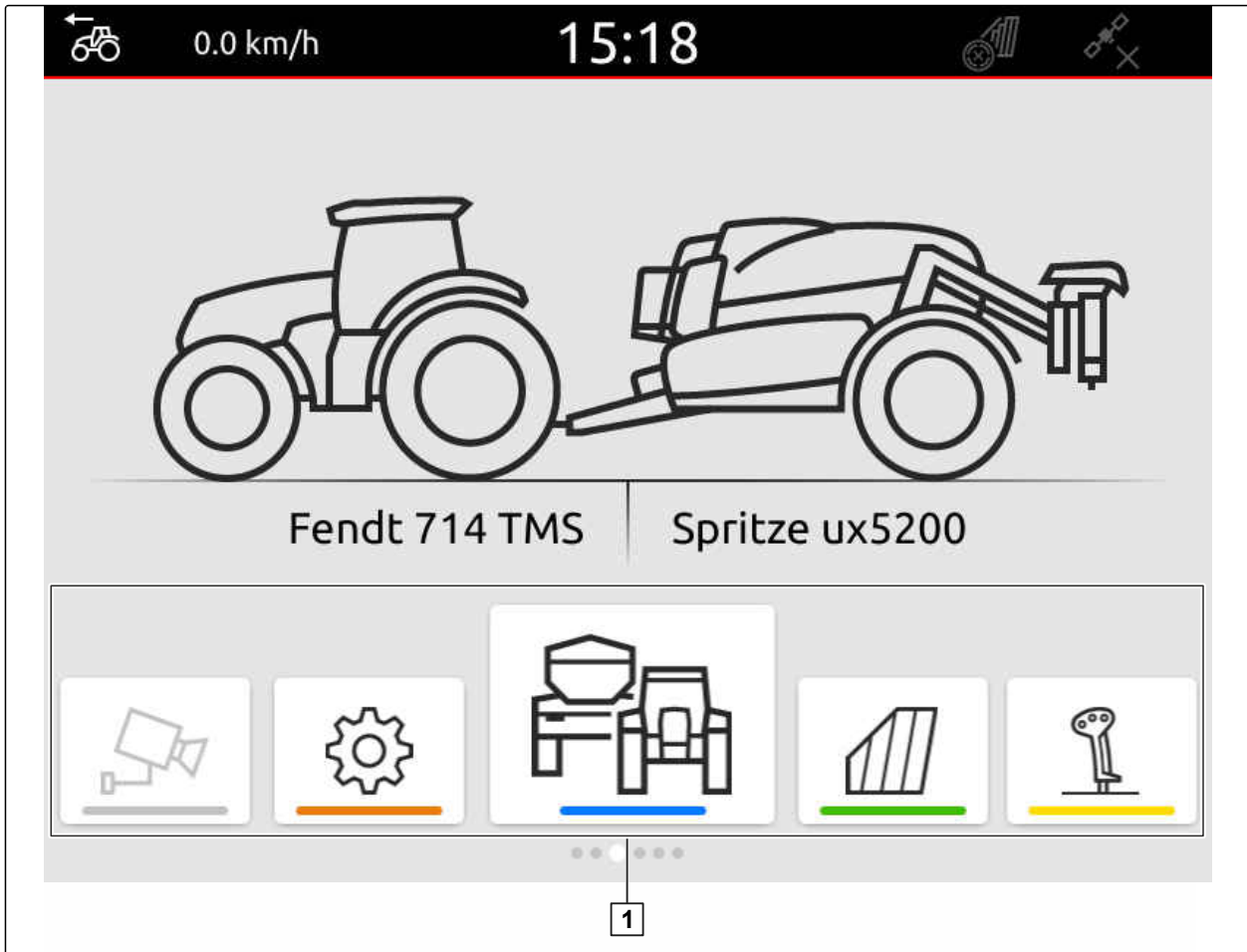


CMS-I-00000104

- 1 상태바
- 2 연결된 장치 사이에서 전환
- 3 활성화된 장치와 트랙터 표시
- 4 애플리케이션 캐러셀

6.2 애플리케이션 캐러셀

CMS-T-00000254-E.1



CMS-I-00000110

애플리케이션 캐러셀(1)에는 다음 애플리케이션이 포함되어 있습니다.

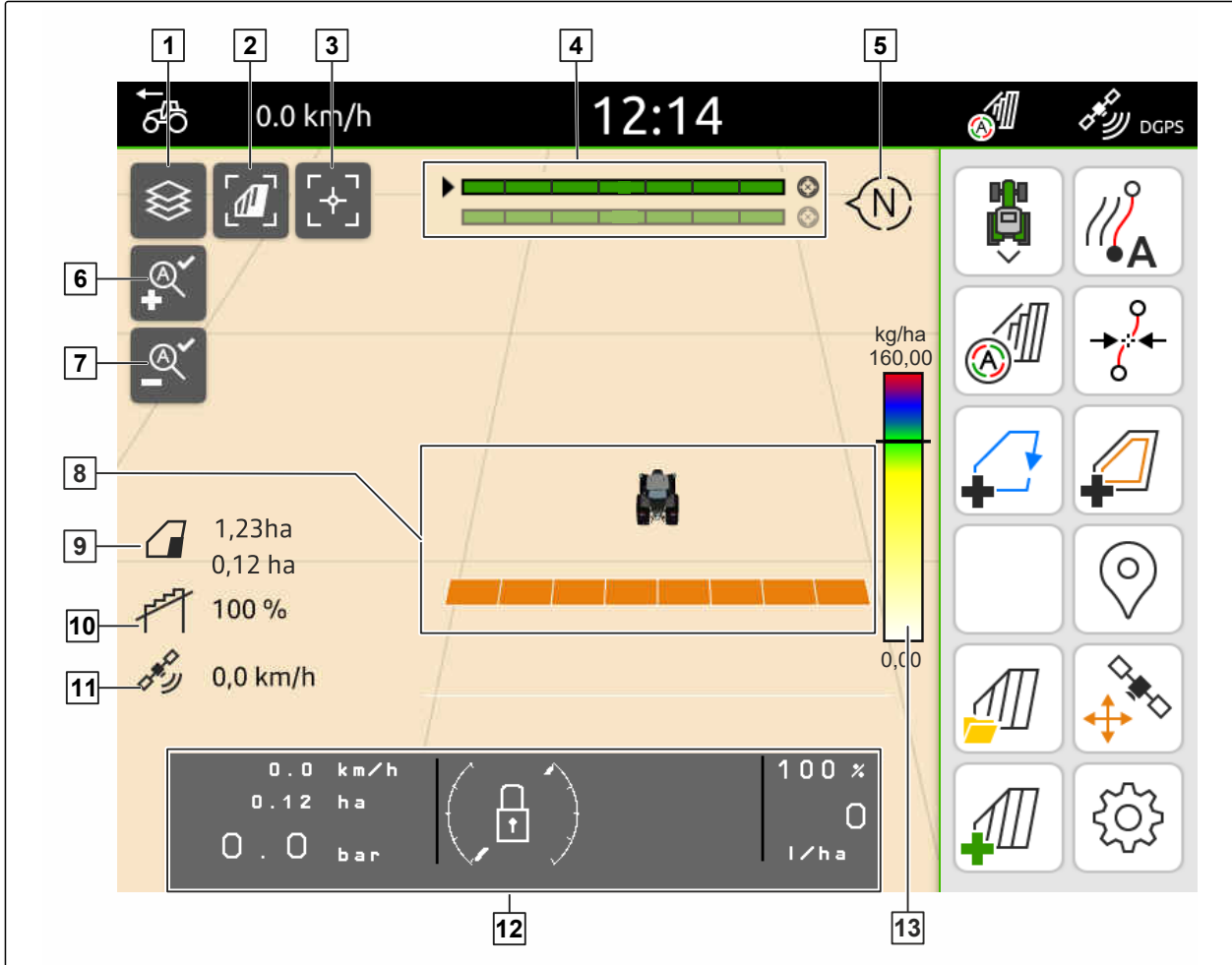
애플리케이션	버튼	기능
유니버설 터미널	<p>기호는 선택한 장치에 따라 다릅니다.</p> 	연결된 장치의 제어 표시
AUX-N 배치		연결된 AUX-N 입력장치 구성하기
셋업 메뉴		AmaTron 4 구성
장치 관리		트랙터 및 장치 개요, 트랙터 및 장치 구성
카메라		카메라 이미지 보기
맵 뷰		맵 뷰 열기
가져오기		수주 데이터, shape 파일 및 Spot-Spraying 맵 가져오기

6.3 맵 뷰

CMS-T-00000241-H.1

6.3.1 지도

CMS-T-00000242-G.1



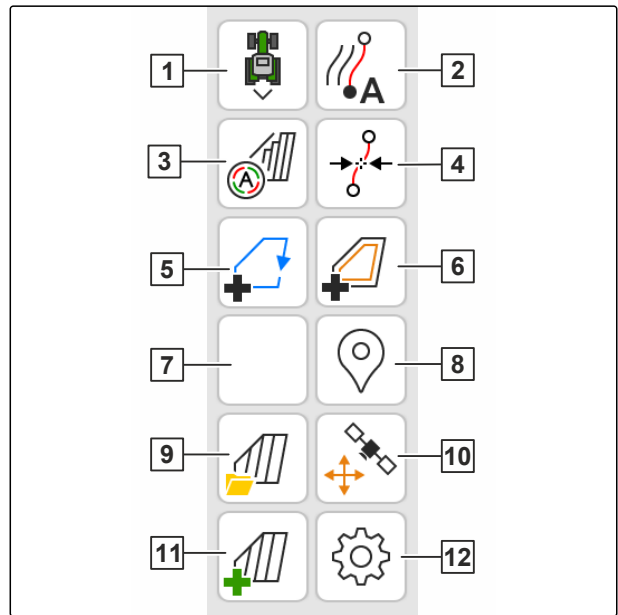
CMS-I-00000105

- | | |
|---|--|
| <ul style="list-style-type: none"> 1 애플리케이션 맵 선택 3 트랙터 및 장치 초점 5 나침판 7 최소 배율 단계 지정 9 필드 크기 및 작업한 면적 11 GPS 속도 13 애플리케이션 맵의 가치 척도 | <ul style="list-style-type: none"> 2 필드 개요 전환 4 MultiBoom 선택 6 최대 배율 단계 지정 8 트랙터 및 장치를 위한 기호 10 중복 정도 12 장치 정보 |
|---|--|

6.3.2 작업메뉴

CMS-T-00000243-D.1

- 1 주행방향 변경
- 2 트랙라인 추가
- 3 자동 부분폭 제어 활성화
- 4 트랙라인 이동
- 5 논경계 추가
- 6 가상 두령 추가
- 7 기능 없음
- 8 표시 추가
- 9 필드 메뉴 열기
- 10 GPS 드리프트 교정
- 11 새로운 필드 생성
- 12 맵 뷰 구성

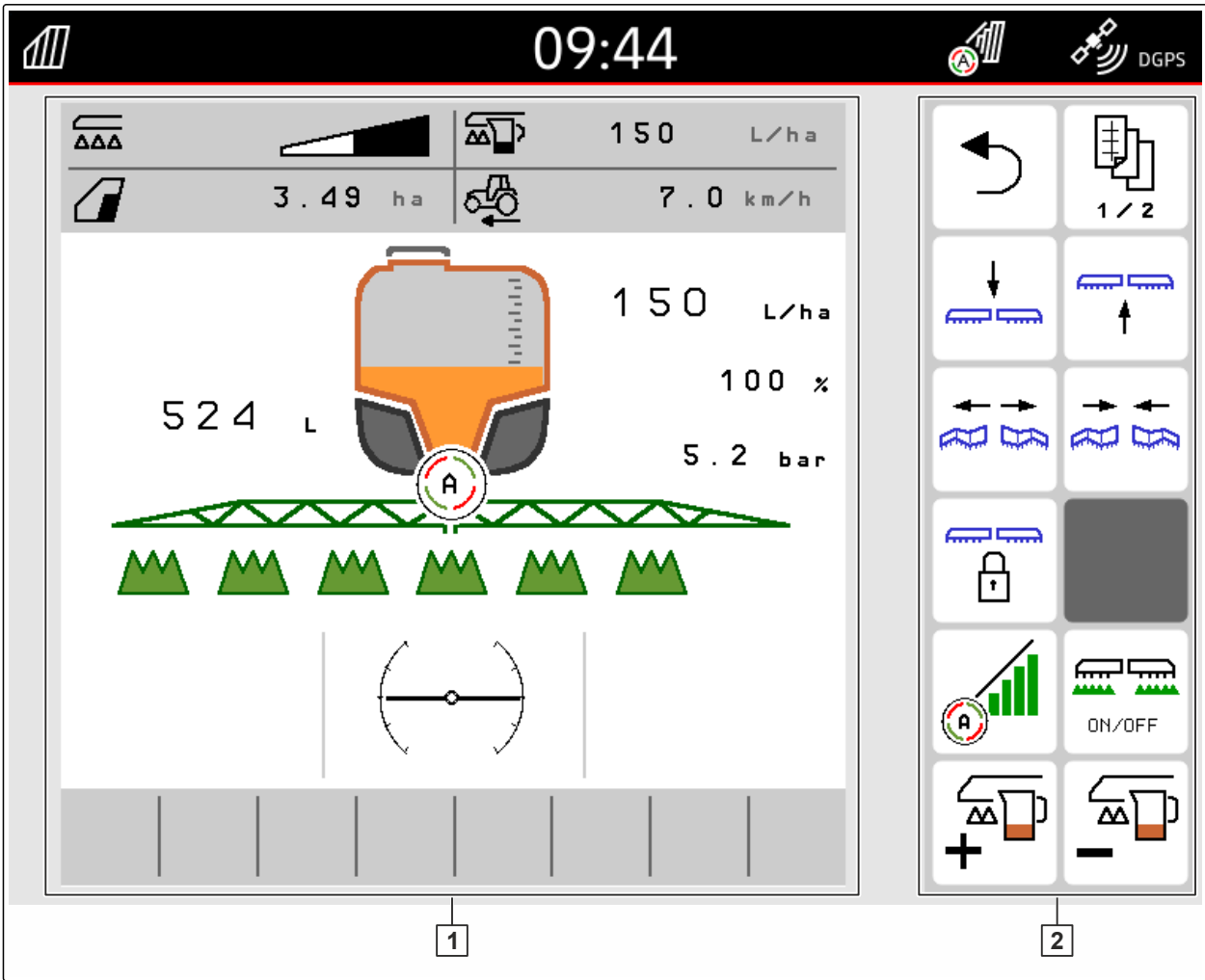


CMS-I-00000142

6.4 유니버설 터미널

CMS-T-00000236-D.1

유니버설 터미널에는 장치 제어의 인터페이스가 표시됩니다. 유니버설 터미널을 통해 장치 정보를 불러오고 장치를 제어할 수 있습니다. 유니버설 터미널은 "Implement information" 및 "Function buttons" 영역으로 구분되어 있습니다. 장치에 따라 장치 정보 영역에도 버튼이 있을 수 있습니다.



CMS-I-00000107

1 장치 정보 및 장치 제어

2 기능 버튼

i 알림

유니버설 터미널에서 디스플레이는 연결된 장치에 따라 다릅니다.

기본 조작

7

CMS-T-00000181-I.1

7.1 AmaTron 4 켜기 및 끄기

CMS-T-00000207-D.1

- ▶ *AmaTron 4*를 켜려면,
ON/OFF 버튼(1)을 누르십시오.

i 알림

AUX-N 입력장치가 연결되어 있는 경우, AUX-N 입력장치의 배치를 확인해야 합니다. 참조 페이지 147.

- ▶ *AmaTron 4*를 끄려면,
ON/OFF 버튼(1)을 누른 상태로 유지하십시오.



CMS-I-00000108

7.2 USB 스틱 사용

CMS-T-00013137-B.1

📄 전제조건

- ⊗ USB 스틱 용량 최대 64 GB
 - ⊗ FAT32 파일 시스템으로 포맷된 USB 스틱
- ▶ 적합한 USB 스틱을 상단 또는 후면 USB 포트에 꽂습니다.
- ➔ USB 스틱이 인식되었다는 안내가 나타납니다. 가져오기 데이터가 USB 스틱에 있으면 가져오기를 시작할 수 있습니다 참조 페이지 37.

7.3 애플리케이션 간의 전환

CMS-T-00000250-F.1

7.3.1 메뉴 버튼 사용

1. 메인 메뉴를 열려면,
[1]를 누르십시오.
2. 맵 뷰를 열려면,
[2]를 누르십시오.
3. 유니버설 터미널을 열려면,
[3]를 누르십시오.

CMS-T-00000251-C.1

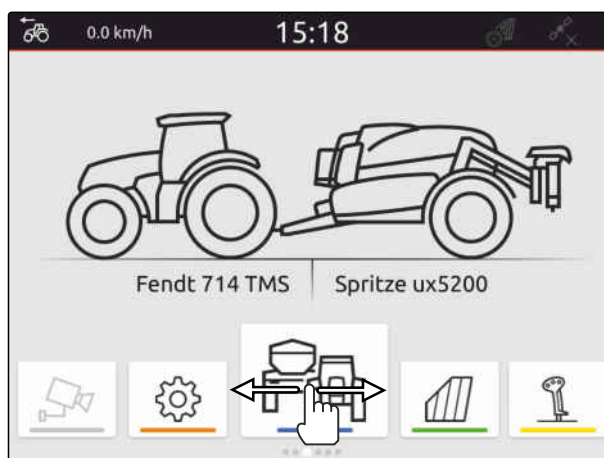


CMS-I-00000109

7.3.2 애플리케이션 캐러셀 사용

1. 메인 메뉴에서 손가락으로 애플리케이션 캐러셀을 왼쪽이나 오른쪽으로 넘기십시오.
2. 원하는 애플리케이션을 선택하십시오.

CMS-T-00000252-B.1



CMS-I-00000276

7.3.3 스와이프 제스처 사용

스와이프 제스처를 위한 애플리케이션은 셋업 메뉴에서 선택할 수 있습니다 참조 페이지 36.

CMS-T-00000260-F.1



중요

기계 손상 위험

스вай프 제스처 경우 실수로 장치 제어의 버튼을 조작할 수 있습니다.

- ▶ 디스플레이 가장자리에서 스와이프 제스처를 시작하십시오.
- ▶ 손가락으로 디스플레이의 우측 또는 좌측 가장자리에서 디스플레이 중앙으로 스와이프하십시오.



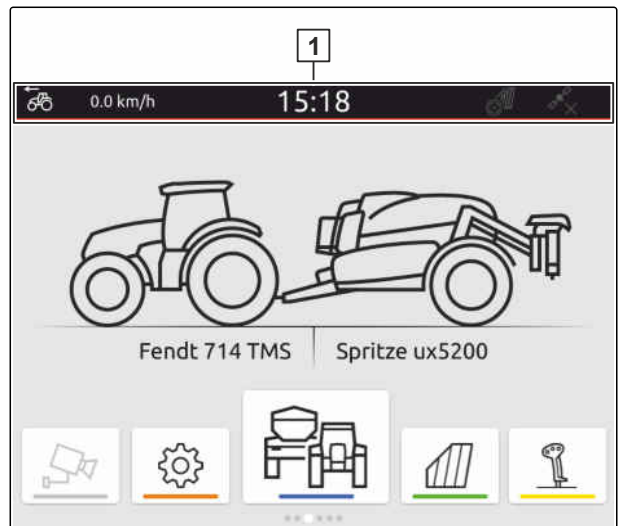
CMS-I-00000277

7.4 상태바 구성하기

CMS-T-00000197-D.1

상태바(1)가 모든 애플리케이션에서 표시됩니다. 상태바 내에 있는 정보는 구성할 수 있습니다.



다음 표에는 사용 가능한 모든 기능이 포함되어 있습니다.



CMS-I-00000310

부호	정보
	자동 부분폭 제어 상태
	속도
	GPS 수신
09:30	시간
	필드명
	선택한 필드의 작업한 면적

7 | 기본 조작
 퀵 스타트 메뉴 사용

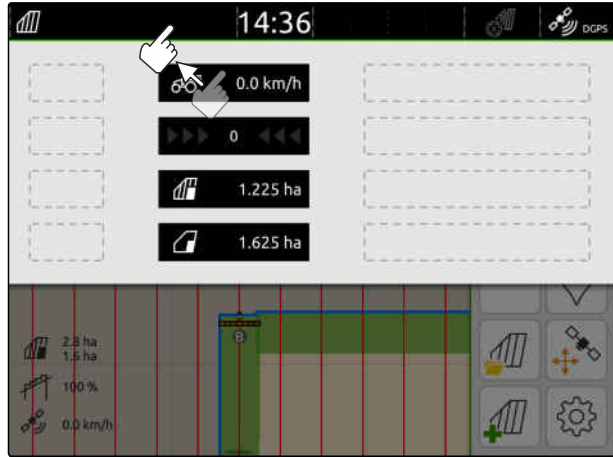
부호	정보
	선택한 필드의 작업하지 않은 면적
	트랙라인 편차

1. 상태바를 손가락으로 2초 동안 누르십시오.

➔ 모든 정보가 개요에 표시됩니다.

2. 상태바에 정보를 추가하거나 삭제하려면, 손가락으로 원하는 정보를 원하는 위치에 이동시킵니다.

3. 구성을 종료하려면, 디스플레이 정보 개요 하단을 터치하십시오.












CMS-I-00000145

7.5 퀵 스타트 메뉴 사용

CMS-T-00000203-E.1

퀵 스타트 메뉴에는 다음 기능에 빠르게 접속할 수 있는 버튼이 있습니다.

부호	기능
	진단 데이터 내보내기.
	AUX-N 배치 불러오기.
	수주 데이터를 PDF 파일로 내보내기.
	수주 데이터를 ISO-XML 형식으로 내보내기.
	팁 불러오기.
	주간모드 및 야간모드 전환.
	ISO-XML 수주 데이터 및 shape 파일 가져오기.
	슬라이더로 음향 조절.
	슬라이더로 디스플레이 밝기 조절.

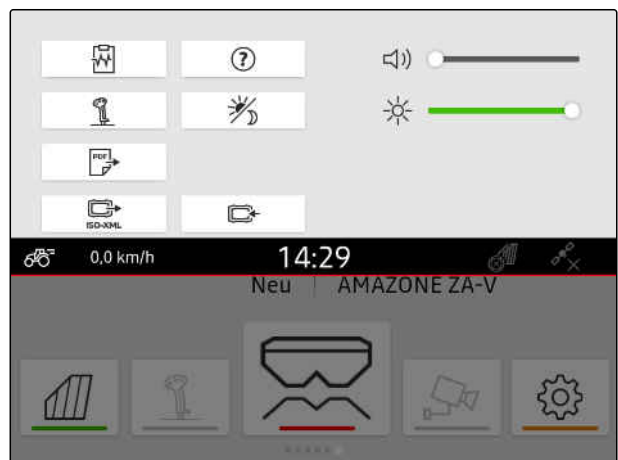
1. 손가락으로 디스플레이 상단 가장자리에서 디스플레이 중앙으로 스와이프하십시오.

➔ 퀵 스타트 메뉴가 열립니다.



CMS-I-00000278

2. 원하는 기능을 선택하십시오.
3. *퀵 스타트 메뉴를 닫으려면,* 디스플레이 퀵 스타트 메뉴 하단을 터치하십시오.



CMS-I-00000144

7.6 숫자값 입력

CMS-T-00000204-B.1

숫자값을 입력해야 할 경우, 숫자 키패드가 열립니다. 여기에 계산기 기능이 추가됩니다. 실행된 계산은 입력한 값 위에 표시됩니다. 유효한 값 범위가 괄호 안에 표시됩니다.

1. 숫자 또는 계산을 입력하십시오.
2. ✓ 으로 입력 확인을 누르십시오.

또는

입력을 중단하려면,
숫자 키패드 위에 있는 디스플레이를 터치하십시오.



CMS-I-00000111

7.7 문자 입력

CMS-T-00000205-D.1

문자를 입력해야 할 경우, 숫자 키패드가 열립니다.


- ▶ 숫자 또는 특수문자를 입력하려면,

 기호를 선택하십시오.



CMS-I-00000113


- ▶ 기타 특수문자를 불러오려면,

 기호를 선택하십시오.

알림


중국어 또는 일본어를 선택한 경우 라틴 문자는 중국어 또는 일본어 문자로 변환됩니다. 변환을 위해 제안이 표시됩니다. 일본어 문자를 사용하는 경우, 다양한 문자 유형 중에서 선택할 수 있습니다.

- ▶ 일본어 문자 유형 중에 선택하려면,

 버튼을 선택하십시오.



CMS-I-00005064

- ▶  으로 텍스트 입력 확인

또는


텍스트 입력을 중단하려면


숫자 키패드 위에 있는 디스플레이를 터치하십시오.

7.8 요소 삭제

CMS-T-00003584-A.1

1. 요소를 삭제하려면,

 기호를 선택하십시오.

2.  으로 삭제를 확인하십시오.

7.9 요소 명칭 변경

CMS-T-00003585-A.1

1. 요소 명칭을 누른 상태로 유지하십시오.
2. 요소 명칭을 입력하십시오.
3. ✓ 명칭을 확인하십시오.

7.10 팁 불러오기

CMS-T-00003638-B.1

팁에는 AmaTron 4 조작에 도움이 되는 지시사항과 영상이 포함되어 있습니다.

팁은 다음 메뉴를 위해 표시됩니다.

- 메인 메뉴
- 맵 뷰
- AUX-N 입력장치를 위한 메뉴

1. 원하는 메뉴로 전환
2. 쿼크 스타트 메뉴를 여십시오.
3. ? 기호를 선택하십시오.



CMS-I-00000278

7.11 연결된 장치 사이에서 전환

CMS-T-00016054-A.1

여러 장치가 연결된 경우 활성화된 장치의 디스플레이 옆에 버튼이 나타납니다. 버튼으로 연결된 장치 사이에서 전환할 수 있습니다. 버튼에 활성화된 장치가 표시됩니다.

- ▶ 연결된 장치 사이에서 전환하려면,
1 버튼을 선택하십시오.



CMS-I-00010529

유니버설 터미널 사용

8

CMS-T-00000475-B.1

유니버설 터미널에서 장치제어가 표시됩니다. 유니버설 터미널로 장치를 조작할 수 있습니다. 연결된 장치의 제어 사이를 전환할 수 있습니다.

장치 제어 버튼은 직접 터치하거나 AmaTron 4의 우측 버튼을 사용하여 조작할 수 있습니다. 버튼 배열은 사용자 인터페이스의 버튼 표시와 일치합니다.

1. 유니버설 터미널을 열려면,
유니버설 터미널을 위한 버튼 **(1)**을 누르십시오.
 2. 전환할 수 있는 장치 제어를 선택하려면,
유니버설 터미널을 위한 버튼 **(1)**을 누른 상태로 유지하십시오.
- ➔ 연결된 장치 목록이 열립니다.
3. 원하는 장치를 선택하십시오.
- ➔ 선택한 장치에는 체크표시가 있습니다.
4. 선택한 장치의 제어 사이를 전환하려면,
유니버설 터미널을 위한 버튼 **(1)**을 누르십시오.



CMS-I-00000313

기본 설정 입력

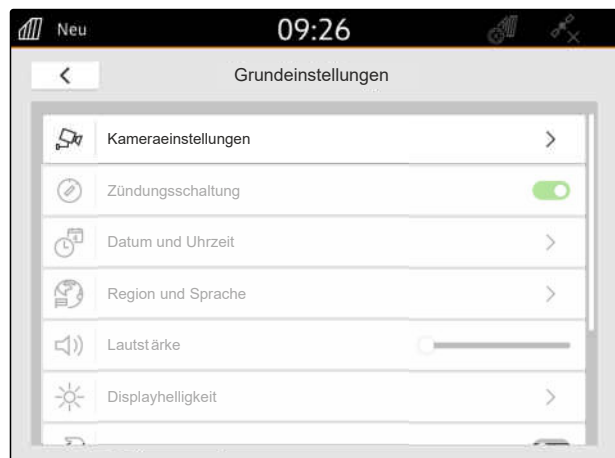
9

CMS-T-00000182-K.1

9.1 카메라 조절

CMS-T-00000212-I.1

1. 셋업 메뉴에서 **"Basic settings"** > **"Camera settings"**를 선택하십시오.

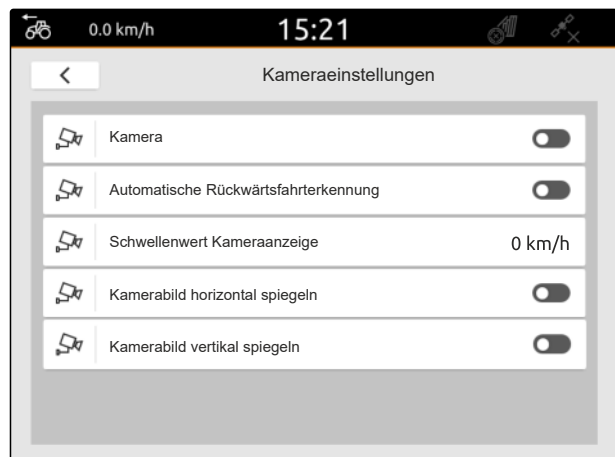


CMS-I-00000152

2. 카메라를 사용하려면, **"Camera"**를 활성화하십시오.
3. 후진 기어를 넣을 때 카메라 이미지를 자동으로 표시하려면, **"Automatic reverse drive detection"**을 활성화하십시오.

카메라 디스플레이의 임계값은 후진시 어떤 속도에서부터 카메라 이미지가 표시되는지 지정합니다.

4. **"Camera display threshold value"**에서 원하는 속도를 입력하십시오.
5. 카메라 이미지를 미러링하려면, **"Mirror camera image horizontally"** 또는 **"Mirror camera image vertically"**를 활성화하십시오.



CMS-I-00000165

9.2 점화 스위치 활성화

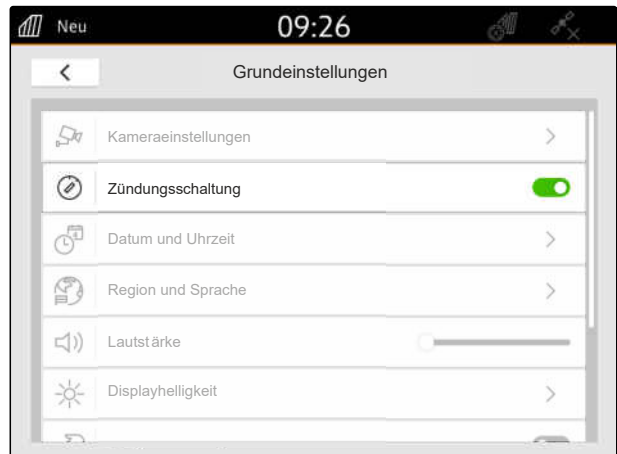
CMS-T-00000214-F.1

점화 스위치가 활성화되면, AmaTron 4가 트랙터 점화 와 함께 켜지고 꺼집니다.

1. 셋업 메뉴에서 **"Basic settings"**를 선택하십시오.
2. **"Ignition switch"**를 활성화하십시오.

또는

"Ignition switch"를 비활성화하십시오.

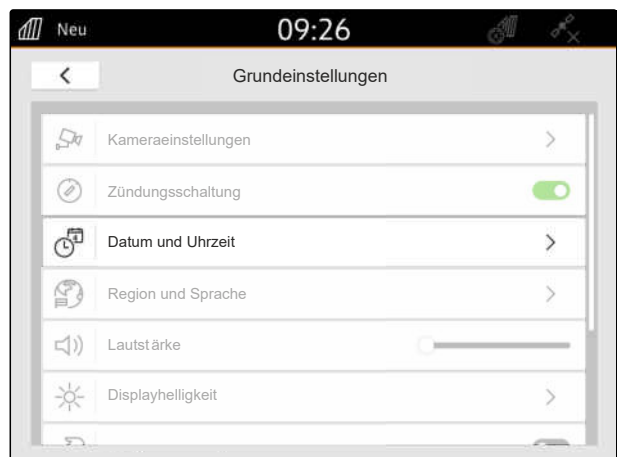


CMS-I-00000160

9.3 날짜 및 시간 설정

CMS-T-00001685-F.1

1. 셋업 메뉴에서 **"Basic settings" > "Date and time"**를 선택하십시오.



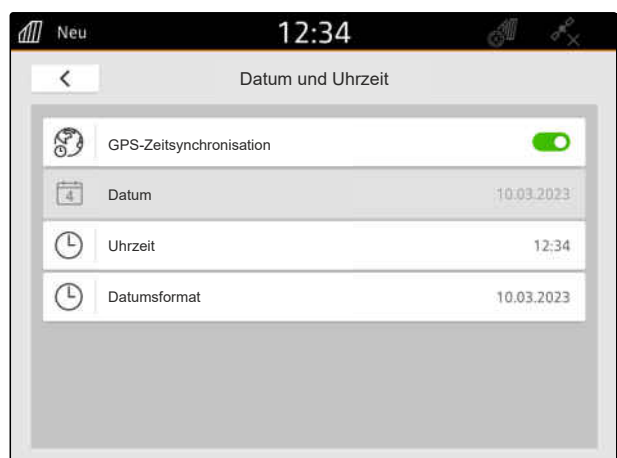
CMS-I-00000148

2. 날짜와 시간을 GPS 신호를 통해 불러오려면, **"GPS time synchronization"**를 활성화하십시오.

또는

날짜와 시간을 수동으로 입력하려면, **"GPS time synchronization"**를 비활성화하십시오.

3. **"Date"**에서 원하는 날짜를 입력하십시오.
4. **"Date format"**에서 원하는 날짜 형식을 설정하십시오.
5. **"Time"**에서 원하는 시간, 시간 형식 및 표준시를 입력하십시오.



CMS-I-00000153

9.4 언어 및 지역 설정 변경

CMS-T-00000216-F.1

1. 셋업 메뉴에서 **"Basic settings"** > **"Region and language"**를 선택하십시오.



CMS-I-00001049

2. **"Language"**에서 원하는 언어를 선택하십시오.
3. **"Decimal separator"**에서 원하는 소수점 분리표시를 선택하십시오.
4. **"System of units"**에서 원하는 단위계를 선택하십시오.



CMS-I-00000161

9.5 음향 조절

CMS-T-00003606-D.1

9.5.1 음향을 기본 설정에서 조절

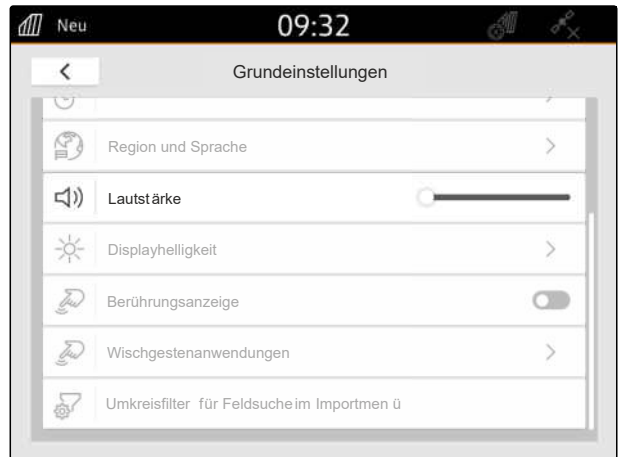
CMS-T-00000220-G.1

1. 셋업 메뉴에서 **"Basic settings"**를 선택하십시오.



CMS-I-00000167

2. 음향을 스크롤바로 설정하십시오.



CMS-I-00000178

9.5.2 음향을 킥 스타트 메뉴로 설정

1. 손가락으로 디스플레이 상단 가장자리에서 디스플레이 중앙으로 스와이프하십시오.

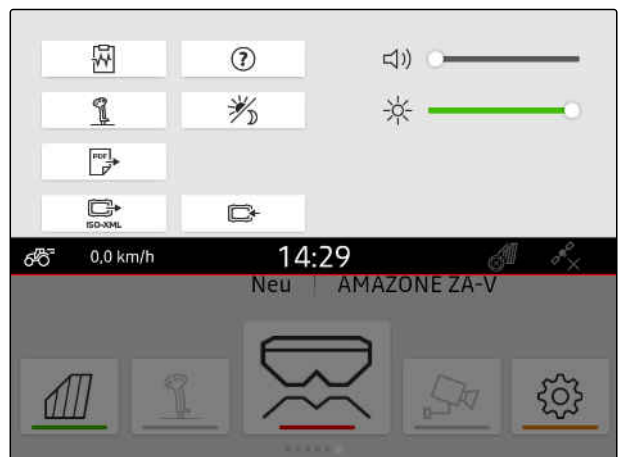
➔ 킥 스타트 메뉴가 열립니다.



CMS-T-00003607-C.1

CMS-I-00000278

2. 음향을 스크롤바로 설정하십시오.



CMS-I-00000144

9.6 디스플레이 밝기 조절하기

CMS-T-00003608-D.1

9.6.1 기본 설정에서 디스플레이 밝기 조절

CMS-T-00000221-G.1

1. 셋업 메뉴에서 **"Basic settings" > "Display brightness"**를 선택하십시오.



CMS-I-00000181

2. 디스플레이 밝기를 스크롤바로 설정하십시오.
3. **디스플레이 밝기를 주변 밝기로 자동 조정하려면,**
"Automatic display brightness"를 활성화하십시오.
4. **주변 밝기에 따라 주간 모드와 야간 모드를 자동으로 전환하려면,**
"Automatic day/night switchover"을 활성화하십시오.



CMS-I-00004917

9.6.2 퀵 스타트 메뉴로 디스플레이 밝기 설정

CMS-T-00003609-C.1

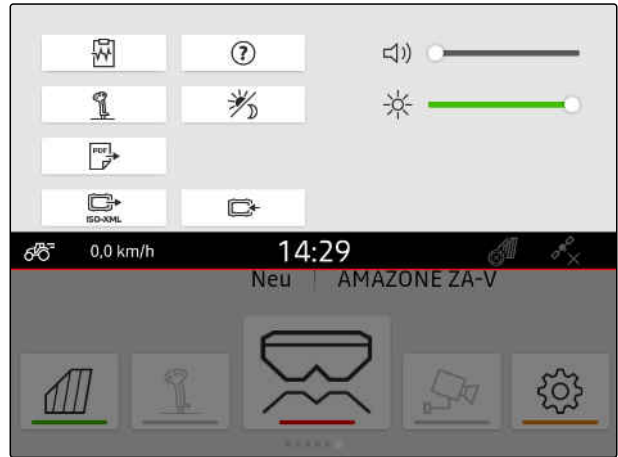
1. 손가락으로 디스플레이 상단 가장자리에서 디스플레이 중앙으로 스와이프하십시오.

➔ 퀵 스타트 메뉴가 열립니다.



CMS-I-00000278

2. 디스플레이 밝기를 스크롤바로 설정하십시오.



CMS-I-00000144

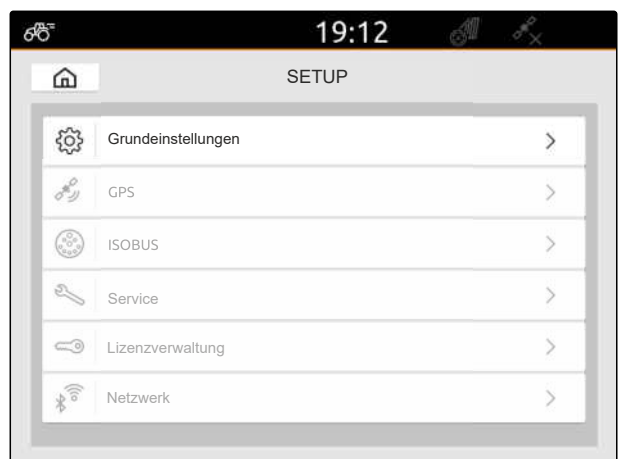
9.7 디스플레이 터치 보기

이 기능을 활성화하면 화면을 터치할 때마다 터치 지점에 흰색 원이 표시됩니다.



CMS-I-00002924

1. 셋업 메뉴에서 "Basic settings"를 선택하십시오.



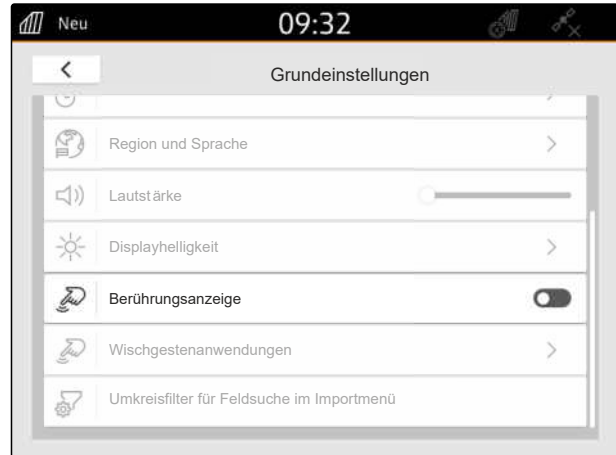
CMS-I-00000167

9 | 기본 설정 입력 스 와이프 제스처 활성화

2. "Touch display"를 활성화하십시오.

또는

"Touch display"를 비활성화하십시오.



CMS-I-00000180

9.8 스 와이프 제스처 활성화

CMS-T-00000224-G.1

스 와이프 제스처를 통해 다음 애플리케이션 사이에서 전환할 수 있습니다.

- 맵 뷰
- 카메라 이미지
- 연결된 모든 장치를 위한 유니버설 터미널

1. 셋업 메뉴에서 "Basic settings" > "Swipe gesture applications"을 선택하십시오.

2. 원하는 애플리케이션을 활성화하십시오.

또는

애플리케이션을 비활성화하십시오.

3. 선택한 애플리케이션 사이에서 전환하려면, 참조 페이지 22.



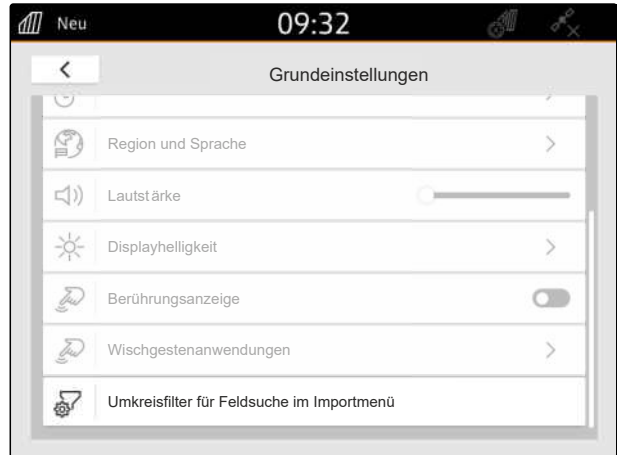
CMS-I-00000182

9.9 가져오기 메뉴에서 필드 검색을 위한 반경 필터 구성

CMS-T-00013055-A.1

가져오기 메뉴에서 shape 파일을 현재 GPS 위치까지의 거리를 통해 필터링할 수 있습니다. 지정된 반경을 벗어난 데이터의 모든 shape 파일은 가져오기 메뉴에서 숨겨집니다.

1. 셋업 메뉴에서 *"Basic settings" > "Perimeter filter for field search in the Import menu"*를 선택하십시오.
2. 원하는 반경을 선택하십시오.



CMS-I-00008290

9.10 USB 스틱 가져오기 데이터 검색

CMS-T-00015854-A.1

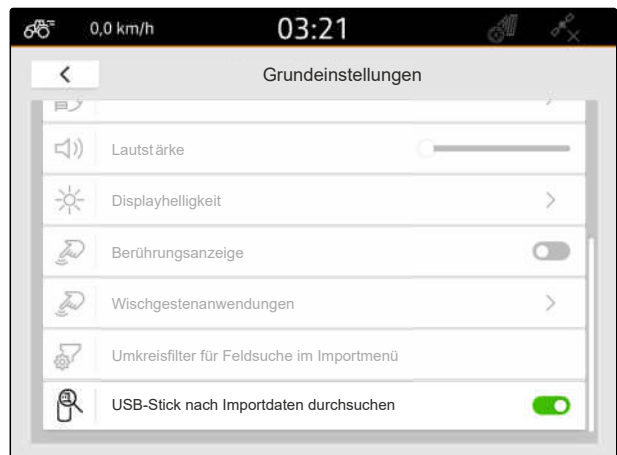
USB 스틱이 삽입되면 AmaTron 4는 USB 스틱에서 가져오기 데이터를 자동으로 검색할 수 있습니다. 가져오기 데이터가 검색된 경우, 가져오기 데이터의 가져오기 여부를 묻는 질문이 나타납니다.

가능한 가져오기 데이터:

- shape 데이터
- ISO-XML 수주 데이터
- Spot-Spraying 맵

▶ 삽입된 USB 스틱에서 가져오기 데이터를 검색하려는 경우:

셋업 메뉴에서 *"Basic settings" > "Search USB flash drive for import data"*를 활성화합니다.



CMS-I-00010418

GPS 조정

10

CMS-T-00001689-H.1

10.1 트랙터 ISOBUS에서 GPS 신호 사용

CMS-T-00010450-B.1

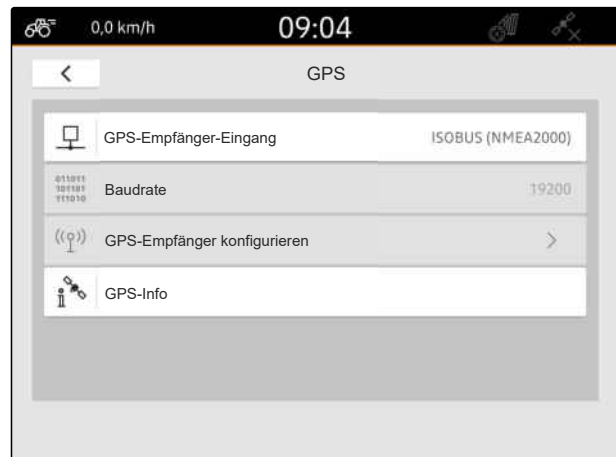
트랙터가 NMEA2000로서 GPS 신호를 ISOBUS에 전송하면, AmaTron 4는 이 GPS 신호를 사용할 수 있습니다.



알림

트랙터가 GPS 신호를 ISOBUS에 전송하면, AmaTron 4는 GPS 신호를 ISOBUS에 전송할 수 없습니다. 참조 페이지 60.

1. 셋업 메뉴에서 "GPS"를 선택하십시오.
 2. "GPS receiver input" "ISOBUS NMEA2000"을 선택하십시오.
- ➔ 메뉴 항목 "Baud rate" 및 "Configuring the GPS receiver"이 비활성화됩니다.



CMS-I-00008403

10.2 GPS 수신기 A100, A101 또는 A631 조정

CMS-T-00001692-G.1

이 GPS 수신기로 양쪽 보정 위성을 수동으로 조정할 수 있습니다. 보정 위성은 보정 데이터를 수신기에 전송합니다. 보정 데이터로 정확도가 향상됩니다.



전제조건

- ⊙ GPS 수신기 A100, A101 또는 A631이 연결되어 있음

1. 셋업 메뉴에서 "GPS"를 선택하십시오.
 2. "GPS receiver input"에서 "GPS (NMEA0183)"를 선택합니다.
 3. "Configuring the GPS receiver"를 선택하십시오.
- ➔ 연결된 GPS 수신기가 검색됩니다.



CMS-I-00001055

4. "Satellite 1" 및 "Satellite 2" "automatic"을 선택하십시오.
- ➔ "automatic" 설정을 통해 GPS 수신기는 자동으로 적합한 위성을 탐색합니다.



CMS-I-00001055



알림

GPS 수신기는 NMEA2000 데이터를 CAN 버스로 전송합니다. 이 설정은 전문 사용자가 활성화해야 합니다.

5. GPS 수신기로 NMEA 2000 데이터를 CAN 버스에 전송하려면, "NMEA 2000 (CAN)"을 활성화하십시오.

10.3 GPS 수신기 Ag-Star 조정

CMS-T-00001693-H.1

이 GPS 수신기는 다양한 구성으로 작동할 수 있습니다. 구성은 위성 시스템과 보정 위성에 따라 다릅니다. GPS 수신기는 지역 및 보정 서비스 이용 가능성에 따라 설정할 수 있습니다.

"SBAS GPS" 보정 모드를 사용하면, SBAS 보정 신호가 수신되는 경우 정확도가 높은 신호를 사용할 수 있습니다.

SBAS에는 보정 서비스 EGNOS, WAAS 및 MSAS가 있습니다. SBAS 사용 가능성에 대한 자세한 정보는 인터넷에서 확인하실 수 있습니다. SBAS를 사용할 수

없는 지역에서는 "GPS/GLONASS" 보정 모드를 사용할 수 있습니다.

전제조건

☑ GPS 수신기 Ag-Star가 연결되어 있음

1. 셋업 메뉴에서 "GPS"를 선택하십시오.
2. "GPS receiver input"에서 "GPS (NMEA0183)"를 선택합니다.
3. "Baud rate"에서 "automatic"을 선택하십시오.
4. "Configuring the GPS receiver"를 선택하십시오.

➔ 연결된 GPS 수신기가 검색됩니다.



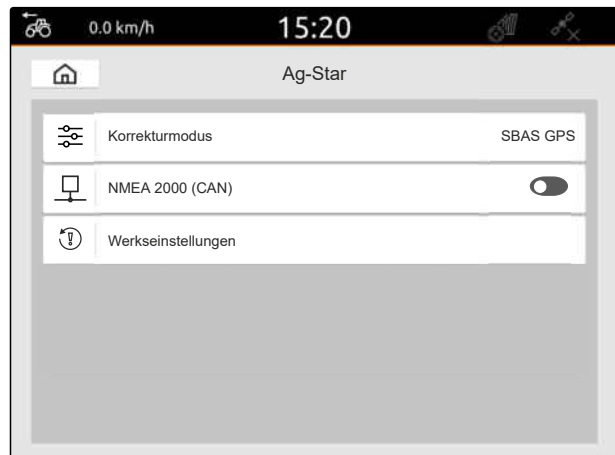
CMS-I-00001056

5. "Correction mode"에서 원하는 보정 모드를 선택하십시오.

알림

GPS 수신기는 NMEA2000 데이터를 CAN 버스로 전송합니다. 이 설정은 전문 사용자가 활성화해야 합니다.

6. GPS 수신기로 NMEA 2000 데이터를 CAN 버스에 전송하려면, "NMEA 2000 (CAN)"을 활성화하십시오.



CMS-I-00001057

10.4 다른 GPS 수신기 조정

CMS-T-00003635-E.1



전제조건

- ⊙ GPS 수신기가 연결되어 있음

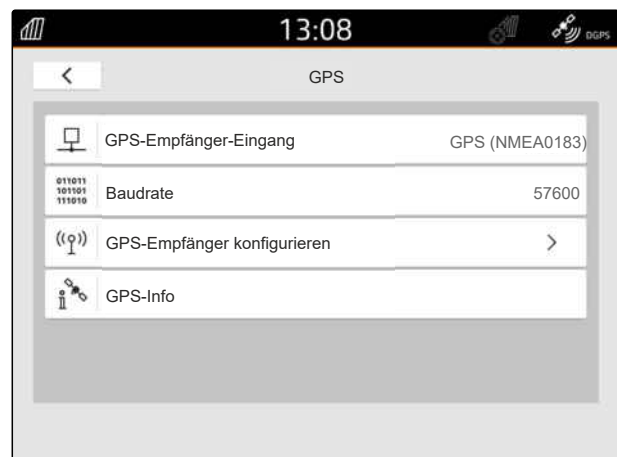
연결된 GPS 수신기는 최소 다음 사항을 충족해야 합니다. GPS 수신기의 작동 설명서에서 지정된 값을 확인할 수 있습니다. GPS 수신기는 트랙터 사양의 일부로서 트랙터를 통해 구성할 수 있습니다.

- ⊙ NMEA0183 지원
- ⊙ 변조속도: 최소 19200 baud 또는 최적값 57600 baud
- ⊙ GGA: 최소 5 Hz 또는 최적값 10 Hz
- ⊙ VTG: 최소 5 Hz 또는 최적값 10 Hz
- ⊙ GSA: 1 Hz
- ⊙ ZDA: 1 Hz

1. 셋업 메뉴에서 "GPS"를 선택하십시오.
2. "GPS receiver input"에서 "GPS (NMEA0183)"를 선택합니다.
3. GGA 값 및 VTG 값이 10 Hz인 경우, "Baud rate"에서 "57600"을 선택하십시오.

또는

GGA 값 및 VTG 값이 5 Hz인 경우, "Baud rate"에서 "19200" 또는 "57600"을 선택하십시오.



CMS-I-00001056

10.5 GPS 수신기를 공장설정으로 재설정

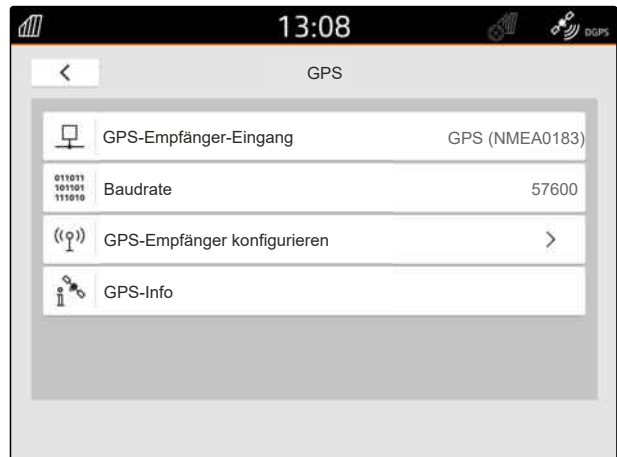
CMS-T-00001744-F.1

GPS 수신기가 올바르게 작동하지 않으면, GPS 수신기를 공장설정으로 재설정할 수 있습니다.

10 | GPS 조정

GPS 수신기를 공장설정으로 재설정

1. 셋업 메뉴에서 "GPS receiver"를 선택하십시오.
2. "Configuring the GPS receiver"를 선택하십시오.



CMS-I-00001056

3. "Reset to factory settings"를 선택하십시오.
4. ✓ 으로 재설정 확인을 누르십시오.
5. GPS 수신기 새로 조정



CMS-I-00001057

ISOBUS 구성하기

11

CMS-T-00000281-H.1

ISOBUS에서 여러 작동 단말기를 작동하고 AUX-N 입력장치를 사용하기 위해서는 ISOBUS를 구성해야 합니다.

각 ISOBUS 작동 단말기에는 유니버설 터미널 및 Task Controller, UT 번호 및 TC 번호를 위한 고유 식별번호가 있습니다. 유니버설 터미널로 장치 제어가 표시되며 Task Controller로 연결된 장치의 수주 문서를 관리합니다.

유니버설 터미널 또는 Task Controller를 AmaTron 4에서 실행할 필요 없는 경우, 유니버설 터미널 또는 Task Controller를 비활성화할 수 있습니다.

AUX-N 입력장치는 UT 번호 1과 함께 작동 단말기에서만 구성할 수 있습니다.

작동 단말기로서 AmaTron 4가 유일하게 연결된 경우, 장치는 자동으로 AmaTron 4의 UT 번호와 TC 번호를 수용합니다.

AmaTron 4 외에 다른 작동 단말기가 연결된 경우 다음이 적용됩니다.

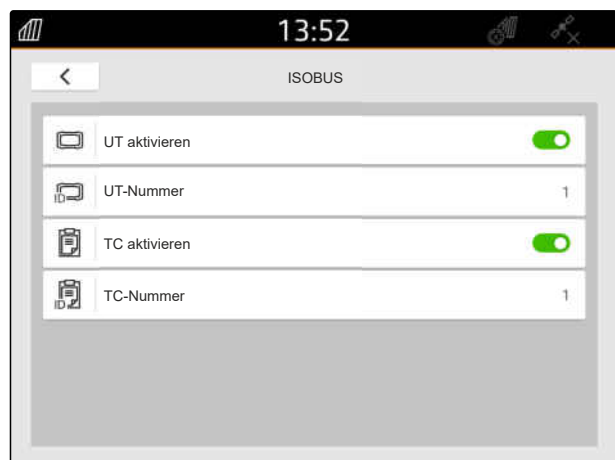
- 작동 단말기에 동일한 UT 번호 또는 TC 번호가 연결된 경우, AmaTron 4는 자동으로 비어있는 UT 번호와 TC 번호를 선택합니다. 이 경우 안내가 나타납니다.
- 장치 제어와 수주 문서가 원하는 작동 단말기에서 실행될 수 있도록, 장치 제어의 UT 번호 및 TC 번호를 구성해야 합니다.
- 연결된 장치는 마지막으로 구성된 UT 번호 및 TC 번호의 작동 단말기를 선택합니다.

1. 셋업 메뉴에서 "ISOBUS"를 선택하십시오.



CMS-I-00000170

2. 장치 제어를 AmaTron 4에서 사용하려면, UT를 활성화합니다.
3. 연결된 AUX-N 입력장치를 AmaTron 4를 통해 구성하려면, "UT number" 1을 선택하십시오.
4. 장치 제어를 AmaTron 4에 표시하려면, 장치 제어에서 UT 번호를 AmaTron 4의 UT 번호로 변경하십시오.
5. 수주 문서를 AmaTron 4에서 사용하려면, TC를 활성화합니다.
6. 수주 문서 및 연결된 장치의 자동 부분폭 제어를 AmaTron 4에서 사용하려면, 장치 제어에서 TC 번호를 AmaTron 4의 TC 번호로 변경하십시오.



CMS-I-00000408



오류 제거

장치 제어, 수주 문서 또는 AUX-N 구성이 원하는 작동 단말기에 표시되지 않습니까?

1. 작동 단말기와 연결된 장치의 UT 번호와 TC 번호가 일치하는지 확인하십시오.
2. 점화를 끄십시오.
3. 모든 작동 단말기를 새로 시작하십시오.
4. 점화를 켜십시오.
5. UT 번호와 TC 번호를 다시 확인하십시오.

라이선스 관리

12

CMS-T-00001691-K.1

라이선스 관리를 통해 라이선스를 활성화하여 관련 애플리케이션을 영구적으로 사용할 수 있습니다.

활성화된 라이선스가 없는 경우 다음과 같이 기능을 사용할 수 있습니다.

- **GPS 트랙:** 처음으로 트랙라인이 생성되는 즉시 50 시간 동안 사용할 수 있습니다.
- **GPS-Switch basic 및 GPS-Switch pro:** 장치가 처음으로 자동 부분폭 전환과 연결되는 즉시 50시간 동안 사용할 수 있습니다.
- **GPS-Maps&Doc:** 수주 데이터를 25회 내보내거나 가져올 수 있습니다.
- **AmaCam:** 카메라가 설정에서 활성화되는 즉시 50 시간 동안 사용할 수 있습니다.

시간 제한된 **GPS-Track**, **AmaCam**, **GPS-Switch basic** 및 **GPS-Switch pro** 라이선스는 해당 기능을 더 이상 사용하지 않더라도 **AmaTron 4**가 켜져 있으면 만료됩니다.

애플리케이션을 제한없이 사용하려면 **AMAZONE** 판매체로부터 라이선스 키를 구매해야 합니다.

다음 표에는 라이선스로 활성화하는 기능에 대한 개요가 포함되어 있습니다.

기능	라이선스 없음	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps&Doc	AmaCam
좌표라인	X					
수동 배율	X					
주행 방향 감지	X					
지도 이동	X					
트랙터와 장치 표시	X					
GPS 속도 표시	X					
필드 개요	X					

기능	라이선스 없음	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps&Doc	AmaCam
나침판	X					
기존 지반요소 표시	X					
최대 16 부분 폭을 가진 자동 부분폭 제어		X	X			
작업한 면적 기록, ISOBUS 또는 수동		X	X			
논경계 생성		X	X			
자동식 붐 하강		X	X			
가상 두령		X	X			
최대 128 부분 폭을 가진 자동 부분폭 제어			X			
장애물 표시			X			
자동 줌			X			
MultiBoom: 장치에서 복수의 붐 사용			X			
MultiBin: 장치에서 복수의 설정값 수신기 사용			X			
여러 ISOBUS 장치 연결			X			
Spot-Spraying			X			
트랙라인 및 묘상 추가				X		
ISOBUS 트랙라인 제어				X		
수주 데이터 및 Shape 파일 가져오기 및 내보내기					X	
ISO-XML 수주 데이터를 PDF 파일로 내보내기					X	
지리참조 문서					X	

기능	라이선스 없음	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps&Doc	AmaCam
ISO-XML 애플리케이션 맵 사용					X	
shape 파일에서 애플리케이션 맵 사용					X	
자동 필드감지					X	
비활성화된 논경계 표시					X	
카메라 이미지 보기						X

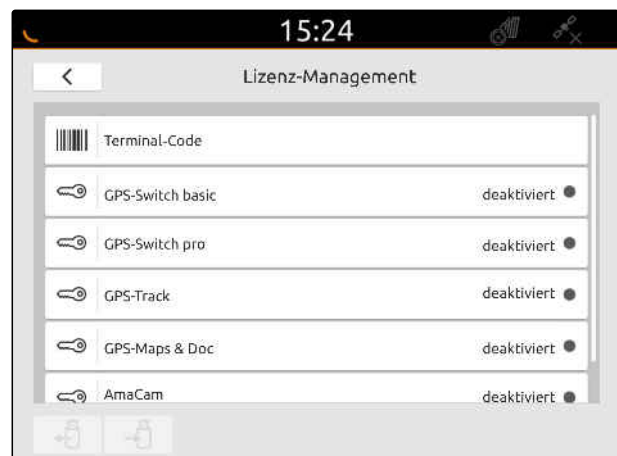
1. 셋업 메뉴에서 "Licence management"를 선택하십시오.



CMS-I-00000168

애플리케이션 목록에는 각 라이선스의 남은 사용기간이나 애플리케이션의 활성화 또는 비활성화 여부가 표시됩니다.

2. 라이선스를 활성화하려면, AMAZONE 판매업체에 문의하십시오.



CMS-I-00001096

네트워크 조정

13

CMS-T-00004307-D.1

13.1 AmaTron 4로 Wi-Fi 액세스 포인트 조정 참조

CMS-T-00004308-D.1

AmaTron 4 및 USB Wi-Fi 스틱으로 Wi-Fi 네트워크를 조정할 수 있습니다. 다른 Wi-Fi 지원 장치는 이 Wi-Fi 네트워크에 액세스할 수 있습니다. Wi-Fi 네트워크는 AmaTron Share 및 AmaTron Twin 앱을 위해 사용할 수 있습니다.

1. 함께 제공된 USB Wi-Fi 스틱을 꽂으십시오.
2. 셋업 메뉴에서 "Network"를 선택하십시오.
3. "Use Wi-Fi"를 활성화하십시오.
4. "Mode"에서 "Mount point"를 사용하십시오.
5. "Wi-Fi network"에서 Wi-Fi 네트워크의 이름을 변경하십시오.
6. "Password"에서 Wi-Fi 네트워크를 위한 패스워드를 지정하십시오.



CMS-I-00003176

13.2 AmaTron 4를 Wi-Fi 네트워크와 연결

CMS-T-00004309-D.1

AmaTron 4 및 USB Wi-Fi 스틱으로 Wi-Fi 네트워크에 접속할 수 있습니다. Wi-Fi 네트워크는 AmaTron Share 및 AmaTron Twin 앱을 위해 사용할 수 있습니다.



1. 함께 제공된 USB Wi-Fi 스틱을 꽂으십시오.
2. 셋업 메뉴에서 "Network"를 선택하십시오.

3. "Use Wi-Fi"를 활성화하십시오.
4. "Mode"에서 "Participant"를 선택하십시오.
5. "Wi-Fi network"를 선택하십시오.

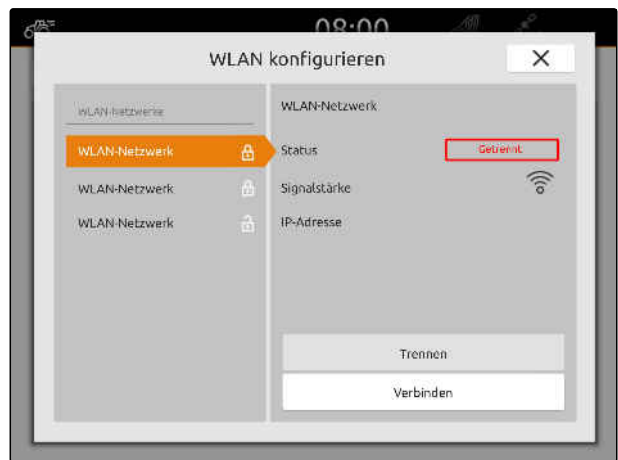


CMS-I-00003178

가능한 Wi-Fi 네트워크 목록이 표시됩니다. 잠금 아이콘은 Wi-Fi 네트워크의 암호 보호 여부를 나타냅니다.

-  : 암호 보호
-  : 개방

6. "Wi-Fi network"에서 원하는 Wi-Fi 네트워크를 선택하십시오.
7. "Connect"를 선택하십시오.
8. 선택한 Wi-Fi 네트워크가 암호 보호를 사용할 경우, 패스워드를 입력하십시오.



CMS-I-00003175

장치 조정

14

CMS-T-00000194-K.1

14.1 ISOBUS 장치 조정

CMS-T-00000319-K.1


연결된 ISOBUS 장치는 자동으로 추가되고 장치 데이터를 불러옵니다. 장치 데이터는 장치 제어의 유니버설 터미널을 통해서만 변경할 수 있습니다. 맵 뷰의 정확한 표시를 위해 장치 모델링을 지정해야 합니다.

지정사항은 다음 요소에 따라 다릅니다.

- 연결된 장치는 트랙터의 후방 또는 전방에 연결됩니다.
- GPS 수신기는 트랙터 또는 장치에 장착됩니다.
- 연결된 장치가 탑재식, 견인식 또는 자체 구동식입니다.
- 붐 수

전제조건

- ⊗ ISOBUS 장치가 연결되어 있음

1. 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.
2. "Implements"에서 연결된 장치를 선택하십시오.

일부 전방 연결식 장치 경우 트랙터 길이는 연결 지점과 살포 지점 사이의 거리에 추가됩니다. 이러한 전방 연결식 장치 경우, "Coupling point"에서 "Rear"를 선택해야 합니다.

3. "Coupling point"에서 올바른 연결 지점을 선택하십시오.
- ➔ 연결 지점 "Front"를 선택하면 "GPS receiver on implement" 및 "Implement modelling" 옵션이 비활성화됩니다.
4. GPS 수신기가 장치에 장착된 경우: "GPS receiver on implement"를 활성화하십시오.



CMS-I-00000243

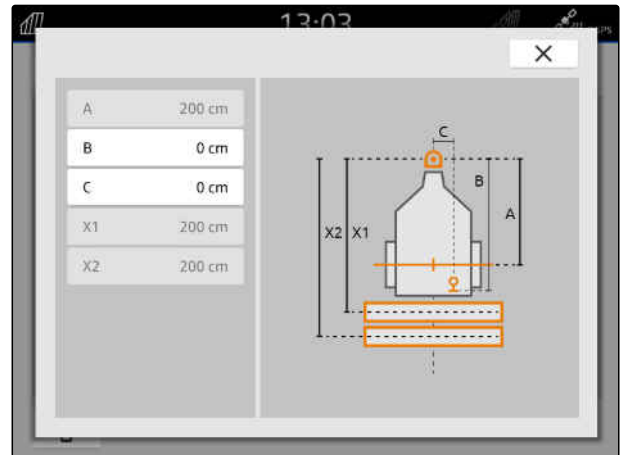
5. 연결된 장치가 탑재식 또는 자체 구동식이면:
"Implement modelling"에서 "mounted"를 선택하십시오.

또는

연결된 장치가 견인식이면:
"Implement modelling"에서 "towed"를 선택하십시오.

장치 형상을 위한 값:

- "X1": 연결 지점과 살포 지점 사이의 거리
- "X2": 두 번째 붐이 있는 기계의 경우: 연결 지점과 두 번째 살포 지점 사이의 거리
- "A": 견인식 기계 경우: 연결 지점과 리어 액슬 사이의 거리
- "B": 연결 지점에 대한 GPS 수신기의 세로 오프셋
- "C": 주행방향에서 연결 지점에 대한 GPS 수신기의 가로 오프셋. 연결 지점 우측 가로 오프셋을 위한 양수 값, 연결 지점 좌측 가로 오프셋을 위한 음수 값.



CMS-I-00004941

알림

모든 형상값은 장치의 실제 형상값과 일치해야 합니다.

6. 형상값을 검사하려면:
장치에서 형상값을 측정합니다.
7. "Device geometry"을 선택합니다.
8. GPS 수신기가 장치에 장착된 경우:
"B" 및 "C"를 위한 값을 입력하십시오.

14.2 Non-ISOBUS 장치 조정

CMS-T-00000318-I.1




14.2.1 Non-ISOBUS 장치 추가

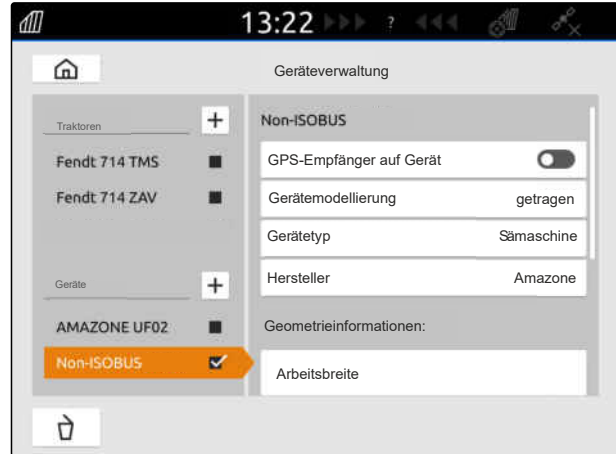
CMS-T-00000321-G.1

맵 뷰의 올바른 표시와 부분폭 제어의 올바른 기능을 위해 장치를 추가해야 합니다.

14 | 장치 조정

Non-ISOBUS 장치 조정


1. 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.
2. "Implements"에서  를 선택하십시오.
3. 장치명을 입력하십시오.
4.  로 확인하십시오.



CMS-I-00000279

14.2.2 Non-ISOBUS 장치 구성하기

CMS-T-00000322-1.1

1. 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.
2. "Implements"에서 원하는 장치를 선택하십시오.

맵 뷰의 정확한 표시를 위해 장치 모델링을 지정해야 합니다.

지정사항은 다음 요소에 따라 다릅니다.

- GPS 수신기는 트랙터 또는 장치에 장착됩니다.
 - 연결된 장치가 탑재식, 견인식 또는 자체 구동식입니다.
3. 연결된 장치가 탑재식 또는 자체 구동식이면: "Implement modelling"에서 "mounted"를 선택하십시오.

또는

연결된 장치가 견인식이면:
"Implement modelling"에서 "towed"를 선택하십시오.

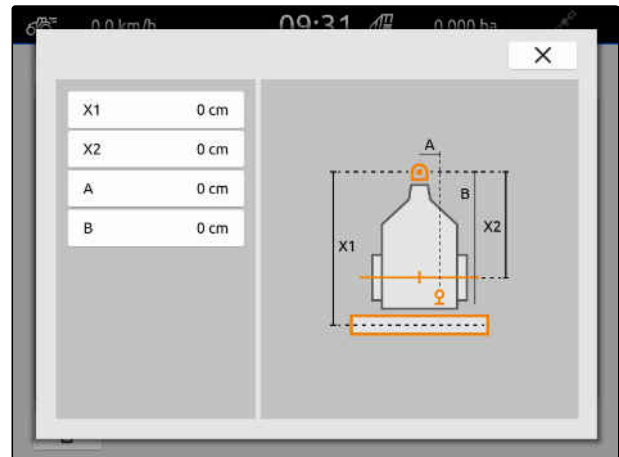
4. 장치 유형과 제조업체를 입력하십시오.



CMS-I-00000280

장치 형상을 위한 값:

- X1: 연결 지점과 살포 지점 사이의 거리
- X2, 견인식 기계 경우: 연결 지점과 리어 액슬 사이의 거리
- A: 주행방향에서 연결 지점에 대한 GPS 수신기의 가로 오프셋. 연결 지점 우측 가로 오프셋을 위한 양수 값, 연결 지점 좌측 가로 오프셋을 위한 음수 값.
- B: 연결 지점에 대한 GPS 수신기의 세로 오프셋



CMS-I-00001044

5. "Implement geometry"에서 X1 및 X2를 위한 값을 입력하십시오.
6. GPS 수신기가 장치에 장착된 경우:
"Implement geometry"에서 A 및 B를 위한 값을 입력하십시오.
7. "Number of part-width sections"에서 연결된 장치의 부분폭 수를 입력하십시오.
8. "Width of the standard part-width sections"에서 모든 부분폭을 위한 너비를 변경하십시오.

부분폭이 서로 다를 경우, 각 부분폭에 대한 너비를 개별적으로 지정할 수 있습니다. 부분폭은 주행방향 기준에서 좌측에서 우측으로 번호가 매겨집니다.

9. 부분폭 목록에서 개별 부분폭의 값을 변경하십시오.

14.3 장치 선택

CMS-T-00000378-H.1

ISOBUS 장치는 연결되면 자동으로 선택됩니다.

Non-ISOBUS를 사용하는 경우, 올바른 장치 데이터를 불러오기 위해 장치를 선택해야 합니다.



전제조건

☑ 장치 셋업됨, 참조 페이지 50

1. 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.

2. 원하는 장치를 선택하십시오.

➔ 선택한 장치에는 체크표시가 있습니다.



CMS-I-00000280

트랙터 조정

15

CMS-T-00000195-K.1




15.1 새 트랙터 추가

CMS-T-00000238-H.1

맵 뷰의 정확한 표시와 자동 부분폭 제어의 올바른 기능을 위해 트랙터를 추가해야 합니다.

알림

사용해야 하는 각 트랙터에 대해 "Implements" 메뉴에서 트랙터를 생성하고 설정해야 합니다.

1. 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.
2. "Tractors"에서  를 선택하십시오.
3. 트랙터 이름을 입력하십시오.
4.  로 확인하십시오.
5. 트랙터 형상 데이터 변경, 참조 페이지 55.
6. 트랙터 센서 구성, 참조 페이지 57.



CMS-I-00000241

15.2 트랙터 형상 데이터 변경

CMS-T-00000237-H.1


트랙터 형상 데이터를 사용하여 종축, 리어 액슬 및 트랙터의 연결 지점을 위한 GPS 수신기의 위치가 지정됩니다. 형상 데이터는 맵 뷰에서의 정확한 표시와 부분폭 제어의 올바른 기능을 위해 필요합니다.

알림

GPS 수신기가 통합된 일부 트랙터에서는 GPS 수신기의 전송 위치가 GPS 수신기의 물리적 위치와 일치하지 않습니다. 트랙터 형상 데이터는 GPS 수신기가 보낸 위치와 일치해야 합니다. 자세한 정보는 트랙터 제조업체에 문의하십시오.

알림

2개의 연결 지점이 있는 트랙터의 경우 각 연결 지점을 위해 한 대의 트랙터를 추가해야 합니다.

1. 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.
2. 원하는 트랙터를 선택하십시오.
3. "Geometry"를 선택하십시오.

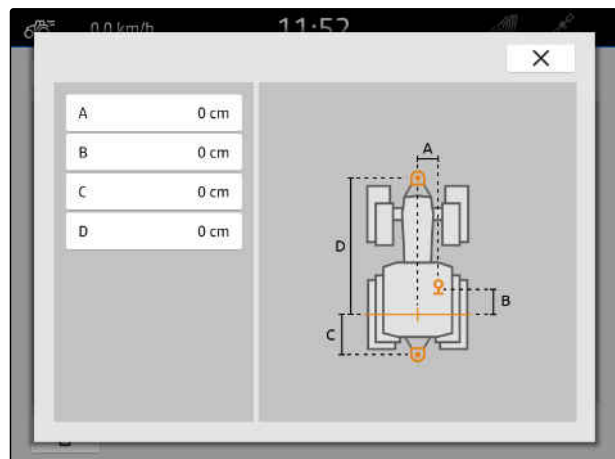


CMS-I-00000234


4. "A"에서 트랙터 종축에 대한 GPS 수신기의 간격을 입력하십시오.
5. "B"에서 리어 액슬 중앙에 대한 GPS 수신기의 간격을 입력하십시오.
6. "C"에서 연결 지점에 대한 리어 액슬의 간격을 입력하십시오.

값 "D"는 연결된 장치의 연결 지점이 트랙터 전방에 있는 경우에만 사용할 수 있습니다 참조 페이지 50.

7. "C"에서 연결 지점에 대한 리어 액슬의 간격을 입력하십시오.



CMS-I-00000236

8.  로 확인하십시오.

15.3 트랙터 센서 구성하기

CMS-T-00000239-I.1

15.3.1 휠 센서 구성하기

CMS-T-00000310-G.1


장치가 자체 속도신호를 ISOBUS로 전송하지 않는 경우, 장치 제어는 휠 센서 속도신호를 사용할 수 있습니다. 휠 센서는 휠 회전에 따라 속도를 결정합니다. 트랙터에 휠 센서가 없지만 연결된 장치에 이 신호가 필요한 경우, 센서 데이터는 GPS 신호로 시뮬레이션할 수 있습니다.



전제조건

휠 센서 신호가 휠 센서에서 오는 경우:

- ⊙ 신호 플러그가 연결되었음, 참조 페이지 10

1. 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.
2. "Tractors"에서 원하는 트랙터를 선택하십시오.
3. "Sensors"를 선택하십시오.



CMS-I-00000242

4. "Wheel"을 선택하십시오.
5. 휠 센서 신호를 사용하려면, "Send signal"를 활성화하십시오.



CMS-I-00000232

6. *휠 센서 신호를 GPS 신호에서 시뮬레이션하려
면,*

"Source"에서 "GPS receiver"를 선택하십시오

또는

*휠 센서 신호가 휠 센서에서 오는 경우,
"Source"에서 "Signal socket"을 선택하십시오.*

7. *휠 센서 신호가 휠 센서에서 오는 경우,
"Current value"에서 분당 펄스 수를 입력하십시오*


또는

*분당 펄스 수를 결정하려면,
"Teach-in pulses"에서 디스플레이의 지시사항을
따르십시오.*



알림


메뉴가 닫혀있는 경우에만 설정이 적용됩니다.

8. 으로 메뉴를 닫으십시오.

15.3.2 레이더 센서 구성하기


CMS-T-00000311-G.1

장치가 자체 속도 신호를 ISOBUS로 전송하지 않는 경우, 장치 제어는 레이더 센서 속도신호를 사용할 수 있습니다. 레이더 센서는 레이더 신호로 속도를 결정합니다. 트랙터에 레이더 센서는 없는데 연결된 장치에 이 신호가 필요한 경우, 레이더 센서 데이터는 GPS 신호로 시뮬레이션할 수 있습니다.

 전제조건

레이더 센서 신호가 레이더 센서에서 오는 경우:

- ☉ 신호 플러그가 연결되었음, 참조 페이지 10

1. 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.
2. "Tractors"에서 원하는 트랙터를 선택하십시오.
3. "Sensors"를 선택하십시오.



CMS-I-00000242

4. "Radar"를 선택하십시오.
5. 레이더 센서 신호를 사용하려면, "Send signal"를 활성화하십시오.
6. 레이더 센서 신호를 GPS 신호에서 시뮬레이션하려면, "Source"에서 "GPS receiver"를 선택하십시오

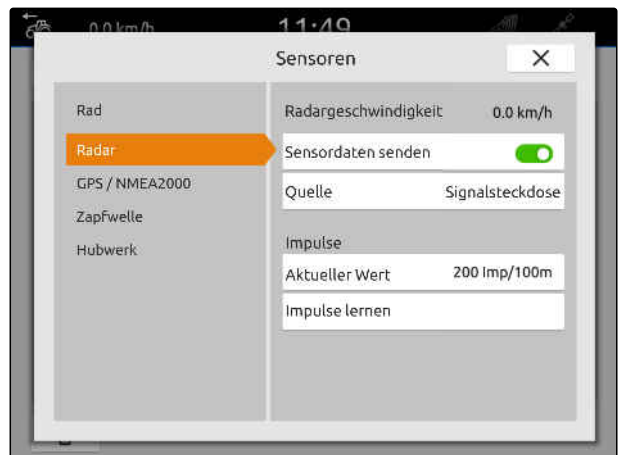
또는

레이더 센서 신호가 레이더 센서에서 오는 경우,
"Source"에서 "Signal socket"을 선택하십시오.

7. 레이더 센서 신호가 레이더 센서에서 오는 경우,
"Current value"에서 분당 펄스 수를 입력하십시오

또는


분당 펄스 수를 결정하려면,
"Teach-in pulses"에서 디스플레이의 지시사항을
따르십시오.



CMS-I-00000235

 알림

메뉴가 닫혀있는 경우에만 설정이 적용됩니다.

8.  으로 메뉴를 닫으십시오.

15.3.3 GPS/NMEA2000 신호 전송


CMS-T-00000316-H.1

AmaTron 4는 ISOBUS를 통해 속도와 GPS 위치를 연결된 장치로 전송할 수 있습니다. 이때 연결된 장치는 NMEA2000 프로토콜을 통해 속도 신호를 처리할 수 있어야 합니다.

알림

GPS 설정에서 "GPS receiver input"에 "ISOBUS"가 선택되어 있으면, 트랙터가 GPS 신호를 ISOBUS에 전송합니다. 참조 페이지 38.

이 경우 이 메뉴의 설정은 비활성화됩니다.

1. 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.
2. "Tractors"에서 원하는 트랙터를 선택하십시오.
3. "Sensors"를 선택하십시오.



CMS-I-00000242


4. "GPS/NMEA2000"을 선택하십시오.
5. 속도 신호를 NMEA2000 프로토콜을 통해 연결된 장치로 전송하려면, "Speed"에서 "Send signal"을 활성화하십시오.
6. GPS 위치를 NMEA2000 프로토콜을 통해 연결된 장치로 전송하려면, "GPS position"에서 "Send signal"을 활성화하십시오.



CMS-I-00000233

알림


메뉴가 닫혀있는 경우에만 설정이 적용됩니다.

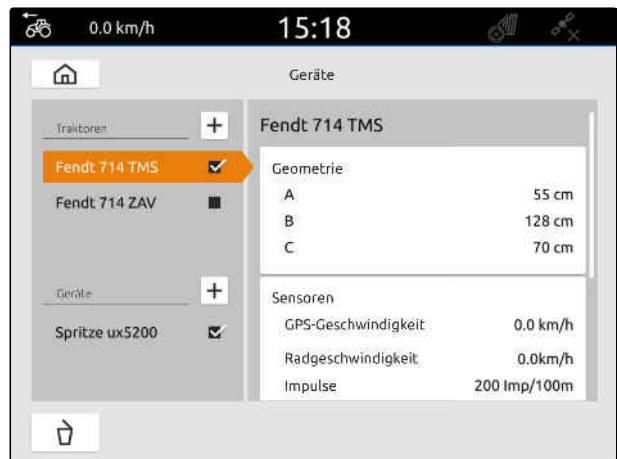
7.  으로 메뉴를 닫으십시오.

15.3.4 PTO 축 센서 구성하기

CMS-T-00000314-G.1

연결된 장치에 PTO 회전수가 필요한 경우, 회전당 펄스를 설정하고 PTO 회전수를 위한 신호를 전송할 수 있습니다.

1. 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.
2. "Tractors"에서 원하는 트랙터를 선택하십시오.
3. "Sensors"를 선택하십시오.



CMS-I-00000242


4. "PTO shaft"를 선택하십시오.
5. PTO 축 회전수를 전송하려면, "Send signal"를 선택하십시오.
6. "Pulses per revolution"에서 정확한 PTO 축 회전 수 값을 입력하십시오.



CMS-I-00000239

알림

메뉴가 닫혀있는 경우에만 설정이 적용됩니다.

7.  으로 메뉴를 닫으십시오.


15.3.5 작업위치 센서 구성하기

CMS-T-00000315-G.1

15.3.5.1 디지털 작업위치 센서 구성하기

CMS-T-00000312-G.1

디지털 작업위치 센서가 연결된 경우, AmaTron 4는 작업위치 센서의 신호를 사용하여 장치가 작업 위치에 있는지 확인할 수 있습니다.

1. 메인 메뉴에서 를 선택하십시오.
2. "Tractors"에서 원하는 트랙터를 선택하십시오.
3. "Sensors"를 선택하십시오.



CMS-I-00000242


4. "Lifting unit"을 선택하십시오.
5. 작업위치를 전송하려면, "Send signal"를 선택하십시오.
6. "Sensor type"에서 "digital"을 선택하십시오.
7. 표시된 작업위치가 실제 작업위치와 일치하지 않을 경우, "Invert signal"을 활성화하십시오.



CMS-I-00000238

알림


메뉴가 닫혀있는 경우에만 설정이 적용됩니다.

8. 으로 메뉴를 닫으십시오.

15.3.5.2 아날로그식 작업위치 센서 구성하기

CMS-T-00000313-G.1

아날로그식 작업위치 센서가 연결된 경우, AmaTron 4는 전압값을 사용하여 장치가 작업 위치에 있는지 확인할 수 있습니다. 이때 AmaTron 4는 다양한 위치를 위해 전압값을 학습해야 합니다. 또한 AmaTron 4는 상단 및 하단 끝위치 사이의 전환 지점을 학습해야 합니다.

1. 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.
2. "Tractors"에서 원하는 트랙터를 선택하십시오.
3. "Sensors"를 선택하십시오.



CMS-I-00000242

4. "Lifting unit"을 선택하십시오.
5. 작업 위치를 전송하려면, "Send signal"를 선택하십시오.
6. "Sensor type"에서 "Analogue"를 선택하십시오.

"upper end position" 값은 작업 위치 "off"로 평가됩니다. "lower end position" 값은 작업 위치 "on"으로 평가됩니다.


7. 기계를 트랙터 리프팅 장치를 사용하여 작업 위치로 높이십시오.
8. "Teach-in upper end position"를 선택하십시오.
9. 기계를 트랙터 리프팅 장치로 작업 위치 밖으로 높이십시오.
10. "Teach-in lower end position"을 선택하십시오.
11. 트랙터 리프팅 장치를 하단 및 상단 끝위치 사이에 높이십시오.
12. "Teach-in switchover point"를 선택하십시오.



CMS-I-00000237

알림

메뉴가 닫혀있는 경우에만 설정이 적용됩니다.

13.  으로 메뉴를 닫으십시오.

15.4 트랙터 선택


CMS-T-00003589-D.1

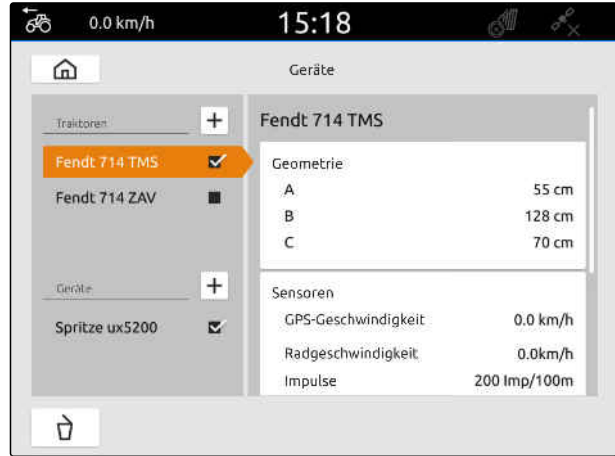
올바른 기계 데이터를 불러올 수 있도록 트랙터를 선택해야 합니다.



전제조건

☑ 트랙터가 추가되었습니다. 참조 페이지 55

1. 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.
 2. 원하는 트랙터를 선택하십시오.
- ➔ 선택한 트랙터에는 체크표시가 있습니다.



CMS-I-00000241

맵 뷰 사용

16

CMS-T-00000188-J.1

16.1 맵 뷰 구성하기

CMS-T-00000192-J.1


16.1.1 동적 작업 메뉴 활성화

CMS-T-00000211-G.1

이 기능을 활성화하면, 작업메뉴 (1)는 맵 뷰에서 10 초 후 자동으로 숨겨집니다. 사용자가 손을 디스플레이 이쪽으로 움직이면 작업메뉴가 다시 표시됩니다.



CMS-I-00002900

1. 작업 메뉴에서  > "Basic settings"를 선택하십시오.

2. "Dynamic button bar"를 활성화하십시오.

또는

"Dynamic button bar"를 비활성화하십시오.




CMS-I-00000149

16.1.2 2D 뷰 활성화

이 기능으로 2D 뷰 및 3D 뷰 사이를 전환할 수 있습니다.



1. 작업 메뉴에서  > "Basic settings"를 선택하십시오.
2. 2D 뷰를 활성화하십시오.


또는

2D 뷰를 비활성화하십시오.




16.1.3 주행방향 감지 구성하기

주행방향 감지는 트랙터가 후진할 때 트랙터 기호가 돌아가지 않도록 해줍니다. 주행방향의 소스는 GPS, 트랙터 신호 또는 GPS 및 트랙터 신호일 수 있습니다.

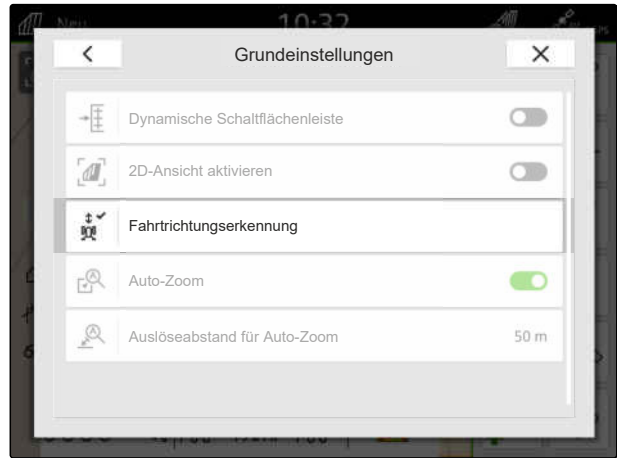
 **알림**

"Tractor + GPS"를 선택하고 트랙터가 신호를 전송하지 않으면 GPS 신호가 사용됩니다.

1. 작업 메뉴에서  > "Basic settings"를 선택하십시오.
2. "Driving direction detection"에서 원하는 소스를 선택하십시오

또는

주행방향 감지를 비활성화하십시오.



CMS-I-00000191

16.1.4 자동배울 구성하기


CMS-T-00000228-G.1

자동배울을 활성화하면, 다음이 자동으로 배울됩니다.

- 확대:
 - 다음 요소에 접근:
 - ◇ 눈경계
 - ◇ 두렁
 - ◇ 장애물
 - ◇ 작업한 면적
 - 속도 3 km/h 미만
- 축소:
 - 속도 6 km/h 이상

전제조건

- ☉ "GPS-Switch pro"를 위한 라이선스를 사용 가능

1. 작업 메뉴에서  > "Basic settings"를 선택하십시오.

2. "Autozoom"을 활성화하십시오.

또는

비활성화하십시오.


3. 자동배율이 활성화되면, "Trigger distance for autozoom"에서 위에서 언급된 요소를 어떤 간격에서 자동배율하는지 설정합니다.

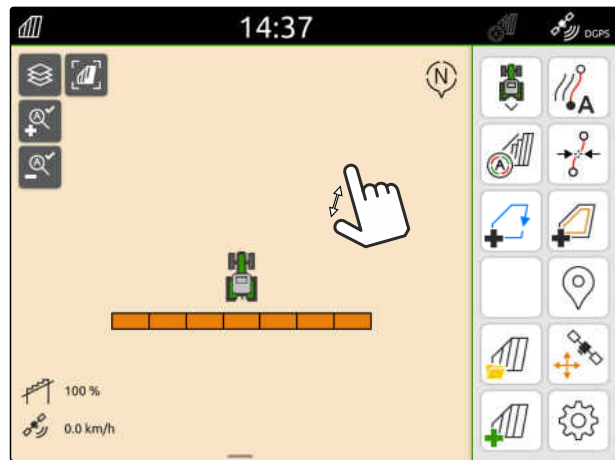


CMS-I-00000197

4. 맵 뷰로 전환하십시오.


5. 지도를 손가락으로 원하는 최대 배율 수준으로 확대합니다.

6.  기호를 선택하십시오.



CMS-I-00000256

7. 지도를 손가락으로 원하는 최소 배율 수준으로 축소합니다.

8.  기호를 선택하십시오.



CMS-I-00000257

알림

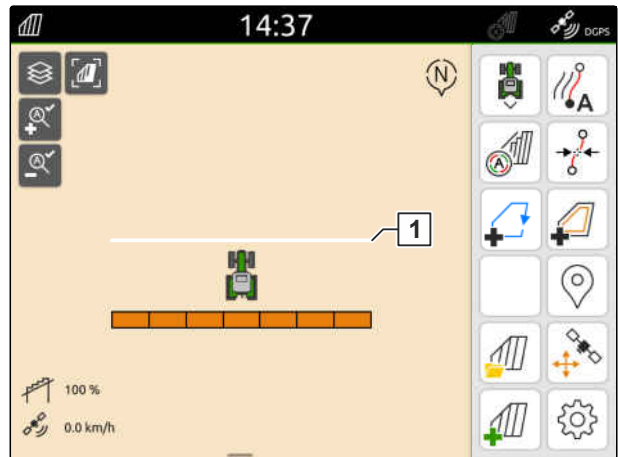
자동배율이 활성화되어 있으면 언제나 배율 수준을 조절할 수 있습니다.

16.1.5 스위치 ON 시간 및 스위치 OFF 시간 표시


CMS-T-00015856-A.1

부분폭이 켜지면 설정값 수신기가 신호를 구현하는 데 수백 밀리초가 소요됩니다. 이 스위치 ON 지연으로 인해 면적이 작업되지 않을 수 있습니다. 부분폭이 꺼지면 설정값 수신기가 신호를 구현하는 데에도 수백 밀리초가 소요됩니다. 이 스위치 OFF 지연으로 인해 작업이 중복될 수 있습니다.

AmaTron 4는 작업되지 않은 면적 또는 중복을 방지하기 위해 작업 속도에 따라 올바른 스위칭 지점을 계산합니다. 스위칭 지점의 정확한 계산을 위해 스위치를 켜고 끄는 동안 작업 속도를 일정하게 유지해야 합니다. 이때 운전자를 위해 스위칭 지점을 부분폭 앞에 흰색 선(1)으로 표시할 수 있습니다.



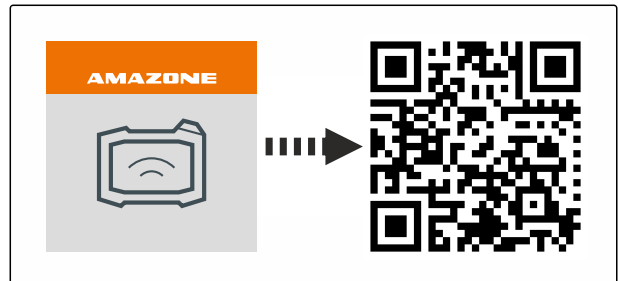
CMS-I-00010425

1. 작업 메뉴에서  > "Basic settings"를 선택하십시오.
2. "Visualize switch on and switch off times"를 활성화합니다.

16.2 맵 뷰 AmaTron Twin 앱에 표시

CMS-T-00004310-E.1

AmaTron Twin 앱을 통해 AmaTron 4의 맵 뷰를 모바일 장치에서 표시 및 조작할 수 있습니다. 표시된 QR 코드를 통해 앱을 다운로드하거나 자세한 정보를 확인할 수 있습니다.



CMS-I-00003259



전제조건

- ⊙ 모바일 장치에 AmaTron-Twin 앱이 설치되어 있음
- ⊙ AmaTron 4로 Wi-Fi 액세스 포인트 조정됨, 참조 페이지 48

1. QR 코드를 통해 AmaTron Twin 앱을 설치하십시오.
2. AmaTron Twin 앱을 시작하십시오.
3. 셋업 메뉴의 "Network" > "Wi-Fi QR Code"에서 AmaTron Twin 앱으로 QR 코드를 스캔하십시오.

16.3 작업 메뉴 전환

CMS-T-00000206-F.1

작업 메뉴에서 단말기 기능 및 다양한 장치의 기능을 표시할 수 있습니다. 기능이 표시되는 장치를 선택할 수 있습니다. 선택한 기능 사이를 전환할 수 있습니다.

1. 작업 메뉴를 위한 장치 기능을 선택하려면, 맵 뷰(1)를 위한 버튼을 누른 상태로 유지합니다.

➔ 연결된 장치 목록이 표시됩니다.

2. 원하는 장치를 선택하십시오.

➔ 선택한 장치에는 체크표시가 있습니다.

3. ✓ 로 확인하십시오.



CMS-I-00001091



중요

기계 손상 위험

스와이프 제스처 경우 실수로 장치 제어의 버튼을 조작할 수 있습니다.

- ▶ 디스플레이 가장자리에서 스와이프 제스처를 시작하십시오.

i 알림

손가락이 작업 메뉴를 넘어 디스플레이 중앙 방향으로 움직일 경우, AmaTron 4가 애플리케이션간에 전환됩니다. 참조 페이지 22.

4. AmaTron 4에서 맵 뷰를 위한 버튼을 누르십시오.

또는

손가락으로 화면 오른쪽 가장자리에서 작업 메뉴로 스와이프하십시오.



CMS-I-00000252

16.4 장치 정보 숨기기 및 보이기

CMS-T-00000244-C.1

AMAZONE 기계의 경우 맵 뷰에서 디스플레이 하단 가장자리에서 장치 정보를 볼 수 있습니다. 장치 정보는 필요한 경우 숨기거나 표시할 수 있습니다.

📄 전제조건

- ⊙ AMAZONE ISOBUS 기계 연결

▶ 장치 정보를 숨기려면,
손가락으로 장치 정보를 하단 디스플레이 가장자리로 스와이프하십시오

또는

장치 정보를 보이게 하려면,
손가락으로 하단 디스플레이 가장자리를 디스플레이 중앙으로 스와이프하십시오.



CMS-I-00000254

16.5 봄 사이에서 전환하기

CMS-T-00007192-C.1

연결된 기계가 MultiBoom을 지원하는 경우, 맵 뷰에서 봄의 부분쪽이 봄 개요에 표시됩니다.

봄 개요를 통해 어떤 봄을 표시할지를 선택할 수 있습니다.

다음 표시는 봄 선택에 따라 서로 다릅니다.

- 차량 기호의 봄
- 작업한 면적
- 장치 정보
- 작업 메뉴의 버튼

▶ 봄 개요에서 원하는 봄으로 전환하십시오.



CMS-I-00005061

16.6 애플리케이션 맵 사이에서 전환

CMS-T-00000358-H.1

한 개의 설정값 수신기에 복수의 애플리케이션 맵이 할당된 경우, 맵 뷰에서 애플리케이션 맵 사이에서 전환할 수 있습니다.

전제조건

- ⊙ 원하는 봄이 선택됨, 참조 페이지 72

▶ 맵 뷰에서 를 선택하십시오.

16.7 지도 배율

CMS-T-00000245-B.1

제스처 컨트롤을 사용하여 지도 배율을 설정할 수 있습니다.

- ▶ **확대하려면,**
지도에서 두 손가락을 벌립니다

또는

- 축소하려면,**
지도에서 두 손가락을 오므립니다.





CMS-I-00000253

16.8 필드 개요 전환

CMS-T-00000356-C.1

지도의 모든 개체를 표시하려면, 필드 메뉴를 활성화할 수 있습니다. 이때 트랙터 기호와 모든 필드 개체가 표시될 때까지 지도가 축소됩니다.

1. 맵 뷰에서 를 선택하십시오.
2. 필드 메뉴를 종료하려면,
다시  기호를 선택하십시오.

16.9 차량 기호에 초점

CMS-T-00000357-B.1

차량 기호가 표시된 지도 영역 밖에 있으면, 뷰의 초점을 차량 기호에 맞출 수 있습니다.

- ▶ 맵 뷰에서 를 선택하십시오.


16.10 GPS 드리프트 교정

CMS-T-00007169-A.1

16.10.1 GPS 드리프트 수동 보정

CMS-T-00007170-A.1

GPS 드리프트는 GPS 신호의 편차를 의미합니다. GPS 드리프트는 정확도가 낮은 보정 소스를 사용할 때 발생합니다. AmaTron 4의 논경계 또는 작업한 면적의 위치가 실제 위치와 일치하지 않는 경우, GPS 드리프트가 이를 인식할 수 있습니다.


 전제조건

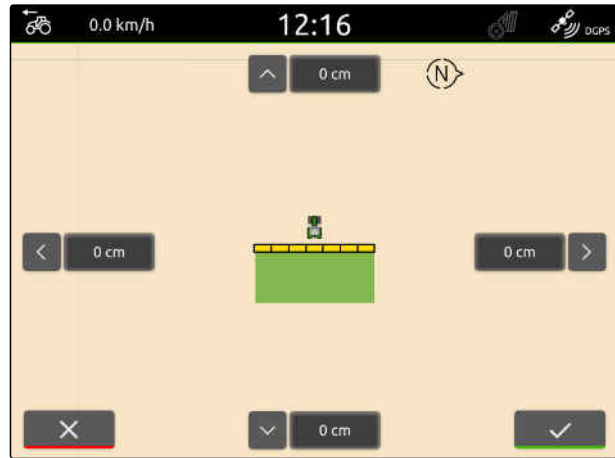
⊙ 논경계를 추가하거나 면적을 작업합니다

1. 지도를 화살표로 이동하십시오

또는

*지도 이동에 대한 값을 입력하려면,
길이 사양을 터치하십시오.*

2. 보정을  으로 확인하십시오.



CMS-I-00000312


16.10.2 표시된 장애물로 GPS 드리프트 보정

CMS-T-00000377-D.1

GPS 드리프트는 GPS 신호의 편차를 의미합니다. GPS 드리프트는 정확도가 낮은 보정 소스를 사용할 때 발생합니다. AmaTron 4의 논경계 또는 작업한 면적의 위치가 실제 위치와 일치하지 않는 경우, GPS 드리프트가 이를 인식할 수 있습니다.

AmaTron 4에서 논경계 또는 작업한 면적의 위치를 표시된 장애물로 검사하고 보정할 수 있습니다. 이를 위해서는 필드에 필드 입구 또는 나무와 같은 실제 기준점 역할을 하는 눈에 띄는 지점이 필요합니다.

AmaTron 4에 표시된 장애물의 위치와 실제 차량 위치를 비교하기 위해 이 지점에 언제든지 접근할 수 있습니다. 중요한 것은, 항상 동일한 방식으로, 동일한 방향에서 기준점에 접근해야 한다는 점입니다. 위치가 일치하지 않는 경우, GPS 드리프트를 해당 장애물 기호로 보정할 수 있습니다.

 전제조건

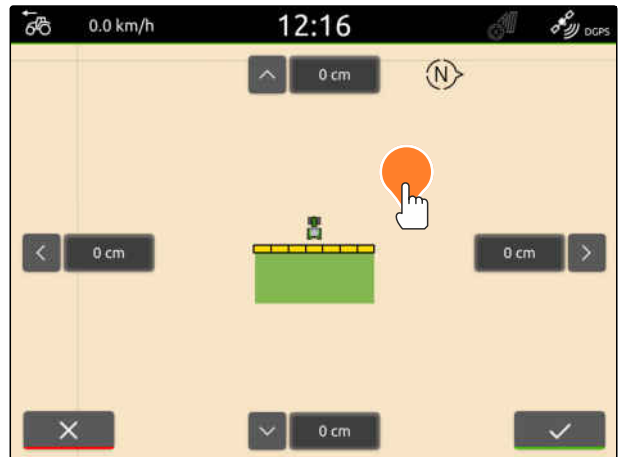
⊙ 장애물이 표시되었음, 참조 페이지 127

1. 실제 장애물까지 차량으로 이동합니다.

2. 작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.

3. 해당 장애물 기호를 터치합니다.

4. ✓ 로 확인하십시오.



CMS-I-00005005

작업 시작

17

CMS-T-00000266-I.1

AmaTron 4를 통해 작업하려면 다음 두 가지 방법이 있습니다.

- 문서 없이 작업:
 - 필드 데이터는 필드 작업 후에 삭제됩니다.
- 문서와 함께 작업:
 - 필드 데이터는 필드 작업 후에 저장되고 관리됩니다.
 - 수주 데이터를 **ISO-XML** 포맷으로 가져오기 및 내보내기할 수 있습니다.
 - 수주 데이터를 관리할 수 있습니다.
 - **ISO-XML** 수주 데이터를 농장 관리 정보 시스템에서 계속 처리할 수 있습니다.

필드 데이터에는 다음과 같은 데이터가 포함되어 있습니다.

- 작업한 면적
- 논경계
- 장애물
- 두렁
- 트랙라인



전제조건

- ⊙ GPS 신호가 있음
- ⊙ 올바른 트랙터가 선택되었음, 참조 페이지 63
- ⊙ 올바른 장치가 선택되었음, 참조 페이지 53

1. 새 필드를 추가하려면,

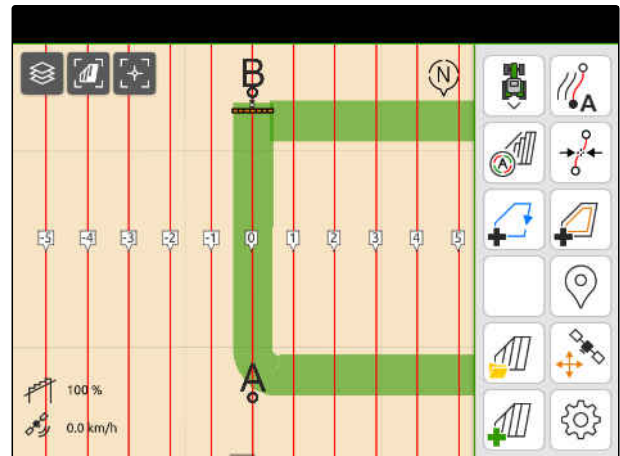
작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.

또는

필드 데이터를 기존의 또는 가져온 수주 데이터에서 로드하려면,
참조 페이지 80


또는

필드 데이터를 shape 파일에서 불러오려면,
참조 페이지 78.



➔ 최신 기록이 존재하는 경우, 안내가 나타납니다.

2. 문서없이 작업하고 현재 기록을 삭제하려면,

 기호를 선택하십시오.

또는

문서와 함께 작업하고 현재 기록을 저장하려면,

 를 선택하십시오 참조 페이지 80.


➔ 현재 수주에 농작물 정보 및 설정값이 추가된 경우 지시사항이 표시됩니다.

3. 농작물 정보 및 설정값을 새 필드를 위해 수용하려면,

 기호를 선택하십시오.

또는

현재 수주의 농작물 정보 및 설정값을 삭제하려면,

 기호를 선택하십시오.

4. 작업한 면적의 기록을 시작하려면,

참조 페이지 106.

5. 기록을 관리하려면,

참조 페이지 80.

shape 파일 가져오기

18

CMS-T-00007016-C.1

USB 스틱에 저장된 shape 파일을 표시할 수 있으며 파일에 포함된 필드 데이터를 가져올 수 있습니다. 필드 데이터를 즉시 작업할 수 있습니다.



알림

필드 데이터를 기존 필드에 추가하려는 경우, 참조 페이지 83.

shape 파일에는 다음 필드 데이터가 포함되어 있습니다.

- 애플리케이션 맵
- 논경계



전제조건

- ⊙ shape 파일이 담긴 USB 스틱이 꽂혀 있음


애플리케이션 맵 및 논경계는 **WGS-84** 좌표 시스템을 사용하여 생성되어야 합니다. 애플리케이션 맵 및 논경계는 **3개의 파일로** 구성되어 있습니다. **3개의 파일은 모두 USB 스틱의 동일한 파일 또는 동일한 ZIP 파일에** 저장되어야 합니다.

- 형상 데이터 파일, 파일 형식: .shp
- 팩트 데이터 파일, 파일 형식: .dbf
- 속성 데이터 파일, 파일 형식: .shx

1. 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.


➔ 기록이 존재하는 경우, 안내가 나타납니다.

2. *현재 기록을 삭제하려면,*

 기호를 선택하십시오

또는

현재 기록을 저장하려면,

 를 선택하십시오 참조 페이지 80.

shape 파일을 현재 GPS 위치까지의 거리를 통해 필터링할 수 있습니다 참조 페이지 36.

3. *shape* 데이터를 필터링하려면,



기호를 선택하십시오.

4. 원하는 눈경계 또는 애플리케이션 맵에 체크표시를 하십시오.



알림

애플리케이션 맵은 연결된 장치의 설정값 수신기를 할당해야 합니다. 연결된 장치에 여러 개의 설정값 수신기가 있는 경우 복수의 애플리케이션 맵을 선택할 수 있습니다.

장치가 연결되어 있지 않은 경우 애플리케이션 맵 단위를 할당해야 합니다.

5. *장치가 연결되어 있는 경우*,
"Destination"에서 원하는 설정값을 선택하십시오.

또는

장치가 연결되어 있지 않은 경우,
"Unit"에서 원하는 단위를 선택하십시오.

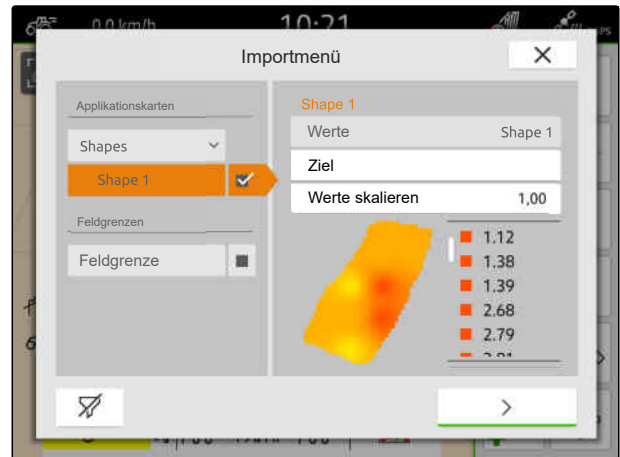
6. *설정값을 조정하려면*,
"Scale values"에서 원하는 설정값으로 값을 조정하십시오.

7. ✓ 으로 입력을 확인하십시오.

➔ AmaTron 4에 필드 데이터가 저장되어 있지 않으면 선택한 애플리케이션 맵 또는 선택한 눈경계가 맵 뷰에 로드됩니다.

8. *AmaTron 4에 필드 데이터가 존재하는 경우*,
필드 선택에서 해당 필드를 선택하십시오.

9. *로드된 필드 데이터를 관리해야 하는 경우*,
참조 페이지 80.



CMS-I-00001094

문서와 함께 작업

19

CMS-T-00000263-N.1

19.1 필드 데이터 저장

CMS-T-00007064-A.1

필드 데이터가 기록되면, 기록된 필드 데이터를 저장할 수 있습니다. 필드 데이터를 저장할 수 있는 경우, 질문이 표시됩니다.


필드 데이터 저장 여부에 대한 질문은 다음과 같은 상황에서 표시됩니다.

- 새 필드가 생성되어야 합니다.
- 이미 저장된 필드 데이터를 로드해야 합니다.
- 필드 데이터를 Shape 파일에서 가져와야 합니다.

질문을 확인하면 "Save" 메뉴가 표시됩니다.


"Save" 메뉴에서는 이미 저장된 필드가 좌측 목록에 표시됩니다. 기록된 필드 데이터를 새 필드에 저장해야 하는 경우, 새로운 필드를 생성할 수 있습니다. 선택한 필드에 대해 저장하지 않으려는 필드 데이터는 오른쪽에서 선택 해제할 수 있습니다.

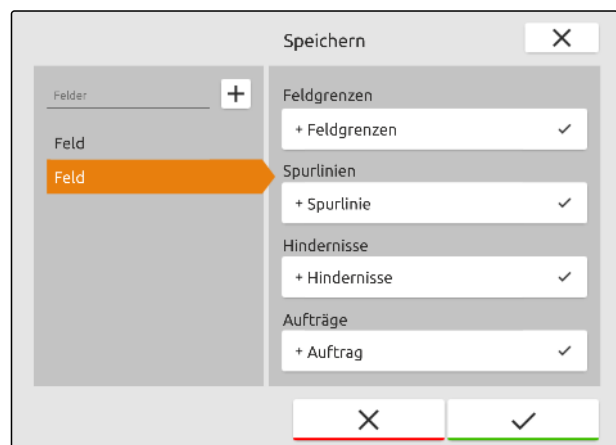
1. 새 필드를 추가하려면,

 기호를 선택하십시오.

2. 원하는 필드를 선택하십시오.

3. 특정한 필드 데이터를 필드에 저장하지 않으려는 경우, 필드 데이터를 선택 해제하십시오.

4.  로 확인하십시오.



CMS-I-00004987

19.2 필드 데이터 불러오기

CMS-T-00000340-I.1

가져와서 추가한 필드 데이터를 사용하려면, 필드 데이터를 불러와야 합니다.

필드 데이터에는 다음 데이터가 포함될 수 있습니다.

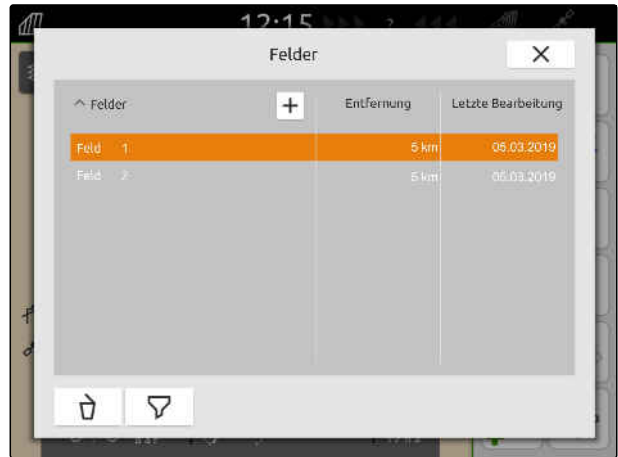
- 수주
- 논경계
- 트랙라인
- 애플리케이션 맵



전제조건

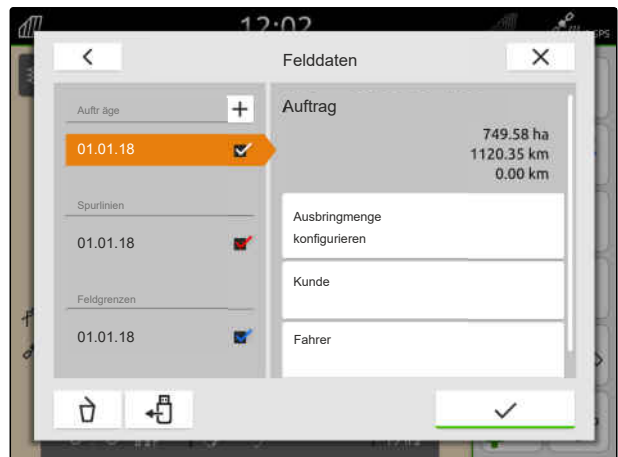
- ⊙ 필드 추가되었음, 참조 페이지 82 또는 ISO-XML 수주 데이터 가져오기, 참조 페이지 85 또는 필드 데이터를 shape 파일에서 가져오기, 참조 페이지 83

1. 작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.
2. 원하는 필드를 선택하십시오.



CMS-I-00000304

3. 필드와 함께 수주를 불러오려면, 원하는 수주에 체크표시를 하십시오.
4. 가져오기 전에 수주 데이터를 관리하려면, 참조 페이지 90
5. 필드와 함께 트랙라인을 불러오려면, 원하는 트랙라인에 체크표시를 하십시오.
6. 필드와 함께 논경계를 불러오려면, 원하는 논경계에 체크표시를 하십시오.




CMS-I-00000303

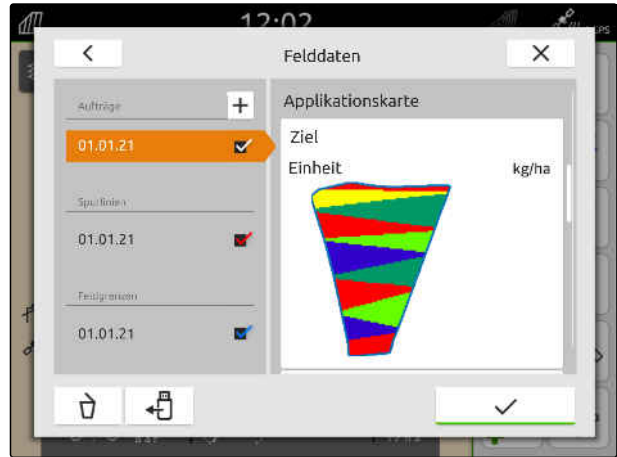
19 | 문서와 함께 작업 새로운 필드 추가

애플리케이션 맵에는 수주 데이터가 포함되어 있어 수주 데이터와 함께 불러오게 됩니다. 애플리케이션 맵은 여러 레벨로 구성될 수 있습니다. 이러한 애플리케이션 맵을 **MultiMap** 애플리케이션 맵이라고 합니다. **MultiMap** 애플리케이션 맵의 각 레벨은 기계의 다른 설정값 수신기에 할당될 수 있습니다.

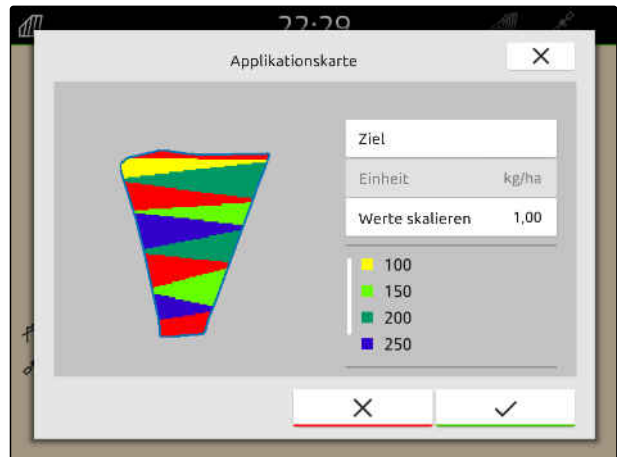
알림

MultiMap 애플리케이션 맵을 위한 설정값 수신기는 단위에 따라 자동으로 할당됩니다. 설정값 수신기가 올바르게 할당되지 않은 경우, 설정값 수신기를 수동으로 할당해야 합니다.

7. 애플리케이션 맵을 조정하려면, 선택한 수주에서 원하는 애플리케이션 맵을 선택하십시오.
 8. "Destination" 아래의 설정값 수신기가 레벨과 일치하지 않는 경우, "Destination" 아래에 원하는 설정값을 할당하십시오.
 9. 살포량을 조정하려면, "Scale values"에서 원하는 살포량으로 값을 조정하십시오.
 10.  으로 모든 입력을 확인하십시오.
- ➔ 차량이 선택한 필드에 근접하면, 필드와 선택한 데이터가 지도에 표시됩니다.



CMS-I-00005173



CMS-I-00001090

19.3 새로운 필드 추가




CMS-T-00000325-G.1

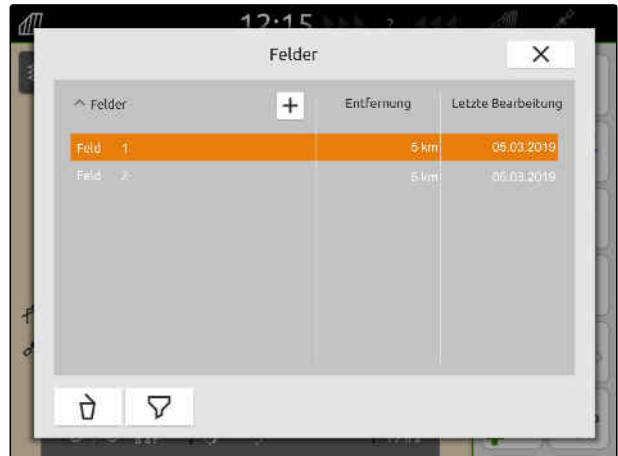
AmaTron 4 문서 경우 필드가 중심이 됩니다.

필드가 추가되면, 다음 데이터가 자동으로 필드에 저장됩니다.

- 논경계
- 트랙라인
- 장애물
- 두렁

한 필드에 여러 수주를 배정할 수 있습니다. 한 수주에 살포량, 농작물, 고객 및 운전자를 할당할 수 있습니다.

1. 작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.
2.  기호를 선택하십시오.
3. 필드명을 입력하십시오.
4.  로 확인하십시오.



CMS-I-00000304


19.4 필드 데이터를 shape 파일에서 필드로 추가하기

CMS-T-00001738-G.1

USB 스틱에 저장된 shape 파일을 표시할 수 있으며 그곳에 포함된 필드 데이터를 기존 필드에 추가할 수 있습니다. shape 파일의 필드 데이터를 기존의 필드를 사용하지 않고 작업해야 하는 경우, 참조 페이지 78.

shape 파일에는 다음 필드 데이터가 포함되어 있습니다.

- 애플리케이션 맵
- 논경계

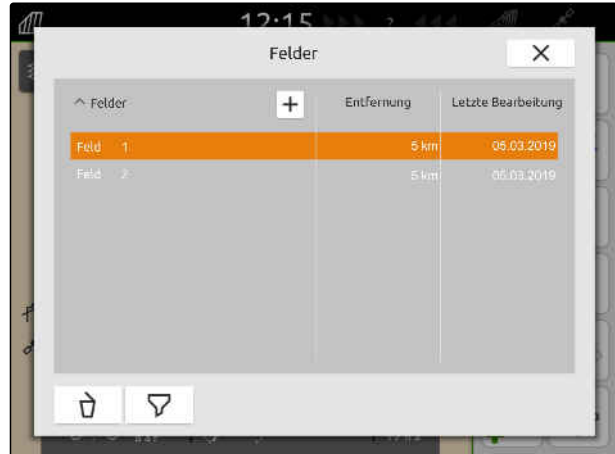
 전제조건

- ⊙ 필드 추가되었음, 참조 페이지 82 또는 ISO-XML 수주 데이터 가져오기, 참조 페이지 85
- ⊙ shape 파일이 담긴 USB 스틱이 꽂혀 있음
- ⊙ 애플리케이션 맵은 WGS-84 좌표 시스템을 사용하여 생성되어야 합니다.


애플리케이션 맵은 3개의 파일로 구성되어 있습니다. 3개의 파일은 모두 USB 스틱의 동일한 파일 또는 동일한 ZIP 파일에 저장되어야 합니다.

- 형상 데이터 파일, 파일 형식: .shp
- 팩트 데이터 파일, 파일 형식: .dbf
- 속성 데이터 파일, 파일 형식: .shx

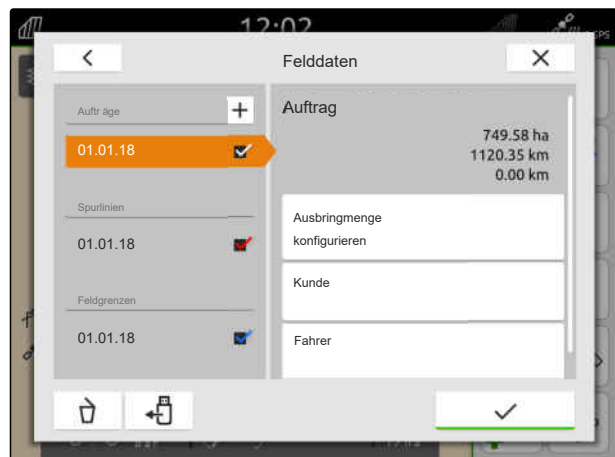
1. 작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.
2. 원하는 필드를 선택하십시오.



CMS-I-00000304

3. "Field data" 메뉴에서  를 선택하십시오.

➔ USB 스틱에 저장된 논경계 및 애플리케이션 맵이 표시됩니다.



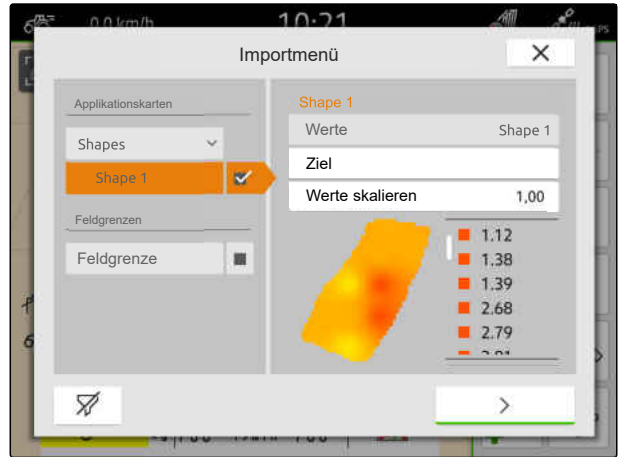
CMS-I-00000303

- 원하는 논경계 또는 애플리케이션 맵에 체크표시를 하십시오.

i 알림

애플리케이션 맵은 연결된 장치의 설정값 수신기를 할당해야 합니다. 연결된 장치에 여러 개의 설정값 수신기가 있는 경우 복수의 애플리케이션 맵을 선택할 수 있습니다.

장치가 연결되어 있지 않은 경우 애플리케이션 맵 단위를 할당해야 합니다.



CMS-I-00001094

- 장치가 연결되어 있는 경우, "Destination" 아래에 원하는 설정값을 선택하십시오.

또는

장치가 연결되어 있지 않은 경우, "Unit"에서 원하는 단위를 선택하십시오.

- 살포량을 조정하려면, "Scale values"에서 원하는 살포량으로 값을 조정하십시오.

- ✓ 으로 입력을 확인하십시오.

➔ 선택한 애플리케이션 맵은 "Jobs"에서 필드 데이터에 수용됩니다. 선택한 논경계는 논경계 목록에 수용됩니다.

19.5 ISO-XML 수주 데이터 가져오기

CMS-T-00004311-F.1

19.5.1 ISO-XML 수주 데이터를 USB 스틱에서 가져오기

CMS-T-00000341-I.1

ISO-XML 수주 데이터를 가져오고 AmaTron 4로 로드할 수 있습니다.

ISO-XML 수주 데이터에는 다음과 같은 데이터가 포함되어 있습니다.

- 수주
 - 수주는 필드, 농작물, 고객, 운전자 및 애플리케이션 맵을 제시합니다.
- 마스터 데이터
 - 농작물 데이터
 - 고객 데이터
 - 운전자 데이터
 - 논경계
 - 트랙라인
 - 장애물
 - 두렁
- 애플리케이션 맵





전제조건

- ☑ "GPS-Maps&Doc"을 위한 라이선스 사용 가능
- ☑ ISO-XML 수주 데이터는 XML 파일로 USB 스틱에 "Taskdata"라는 이름으로 존재합니다
- ☑ 트랙라인 가져오기: ISO-XML 수주 데이터가 버전 3.3에 저장되었음




알림

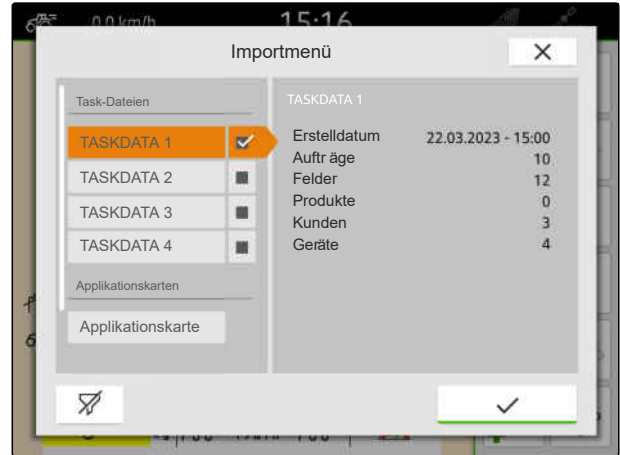
ISO-XML 수주 데이터를 가져오면, AmaTron 4에 존재하는 기존 ISO-XML 수주 데이터가 USB 스틱에 저장되고 AmaTron 4에 덮어쓰기 됩니다.

1. 메인 메뉴에서 를 선택하십시오.
➔ 기록이 존재하는 경우, 안내가 나타납니다.
2. *현재 기록을 삭제하려면,*
 기호를 선택하십시오

또는

현재 기록을 저장하려면,
 를 선택하십시오 참조 페이지 80.
➔ 가져오기 메뉴가 표시됩니다.
➔ USB 스틱의 하위 디렉토리에 ISO-XML 파일이 저장되어 있는 경우, 목록에 디렉터리 이름이 표시됩니다.

- ➔ USB 스틱에 ISO-XML 파일을 ZIP 파일로 저장하면, ZIP 파일의 파일명이 목록에 표시됩니다.
 - ➔ USB 스틱의 메인 디렉토리에 ISO-XML 파일이 저장되어 있는 경우, 목록에 항목이 메인 디렉토리 이름으로 표시됩니다.
3. 가져오기 위해 수주 데이터를 선택하려면, 원하는 수주 데이터에 체크표를 하십시오.
4. ✓ 로 가져오기를 확인하십시오.



CMS-I-00004920

19.5.2 AmaTron Share 앱으로 ISO-XML 수주 데이터 가져오기

CMS-T-00004312-E.1

ISO-XML 수주 데이터를 가져오고 AmaTron 4로 로드할 수 있습니다.

ISO-XML 수주 데이터에는 다음과 같은 데이터가 포함되어 있습니다.

- 수주
 - 수주는 필드, 농작물, 고객, 운전자 및 애플리케이션 맵을 제시합니다.
- 마스터 데이터
 - 농작물 데이터
 - 고객 데이터
 - 운전자 데이터
 - 논경계
 - 트랙라인
 - 장애물
 - 두렁
- 애플리케이션 맵



전제조건

- ⊙ 트랙라인 가져오기: ISO-XML 수주 데이터가 버전 3.3에 저장되었음
- ⊙ "GPS-Maps&Docs" 라이선스 사용 가능
- ⊙ 모바일 장치에 AmaTron Share 앱이 설치되어 있음
- ⊙ AmaTron 4로 Wi-Fi 액세스 포인트 조정됨, 참조 페이지 48
- ⊙ AmaTron 4 및 모바일 장치가 동일한 Wi-Fi에 있음



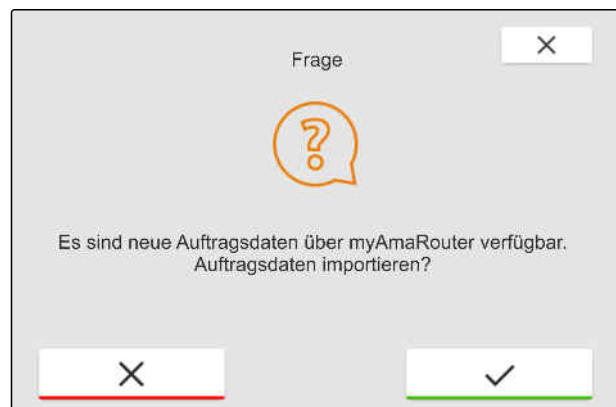
알림

새 수주 데이터를 가져올 때 AmaTron 4에 존재하는 수주 데이터를 덮어씁니다. 기존 수주 데이터는 자동으로 저장되지 않습니다.

1. 기존 수주 데이터를 저장하려면:
참조 페이지 88.
2. AmaTron Share 앱을 시작하십시오.
3. AmaTron Share 앱에서 가져오기 시작

또는

TASKDATA XML 파일에 공유 기능을 사용하십시오.
4. AmaTron 4에 가져오기를 누르십시오.



CMS-I-00003262

19.6 ISO-XML 수주 데이터 내보내기

CMS-T-00004313-E.1

19.6.1 USB 스틱으로 ISO-XML 수주 데이터 내보내기

CMS-T-00001743-E.1


기록된 수주 데이터를 ISO-XML 수주 데이터로 내보내고 USB 스틱에 저장할 수 있습니다.



전제조건

- ⊙ "GPS-Maps&Docs" 라이선스 사용 가능
- ⊙ USB 스틱이 꽂혀 있음

1. 퀵 스타트 메뉴를 여십시오.

2.  기호를 선택하십시오.

➔ 수주 데이터는 USB 스틱 디렉토리에 저장됩니다. 디렉토리는 "TASKDATA"라는 이름을 갖게 됩니다

➔ USB 스틱에 이름이 "TASKDATA"인 디렉토리가 이미 존재하는 경우 이 목차의 이름에 내보낸 날짜와 시간이 추가됩니다.

➔ 수주 데이터의 사본은 AmaTron 4에 남아 있습니다.



CMS-I-00000278

19.6.2 AmaTron Share 앱으로 ISO-XML 수주 데이터 내보내기

CMS-T-00004314-E.1



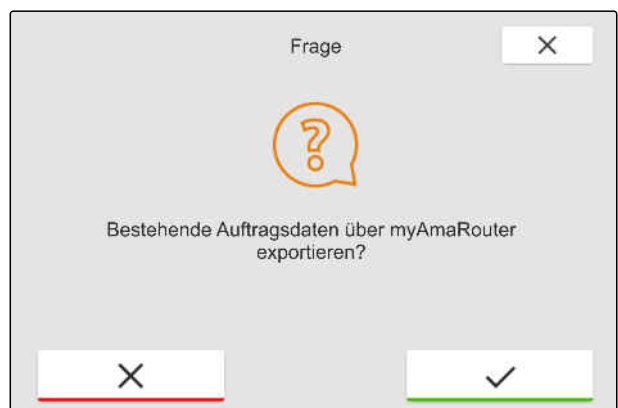
전제조건

- ⊙ "GPS-Maps&Docs" 라이선스 사용 가능
- ⊙ 모바일 장치에 AmaTron Share 앱이 설치되어 있음
- ⊙ AmaTron 4로 Wi-Fi 액세스 포인트 조정됨, 참조 페이지 48
- ⊙ AmaTron 4 및 모바일 장치가 동일한 Wi-Fi에 있음

1. AmaTron Share 앱을 시작하십시오.

2. AmaTron Share 앱에서 내보내기 시작.

3. AmaTron 4에 내보내기를 누르십시오.



CMS-I-00003263

19.7 수주 데이터 관리

CMS-T-00007052-D.1


19.7.1 새로운 수주 추가

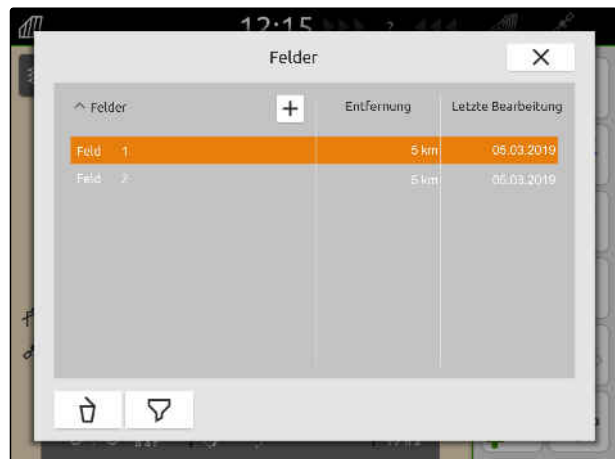
CMS-T-00000326-H.1

필드를 추가했거나 수주 데이터에서 가져온 경우, 수주를 추가하고 필드에 수주를 지정할 수 있습니다.


전제조건

- 수주 데이터를 가져옴, 참조 페이지 85 또는 필드가 추가되었음, 참조 페이지 82


- 작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.
- 필드를 선택하십시오.



CMS-I-00000304


- "Jobs"에서  를 선택하십시오.
 - 수주명을 입력하십시오.
- ➔ 현재 수주에 농작물 정보 및 설정값이 추가된 경우 지시사항이 표시됩니다.


- 농작물 정보 및 설정값을 새 수주를 위해 수용하려면,

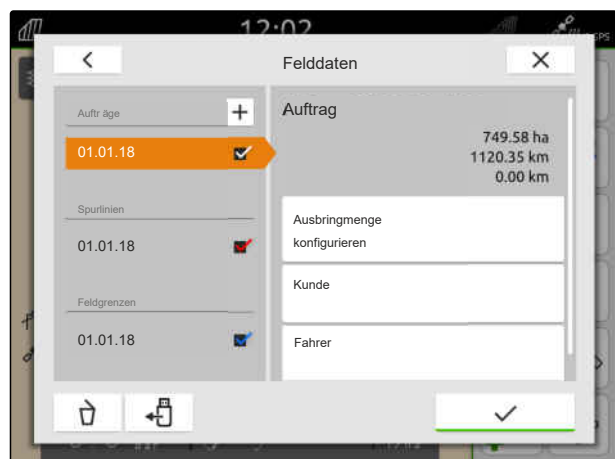
 기호를 선택하십시오

또는

현재 수주의 농작물 정보 및 설정값을 삭제하려면,

 기호를 선택하십시오.

-  로 확인하십시오.



CMS-I-00000303

i 알림

한 수주에는 다음과 같은 데이터를 지정할 수 있습니다.

- 살포량 및 농작물, 참조 페이지 91
- 고객, 참조 페이지 94
- 운전자, 참조 페이지 96

19.7.2 살포량 구성하기

CMS-T-00000333-J.1

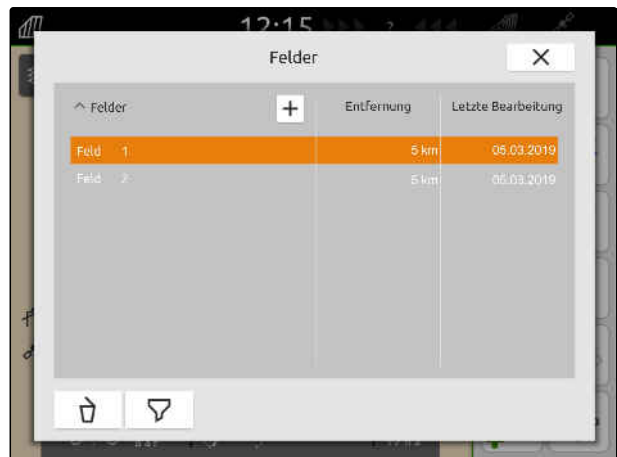
연결된 장치의 설정값 수신기에 설정값을 할당할 수 있습니다. AmaTron 4는 입력된 설정값을 연결된 장치로 전송합니다.

개별 농작물에 대한 살포량을 문서화하기 위해 농작물을 추가하고 살포량을 지정할 수 있습니다.

☑ 전제조건

- ☑ 수주 데이터를 가져옴, 참조 페이지 85 또는 필드가 추가되었음, 참조 페이지 82
- ☑ 수주가 추가되었음, 참조 페이지 90 또는 수주 데이터를 가져옴
- ☑ ISOBUS 장치가 최소 한 대의 설정값 수신기와 연결되어 있음

1. 작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.
2. 필드를 선택하십시오.

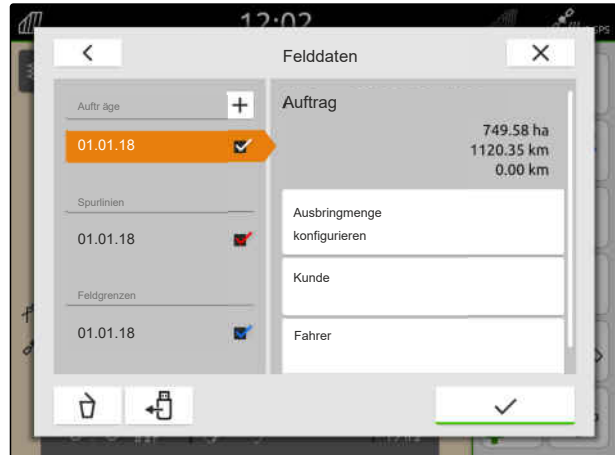


CMS-I-00000304

3. "Jobs"에서 원하는 수주를 선택하십시오.

"Spread rate configuration"에서 설정값 수신기의 이름이 표시됩니다. 장치의 각 설정값 수신기에 대해 메뉴 항목이 표시됩니다.

4. 원하는 설정값 수신기를 선택하십시오.



CMS-I-00000303

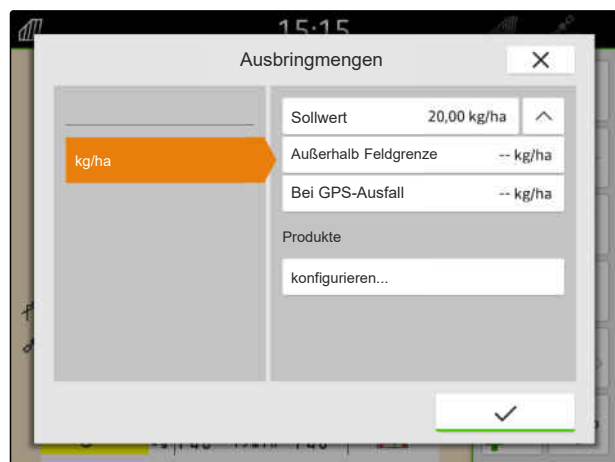
왼쪽에는 설정값을 지정할 수 있는 단위가 표시됩니다. 장치가 단위를 지정합니다.

알림

살포량을 백분율로 입력하려면, 단위로 입력한 설정값이 백분율로 조정됩니다.

5. 원하는 단위를 선택하십시오.

6. "Setpoint"에서 원하는 값을 입력하십시오.



CMS-I-00000305

알림

애플리케이션 맵을 사용하는 경우 "Setpoint"에서 값이 무시됩니다.

다음의 경우 고정 설정값을 입력할 수 있습니다.

- 장치가 필드를 벗어남.
- GPS 신호가 누락됨.

고정 설정값이 입력되지 않은 경우, 장치는 이 두 가지 경우 마지막으로 사용한 값을 유지합니다.

7. 고정 설정값을 입력해야 할 경우,

▼ 으로 메뉴 항목을 표시합니다.

8. "Outside of field boundary" 및 "At GPS failure"에서 원하는 값을 입력하십시오.

9. 농작물에 대한 살포량을 입력하려면, 참조 페이지 93.



19.7.3 농작물 관리

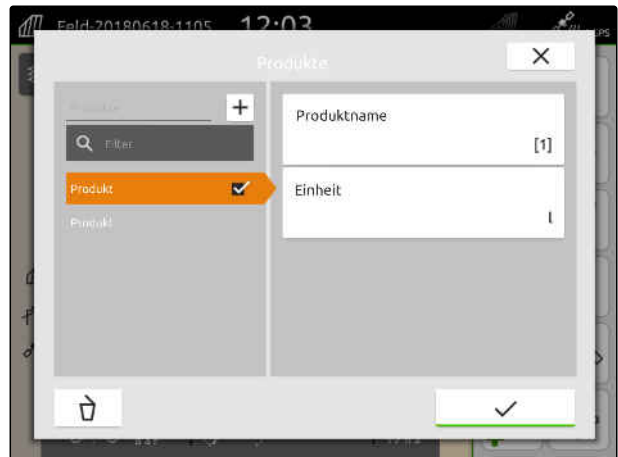
CMS-T-00010597-B.1

농작물에 대한 살포량을 입력할 수 있습니다.
AmaTron 4는 문서화를 위해 입력한 살포량을 저장합니다.

전제조건

☉ 살포량 구성됨, 참조 페이지 91


1. 메뉴 "*Spread rate*"에서 "*Product*" "*configuration...*"을 선택합니다.
2. 새로운 농작물을 추가하려면,  기호를 선택하십시오.
3. "*Product name*"에서 농작물 이름을 입력하십시오.
4. "*Unit*"에서 농작물 단위를 선택하십시오.
5.  로 확인하십시오.



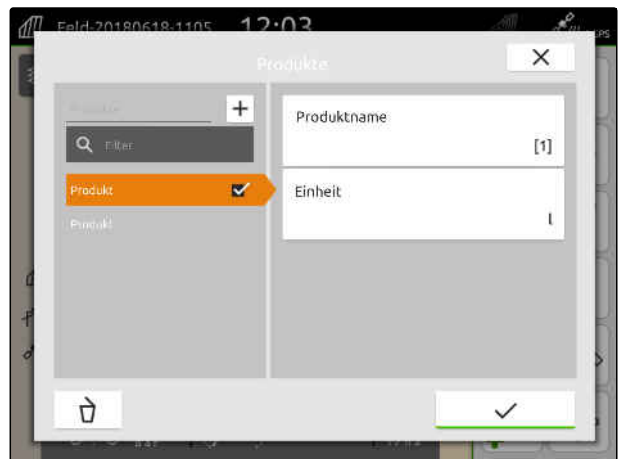
CMS-I-00000306

6. 농작물을 배정하려면, "*Products*"에서 원하는 농작물을 선택하십시오.

➔ 원하는 농작물에 체크표시가 됩니다.

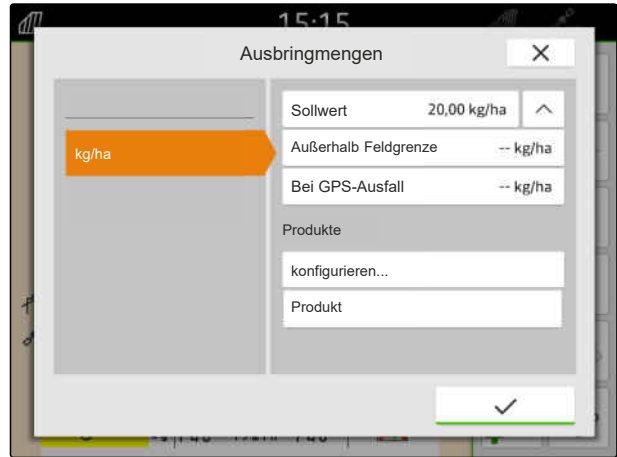
7.  로 확인하십시오.

➔ 선택한 농작물은 장치의 수주 및 설정값 수신기에 배정됩니다.



CMS-I-00000306

8. 농작물의 설정값을 변경하려면, "Products"에서 원하는 농작물을 선택하십시오.
9. 설정값을 입력하십시오.
10. ✓ 로 확인하십시오.



CMS-I-00007246


19.7.4 고객 관리

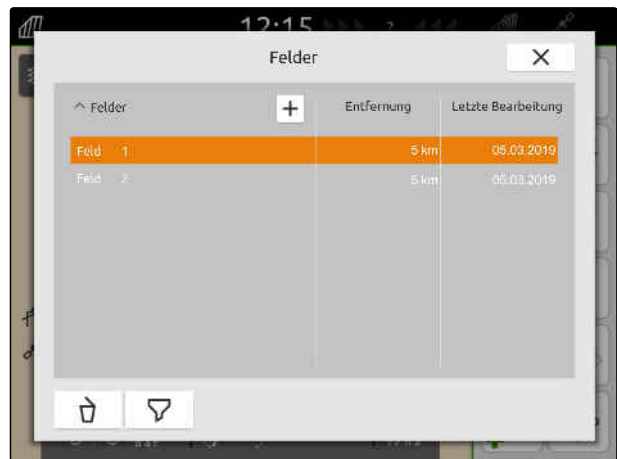
CMS-T-00000335-G.1



전제조건

- ☑ 수주 데이터를 가져옴, 참조 페이지 85 또는 필드가 추가되었음, 참조 페이지 82
- ☑ 수주가 추가되었음, 참조 페이지 90 또는 수주 데이터를 가져옴

1. 작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.
2. 필드를 선택하십시오.

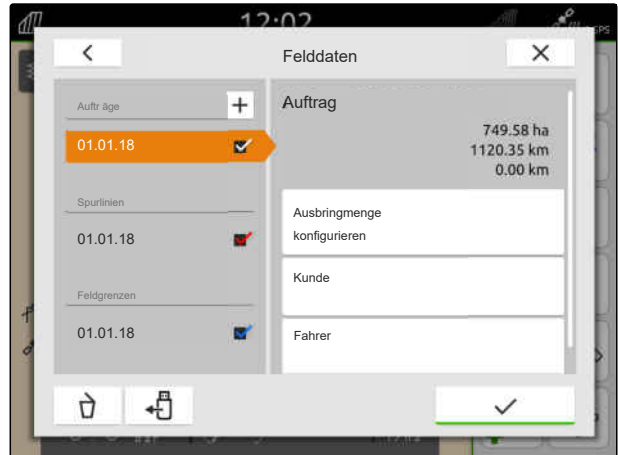


CMS-I-00000304

알림


고객을 추가하려면, 임의의 수주를 추가하고 선택해야 합니다. 이를 통해 추가한 고객을 각 수주에 배정할 수 있습니다.

3. "Jobs"에서 임의의 수주를 선택하십시오.
4. "Customer"를 선택하십시오.




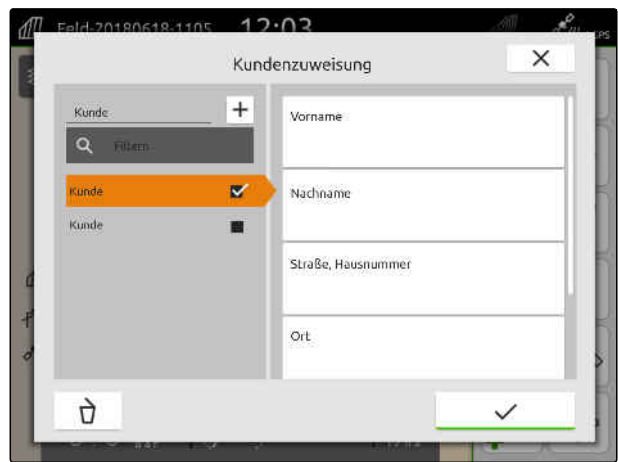
CMS-I-00000303

5. 새로운 고객을 추가하려면,

 기호를 선택하십시오.

6. 고객 데이터를 입력하십시오


7.  로 확인하십시오.

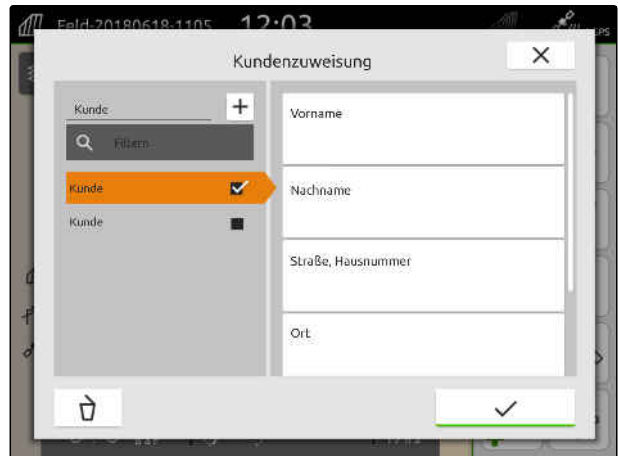


CMS-I-00000308

8. 수주에 고객을 배정하려면, 원하는 고객을 선택하십시오.

➔ 선택한 고객은 체크표시됩니다.

9.  로 확인하십시오.




CMS-I-00000308

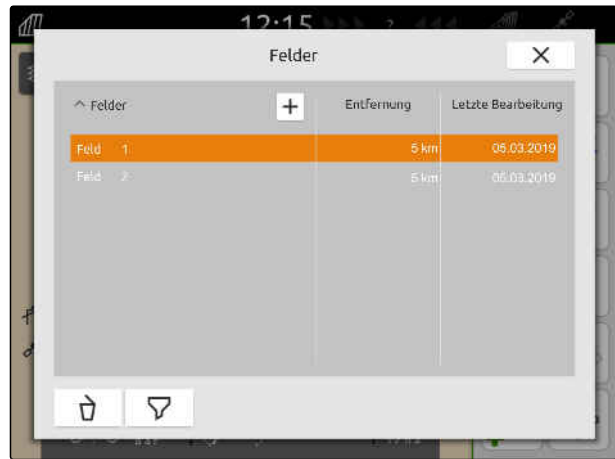
19.7.5 운전자 관리

CMS-T-00000338-G.1

전제조건

- ⊙ 수주 데이터를 가져옴, 참조 페이지 85 또는 필드가 추가되었음, 참조 페이지 82
- ⊙ 수주가 추가되었음, 참조 페이지 90 또는 수주 데이터를 가져옴

1. 작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.
2. 필드를 선택하십시오.

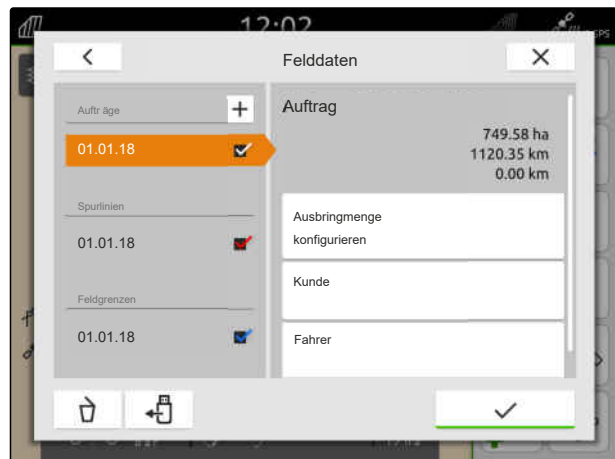


CMS-I-00000304

알림


운전자를 추가하려면, 임의의 수주를 추가하고 선택해야 합니다. 이를 통해 추가된 운전자를 각 수주에 배정할 수 있습니다.

3. "Jobs"에서 임의의 수주를 선택하십시오.
4. "Driver"를 선택하십시오.




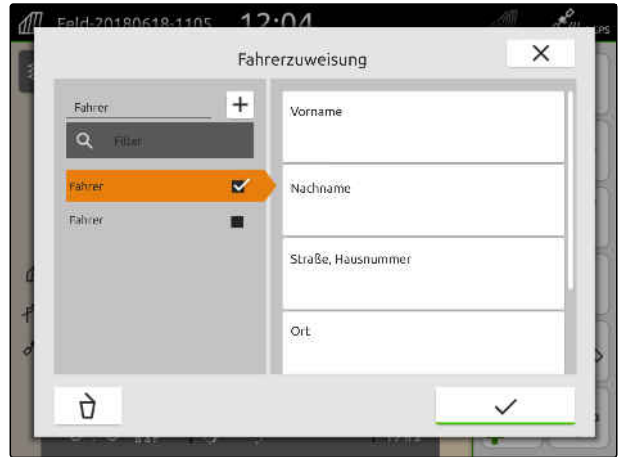
CMS-I-00000303

5. 새로운 운전자를 추가하려면,

 기호를 선택하십시오.

6. 운전자 데이터를 입력하십시오.


7.  로 확인하십시오.

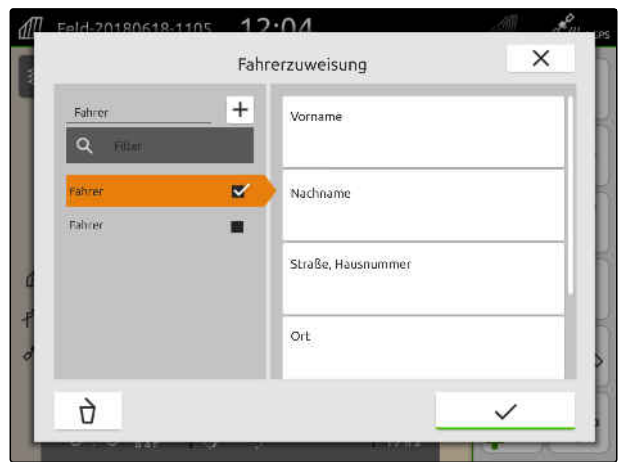


CMS-I-00000309

8. 수주에 운전자를 배정하려면,
원하는 운전자를 선택하십시오.

➔ 선택한 운전자가 체크표시됩니다.

9.  로 확인하십시오.



CMS-I-00000309

19.8 수주 데이터 PDF로 내보내기

CMS-T-00003637-E.1

현재 수주의 수주 데이터를 PDF 형식으로 USB 스틱에 저장할 수 있습니다.

PDF에는 다음과 같은 수주 데이터가 포함되어 있습니다.


- 수주 요약
- 수주 상세
- 장치의 총값
- 설정값 수신기 당 살포량에 대한 상세
- 설정값 수신기 당 커버리지맵 이미지



전제조건

- ⊙ USB 스틱이 꽂혀 있음
- ⊙ 필드 데이터에 원하는 수주가 로딩되었음 참조 페이지 80

1. 쿼크 스타트 메뉴를 여십시오.

2.  기호를 선택하십시오.

➔ 수주 데이터는 "PDF_Export" 디렉토리에서 USB 스틱에 저장됩니다. PDF 파일명은 내보내기를 실행한 날짜와 시간 및 필드명과 수주명으로 생성됩니다.



CMS-I-00000278

부분폭 제어 사용

20

CMS-T-00000189-K.1

20.1 중복 설정

CMS-T-00000286-I.1

20.1.1 주행방향에서 중복 지정

CMS-T-00000287-H.1

주행방향에서의 중복은 부분폭이 주행방향에서 경계를 얼마나 넘어야 하는지를 지정합니다. 주행방향에서의 중복은 두령과 열 사이 또는 작업한 면적 사이에 빈 곳이 생기는 것을 방지합니다.

주행방향에서의 중복은 별도로 부분폭의 ON/OFF를 위해 설정할 수 있습니다.

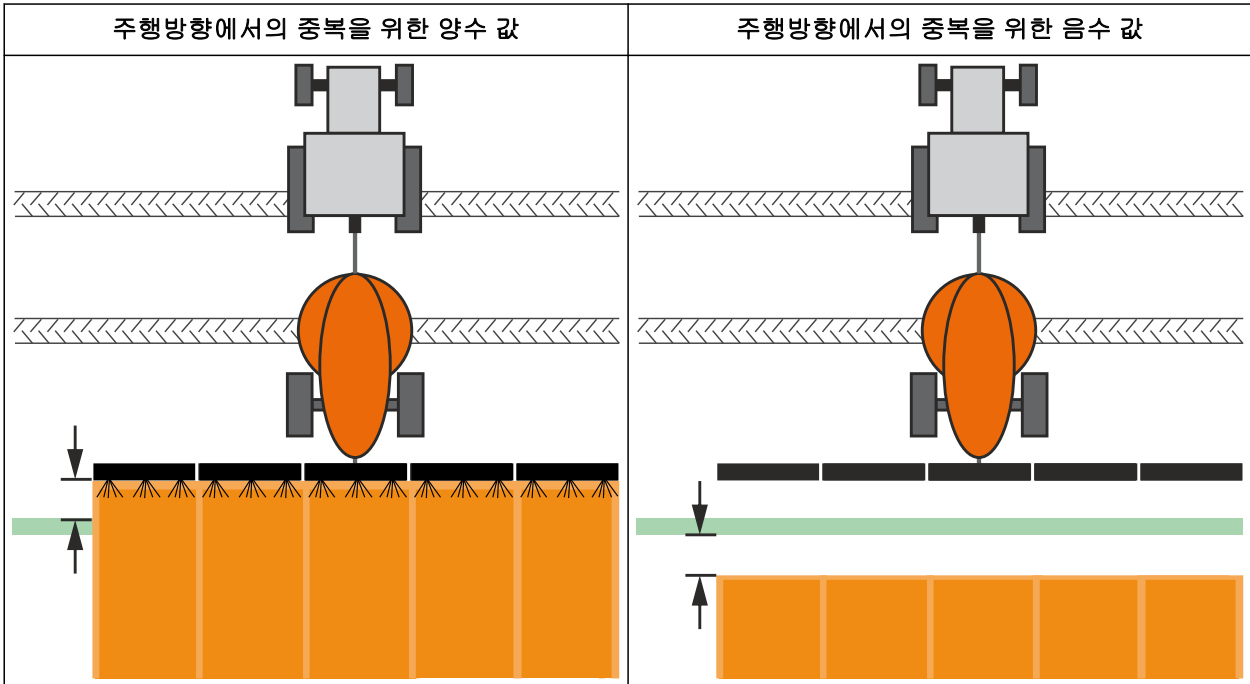
주행방향에서의 중복을 위한 경계

- 작업하지 않은 면적에서 작업한 면적으로의 경계
- 두령 경계

알림


주행방향에서의 올바른 중복을 위해 다음 사항이 적용됩니다.

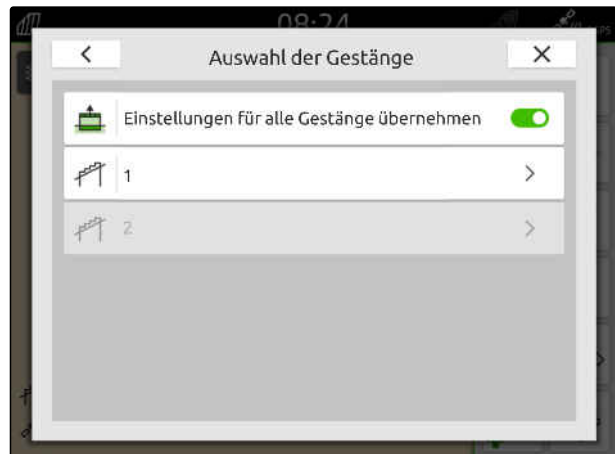
- 중복없는 정확한 전환 시간은 장치 제어에서 설정해야 합니다.
- 두령과 열 사이 또는 작업한 면적 사이에 빈 곳이 있으면, 주행방향에서의 중복을 위한 음수 값을 입력할 수도 있습니다.



전제조건

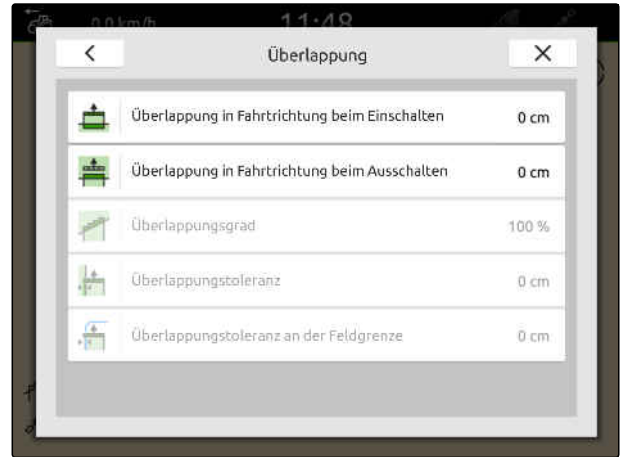
- ☉ "GPS-Switch basic" 또는 "GPS-Switch pro"를 위한 라이선스 사용 가능

- 작업 메뉴에서  > "중복 설정"을 선택하십시오.
 - ➔ 연결된 장치가 멀티 붐을 지원하는 경우, 붐 선택이 표시됩니다.
 - ➔ 연결된 장치가 한 개의 붐만을 지원하는 경우, 붐 선택을 건너 뛴니다.
- 모든 붐에 대해 중복 설정을 적용해야 하는 경우, "Adopt settings for all booms"을 활성화합니다.
 - ➔ "Adopt settings for all booms"이 활성화되면, 오직 첫 번째 붐만이 선택됩니다.
- 목록에서 붐을 선택하십시오.



CMS-I-00004943

4. "Overlap in the direction of travel when switching on"을 선택하십시오.
5. 값은 -1000 cm와 1000 cm 사이에서 입력하십시오.
6. ✓ 로 확인하십시오.
7. "Overlap in the direction of travel when switching off"를 선택하십시오.
8. 값은 -1000 cm와 1000 cm 사이에서 입력하십시오.
9. ✓ 로 확인하십시오.



CMS-I-00000198

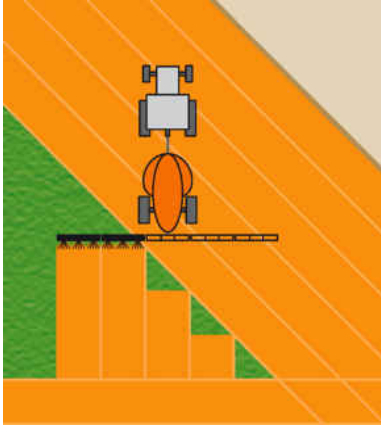
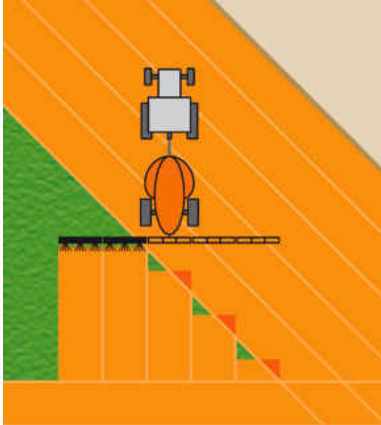
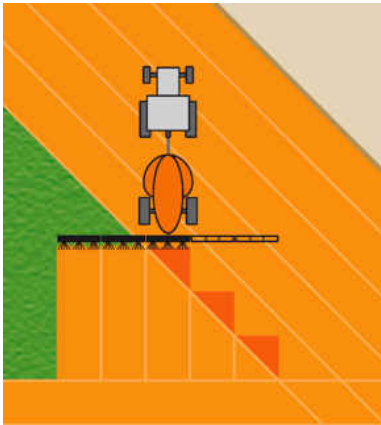
20.1.2 중복 정도 지정

CMS-T-00000288-H.1

중복 정도는 부분폭을 끄기 전에 부분폭이 몇 퍼센트 까지 경계를 넘을 수 있는 지를 지정합니다. 설정된 중복 정도는 맵 뷰에 표시됩니다.

중복 정도를 위한 경계:


- 작업하지 않은 면적에서 작업한 면적으로의 경계
- 두렁 경계

가능한 설정	설명	그림
0 %	중복이 생기기 전에 부분폭이 꺼 집니다.	
50 %	부분폭이 경계 절반을 넘으면 부 분폭이 꺼집니다.	
100 %	부분폭이 경계를 완전히 넘으면 부분폭이 꺼집니다.	



전제조건

- ☉ "GPS-Switch basic" 또는 "GPS-Switch pro"를 위한 라이선스 사용 가능

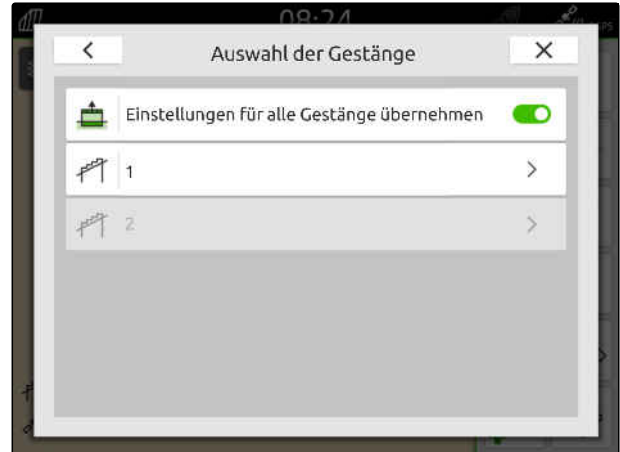
1. 작업 메뉴에서  > "중복 설정"을 선택하십시오.
- ➔ 연결된 장치가 멀티 붐을 지원하는 경우, 붐 선택 이 표시됩니다.

➔ 연결된 장치가 한 개의 붐만을 지원하는 경우, 붐 선택을 건너 뛴니다.

2. 모든 붐에 대해 중복 설정을 적용해야 하는 경우, "Adopt settings for all booms"을 활성화합니다.

➔ "Adopt settings for all booms"이 활성화되면, 오직 첫 번째 붐만이 선택됩니다.

3. 목록에서 붐을 선택하십시오.

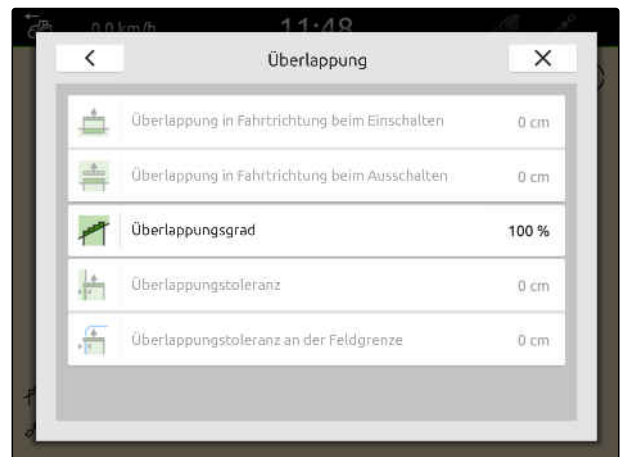


CMS-I-00004943

4. "Degree of overlap"을 선택하십시오.

5. 백분율값을 입력하십시오.

6. ✓ 로 확인하십시오.



CMS-I-00000199

20.1.3 중복 공차 지정

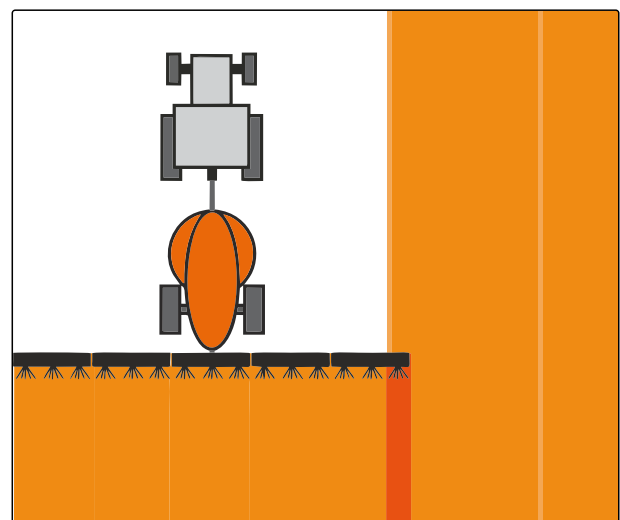
중복 공차는 부분폭을 끄기 전에 외부 부분폭이 작업한 면적을 얼마까지 넘을 수 있는지를 지정합니다. 중복 공차는 부분폭이 경계에 닿을 때 평행 주행 시 외부 부분폭이 계속 꺼지고 켜지는 것을 막아줍니다.

중복 공차를 위한 경계:

- 작업하지 않은 면적에서 작업한 면적으로의 경계
- 두렁 경계

알림

중복 공차는 중복 정도가 0 % 또는 100 %로 설정된 경우에만 적용됩니다. 참조 페이지 101.




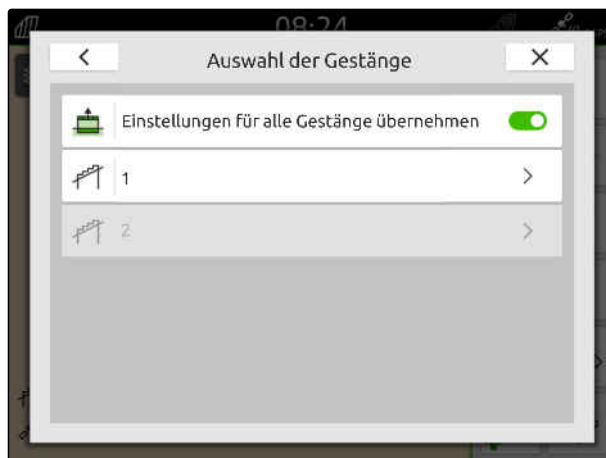
CMS-I-000594




전제조건

☉ "GPS-Switch basic" 또는 "GPS-Switch pro"를 위한 라이선스 사용 가능

1. 작업 메뉴에서  > "중복 설정"을 선택하십시오.
 → 연결된 장치가 멀티 붐을 지원하는 경우, 붐 선택이 표시됩니다.
 → 연결된 장치가 한 개의 붐만을 지원하는 경우, 붐 선택을 건너 뛩니다.
2. 모든 붐에 대해 중복 설정을 적용해야 하는 경우, "Adopt settings for all booms"을 활성화합니다.
 → "Adopt settings for all booms"이 활성화되면, 오직 첫 번째 붐만이 선택됩니다.
3. 목록에서 붐을 선택하십시오.



CMS-I-00004943

4. "Overlap tolerance"를 선택하십시오.
5. 원하는 값을 입력하십시오.
6.  로 확인하십시오.

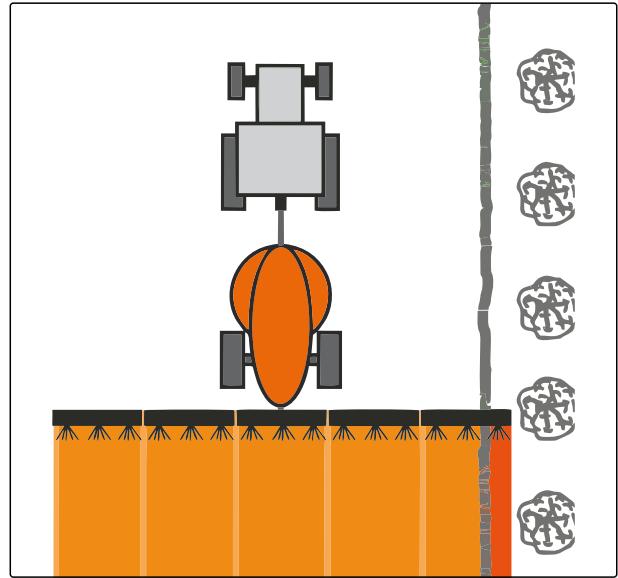


CMS-I-00000200

20.1.4 논경계에서 중복 공차 지정

논경계에서 중복 공차는 부분폭을 끄기 전에 외부 부분폭이 논경계를 얼마까지 넘을 수 있는지를 지정합니다. 논경계에서의 중복 공차는 부분폭이 논경계에 닿을 때 논경계 운전 시 외부 부분폭이 계속 꺼지고 켜지는 것을 막아줍니다.

CMS-T-00000290-H.1




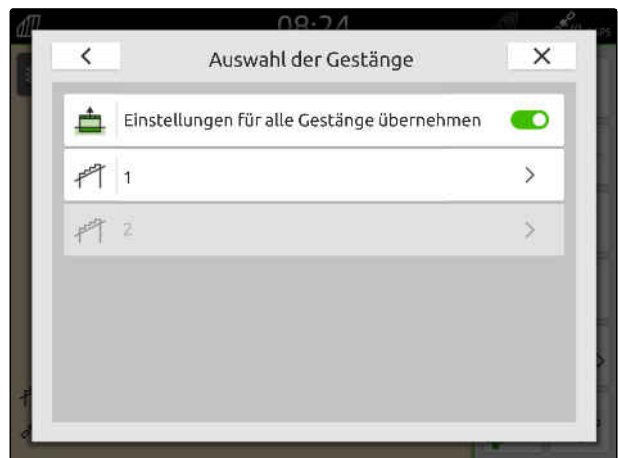
CMS-I-001467



전제조건

- ⊙ "GPS-Switch basic" 또는 "GPS-Switch pro"를 위한 라이선스 사용 가능

- 작업 메뉴에서  > "중복 설정"을 선택하십시오.
 - ➔ 연결된 장치가 멀티 붐을 지원하는 경우, 붐 선택이 표시됩니다.
 - ➔ 연결된 장치가 한 개의 붐만을 지원하는 경우, 붐 선택을 건너 뛴니다.
- 모든 붐에 대해 중복 설정을 적용해야 하는 경우, "Adopt settings for all booms"을 활성화합니다.
 - ➔ "Adopt settings for all booms"이 활성화되면, 오직 첫 번째 붐만이 선택됩니다.
- 목록에서 붐을 선택하십시오.



CMS-I-00004943

4. "Overlap tolerance at field boundary"를 선택하십시오.
5. 0 cm 및 150 cm 사이에서 값을 입력하십시오.
6. ✓ 로 확인하십시오.



CMS-I-00000201

20.2 레코딩 시작

CMS-T-00000264-J.1

레코딩이 시작되고 부분폭이 켜지면 AmaTron 4는 작업한 면적의 위치 데이터를 저장합니다. 작업한 면적은 맵 뷰에 녹색으로 표시됩니다.

레코딩에는 다음 데이터가 포함되어 있습니다.

- 작업한 면적
- 논경계
- 장애물
- 두령
- 트랙라인

전제조건

- ⊙ "GPS-Switch basic" 또는 "GPS-Switch pro"를 위한 라이선스 사용 가능
- ⊙ ISOBUS가 구성됨, 참조 페이지 43
- ⊙ GPS 신호가 있음
- ⊙ 올바른 트랙터가 선택되었음, 참조 페이지 63
- ⊙ 올바른 장치가 선택되었음, 참조 페이지 53
- ⊙ 중복 조절됨, 참조 페이지 99

자동 부분폭 제어 경우:

- ⊙ 자동 부분폭 제어를 위해 ISOBUS 소프트웨어에 장치가 구성됨

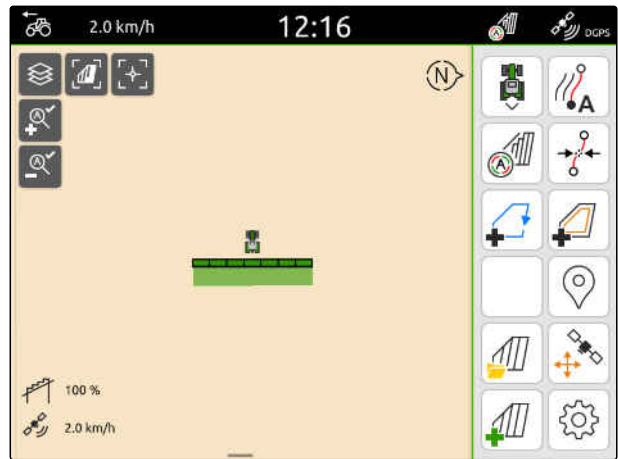
▶ 연결된 기계가 자동 부분폭 제어를 지원하는 경우,

작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.

또는

연결된 작업장치의 부분폭을 수동으로 전환하려면,

작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.



CMS-I-00000132

알림

GPS 보정신호가 없으면 한 개의 소프트웨어가 수신된 GPS 신호를 교정합니다. 보정된 GPS 신호를 사용할 수 있을 때까지 5분 정도 소요될 수 있습니다.

보정된 GPS 신호가 없으면 작업한 면적은 맵 뷰에서 노란색으로 표시됩니다. 보정된 GPS 신호가 존재하면, 작업한 면적이 녹색으로 표시됩니다.

➔ 다음 표는 부분폭 상태와 장치 기호에서 부분폭의 해당 색상에 대한 개요를 보여줍니다.

자동 부분폭 제어를 갖춘 장치	
부분폭 상태	장치 기호에서 부분폭 색상
장치가 작업위치에 있지 않음	회색
레코딩이 정지됨, 부분폭이 수동으로 꺼짐	주황색
레코딩이 정지됨, 부분폭이 수동으로 켜짐	녹색

자동 부분폭 제어를 갖춘 장치	
부분폭 상태	장치 기호에서 부분폭 색상
부분폭이 자동 부분폭 제어를 통해 꺼짐	주황색
부분폭이 자동 부분폭 제어를 통해 켜짐	녹색
부분폭이 자동 부분폭 제어를 통해 켜짐, 부분폭이 목표값에 도달하지 않았음	노란색
레코딩이 시작됨, 부분폭이 수동으로 정지됨	적색



알림

장치의 부분폭을 수동으로 전환하는 경우, 장치 기호에서 부분폭 색상을 통해 전환을 권장하게 됩니다.

수동 부분폭 제어를 갖춘 장치	
전환 권장	장치 기호에서 부분폭 색상
부분폭 OFF	주황색
부분폭 ON	녹색

20.3 레코딩 종료

CMS-T-00000265-B.1


- ▶ 연결된 기계가 자동 부분폭 제어를 지원하는 경우,
모든 부분폭을 장치 제어를 통해 끄십시오.

또는

정지

또는

연결된 작업장치의 부분폭을 수동으로 전환하려면,

작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.

Spot-Spraying 사용

21

CMS-T-00016884-A.1

21.1 Spot-Spraying 시작

CMS-T-00016270-A.1

Spot-Spraying을 통해 분사액을 점방식으로 살포할 수 있습니다. 이때 Spot-Spraying 맵에 사전에 저장된 GPS 좌표가 사용됩니다. GPS 좌표는 분사액이 살포되는 면적을 점형으로 생성합니다.



전제조건

AmaTron 4 전제조건:

- ⊗ "GPS-Switch pro"를 위한 라이선스를 사용 가능
- ⊗ ISOBUS가 구성됨, 참조 페이지 43
- ⊗ RTK 보정신호가 포함된 GPS 신호가 있음. 사용된 RTK 보정신호는 Spot-Spraying 맵 생성에 사용된 RTK 보정신호와 일치함.
- ⊗ 장치 형상 데이터가 올바르게 입력됨, 참조 페이지 50
- ⊗ 트랙터 GPS 신호가 사용된 경우, 장치 형상 데이터가 올바르게 입력됨, 참조 페이지 55

농약살포기 전제조건:

- ⊗ 자동 부분폭 제어를 위해 ISOBUS 소프트웨어에 장치가 구성됨
- ⊗ 분사액 탱크에 최대 허용 살포량이 충전됨
- ⊗ 개별 노즐 제어 AmaSelect가 존재함
- ⊗ 농약살포기 소프트웨어의 버전이 최신 상태임
- ⊗ 최적의 결과를 위해 Spot-Spraying 노즐이 장착됨

1. *논경계 없이 Spot-Spraying 맵을 사용하려면:*
참조 페이지 112

또는

논경계와 함께 Spot-Spraying 맵을 사용하려면:
참조 페이지 113.

2. ISOBUS 소프트웨어에 사용되는 장치 사양의 전환 시간을 정확하게 설정하십시오.
3. ISOBUS 소프트웨어에서 3 bar의 일정한 분사압력을 설정하십시오.
4. ISOBUS 소프트웨어에서 살포량의 설정값을 설정하십시오.

5. 작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.

가능한 최대의 스폿이 적용되도록 이동 방향 및 스폿 주변 측면에서 추가 범위가 처리됩니다. 추가 범위의 크기는 퍼센트 값으로 지정됩니다.

AMAZONE 권장 설정:

- 측면 추가 범위: 10 %
- 주행방향 추가 범위: 100 %

필요한 분사량을 감소하기 위해 추가 범위를 줄일 수 있습니다. 주행방향의 추가 범위가 너무 많이 줄어들 경우, 더 작은 스폿은 처리되지 않습니다. 최적의 설정은 농경지에서 사용 시 결정할 수 있습니다.



CMS-I-00010836

6. 추가 범위를 조정하려면:
"Additional area to the side" 또는 "Additional area in the direction of travel"에서 원하는 값을 입력하십시오.

7. ISOBUS 소프트웨어에서 부분쪽을 켭니다.

8. 작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.

9. 농경지를 주행하십시오.

10. 속도를 원하는 살포량에 조정하십시오.

➔ 부분쪽은 Spot-Spraying 맵을 통해 전환됩니다. 스폿 밖에서 부분쪽은 애플리케이션 맵이나 경계에 상관없이 꺼진 상태로 유지됩니다. 부분쪽으로 주행한 모든 면적은 작업된 면적으로 표시됩니다.




CMS-I-00010861

부분쪽 제어를 다시 애플리케이션 맵이나 경계에 따라 전환하려면 Spot-Spraying을 일시중지할 수 있습니다.

부분쪽으로 주행한 모든 면적은 작업된 면적으로 유지되어 표시됩니다.

11. Spot-Spraying 을 일시중지하려면:

작업 메뉴에서  선택 및 "Pause spot spraying"을 활성화하십시오.

21.2 논경계 없이 Spot-Spraying 맵 사용

CMS-T-00016886-A.1

논경계 없이 Spot-Spraying 맵을 가져오기해서 바로 사용할 수 있습니다.



전제조건

- ☑ 원하는 Spot-Spraying 맵에는 백만 개 미만의 스폿이 포함되어 있습니다
- ☑ Spot-Spraying 맵이 포함된 USB 스틱이 꽂혀 있음


Spot-Spraying 맵은 포인트 맵으로서 WGS-84 좌표 시스템을 사용하여 생성되어야 합니다. Spot-Spraying 맵은 3개의 파일로 구성되어 있습니다. 3개의 파일은 모두 USB 스틱의 동일한 파일 또는 동일한 ZIP 파일에 저장되어야 합니다.

- 형상 데이터 파일, 파일 형식: .shp
- 팩트 데이터 파일, 파일 형식: .dbf
- 속성 데이터 파일, 파일 형식: .shx
- 형상 데이터 파일에는 "spray_r"이라는 이름의 속성이 있으며 다음 요구 사항을 충족합니다.
 - ◇ "spray_r" 속성에는 분사하려는 면적의 반경이 지정되어 있습니다
 - ◇ 반경은 cm로 지정되어 있습니다
 - ◇ 지정된 반경은 10 cm - 1,000 cm 사이에 있습니다

1. 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.

➔ 기록이 존재하는 경우, 안내가 나타납니다.

2. 현재 기록을 삭제하려면,

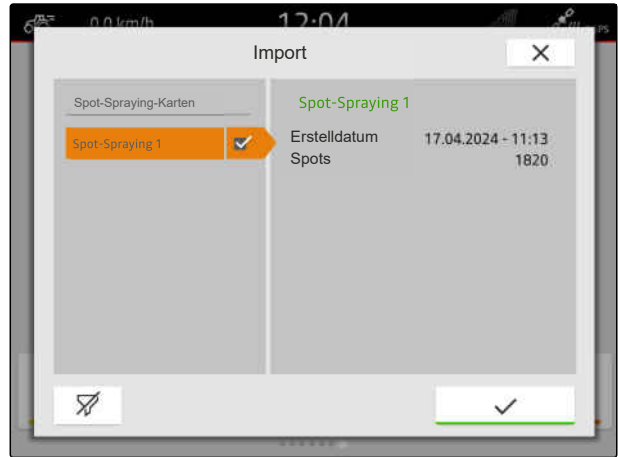
 기호를 선택하십시오

또는

현재 기록을 저장하려면,

 를 선택하십시오 참조 페이지 80.

- 원하는 Spot-Spraying 맵을 선택하십시오.
- ✓ 로 가져오기를 확인하십시오.
- ➔ Spot-Spraying 맵이 맵 뷰에 표시됩니다.
-



CMS-I-00010835

21.3 논경계를 포함한 Spot-Spraying 맵 사용

CMS-T-00016887-A.1

논경계를 포함한 Spot-Spraying 맵을 사용하려면 Spot-Spraying 맵을 기존 논경지에 수주로서 추가해야 합니다.



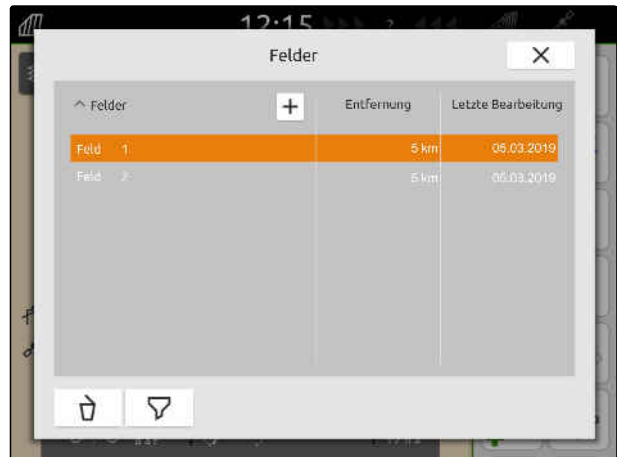
전제조건

- ⊙ 필드 추가되었음, 참조 페이지 82 또는 ISO-XML 수주 데이터 가져오기, 참조 페이지 85
- ⊙ 원하는 Spot-Spraying 맵에는 백만 개 미만의 스폿이 포함되어 있습니다
- ⊙ Spot-Spraying 맵이 포함된 USB 스틱이 꽂혀 있음

Spot-Spraying 맵은 포인트 맵으로서 WGS-84 좌표 시스템을 사용하여 생성되어야 합니다. Spot-Spraying 맵은 3개의 파일로 구성되어 있습니다. 3개의 파일은 모두 USB 스틱의 동일한 파일 또는 동일한 ZIP 파일에 저장되어야 합니다.


- 형상 데이터 파일, 파일 형식: .shp
- 팩트 데이터 파일, 파일 형식: .dbf
- 속성 데이터 파일, 파일 형식: .shx
- 형상 데이터 파일에는 "spray_r"이라는 이름의 속성이 있으며 다음 요구 사항을 충족합니다.
 - ◇ "spray_r" 속성에는 분사하려는 면적의 반경이 지정되어 있습니다
 - ◇ 반경은 cm로 지정되어 있습니다
 - ◇ 지정된 반경은 10 cm - 1,000 cm 사이에 있습니다

1. 작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.
2. 원하는 필드를 선택하십시오.

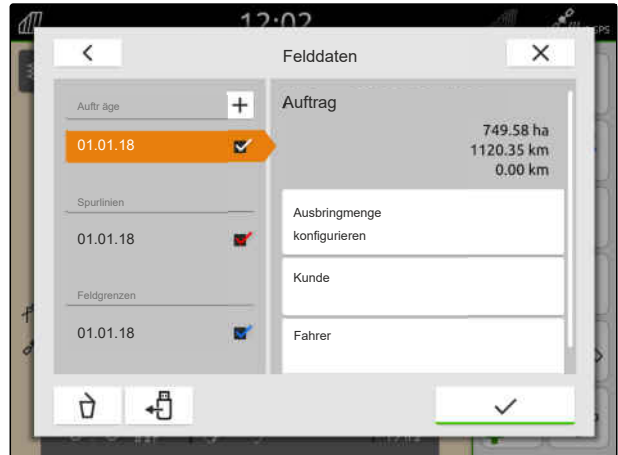


CMS-I-00000304

3. 농경계를 불러오려면,
 원하는 농경계에 체크표시를 하십시오.


4.  기호를 선택하십시오.

➔ USB 스틱에 저장된 Spot-Spraying 맵이 표시됩니다.




CMS-I-00000303

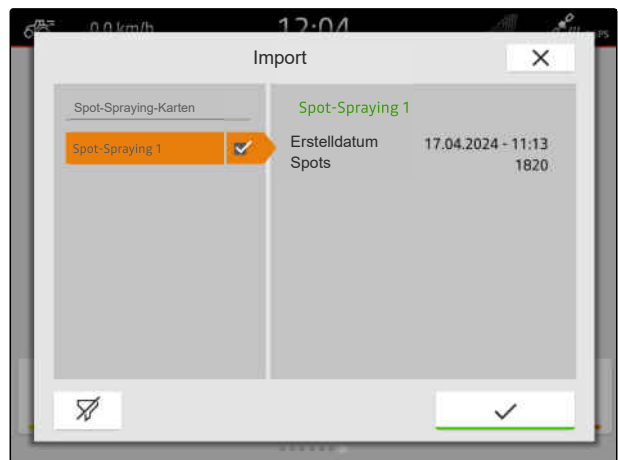
5. 원하는 Spot-Spraying 맵을 선택하십시오.

6.  로 가져오기를 확인하십시오.

➔ Spot-Spraying 맵이 가져오기되고 농경지에 수주로서 추가됩니다.

7.  로 확인하십시오.

➔ Spot-Spraying 맵이 맵 뷰에 표시됩니다.



CMS-I-00010835

논경계 사용

22

CMS-T-00001745-H.1

22.1 논경계 추가


CMS-T-00000298-H.1

AmaTron 4는 작업한 면적에서 논경계를 생성할 수 있습니다. 논경계에서 AmaTron 4가 논면적을 계산할 수 있습니다. 논면적에서 작업한 면적과 남아있는 면적이 산출됩니다. 자동 부분폭 제어를 사용할 경우, 논경계에서 살포가 중지됩니다.

면적을 실제로 작업하지 않고 논경계를 추가하려면, AmaTron 4에서 작업한 면적을 삭제할 수 있습니다.

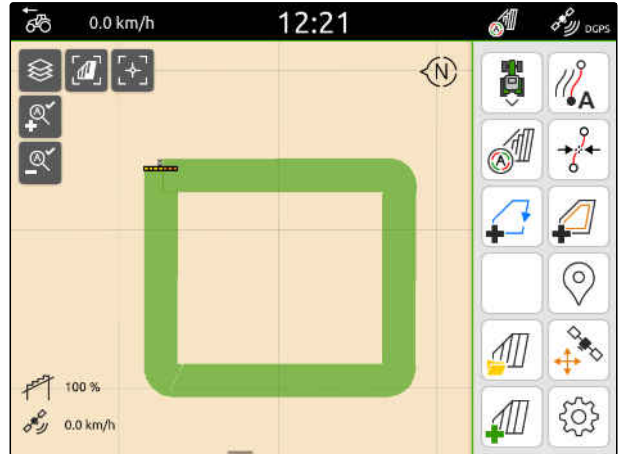
ISOBUS 살포기가 연결된 경우, 논경계 내에서 자동으로 안전구역이 생성됩니다. ISOBUS 살포기가 안전구역으로 운전하면, 부분폭이 꺼집니다. 이를 통해 논경계 밖이 살포되는 것을 막아줍니다. 안전구역은 논경계 구성을 통해 비활성화할 수 있습니다.

최신 AMAZONE 살포기 사용 시, 경계면 살포 경우 안전구역이 자동으로 비활성화됩니다.

 전제조건

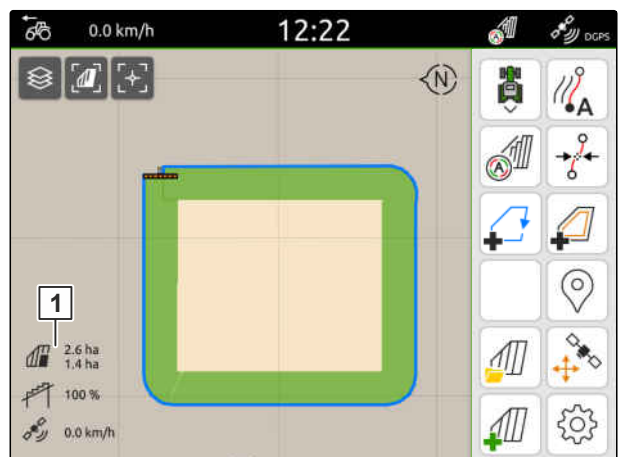
- ⊙ "GPS-Switch basic" 또는 "GPS-Switch pro"를 위한 라이선스 사용 가능
- ⊙ 논가장자리가 완전히 작업되었음

1. 작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.




CMS-I-00000215

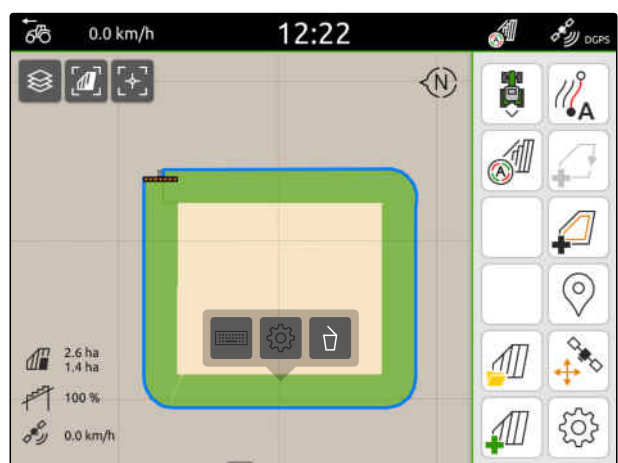
➔ 논경계가 작업한 면적 주위에 지정됩니다. 작업한 면적과 남아있는 면적의 크기가 지도에 표시: **1**



CMS-I-00000217

2. 작업한 면적을 삭제하려면, 작업한 면적을 터치하십시오.

3.  기호를 선택하십시오.



CMS-I-00003261

4. 제외 구역을 추가하려면,
참조 페이지 118.
5. 논경계를 구성하려면,
참조 페이지 120

22.2 제외 구역 추가

CMS-T-00013057-A.1

제외 구역을 사용하여 작업하면 안되거나 할 수 없는 필드 면적을 표시할 수 있습니다. 제외 구역에는 고유 경계가 포함되어 있습니다. 제외 구역이 추가되고 논 경계가 아직 없는 경우 자동으로 논경계가 추가됩니다. 제외 구역의 경계는 작업하지 않은 면적 주변의 논 경계 내에서 생성됩니다.

제외 구역은 최소 10 m²어야 합니다.

ISOBUS 살포기가 연결된 경우, 제외 구역 주변에 자동으로 안전구역이 생성됩니다. ISOBUS 살포기가 안전구역으로 운전하면, 부분폭이 꺼집니다. 이를 통해 제외 구역으로 살포되는 것을 막아줍니다. 안전구역은 논경계 구성을 통해 비활성화할 수 있습니다.


최신 AMAZONE 살포기 사용 시, 경계면 살포 경우 안전구역이 자동으로 비활성화됩니다.

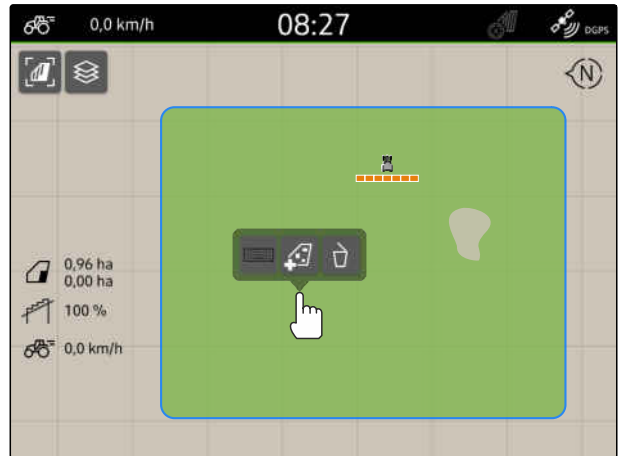


전제조건

- ⊙ 필드가 완전히 작업됨
- ⊙ 작업한 면적 내에서 최소 10 m²의 작업하지 않은 면적이 존재함

1. 작업한 면적을 터치하십시오.

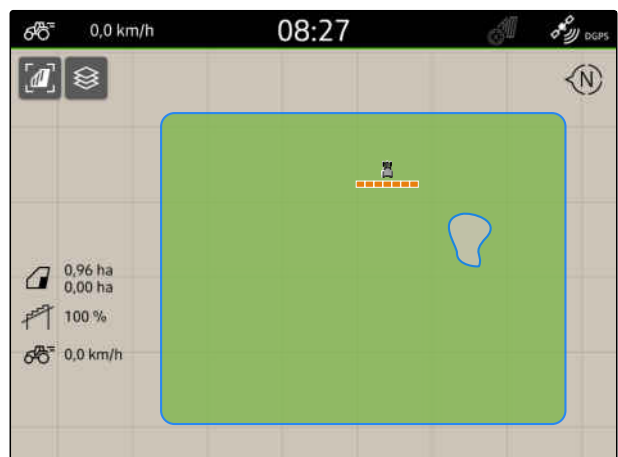
2.  기호를 선택하십시오.




CMS-I-00008351

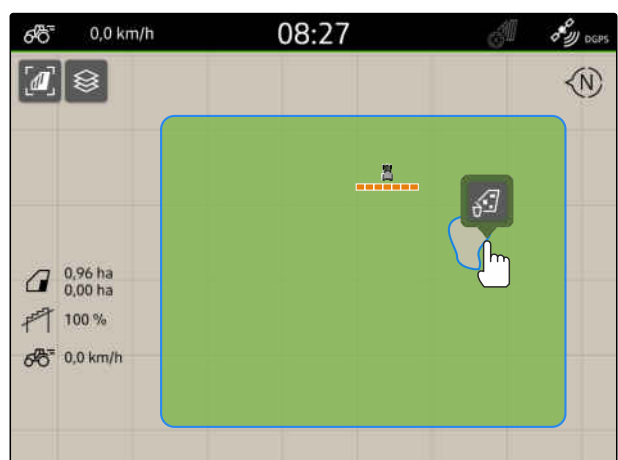
➔ 논경계가 아직 없는 경우 논경계가 추가됩니다.

➔ 제외 구역은 논경계 내의 작업하지 않은 면적에서 생성됩니다.



CMS-I-00008350

3. 제외 구역을 삭제하려면,
제외 구역을 터치하고  을 선택하십시오.




CMS-I-00008349

22.3 논경계 숨기기

CMS-T-00000308-H.1

논경계가 숨겨지면, 논경계가 더 이상 맵 뷰에 표시되지 않습니다. 숨겨진 논경계는 필드 데이터에 저장된 상태로 유지되며 다시 로드할 수 있습니다.

1. 논경계를 터치하십시오.
2.  기호를 선택하십시오.
3. 논경계를 다시 로드하려면, 참조 페이지 80.



CMS-I-00001053

22.4 논경계 구성


CMS-T-00013056-B.1

22.4.1 안전구역 비활성화

CMS-T-00013058-B.1

ISOBUS 살포기가 연결된 경우, 논경계 내에서 및 제외 구역 주변에 자동으로 안전구역이 생성됩니다. ISOBUS 살포기가 안전구역으로 운전하면, 부분폭이 꺼집니다. 이를 통해 논경계 밖으로 또는 제외 구역으로 살포되는 것을 막아줍니다. 안전구역을 비활성화할 수 있습니다.

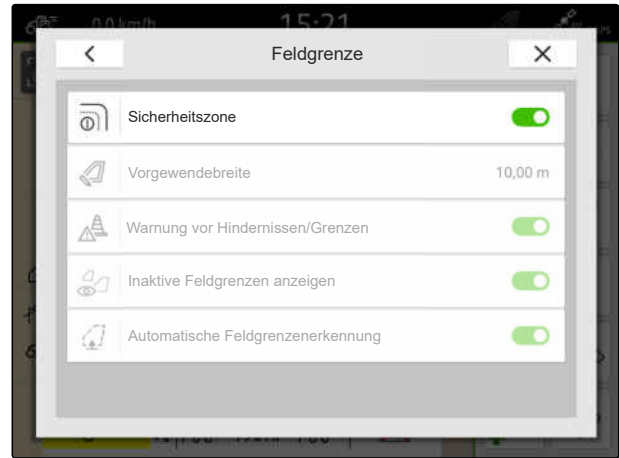
최신 AMAZONE 살포기 사용 시, 경계면 살포 경우 안전구역이 자동으로 비활성화됩니다.

1. 작업 메뉴에서  > "Field boundary"를 선택하십시오.

2. "Safety zone"을 활성화하십시오.

또는

"Safety zone"을 비활성화하십시오.



CMS-I-00008327


22.4.2 장애물과 경계에 대한 경고 활성화

CMS-T-00000225-H.1

경고는 화면 상단에 표시되며 음향 신호가 울립니다.

경고가 활성화되면 다음 경우에 대한 경고가 안내됩니다.

- 논경계에 접근
- 장애물에 접근

1. 작업 메뉴에서  > "Field boundary"를 선택하십시오.

2. "Warnings about field boundaries/obstacles"를 활성화하십시오.

또는

"Warnings about field boundaries/obstacles"를 비활성화하십시오.




CMS-I-00000189

22.4.3 비활성화된 논경계 표시

CMS-T-00013059-B.1

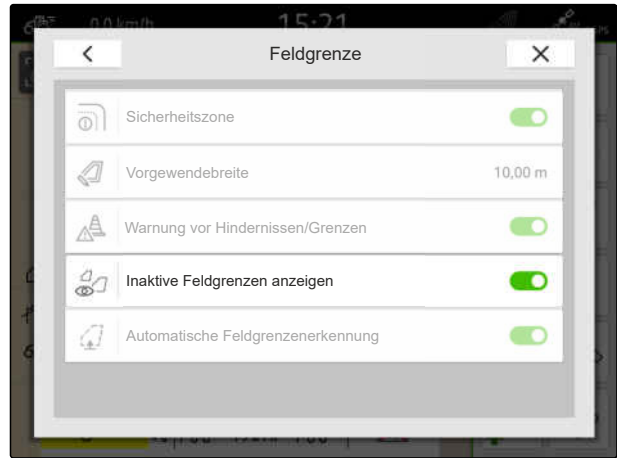
이 기능이 활성화되면 맵 뷰에서 비활성화된 논경계가 얇은 회색 라인으로 표시됩니다.

1. 작업 메뉴에서  > "Field boundary"를 선택하십시오.

2. "Show inactive field boundaries"를 활성화하십시오.

또는

"Show inactive field boundaries"를 비활성화하십시오.



CMS-I-00008328

22.4.4 자동 논경계 인식 활성화


CMS-T-00003639-D.1

자동 논경계 인식이 활성화되면, AmaTron 4는 저장된 필드가 근처에 있는지 자동으로 감지합니다. 이를 통해 필드 작업을 위해 이 필드의 데이터를 불러올 수 있습니다. 이 기능이 비활성화 되어 있으면, 필드 작업을 위해 필드 데이터를 수동으로 선택해야 합니다.



전제조건

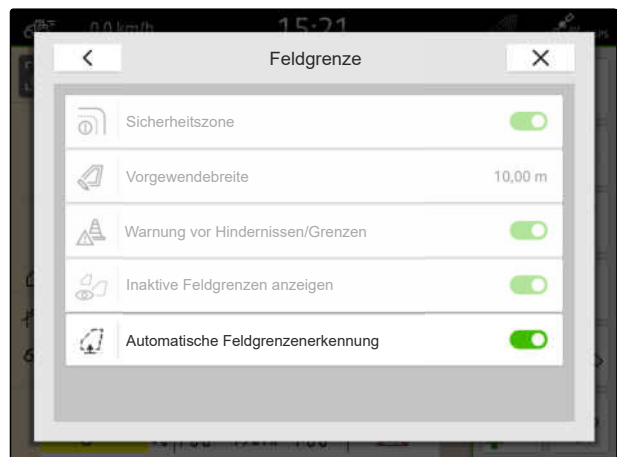
- ☑ "GPS-Maps&Docs" 라이선스 사용 가능

1. 작업 메뉴에서  > "Field boundary"를 선택하십시오.

2. "Automatic field boundaries detection"을 활성화하십시오.

또는

"Automatic field boundaries detection"을 비활성화하십시오.



CMS-I-00008291

가상 두렁 사용

23

CMS-T-00001746-H.1

23.1 가상 두렁 추가


CMS-T-00000300-I.1

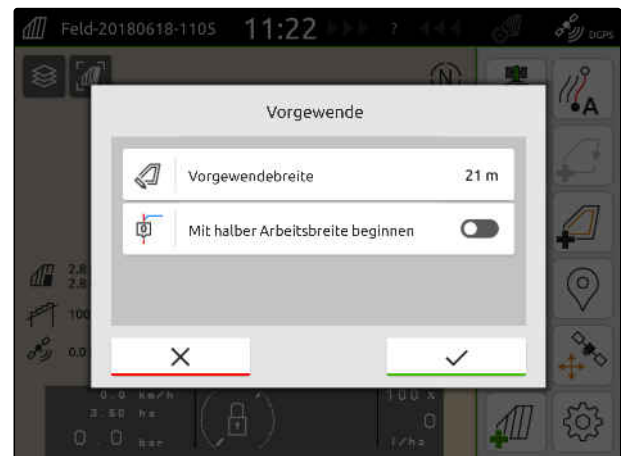
가상 두렁으로 맵 뷰에서 실제 두렁을 정의할 수 있습니다. 두렁 영역은 나머지 논과 별도로 작업할 수 있습니다. 부분폭은 두렁 경계에서 전환됩니다.

가상 두렁에서 자동 트랙라인이 추가됩니다.

전제조건

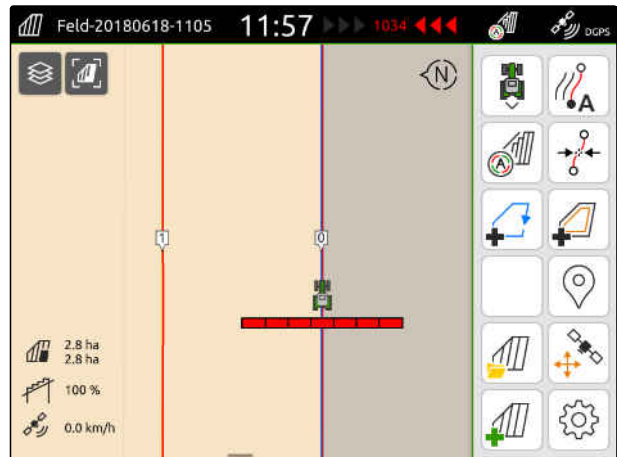
- ⊗ "GPS-Switch basic" 또는 "GPS-Switch pro"를 위한 라이선스 사용 가능
- ⊗ 논경계가 추가되었음, 참조 페이지 116

1. 작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.
2. 두렁폭을 추가하십시오.



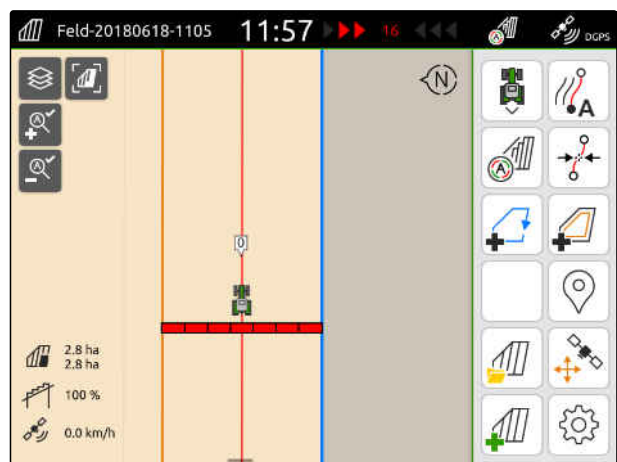
CMS-I-00000219

작업폭 절반으로 시작할 경우, 첫 번째 트랙라인 "0"은 논경계에 있으며 두 번째 트랙라인은 논경계 내에서 한 작업폭 거리에 놓여 있습니다.



CMS-I-00000221

전체 작업폭으로 시작할 경우, 첫 번째 트랙라인 "0"은 논경계 내에서 작업폭 절반 거리에 있습니다.



CMS-I-00000220

3. 첫 번째 트랙라인을 논경계에 생성하려면, "Start with half the working width"을 활성화하십시오

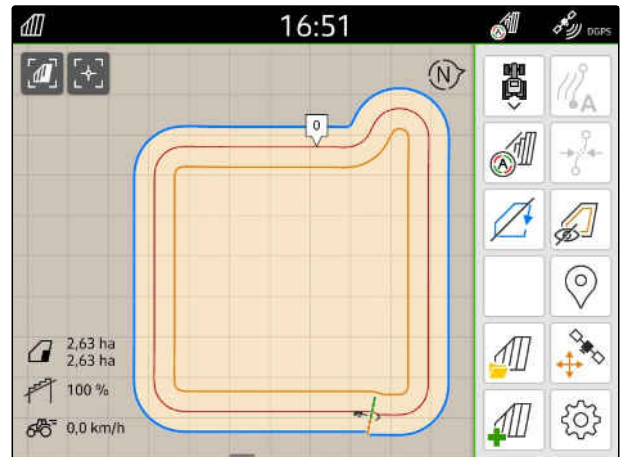
또는

첫 번째 트랙라인을 논경계 내에서 작업폭 절반만큼의 거리로 생성하려면, "Start with half the working width"를 비활성화합니다.



4. ✓ 로 확인하십시오.

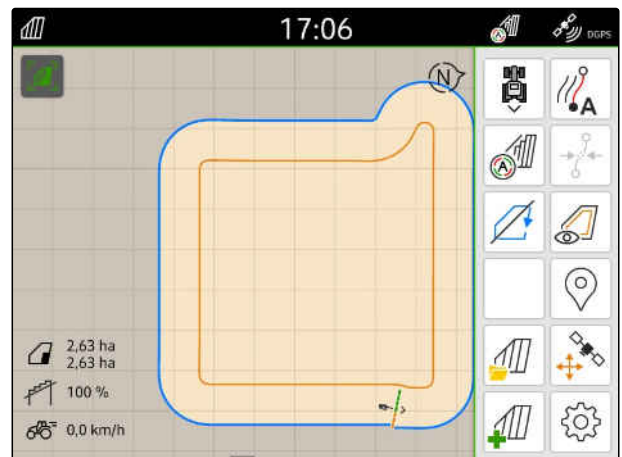
➔ 가상 두령이 추가된 후, 두령은 논경계 내에서 회색 영역으로 표시됩니다.

가상 두렁 내에서 살포를 시작하고 트랙라인을 가상 두렁 내에서 사용하려면, 가상 두렁을 잠금을 해제해야 합니다.



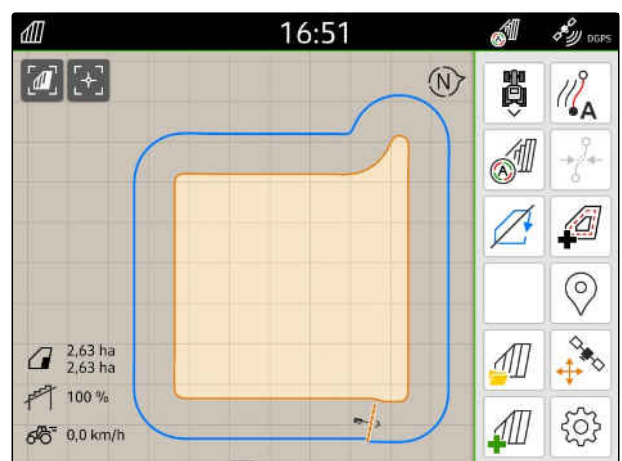
CMS-I-00009412

5. 가상 두렁을 해제하려면,
작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.
6. 가상 두렁 내에서 트랙라인을 숨기려면,
작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.



CMS-I-00009411

7. 가상 두렁을 차단하려면,
작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.




CMS-I-00009413

23.2 가상 두령 작업하기

CMS-T-00000309-G.1


1. 가상 두령을 터치하십시오.

2. 가상 두령을 삭제하려면,

 기호를 선택하십시오


또는

두령폭을 변경하려면,

작업 메뉴  > "Field boundaries" > "Headland width"에서 원하는 두령폭을 입력하십시오.

또는

첫 번째 트랙라인을 이동하려면,

작업 메뉴에서  > "Parallel guidance" "Start with half the working width"을 활성화 또는 비활성화하십시오.



CMS-I-00000315

장애물 표시

24

CMS-T-00000299-G.1

필드에 물웅덩이, 송전선, 바위 또는 나무와 같은 장애물이 있는 경우, AmaTron 4의 지도에 이러한 장애물을 표시할 수 있습니다. 차량이 장애물을 향해 움직이면 경고가 표시되고 차량 기호가 확대됩니다.

경고는 설정에서 경고를 활성화한 경우에만 표시됩니다. 참조 페이지 121.

지도는 자동배율을 활성화한 경우에만 배율됩니다. 참조 페이지 67.

표시된 장애물은 GPS 드리프트 보정에 사용할 수 있습니다, 참조 페이지 74.



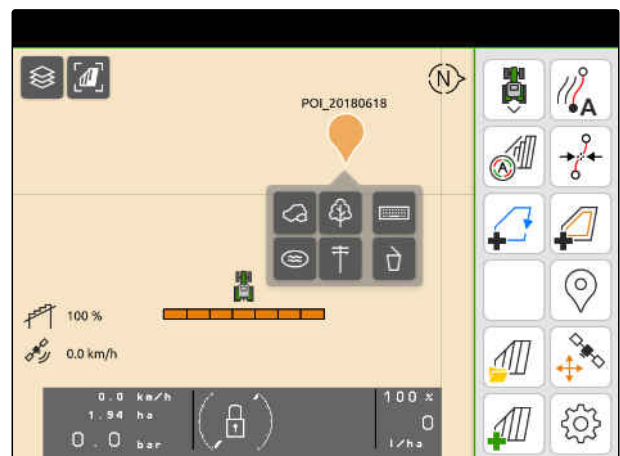
전제조건

- ☉ "GPS-Switch pro"를 위한 라이선스를 사용 가능



1. 장애물까지 차량으로 이동합니다.
2. 표시된 장애물을 GPS 드리프트 보정을 위해 사용해야 하는 경우, 차량의 방향 및 차량 위치에 유의하십시오.

3. 작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.

➔ 지도에서 장애물 기호가 표시됩니다.



CMS-I-00000222

4. 장애물 기호를 손가락으로 원하는 위치에 이동합니다.
5. 특정 장애물 유형을 위한 기호를 추가하려면, 원하는 기호를 선택하십시오.
6. 장애물 기호의 이름을 변경하려면, 에서 원하는 이름을 입력하십시오.
7. 장애물 기호를 삭제하려면,  기호를 선택하십시오.
8. 장애물 기호를 삼입하려면, 지도에서 임의의 지점을 터치하십시오.

평행 주행 보조장치 사용

25

CMS-T-00000190-K.1

25.1 병행 운전 보조장치 구성하기

CMS-T-00000231-I.1

25.1.1 트랙라인 패턴 선택



CMS-T-00000293-I.1

AmaTron 4를 통해 다양한 유형의 트랙라인을 레코딩할 수 있습니다.

사용 가능한 트랙라인 패턴	설명	그림
A-B	두 지점 사이에 생성되는 직선 트랙라인.	
매끄러운 컨투어	운전 중 두 지점 사이에 기록되는 곡선형 트랙라인. 컨투어는 자동으로 매끄럽게 됩니다.	

전제조건

☉ "GPS-Track"을 위한 라이선스 사용 가능

1. 작업 메뉴에서  > "Parallel guidance" > "Track line pattern"을 선택하십시오.
2. 원하는 트랙라인 패턴을 선택하십시오.
3.  로 확인하십시오.




CMS-I-00000207

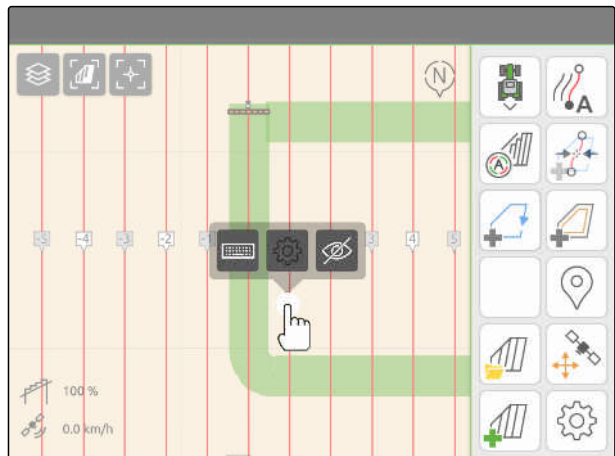
25.1.2 트랙라인 작업하기

CMS-T-00007040-C.1

트랙라인이 생성되면 트랙라인 간격은 연결된 장치의 작업폭에 해당합니다. 트랙라인 간격을 수동으로 변경할 수 있습니다.

트랙라인에서 주행하면서 작업에 중복이나 빈 곳이 생겨야 하는 경우, 트랙라인의 중복을 변경할 수 있습니다.

1. 트랙라인을 터치하십시오.
- ➔ 구성 버튼이 표시됩니다.
2.  기호를 선택하십시오.



CMS-I-00004944

3. 트랙라인 간격을 변경하려면,
"Manual entry"을 활성화하십시오

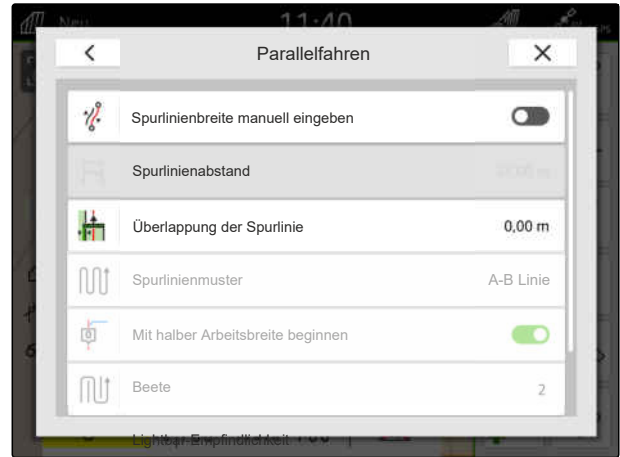
또는

트랙라인의 중복을 변경하려면,
"Manual entry"을 비활성화하십시오

트랙라인의 중복에 대한 가능한 입력:

- 양수 값: 중복
- 음수 값: 작업 중 빈 곳

4. 원하는 트랙라인 간격 또는 트랙라인 중복을 입력하십시오.

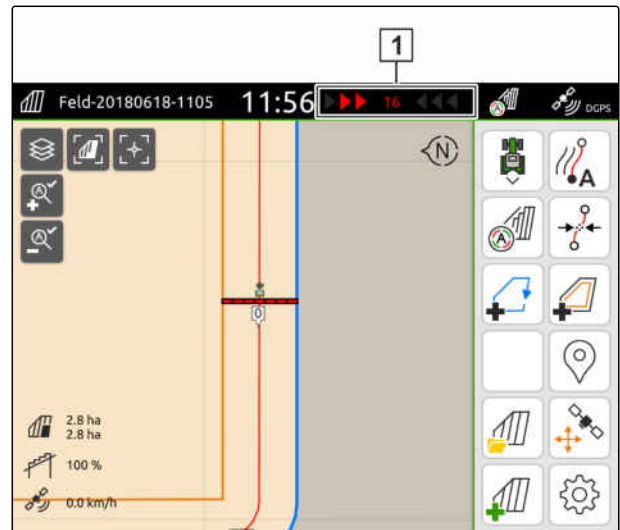


CMS-I-00004952

25.1.3 라이트 바의 감도 설정

라이트 바(1)는 가장 근접한 트랙라인과의 트랙터 편차를 표시하며 트랙 유지를 위해 운전자를 지원해 줍니다.

트랙라인 편차가 지정된 값을 초과하면 라이트 바의 삼각형 기호가 켜집니다.



CMS-T-00000291-H.1

CMS-I-00000204

전제조건

- ⊙ "GPS-Track"을 위한 라이선스 사용 가능

1. 작업 메뉴에서 > "Parallel guidance" > "Light bar sensitivity"를 선택하십시오.
2. 1 cm 및 100 cm 사이에서 값을 입력하십시오.
3. 로 확인하십시오.



CMS-I-00000205

25.2 트랙라인 추가

CMS-T-00001688-G.1

25.2.1 A-B 라인 추가


CMS-T-00000296-H.1



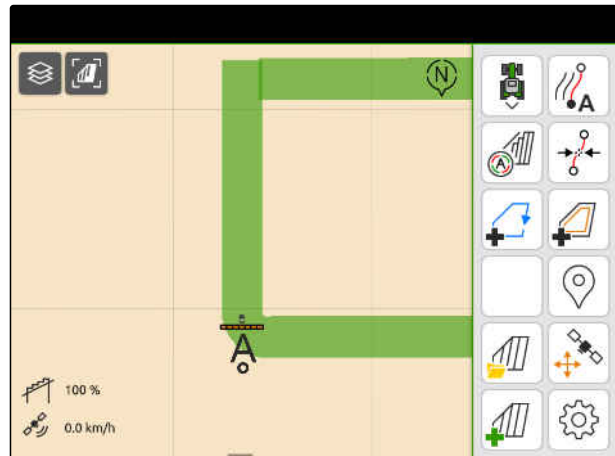
전제조건

- ⊙ "GPS-Track"을 위한 라이선스 사용 가능
- ⊙ 트랙라인 패턴 "A-B"가 선택되어 있음, 참조 페이지 129

1. 열 시작 지점으로 운전하십시오.


2.  기호를 선택하십시오.

➔ 트랙라인의 시작 지점이 차량 위치로 놓여집니다.

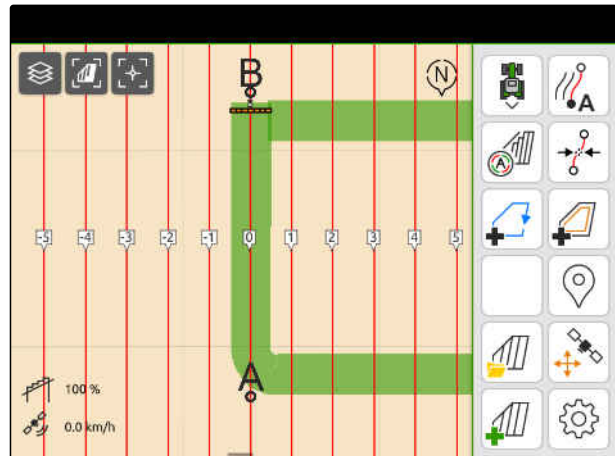


CMS-I-00000208

3. 열의 종료 지점으로 운전하십시오.

4.  기호를 선택하십시오.

➔ 트랙라인의 종료 지점이 차량 위치로 놓여집니다.
다음 트랙라인이 추가됩니다.



CMS-I-00000209

25.2.2 매끄러운 컨투어 추가


CMS-T-00000297-H.1



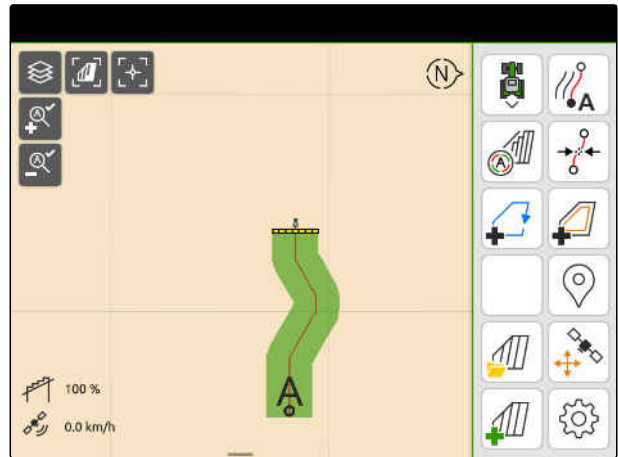
전제조건

- ⊙ "GPS-Track"을 위한 라이선스 사용 가능
- ⊙ 트랙라인 패턴 "Smoothed contour"가 선택되어 있음, 참조 페이지 129

1. 열 시작 지점으로 운전하십시오.

2.  기호를 선택하십시오.

➔ 트랙라인의 시작 지점이 차량 위치로 놓여집니다.




CMS-I-00000211

3. 열의 종료 지점으로 운전하십시오.



알림

트랙라인의 종료 지점은 시작 지점에서 최소 15 m 떨어져 있어야 합니다.

4.  기호를 선택하십시오.

➔ 트랙라인의 종료 지점이 차량 위치로 놓여집니다. 다음 트랙라인이 추가됩니다.



CMS-I-00000210



25.3 요상 추가

CMS-T-00000292-I.1

요상을 추가하려면 특정 트랙라인을 강조 표시할 수 있습니다. 강조 표시된 트랙라인은 원하는 크기의 요상을 추가하기 위해 작업 영역에서 운전해야 하는 열을 보여줍니다. 어떤 리듬으로 트랙라인을 주행해야 하는지 숫자로 입력해야 합니다. 예를 들어, 2를 입력하면 모든 두 번째 트랙라인을 운전해야 합니다. 이를 통해 항상 한 개의 트랙라인이 생략되고 하나의 작업 폭 요상이 생성됩니다.

전제조건

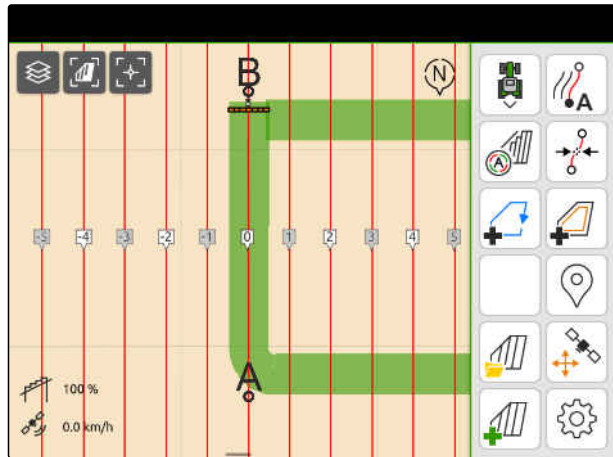
☑ "GPS-Track"을 위한 라이선스 사용 가능

1. 작업 메뉴에서  > "Parallel guidance" > "Beds"를 선택하십시오.
2. 1과 20 사이에서 값을 입력하십시오.
3.  로 확인하십시오.



CMS-I-00000206

➔ 트랙라인은 지정된 리듬으로 강조표시 됩니다.

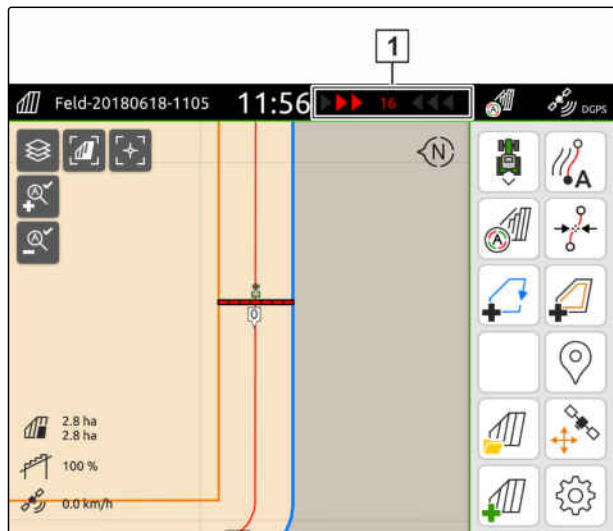


CMS-I-00001095

25.4 병행 주행

CMS-T-00000295-I.1

라이트 바(1)는 운전 중에 차량이 이동중인 트랙라인에서 몇 센티미터 벗어나는지 표시합니다. 트랙라인 편차가 설정 값에 도달하면 센티미터 표시 옆에 삼각형 기호가 빨간색이 됩니다. 이를 통해 운전자에게 차량 조종 방향을 제시합니다.



CMS-I-00000204



전제조건

- ⊙ "GPS-Track"을 위한 라이선스 사용 가능
- ⊙ 트랙라인 추가되었음, 참조 페이지 132 또는 ISO-XML 수주 데이터 트랙라인 가져오기됨, 참조 페이지 85
- ⊙ 필요한 경우 묘상이 추가되었음, 참조 페이지 133
- ⊙ 라이트 바가 상태바에 추가되었음, 참조 페이지 23
- ⊙ 라이트 바의 감도가 지정되었음, 참조 페이지 131

- ▶ 차량을 트랙에 유지하려면, 차량을 표시된 길이만큼 트랙라인 방향으로 조종하십시오.


25.5 트랙라인 이동

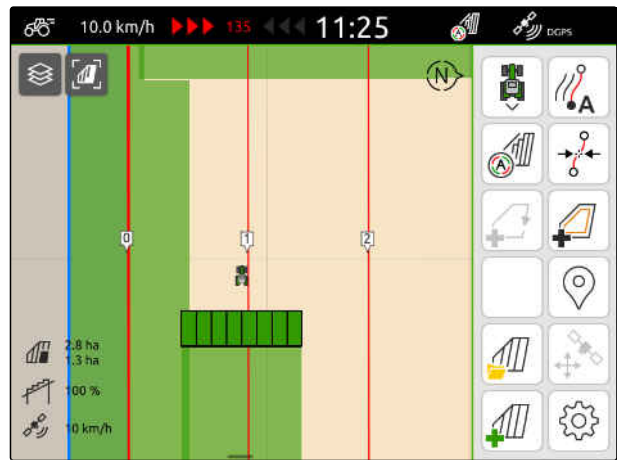
CMS-T-00003615-C.1

GPS 드리프트로 인해 발생한 편차를 보상하기 위해 트랙라인을 이동할 수 있습니다. 표시된 트랙라인이 더 이상 필드의 실제 트랙과 일치하지 않으면, 표시된 트랙라인을 AmaTron 4에서 이동할 수 있습니다. 이때 차량 기호에 가장 근접한 트랙라인이 차량 기호의 위치로 이동됩니다. 다른 모든 트랙라인은 동일한 길이와 동일한 방향으로 이동합니다.

전제조건

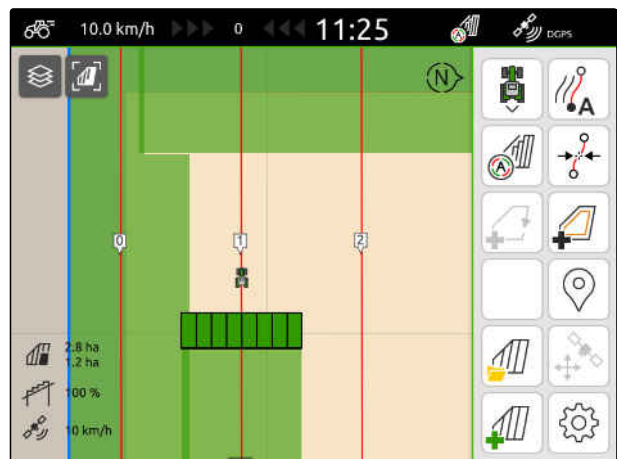
☑ "GPS-Track"을 위한 라이선스 사용 가능

▶ 작업 메뉴에서  기호를 선택하십시오.



CMS-I-00002601

➔ 트랙라인이 이동되었습니다.



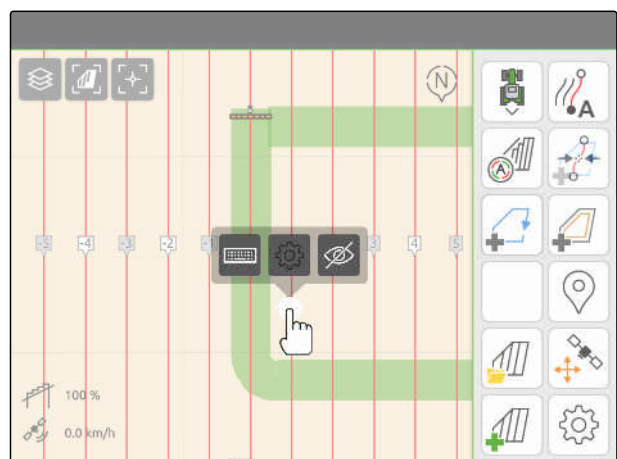
CMS-I-00002602

25.6 트랙라인 명칭 변경



CMS-T-00007022-C.1

1. 트랙라인을 터치하십시오.

➔ 구성 버튼이 표시됩니다.



CMS-I-00004944

2.  기호를 선택하십시오.
3. 트랙라인에 원하는 이름을 입력하십시오.
4.  로 확인하십시오.

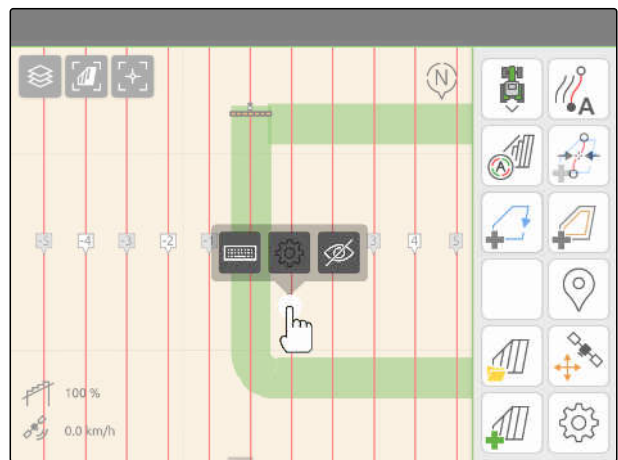
25.7 트랙라인 숨기기

CMS-T-00007039-C.1


트랙라인이 숨겨지면, 트랙라인이 더 이상 맵 뷰에 표시되지 않습니다. 숨겨진 트랙라인은 필드 데이터에 저장된 상태로 유지되며 다시 로드할 수 있습니다.

1. 트랙라인을 터치하십시오.

➔ 구성 버튼이 표시됩니다.



CMS-I-00004944

2.  기호를 선택하십시오.
- ➔ 트랙라인이 숨겨집니다.
3. *트랙라인을 다시 로드하려면,*
참조 페이지 80.

자동식 붐 하강 사용

26

CMS-T-00000284-H.1

자동식 붐 하강은 살포기가 작업하지 않은 면적으로 주행하는 경우 자동으로 붐을 하강시킵니다.

입력해야 하는 값은 작업하지 않은 면적에 도달하기 전에 AmaTron 4가 붐을 내리는 시점에 해당됩니다.

하강하는 시점을 위한 값은 수동으로 측정해야 합니다.



자동식 붐 하강의 정확한 타이밍은 다음 요인에 따라 다릅니다.

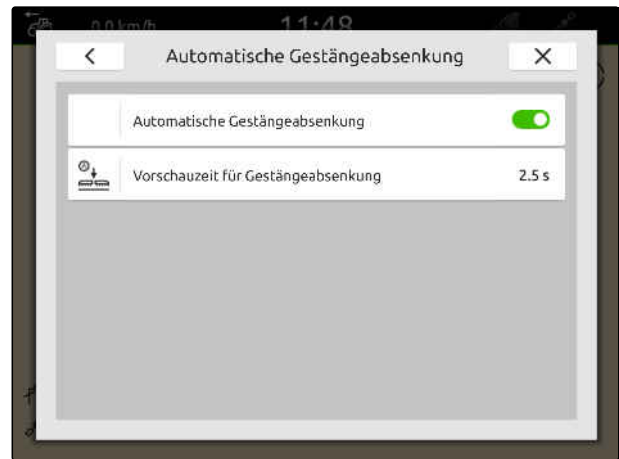
- 주행 속도
- 트랙터 사양
- 장치 사양
- 붐의 리프팅 장치



전제조건

- ⊙ "GPS-Switch basic" 또는 "GPS-Switch pro"를 위한 라이선스 사용 가능
- ⊙ 호환 가능한 AMAZONE 농약살포기가 연결되어 있음
- ⊙ 논경계가 추가되었음, 참조 페이지 116

1. 작업 메뉴에서  > "Automatic boom lowering"을 선택하십시오.
2. "Automatic boom lowering"을 활성화하십시오.
3. "On/off point delay for boom lowering"에서 초단위로 하강 시간을 입력하십시오.
4.  로 확인하십시오.



CMS-I-00000214

AUX-N 입력장치 구성하기

27

CMS-T-00000359-I.1

27.1 AUX-N 입력장치 조정

CMS-T-00005926-C.1

27.1.1 AUX-N 입력장치에 AmaTron 4 기능 배치

CMS-T-00000324-G.1

AmaTron 4를 통해 AUX-N 입력장치의 버튼을 배치할 수 있습니다. 이를 통해 AmaTron 4 기능을 AUX-N 입력장치로 조작할 수 있습니다.



알림

AmaTron 4를 통해 AUX-N 입력장치만 기능과 함께 배치할 수 있습니다.

다음 표는 AmaTron 4의 기능을 표시함:

맵 뷰에서 차량 기호의 방향 회전	자동 부분폭 제어 활성화	맵 뷰 불러오기	메인 메뉴 불러오기	유니버설 터미널 불러오기	확인	카메라 이미지 불러오기	스вай프 제스처 애플리케이션 사이에서 전환하기



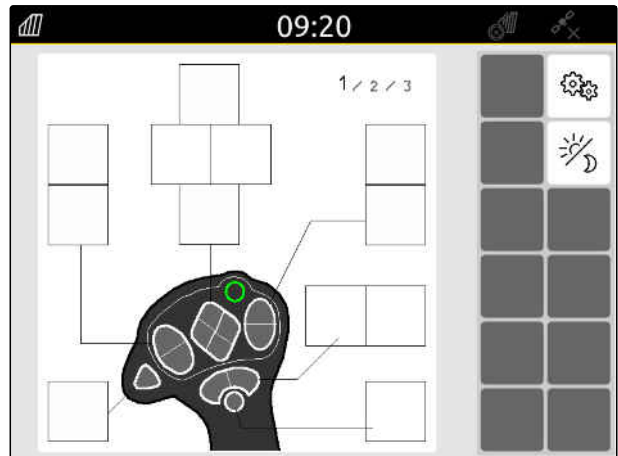
전제조건

- ⊙ AUX-N 입력장치가 연결되어 있음
- ⊙ AmaTron 4의 UT 번호가 1로 조절되어 있음, 참조 페이지 43

1. 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.

➔ 입력장치에서 전송된 인터페이스가 표시됩니다.

2. 원하는 키를 위해 버튼을 선택하십시오.



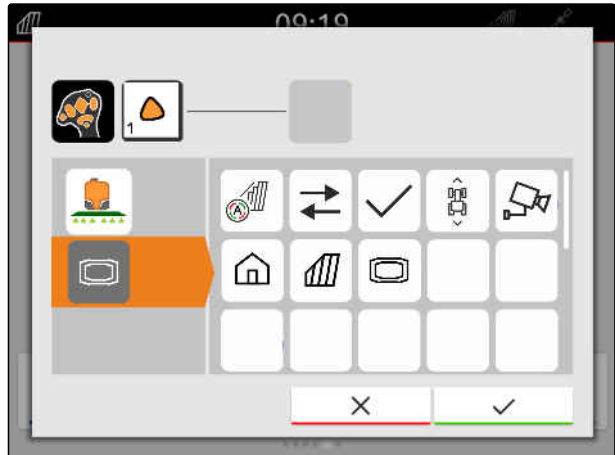
CMS-I-00000250

27 | AUX-N 입력장치 구성하기

AUX-N 입력장치 조정

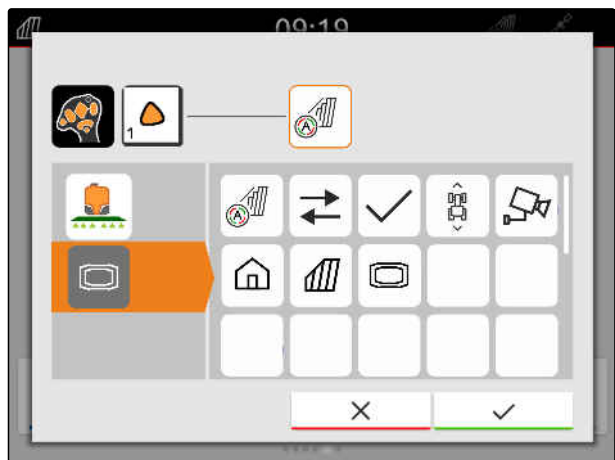
AUX-N 입력장치는 선택한 버튼과 함께 기호로 표시됩니다. 그 아래에는 AmaTron 4를 표시하는 버튼이 있습니다. 이 버튼으로 AmaTron 4 기능을 열 수 있습니다.

3. AmaTron 4 기능을 여십시오.
4. AmaTron 4 기능을 목록에서 선택하십시오.



CMS-I-00004280

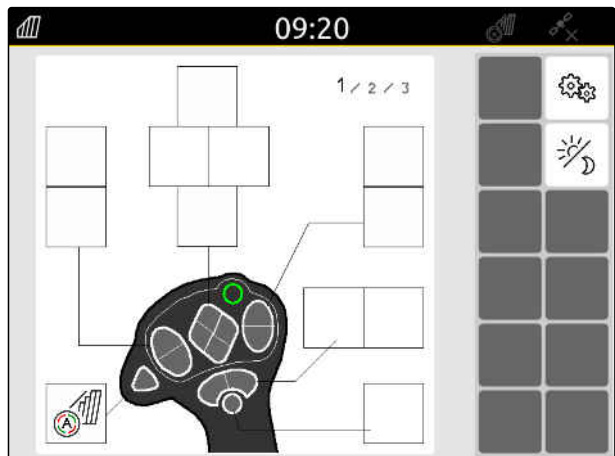
➔ 선택된 AmaTron 4 기능이 키에 할당됩니다.



CMS-I-00004281

5. ✓ 으로 확인

➔ 개요에서 선택된 AmaTron 4 기능이 배치된 키 버튼에 표시됩니다.



CMS-I-00004279

27.1.2 AUX-N 입력장치를 장치기능으로 배치

CMS-T-00005927-C.1


AmaTron 4 를 통해 AUX-N 입력장치의 버튼을 지정할 수 있습니다. 이를 통해 장치기능을 AUX-N 입력장치로 조작할 수 있습니다.

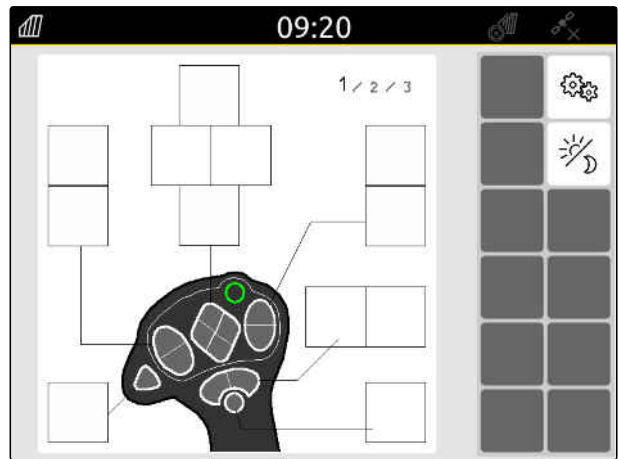
i 알림

AmaTron 4 를 통해 AUX-N 입력장치만 기능과 함께 지정할 수 있습니다.

☑ 전제조건

- ☑ AUX-N 입력장치가 연결되어 있음
- ☑ AmaTron 4의 UT 번호가 1로 조절되어 있음, 참조 페이지 43

1. 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.
➔ 입력장치에서 전송된 인터페이스가 표시됩니다.
2. 원하는 키를 위해 버튼을 선택하십시오.



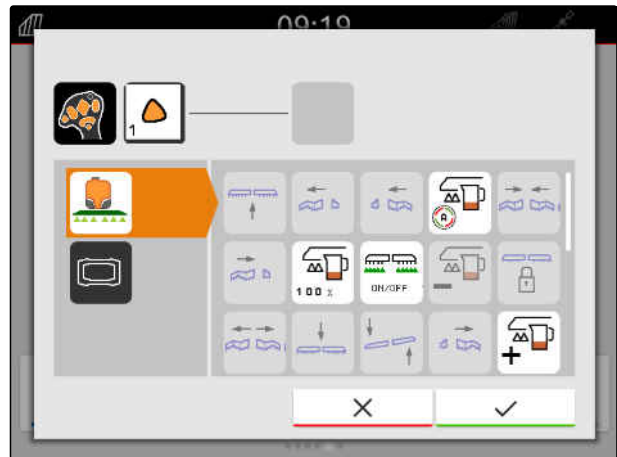
CMS-I-00000250

27 | AUX-N 입력장치 구성하기

AUX-N 입력장치 조정

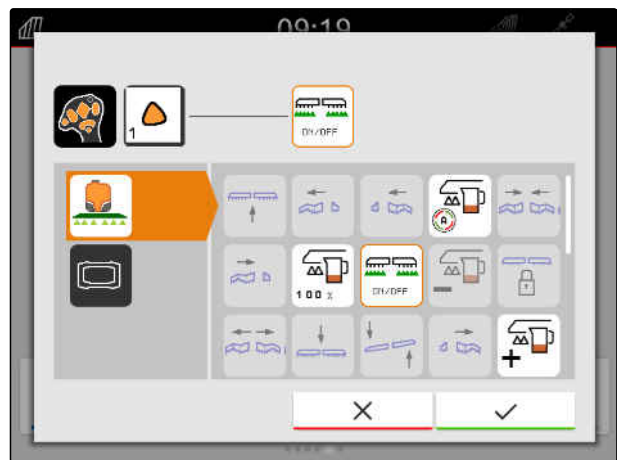
AUX-N 입력장치는 선택한 버튼과 함께 기호로 표시됩니다. 여기에는 연결된 장치를 나타내는 버튼들이 있습니다. 이 버튼으로 장치 기능을 열 수 있습니다.

3. 장치 기능을 여십시오.
4. 목록에서 장치 기능을 선택하십시오.



CMS-I-00000247

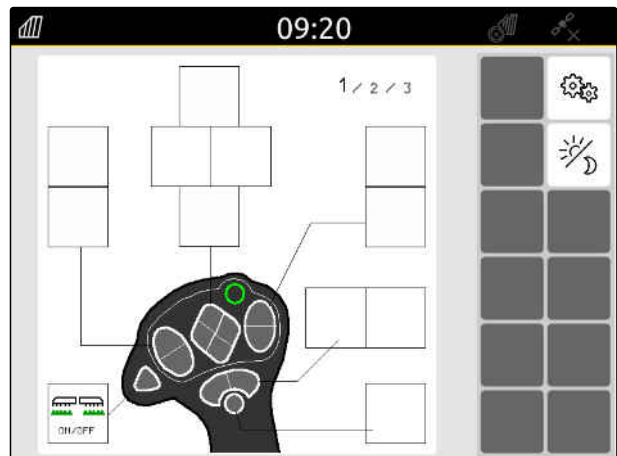
➔ 선택한 장치 기능이 버튼에 배치됩니다.



CMS-I-00000245

5. ✓ 로 확인하십시오.


➔ 선택한 장치 기능은 개요에서 지정된 키 버튼에 표시됩니다.

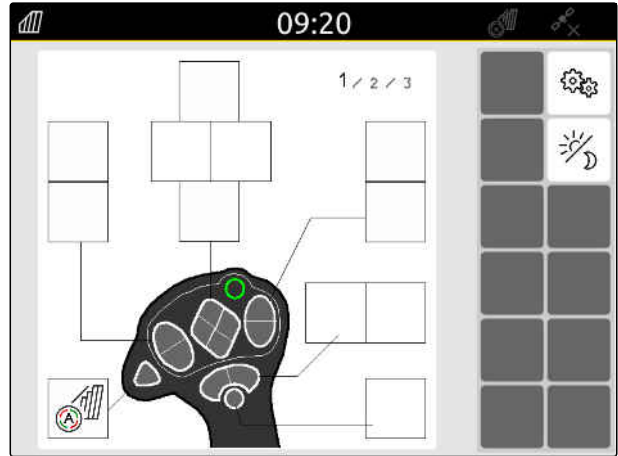


CMS-I-00000248

27.1.3 AUX-N 배치 제거

CMS-T-00014703-A.1

1. 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.
➔ 입력장치에서 전송된 인터페이스가 표시됩니다.
2. 삭제할 기능의 버튼을 선택하십시오.



CMS-I-00004279

27 | AUX-N 입력장치 구성하기
AUX-N 입력장치 조정

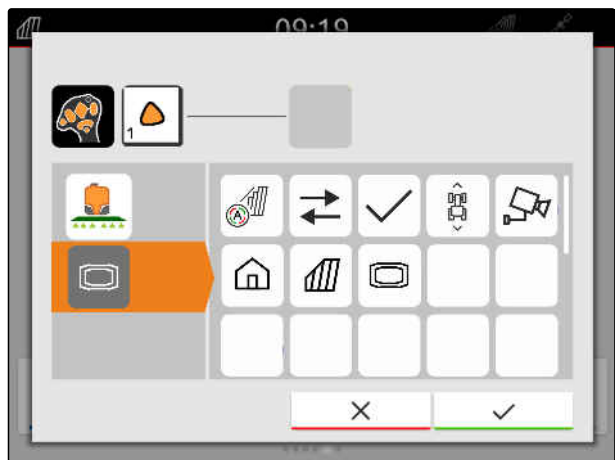
AUX-N 입력장치는 선택한 버튼과 함께 기호로 표시됩니다. 그 옆에 할당된 기능이 표시됩니다.

3. 할당된 기능을 터치하십시오.



CMS-I-00004281

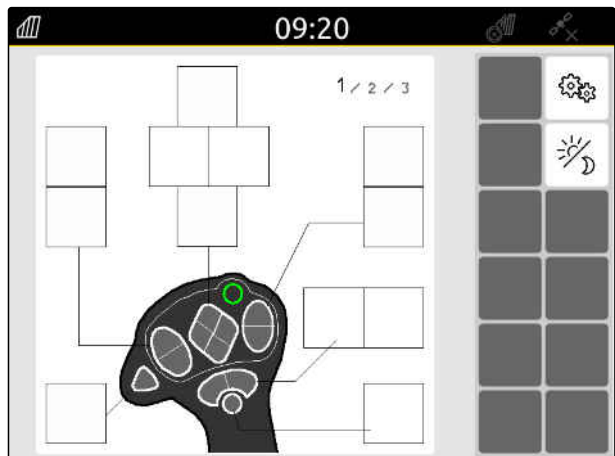
➔ 할당된 기능이 제거됩니다.



CMS-I-00004280

4. ✓ 로 확인하십시오.

➔ 개요에 키 버튼이 비어 있습니다.



CMS-I-00000250

27.2 선호 배치 관리

CMS-T-00000361-F.1

27.2.1 AUX-N 배치 확인

CMS-T-00000360-D.1

AUX-N 입력장치가 연결된 경우, AmaTron 4를 시작할 때마다 연결된 장치를 위해 AUX-N 배치를 확인해야 합니다.

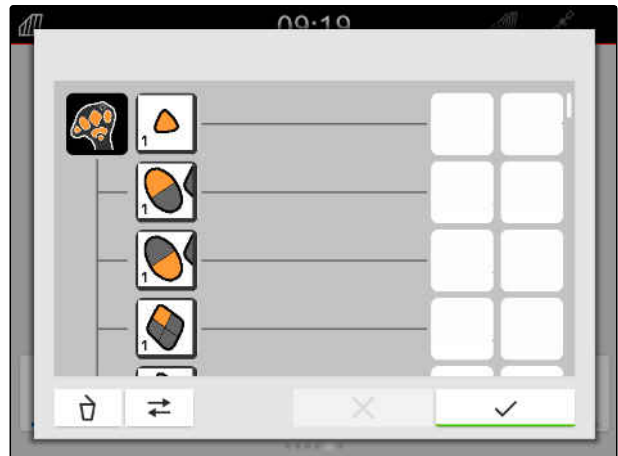
"Preferred assignment"를 위한 메뉴가 자동으로 열립니다.

1. AUX-N 배치를 검사하십시오.
2. *AUX-N 배치를 변경해야 할 경우,*
참조 페이지 147

또는

AUX-N 배치가 올바른 경우,

✓ 으로 확인하십시오.



CMS-I-00000289



27.2.2 AUX-N 배치 변경

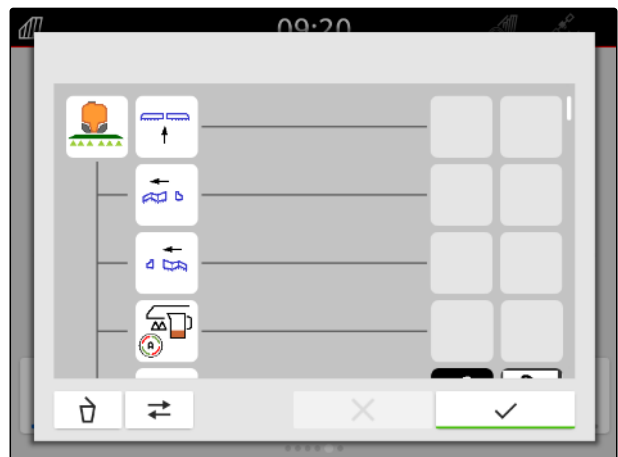
CMS-T-00000365-E.1

27.2.2.1 기능 목록을 통해 AUX-N 배치 변경

CMS-T-00000362-D.1

기능 목록을 통해 AUX-N 배치를 실행할 경우, 사용 가능한 모든 기능이 좌측에 나열됩니다. AUX-N 입력 장치의 버튼을 이 기능으로 배치할 수 있습니다.

1. *기능이 좌측에 나열되지 않으면,*
 →
 ← 기호를 선택하십시오.
 2. 기능을 목록에서 선택하십시오.
- 사용 가능한 AUX-N 입력 장치의 개요가 표시됩니다.



CMS-I-00000297

3. 원하는 AUX-N 입력장치를 선택하십시오.

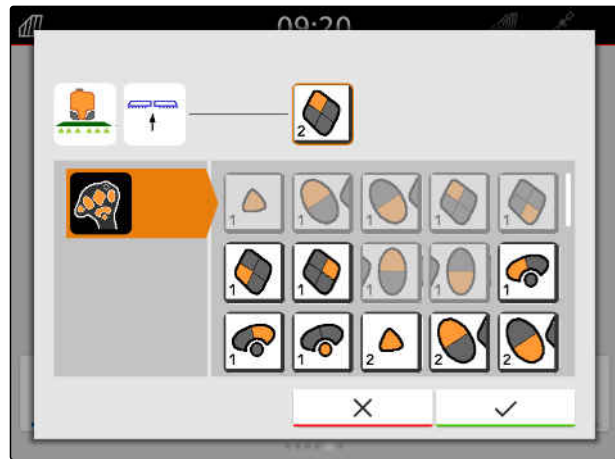
➔ 사용 가능한 버튼의 개요가 표시됩니다.



CMS-I-00000296

4. 원하는 버튼을 선택하십시오.

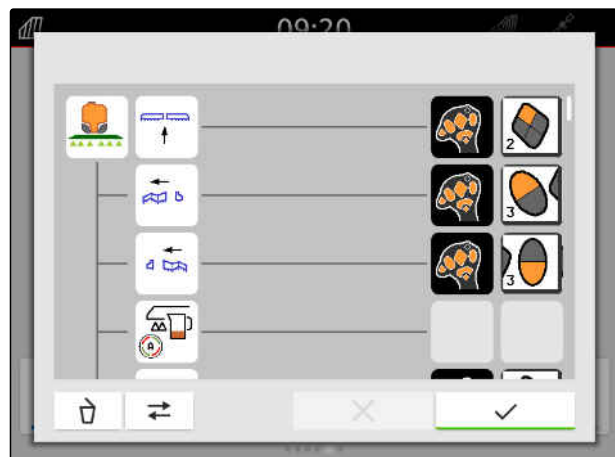
➔ 원하는 버튼이 기능 옆에 표시됩니다.



CMS-I-00000293

5. ✓ 로 확인하십시오.

➔ 버튼이 개요에서 선택한 기능에 배정되었습니다.



CMS-I-00000288

6. 추가 버튼 지정



또는

AUX-N 배치를  으로 확인하십시오.

27.2.2.2 AUX-N 배치를 입력 목록을 통해 변경

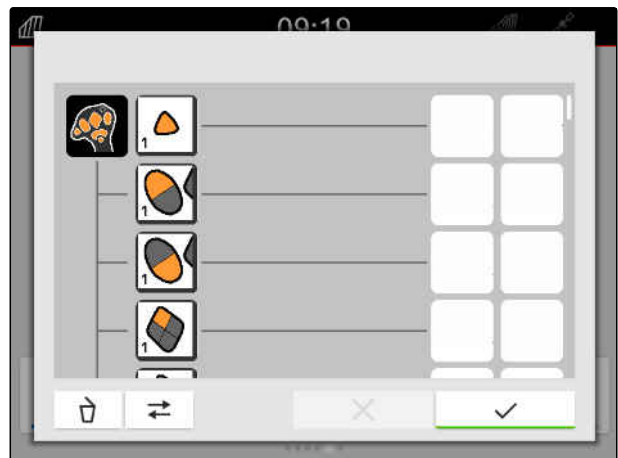
CMS-T-00000363-C.1

입력 목록을 통해 AUX-N 배치를 실행할 경우, 사용 가능한 모든 버튼이 좌측에 나열됩니다. 이 버튼을 기능에 배치시킬 수 있습니다.

1. *버튼이 좌측에 나열되지 않은 경우,*

 기호를 선택하십시오.

2. 목록에서 버튼을 선택하십시오.

➔ 연결된 장치의 개요가 표시됩니다.



CMS-I-00000289

3. 원하는 장치를 선택하십시오.

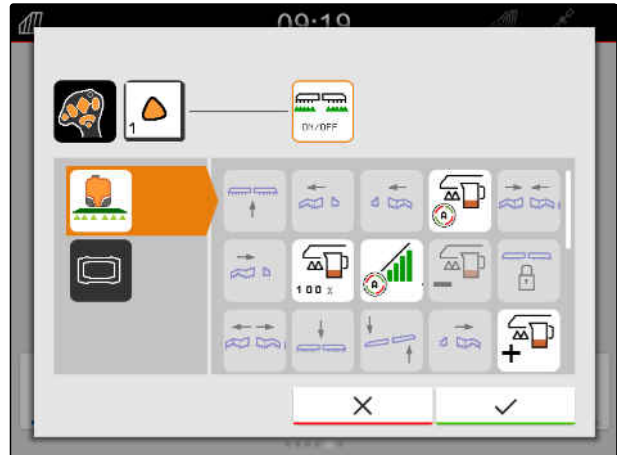
➔ 사용 가능한 기능에 대한 개요가 표시됩니다.



CMS-I-00000291

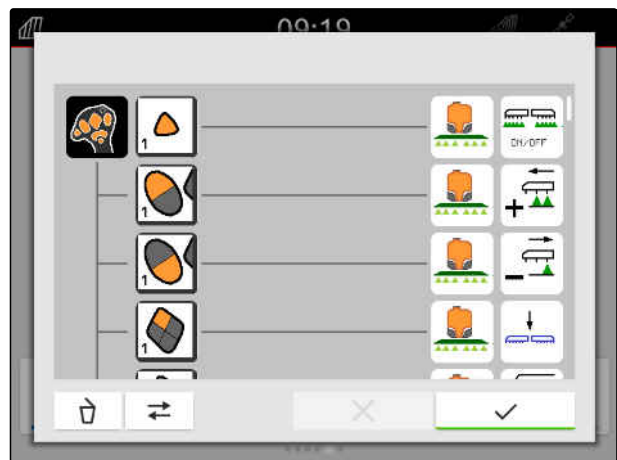
27 | AUX-N 입력장치 구성하기 선호 배치 관리

4. 원하는 기능을 선택하십시오.
- ➔ 선택한 기능은 버튼 옆에 표시됩니다.
5. ✓ 로 확인하십시오.



CMS-I-00000295

- ➔ 버튼이 개요에서 선택한 기능에 지정되었습니다.



CMS-I-00000290

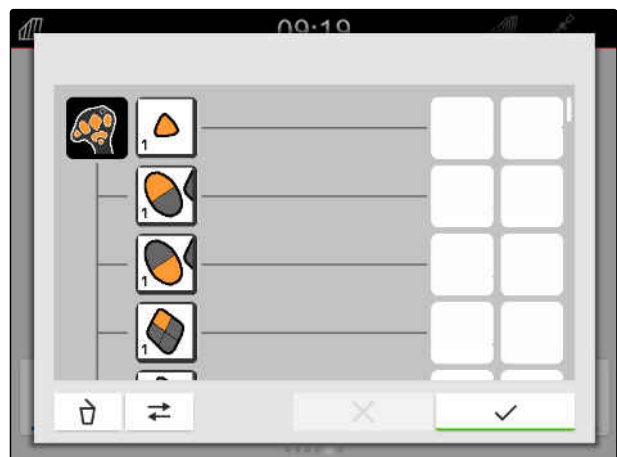
6. 추가 기능 지정

또는

AUX-N 배치를 ✓ 으로 확인하십시오.

27.2.2.3 AUX-N 배치 삭제

1. 기능 목록 또는 입력 목록에서 삭제하려는 기능을 선택하십시오.

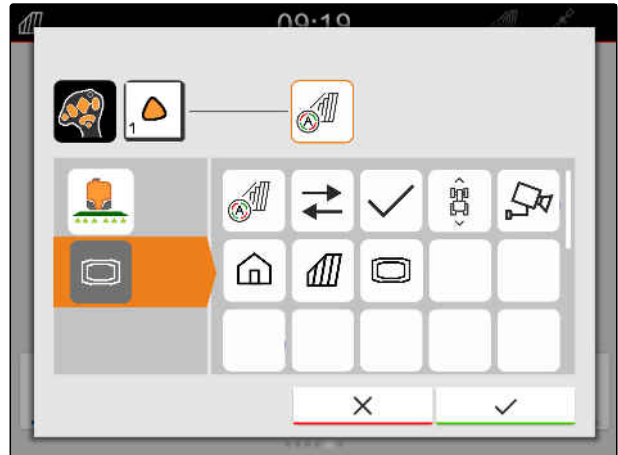


CMS-T-00000364-D.1

CMS-I-00000289

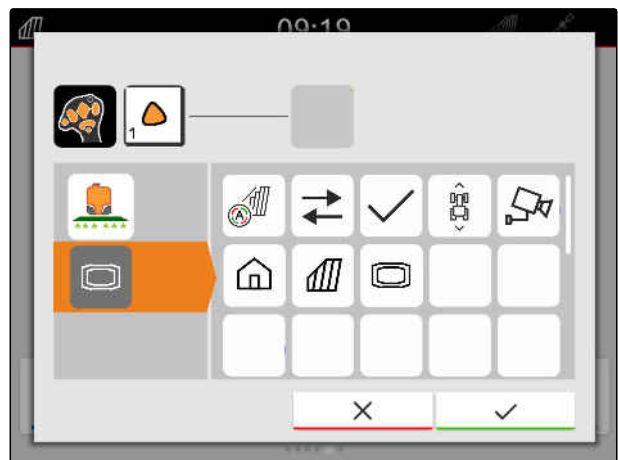
AUX-N 입력장치의 선택된 기능 또는 관련 버튼이 중앙에 표시됩니다.

2. AUX-N 입력장치의 기능 또는 관련 버튼을 누르십시오.



CMS-I-00004281

→ 할당이 제거됩니다.



CMS-I-00004280

3. ✓ 로 확인하십시오.

27.3 AUX-N 충돌 제거

CMS-T-00010642-A.1

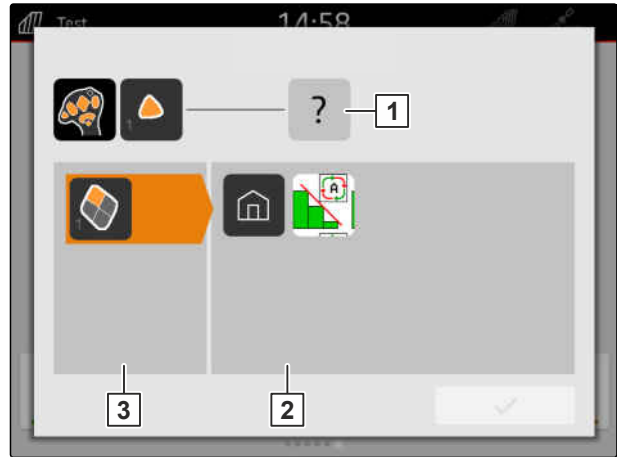
AUX-N 입력장치의 버튼은 이 기능을 통해서만 할당될 수 있습니다. 연결된 AUX-N 입력장치의 버튼에 여러 기능이 할당되면 AUX-N 충돌이 발생합니다.

AmaTron 4가 이 AUX-N 충돌을 감지할 경우, 해당 버튼 및 기능에 대한 선택 창이 표시됩니다.

27 | AUX-N 입력장치 구성하기

AUX-N 충돌 제거

1. **3** 목록에서 버튼을 선택합니다.
 2. **2** 목록에서 기능을 선택합니다.
- ➔ 원하는 기능이 **1** 필드에 표시됩니다.
3. 모든 AUX-N 충돌이 제거되면,
✓ 으로 선택을 확인합니다.



CMS-I-00007284

스크린샷 생성

28

CMS-T-00000201-B.1

스크린샷은 현재 디스플레이에 나타나는 이미지입니다. 이미지는 그래픽 파일로서 **USB** 스틱에 저장됩니다. 파일명은 현재 날짜와 시간으로 되어 있습니다.



전제조건

- ⊙ **USB** 스틱이 꽂혀 있음
- ▶ 메이 메뉴 버튼(1)을 누른 상태로 유지하십시오.
- ➔ 화면에 카메라 기호가 나타납니다. 스크린샷이 **USB** 스틱에 저장되었습니다.



CMS-I-00001054

카메라 사용

29

CMS-T-00000323-H.1

AmaTron 4는 연결된 카메라의 이미지를 표시할 수 있습니다.



전제조건

- ☑ "AmaCam"을 위한 라이선스 사용 가능
- ☑ 카메라가 연결되어 있음
- ☑ 카메라가 구성되었음, 참조 페이지 30

▶ 메인 메뉴에서  를 선택하십시오.

또는

자동 후진 감지가 활성화된 경우,
후진합니다.

➔ 카메라 이미지가 표시됩니다.

오류 제거

30

CMS-T-00003627-F.1

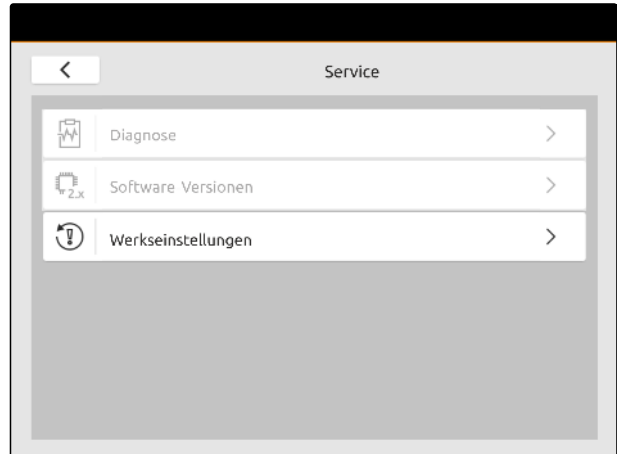
에러	원인	해결
GPS 수신 장애	GPS 수신기가 제대로 작동하지 않음.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ 연결 검사. ▶ GPS 수신기를 공장 설정으로 재설정, 참조 페이지 41.
UT에서 기계 제어 표시 오류	풀이 올바르게 로드되지 않았음.	▶ 저장된 풀 삭제, 참조 페이지 156.
연결된 장치가 표시되지 않음	풀이 올바르게 로드되지 않았음.	▶ 저장된 풀 삭제, 참조 페이지 156.
	장치가 올바르게 연결되지 않았음.	▶ 장치를 새로 연결.
	ISOBUS의 잘못된 구성.	▶ ISOBUS 구성하기, 참조 페이지 43
부분폭이 맵 뷰에서 올바르게 표시되지 않음	장치 관리에 오류	▶ 장치 관리 재설정, 참조 페이지 156.
기계가 단말기에 표시되지 않습니다.	두 번째 단말기가 연결되어 있습니다.	▶ ISOBUS 구성하기, 참조 페이지 43
부분폭이 작동하지 않습니다.	두 번째 단말기가 연결되어 있습니다.	▶ ISOBUS 구성하기, 참조 페이지 43

공장설정으로 재설정

31

CMS-T-00001736-D.1

1. 셋업 메뉴에서 "Service" > "Reset to factory settings"를 선택하십시오.



CMS-I-00001083

다음 애플리케이션 범위를 재설정할 수 있습니다.

- 단말기 설정: AmaTron 4의 모든 설정을 재설정
- 장치 관리: 추가된 모든 트래터 및 장치 삭제
- 문서: 모든 수주 데이터 삭제
- 저장된 풀: 장치 제어의 저장된 뷰 삭제



CMS-I-00001084

2. 원하는 애플리케이션 범위를 선택하십시오.
3. "Reset to factory settings"를 선택하십시오.
4. ✓ 로 확인하십시오.

첨부

32

CMS-T-00003616-C.1

32.1 관련 문서

CMS-T-00003617-C.1

- 장치 및 장치 제어 소프트웨어의 작동설명서
- GPS 수신기를 위한 작동 설명서
- 트랙터 작동 설명서

목차

33

33.1 용어

CMS-T-00005867-C.1

A

Application map

애플리케이션 맵에는 작업장치 요소를 제어할 수 있는 데이터가 담겨 있습니다. 이 데이터에는 살포량과 작업깊이가 포함되어 있습니다.

AUX

AUX는 "auxiliary"의 약어로서 다기능 스틱과 같은 추가 입력장치를 의미합니다.

B

Baud rate

변조속도는 초당 비트로 측정된 데이터 전송 속도입니다.

E

ECU

ECU는 기계에 장착된 기계 제어를 의미합니다. 작동 단말기를 사용하여 기계 제어에 접속하고 기계를 조작할 수 있습니다.

EGNOS

European Geostationary Navigation Overlay Service. 유럽의 정지궤도 위치오차보정 서비스입니다.

F

Farm Management Information System

농장 관리 정보 시스템 또는 약자로 FMIS는 농장 관리를 위한 프로그램입니다. 이러한 프로그램으로 수주 및 마스터 데이터를 관리할 수 있습니다.

Firmware

펌웨어는 장치에 탑재된 컴퓨터 프로그램입니다.

G

GPS-Drift

GPS 드리프트는 정확도가 낮은 보정 소스를 사용할 때 발생하는 GPS 신호의 편차를 의미합니다. GPS 드리프트는 작동 단말기에서 차량 기호 위치와 차량의 실제 위치와의 차이로 감지할 수 있습니다.

GLONASS

러시아의 범지구 위성 항법 시스템입니다.

H

HDOP

수평 위치 정밀도 저하율(Horizontal Dilution of Precision)은 위성이 전송한 수평 위치 정밀도 정보(위도, 경도)입니다.

M

MultiBin

기계의 여러 설정값 수신기에 설정값을 전송할 수 있다는 것을 나타냅니다.

MultiBoom

부분폭 제어를 통해 기계에서 여러 붐을 전환할 수 있다는 것을 나타냅니다.

MultiMap

기계의 여러 설정값 수신기에 애플리케이션 맵의 설정값을 전송할 수 있다는 것을 나타냅니다.

MSAS

Multifunctional Satellite Augmentation. 일본의 위성 항법 보정 시스템입니다.

R**RTK**

위성 데이터 보정을 위한 유료 시스템입니다.

S**shape file**

Shape 파일은 기하학적 정보 및 속성 정보를 데이터 세트에 저장합니다. 기하학적 정보는 경계선으로 사용할 수 있는 도형을 형성합니다. 속성 정보는 살포량 제어와 같은 응용에 필요합니다. *Shape* 파일의 포맷은 ".shp"입니다.

Setpoint receiver

설정값 수신기로서 작업 장치의 제어 가능한 요소를 의미합니다. 농약 살포기의 경우 살포량을 조절할 수 있는 살포 압력 조절기의 제어 가능한 요소로 지정할 수 있습니다.

T**TASKDATA.XML**

*TASKDATA.XML*은 수주 데이터가 포함된 파일입니다.

U**Universal Terminal**

유니버설 터미널을 사용하여 *ECU*의 사용자 인터페이스를 작동 단말기에 매핑할 수 있습니다.

보**보정 소스**

보정 소스는 *GPS* 신호를 개선하고 보정하기 위한 다양한 시스템입니다.

붉**붉**

붉은 부분은 그룹을 의미합니다.

33.2 키워드 목차

2		I	
2D 뷰		ISB	14
활성화	66	ISOBUS 장치	
3		조정	50
3D 뷰		ISO-XML	
활성화	66	AmaTron Share 앱으로 가져오기	87
A		AmaTron Share 앱으로 내보내기	89
A-B 라인		USB 스틱 검색	37
추가	132	USB 스틱으로 수주 데이터 내보내기	88
AmaCam		데이터 내보내기	24
활성화	45	수주 데이터를 USB 스틱에서 가져오기	85
AmaTron Share 앱		필드 데이터 불러오기	80
ISO-XML 가져오기	87	M	
ISO-XML 내보내기	89	MultiBoom	72
AmaTron Twin 앱	69	MultiMap	
AUX-N 배치		맵 사용	80
보기	16	애플리케이션 맵 사이에서 전환	72
퀵 스타트 메뉴로 불러오기	24	N	
G		Non-ISOBUS 장치	
GPS-Maps&Docs		구성하기	52
활성화	45	추가	51
GPS 드리프트		P	
수동 보정	73	PDF 내보내기	97
장애물 표시	127	POI	
트랙라인 이동	135	장애물 표시 참조	127
표시된 장애물로 보정	74	PTO 축 센서	
GPS 수신기		구성하기	61
다른 GPS 수신기 조정	41	S	
수신기 A100, A101 또는 A631 조정	38	Section Control	
수신기 Ag-Star 조정	39	부분폭 제어 참조	99
위치	55	활성화	45
위치 지정	52	shape 데이터	
GPS		가져오기	16
속도 신호 사용	60	shape 파일	
수신기 조정	38	USB 스틱 검색	37
GPS 스위치		데이터 가져오기	24
활성화	45	필드 데이터 가져오기	78
GPS 트랙		필드 데이터를 필드에 추가하기	83
활성화	45		

Spot-Spraying			
USB 스틱 검색	37		
사용	109		
Spot-Spraying 맵			
가져오기	16		
T			
TASKDATA.XML	85		
U			
USB 스틱			
가져오기 데이터 검색	37		
사용	21		
UT	19		
V			
VT	19		
W			
Wi-Fi			
AmaTron 4를 Wi-Fi 네트워크와 연결	48		
핫스팟 조정	48		
가			
가변식 수량 제어			
활성화	45		
가상 두령			
추가	123, 126		
트랙라인 이동	126		
폭 변경	126		
가져오기 데이터			
USB 스틱 검색	37		
경			
경고	121		
고			
고객 데이터			
가져오기	85		
공			
공장설정으로 재설정	156		
		기	
		기계	
		ISOBUS	50
		수동	51
		제어	70
		조정, Non-ISOBUS 장치 구성하기 참조	52
		날	
		날짜 설정	31
		네	
		네트워크	
		조정	48
		년	
		논경계	116
		ISO-XML 수주 데이터 가져오기	85
		shape 파일로 가져오기	78
		숨기기	120
		자동 인식	122
		농	
		농작물 데이터	
		가져오기	85
		단	
		단위계 변경	32
		도	
		도움말	
		불러오기	24, 27
		두	
		두령	
		가져오기	85
		추가	123, 126
		트랙라인 이동	126
		폭 변경	126
		디	
		디스플레이 밝기	
		기본 설정에서 조절	34
		퀵 스타트 메뉴로 설정	34
		퀵 스타트 메뉴로 설정	24
		디지털 작동설명서	7

라	분
라이선스 관리 45	분 교체 72
라이트 바 131	분 하강 138
레	살
레이더 센서 구성하기 58	살포량 구성하기 91
레코딩 106	
마	상
마스터 데이터 가져오기 85	상태바 구성하기 15 23
맵	설
맵 뷰 개요 18 모바일 장치에 표시 69 열기 16	설정값 활당 91 설치 일반모드 9
메	센
메뉴 버튼 22	센서 PTO 축 구성하기 61 레이더 57 연결 58 작업위치 10 활 62 57
묘	셋
묘상 추가 133	셋업 메뉴 열기 16
밖	소
밖기 기본 설정에서 조절 34 퀵 스타트 메뉴로 설정 34 퀵 스타트 메뉴로 설정 24	소수점 분리표시 변경 32
배	소프트키 바
배울 구성하기 67	보이기 19 65 사용 70
버	속
버튼바 보이기 19 65	속도 신호 57
부	
부분폭 제어 99	
부분폭 조정, Non-ISOBUS 장치 구성하기 참조 52	

수	앱
수주	앱
AmaTron Share 앱으로 가져오기	개요
AmaTron Share 앱으로 내보내기	전환
USB 스틱에서 가져오기	
USB 스틱으로 내보내기	야
가져오기	야간모드 켜기
내보내기	
추가	연
수주 데이터	언어 변경
PDF로 내보내기	
가져오기	연
내보내기	
스	연락처
스 와이프 제스처	기술 편집부
구성하기	
	운
시	운전자 데이터
시간 설정	가져오기
시간 형식 설정	
	유
신	유니버설 터미널
신호 커백터	개요
연결	보기
안	음
안테나 위치	음향
	기본 설정에서 조절
	퀵 스타트 메뉴로 설정
	퀵 스타트 메뉴로 설정
애	일
애플리케이션	일본어
개요	
전환	자
활성화	자동배울 구성하기
애플리케이션 맵	자동 부분폭 제어
ISO-XML 수주 데이터 가져오기	활성화
shape 파일로 가져오기	자동식 붐 하강
교체	
사용 활성화	
애플리케이션 캐러셀	작
개요	작동 단말기 작동에 대한 자세한 정보
사용	ISOBUS 구성하기 참조
액	
액세스 포인트 조정	

작업메뉴		주소	
개요	19	기술 편집부	7
구성하기	70	주행방향 감지	66
보이기	65		
사용	70		
		중	
작업		중국어	26
시작	76	중복	
작업위치 센서		논경계에서 중복 공차 지정	105
구성하기	62, 62	주행방향에서 지정	99
작업폭		중복 공차 지정	103
조정, Non-ISOBUS 장치 구성하기 참조	52	중복 정도 지정	101
작업한 면적		트랙라인 간격 변경하기	130
삭제	116		
		지	
장		지도	
장애물		개요	18
가져오기	85		
경고	121	진	
표시	127	진단 파일	
장치 모델링		내보내기	24
변경, Non-ISOBUS 장치 구성하기 참조	52		
장치		카	
ISOBUS	50	카메라	
선택	53	사용	154
연결된 장치 사이에서 전환	27	연결	10
제어	70	조절	30
장치 유형		카메라 이미지 보기	16
변경, Non-ISOBUS 장치 구성하기 참조	52		
장치 형상		컨	
변경, Non-ISOBUS 장치 구성하기 참조	52	컨투어 트랙라인	
		추가	133
		퀵	
전		퀵 스타트 메뉴	24
전방 연결식 장치	50		
		트	
정		트랙 가이드	
정비소 작업	6	사용	129
		사용, "평행 주행" 참조	134
제		트랙라인 간격 변경하기	130
제스처 제어	22	트랙라인 명칭 변경	136
구성하기	36	트랙라인 숨기기	137
제외 구역		트랙라인 이동	135
추가	118	활성화	45
주			
주간모드 켜기	24		

트랙라인			
가져오기	85		
간격 변경하기	130	후진감지	66
명칭 변경	136		
묘상 추가	133		
사용, "평행 주행" 참조	134		
숨기기	137	휠 센서	
이동	135	구성하기	57
추가	132		
트랙터 및 장치			
메뉴 보기	16		
트랙터			
센서 구성하기	57		
추가	55		
팁			
팁			
불러오기	24, 27		
평			
평행 주행	129		
평행 주행 보조장치			
사용, "평행 주행" 참조	134		
트랙라인 간격 변경하기	130		
트랙라인 명칭 변경	136		
트랙라인 숨기기	137		
트랙라인 이동	135		
표			
표준시 설정	31		
플			
플 삭제	156		
필			
필드			
shape 파일에서 필드 데이터 가져오기	78		
문서 추가 없음	76		
자동 인식	122		
추가	82		
필드 개요 전환	73		
필드 데이터를 shape 파일에서 추가하기	83		
필드 데이터 불러오기	80		
핫			
핫스팟			
조정, AmaTron 4로 Wi-Fi 액세스 포인트 조정			
참조	48		



AMAZONE

AMAZONEN-WERKE

H. DREYER SE & Co. KG

Postfach 51

49202 Hasbergen-Gaste

Germany

+49 (0) 5405 501-0

amazone@amazone.de

www.amazone.de