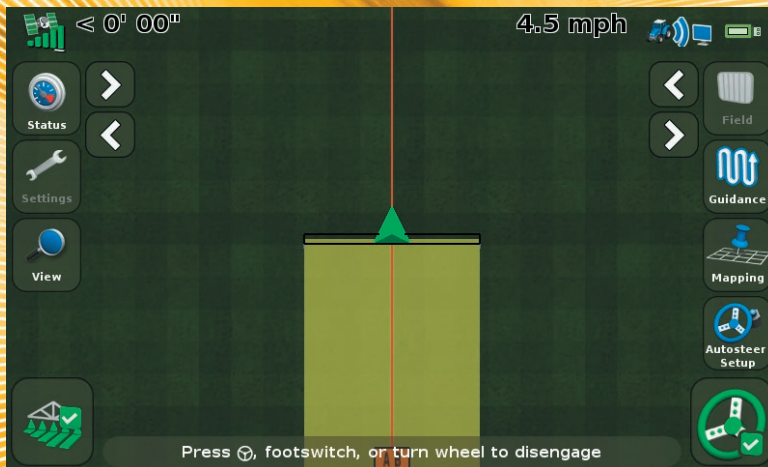


# Настройка дисплея CFX-750™ с системой подруливания EZ-Pilot™

## Краткое руководство пользователя

### КОМПОНОВКА РАБОЧЕГО ЭКРАНА

Если активировать систему подруливания в дисплее CFX-750, отображается "Рабочий экран", аналогичный изображенному ниже.



Дисплей CFX-750 включает встроенную контекстную систему справки, которая позволяет быстро найти нужную информацию о текущем экране.

Чтобы открыть справку с любого экрана конфигурирования, коснитесь . Если экран вам больше не нужен, коснитесь .

После установки оборудования EZ-Pilot, при первом включении дисплея CFX-750 отобразится программа-мастер EZ-Pilot. Используйте этот мастер для базовой настройки и калибровки системы.

Коснитесь...	Чтобы...	Коснитесь...	Чтобы...
	Перейти на следующий экран.		Закрыть мастер.
	Вернуться на предыдущий экран.		Вернуться на рабочий экран после завершения работы мастера.

Завершив работу мастера, вы можете изменить следующие настройки:

- Чтобы изменить настройки EZ-Pilot, выберите / / Auto Steer / EZ-Pilot Setup (Автоподруливание / Настройка EZ-Pilot).
- Чтобы изменить настройки транспортного средства, выберите / / Vehicle Setup (Настройка транспортного средства).
- Чтобы выполнить калибровку системы EZ-Pilot, выберите / / Auto Steer / EZ-Pilot Setup / EZ-Pilot Calibration Wizard (Автоподруливание / Настройка EZ-Pilot / Мастер калибровки EZ-Pilot).

# КОНФИГУРИРОВАНИЕ СИСТЕМЫ EZ-PILOT НА ДИСПЛЕЕ CFX-750

## Настройка системы

Введите следующую информацию в мастер настройки EZ-Pilot:

<b>Настройка</b>	Vehicle type (Тип транспортного средства)
<b>Описание</b>	Тип транспортного средства, которым система EZ-Pilot будет управлять.
<b>Настройка</b>	Wheelbase (Колесная база)
<b>Описание</b>	Расстояние между передним и задним мостами. На гусеничных транспортных средствах колесная база равна половине длины гусеницы. На шарнирно-сочлененных полноприводных транспортных средствах колесная база равна расстоянию между передним и задним мостами в горизонтальном положении трактора.
<b>Настройка</b>	Высота антенны
<b>Описание</b>	Расстояние от земли до верхней точки GPS-антенны.

## Калибровка технологии компенсации неровностей T3

Система EZ-Pilot содержит датчики, которые используют систему компенсации неровностей рельефа T3™ для компенсации крена, когда транспортное средство находится на склоне или проезжает через препятствие. Необходимо подключение к системе GPS.

1. На экране *Controller Orientation* (Ориентация контроллера) выберите местоположение и ориентацию контроллера EZ-Pilot, а затем коснитесь . *Калибровка технологии компенсации неровностей T3*: Появится экран первого шага *Step 1*.
2. Установите машину в стояночное положение и отметьте внутреннее положение обоих наборов колес. Коснитесь и не двигайтесь в течение 20 секунд, пока будет считываться смещение.
3. Разверните транспортное средство и убедитесь в том, что колеса находятся над положениями, отмеченными в шаге 2. Коснитесь и не двигайтесь в течение 20 секунд, пока будет считываться смещение.

## Калибровка системы EZ-Pilot

Выполните калибровку эффективности подруливания:

1. После появления подсказки задайте точки A и B:




2. Закройте мастер калибровки.

3. Завершите каждый этап процедуры калибровки — введите следующие настройки, а затем коснитесь .

<b>Настройка</b>	Angle Per Turn (Угол на поворот)
<b>Описание</b>	Угол, на который повернутся колеса за один полный оборот рулевого колеса.
	<ul style="list-style-type: none"><li>• Если будет установлено слишком низкое значение, то система будет слишком сильно поворачивать рулевое колесо и транспортное средство будет проделывать s-образные повороты.</li><li>• Если будет установлен слишком высокий уровень, система будет поворачивать рулевое колесо недостаточно и транспортное средство не будет долго выходить на траекторию.</li></ul>
<b>Настройка</b>	Approach Aggressiveness (Аппроксимация агрессивности)
<b>Описание</b>	Управляет тем, насколько быстро система EZ-Pilot выводит транспортное средство на текущую направляющую линию.
	<ul style="list-style-type: none"><li>• Максимальный уровень установки быстро выведет транспортное средство на намеченную линию, но корректировка рулевого управления может быть слишком затрудненной.</li><li>• Минимальный уровень установки слишком медленно выводит транспортное средство на намеченную траекторию, но транспортное средство может выехать за пределы и проехать еще некоторое расстояние, прежде чем будет на линии.</li></ul>
<b>Настройка</b>	Online Aggressiveness (Чувствительность на линии)
<b>Описание</b>	Управляет чувствительностью реакции системы EZ-Pilot при коррекции отклонений от текущей направляющей линии.
	<ul style="list-style-type: none"><li>• Максимальная установка быстро откорректирует отклонения от заданного курса, но транспортное средство может двигаться хаотично.</li><li>• Минимальная установка предлагает более ровное движение по полосе, но транспортное средство может продолжить движение и уйти с заданного курса до того, как отклонение от заданного курса будет исправлено.</li></ul>
<b>Настройка</b>	Люфт
<b>Описание</b>	Этот параметр следует отрегулировать, если транспортное средство постоянно движется по одну сторону от линии.
	<ul style="list-style-type: none"><li>• Если транспортное средство смещается от линии влево, увеличьте смещение люфта вправо.</li><li>• Если трактор смещается от линии вправо, увеличьте смещение люфта влево.</li></ul>
<b>Настройка</b>	Чувствительность корректировки
<b>Описание</b>	Усилие, требуемое для отключения системы.
	<ul style="list-style-type: none"><li>• Если система EZ-Pilot отключается слишком легко, например при наезде на кочку, уменьшайте это значение с шагом 5%.</li><li>• Если система слишком тяжело отключается при повороте руля вручную, увеличивайте это значение с шагом 5%.</li></ul>


## РАСШИРЕННАЯ НАСТРОЙКА ПАРАМЕТРОВ

### Параметры включения

Опция	Описание
Минимальная скорость	Минимальная скорость, при которой возможно включение системы. Если система включена и скорость падает ниже этого значения, система выключается.
Максимальная скорость	Максимальная скорость, при которой возможно включение системы. Если система включена и скорость превышает это значение, система выключается.
Макс. угол	Максимальный угол, при котором возможно включение системы. Если транспортное средство приближается к полосе под углом больше, чем это значение, система не может быть включена.
Включить при отключении от сети	Максимальное расстояние от полосы, при котором может быть запущена система. Если транспортное средство приближается к полосе с расстояния большего, чем это значение, система не может быть включена.
Выключить после отключения от сети	Максимальное расстояние от полосы, при котором система может оставаться запущенной. Если транспортное средство находится за пределами этого значения, система выключается.
Чувствительность корректировки	Количество поворотов руля вручную перед выключением системы.
Время простоя EZ-Pilot	Если система EZ-Pilot запущена и нет входного сигнала для световой панели от оператора дольше, чем время ожидания для оператора, на экране появится сообщение. Если вы нажмете  в течение 30 секунд после появления данного сообщения, система не будет отключена

## ЗАПУСК СИСТЕМЫ EZ-PILOT

### Включение системы EZ-Pilot

Чтобы включить систему EZ-Pilot, необходимо определить линию АВ, транспортное средство также должно находиться в пределах интервала включения, заданных в разделе *EZ-Pilot Setup / Engage Options* (Параметры настройки / включения системы EZ-Pilot). Для включения системы EZ-Pilot вручную нажмите кнопку  на рабочем экране или на пульте дистанционного управления (заказывается дополнительно).


### Выключение системы

Система EZ-Pilot выключается автоматически, если:

- Параметры транспортного средства находятся за пределами значений, установленных на экране *EZ-Pilot Setup/Engage Options* (Параметры настройки / включения системы EZ-Pilot).
- Система приостановлена.
- Потеряно положение GPS.
- Значение *Minimum Fix Quality* (Минимальное качество коррекции) выставлено на метод высокоточной коррекции, но система принимает низкую точность положения (например, без коррекции).

**ОСТОРОЖНО:** При перемещении по общественным дорогам выключатель системы EZ-Pilot следует перевести в положение "Выключено".

Чтобы отключить систему вручную:

- Нажмите кнопку  на рабочем экране или на пульте дистанционного управления (заказывается дополнительно).
- Поверните рулевое колесо.

### Индикаторы состояния включения

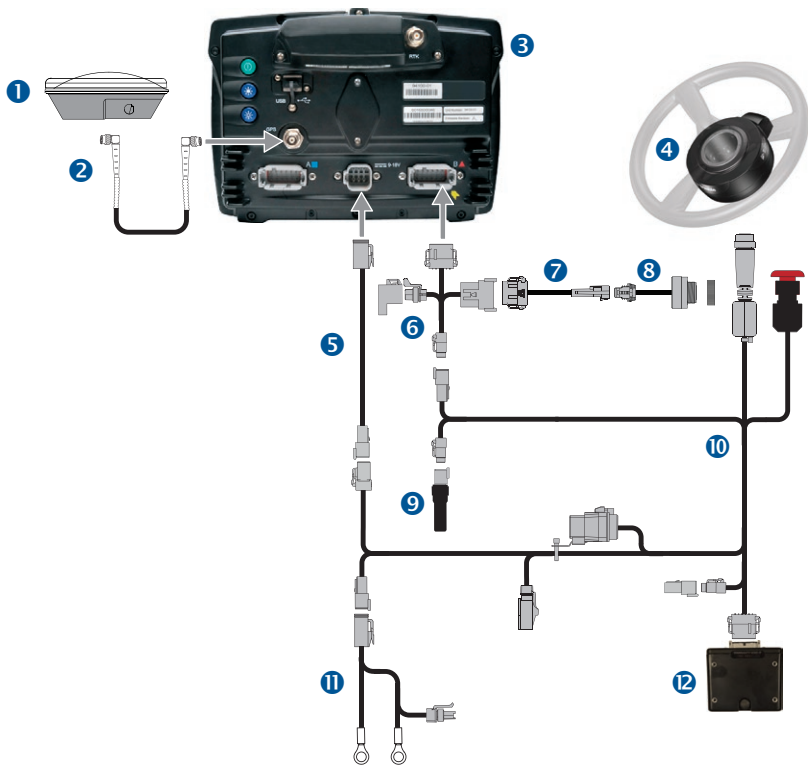
Включенное состояние	Цвет кнопки включения
Готов к включению	
Включено	
Включение невозможно	

# Настройка дисплея CFX-750™ с системой подруливания EZ-Pilot™

## Краткое руководство пользователя

### ПОДКЛЮЧЕНИЕ К СИСТЕМЕ

После профессиональной установки системы рулевого управления на основе EZ-Pilot подключите дисплей CFX-750, как показано на рисунке ниже.



К аккумулятору  
транспортного  
средства

№	Описание
1	Антенна (№ компонента 77038-00)
2	Антенный кабель (№ компонента 50449)
3	Дисплей CFX-750 (№ компонента 94100-xx)
4	Двигатель рулевого управления SAM-200 (№ компонента 83382-xx)
5	Основной кабель питания (№ компонента 77282)
6	Кабель для соединения CFX-750 и Field-IQ™ (№ компонента 75834)
7	Кабель для соединения дисплея и Sonalert (№ компонента 84668)
8	Sonalert (№ компонента 43104)
9	Прерыватель CAN (№ компонента 59783)
10	IMD-600 – кабель питания от SAM- 200 к CAN (№ компонента 76351)
11	Основной кабель питания (№ компонента 67258)
12	IMD-600 (№ компонента 83390-xx)



№ компонента 94020-00-RUS

© 2011. Trimble Navigation Limited. Все права защищены. Trimble, сферический и треугольный логотип являются товарными знаками компании Trimble Navigation Limited, зарегистрированными в Соединенных Штатах Америки и других странах. CFX-750, EZ-Pilot, Field-IQ и T3 являются товарными знаками Trimble Navigation Limited. Версия 1.00, Ред. В (сентябрь 2011 г.).