

第 4 代显示器

21-1 软件



JOHN DEERE

软件更新

软件包	版本
第 4 代 操作系统	10.19.1893-81
第 4 代操作系统帮助文件	10.6.99-12
AMS 应用程序	10.19.1893-81

第 4 代操作系统安装时间：在无现有数据的情况下，大约需要 20 分钟。安装时间取决于现有数据的大小及显示器上现有的软件版本。第 4 代显示器的最新软件包可通过无线方式或使用 USB 驱动和 John Deere 软件管理器下载安装。详细信息，参见 Stellar Support 网站上的“软件更新”一节中的“软件安装说明”。

通过无线方式重新编程 -

https://youtu.be/XSG7O3_9KGI?list=PL1KGsSJ4CWk4fhvFOaBZz261XGwPfXvqk

机器应用软件更新

机器应用软件位于第 4 代显示器菜单上的“机器设置”中。机器应用软件更新需要由 John Deere 经销商使用 Service ADVISOR™ 安装。

其他控制器软件更新

下面列出的控制器的软件可以用第 4 代显示器更新。

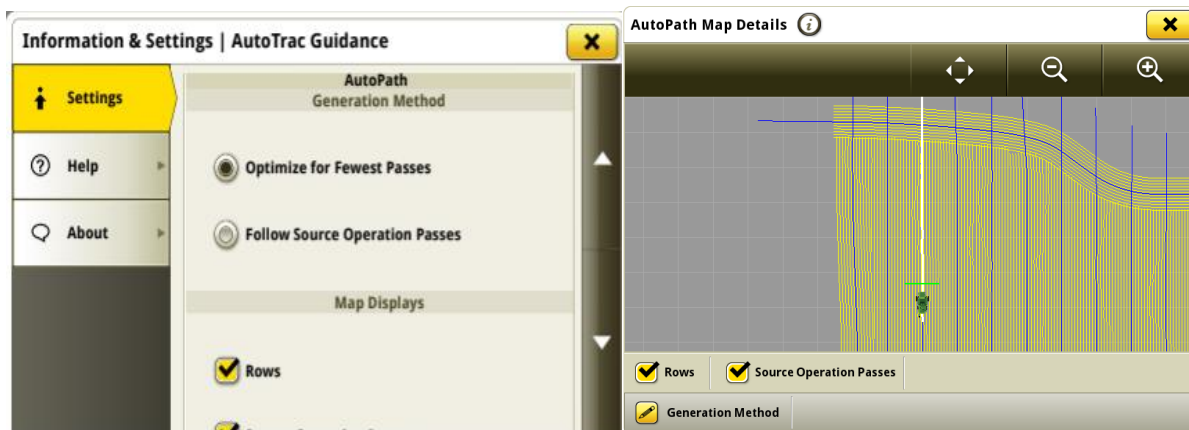
控制器
应用程序控制器 1100
应用程序控制器 1100 (序列号 : PCXL01C201000 - 之后)
应用程序控制器 1120
应用程序控制器 1120 (序列号 : PCXL02C201000 - 之后)
AutoTrac™ Universal 100
AutoTrac™ Universal 200

AutoTrac™ Universal 300
GreenStar™ 干肥施量控制器
GreenStar™ 施量控制器
StarFire™ 3000 接收器
StarFire™ 6000 接收器
AutoTrac™ Vision 导航

新功能和改进

AutoPath™

- AutoPath™ 线现在提供名为“生成方法”的新设置。操作员可以选择“优化为最少通过”或“遵循源操作通过”。在之前的软件版本中，默认设置为“优化为最少通过”，并且无法更改。操作员可以在 AutoTrac 高级设置中选择生成方法，也可以通过选择“生成方法编辑”按钮在 AutoPath™ 地图详细信息页面上进行选择。



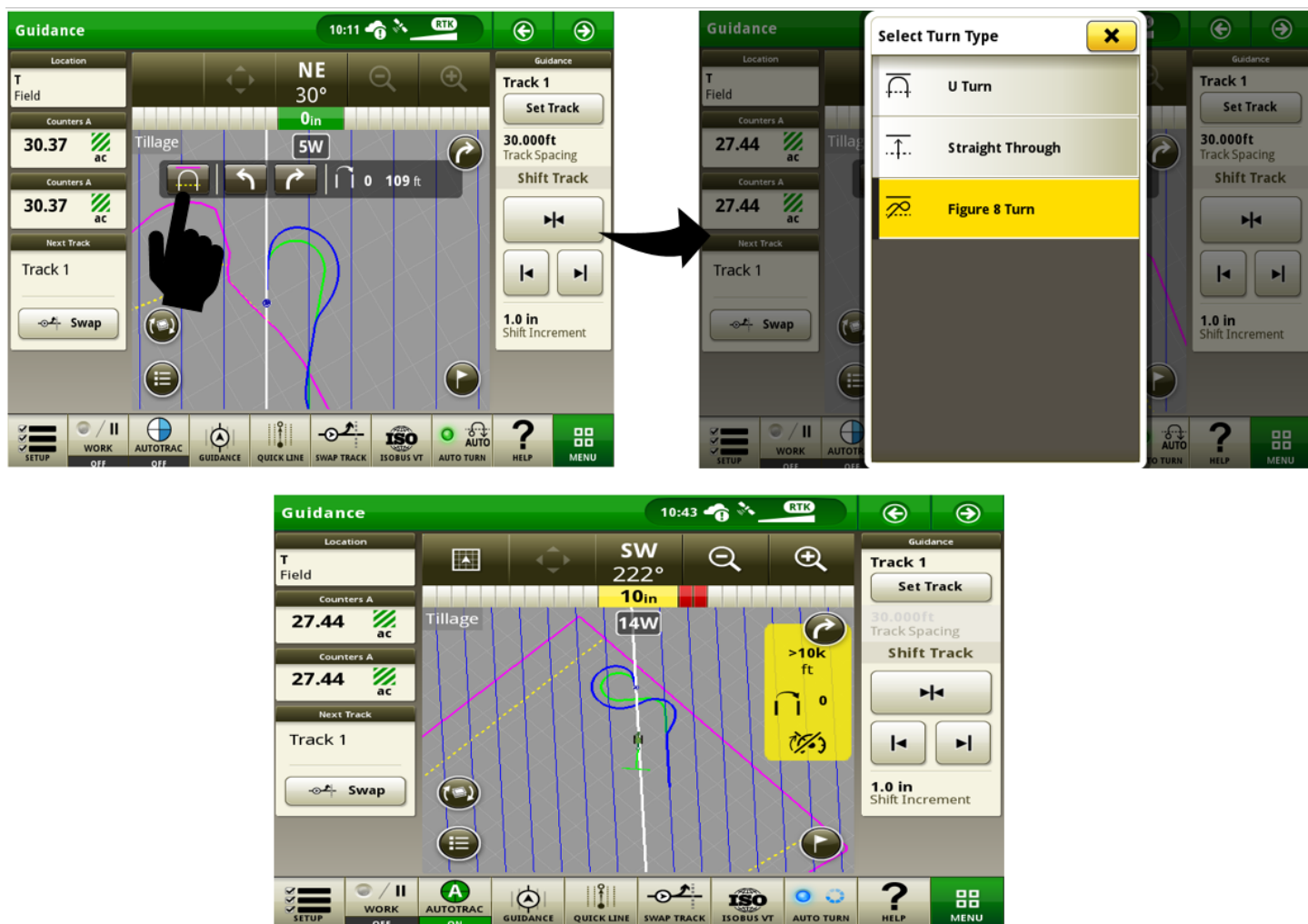
“优化为最少通过”将以尽可能最少通过提供全场覆盖。

“遵循源操作通过”将只创建与“源操作”通过一致的新通过。这将限制压实这些通过，但可能会导致覆盖范围重叠。

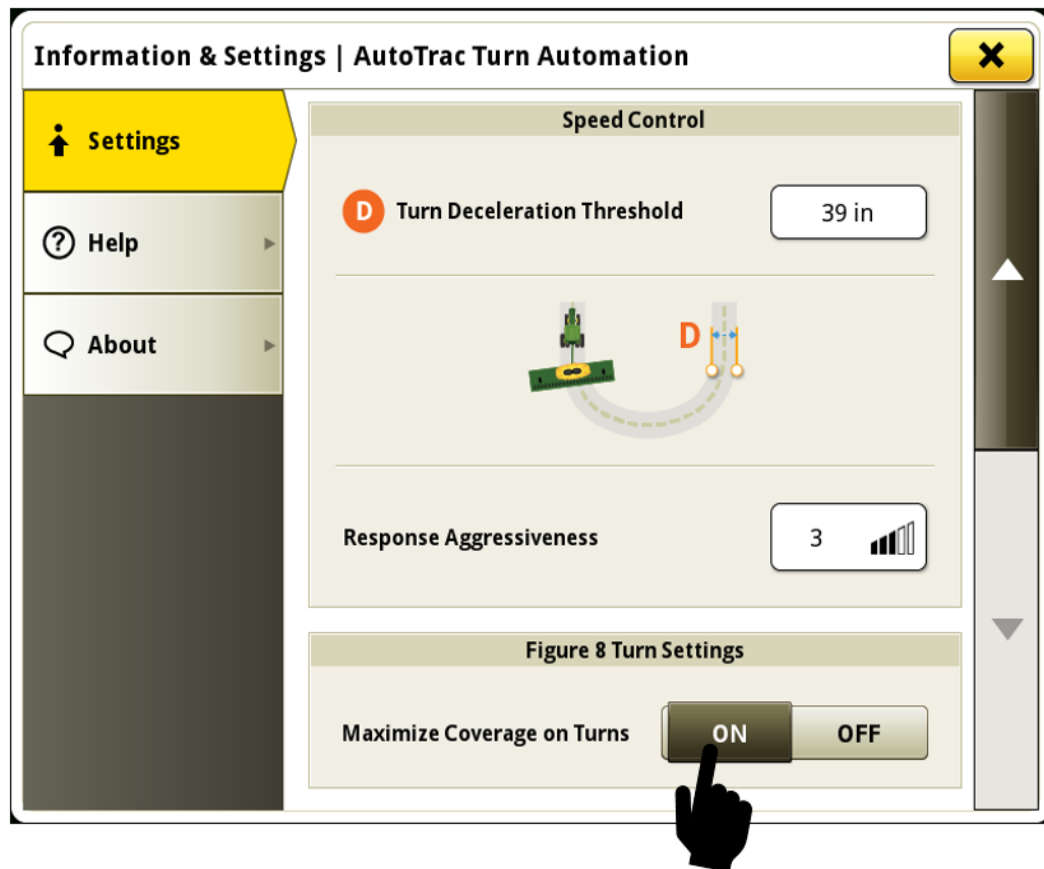
注：如果当前操作工作宽度比源操作工作宽度窄；操作员将无法选择“遵循源操作”。例如，使用 16R30/40 英尺播种机进行源操作，随后使用 12R30/30 英尺收割机。

自动转向 –

- Autotrac™ 自动转向现在与 AB 曲线导航轨迹和 Autopath™ 兼容
- 图 8 的转弯类型现在可以使用 Autotrac™ 自动转向来实现。选择此功能时，当导航轨迹与外部或地头边界的角度小于或等于 45° 时，就会生成图 8 的转弯。如果该角度大于 45°，则机器会自动切换到掉头转弯模式



- 现在可以在 Autotrac™ 自动转向设置下，使用新设置在图 8 转弯范围内实现最大覆盖范围。启用设置时，进入 iTEC™ 序列放置在覆盖范围开始的位置，退出 iTEC™ 序列放置在覆盖范围预计结束的位置。禁用设置时，转向的起始点和结束点参照 iTEC™ 序列点。



AutoTrac™ 农具导航 –

- Autotrac™ 农具导航现在与 Autotrac™ 控制器 250、Autotrac™ 控制器 300 和 Autotrac™ 通用 300 兼容

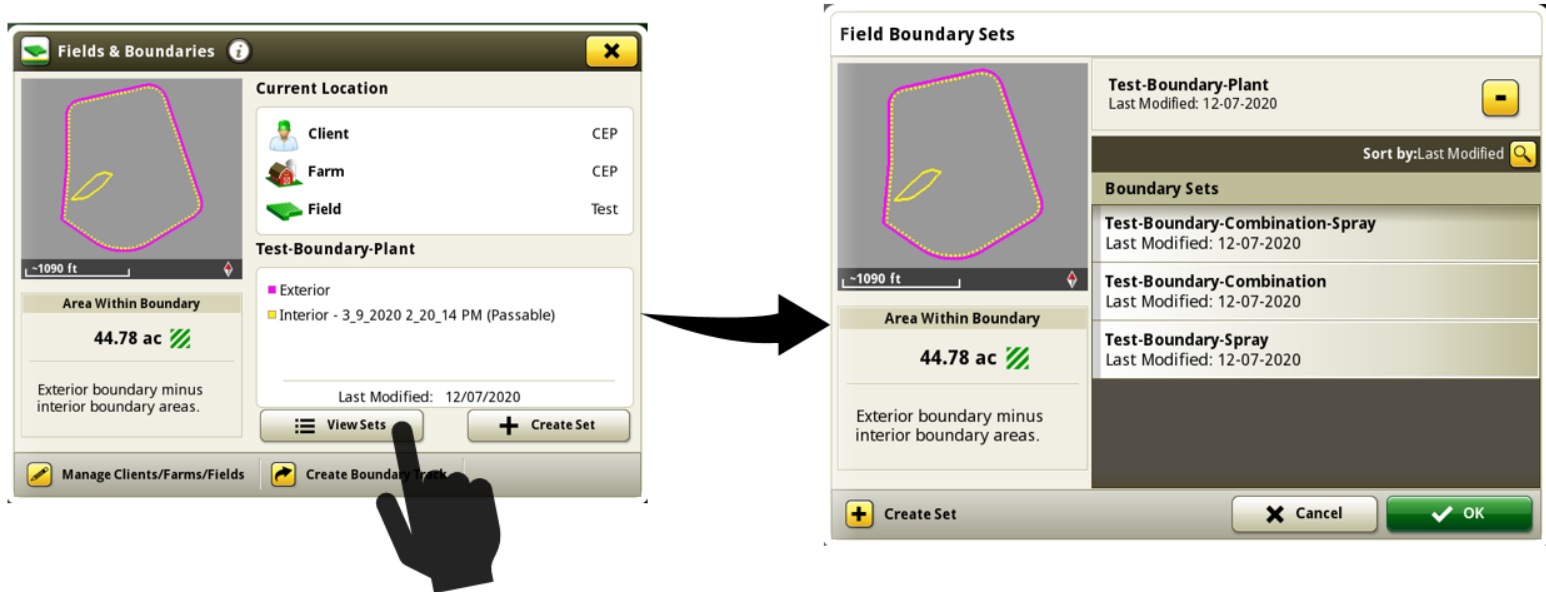
通用显示器兼容性 –

- 现在，通过 4640 通用显示器，在虚拟（未检测到的）CCD 拖拉机机器简要表中可以使用额外的基于机器的记录触发器。这些记录触发器的示例包括 SCV、PTO、铰链等。

注：此功能仅适用于在 CCD 总线上发布记录触发器的机器，供显示器使用。

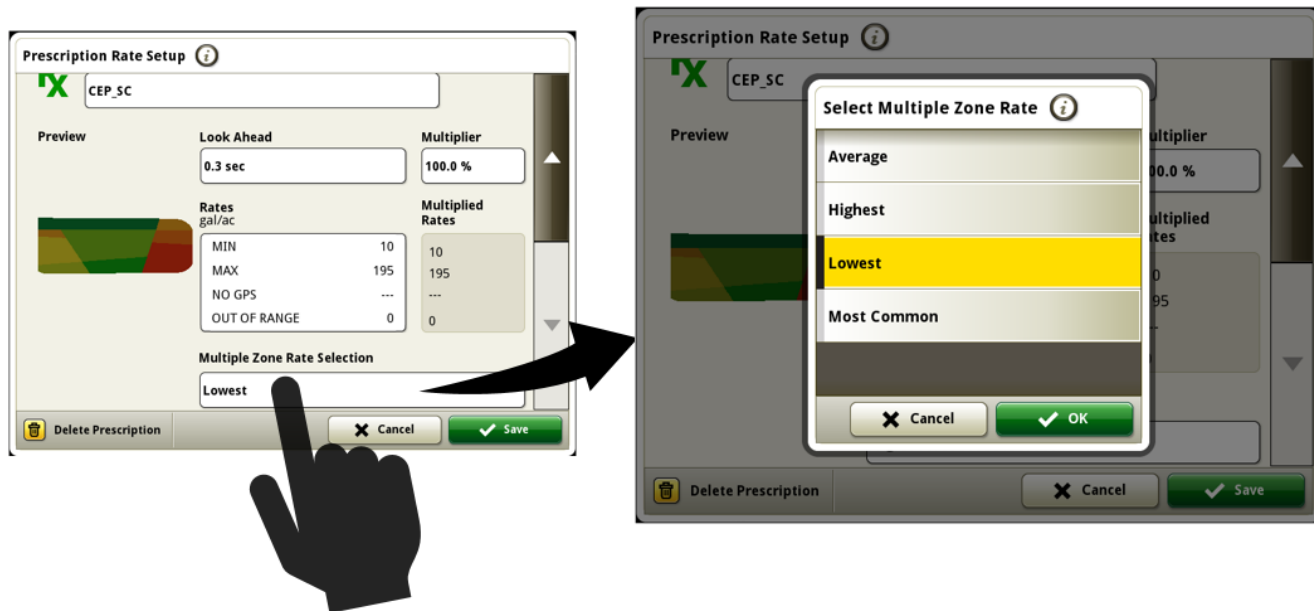
农田和边界集

- 现在可以为同一农田创建多个边界集。这样，操作员可以为在同一农田中执行的不同操作定义自定义边界。可以从与当前农田关联的所有可用集合的列表中选择所需的边界集。边界集必须包含外部边界，也可以包含内部边界。选定的边界集将针对该农田保持激活状态，直到操作员更改为止。



作业设置 –

- 指示设置页面添加了一个新设置。利用该多区域施量选择设置，操作员可以自定义当计量区域在多个指示区内时，第 4 代显示器如何指令目标施量。

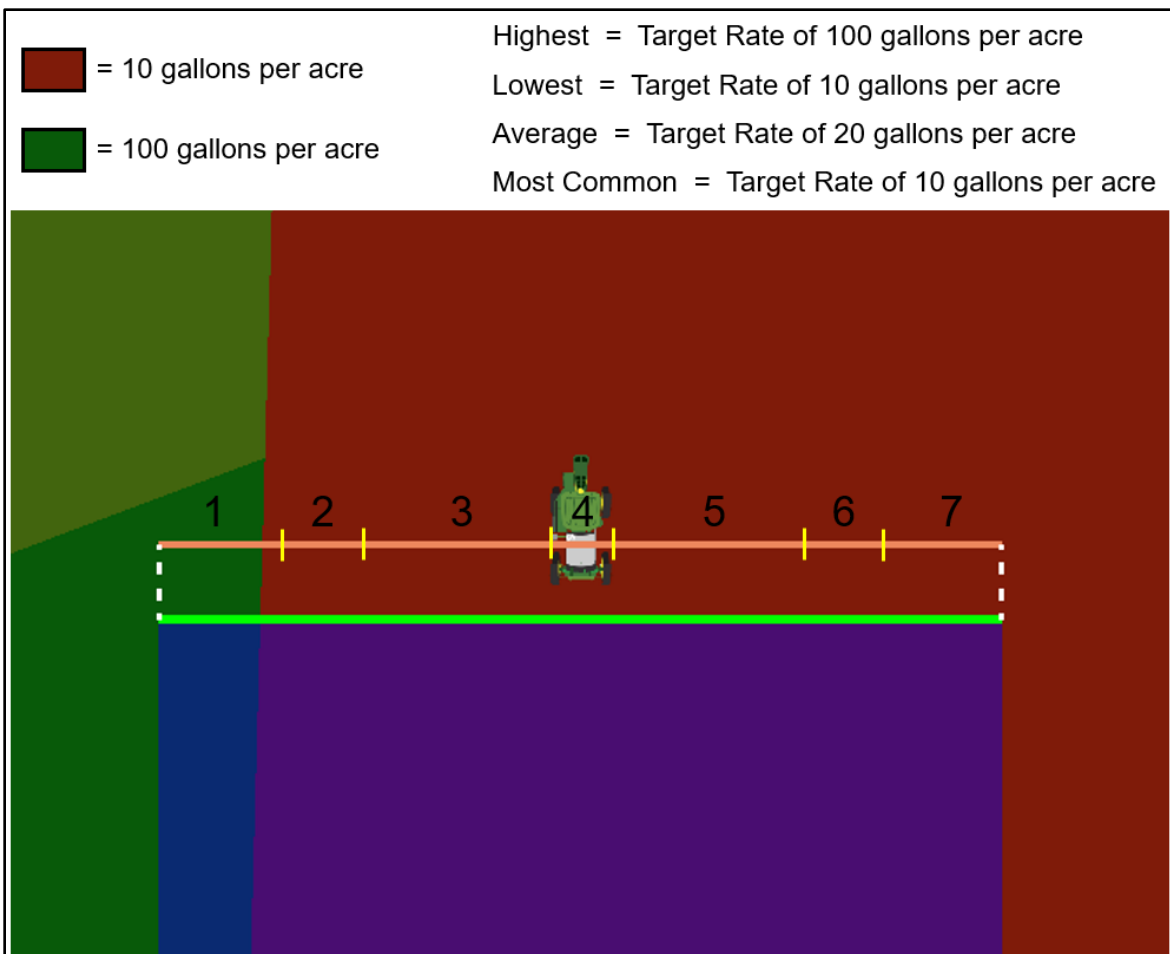


可用设置定义为：

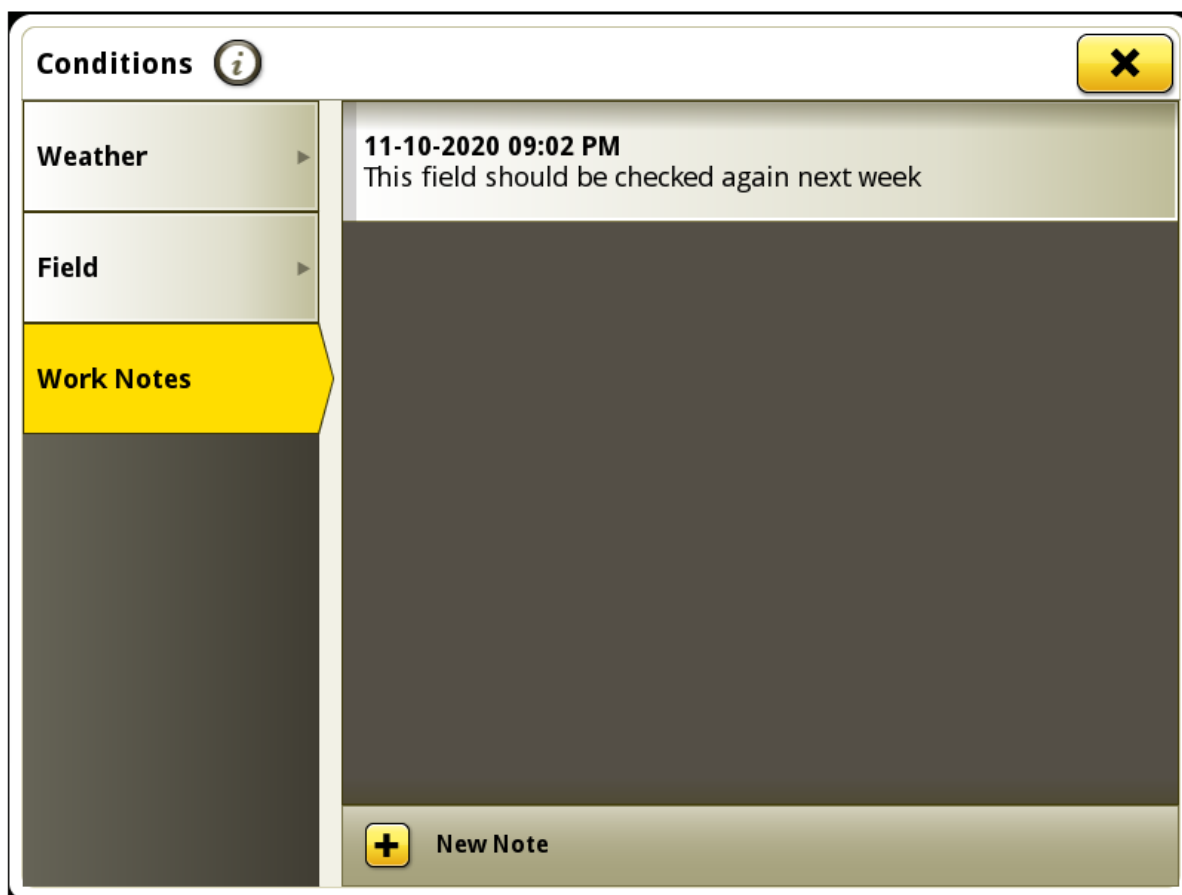
- 最高 - 在给定的仪表覆盖范围内的所有施量中使用最高的指示施量。
- 最低 - 在给定的仪表覆盖范围内的所有施量中使用最低的非零施量。
- 平均值 - 使用从给定的仪表覆盖范围内的所有施量得出的加权、非零、平均指示施量。
- 最常用量 - 使用在给定的仪表覆盖范围内占最大份额的非零指示施量。

默认情况下，多区域施量选择设置为最高值。可以为每个独特的操作配置多区域施量选择。除非手动更改或执行了工厂复位，否则将无限期继续执行给定操作的选择。工厂复位后，显示器将所有操作设置到最高值，即默认选择。

下面的示例进一步说明了该多区域施量选择如何影响目标施量指令。在这种情况下，整个喷雾器宽度范围内有七个区域和一个计量装置（溶液泵）。如果机器处于指示地图上的位置，将显示与不同的多区域施量选择一起发送给仪表的最终目标施量。



- 现在可以在“作业设置”应用程序中创建操作员定义的作业注释。在“详细信息”部分，选择“条件”，然后选择“作业注释”标签。在“作业注释”标签上，操作员可以查看该农田的现有注释或创建新注释。输入的任何注释仅与当前农田和作业关联。如果在农田中开始了新作业，“作业注释”标签将为空。如需在 第 4 代显示器上查看以前的作业注释，操作员可以使用“作业历史记录”恢复该作业。作业注释可以在 第 4 代显示器之间传输并传送到操控中心。



集成作业计划制定器 –

- 已计划的作业可以通过设置文件直接从作业计划制定器发送到设备。设置文件将包含所有已计划的详情，包括指示。导入到第 4 代显示器后，驾驶员可以选择计划的作业，取消驾驶员选择步骤，节省工作时间。这也将形成更准确的文档记录，因为可以消除手动键入导致的错误数量。

Work Details ⓘ

J5

62.0 ac

Jim | James

Work Order: 123456

	Instructions	test	
	Implement	2680H	
	Product Application	Brazos 50.0 gal/ac	
	Guidance Tracks	J5_Application 3 Tracks	
	Boundary	Auto-Generated 2019 62.0 ac	
	Operator(s)	Thomas Rohret	

« Back

✓ OK

此外，当设备进入边界时，如果有任何计划的农田作业，将提示驾驶员开始作业。驾驶员只需选择“OK (确定)”即可接受计划的作业作为其设置配置。

关于集成作业计划制定器的注意事项：

- 与所有第 4 代显示器兼容。
- 需要使用第 4 代显示器版本 20-3 / 21-1。
- 无线数据传输需求有效的 JDLink™ 连接订阅。
- 可将作业下载到 USB 并手动导入
- 该解决方案是我们计划继续自动化设备所执行的作业的基础。解决方案将不断增强，变得更完整，自动化程度更高。
- 更多详细信息，参见 2021 年 1 月 12 日操控中心发布说明

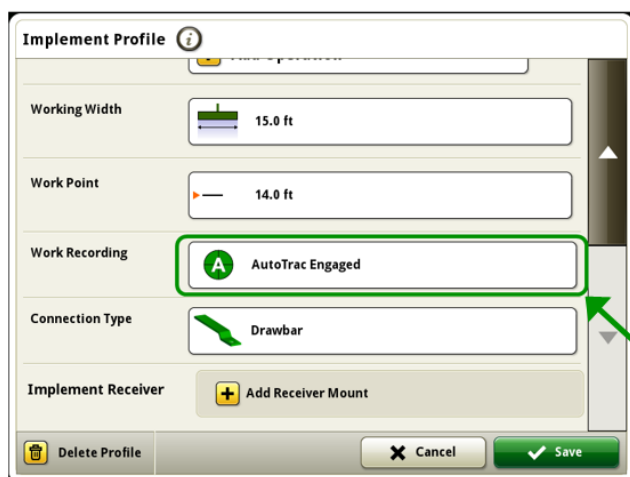
作业总计 –

- 现在“作业总计”应用程序中有一个“共享总计”新标签，驾驶员可以在共享工作组中查看多台机器的组合农田总计。工作组中的所有显示器都必须安装 21-1 软件，以便将其农田总计贡献给组共享总计。在机器执行作业时，“共享总计”标签中的数据将以与农田总计标签类似的速率递增。随着接收每个工作组成员的共享总计，会出现更多的增量增加（大约每 30 秒接收一次每个工作组其他成员的共享总计）。“共享总计”也可作为运行页面模块查看。



设备管理器 -

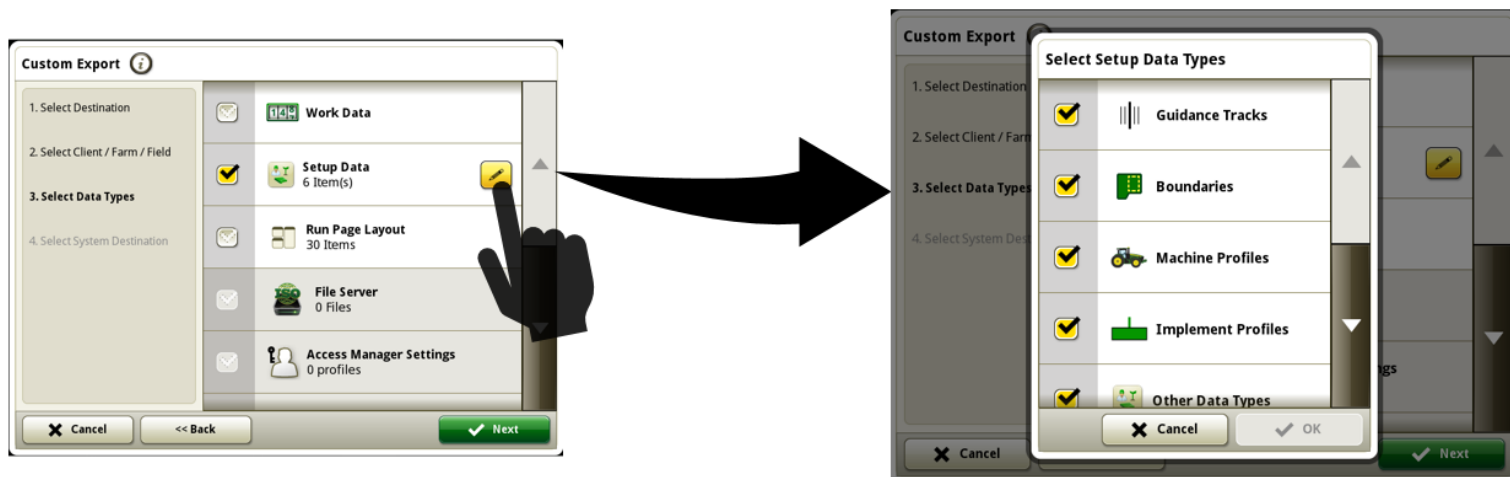
- 新的工作记录触发器可以配置为当 AutoTrac™ 导航结合时开始工作记录。



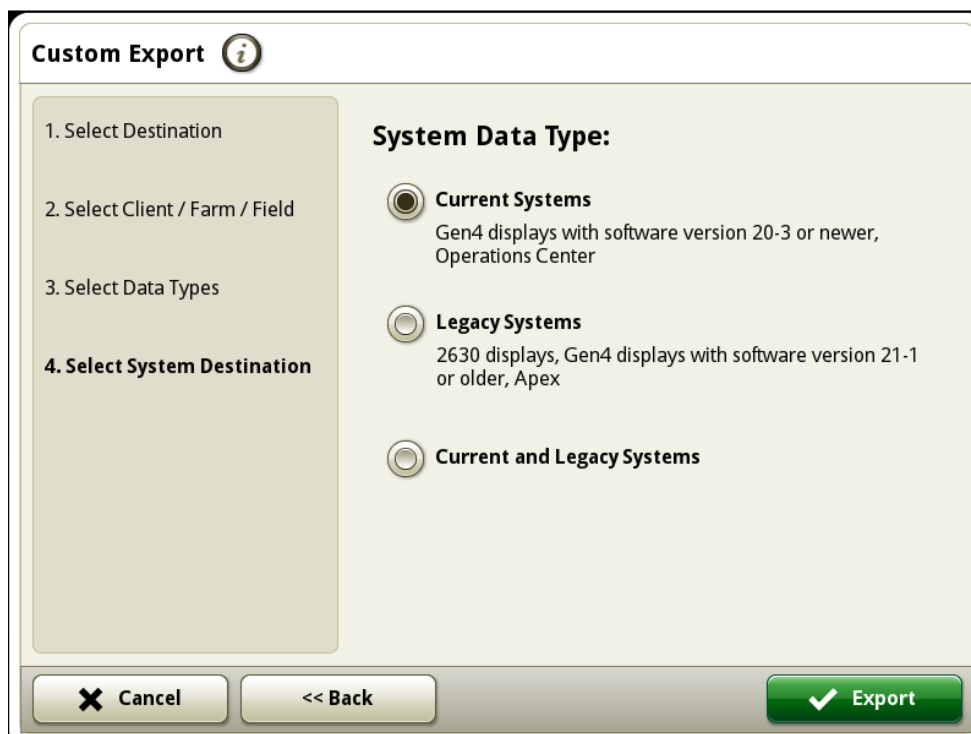
- 产品喷药器机器简要表现在可以支持 AEF 认证的 ISOBUS 控制器。

文件管理器 –

- 现在，操作员可以从设置数据中选择要导入或导出的特定项目。

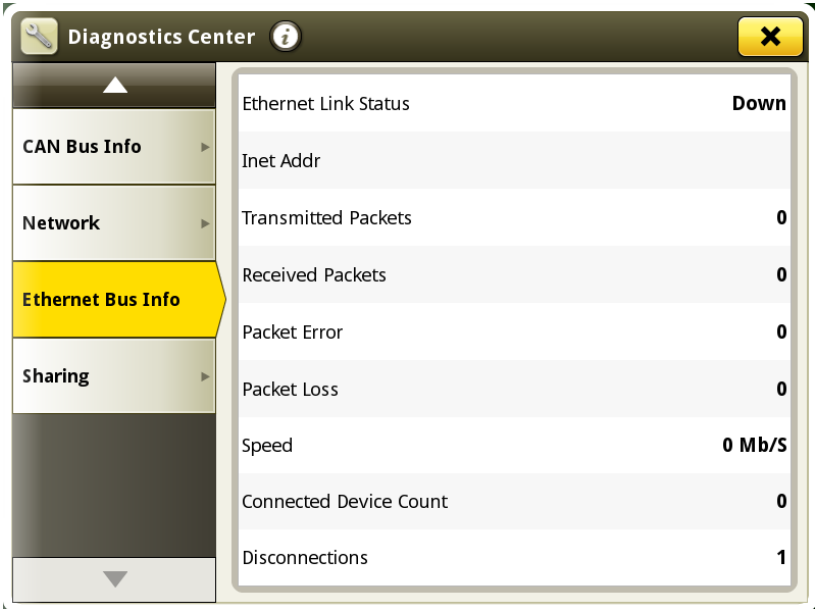


- 现在，从第 4 代显示器导出数据时，将要求操作员选择目标系统。这样，显示器就可以继续支持旧显示器和软件版本所用的数据格式，同时还提供了一个选项，以优化特定系统格式的导出效率（如果仅需要这些格式）。



诊断中心 -

- 以太网总线信息已添加到诊断中心信息，以帮助诊断通过以太网连接的控制单元。



解决的问题

软件更新 10.19.1893-81 解决了如下问题：

一般（可适用于多项田间操作）

- RTK 基站分配不保存
- 选择或编辑具有虚拟机具和施量控制器的工作计划后，显示崩溃
- 配备 MTG 的机器在蜂窝信号覆盖差的区域工作时，显示崩溃
- 如果安装了 Reichhart® 导航控制器，则更改 StarFire™ 接收器安装方向的功能不可用。
- AutoPath™ 生成的导航线缺少辅助源操作的行
- AutoTrac™ 高级设置默认为一个钥匙开关循环后的非预期值
- 一个钥匙开关循环后 AutoTrac™ 状态在饼图 1 中开始
- 如果使用自适应曲线，则 AutoTrac™ 机具导航寻迹性能会降低
- 使用田间数据共享时，显示器卡滞或无响应

产品施用

- 自走式喷雾器在操作或启动期间黑色屏幕上显示“！”和“重启”符号

软件更新 10.19.1893-70 解决了如下问题：

一般（可适用于多项田间操作）

- 显示器在操作过程中意外重启
- 在低信号强度条件下，由于存在数据同步和田间数据共享性能延迟，可能会出现“必须找到操控中心组织”错误
- 6000、6010、6020、7000 和 7010 系列拖拉机没有记录触发器

产品施用

- 如果将“水”作为箱混合物中的产品删除，则不能将其作为载体添加

棉花收获

- 原装 GreenStar™ 监视器应用程序与配备第 4 代 4640 显示器的作业监视器之间的皮棉产量值不一致。

青贮收割机

- 配备第 4 代通用显示器的 S600 联合收割机上的工作记录突然停止
- S600 联合收割机通过第 4 代通用显示器显示的割台宽度默认值不正确
- 当割台仍处于连接状态时，随着关闭然后打开钥匙开关，Autotrac™ RowSense™ 状态发生意外变化

附加信息和培训资源

操作手册

在使用第 4 代操作系统软件版本 10.16.1400-85 及之后版本的显示器上，在“帮助中心”应用程序中提供了第 4 代显示器《操作手册》副本。这部分内容将根据软件的更新而更新。操作前，请认真阅读最新的《操作手册》。如需获得《操作手册》的副本，请与经销商联系或访问 techpubs.deere.com。

屏幕帮助



屏幕帮助是对《操作手册》中的信息的补充。通过打开显示器上的“帮助中心”应用程序来查看屏幕帮助，或者按下任一运行页顶部的信息图标，查看该页的相关帮助信息。还可以在 displaysimulator.deere.com 上查看第 4 代显示器屏幕帮助。

培训模拟器

如需了解第 4 代显示器的更多信息，可在 displaysimulator.deere.com 上观看培训模拟器。

发布通知

以下是第 4 代显示器的第 4 代操作系统和 AMS 应用软件更新发布说明。发布说明可在 www.stellarsupport.com 上查看。注：软件的使用由软件随附的“最终用户许可协议”解释。

版权所有 © 1996-2021 Deere & Company