

# Příručka pro provoz a údržbu

ECSAM03440

# D61EXi-24

# D61PXi-24

## BULDOZER

VÝROBNÍ ČÍSLO

D61EX-24 - 40001 a vyšší

D61PX-24 - 40001 a vyšší



### VAROVÁNÍ

Nebezpečný způsob používání tohoto stroje může způsobit závažná zranění či dokonce smrt. Operátoři a pracovníci a údržby si tuto příručku musí přečíst předtím, než začnou stroj používat nebo provádět jeho údržbu. Tato příručka by měla být uchovávána v kabině stroje pro případ potřeby a veškerý personál, který se strojem přijde do styku, by ji měl pravidelně studovat.

PŮVODNÍ POKYNY

# KOMATSU



# PŘEDMLUVA

## VAROVÁNÍ

Společnost Komatsu doporučuje, abyste pro údržbu, opravu nebo výměnu systémů omezení emisí používali pouze originální náhradní díly Komatsu nebo společností Komatsu odsouhlasené repasované náhradní díly nebo sestavy nebo jiné náhradní díly stejné kvality a aby byl servis motoru prováděn autorizovaným distributorem Komatsu. Pokud nebudete dodržovat tato doporučení, může to vést k neefektivnímu servisu, poškození produktu nebo bezpečnostním rizikům (včetně poranění osob či usmrcení).

„Inteligentní ovládání stroje“ je...

...systém, který využívá technologii ICT (Information Communication Technology; informační komunikační technologii) při každé činnosti přemístování zeminy, jako je měření, návrh, provoz, dohled, přezkoušení a údržba.

Umožňuje vysoce účinné a přesné přemístování zeminy pomocí informací poskytovaných v každé fázi činnosti. Použití informací získaných při provozu při dalších činnostech umožňuje dosahovat vyšší produktivity a kvality celého provozu.

---

## PŘED ČTENÍM TÉTO PŘÍRUČKY

Před čtením této příručky si přečtete příručku pro provoz a údržbu ke standardnímu stroji (D61EX-24, D61PX-24).

Tato příručka popisuje pouze speciální zařízení nebo funkci stroje D61EXI-24 a D61PXI-24. Ohledně dalších součástí dále popisovaných v této příručce viz příručku pro provoz a údržbu ke standardnímu stroji.

Tato příručka uvádí podrobnosti provozu a postupů kontroly a údržby tohoto stroje, které musí být dodržovány, aby byl stroj provozován bezpečně. Většina nehod vzniká v důsledku nedodržení základních bezpečnostních pravidel platných pro provoz a údržbu strojů.

Než začnete stroj používat nebo budete provádět údržbu, prostudujte si, porozumějte a dodržujte všechna bezpečnostní upozornění a výstrahy uvedené v této příručce a na stroji – zabráníte tak případným nehodám. Pokud tak neučiníte, může to vést k těžkému zranění nebo usmrcení.

Společnost Komatsu nemůže předvídat všechny okolnosti, které mohou znamenat potenciální nebezpečí při používání stroje. Proto nemusí bezpečnostní sdělení v této příručce a na stroji obsahovat všechna možná bezpečnostní upozornění.

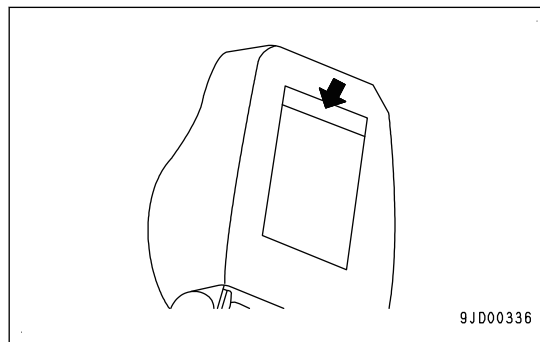
Provádíte-li činnost, prohlídku nebo údržbu za podmínek, které nejsou popsány v této příručce, jste srozuměni s tím, že je na vaší odpovědnosti přijmout nezbytná opatření k zajištění bezpečnosti. V žádném případě byste vy ani ostatní neměli postupovat způsobem nebo provádět činnosti zakázané a popsané v této příručce. Nesprávný provoz nebo údržba stroje může být nebezpečná. Může dojít k vážnému úrazu nebo usmrcení.

Pokud stroj prodáte, zajistěte, aby tato příručka byla předána novému majiteli společně se strojem.

Vždy uchovávejte tuto Příručku pro provoz a údržbu na označeném místě tak, aby ji všechny příslušné osoby mohly kdykoliv použít.

Místo vyhrazené k uložení Příručky pro provoz a údržbu:

nachází se na zadní straně opěradla sedadla operátora.



Pokud dojde ke ztrátě nebo poškození příručky, kontaktujte společnost Komatsu nebo distributora Komatsu a sdělte jim název modelu stroje a výrobní číslo. Distributor zařídí dodání náhradní příručky.

Podrobnosti o názvu modelu stroje a výrobním čísle jsou uvedeny na typovém štítku stroje. Pokud chcete získat správnou Příručku pro provoz a údržbu, musíte uvést správný název modelu a výrobní číslo.

Tato příručka používá jako jednotky měření mezinárodní soustavu jednotek (SI). Pro informaci jsou dříve používané jednotky uvedeny v závorkách { }.

Vysvětlení, hodnoty a ilustrace v této příručce byly připraveny na základě nejnovějších informací dostupných k datu jejího vydání. Pokračující zlepšování provedení tohoto stroje může vést k dodatečným změnám, které nejsou uvedeny v této příručce. Máte-li nějakou otázku nebo návrh, obraťte se na distributora Komatsu.

Čísla na obrázcích odpovídají číslům v textu uvedeným v závorkách ( ). (Příklad: 1 → (1))

Společnost Komatsu dodává stroje ve stavu, ve kterém odpovídají všem platným předpisům a standardům dané země, do které byl stroj dovezen. Pokud jste stroj zakoupili v jiné zemi, nemusí být vybaven veškerými bezpečnostními zařízeními a nemusí být zkonstruován podle norem a specifikací, které jsou ve vaší zemi vyžadovány. Pokud máte pochybnosti o tom, zda váš stroj splňuje všechny normy a předpisy platné ve vaší zemi, konzultujte tuto problematiku s distributorem Komatsu předtím, než jej uvedete do provozu.



## BEZPEČNOSTNÍ INFORMACE

Abyste mohli používat stroj bezpečně a zabránili zranění operátorů, pracovníků údržby nebo okolostojících osob, musí se tyto osoby řídit pokyny a varováními uvedenými v této příručce a bezpečnostními značkami upevněnými na stroji.

K identifikaci důležitých bezpečnostních hlášení v příručce a na štítcích stroje jsou použita následující signální slova.

„Bezpečnostní výstražný symbol“ udává důležitá bezpečnostní hlášení na strojích, v příručkách i jinde. Tento symbol vás varuje před rizikem poranění nebo usmrcení osob. Řiďte se instrukcemi v bezpečnostním sdělení.



### NEBEZPEČÍ

Toto signální slovo označuje bezprostředně hrozící nebezpečnou situaci, která v případě, že se jí nevyhnete, povede k usmrcení nebo těžkému zranění osob.



### VAROVÁNÍ

Toto signální slovo označuje potenciálně hrozící nebezpečnou situaci, která by v případě, že se jí nevyhnete, mohla vést k usmrcení nebo těžkému zranění osob.



### VÝSTRAHA

Toto signální slovo upozorňuje na potenciálně rizikové situace, které v případě, kdy se jim nevyhnete, mohou vést k menšímu nebo středně vážnému zranění. Může být také použito k upozornění na nebezpečné postupy, které mohou vést ke hmotným škodám.

Následující výstražná hesla jsou použita, aby vás upozornila na informaci, kterou je třeba dodržet, aby se zabránilo poškození stroje.

#### UPOZORNĚNÍ

Pokud nejsou dodrženy pokyny, může dojít k poškození stroje nebo se může snížit jeho životnost.

#### POZNÁMKA

Toto slovo se používá k poskytnutí informací, které je vhodné znát.

# ÚVOD

## FUNKCE STROJE

U tohoto stroje jsou aktuální informace o poloze získávány pomocí satelitního systému GNSS a základnové stanice. Radlice je automaticky ovládána na základě získaných informací o aktuální poloze a údajů o činnosti při provozu.

Při automatickém ovládní radlice se radlice automaticky pohybuje podél předem nastaveného návrhu povrchu, a to i když operátor nepoužívá ovládací páku radlice. Účinným používáním této funkce můžete snadno vytvořit navrhovaný povrch terénu.

Když vzroste zatížení radlice, radlice se automaticky zvedne, aby zachovala konstantní cílové zatížení úpravou zvedaného objemu dřívě, než dojde ke stavu, kdy by se stroj nemohl pohybovat dopředu. Proto lze tuto funkci používat nejen pro dokončovací srovnávací práce, ale i pro hrnutí a přepravu materiálu.

Tento stroj používejte zejména pro následující činnosti.

- Hrnutí
- Srovnávací práce

Podrobnosti jsou uvedeny v části „BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ PRO AUTOMATICKÉ OVLÁDÁNÍ RADLICE (3-43)“.

Tento stroj má funkci reálný stav povrchu, která sleduje povrch terénu pod pásem a zároveň provoz, a zobrazuje je na obrazovce řídicí jednotky. Pomocí této funkce lze na obrazovce řídicí jednotky v reálném čase kontrolovat postup práce.

Chcete-li používat automatické ovládní radlice nebo funkce reálného stavu povrchu, kromě tohoto stroje budete potřebovat také následující zařízení.

- Satelit GNSS (GPS, GLONASS)  
Používejte stroj v místech s volným výhledem na oblohu.
- Základnová stanice  
Použití vhodné základnové stanice konzultujte nejprve s distributorem Komatsu.
- Provozní údaje  
Je nezbytný soubor projektu, který obsahuje všechna data nezbytná pro „inteligentní ovládní stroje“, jako je návrh povrchu, základní bod atd.  
O podrobnostech se poraďte předem s distributorem Komatsu.

## Poznámky pro použití

- Když je používáno automatické ovládní radlice, radlice se pohybuje, i když operátor nemanipuluje s ovládací pákou radlice.  
Před zapnutím automatického ovládní radlice řádně zkontrolujte, že se v okolí stroje nenacházejí žádné osoby ani překážky.
- Když je automatické ovládní radlice v provozu, a pokud operátor manipuluje ovládací pákou radlice, manipulace s pákou radlice má přednost a radlice se pohybuje na základě obsluhy páky operátorem. Když operátor přestane manipulovat pákou, znovu se spustí automatické ovládní radlice.  
Když je automatické ovládní radlice v provozu, nespouštějte ruku z ovládací páky radlice, abyste v případě nebezpečí mohli okamžitě reagovat.
- Při provádění kontroly, údržby, přemístování a nakládání na přívěs a vykládání z přívěsu apod., tj. jiných činnostech, než je obsluha pomocí „inteligentního ovládní stroje“ na pracovišti, vypněte automatické ovládní radlice a vypněte napájení řídicí jednotky.
- Automatické ovládní radlice můžete vypnout přesunutím páky zajištění pracovního vybavení do polohy ZAJIŠTĚNO.

# OBSAH

PŘEDMLUVA.....	1-1
PŘED ČTENÍM TÉTO PŘÍRUČKY.....	1-2
BEZPEČNOSTNÍ INFORMACE.....	1-3
ÚVOD.....	1-4
FUNKCE STROJE.....	1-4
BEZPEČNOST.....	2-1
BEZPEČNOST.....	2-2
OBECNÁ BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ SPOLEČNÁ PRO PROVOZ A ÚDRŽBU.....	2-3
BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ PŘI NASTUPOVÁNÍ A VYSTUPOVÁNÍ ZE STROJE.....	2-3
VÝSTRAHY PRO AUTOMATICKÉ OVLÁDÁNÍ RADLICE.....	2-3
BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ PRO PROVOZ.....	2-5
STARTOVÁNÍ MOTORU.....	2-5
BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ PRO ÚDRŽBU.....	2-6
VÝSTRAHY PRO KONTROLU A ÚDRŽBU.....	2-6
PROVOZ.....	3-1
CELKOVÝ POHLED.....	3-2
NÁZEV VYBAVENÍ STROJE.....	3-2
NÁZEV VYBAVENÍ, KTERÉ DOPLŇUJE STROJ.....	3-2
NÁZVY OVLÁDACÍCH PRVKŮ A MĚŘICÍCH PŘÍSTROJŮ.....	3-3
POPIS JEDNOTLIVÝCH PRVKŮ.....	3-5
SYSTÉM INTELIGENTNÍHO OVLÁDÁNÍ STROJE.....	3-5
OSTATNÍ VYBAVENÍ.....	3-14
FUNKCE STROJE A OVLADAČE.....	3-15
KONTROLY A NASTAVENÍ PŘED STARTOVÁNÍM MOTORU.....	3-15
POSTUPY A KONTROLY PO NASTARTOVÁNÍ MOTORU.....	3-16
POSTUP VYPNUTÍ MOTORU.....	3-19
POSTUP POUŽÍVÁNÍ AUTOMATICKÉHO OVLÁDÁNÍ RADLICE.....	3-20
PŘEPRAVA.....	3-59
ODEBRÁNÍ KABELU ANTÉNY PŘIJÍMAČE.....	3-59
VÝSTRAHY PRO DLOUHODOBOU ODSTÁVKU.....	3-60
PŘED DLOUHODOBÝM USKLADNĚNÍM OTOČTE SPÍNAČEM ODPOJENÍ BATERIE DO POLOHY ODPOJENO.....	3-60
POTÍŽE A NÁPRAVNÁ OPATŘENÍ.....	3-62
OSTATNÍ PORUCHY.....	3-62
POUŽÍVÁNÍ ŘÍDICÍ JEDNOTKY.....	4-1
OBSAH.....	4-2
ÚVOD.....	4-4
FUNKCE KLÁVESNICE.....	4-4
POSTUP ZOBRAZENÍ HLAVNÍ NABÍDKY.....	4-6
NABÍDKA FILE (SOUBOR).....	4-7
SOUBORY PROJEKTU.....	4-7
SOUBORY KONTROLNÍHO BODU.....	4-12
VRSTVY.....	4-15
DATA BODU.....	4-16
SOUBOR POVRCHU.....	4-17
AKTIVNÍ SOUBOR.....	4-30
UKONČENÍ APLIKACE 3DMC.....	4-31
NABÍDKA CONTROL (OVLÁDÁNÍ).....	4-32
NASTAVENÍ STROJE.....	4-32
POSTUP NASTAVENÍ MOŽNOSTÍ OVLÁDÁNÍ REÁLNÉHO STAVU POVRCHU.....	4-33
OVLÁDÁNÍ RADLICE.....	4-38
MOŽNOSTI INDIKACE ŘÍZENÍ.....	4-41
NASTAVENÍ VELIKOSTI OPOTŘEBENÍ.....	4-41
NASTAVENÍ HRNUTÍ.....	4-41
ÚPRAVA ELEVACE RADLICE.....	4-41
KALIBRACE POLOHY RADLICE.....	4-42

NABÍDKA TOOLS (NÁSTROJE) .....	4-43
NASTAVENÍ PŘIJÍMAČE .....	4-43
NASTAVENÍ POLOHY .....	4-43
NAVIGAČNÍ BODY .....	4-44
TOPOGRAFICKÝ SNÍMEK PRO TOPOGRAFICKÉ MĚŘENÍ .....	4-46
REŽIM SUPERVIZORA .....	4-52
NABÍDKA VIEW (NÁHLED) .....	4-58
ZOBRAZENÍ V HLAVNÍM OKNĚ .....	4-58
ZOBRAZENÍ V LEVÉM OKNĚ .....	4-59
ZOBRAZENÍ V PRAVÉM OKNĚ .....	4-60
ZOBRAZENÍ VE SPODNÍM OKNĚ .....	4-60
MOŽNOSTI ZOBRAZENÍ .....	4-61
3DMC .....	4-68
ZOBRAZENÍ V HLAVNÍM OKNĚ .....	4-70
TLAČÍTKO OVLÁDÁNÍ ELEVACE .....	4-70
KLÁVESY OVLÁDÁNÍ SKLONU .....	4-71
RYCHLÁ VOLBA NA HLAVNÍM OKNĚ .....	4-72
LIŠTA NÁSTROJŮ NA HLAVNÍM OKNĚ .....	4-74
POSUN HLAVNÍHO ZOBRAZENÍ MAPY .....	4-75
POUŽITÍ HLAVNÍ NABÍDKY .....	4-76
POSTUP ZOBRAZENÍ INFORMACÍ GNSS .....	4-76
POSTUP NASTAVENÍ KOMPENZACE HRNUTÍ/ZAHRNUTÍ .....	4-78
POSTUP ZMĚNY ZOBRAZENÍ INDIKÁTORU SROVNÁVÁNÍ .....	4-79
POSTUP ZMĚNY ZOBRAZENÍ SVĚTELNÉ LIŠTY .....	4-80
POUŽITÍ MÍSTNÍ NABÍDKY .....	4-80
TECHNICKÉ ÚDAJE .....	5-1
TECHNICKÉ ÚDAJE .....	5-2
TECHNICKÉ ÚDAJE: D61EXI-24 .....	5-2
TECHNICKÉ ÚDAJE: D61PXI-24 .....	5-2
REJSTŘÍK .....	6-1

# BEZPEČNOST

## VAROVÁNÍ

Tato část popisuje upozornění, kterými je nutné se řídit pro efektivní provoz pomocí „inteligentního ovládání stroje“.

Dodržujte pokyny týkající se bezpečnosti celého stroje uvedené v příručce pro provoz a údržbu ke standardnímu stroji.

---

## BEZPEČNOST

OBEČNÁ BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ SPOLEČNÁ PRO PROVOZ A ÚDRŽBU .....	2-3
BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ PŘI NASTUPOVÁNÍ A VYSTUPOVÁNÍ ZE STROJE.....	2-3
BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ, KDYŽ VSTÁVÁTE ZE SEDADLA OPERÁTORA.....	2-3
BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ, KDYŽ OPOUŠTÍTE STROJ .....	2-3
VÝSTRAHY PRO AUTOMATICKÉ OVLÁDÁNÍ RADLICE.....	2-3
BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ PRO PROVOZ .....	2-5
STARTOVÁNÍ MOTORU.....	2-5
ZA CHLADNÉHO POČASÍ.....	2-5
BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ PRO ÚDRŽBU .....	2-6
VÝSTRAHY PRO KONTROLU A ÚDRŽBU .....	2-6
VÝSTRAHY PRO ANTÉNU SYSTÉMU GNSS .....	2-6
MANIPULACE SE SOUČÁSTMI, KTERÉ OBSAHUJÍ RTUŤ .....	2-6

# OBEČNÁ BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ SPOLEČNÁ PRO PROVOZ A ÚDRŽBU

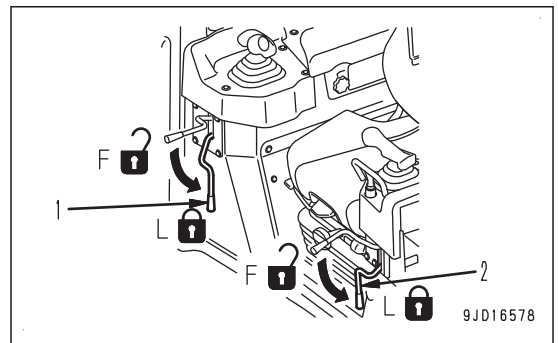
Pochybení při provozu, kontrole nebo údržbě mohou vyústit ve vážná zranění nebo smrt. Před provozem, kontrolou či údržbou si vždy pečlivě přečtete část „Bezpečnost“ v Příručce pro provoz a údržbu ke standardnímu stroji a v této příručce a dbejte všech varování.

## BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ PŘI NASTUPOVÁNÍ A VYSTUPOVÁNÍ ZE STROJE

### BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ, KDYŽ VSTÁVÁTE ZE SEDADLA OPERÁTORA

Než se zvednete ze sedadla operátora, abyste jej nastavili, vždy proveďte dále popsané činnosti. Vypněte automatické ovládání radlice. Spusťte pracovní vybavení na zem, nastavte zajišťovací páku pracovního vybavení (1) a páku parkovací brzdy (2) do polohy ZAJIŠTĚNO (L) a vypněte motor.

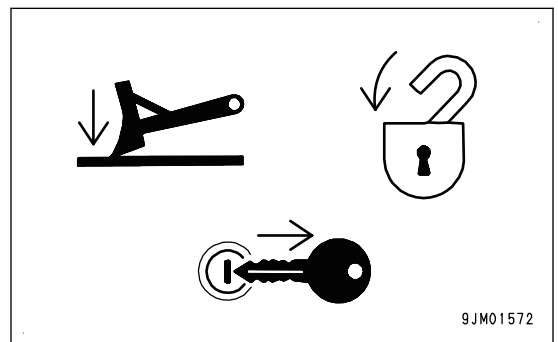
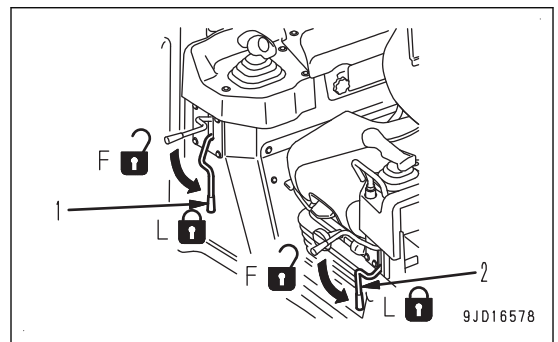
Pokud se omylem dotknete ovládacích pák, hrozí nebezpečí, že se stroj náhle pohne a způsobí vážná nebo smrtelná zranění.



### BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ, KDYŽ OPOUŠTÍTE STROJ

Pokud při parkování stroje nedodržíte správný postup, může se stroj sám od sebe náhle pohnout, což může vést k vážnému nebo smrtelnému úrazu. Vždy dodržujte následující pokyny.

Při opouštění stroje vždy vypněte automatické ovládání radlice a pracovní vybavení spusťte na zem. Nastavte zajišťovací páku pracovního vybavení (1) a páku parkovací brzdy (2) do polohy ZAJIŠTĚNO (L) a zastavte motor. Navíc vše uzamkněte a vezměte si klíč s sebou a uložte ho na určeném místě.



## VÝSTRAHY PRO AUTOMATICKÉ OVLÁDÁNÍ RADLICE

- Když je používáno automatické ovládání radlice, radlice se pohybuje, i když operátor nemanipuluje s ovládací pákou radlice.  
Před ZAPNUTÍM automatického ovládání radlice řádně zkontrolujte, že se v okolí stroje nenacházejí žádné osoby ani překážky.
- Když je automatické ovládání radlice v provozu, a pokud operátor manipuluje ovládací pákou radlice, manipulace s pákou radlice má přednost a radlice se pohybuje na základě obsluhy páky operátorem. Když operátor přestane manipulovat pákou, znovu se spustí automatické ovládání radlice.

Když je automatické ovládání radlice v provozu, nespouštějte ruku z ovládací páky radlice, abyste v případě nebezpečí mohli okamžitě reagovat.

- Při provádění kontroly, údržby, přemísťování a nakládání na přívěs a vykládání z přívěsu apod., tj. jiných činnostech, než je obsluha pomocí „inteligentního ovládání stroje“ na pracovišti, vypněte automatické ovládání radlice a vypněte napájení řídicí jednotky.



# BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ PRO PROVOZ

## STARTOVÁNÍ MOTORU

### ZA CHLADNÉHO POČASÍ

- Pokud bude pracovní vybavení používáno bez dostatečného zahřátí stroje, jeho odezva na pohyby ovládacích pák bude pomalá a nemusí se pohybovat podle potřeb operátora, proto vždy zajistěte důkladné zahřátí stroje podle všech předepsaných operací. Zvláště v chladných oblastech zkontrolujte, že byl dokončen postup zahřátí.
- Pokud stroj nebude před aktivací automatického ovládní radlice dokonale zahřátý, reakce radlice budou pomalé nebo se radlice bude pohybovat náhle, což by mohlo vést k neočekávaným nehodám. Zvláště v chladných oblastech zkontrolujte, že byl dokončen postup zahřátí.
- Pokud je elektrolyt baterie zamrzlý, nedobíjejte baterii, ani nespustíte motor pomocí jiného zdroje energie. Hrozí nebezpečí, že by se baterie vznítily a způsobily výbuch. Před nabíjením baterie nebo startováním motoru pomocí jiného zdroje energie zajistěte roztátí elektrolytu baterie a před startováním zkontrolujte, jestli elektrolyt neuniká.

# BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ PRO ÚDRŽBU

## VÝSTRAHY PRO KONTROLU A ÚDRŽBU

- Při provádění kontroly a údržby stroje vypněte automatické ovládání radlice a vypněte napájení řídicí jednotky.  
Pokud kontrolu provádíte, když je řídicí jednotka napájena, a nedopatřením se dotknete spínače automatického/manuálního provozu, může se zapnout automatické ovládání radlice a radlice se může začít pohybovat, což může mít za následek vážná nebo smrtelná zranění.
- Napájení řídicí jednotky zapněte pouze při provádění kontroly a úprav automatického ovládání radlice, poté proveďte kontrolu a seřízení. Ověřte, že se v blízkosti stroje nenachází žádné osoby ani překážky.

## VÝSTRAHY PRO ANTÉNU SYSTÉMU GNSS

- Konektor kabelu antény systému GNSS je zkonstruován tak, aby se neuvolňoval. Jeho kontrola není nutná.
- Pokud během provozu nebo přepravy dojde ke styku antény systému GNSS s překážkami a je vyžadována kontrola a výměna, obraťte se na distributora Komatsu.
- Hrozí nebezpečí pádu nebo převrácení s možným následkem vážných či smrtelných úrazů. Nelezte na kabinu za účelem kontroly antény systému GNSS.

## MANIPULACE SE SOUČÁSTMI, KTERÉ OBSAHUJÍ RTUŤ

Podsvícení displeje řídicí jednotky obsahuje rtuť. Stroj může být vybaven volitelnými světly s vysokou intenzitou výboje, která mohou také obsahovat rtuť. Tyto součásti je třeba použít opakovaně, recyklovat nebo správně zlikvidovat v souladu s platnými místními, státními a federálními zákony.

# PROVOZ

## VAROVÁNÍ

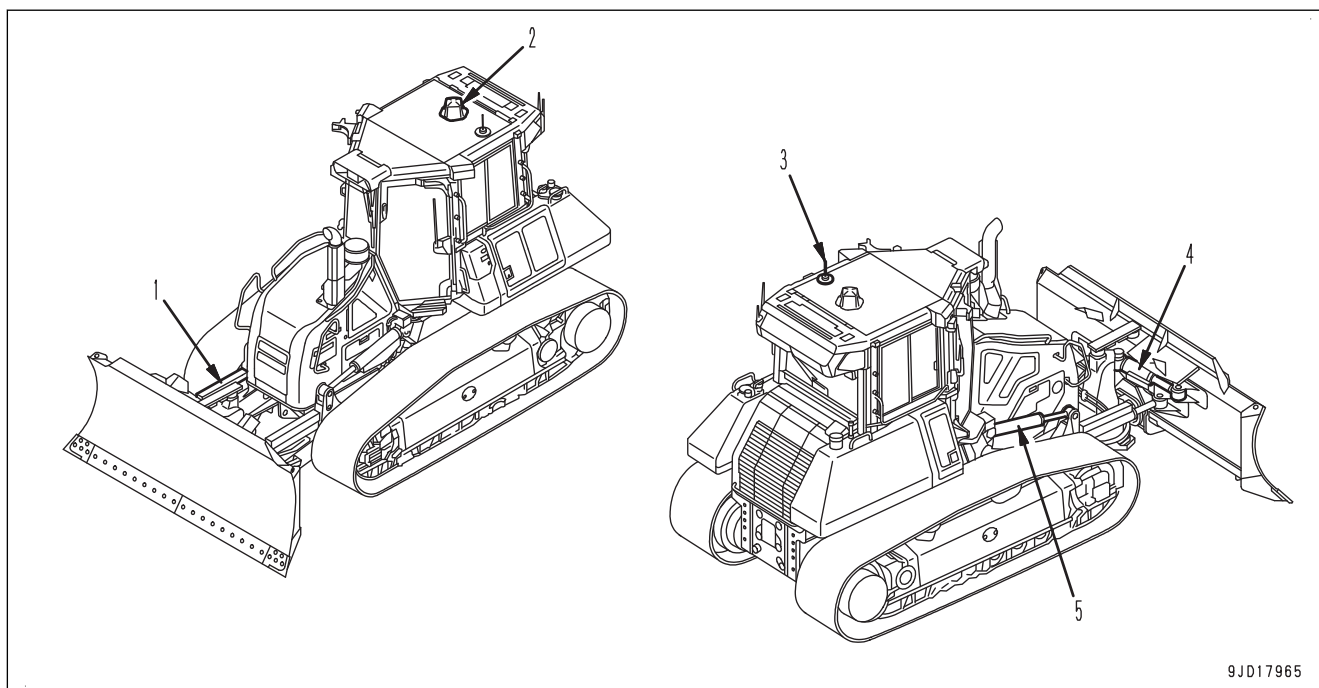
Tato část popisuje upozornění, kterými je nutné se řídit pro efektivní provoz pomocí „inteligentního ovládání stroje“.

Dodržujte pokyny, uvedené v příručce pro provoz a údržbu ke standardnímu stroji, týkající se provozu stroje.

---

## CELKOVÝ POHLED

## NÁZEV VYBAVENÍ STROJE



9JD17965

(1) Válec naklopení radlice (se snímačem zdvihu)

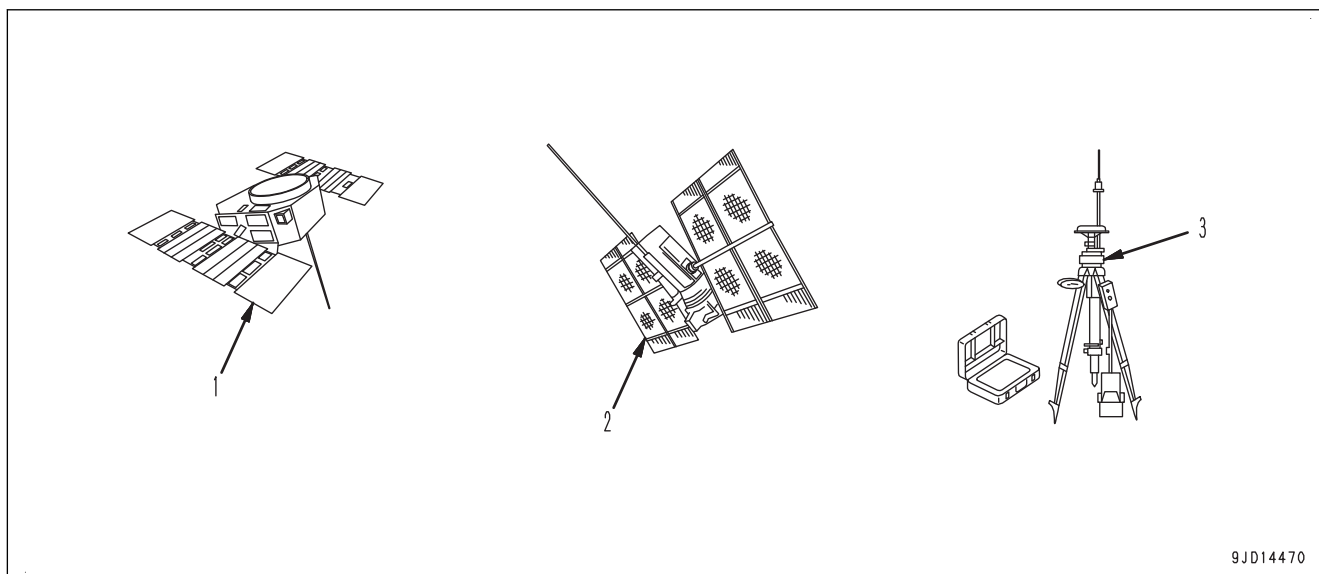
(2) Anténa systému GNSS

(3) Anténa přijímače

(4) Válec náklonu radlice (se snímačem zdvihu)

(5) Válec zvednutí radlice (se snímačem zdvihu)

## NÁZEV VYBAVENÍ, KTERÉ DOPLŇUJE STROJ



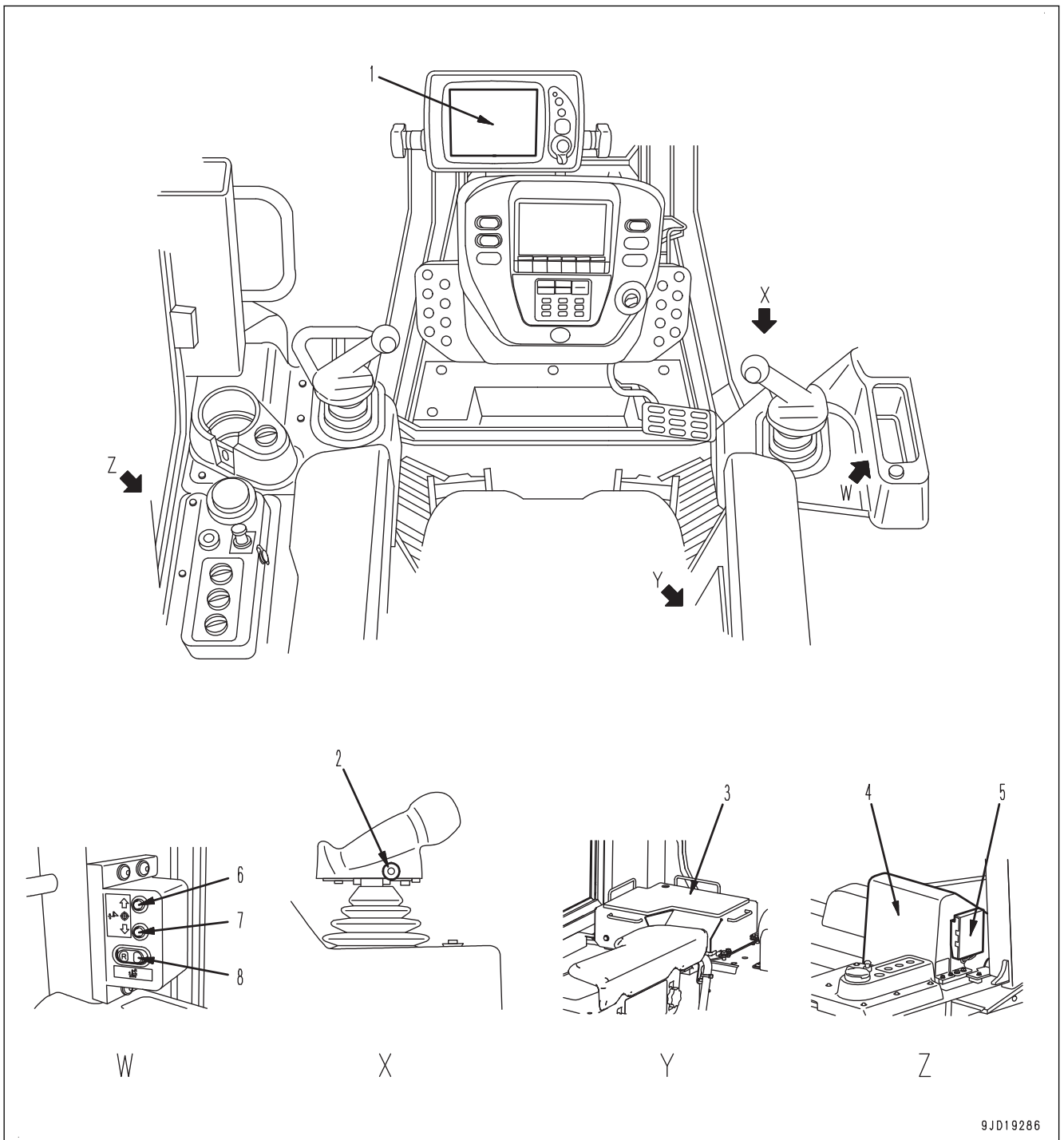
9JD14470

(1) Satelit GNSS (GPS)

(2) Satelit GNSS (GLONASS)

(3) Základnová stanice

## NÁZVY OVLÁDACÍCH PRVKŮ A MĚŘICÍCH PŘÍSTROJŮ



(1) Řídicí jednotka

(2) Spínač automatického/manuálního provozu

(3) Řídicí jednotka snímače ICT (za krytem)

(4) Přijímač GNSS (za krytem)

(5) Přijímač systému GNSS

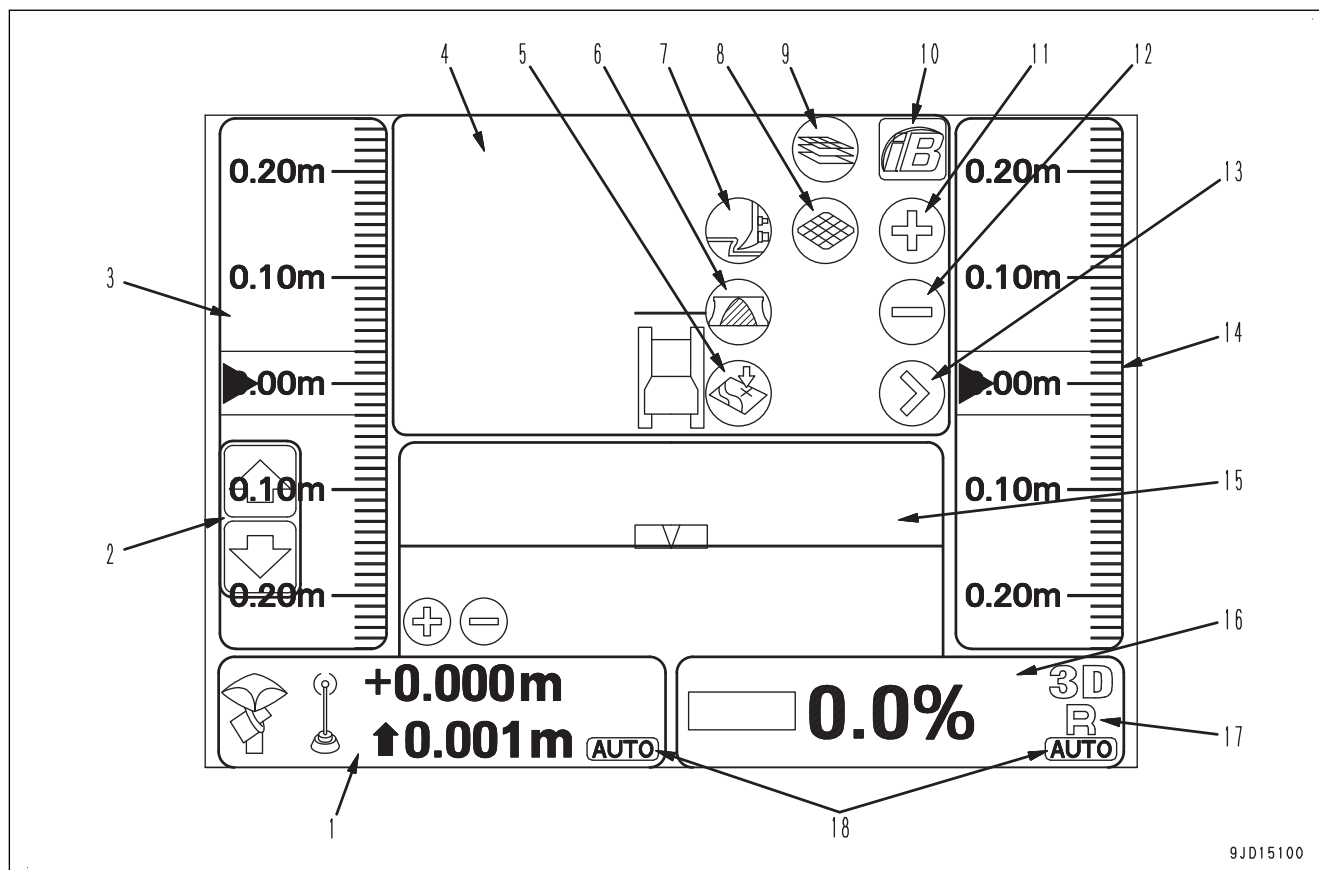
(6) Spínač kompenzace hnutí/zahrnutí (nahoru)

(7) Spínač kompenzace hnutí/zahrnutí (dolů)

(8) Spínač režimu srovnávání pozadu

9JD19286

## NÁZEV ŘÍDICÍ JEDNOTKY



- |   |                                      |
|---|--------------------------------------|
| (1) Tlačítko ovládání elevace                             | (10) Tlačítko s logem iB             |
| (2) Kompenzace hnutí/zahrnutí                             | (11) Tlačítko přiblížení zobrazení   |
| (3) Levé okno   | (12) Tlačítko oddálení zobrazení     |
| (4) Hlavní okno   | (13) Přepínání hlavního okna         |
| (5) Sejmутí topografického snímku                         | (14) Pravé okno                      |
| (6) Výběr zatížení radlice                                | (15) Spodní okno                     |
| (7) Výběr režimu shrnování                                | (16) Tlačítko ovládání sklonu        |
| (8) Spuštění/zastavení aktualizací reálného stavu povrchu | (17) Spínač režimu srovnávání pozadu |
| (9) Přepínání režimu reálného stavu povrchu               | (18) Indikátor AUTO                  |

**POZNÁMKA**

Obrázek výše představuje typický příklad hlavní obrazovky řídicí jednotky. Obsah obrazovky závisí na nastavení. Podrobnosti jsou uvedeny v části „POUŽÍVÁNÍ ŘÍDICÍ JEDNOTKY (4-1)“.

9JD15100

## POPIS JEDNOTLIVÝCH PRVKŮ

Níže je uveden popis zařízení potřebných pro ovládání stroje.

Ke správnému a bezpečnému provádění jednotlivých operací je důležité dokonale porozumět způsobům ovládání zařízení a významům jednotlivých displejů a kontroltek.

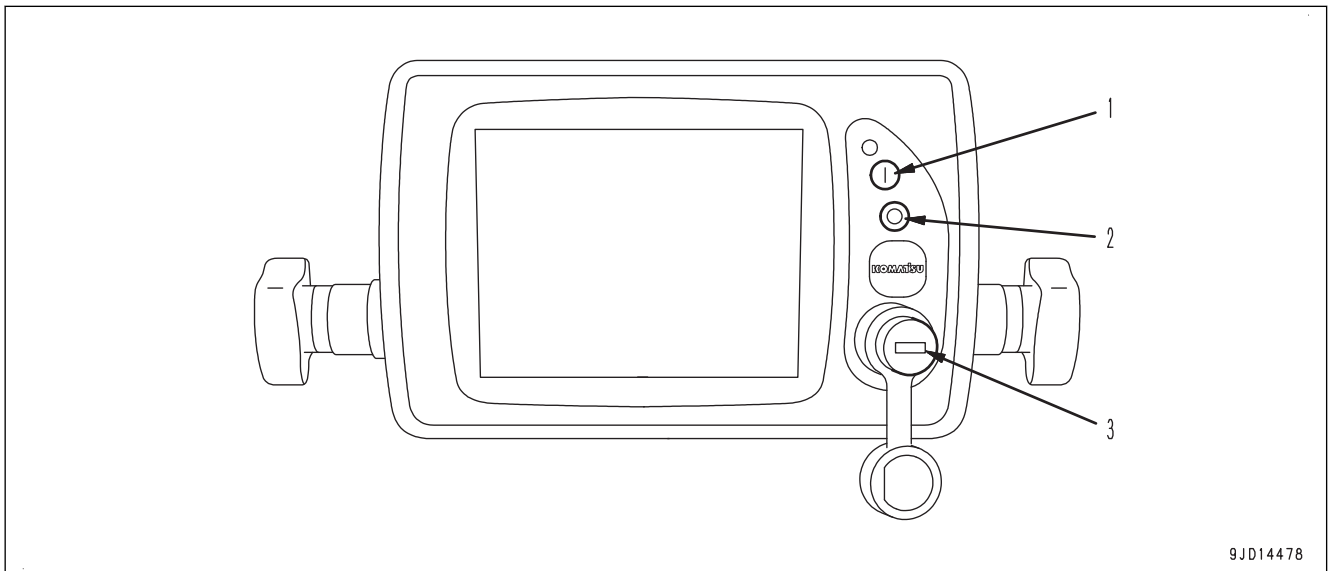
## SYSTEM INTELIGENTNÍHO OVLÁDÁNÍ STROJE

### ŘÍDICÍ JEDNOTKA

#### **VAROVÁNÍ**

**Abyste se vyhnuli náhlému pohybu radlice, zapínejte řídicí jednotku pouze když provádíte práce v režimu „inteligentního ovládání stroje“.**

Řídicí jednotka má 2 funkce, funkci nastavení/úpravy návrhu povrchu, která se používá pro automatické ovládání radlice, a funkci zobrazení informací ze satelitu GNSS. Řídicí jednotka se ovládá dotykově přímo na obrazovce.



(1) Tlačítko zapnutí (zelené)

(3) Port USB

(2) Tlačítko vypnutí (červené)

Podrobnosti jsou uvedeny v části „POUŽÍVÁNÍ ŘÍDICÍ JEDNOTKY (4-1)“.

- Umístěte stroj na vodorovný povrch s volným výhledem na oblohu, zapněte základnovou stanici a poté zapněte řídicí jednotku, abyste mohli provést kontrolu.
- Pokud řídicí jednotka zahájí provoz na svahu s nakloněním (sklon dopředu nebo dozadu) nebo naklopením (sklon doprava nebo doleva) 20 ° nebo více, může dojít k narušení její přesnosti. Řídicí jednotku zapínejte na vodorovném místě.
- Napájení řídicí jednotky není spojeno se spínačem zapalování stroje. Než zahájíte kontrolu nebo práci „inteligentního ovládání stroje“, stiskněte tlačítko zapnutí (zelené) (1), abyste zapnuli napájení řídicí jednotky. Po konci kontroly nebo práce pomocí „inteligentního ovládání stroje“ stiskněte tlačítko vypnutí, abyste vypnuli napájení řídicí jednotky.

**POZNÁMKA**

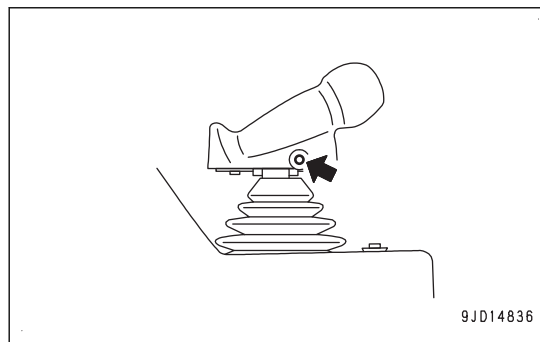
- Při zapínání/vypínání napájení řídicí jednotky a zapínání/vypínání napájení spínače zapalování stroje nezáleží na pořadí.
- Řídicí jednotka používá operační systém Windows®.  
Po zapnutí napájení řídicí jednotky trvá spuštění systému Windows® a zobrazení hlavní obrazovky přibližně 2 minuty. Stejně tak vypnutí napájení řídicí jednotky, při kterém dojde k ukončení činností na hlavní obrazovce a vypnutí operačního systému Windows®, trvá přibližně 2 minuty.  
(Windows je registrovaná ochranná známka společnosti Microsoft v USA nebo dalších zemích.)

**SPÍNAČ AUTOMATICKÉHO/MANUÁLNÍHO PROVOZU****⚠ VAROVÁNÍ**

- **Když je používáno automatické ovládání radlice, radlice se pohybuje, i když operátor nemanipuluje s ovládací pákou radlice.**  
Před zapnutím automatického ovládání radlice řádně zkontrolujte, že se v okolí stroje nenacházejí žádné osoby ani překážky.
- **Když je automatické ovládání radlice v provozu, a pokud operátor manipuluje ovládací pákou radlice, manipulace s pákou radlice má přednost a radlice se pohybuje na základě obsluhy páky operátorem. Když operátor přestane manipulovat pákou, znovu se spustí automatické ovládání radlice.**  
Když je automatické ovládání radlice v provozu, nespouštějte ruku z ovládací páky radlice, abyste v případě nebezpečí mohli okamžitě reagovat.
- **Při provádění kontroly, údržby, přemístování a nakládání na přívěs a vykládání z přívěsu apod., tj. jiných činnostech, než je obsluha pomocí „inteligentního ovládání stroje“ na pracovišti, vypněte automatické ovládání radlice a vypněte napájení řídicí jednotky.**
- **Automatické ovládání radlice můžete vypnout přesunutím páky zajištění pracovního vybavení do polohy ZAJIŠTĚNO.**

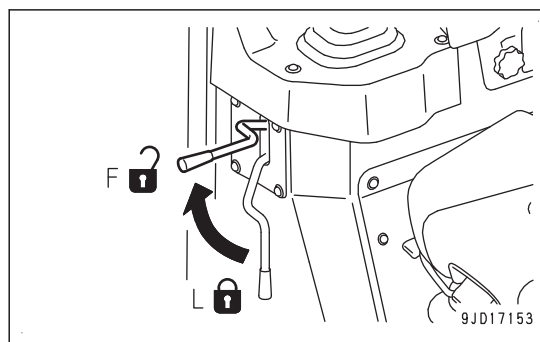
Spínač automatického/manuálního ovládání se používá pro zapnutí a vypnutí automatického ovládání radlice.

Spínač automatického/manuálního ovládání se nachází na ovládací páce radlice.

**Zapnutí automatického ovládání radlice**

Nastavte zajišťovací páku pracovního vybavení do polohy UVOLNĚNO (F) a jednou stiskněte spínač automatického/manuálního ovládání.

Automatické ovládání radlice se zapne.

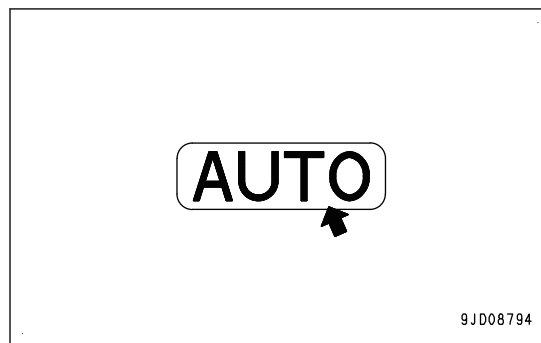
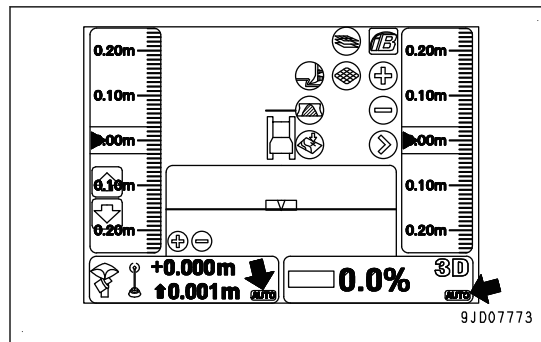




Když se zapne automatické ovládání radlice, na obrazovce řídicí jednotky se zobrazí nápis „AUTO“.

Pokud dojde k nějaké abnormalitě v systému, i když je stisknut spínač automatického/manuálního ovládání, automatické ovládání radlice se nezapne.

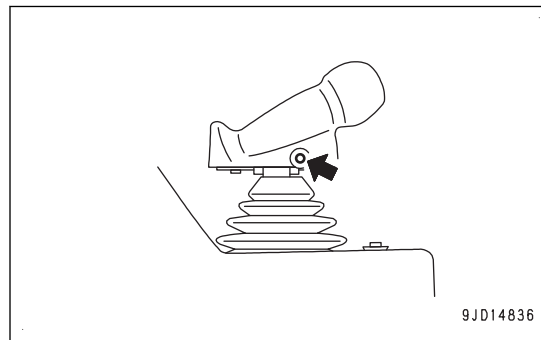
V tomto případě nápis „AUTO“ není na obrazovce řídicí jednotky zobrazen.



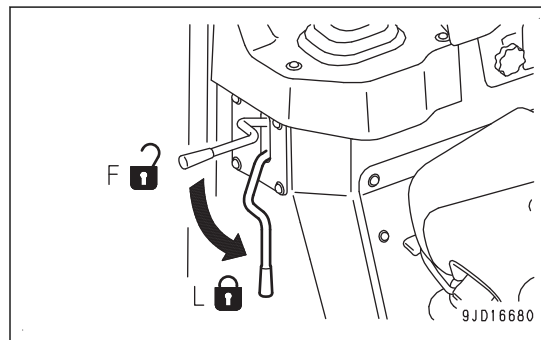
### Vypnutí automatického ovládání radlice

Když je zapnuté automatické ovládání radlice, jednou stiskněte spínač automatického/manuálního ovládání.

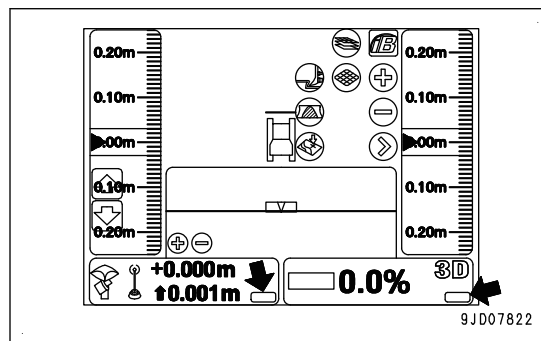
Automatické ovládání radlice se vypne.



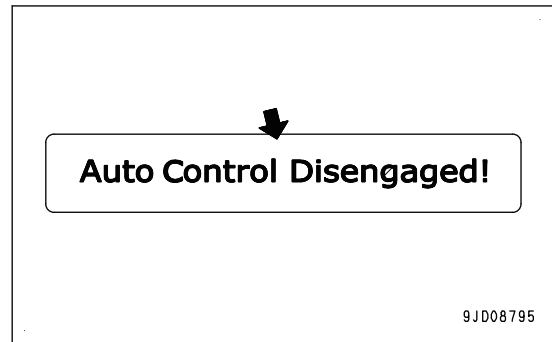
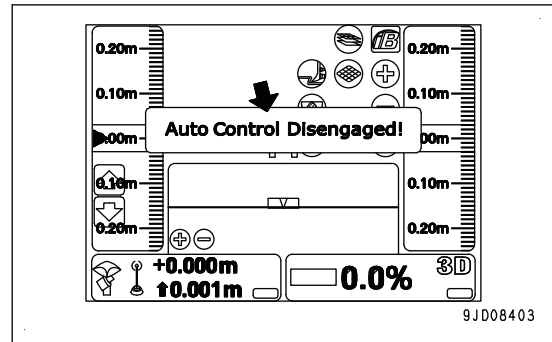
Automatické ovládání radlice se rovněž vypne při umístění zajišťovací páky pracovního vybavení do polohy ZAJIŠTĚNO (L).



Když se vypne automatické ovládání radlice, nápis „AUTO“ na obrazovce řídicí jednotky zmizí.



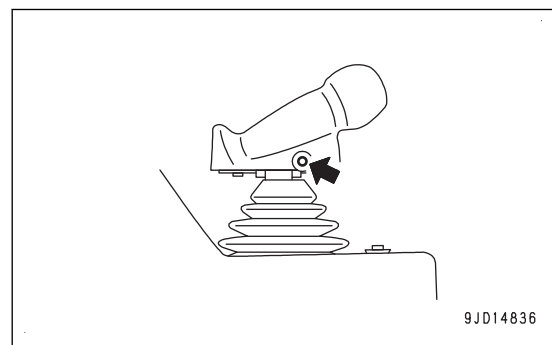
Když se automatické ovládání radlice přepne ze zapnutého do vypnutého stavu, na obrazovce řídicí jednotky se zobrazí překryvná zpráva v místním okně „Auto Control Disengaged!“ (Automatické ovládání deaktivováno!).



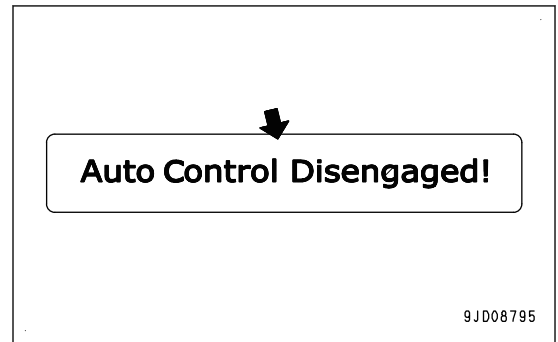
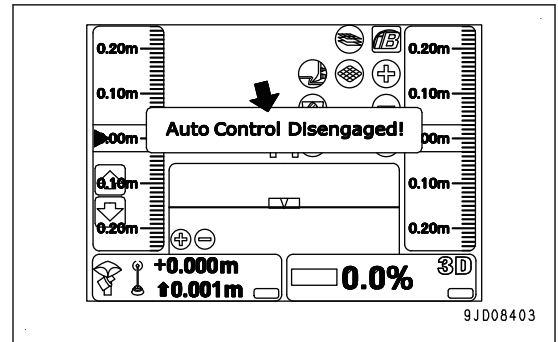
### Automatické vypnutí automatického ovládání radlice

Za následujících podmínek dojde k automatickému vypnutí automatického ovládání radlice, přestože nestisknete spínač automatického/manuálního ovládání.

- Když je stroj zastaven na 30 sekund nebo déle.
- Když konec radlice pronikne mimo plánovaný rozsah.
- Dojde ke snížení počtu satelitů systému GNSS, ze kterých lze přijímat signál.
- Pokud nelze přijímat signál ze základnové stanice.
- Když přepnete spínač zapalování stroje do vypnuté polohy.
- Pokud dojde k abnormalitě systému, například přerušení obvodu atd.



Při vypnutí automatického ovládání se zobrazí zpráva v místním okně „Auto Control Disengaged!“ (Automatické ovládání deaktivováno!) a zároveň se ozve akustické upozornění „Prr“. V tuto chvíli také zhasne nápis „AUTO“ na obrazovce řídicí jednotky.



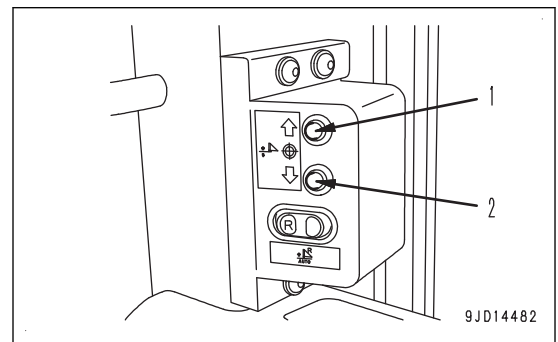
## SPÍNAČ KOMPENZACE HRNUTÍ/ZAHRNUTÍ

Spínači kompenzace hrnutí/zahrnutí nastavte kompenzaci hrnutí/zahrnutí na blízkou hodnotu.

Spínače kompenzace hrnutí/zahrnutí se nacházejí na pravé straně ovládací páky radlice.

Další informace o úpravě kompenzace hrnutí/zahrnutí naleznete v části „POSTUP NASTAVENÍ KOMPENZACE HRNUTÍ/ZAHRNUTÍ (4-78)“.

- (1) Spínač kompenzace hrnutí/zahrnutí (nahoru)
- (2) Spínač kompenzace hrnutí/zahrnutí (dolů)



Stisknutím spínače (1) se kompenzace hrnutí/zahrnutí zvyšuje. (Návrh povrchu stoupá.)

Stisknutím spínače (2) se kompenzace hrnutí/zahrnutí snižuje. (Návrh povrchu klesá.)

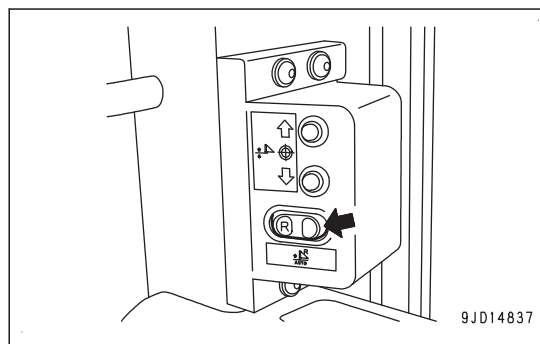
Hodnoty zvýšení či snížení stisknutím spínače kompenzace hrnutí/zahrnutí jsou stejné, jako nastavením tlačítka „kompenzace hrnutí/zahrnutí“ na obrazovce řídicí jednotky.

Postup při změně nastavení zvýšené/snížené hodnoty naleznete v části „POSTUP NASTAVENÍ KOMPENZACE HRNUTÍ/ZAHRNUTÍ (4-81)“.

## SPÍNAČ REŽIMU SROVNÁVÁNÍ POZADU

Stiskněte spínač režimu srovnávání pozadu a vyberte zapnutí nebo vypnutí režimu srovnávání pozadu.

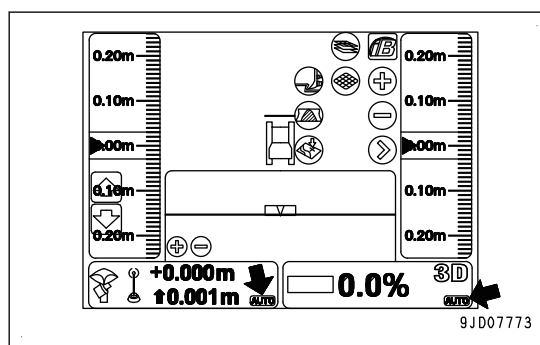
Spínač režimu srovnávání pozadu se nachází na pravé straně ovládací páky radlice.



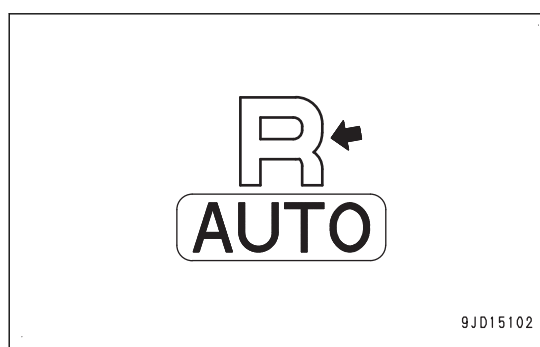
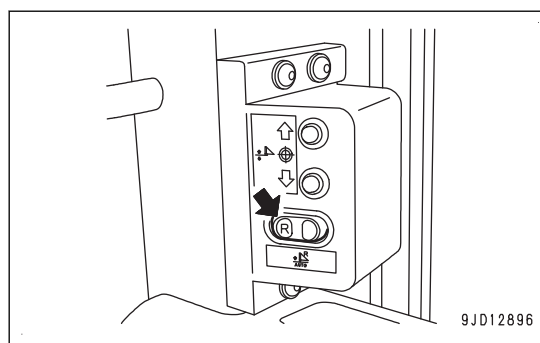
## Zapnutí režimu srovnávání pozadu

Když je zapnuto automatické ovládání radlice (na řídicí jednotce je zobrazen nápis „AUTO“), jednou stiskněte spínač režimu srovnávání pozadu.

Bzučák dvakrát „pípne“ a režim srovnávání pozadu se zapne.

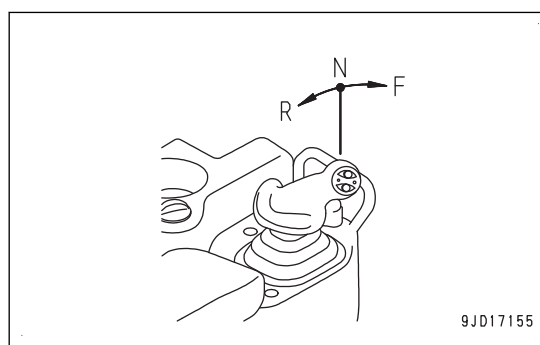


Po zapnutí režimu srovnávání pozadu se rozsvítí kontrolka srovnávání pozadu a nad nápisem „AUTO“ na obrazovce řídicí jednotky se zobrazí indikátor režimu srovnávání pozadu.

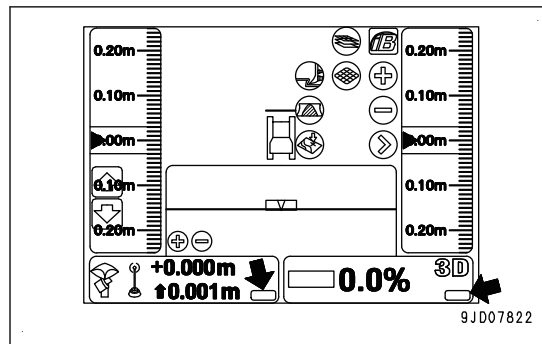


## POZNÁMKA

Když je na obrazovce řídicí jednotky zobrazen indikátor režimu srovnávání pozadu, můžete ovládat shrnování při pojezdu dopředu nastavením multifunkčního ovladače (řízení, jízdy vpřed/vzad a řazení) do polohy VPŘED (F). Pokud chcete srovnávat pozadu, přesuňte páku do polohy VZAD (R).



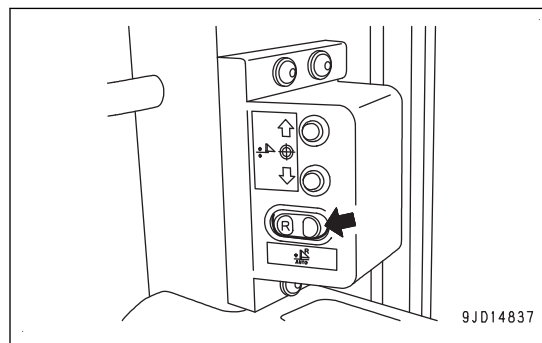
Pokud je automatické ovládání radlice VYPNUTO (na obrazovce řídicí jednotky není zobrazen nápis „AUTO“), režim srovnávání pozadu nefunguje, i když stisknete tlačítko režimu srovnávání pozadu.



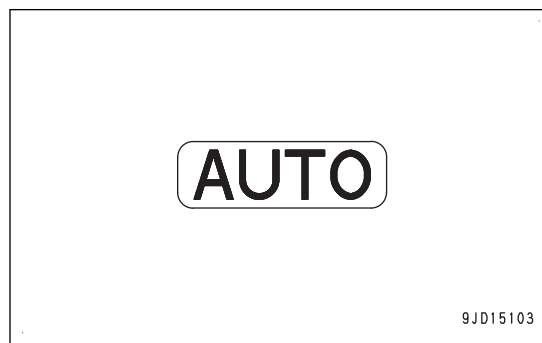
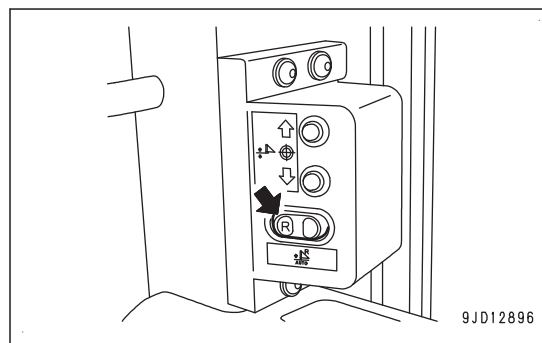
### Vypnutí režimu srovnávání pozadu

Když je zapnut režim srovnávání pozadu, stiskněte jednou tlačítko srovnávání pozadu.

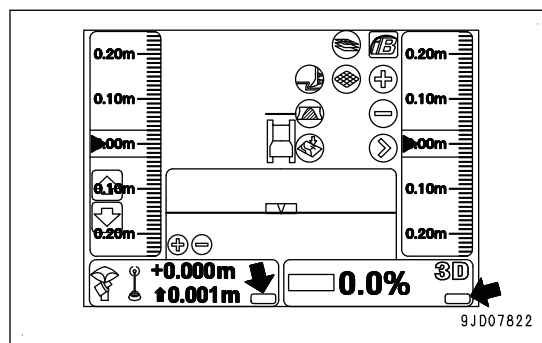
Bzučák jednou „pípne“ a režim srovnávání pozadu se vypne.



Po vypnutí režimu srovnávání pozadu kontrolka srovnávání pozadu zhasne a indikátor režimu srovnávání pozadu na obrazovce řídicí jednotky zhasne.



Pokud je režim srovnávání pozadu zapnutý a vypne se automatické ovládání radlice (nápis „AUTO“ na obrazovce řídicí jednotky zhasne), režim srovnávání pozadu se automaticky vypne.



**POZNÁMKA**

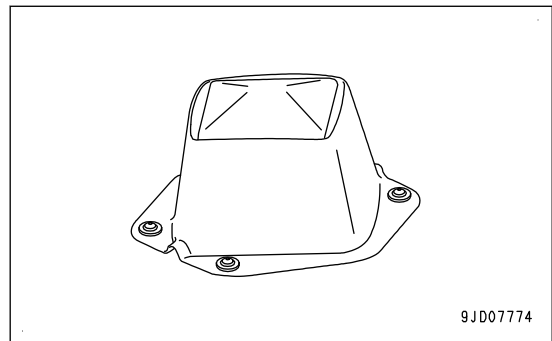
Když je zapnut režim srovnávání pozadu, můžete provádět srovnávací práce při pojezdu vzad, protože automatické ovládání radlice funguje při pojezdu vzad podobně jako při pojezdu vpřed.

Podrobnosti jsou uvedeny v části „MANIPULACE S AUTOMATICKÝM OVLÁDÁNÍM RADLICE (3-28)“.

**ANTÉNA SYSTÉMU GNSS****⚠ VAROVÁNÍ**

- Konektor kabelu antény systému GNSS je zkonstruován tak, aby se neuvolňoval. Jeho kontrola není nutná.
- Pokud během provozu nebo přepravy dojde ke styku antény systému GNSS s překážkami a je vyžadována kontrola a výměna, obraťte se na distributora Komatsu.
- Hrozí nebezpečí pádu nebo převrácení s možným následkem vážných či smrtelných úrazů. Nelezte na kabinu za účelem kontroly antény systému GNSS.

Anténa systému GNSS je zařízení pro příjem signálu ze satelitů GNSS.

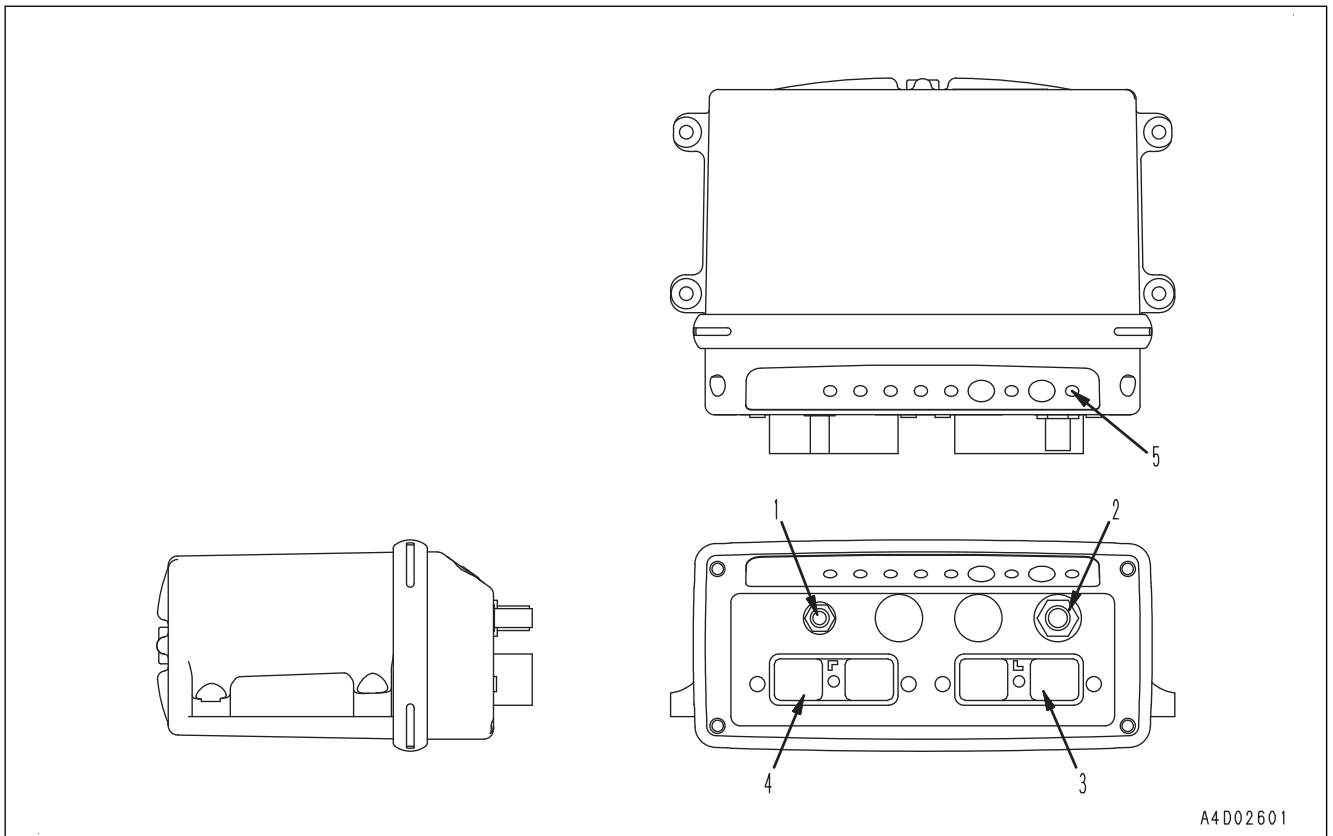
**PŘIJÍMAČ SYSTÉMU GNSS**

Přijímač systému GNSS je zařízení pro příjem signálu ze základnové stanice.

Nainstalujte přijímač systému GNSS, jehož technické údaje odpovídají signálu základnové stanice.

Ohledně vhodného přijímače systému GNSS se nejprve poraďte s distributorem Komatsu. Další informace o zacházení s přijímačem systému GNSS naleznete v návodu k použití přijímače GNSS.

## PŘIJÍMAČ GNSS



(1) Místo pro připojení antény přijímače

(2) Místo pro připojení antény GNSS

(3) Místo pro připojení kabelového svazku stroje (DRC26-40P(A))

(4) Místo pro připojení kabelového svazku stroje (DRC26-40P(B))

(5) Kontrolka příjmu signálu ze satelitu GNSS

Kontrolka příjmu signálu ze satelitu GNSS (5) ukazuje počet satelitů GNSS barvou a číslem nebo blikáním.

- Počet zelených bliknutí: počet zachycených satelitů GPS
- Počet oranžových bliknutí: počet zachycených satelitů GLONASS

Přijímač GNSS má následující funkce:

- Přijímá přes anténu GNSS přijímá z GNSS satelitu informace o poloze a tyto informace zpracovává.
- Ze základnové stanice přes anténu přijímače přijímá informace pro korekci polohy GNSS a zpracovává je.
- Přijímá informace ze sítě stroje a informace ze vstupních signálů a zpracovává je.
- Ze získaných informací vypočítává souřadnice, které jsou potřebné pro automatické ovládání radlice, a tyto informace vysílá.

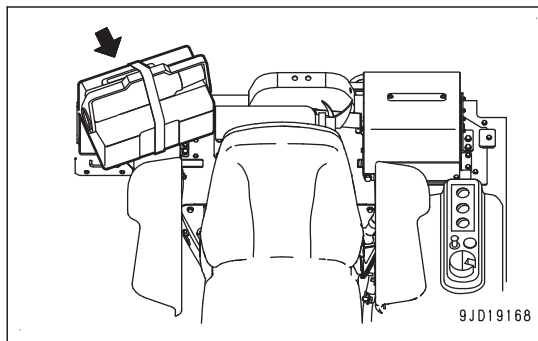
## OSTATNÍ VYBAVENÍ

### ŘEMEN PRO UPEVNĚNÍ BOXU S OBČERSTVENÍM

Toto je místo pro váš box s občerstvením.

Box s občerstvením upevněte pásem.

Tento prostor lze použít i pro uložení jiných předmětů, než je box se svačinou. Využijte tento prostor.





# FUNKCE STROJE A OVLADAČE

## KONTROLY A NASTAVENÍ PŘED STARTOVÁNÍM MOTORU

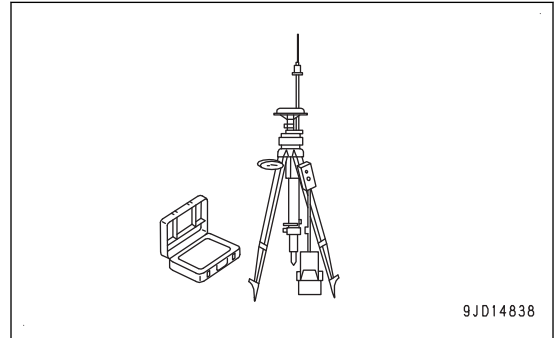
Před zapnutím automatického ovládání radlice proveďte stejnou obchůzku, kontroly před startováním a nastavení, jako u standardního stroje.

Postup kontrol a seřízení je uveden v Příručce pro provoz a údržbu standardního stroje.

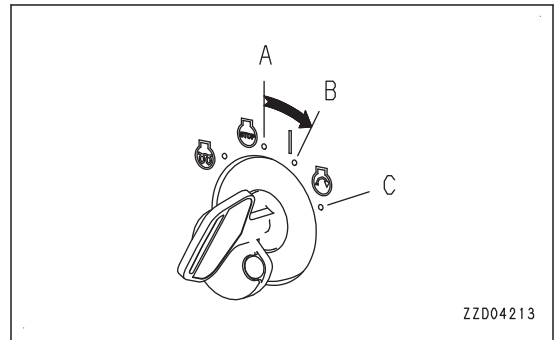
1. Nainstalujte základnovou stanici a zapněte napájení.

### POZNÁMKA

Další informace o práci se základnovou stanicí naleznete v návodu k obsluze základnové stanice.



2. Přepněte spínač zapalování do zapnuté polohy (B).

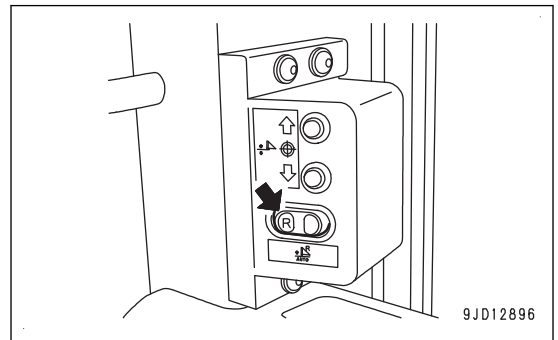


### POZNÁMKA

Kontrola spínače režimu srovnávání pozadu se při otočení spínače zapalování do zapnuté polohy rozsvítí na 3 sekundy.

Pokud se nerozsvítí, může se jednat o poruchu, například přerušovaný obvod.

Požádejte svého distributora Komatsu o opravu.

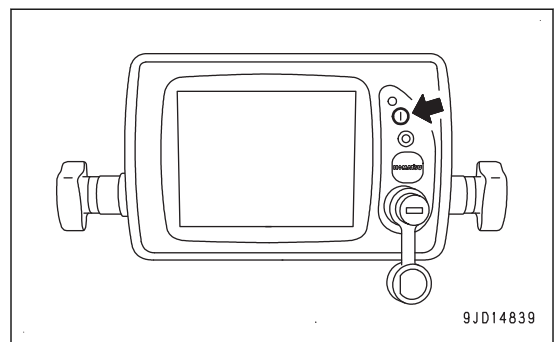


3. Zapněte napájení řídicí jednotky stisknutím zeleného vypínače.

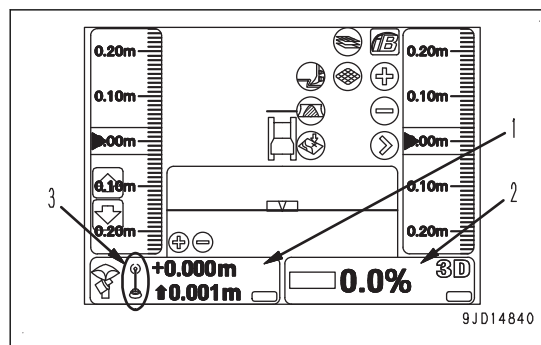
### POZNÁMKA

Pokud řídicí jednotka zahájí provoz na svahu s nakloněním (sklon dopředu nebo dozadu) nebo naklopením (sklon doprava nebo doleva) 20 ° nebo více, může dojít k narušení její přesnosti.

Řídicí jednotku zapínejte na vodorovném místě.



4. Ověřte, že se spouští operační systém Windows® a že se na řídicí jednotce zobrazí hlavní obrazovka.
5. Zkontrolujte barvu „tlačítka elevace“ (1) a „tlačítka sklonu“ (2).
  - Pokud jsou červená, znamená to nenormální stav. Zkontrolujte zobrazenou zprávu a proveďte potřebné činnosti. Podrobnosti jsou uvedeny v části „KDYŽ JE NA ŘÍDICÍ JEDNOTCE ZOBRAZENA ZPRÁVA (3-64)“.
  - Pokud jsou zelená, je všechno v pořádku.



### POZNÁMKA

- Po stisknutí vypínače napájení trvá přibližně 2 minuty, než se na řídicí jednotce zobrazí hlavní obrazovka.
- Pokud je „tlačítka elevace“ (1) červené a trvale se zobrazuje zpráva „Waiting to Initialize...“ (Čekání na inicializaci...), anténa nepřijímá ze satelitu GNSS dostatečný signál. Zkontrolujte, že se v okolí nenachází žádné překážky, které by blokovaly signály ze satelitů GNSS.
- Počet satelitů GNSS, ze kterých lze přijímat signály, se neustále mění. V závislosti na místě či časovém pásmu musíte počkat na podmínky, kdy bude příjem signálu lepší. Na obrazovce řídicí jednotky můžete zkontrolovat počet satelitů GNSS, ze kterých jsou přijímány signály, a očekávanou přesnost polohy. Postup kontroly je popsán v části „POSTUP ZOBRAZENÍ INFORMACÍ GNSS (4-76)“.
- Pokud je na ikoně „stavu přijímače“ (3) zobrazena značka x a „tlačítka elevace“ (1) je červené a je zobrazena zpráva „Waiting for radio link...“ (Čekání na rádiové spojení...), signály ze základnové stanice jsou slabé nebo není správně nastaven přijímač. Proveďte konfiguraci přijímače. Podrobnosti jsou uvedeny v části „POSTUP KONFIGURACE PŘIJÍMAČŮ (3-21)“.
- Pokud ponecháte spínač zapalování ve vypnuté poloze (A), „tlačítka sklonu“ (2) bude červené a zobrazí se zpráva „Komatsu controller not connected!“ (Řídicí jednotka Komatsu není připojena!). Otočte spínač zapalování do zapnuté polohy (B), ověřte, že „tlačítka sklonu“ (2) zezelená a přejděte k dalšímu kroku.
- Když je „tlačítka sklonu“ (2) oranžové a je zobrazena zpráva „Heading Initializing“ (Inicializace směru), je všechno v pořádku. Pokud po nastartování motoru se stroj pohne dopředu nebo dozadu, „tlačítka sklonu“ (2) zezelená. Přejděte na další krok.

## POSTUPY A KONTROLY PO NASTARTOVÁNÍ MOTORU

Před spuštěním automatického ovládání radlice proveďte stejnou provozní kontrolu a kontrolu po spuštění motoru jako u standardního stroje.

Způsob provozu a kontroly je uveden v příručce pro provoz a údržbu standardního stroje.

## RESET KONCOVÉ POLOHY VÁLCE

### VAROVÁNÍ

**Před resetem konce zdvihu každého válce řádně zkontrolujte, že se v okolí stroje nenacházejí žádné osoby ani překážky.**

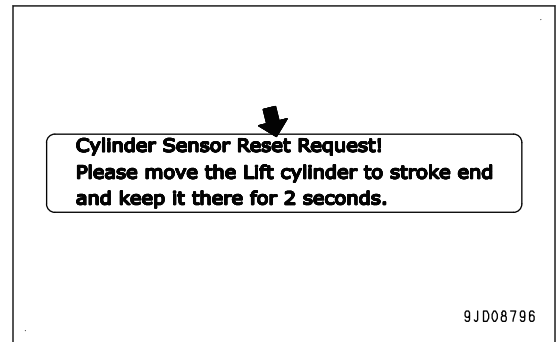
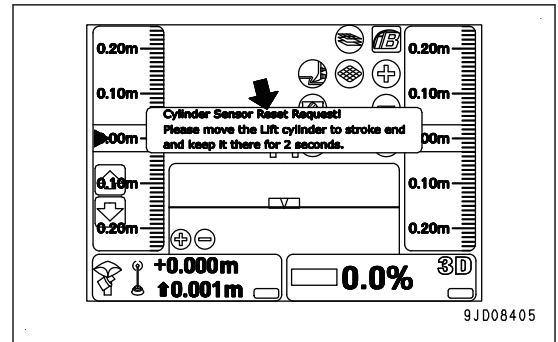
U tohoto stroje je poloha radlice určena pomocí informací ze snímače zdvihu instalovaného na válci.

Reset zdvihu všech válců provádějte nejen okamžitě po spuštění motoru, ale také asi dvakrát denně, abyste zajistili přesné automatické ovládání radlice.

- Pokud nebyl proveden reset po otočení startovacího spínače do polohy ZAPNUTO,

na obrazovce řídicí jednotky se zobrazí zpráva „Cylinder Sensor Reset Request!“ (Vyžadován reset snímače válce!).

Ve zprávě je ještě uvedeno „Lift cylinder“ (Válec zvedání), „Tilt cylinder“ (Válec náklonu) nebo „Angle cylinder“ (Válec naklopení). Resetujte koncovou polohu válce uvedeného ve zprávě.



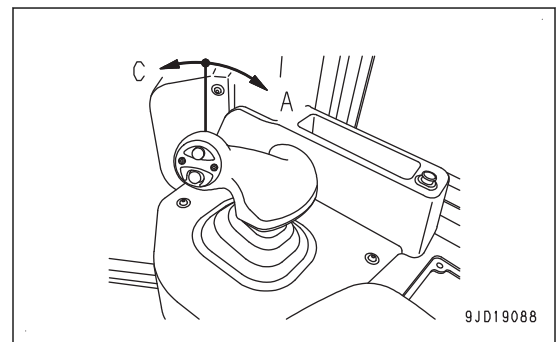
- Pokud není zobrazena zpráva Reset zdvihu všech válců byla proveden, takže reset již dále není nezbytný.

## RESET KONCOVÉ POLOHY VÁLCE ZDVIHÁNÍ

(Když je zobrazena zpráva „Cylinder Sensor Reset Request!“ (Vyžadován reset snímače válce!), „Lift cylinder“ (Válec zvedání))

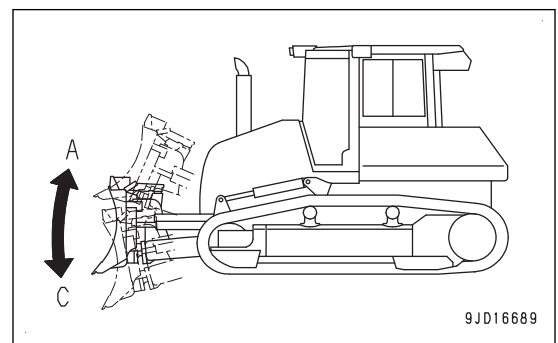
1. Umístěte ovládací páku radlice do polohy ZVEDNOUT (A), aby se válec přesunul do koncové polohy, a ponechte ji tak alespoň 2 sekundy.
2. Zkontrolujte zprávu na obrazovce řídicí jednotky.

Když se ve zprávě „Lift cylinder“ (Válec zvedání) změní na „Tilt cylinder“ (Válec náklonu) nebo „Angle cylinder“ (Válec naklopení), nebo zmizí zpráva „Cylinder Sensor Reset Request!“ (Vyžadován reset snímače válce!), reset koncové polohy válce zdvihání byl dokončen.



### POZNÁMKA

- Pokud reset koncové polohy válce zvedání není dokončen, jednou radlici spustte a znovu zopakujte krok 1. Přesuňte válec určitou rychlostí do koncové polohy.
- Pokud reset koncové polohy válce zvedání není dokončen ani po několika pokusech, umístěte ovládací páku radlice do DOLNÍ polohy (C), aby se válec posunul do koncové polohy DOLNÍ strany, a ponechte ji tak alespoň 2 sekundy. Než budete tuto operaci provádět, zkontrolujte, že je okolí stroje bezpečné a stroj může být zvednut.



## RESET KONCOVÉ POLOHY VÁLCE NÁKLONU

(Když jsou zobrazeny zprávy „Cylinder Sensor Reset Request!“ (Vyžadován reset snímače válce!) a „Tilt cylinder“ (Válec náklonu).)

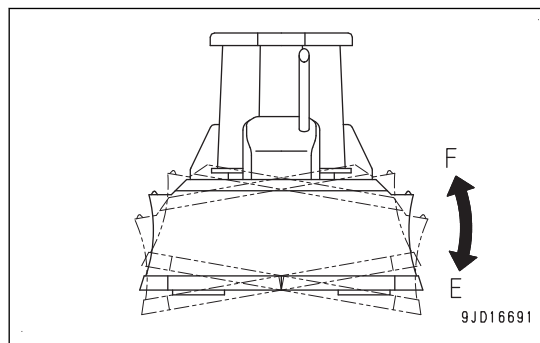
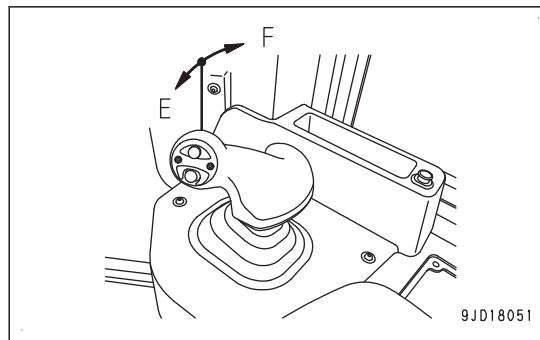
1. Zvedněte radlici tak, aby bylo možné provést náklon.

- Umístěte ovládací páku radlice do polohy VLEVO (E), aby se válec přesunul do koncové polohy, a ponechte jej tak alespoň 2 sekundy.
- Zkontrolujte zprávu na obrazovce řídicí jednotky.

Když se „Tilt cylinder“ (Válec náklonu) změní na „Angle cylinder“ (Válec naklopení), nebo zmizí zpráva „Cylinder Sensor Reset Request!“ (Vyžadován reset snímače válce!), reset koncové polohy válce náklonu byl dokončen.

#### POZNÁMKA

- Pokud reset koncové polohy válce náklonu není dokončen, radlici jednou nakloňte DOPRAVA a znovu zopakujte krok 2.  
Přesuňte válec určitou rychlostí do koncové polohy.
- Pokud reset koncové polohy válce náklonu není dokončen ani po několika pokusech, umístěte ovládací páku radlice do polohy náklonu DOPRAVA (F), aby se válec posunul do koncové polohy náklonu DOPRAVA, a ponechte ji tak alespoň 2 sekundy.



## RESET KONCOVÉ POLOHY VÁLCE NAKLOPENÍ

(Když jsou zobrazeny zprávy „Cylinder Sensor Reset Request!“ (Vyžadován reset snímače válce!) a „Angel cylinder“ (Válec naklopení).

- Zvedněte radlici a nakloňte ji DOLEVA.

#### POZNÁMKA

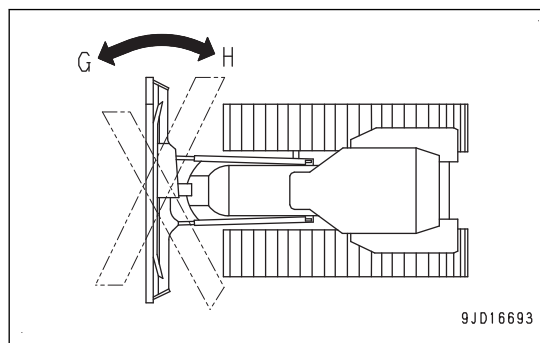
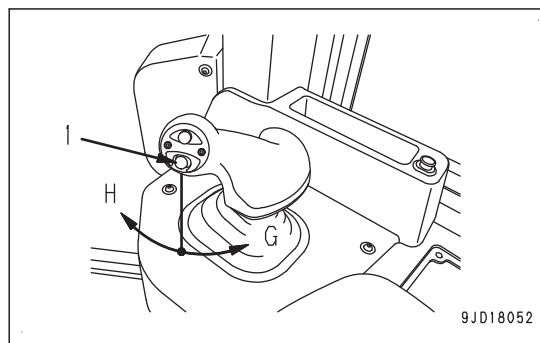
Pokud se radlice nenakloní DOLEVA, resetování koncové polohy válce naklopení nelze provést.

- Umístěte spínač úhlu (1) do polohy naklopení DOLEVA (G), aby se válec přesunul do koncové polohy, a ponechte jej tak alespoň 2 sekundy.
- Zkontrolujte zprávu na obrazovce řídicí jednotky.

Když zpráva „Cylinder Sensor Reset Request!“ (Vyžadován reset snímače válce!) zmizí, reset koncové polohy válce naklopení byl dokončen.

#### POZNÁMKA

- Pokud reset koncové polohy válce naklopení není dokončen, jednou radlici naklopte DOPRAVA a znovu zopakujte krok 2.  
Přesuňte válec určitou rychlostí do koncové polohy.
- Pokud reset koncové polohy válce naklopení není dokončen ani po několika pokusech, umístěte spínač úhlu (1) do polohy naklopení DOPRAVA (H), aby se válec posunul do koncové polohy naklopení DOPRAVA, a ponechte jej tak alespoň 2 sekundy.
- V závislosti na délce polohovacího nosníku je reset koncové polohy válce naklopení možný pouze pro naklopení DOLEVA nebo naklopení DOPRAVA.



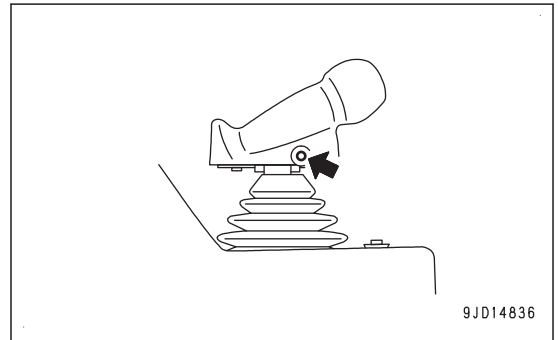
## POSTUP VYPNUTÍ MOTORU

### UPOZORNĚNÍ

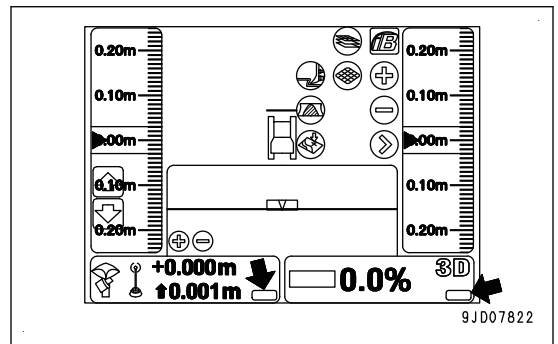
Napájení řídicí jednotky není spojeno se spínačem zapalování stroje. Po dokončení práce stiskněte tlačítko VYPNUTÍ řídicí jednotky, tím vypnete řídicí jednotku.

Pokud se nevypne napájení řídicí jednotky, může dojít k vybití baterií.

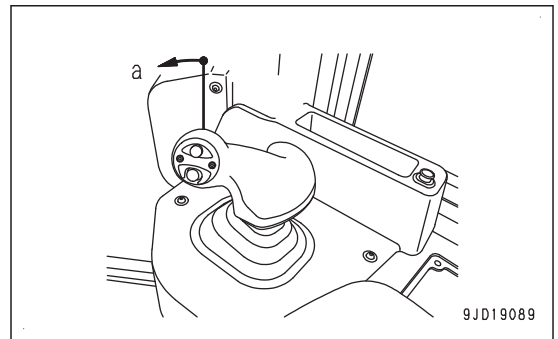
1. Stisknutím spínače automatického/manuálního ovládání vypnete automatické ovládání radlice.



2. V tuto chvíli také zhasne nápis „AUTO“ na obrazovce řídicí jednotky.



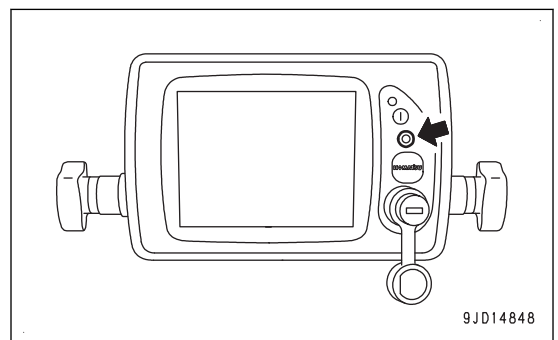
3. Umístěte ovládací páku radlice do DOLNÍ polohy (a) a spusťte radlici na zem.



4. Vypněte napájení řídicí jednotky stisknutím červeného vypínače.

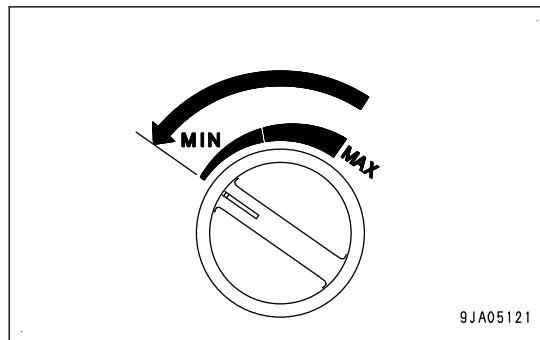
### POZNÁMKA

Po stisknutí spínače vypnutí trvá asi 2 minuty, než se software ukončí a vypne se operační systém Windows®. Během této doby můžete otočit spínač zapalování stroje do vypnuté polohy, a pokračovat k následujícímu kroku.



5. Nastavte ovladač plynu na nízké volnoběžné otáčky (MIN) a nechte motor běžet při nízkých volnoběžných otáčkách přibližně 5 minut.

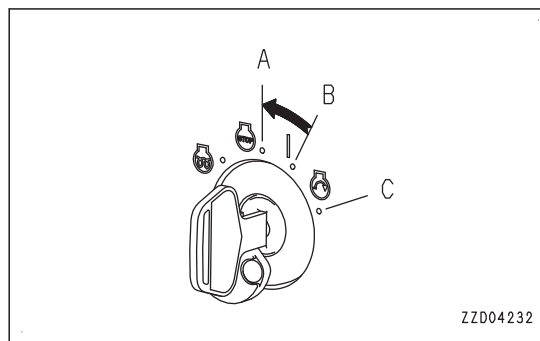
Motor se postupně ochladí.



6. Otočte spínač zapalování do vypnuté polohy (A).

Motor se zastaví.

7. Vyměňte klíč zapalování.



## POSTUP POUŽÍVÁNÍ AUTOMATICKÉHO OVLÁDÁNÍ RADLICE

### PŘÍPRAVY PRO AUTOMATICKÉ OVLÁDÁNÍ RADLICE

Před zapnutím automatického ovládání radlice připravte nebo nastavte následující:

#### Přípravy v závislosti na stavu jednotlivého pracoviště

- Nastavení základnové stanice
- Postup konfigurace přijímačů
- Nastavení souboru projektu
- Zadání délky polohovacího nosníku
- Postup zadání opotřebení hrany radlice a pásu
- Nastavení základního bodu pro kontrolu elevace radlice

#### Kontroly před startováním

- Reset koncové polohy válce
- Kontrola elevace radlice, nastavení
- Výběr aktivního souboru

### PŘÍPRAVY V ZÁVISLOSTI NA STAVU JEDNOTLIVÉHO PRACOVIŠTĚ

#### NASTAVENÍ ZÁKLADNOVÉ STANICE

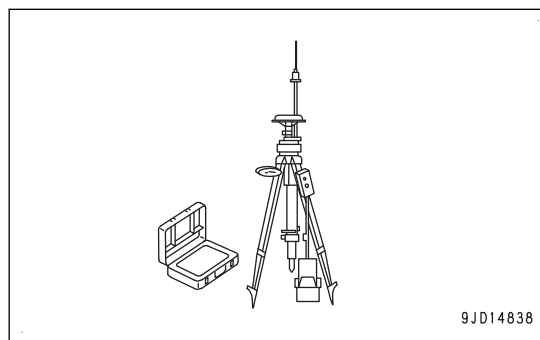
Základnová stanice komunikuje se strojem pomocí přijímače.

Jako místo instalace základnové stanice vyberte takové místo, kde nejsou překážky mezi základnovou stanicí a pracovištěm, aby nebyl stíněn rádiový signál.

Také vyberte místo, které již bylo změřeno a byly určeny jeho souřadnice.

Použití vhodné základnové stanice konzultujte nejprve s distributorem Komatsu.

Další informace o práci se základnovou stanicí naleznete v návodu k obsluze základnové stanice.



## POSTUP KONFIGURACE PŘIJÍMAČŮ

Nastavte přijímače řídicí jednotky vyhovující specifikacím přijímače systému GNSS a nastavení vysílání základnové stanice.

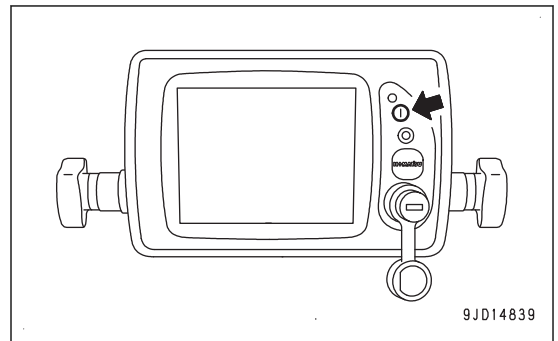
Reset není nezbytný, pokud nedojde ke změně nastavení přijímače systému GNSS a základnové stanice.

### POZNÁMKA

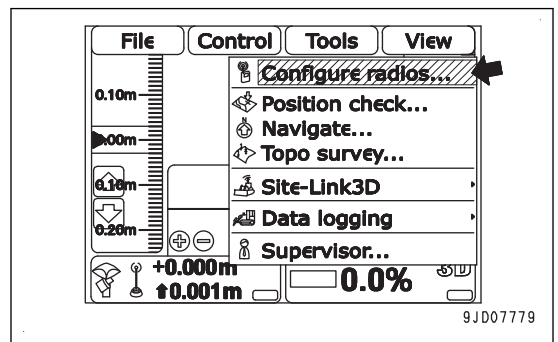
Nainstalujte přijímač systému GNSS, jehož technické údaje odpovídají signálu základnové stanice. Ohledně vhodného přijímače systému GNSS se nejprve poraďte s distributorem Komatsu.

1. Nainstalujte základnovou stanici a zapněte napájení.
2. Zapněte napájení řídicí jednotky stisknutím zeleného vypínače.

Spínač zapalování stroje může být ve vypnuté poloze.

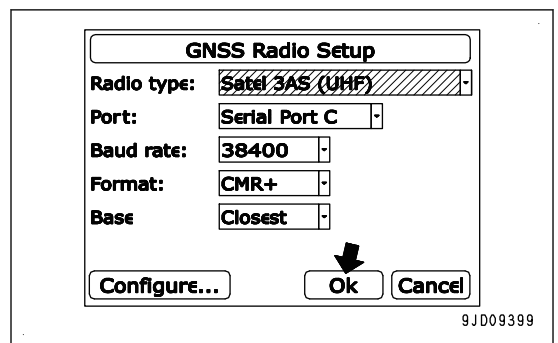


3. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ na obrazovce řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
4. V nabídce „Tools“ (Nástroje) stiskněte „Configure radios...“ (Konfigurace přijímače) a vyberte.



Zobrazí se obrazovka „GNSS Radio Setup“ (Nastavení přijímače systému GNSS).

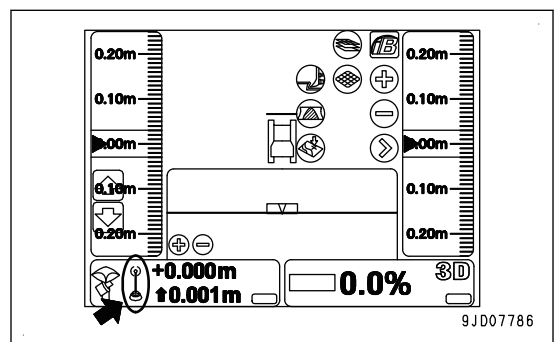
5. Vyberte všechny položky v souladu se technickými údaji přijímače systému GNSS a nastavením vysílání základnové stanice a stiskněte tlačítko „Ok“.  
(Příklad nastavení)



6. Nastavte přijímač systému GNSS podle nastavení použité základnové stanice. Nastavení GNSS přijímače je uvedeno v návodu k obsluze instalovaného přijímače systému GNSS.

7. Zkontrolujte, že zmizí značka „x“ u „stavu přijímače“ na „klávese ovládání elevace“ a že není zobrazena zpráva „Waiting for radio link...“ (Čekání na rádiové spojení).

Je přijímán signál ze základnové stanice.





## NASTAVENÍ SOUBORU PROJEKTU

Soubor projektu je nezbytný pro používání funkce automatického ovládání radlice.

Soubor projektu obsahuje potřebná data pro provoz s použitím „inteligentního ovládání stroje“, jako je návrh povrchu či základní bod apod.

Soubor projektu se vytváří na počítači pomocí softwaru 3D-Office.

Software 3D-Office dodává společnost Topcon Co. Ltd. Tento software je určen pro osobní počítač a pomáhá ovládat stroj. Podrobnosti jsou uvedeny v příručce pro provoz a údržbu 3D-Office. (Další informace najdete v Příručce pro provoz a údržbu.)

Nastavení souboru projektu je popsáno v části „SOUBORY PROJEKTU (4-7)“.

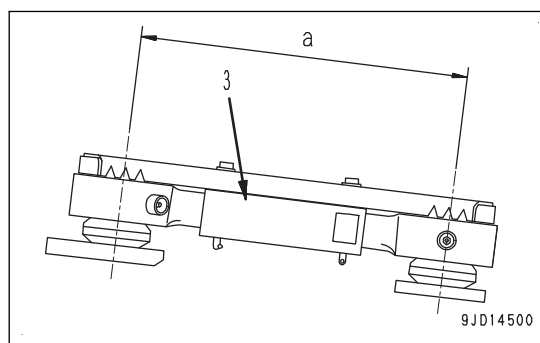
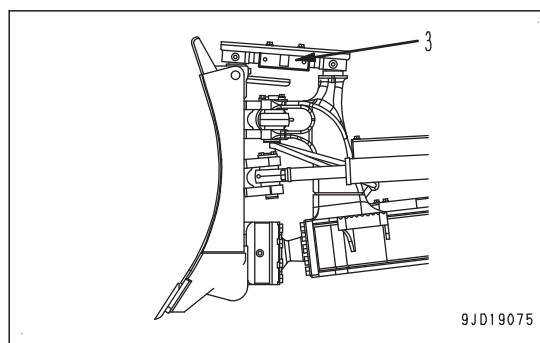
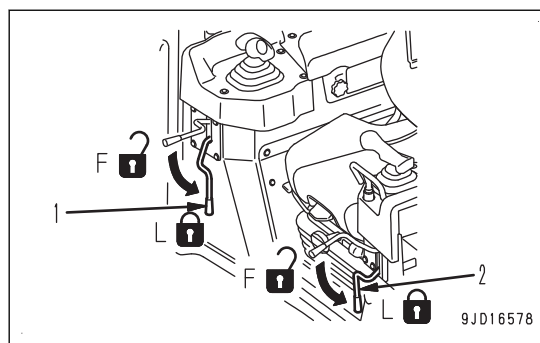
## ZADÁNÍ DÉLKY POLOHOVACÍHO NOSNÍKU

Když je upravena hrana radlice, musí být zadána délka polohovacího nosníku. Změňte délku polohovacího nosníku a zadejte ji.

Pokud je stroj provozován s polohovacím nosníkem nevhodné délky, přesnost automatického ovládání radlice je nižší.

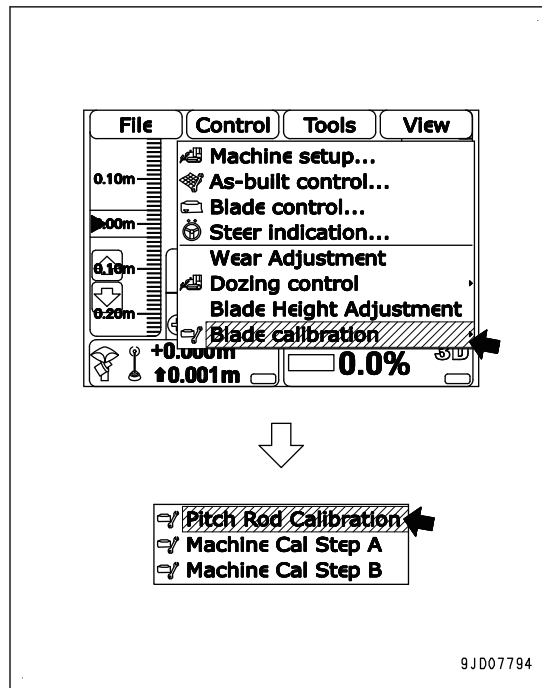
Způsob nastavení úhlu hrany radlice je uveden v Příručce pro provoz a údržbu standardního stroje, v částech „PROVOZ“, „NASTAVENÍ PRACOVNÍHO VYBAVENÍ“.

1. Zastavte stroj na rovném povrchu.
2. Spusťte radlici zcela na zem.
3. Nastavte zajišťovací páku pracovního vybavení (1) a páku parkovací brzdy (2) do polohy ZAJIŠTĚNO (L).
4. Vypněte motor.
5. Změňte vzdálenost (a) mezi spoji polohovacího nosníku (3).

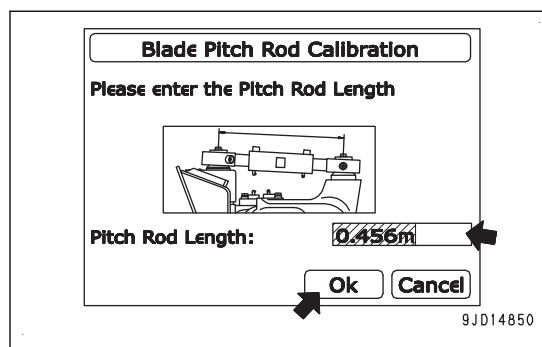




6. Zapněte napájení řídicí jednotky.  
Napájení základnové stanice a zapalování stroje může být vypnuto.
7. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ na obrazovce řídicí jednotky zobrazte hlavní nabídku.
8. V nabídce „Control“ (Ovládání) stiskněte možnost „Blade calibration“ (Kalibrace radlice) a „Pitch Rod Calibration“ (Kalibrace polohovacího nosníku).



9. Na obrazovce „Pitch Rod Calibration“ (Kalibrace polohovacího nosníku) stiskněte pole „Pitch Rod Length“ (Délka polohovacího nosníku) a zadejte naměřenou délku.
10. Stiskněte tlačítko „Ok“.

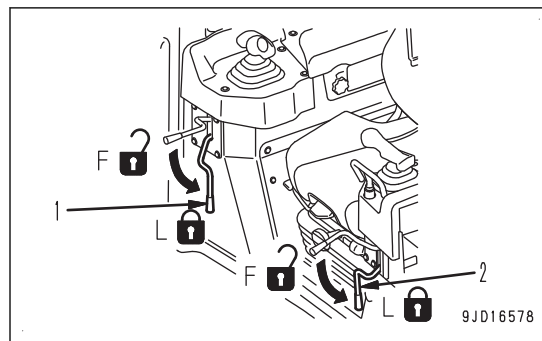


## POSTUP ZADÁNÍ MÍRY OPOTŘEBENÍ HRANY RADLICE A PÁSŮ

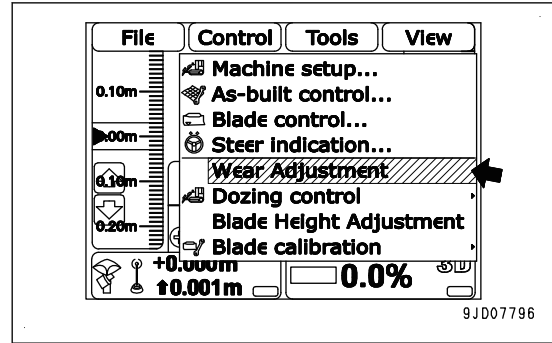
Jak dochází k opotřebení hrany radlice, pojezdových kol pásu a článků pásů, přesnost dokončovacích prací automatického ovládání radlice klesá a aktuální zobrazení terénu obsahuje chybu. Změřte míru opotřebenění a zadejte ji pro kompenzaci této chyby.

Míra opotřebenění se zadává při opotřebenění těchto dílů či jejich výměně za nové. Změřte míru opotřebenění a zadejte ji.

1. Zastavte stroj na rovném povrchu.
2. Spustte radlici zcela na zem.
3. Nastavte zajišťovací páku pracovního vybavení (1) a páku parkovací brzdy (2) do polohy ZAJIŠTĚNO (L).
4. Vypněte motor.



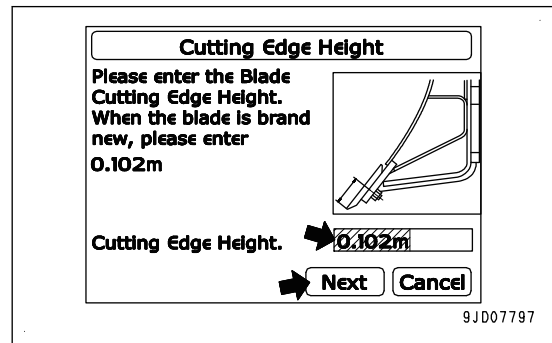
5. Zapněte napájení řídicí jednotky.  
Napájení základnové stanice a zapalování stroje může být vypnuto.
6. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ na obrazovce řídicí jednotky zobrazte hlavní nabídku.
7. V nabídce „Control“ (Ovládání) vyberte „Wear Adjustment“ (Nastavení opotřebení).



8. Změřte délku od hrany ke středu upevňovacího šroubu.
9. Na obrazovce „Cutting Edge Height“ (Výška řezné hrany) stiskněte pole pro zadání „Cutting Edge Height“ (Výška řezné hrany) a zadejte naměřenou hodnotu.
10. Stiskněte tlačítko „Next“ (Další).

**POZNÁMKA**

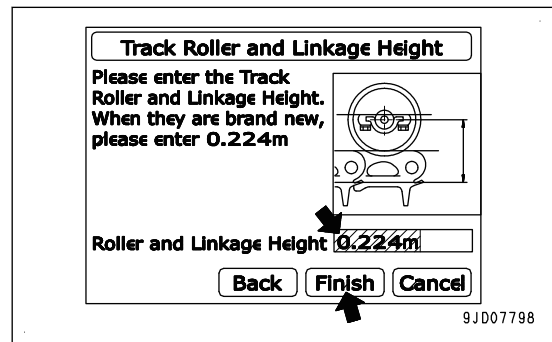
- Když je hrana nová, délka je 0,102 m.
- Pokud neměníte míru opotřebení hrany, stiskněte tlačítko „Next“ (Další).



11. Změřte délku od horní strany pásu ke středu nosného kola pásu.
12. Na obrazovce „Track Roller and Linkage Height“ (Výška nosného kola a spojení) stiskněte pole pro zadání „Roller and Linkage Height“ (Výška kola a spojení) a zadejte naměřenou hodnotu.
13. Stiskněte tlačítko „Finish“ (Dokončit).

**POZNÁMKA**

- Když jsou nosné kolo a pás nové, délka je 0,224 m.
- Pokud neměníte míru opotřebení nosného kola a pásu, stiskněte tlačítko „Finish“ (Dokončit).

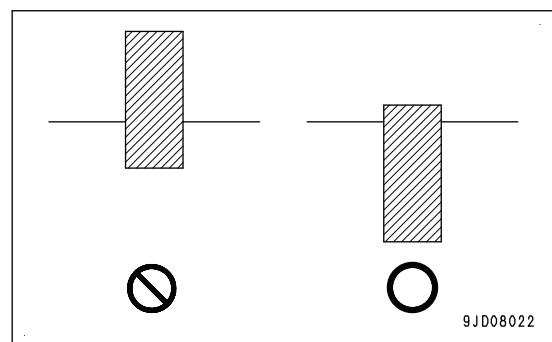


**NASTAVENÍ ZÁKLADNÍHO BODU PRO KONTROLU ELEVACE RADLICE**

Nastavte základní bod pro kontrolu elevace radlice v blízkosti pracoviště a předem změřte jeho přesnou elevaci.

Základní bod nastavte tak, aby se nevznášel nad terénem na širokém a plochém místě, abyste mohli zkontrolovat elevaci radlice vyrovaného stroje ve standardní poloze.

Standardní poloha označuje, že je výška konce radlice stejná, jako terén v místě styku s pásem.



**KONTROLY PŘED STARTOVÁNÍM**

**RESET KONCOVÉ POLOHY VÁLCE**

Podrobnosti jsou uvedeny v části „RESET KONCOVÉ POLOHY VÁLCE (3-16)“.

## KONTROLA ELEVACE RADLICE, NASTAVENÍ

Pro automatické ovládání radlice se používají informace o poloze ze satelitů systému GNSS. Tyto informace o poloze ze satelitů systému GNSS mají jistou míru chyby, takže se výška v závislosti na denní době liší.

Za účelem minimalizace zhoršení přesnosti dokončovacích prací v důsledku této chyby alespoň jednou denně před začátkem práce zkontrolujte a upravte elevaci radlice.

### KONTROLA ELEVACE RADLICE

1. Nainstalujte základnovou stanici a zapněte napájení.
2. Zapněte napájení řídicí jednotky.
3. Nastartujte motor.
4. Přesuňte stroj do základního bodu, jehož elevace je známá.
5. Vynulujte koncovou polohu válce radlice.  
Podrobnosti jsou uvedeny v části „RESET KONCOVÉ POLOHY VÁLCE (3-16)“.
6. Narovnejte nakloněnou nebo naklopenou radlici.
7. Zvedněte radlici výše, než je základní bod, popojedte k základnímu bodu a zastavte stroj.
8. Nastavte multifunkční ovladač (páku řízení, jízdy vpřed/vzad a řazení) do NEUTRÁLNÍ polohy.

#### POZNÁMKA

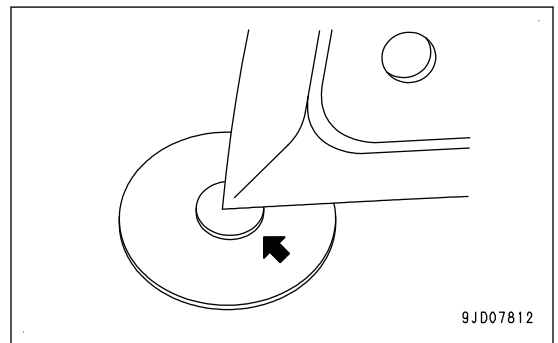
Pokud otočíte stroj (zejména protiběžným otočením), směrová chyba se zvětší a nelze dosáhnout přesného měření. Když stroj otočíte správným směrem, popojedte naráz strojem dozadu asi o 5 m a poté popojedte přímo dopředu.

9. Spustte radlici, aby pravá nebo levá strana konce radlice odpovídala základnímu bodu.

Zastavte radlici těsně před tím, než se dotkne terénu v místě základního bodu, a nespouštějte radlici na zem.

#### POZNÁMKA

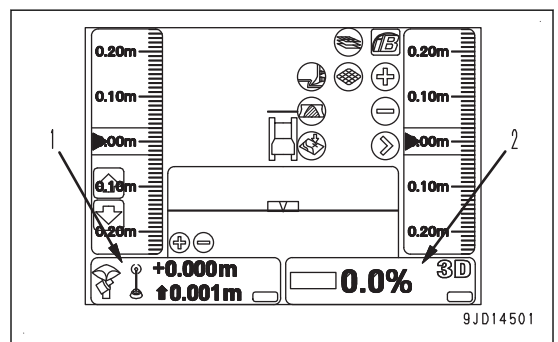
Místo nastavení základního bodu je nutné určit předem, aby byl nyní stroj vyrovnán se standardní polohou. Standardní poloha označuje, že je výška konce radlice stejná, jako terén v místě styku s pásem.



10. Zkontrolujte, že je „tlačítko ovládání elevace“ (1) a „tlačítko ovládání sklonu“ (2) zelené a směr stroje na obrazovce řídicí jednotky odpovídá aktuálnímu směru stroje.

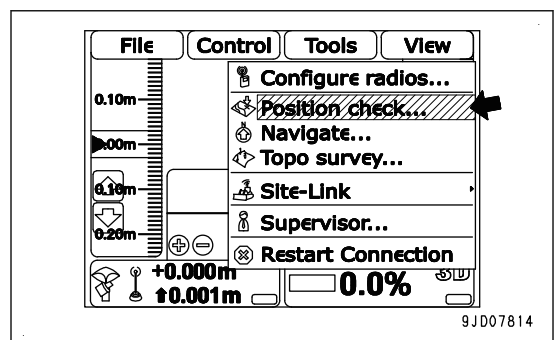
Pokud je zobrazena zpráva „Heading initializing“ (Inicializace směru), opakujte postup od kroku 7.

I když je stroj mimo návrh povrchu a je zobrazena zpráva „Out of design area“ (Mimo oblast návrhu), není to problém.

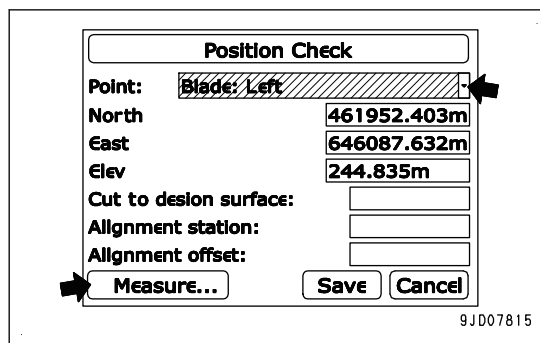


11. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ na obrazovce řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.

12. V nabídce „Tools“ (Nástroje) stiskněte „Position check...“ (Kontrola polohy...) a vyberte.

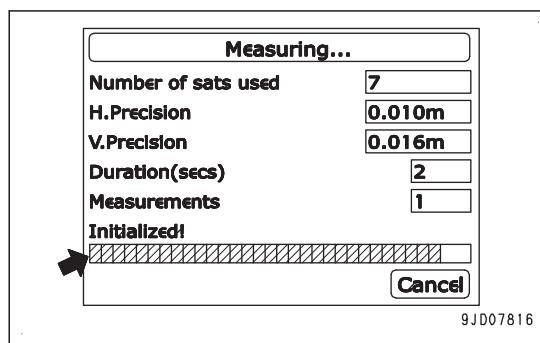


13. Na obrazovce „Position check“ (Kontrola polohy) vyberte polohu radlice odpovídající základnímu bodu.
- Když odpovídá levý konec radlice: „Blade“ (Radlice): „Left“ (Vlevo)
  - Když odpovídá pravý konec radlice: „Blade“ (Radlice): „Right“ (Vpravo)
14. Stiskněte tlačítko „Measure...“ (Měření...).



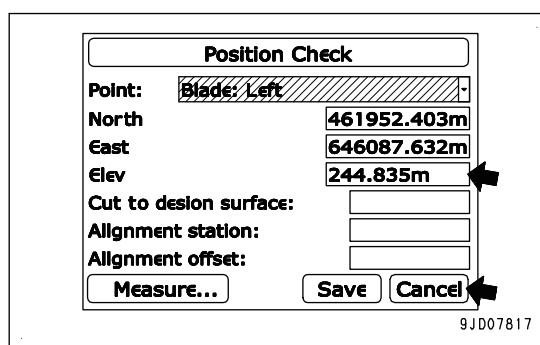
Zobrazí se obrazovka napravo.

Když čára ve spodní části obrazovky dosáhne pravého konce, obrazovka se vrátí na zobrazení „Position Check“ (Kontrola polohy).

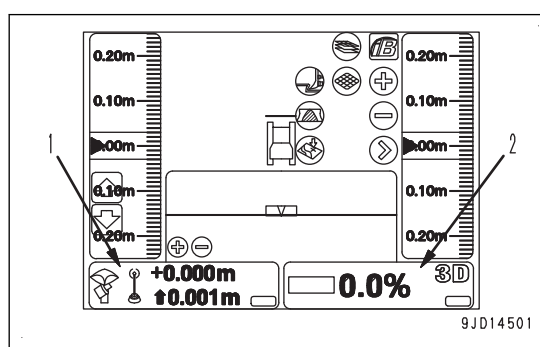


Elevace rozpoznaná strojem je zobrazena v „Elev“.

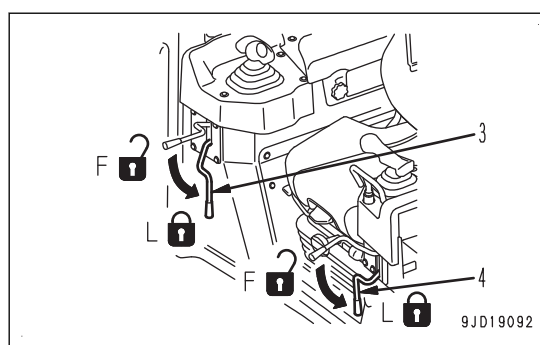
15. Zkontrolujte elevaci rozpoznanou strojem a stiskněte „Cancel“ (Storno).  
Obrazovka se vrátí na hlavní okno.



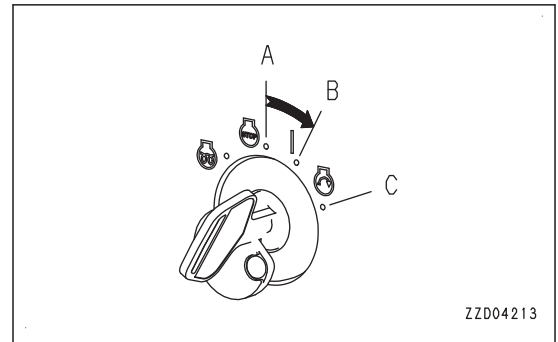
16. Zkontrolujte, že je „tlačítko ovládání elevace“ (1) a „tlačítko ovládání sklonu“ (2) zelené a směr stroje na obrazovce řídicí jednotky odpovídá aktuálnímu směru stroje.  
Pokud směr stroje na obrazovce řídicí jednotky neodpovídá skutečnému směru stroje, opakujte postup od kroku 7.



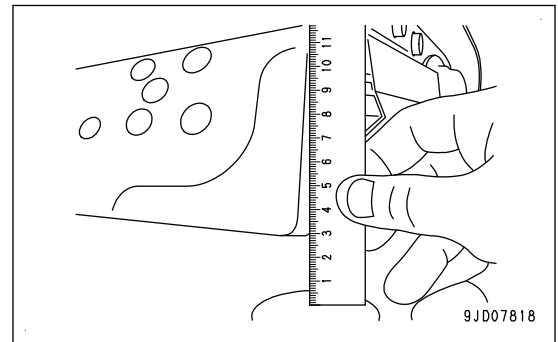
17. Nastavte zajišťovací páku pracovního vybavení (3) a páku parkovací brzdy (4) do polohy ZAJIŠTĚNO (L).
18. Vypněte motor.  
Nyní nevypínejte napájení řídicí jednotky.



- Po vypnutí motoru přepněte spínač zapalování znovu do zapnuté polohy (B).



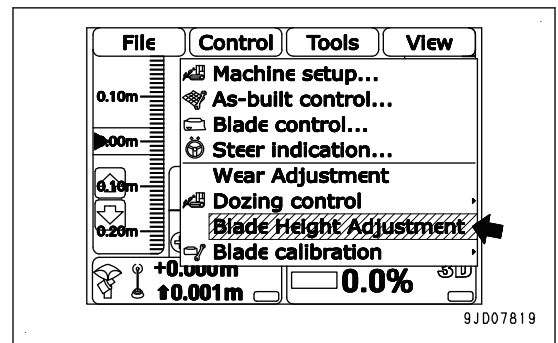
- Změřte výšku od základního bodu k hraně radlice a připočtete tuto hodnotu k elevaci základního bodu. Zkontrolujte, že hodnota po součtu je stejná, jako elevace rozpoznaná strojem v kroku 14.



### ÚPRAVA ELEVACE RADLICE

Pokud při kontrole elevace radlice elevace rozpoznaná strojem neodpovídá součtu elevace základního bodu a výšky konce radlice od základního bodu, upravte elevaci radlice.

- Stisknutím tlačítka s „logem iB“ na obrazovce řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
- V nabídce „Control“ (Ovládání) stiskněte „Blade Height Adjustment“ (Nastavení výšky radlice).



- Na obrazovce „Blade Height Adjustment“ (Nastavení výšky radlice) zkontrolujte hodnotu elevace radlice před úpravou a vypočítejte hodnotu kompenzace (a) pro zadání.

$$(a) = (b) + (c) - (d) + (e)$$

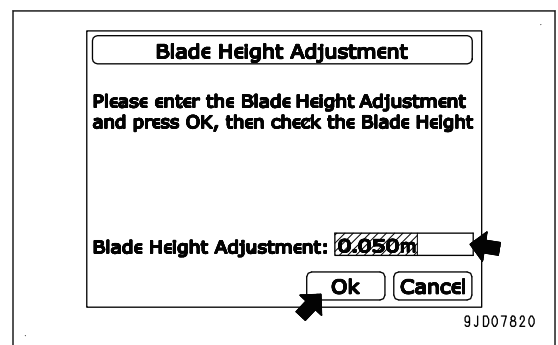
(b) Elevace základního bodu

(c) Výška od základního bodu k hraně radlice

(d) Elevace rozpoznaná strojem

(e) Hodnota elevace radlice před úpravou

- Zadejte vypočítanou hodnotu kompenzace (a) a stiskněte tlačítko „OK“.
- Proveďte znovu kontrolu elevace radlice.  
Pokud není chyba, začněte s prací.  
Pokud zjistíte chybu, znovu upravte elevaci radlice.



### POZNÁMKA

Pokud je u hodnoty kompenzace rozptyl (a), zopakujte výpočet hodnoty kompenzace 5krát až 10krát a použijte průměr vypočítaných hodnot.

## VÝBĚR AKTIVNÍHO SOUBORU

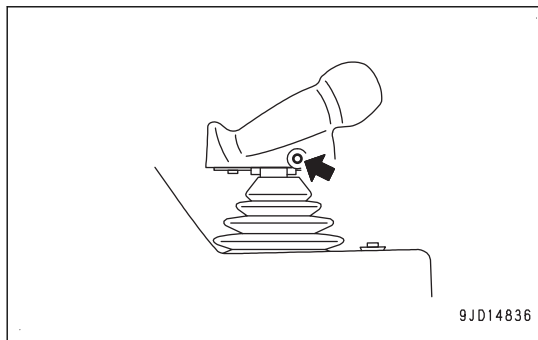
Před spuštěním automatického ovládání radlice vyberte návrh povrchu, který chcete použít.

Způsob výběru návrhu povrchu je popsán v části „AKTIVNÍ SOUBOR (4-30)“.

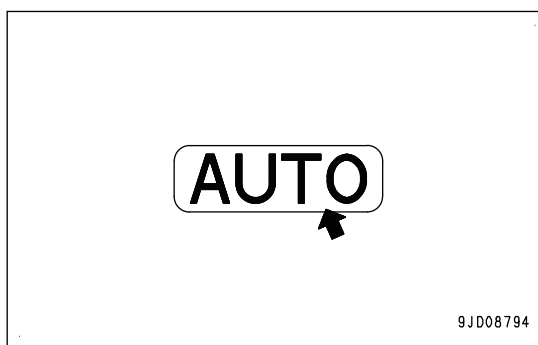
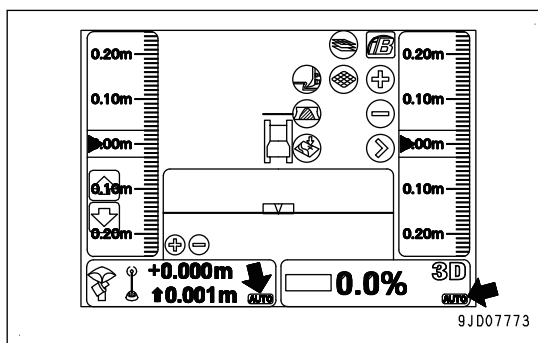
## MANIPULACE S AUTOMATICKÝM OVLÁDÁNÍM RADLICE

### POSTUP AKTIVACE AUTOMATICKÉHO OVLÁDÁNÍ RADLICE

1. Stisknutím spínače automatického/manuálního ovládání vypnete automatické ovládání radlice.

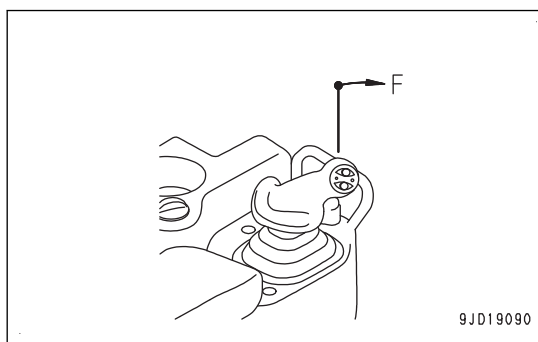


Když se zapne automatické ovládání radlice, na obrazovce řídicí jednotky se zobrazí nápis „AUTO“.



2. Nastavte multifunkční ovladač (páku řízení, jízdy vpřed/vzad a řazení) do polohy VPŘED (F).
3. Proveďte SPUŠTĚNÍ dolů.

Toto provádějte, když je výška hrany radlice výše než návrh povrchu a výška terénu, kde se pás dotýká země. V tomto případě se automatické ovládání radlice zapne pouze po provedení operace SPUŠTĚNÍ.

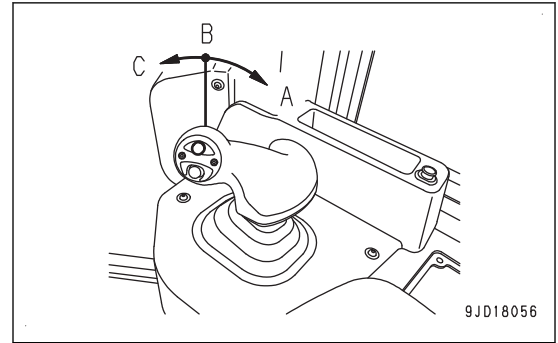


- 1) Posuňte ovládací páku radlice jednou ve směru SPUŠTĚNÍ (C) a vraťte ji do NEUTRÁLNÍ polohy (B).

Radlice se automaticky spustí do výšky návrhu povrchu nebo výšky terénu, ve které se pás dotýká země.

**POZNÁMKA**

- Operátor nemusí udržovat páku v poloze SPUŠTĚNÍ, dokud radlice nedosáhne návrhu povrchu.
- Když stroj jede nebo je zastaven, radlice se automaticky spouští činností aktivace SPUŠTĚNÍ. Automatické ovládání radlice vypnete přesunutím ovládací páky radlice do ZVEDNOUT (A).
- Pokud je operace SPUŠTĚNÍ provedena rychle, může páka ovládání radlice vibrovat a může se opakovaně dostat do polohy ZVEDNOUT (A) a SPUSTIT (C) a vybavení se může třást. Pokud páka ovládání vibruje, podržte ji, aby jste utlumili vibrace.



4. Popojedte se strojem.

Zapne se automatické ovládání radlice.

**KDYŽ JE AKTIVOVÁNO AUTOMATICKÉ OVLÁDÁNÍ RADLICE**

Když je v provozu automatické ovládání radlice, i když je ovládací páka radlice ponechána v NEUTRÁLNÍ poloze, radlice se automaticky pohybuje ve směru zvedání (A) a (C) a ve směru naklání (E) a (F).

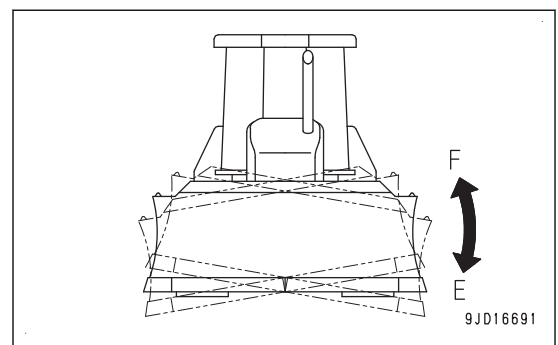
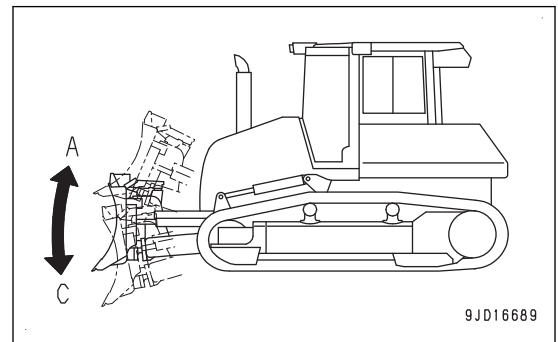
Radlice se pohybuje tak, že se hrana radlice pohybuje podél předem nastaveného návrhu povrchu.

**POZNÁMKA**

Když se návrh povrchu nachází níže než aktuální úroveň terénu, radlice vyhrne půdu.

Když se návrh povrchu nachází výše než aktuální úroveň terénu, radlice nahrne půdu na terén.

Pomocí těchto 2 činností můžete snadno vytvořit navrhovaný povrch terénu.



Když vzroste zatížení radlice, radlice se automaticky zvedne, aby zachovala konstantní cílové zatížení úpravou zvedaného objemu dřívě, než dojde ke stavu, kdy by se stroj nemohl pohybovat dopředu.

**POZNÁMKA**

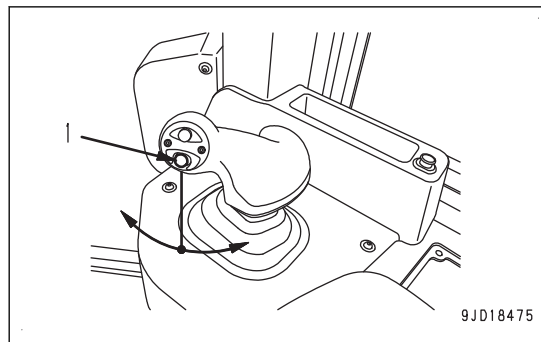
Pokud zůstane nějaké místo výše než návrh povrchu, popojedte strojem dozadu a několikrát přejeďte přes toto místo, aby bylo dané místo upraveno podle návrhu.

Když je automatické ovládání radlice zapnuté, a pokud operátor manipuluje ovládací pákou radlice, radlice se pohybuje podle pohybu páky operátorem.

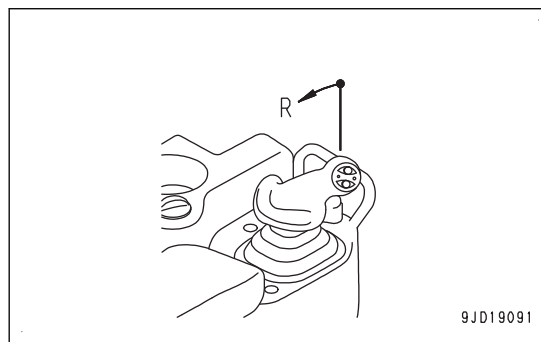
Když operátor přestane pohybovat pákou a vrátí páku do NEUTRÁLNÍ polohy, znovu se spustí automatické ovládání radlice.

**POZNÁMKA**

Činnost snímače úhlu (1) je nezávislá na automatickém ovládacím radlice. Když je zapnuté automatické ovládacím radlice, operátor může naklopit radlici a změnit směr hnutí půdy.

**POSTUP PRO JÍZDU VZAD PŘI POUŽÍVÁNÍ AUTOMATICKÉHO OVLÁDÁNÍ RADLICE**

1. Nastavte multifunkční ovladač (páku řízení, směrového ovládacím a řazení) do polohy VZAD (R).

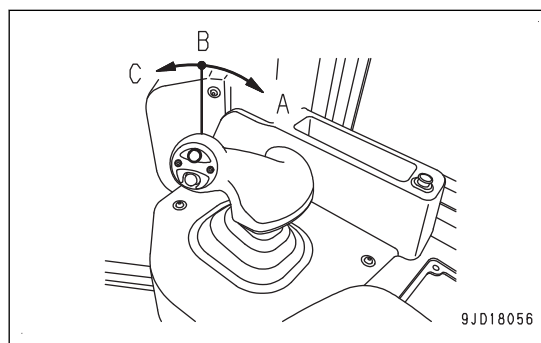


2. Proveďte operaci ZVEDNUTÍ.

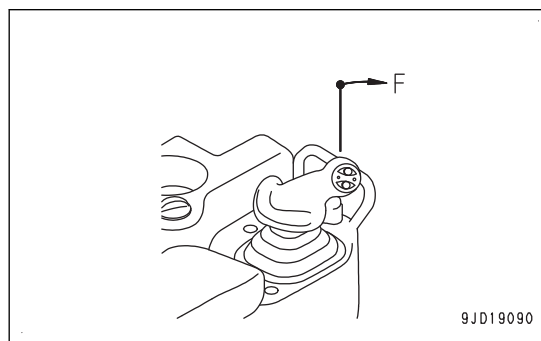
- 1) Posuňte ovládací páku radlice jednou ve směru ZVEDNUTÍ (A) a vraťte ji do NEUTRÁLNÍ polohy (B). Radlice se automaticky zvedne do určité výšky.

**POZNÁMKA**

- Když stroj jede nebo je zastaven, radlice se automaticky zvedne činností aktivace ZVEDNUTÍ. Posuňte ovládací páku radlice ve směru SPUŠTĚNÍ (C), tím tuto činnost zrušíte.
- Pokud je zapnut režim pro srovnávání při jízdě vzad, i když je aktivováno ZVEDNUTÍ, radlice se nezvedne na příslušnou výšku automaticky.



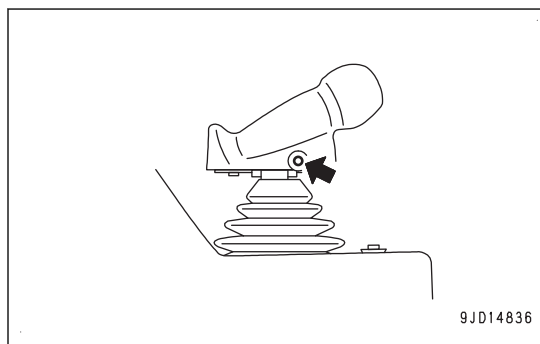
3. Přejedte pozadu strojem na místo, kde se znovu spustí automatické ovládacím radlice.
4. Umístěte multifunkční ovladač (páku řízení, jízdy vpřed/vzad a řazení) do polohy VPŘED (F) a proveďte činnost aktivace SPUŠTĚNÍ.



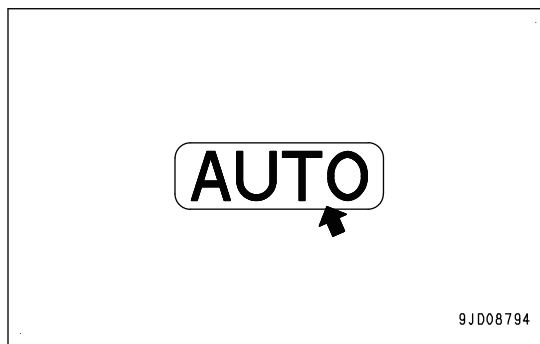
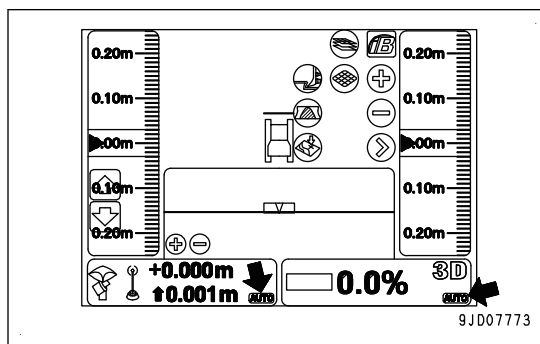


## OVLÁDÁNÍ REŽIMU SROVNÁVÁNÍ POZADU

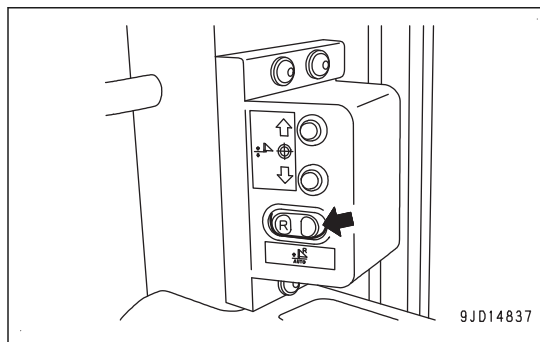
1. Stisknutím spínače automatického/manuálního ovládání vypněte automatické ovládání radlice.



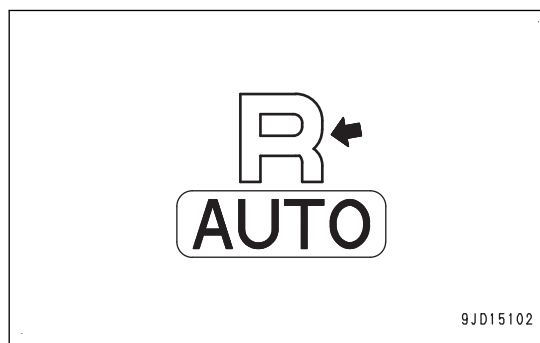
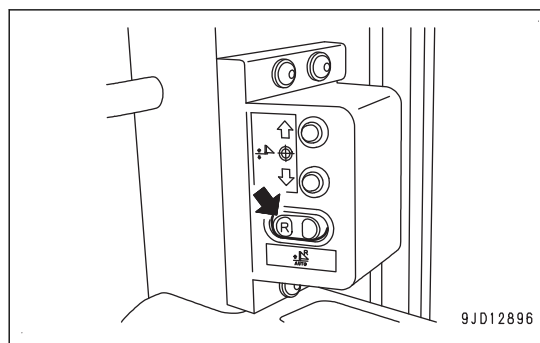
Když se zapne automatické ovládání radlice, na obrazovce řídicí jednotky se zobrazí nápis „AUTO“.



2. Jednou stiskněte spínač režimu srovnávání pozadu.  
Bzučák dvakrát „pípne“ a režim srovnávání pozadu se zapne.



Rozsvítí kontrolka srovnávání pozadu a nad nápisem „AUTO“ na obrazovce řídicí jednotky se zobrazí indikátor režimu srovnávání pozadu.

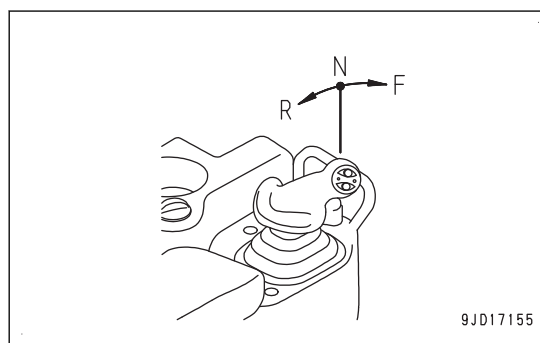


Když je zapnut režim srovnávání pozadu a multifunkční ovladač (páka řízení, jízdy vpřed/vzad a řazení) je nastaven do polohy jízdy vzad (R), automatické ovládání radlice funguje podobně, jako když je páka nastavena na jízdu VPŘED (F).

- Automatické ovládání radlice se spouští při pojezdu stroje s činností aktivace SPUŠTĚNÍ a při pojezdu vzad je možné provádět srovnávací práce.

Postup aktivace SPUŠTĚNÍ je uveden v části „POSTUP AKTIVACE AUTOMATICKÉHO OVLÁDÁNÍ RADLICE (3-28)“.

- I při provádění činnosti aktivace ZVEDNUTÍ se radlice automaticky nezvedá do požadované výšky. Dejte ovládací páku radlice do polohy ZVEDNUTÍ, aby se radlice zvedla.



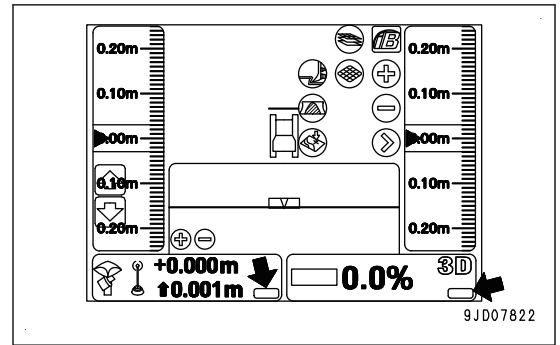
Když stroj jede vzad, nastavení hrany radlice není vhodné pro shrnování. Při nadměrném zatížení radlice působí tlak na radlici a pásy prokluzují.

Tento režim je určen pro dokončovací srovnávací práce, když je odchylka od návrhu povrchu malá.

I když je zapnut režim srovnávání pozadu a multifunkční ovladač (páka řízení, jízdy vpřed/vzad a řazení) je nastaven do polohy jízdy VPŘED (F)), automatické ovládání radlice funguje podobně, jako když je režim srovnávání pozadu vypnut.

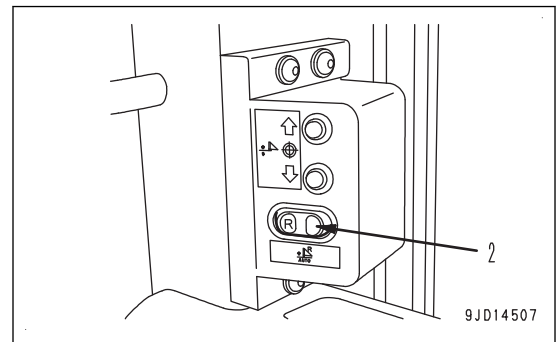
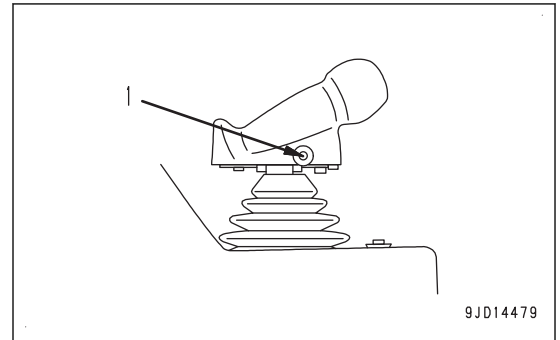
- Při srovnávání směrem dopředu, pohněte strojem dopředu aktivací operace SPUŠTĚNÍ, podobně, jako když je režim srovnávání pozadu vypnut. Zapne se automatické ovládání radlice.
- Pokud neprovádíte srovnávání směrem dopředu, zvedněte radlici přesunutím páky ovládání radlice do polohy ZVEDNOUT a nastavte multifunkční ovladač (páka řízení, jízdy vpřed/vzad a řazení) do polohy jízdy VPŘED (F). Automatické ovládání radlice se zapne po provedení operace SPUŠTĚNÍ.

Když je automatické ovládání radlice vypnuté (na obrazovce řídicí jednotky zhasne nápis „AUTO“), režim srovnávání pozadu se automaticky vypne.



Při opětovném zapínání režimu srovnávání pozadu, stiskněte spínač automatického/manuálního ovládání (1), zapněte automatické ovládání radlice a stiskněte spínač režimu srovnávání pozadu (2).

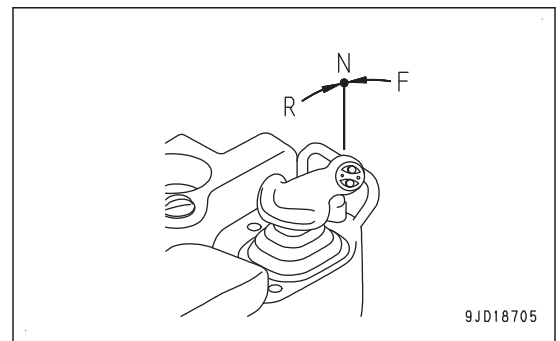
Režim srovnávání pozadu je zapnut.



### DEAKTIVACE AUTOMATICKÉHO OVLÁDÁNÍ RADLICE

Zastavte stroj nebo nastavte ovládací páku řízení (řízení, jízdy vpřed/vzad a řazení) do NEUTRÁLNÍ polohy (N).

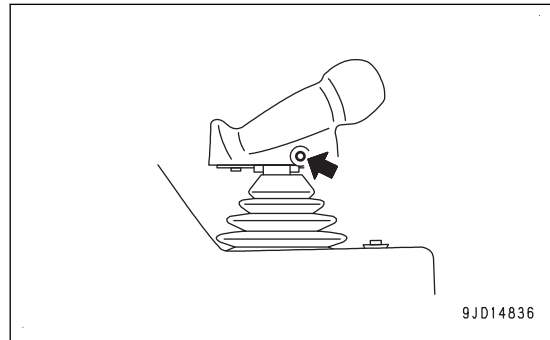
Automatické ovládání radlice se vypne.



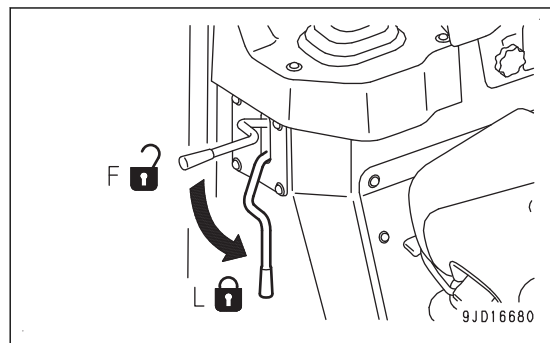
## Vypnutí automatického ovládání radlice

Když je zapnuté automatické ovládání radlice, jednou stiskněte spínač automatického/manuálního ovládání.

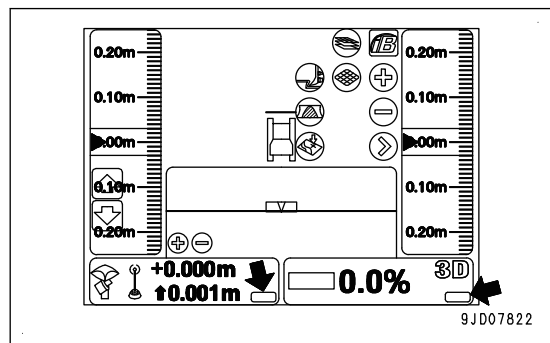
Automatické ovládání radlice se vypne.



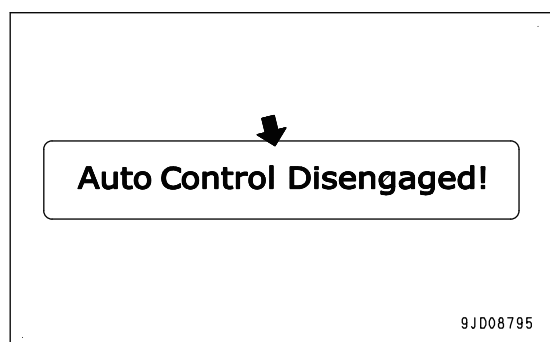
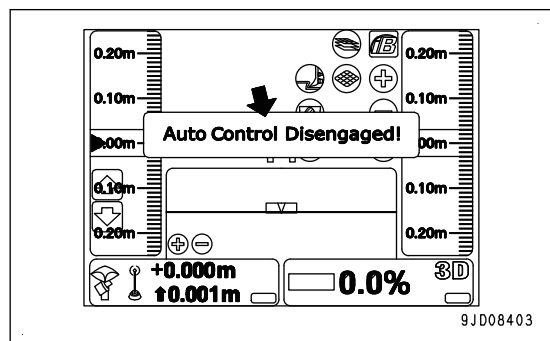
Automatické ovládání radlice se rovněž vypne při umístění zajišťovací páky pracovního vybavení do polohy ZAJIŠTĚNO (L).



Když se vypne automatické ovládání radlice, nápis „AUTO“ na obrazovce řídicí jednotky zmizí.



Když se automatické ovládání radlice přepne ze zapnutého do vypnutého stavu, na obrazovce řídicí jednotky se zobrazí překryvná zpráva v místním okně „Auto Control Disengaged!“ (Automatické ovládání deaktivováno!).



**POZNÁMKA**

Když na obrazovce řídicí jednotky není zobrazen nápis „AUTO“, automatické ovládání radlice není zapnuto. Když znovu spustíte automatické ovládání radlice, znovu stisknete spínač automatického/manuálního ovládání, aby se na obrazovce řídicí jednotky zobrazil nápis „AUTO“.

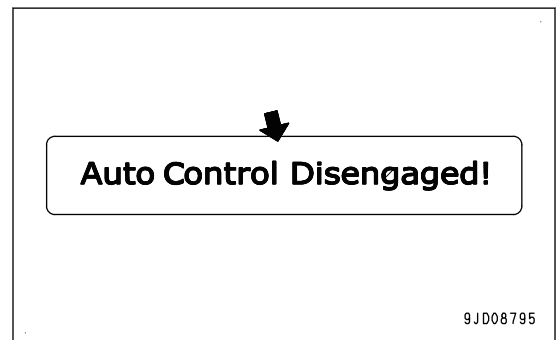
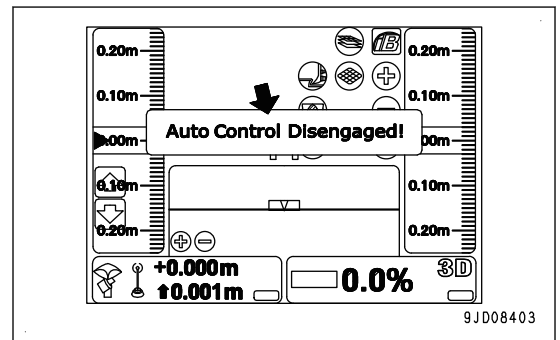
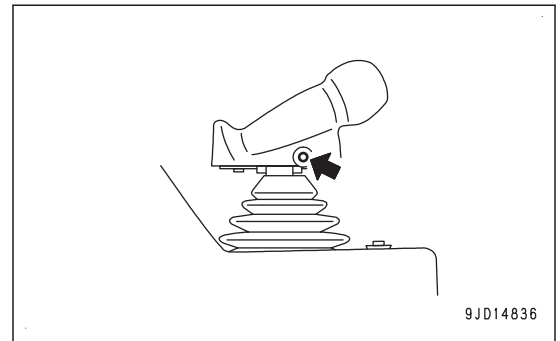
**Automatické vypnutí automatického ovládání radlice**

Za následujících podmínek dojde k automatickému vypnutí automatického ovládání radlice, přestože nestisknete spínač automatického/manuálního ovládání.

- Když je stroj zastaven na 30 sekund nebo déle.
- Když konec radlice pronikne mimo plánovaný rozsah.
- Dojde ke snížení počtu satelitů systému GNSS, ze kterých lze přijímat signál.
- Pokud nelze přijímat signál ze základnové stanice.
- Když přepnete spínač zapalování stroje do vypnuté polohy.
- Pokud dojde k abnormalitě systému, například přerušení obvodu atd.

Při vypnutí automatického ovládání se zobrazí zpráva v místním okně „Auto Control Disengaged!“ (Automatické ovládání deaktivováno!) a zároveň se ozve akustické upozornění „Pr“.

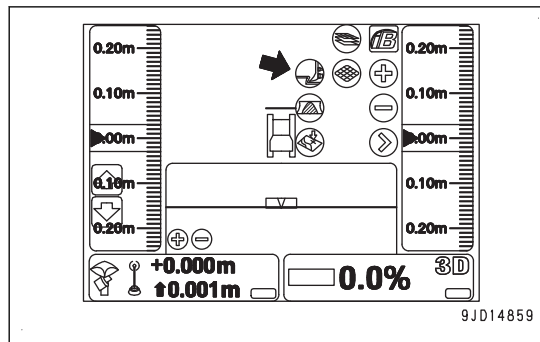
V tuto chvíli také zhasne nápis „AUTO“ na obrazovce řídicí jednotky.

**NASTAVENÍ REŽIMU****NASTAVENÍ REŽIMU HRNUTÍ**

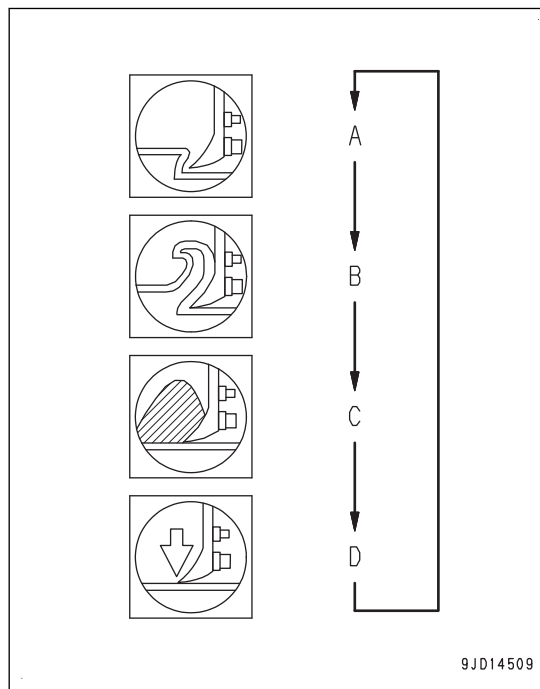
Nastavte režim shrnování terénu podle typu činnosti.

Režim shrnování terénu nabízí 4 režimy.

Při každém stisknutí „Dozing mode selection“ (Výběr režimu hrnutí), se postupně přepínají 4 režimy hrnutí.



	Režim hrnutí	Typ činnosti
(A)	Cutting & Carry (Hrnutí a převoz)	Normální provoz
(B)	Cutting (Hrnutí)	Účinné hrnutí (způsob hrnutí na krátkou vzdálenost) Podrobnosti jsou uvedeny v části „POSTUP PRO SEŠKRABOVÁNÍ ZEMINY NA KRÁTKOU VZDÁLENOST (3-45)“.
(C)	Spreading (Rozhrnování)	Rozhrnování nahromaděné zeminy nad úrovní radlice
(D)	Simple Grading (Jednoduché srovnávání terénu)	Operace pro srovnání nerovného terénu, rovné zeminy nebo svahu při pojezdu napříč svahem.

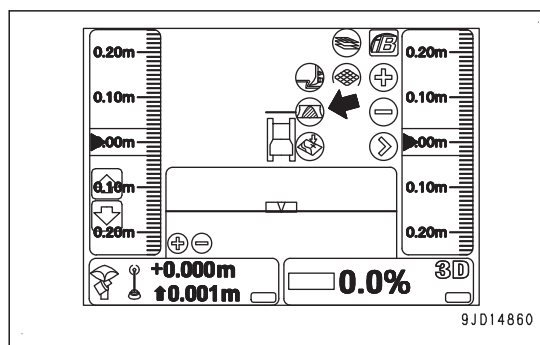


### NASTAVENÍ REŽIMU ZATÍŽENÍ RADLICE

Nastavte režim zatížení radlice podle typu zeminy a činnosti na pracovišti.

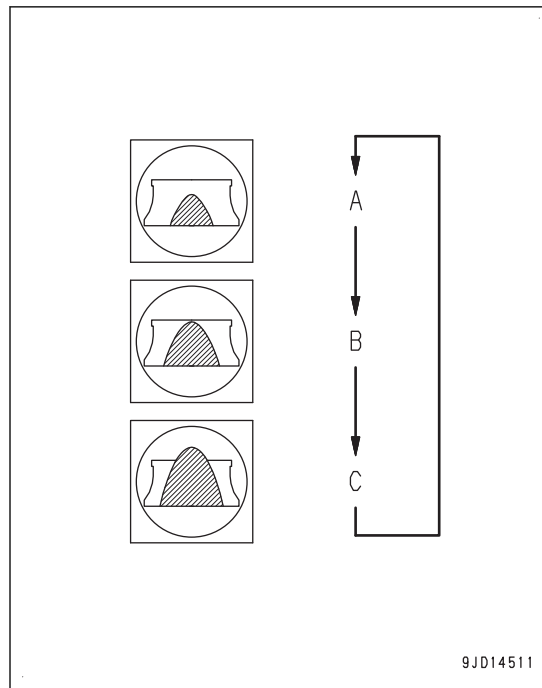
Při každém stisknutí „výběru režimu zatížení radlice“ se postupně přepínají 3 režimy.

	Režim zatížení radlice	Typ zeminy a činnost na pracovišti
(A)	Lehká	Práce na písku nebo měkkém povrchu, kde snadno dochází k prokluzu pásů
		Při malém množství zeminy na radlici
(B)	Normální	Normální provoz
(C)	Těžká	Práce na těžké půdě, jako je jíla apod.
		Při velkém množství zeminy na radlici



**POZNÁMKA**

Když je režim shrnování terénu nastaven na „Simple Grading“ (Jednoduché srovnávání terénu), nefunguje řízení zatížením radlice, takže nastavení režimu zatížení radlice nelze provést.



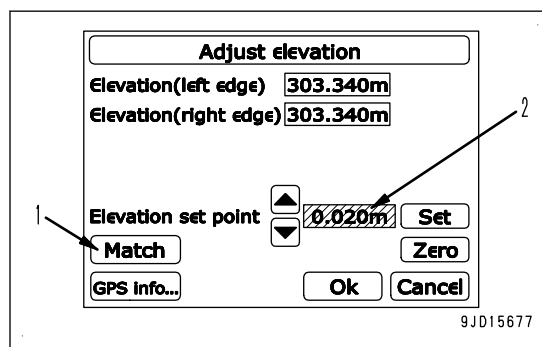
**NASTAVENÍ HLOUBKY SEŠKRABÁVÁNÍ Z AKTUÁLNÍHO PROJEKTU**

Můžete rychle nastavit hloubku seškrabávání na základě aktuálního projektu pomocí funkce porovnání.

1. Spustíte radlici na zem v současném stavu.
2. Na hlavním okně stisknete „klávesu ovládání elevace“.
3. Na obrazovce „Adjust elevation“ (Nastavení elevace) stisknete „Match“ (Porovnat) (1).

Návrh povrchu je kompenzován k elevaci radlice a hodnota kompenzace je zobrazena ve vstupním poli (2) pro „Elevation set point“ (Bod nastavení elevace).

4. Stisknete pole pro zadání (2) „Elevation set point“ (Bod nastavení elevace) a zadejte hodnotu, která vám vyjde odečtením hloubky seškrabávání (500 mm nebo méně) od zobrazené hodnoty kompenzace.



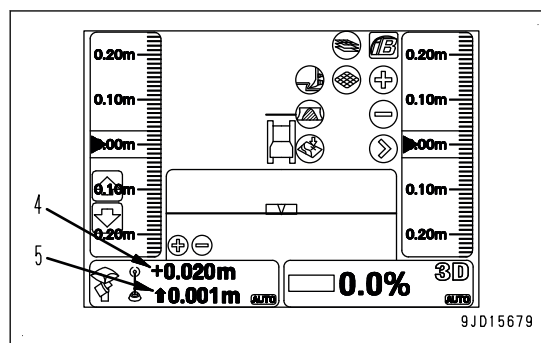
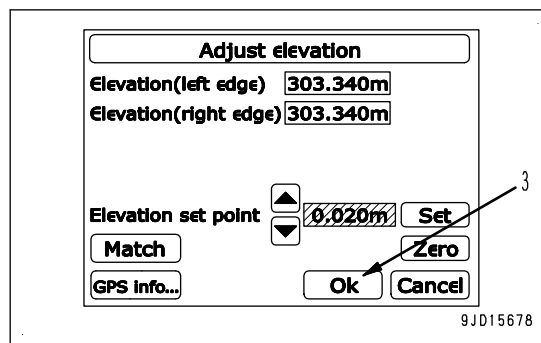
**POZNÁMKA**

Můžete nastavit hloubku seškrabování v místní nabídce, kterou zobrazíte stisknutím hlavního okna nebo spínači nastavení kompenzace hnutí/zahrnutí.

5. Na obrazovce „Adjust elevation“ (Nastavení elevace) stiskněte „Ok“ (3).

Obrazovka se vrátí na hlavní okno.

Na „klávese ovládání elevace“ se zobrazí kompenzace „hrnutí/zahrnutí“ (4) (hodnota zadaná v kroku 4) a „hodnota hrnutí/zahrnutí“ (5) (vzdálenost od hrany radlice k návrhu povrchu).



## PLYNULÝ ZAČÁTEK

Když je provoz zahájen s automatickým ovládáním radlice, je řízen tak, že tvar po výkopových pracích je plynulý a tvar hrnutí je stejný jako přednastavený. Tato funkce se nazývá plynulý začátek (Smooth Start).

Pokud je tato funkce aktivována, pedálem zpomalovače/brzdy upravte rychlost, když začíná hrnutí.

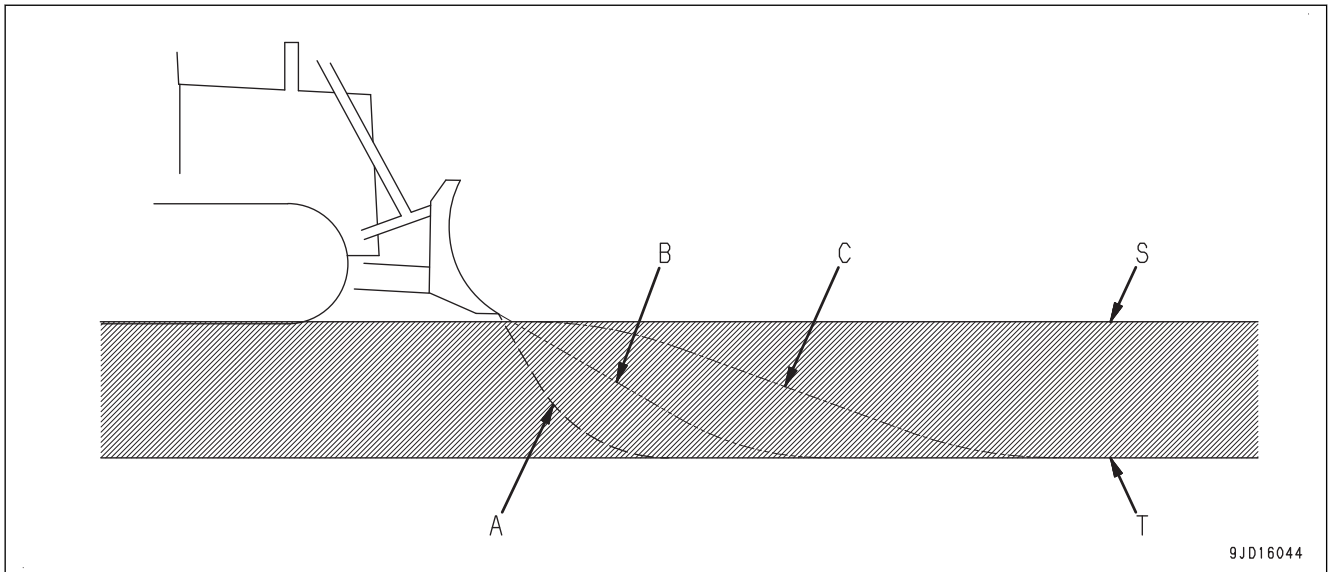
Aktivujte nebo deaktivujte tuto funkci v závislosti na prováděné práci.

Pokud neprobíhá hrnutí, ale probíhá rozhrnování nebo na začátku hrnutí, zejména při strmém úhlu, funkci plynulého začátku deaktivujte.

## POZNÁMKA

- Tvar hrnutí funkce plynulý začátek závisí na režimu hrnutí terénu. Když je vybráno „Cutting“ (Hrnutí), úhel hrnutí se stává strmější v porovnání s tím, který je u možnosti „Cutting & Carry“ (Hrnutí a převoz) nebo „Spreading“ (Rozhrnování).
- Funkce plynulého začátku není dostupná pro možnost „Simple Grading“ (Jednoduché srovnávání terénu), proto ji nelze vybrat.
- Funkce plynulého začátku je dostupná, pouze když je návrh povrchu (T) níže než konec radlice. Nefunguje, pokud je návrh povrchu (T) výše než hrana radlice.
- Pokud je povolena funkce plynulého začátku, je omezena rychlost pojezdu, i když manipulujete s pákou ovládání radlice.





(S) Aktuální povrch

(T) Návrh povrchu

(A) Funkce plynulého začátku deaktivována

(B) Funkce plynulého začátku aktivována (pro „Cutting“ (Hrnutí))

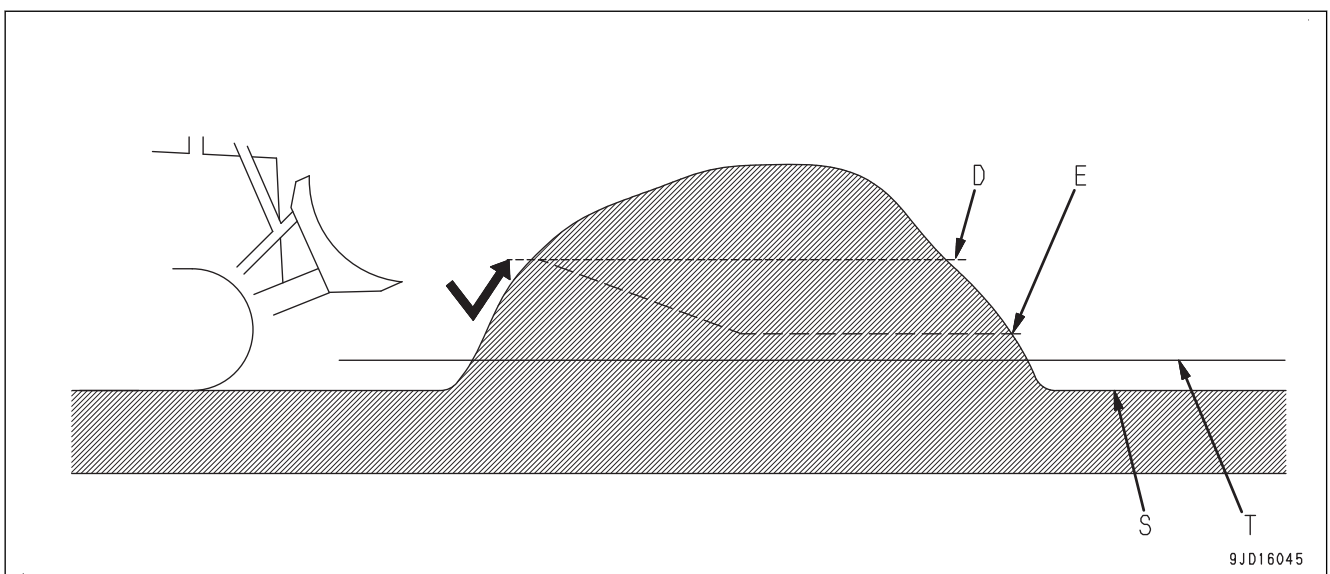
(C) Funkce plynulého začátku aktivována (pro „Cutting & Carry“ (Hrnutí a převoz) a „Spreading“ (Rozhrnování))

### ZMĚNA POLOHY SPODNÍ HRANY RADLICE PŘI ZAŘEZÁVÁNÍ

Když se stroj zařezává a je aktivní funkce Smooth Start (Plynulý začátek), je spodní hrana radlice ve stejné výšce, jako je kontakt pásů stroje s terénem.

Můžete libovolně změnit výšku spodní hrany radlice při zařezávání následujícím způsobem:

1. Umístěte multifunkční ovladač (páku řízení, jízdy vpřed/vzad a řazení) do polohy VPŘED a proveďte činnost aktivace SPUŠTĚNÍ.
2. Radlice se automaticky posune dolů. Než radlice dosáhne terénu nebo návrhu povrchu, dejte ovládací páku radlice ve směru ZVEDNUTÍ.
3. Vraťte ovládací páku radlice do NEUTRÁLNÍ polohy, když je výška spodní hrany radlice v libovolné výšce.



(S) Aktuální povrch

(T) Návrh povrchu

(D) Změněná výška zařezávání v režimu Smooth Start (Plynulý začátek)

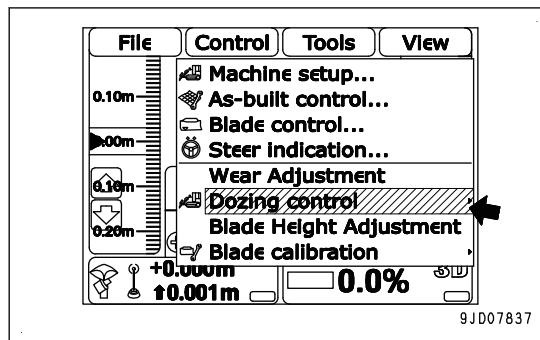
(E) Změněný tvar zařízení

Tato operace může být účinná, pokud se zařezáváte do hromady zeminy z jakékoliv výšky.

Pokud tuto operaci provedete, když před strojem není hromada zeminy, radlice se zastaví ve vzduchu a je držena v této poloze. V tomto případě umístěte multifunkční ovladač (páku řízení, jízdy vpřed/vzad a řazení) do NEUTRÁLNÍ polohy a znovu zahajte činnost.

## POSTUP VÝBĚRU PLYNULÉHO ZAČÁTKU

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ na obrazovce řídicí jednotky zobrazte hlavní nabídku.
2. V nabídce „Control“ (Ovládání) vyberte „Dozing control“ (Ovládání hnutí).

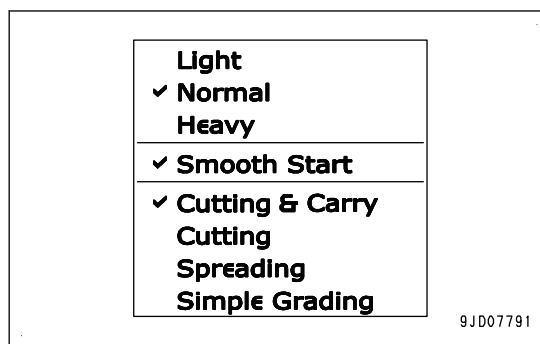


Je zobrazen aktuálně vybraný režim.

Režim se zatržítkem nalevo je vybraný režim.

Funkce „Smooth Start“ (Plynulý začátek) je aktivována, pokud je nalevo od ní zatržítka, a deaktivována, pokud nemá zatržítka.

3. Stiskněte možnost „Smooth Start“ (Plynulý začátek), tím můžete přepínat mezi aktivací a deaktivací.



## POZNÁMKA

Stejným postupem lze nastavit režim shrnování terénu a režim zatížení radlice.

## FUNKCE SOUVISEJÍCÍ S MONITOROVÁNÍM AUTOMATICKÉHO OVLÁDÁNÍ RADLICE STROJE

Následující popisy uvádějí funkce související s automatickým ovládáním radlice mezi funkcemi monitorování stroje.

Ohledně dalších funkcí monitorování stroje a způsobu obsluhy viz Příručku pro provoz a údržbu ke standardnímu stroji.

## NASTAVENÍ ODEZVY AUTOMATICKÉHO OVLÁDÁNÍ RADLICE

Pokud je rychlost odezvy ZVEDÁNÍ/SPOUŠTĚNÍ a naklonění DOPRAVA/DOLEVA během automatického ovládání radlice příliš rychlá nebo příliš pomalá, terén se může po srovnávacích pracích stát vlnitým nebo zvlněným.

Nyní lze odezvu zvedání a naklonění upravit pomocí uživatelské nabídky monitorování stroje.

Odezva znamená nastavení, které určuje rychlost odezvy radlice při automatickém ovládání. Nastavte jej výběrem možnosti „Default“ (Výchozí) nebo „Option A“ (Možnost A).

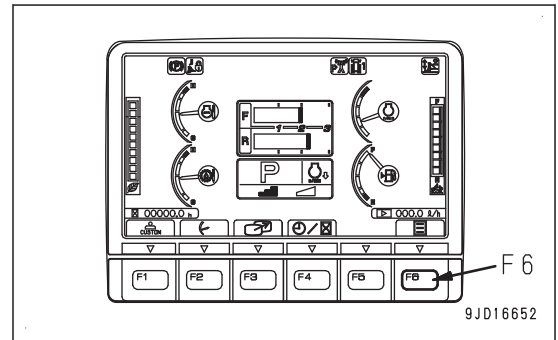
Možnost „Default“ (Výchozí) vyberte pro srovnávací práce nebo shrnování na normálním povrchu.

Možnost „Option A“ (Možnost A) vyberte, pokud je srovnaný terén vlnitý nebo zvlněný při nastavení možnosti „Default“ (Výchozí) a odezvu ZVEDÁNÍ/SPOUŠTĚNÍ nebo naklonění DOPRAVA/DOLEVA nastavte individuálně.

## ZPŮSOB ÚPRAVY ODEZVY AUTOMATICKÉHO OVLÁDÁNÍ RADLICE

1. Stisknutím spínače F6 na standardní obrazovce monitoru stroje zobrazíte uživatelskou nabídku.

F6: Spínač zobrazení uživatelské nabídky



2. Stiskněte spínače F1 a F2 a posunutím nabídky doprava a doleva zobrazíte obrazovku „Machine Setting“ (Nastavení stroje) (1).

Aktuální nastavení odezvy je zobrazeno na obrazovce „Blade Auto Control Gain Adjustment“ (Úprava odezvy pro automatické ovládání radlice) (2).

Na této obrazovce lze pomocí spínačů F1 až F6 provést následující činnosti.

F1: Posun na nabídku vlevo. Pokud je na levém konci, přesune se na pravý konec nabídky.

F2: Posun na nabídku vpravo. Pokud je na pravém konci, přesune se na levý konec nabídky.

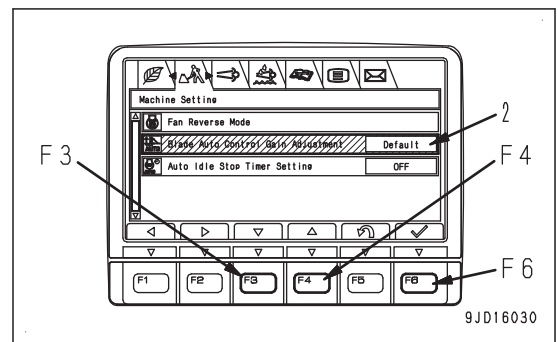
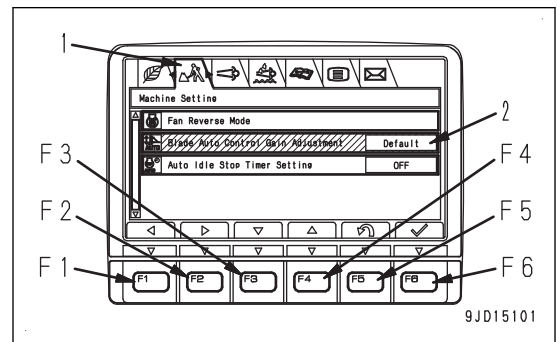
F3: Přejít na další položku (1 řádek dolů). Pokud jste na posledním řádku, přesune se na první řádek.

F4: Přejít na předchozí položku (1 řádek nahoru). Pokud jste na prvním řádku, přesune se na poslední řádek.

F5: Návrat na standardní obrazovku.

F6: Zobrazení obrazovky nastavení zvolené položky.

3. Při změně nastavení odezvy stiskněte spínače F3 a F4, vyberte možnost „Blade Auto Control Gain Adjustment“ (Úprava odezvy pro automatické ovládání radlice) (2) a stiskněte spínač F6.



4. Na obrazovce „Blade Auto Control Gain Adjustment“ (Úprava odezvy pro automatické ovládání radlice) vyberte „Default“ (Výchozí nastavení) nebo „Option A“ (Možnost A).

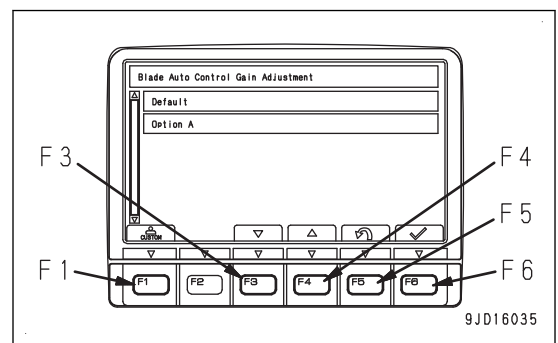
Na této obrazovce lze pomocí spínačů F1, F3 až F6 provést následující činnosti.

F1: Přejít na obrazovku „Option A“ (Možnost A). (Pouze pokud je vybrána možnost „Option A“ (Možnost A).)

F3: Přejít na další položku (1 řádek dolů). Pokud jste na posledním řádku, přesune se na první řádek.

F4: Přejít na předchozí položku (1 řádek nahoru). Pokud jste na prvním řádku, přesune se na poslední řádek.

F5: Zruší změnu nastavení a vrátí zobrazení zpět na obrazovku „Machine Setting“ (Nastavení stroje).

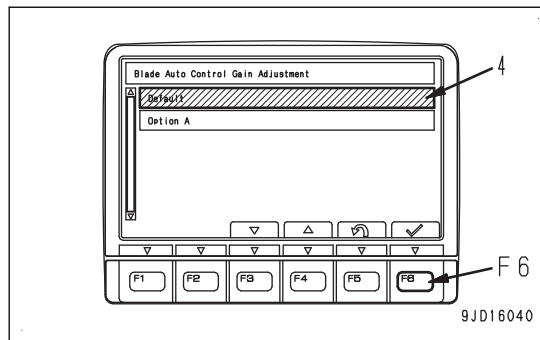


F6: Změní nastavení a vrátí zobrazení zpět na obrazovku „Machine Setting“ (Nastavení stroje).

- Při provádění srovnávacích prací nebo shrnování běžné zeminy

1) Na obrazovce „Blade Auto Control Gain Adjustment“ (Úprava odezvy pro automatické ovládání radlice) vyberte možnost „Default“ (Výchozí) (4) a stiskněte spínač F6.

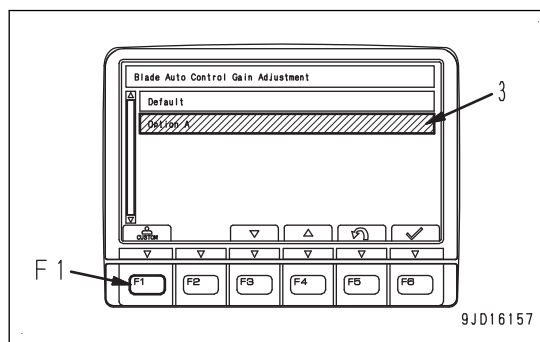
Je nastavena možnost „Default“ (Výchozí).



- Při individuální úpravě odezvy ZVEDÁNÍ/SPOUŠTĚNÍ nebo naklonění DOPRAVA/DOLEVA.

1) Na obrazovce „Blade Auto Control Gain Adjustment“ (Úprava odezvy pro automatické ovládání radlice) vyberte možnost „Option A“ (Možnost A) (3) a stiskněte spínač F1.

Na obrazovce „Option A“ (Možnost A) jsou hodnoty odezvy pro ZVEDÁNÍ/SPOUŠTĚNÍ nebo naklonění DOPRAVA/DOLEVA, které byly nastaveny v „Option A“ (Možnost A).



2) Vyberte položku k úpravě a stiskněte spínač F6.

Na této obrazovce lze pomocí spínačů F1 až F6 provést následující činnosti.

F1: Zobrazí další stranu. Z poslední strany přejde na zobrazení první strany.

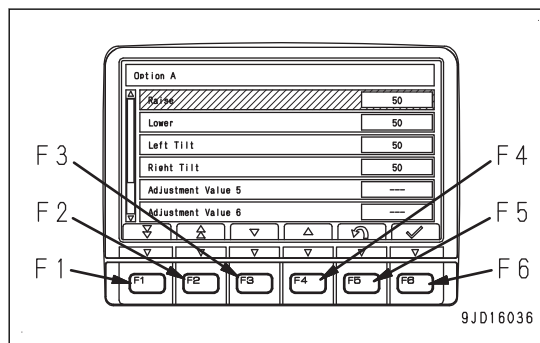
F2: Zobrazí předchozí stranu. Z první strany přejde na zobrazení poslední strany.

F3: Přejít na další položku (1 řádek dolů). Pokud jste na posledním řádku, přesune se na první řádek.

F4: Přejít na předchozí položku (1 řádek nahoru). Pokud jste na prvním řádku, přesune se na poslední řádek.

F5: Zruší výběr a vrátí zobrazení na obrazovku „Blade Auto Control Gain Adjustment“ (Úprava odezvy pro automatické ovládání radlice).

F6: Pro zvolenou položku se zobrazí obrazovka „pro zadání odezvy“.



**POZNÁMKA**

„Hodnota úpravy 5“ až „Hodnota úpravy 8“ nejsou u tohoto stroje použity. Pokud jsou vybrány a je stisknut spínač F6, nezobrazí se obrazovka „pro zadání odezvy“.

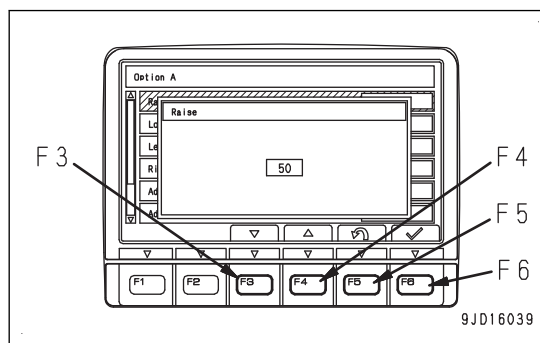
3) Na obrazovce „pro zadání odezvy“ použijte spínače F3 a F4 a zvýšte nebo snižte hodnoty úpravy.

Na této obrazovce lze pomocí spínačů F3 až F6 provést následující činnosti.

F3: Sniží hodnotu úpravy o 1. Při podržení hodnota úpravy klesá plynule.

F4: Zvýší hodnotu úpravy o 1. Při podržení hodnota úpravy roste plynule.

F5: Zruší změnu hodnoty úpravy a vrátí zobrazení na obrazovku „Option A“ (Možnost A).



F6: Změní hodnotu úpravy a vrátí zobrazení na obrazovku „Option A“ (Možnost A).

- 4) Stisknutím spínače F6 přijmete zadávanou hodnotu úpravy.

Přijaté hodnoty úpravy jsou odraženy v automatickém ovládní radlice.

- 5) Proveďte úpravu odezvy při samotném provozu stroje a zkontrolujte, zda se zlepšily výsledky srovnávacích prací.

### UPOZORNĚNÍ

**Pokud dojde k větší změně hodnoty úpravy, může se radlice pohybovat neočekávaně. Postupně měňte hodnotu úpravy a kontrolujte aktuální pohyb radlice.**

- Čím větší je hodnota úpravy, tím rychleji se radlice začíná pohybovat. Čím menší je hodnota úpravy, tím pomaleji se radlice začíná pohybovat.  
Pokud začíná být výsledek srovnávacích prací při krátkém cyklu vlnitý, snižte odezvu.  
Pokud začíná být výsledek srovnávacích prací při dlouhém cyklu vlnitý, zvyšte odezvu.  
Pokud se na srovnaném terénu nachází značné množství nahromaděné zeminy, snižte odezvu ZVEDÁNÍ a zvyšte odezvu SPOUŠTĚNÍ.  
Pokud jsou na hraně radlice na srovnaném terénu znatelné známky tlaku, zvyšte odezvu ZVEDÁNÍ a snižte odezvu SPOUŠTĚNÍ.
- Když je hodnota úpravy 50, rychlost odezvy je stejná jako „Default“ (Výchozí).
- Hodnotu úpravy lze změnit v rámci následujícího rozsahu.

ZVEDÁNÍ/SPOUŠTĚNÍ: 15 až 100

Naklonění DOPRAVA/DOLEVA: 0 až 100

### POZNÁMKA

- U možnosti „Default“ (Výchozí) byla každá odezva již upravena podle jednotlivých typů práce. Vyberte ji pro srovnávací práce nebo shrnování běžné zeminy.
- U možnosti „Option A“ (Možnost A) lze odezvu ZVEDÁNÍ/SPOUŠTĚNÍ nebo naklonění DOPRAVA/DOLEVA upravit jednotlivě.  
Možnost „Option A“ (Možnost A) vyberte, pokud je srovnaný terén při použití možnosti „Default“ (Výchozí) vlnitý nebo zvlněný. Odezvu lze upravit přizpůsobením půdních podmínek a pojezdové rychlosti podle aktuálně prováděné práce.
- Po nastavení hodnot úpravy odezvy možnosti „Option A“ (Možnost A) jsou tyto uloženy, i když je později úprava odezvy nastavena na možnost „Default“ (Výchozí). Budou použity, jakmile bude znovu nastavena možnost „Option A“ (Možnost A).

## BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ PRO AUTOMATICKÉ OVLÁDÁNÍ RADLICE

Jsou práce, při kterých se nedoporučuje použití automatického ovládní radlice a práce, které vyžadují opatrnost. Tyto práce jsou popsány v Příručce pro provoz a údržbu v kapitolách „PROVOZ“ a „DOPORUČENÉ APLIKACE“. Věnujte pozornost následujícím činnostem a opatřením.

### Činnost nedoporučená pro automatické ovládní radlice.

Následující činnosti nejsou doporučeny pro automatické ovládní radlice. Vypněte automatické ovládní radlice a ovládejte radlici pomocí ovládací páky radlice.

- Těžba a rýpání v tvrdé nebo zmrzlé zemině  
V případě tvrdé zeminy, která při zahájení hnutí vyžaduje naklání radlice a úpravu sklonu konce radlice, nelze používat automatické ovládní radlice.  
Rozrušte zeminu radlicí ovládanou pákou ovládní radlice a pákou ovládní rozrývače (je-li ve výbavě) a poté použijte automatické ovládní radlice.
- Těžba stromů a odstraňování pařezů  
Při činnostech, jako je těžba stromů nebo odstraňování pařezů či vytahování kamenů, které nesplňují požadavky na návrh povrchu, nelze používat automatické ovládní radlice.  
Nejprve odstraňte překážky a teprve poté použijte automatické ovládní radlice.

### Opatření při srovnávání měkkého podloží, do kterého se boří pásy

Po vyrovnání radlicí může pás porušit vyrovnaný povrch, který je poté níže než povrch v návrhu.

Použijte automatické ovládání radlice a věnujte pozornost následujícímu:

- Předem ztuhněte měkká místa těžkým strojem atd.
- Při hrubém hnutí nechte část horní části povrchu návrhu (asi 50 mm).
- Shrňte zbývající horní část povrchu návrhu (asi 50 mm) na jeden průchod.  
(Omezte pokles povrchu dokončením práce jedním průchodem.)  
Po kontrole poklesu povrchu upravte hodnotu kompenzace.
- Snižte hrnutý objem při dokončování práce.  
(Omezte faktor způsobující snížení povrchu.)  
Jako standard nastavte hrnuté množství pod polovinu výšky radlice.

## DOPORUČENÉ ZPŮSOBY POUŽITÍ A REŽIMY

### POSTUP HRNUTÍ

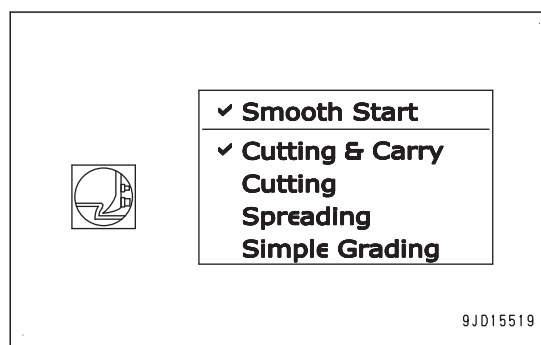
Hrnutí je činnost zarytí radlice do země a snížení povrchu pod aktuální úroveň terénu.

Existují 2 způsoby uvedené níže. Způsob práce vyberte podle stavu.

### POSTUP SEŠKRABOVÁNÍ DO ROVINY

Jedná se o způsob rýpání terénu v mělké hloubce na dlouhé vzdálenosti pro pohodlí operátora a pojezd dozadu.

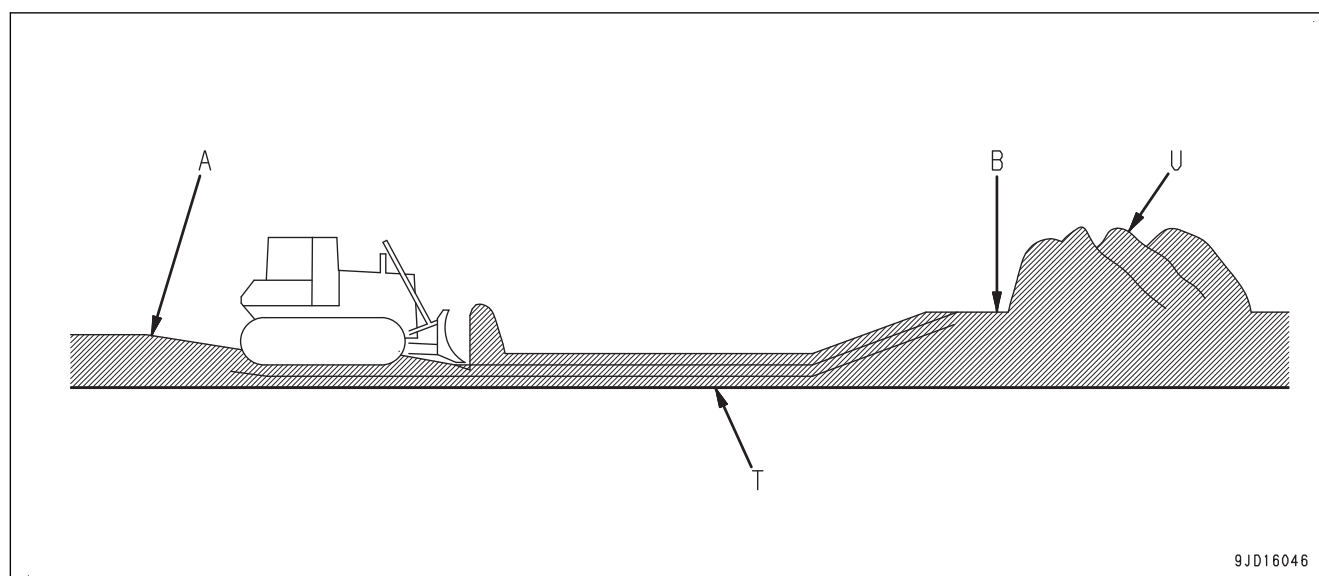
Povolte možnost „Smooth Start“ (Plynulý začátek) a vyberte možnost „Cutting & Carry“ (Hrnutí a převoz).



1. Spusťte automatické ovládání radlice na pozici (A) mimo navržený materiál (U).

Stroj automaticky zahájí hnutí.

2. Po přepravě zeminy na místo nahromadění (B) jedte strojem dozadu.



(T) Návrh povrchu


**POZNÁMKA**

- Pokud zůstane nějaké místo výše než návrh povrchu při prvním hrnutí, přejeďte přes toto místo několikrát, aby bylo upraveno podle návrhu.
- Pokud zemina před radlicí zmizí a na radlici v polovině převážení zeminy nepůsobí žádná zátěž, jednou popojeďte strojem dozadu a znovu zajistěte zátěž radlice.
- Když je návrh povrchu hluboký, proveďte kompenzaci návrhu povrchu směrem nahoru a postupně hrňte terén při každém průjezdu o 150 až 300 mm v krocích, můžete pracovat jemněji a stabilněji.

**POSTUP PRO SEŠKRABOVÁNÍ ZEMINY NA KRÁTKOU VZDÁLENOST**

U tohoto postupu je vzdálenost přepravy materiálu krátká a práce je účinná.

Povolte možnost „Smooth Start“ (Plynulý začátek) a vyberte možnost „Cutting“ (Hrnutí).



✓ Smooth Start

Cutting & Carry

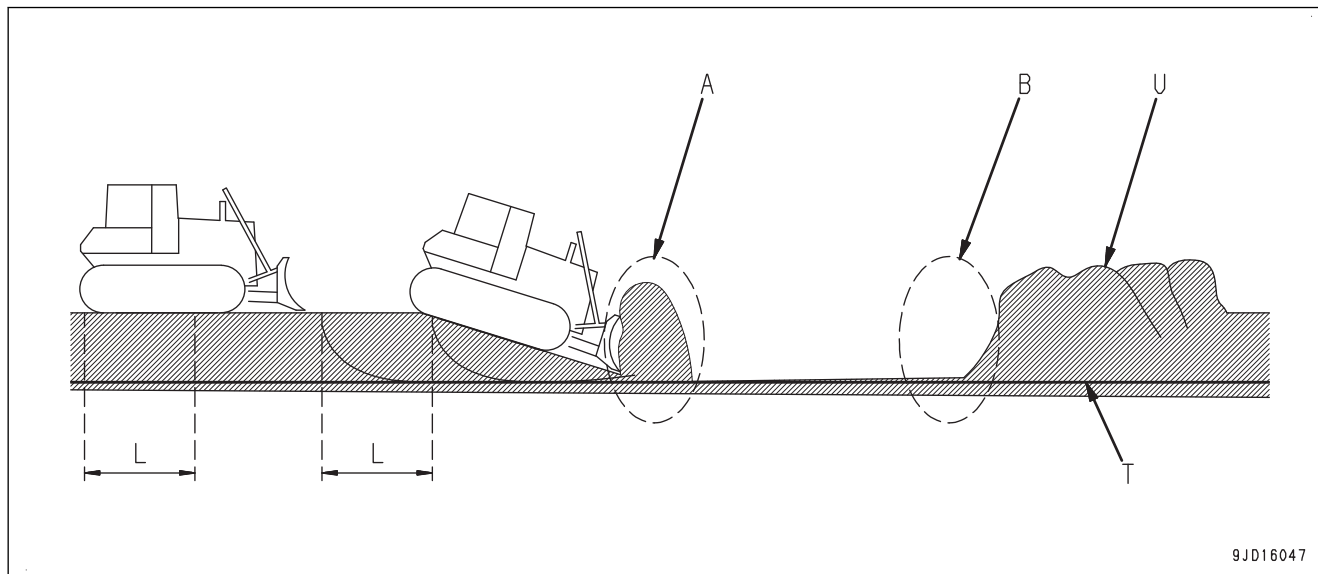
✓ Cutting

Spreading

Simple Grading

9JD15520

1. Zahajte rýpání pomocí automatického ovládání radlice z polohy blízko místa nahromadění (U).
2. Postupně posunujte zpět počáteční bod rýpání a opakovaně jezděte dozadu a dopředu.



(T) Návrh povrchu

**POZNÁMKA**

- Jako standard omezte vzdálenost každé jízdy dozadu na polovinu celkové délky stroje (L) (asi 3 m) a hloubku rýpání na 500 mm. Operátor musí přizpůsobit délku a hloubku rýpání typu zeminy.
- Při pojezdu strojem dozadu na místě, kde se mění úhel hrnutí, může být pohodlí operátora špatné. V takovém případě nastavte hloubku rýpání na 200 mm nebo menší.

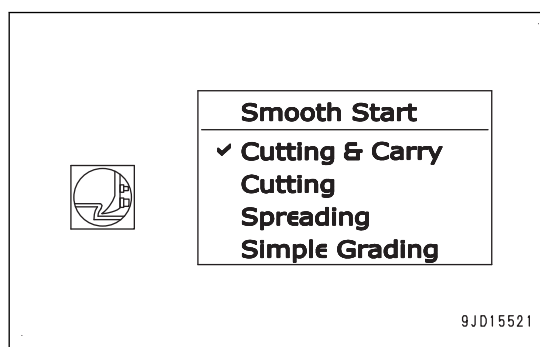
Podrobnosti o stanovení hloubky rýpání jsou uvedeny v části „POSTUP NASTAVENÍ KOMPENZACE HRNUTÍ/ZAHRNUTÍ (4-78)“ and „POSTUP NASTAVENÍ KOMPENZACE HRNUTÍ/ZAHRNUTÍ (4-81)“.

- Pokud zemina není homogenní, radlice může v poloze (A), v místě změny směru povrchu ze svahu dolů do horizontálního, rýpat příliš hluboko. Pomocí páky ovládání radlice radlici zvedněte.
- V poloze (B), kde radlice tlačí přepravovanou zeminu na zeminu nahromaděnou předtím, může dojít k prokluzu pásu a poškození povrchu terénu. Pomocí páky ovládání radlice radlici zvedněte.
- Když není nastaven návrh povrchu v rozsahu nahromaděné zeminy, ovládejte radlici pomocí ovládací páky radlice a uvolněte zátěž.

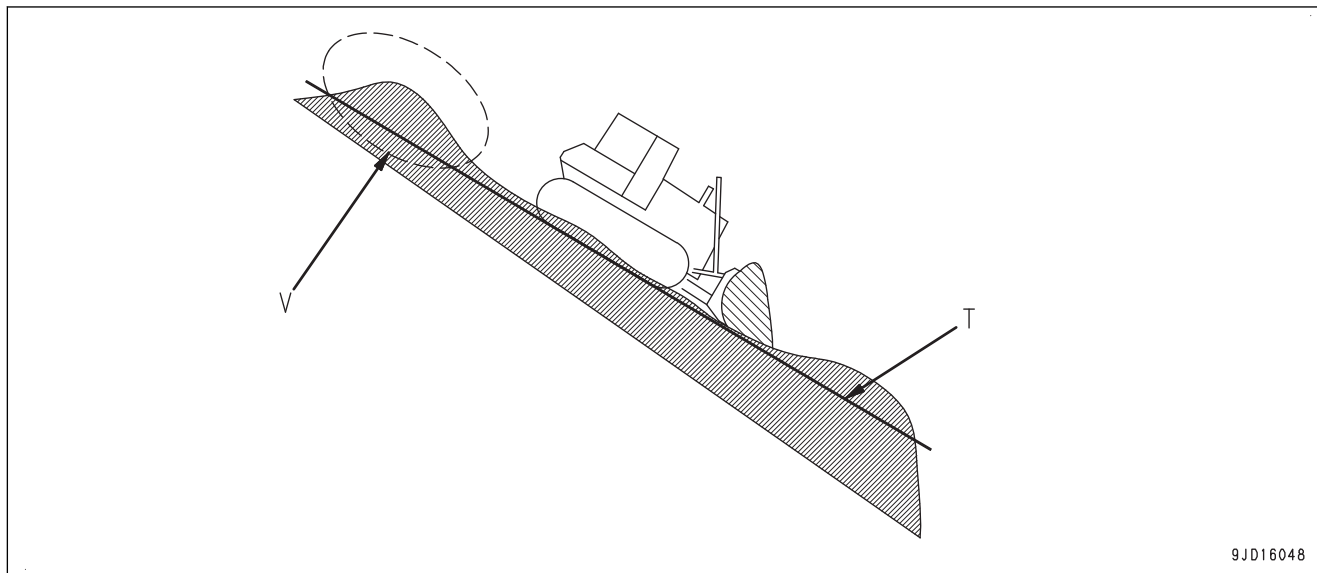
**POSTUP SEŠKRABOVÁNÍ ZEMINY**

Seškrabování zeminy je činnost s cílem vytvořit nakloněný povrch seškrabováním zeminy na svahu.

Povolte možnost „Smooth Start“ (Plynulý začátek) a vyberte možnost „Cutting & Carry“ (Hnutí a převoz).



Spusťte automatické ovládání radlice a rozjed'te se se strojem směrem ze svahu. Stroj automaticky zahájí seškrabování.



(T) Návrh povrchu

(V) Nevyhrnutá část

**POZNÁMKA**

Na svahu se může aktivovat funkce plynulého začátku, pak nedojde k vyhrnutí zeminy na zadní straně, takže zůstává jako nevyhrnutá část. Vypněte funkci plynulého začátku.

**HRNUTÍ A PŘEVOZ**

Hnutí a převoz je činnost pro zaplnění prohlubní pod úrovní návrhu povrchu zeminou.

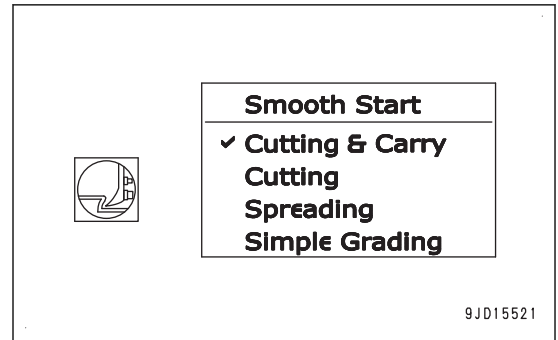


Existují 2 způsoby uvedené níže. Tyto způsoby použijte podle potřeby hutnění zahrnovaného místa.

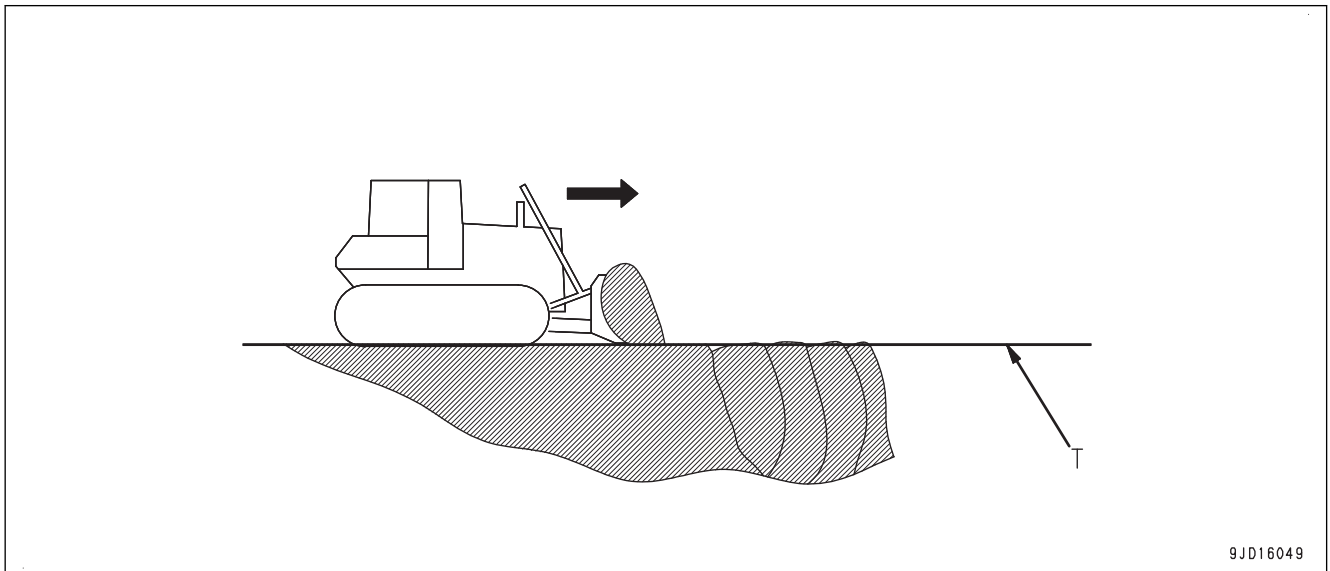
## PŘEVOZ ZEMINY DO PROHLUBNĚ

Tento způsob se používá, když není nutné zahrnované místo zhutňovat.

Vyberte možnost „Cutting & Carry“ (Hrnutí a převoz).



1. Automatickým ovládním radlice přidržte a přesuňte nahromaděnou zeminu k prohlubni.
2. Když se podržená zemina zcela vysype, jeďte strojem dozadu.  
Pokud vysypáváte zeminu z vyvýšeného místa, nechte zeminu na hromadě.



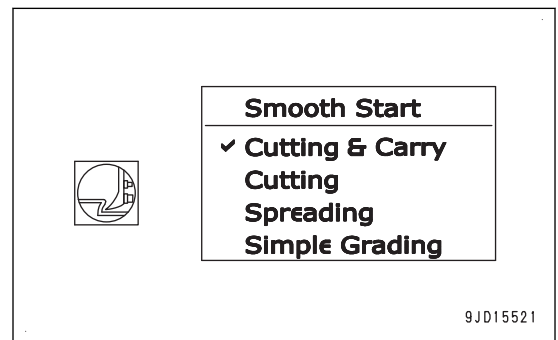
(T) Návrh povrchu

## PŘEVÁŽENÍ A ZHUTŇOVÁNÍ ZEMINY

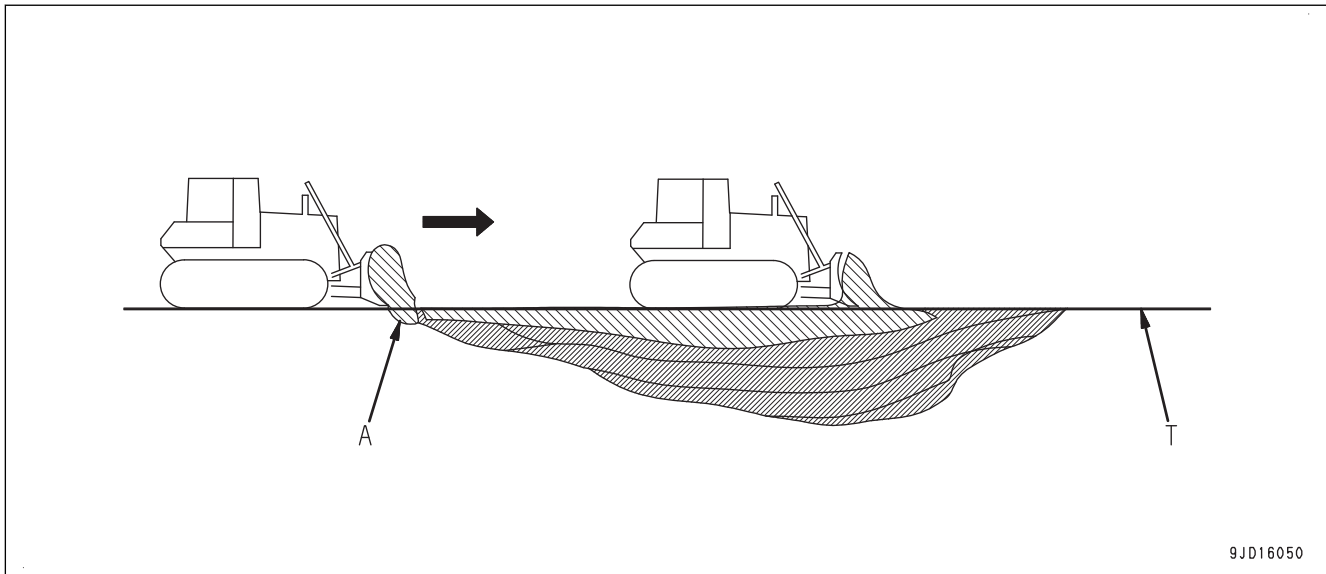
Tento způsob se používá, když je nutné zahrnované místo zhutňovat.

Tento způsob není vhodný pro činnost postupného plnění prohlubně hromaděním zeminy.

Vyberte možnost „Cutting & Carry“ (Hrnutí a převoz).



1. Automatickým ovládním radlice přidržte a přesuňte nahromaděnou zeminu k prohlubni.
2. Za místem (A), které je níže než návrh povrchu, ovládejte radlici automatickým ovládním radlice a pákou ovládním radlice.



(T) Návrh povrchu

### POZNÁMKA

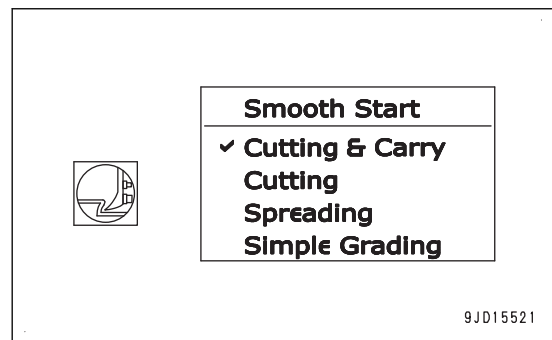
Pokud je při této operaci odchylka od návrhu povrchu do 200 mm, efektivnější je ovládání pákou ovládání radlice.

### ROZHRNOVÁNÍ

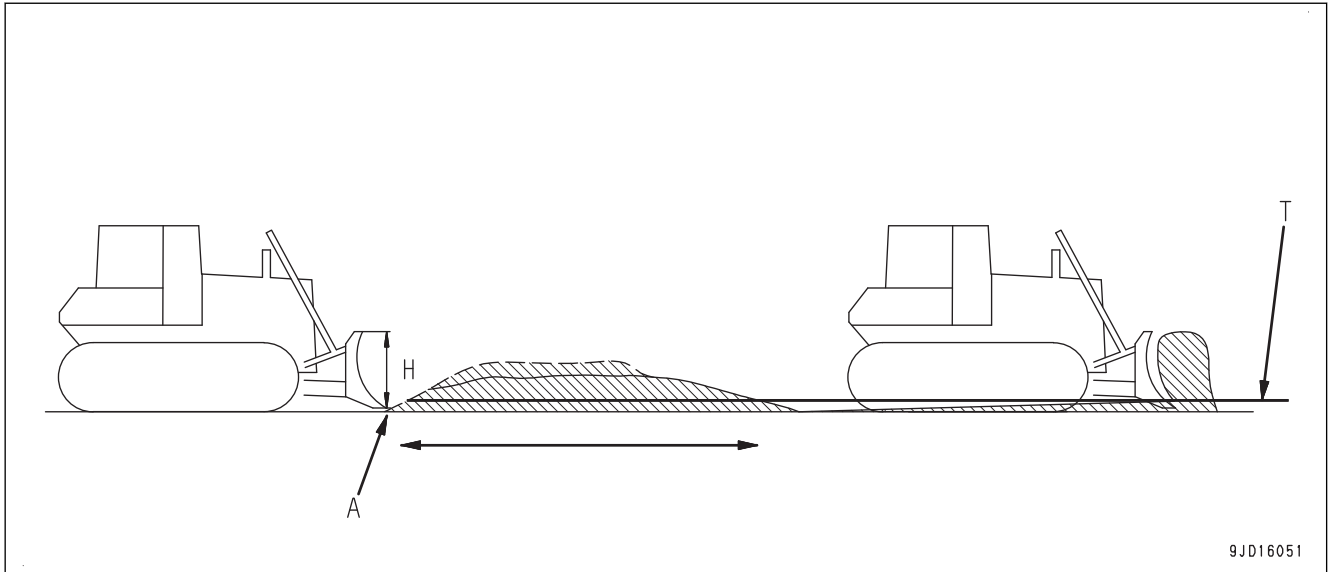
Rozhrnování je činnost rozhrnutí nahromaděné zeminy a zvýšení povrchu nad aktuální úroveň terénu.

### ROZHRNOVÁNÍ ZEMINY NA MÍSTA POD ÚROVNÍ HRANY RADLICE

Vyberte možnost „Cutting & Carry“ (Hnutí a převoz).



1. Nastavte návrh povrchu výše, než je aktuální terén.
2. Spust'te automatické ovládání radlice na pozici (A) před navršenou zeminou.  
Radlice automaticky drží nahromaděnou zeminu a rozhrnuje ji.
3. Když se podržená zemina zcela vysype, jed'te strojem dozadu.  
Stupňováním návrhu povrchu lze dosáhnout zhutněného vysokého terénu.



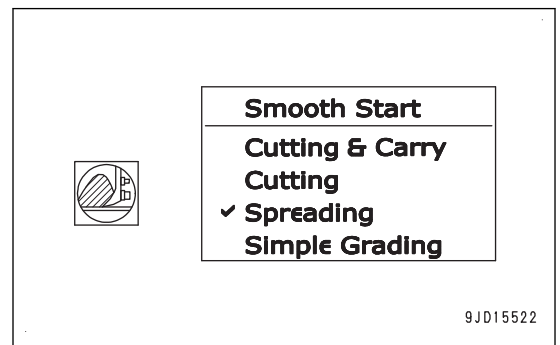
9JD16051

(T) Návrh povrchu

(H) Výška radlice

### ROZHRNOVÁNÍ ZEMINY NA MÍSTA NAD ÚROVNÍ HRANY RADLICE

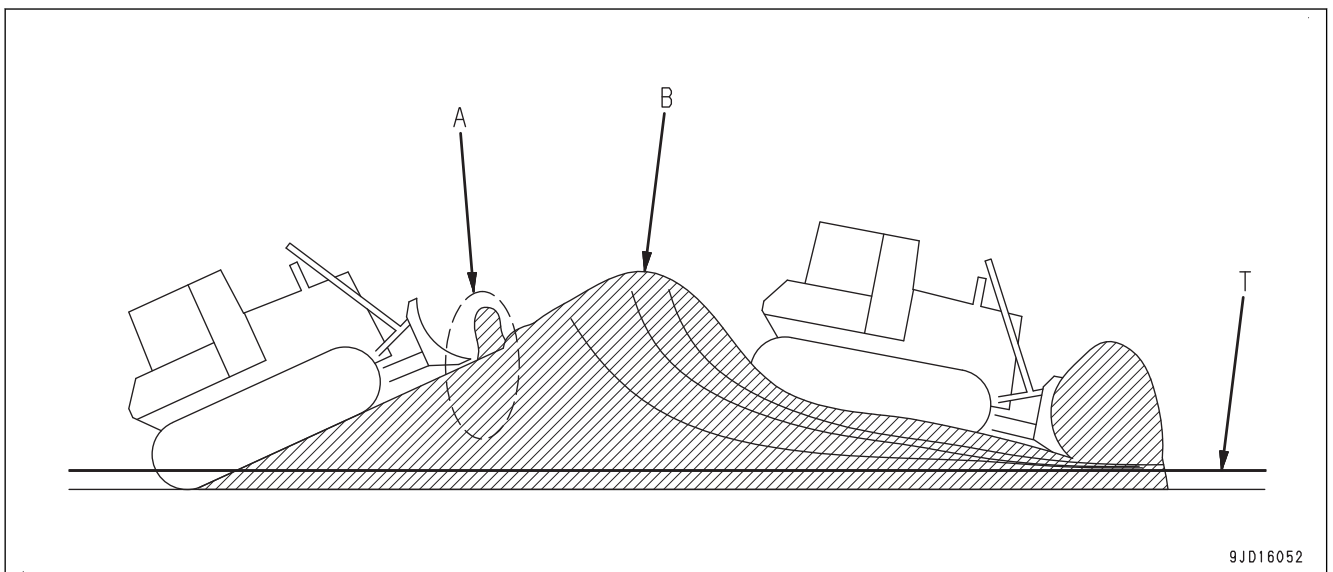
Vyberte možnost „Spreading“ (Rozhrnování).



9JD15522

V poloze (A), kde radlice drží nahromaděnou zeminu při shrnování nahoru, upravte držené množství pomocí automatického ovládání radlice i manuálního ovládání radlice pomocí ovládací páky radlice.

Z polohy (B), kde se stroj dostává přes vrchol a jede dolů, je účinné automatické ovládání radlice.

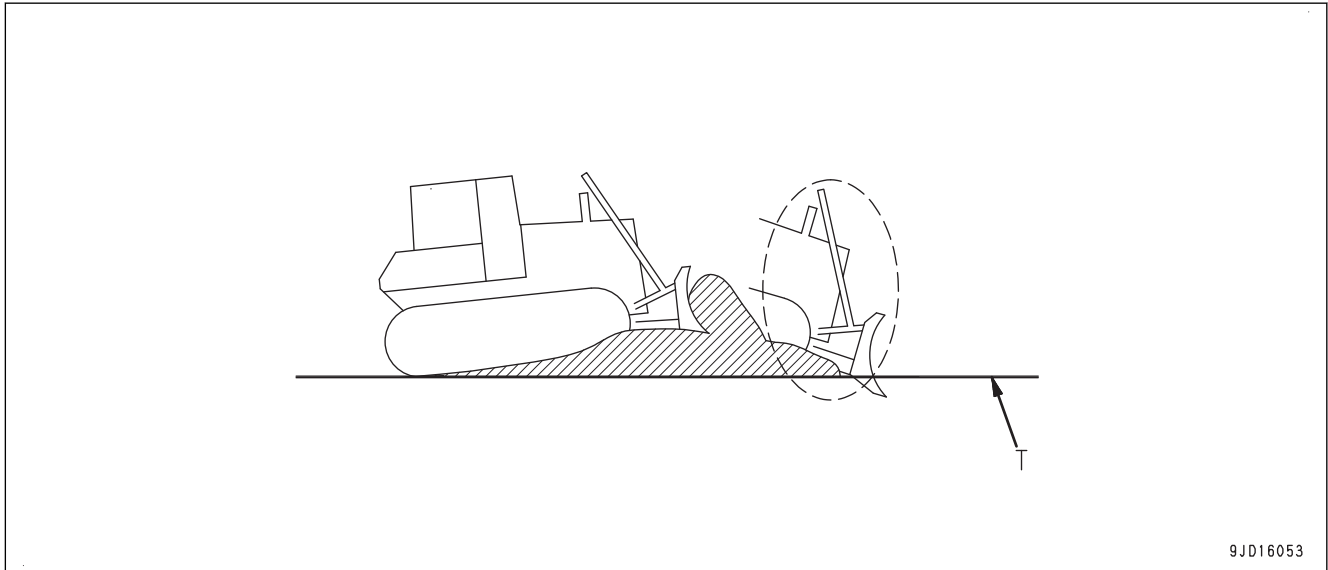


9JD16052

(T) Návrh povrchu

**POZNÁMKA**

Při jízdě dolů s hlubokým krokem nemusí rychlost radlice při automatickém ovládní stačit rychlosti klesání stroje a v terénu vzniká prohlubeň. Ve chvíli, kdy stroj začíná klesat, zvedněte radlici pomocí ovládací páky radlice.



9JD16053

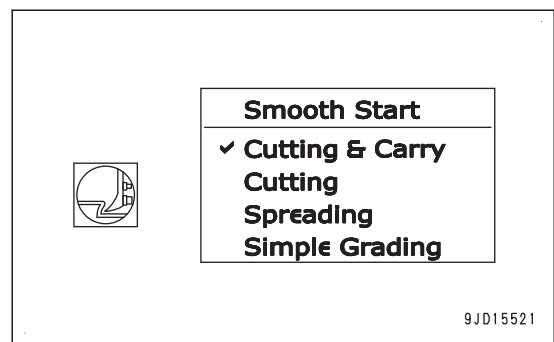
(T) Návrh povrchu

**ZVEDÁNÍ ÚROVNĚ TERÉNU (HRNUTÍ ZEMINY NAHORU)**

Zvedání úrovně terénu (hrnutí zeminy nahoru) je činnost hrnutí nahromaděné zeminy nahoru na svah.

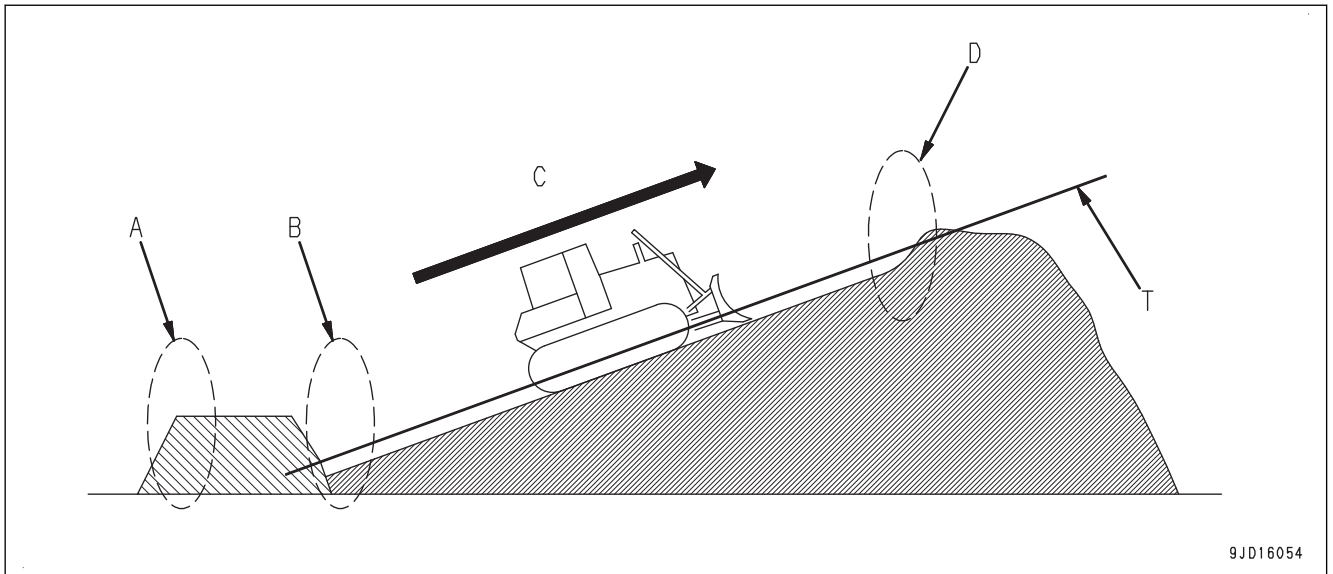
Vyberte možnost „Cutting & Carry“ (Hrnutí a převoz).

Když je návrh povrchu horizontální části proveden před svahem a na radlici působí malé zatížení, viz část „DOKONČOVACÍ PRÁCE V MÍSTĚ KONKÁVNÍHO BODU SVISLE (3-57)“.



9JD15521

1. V místě (A), kde shrnete dolů nahromaděnou zeminu a podržíte ji na radlici, ovládejte radlici pomocí ovládací páky radlice.
2. V místě (B), kde začnete stoupat, rovněž ovládejte radlici pomocí páky ovládní radlice.
3. Shrnijte zeminu nahoru.
  - Místo (C), kde je úhel malý.  
Automatické ovládní radlice je účinné.
  - Místo (D), kde je úhel ostrý.  
Zatížení radlice se může příliš snížit a úhel může být ostřejší.  
Upravte činnost pomocí automatického ovládní radlice i manuálního ovládní radlice pomocí páky ovládní radlice.

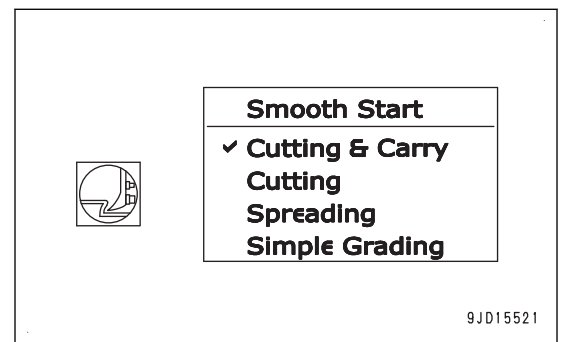


(T) Návrh povrchu

## HRNUTÍ A ZATOČENÍ

Hrnutí a zatočení je taková činnost, kdy stroj hrne nahromaděnou zeminu dopředu a rozhrnuje ji, přičemž mění směr.

Vyberte možnost „Cutting & Carry“ (Hrnutí a převoz).



Způsob automatického ovládání radlice je stejný jako při činnosti rozhrnování.

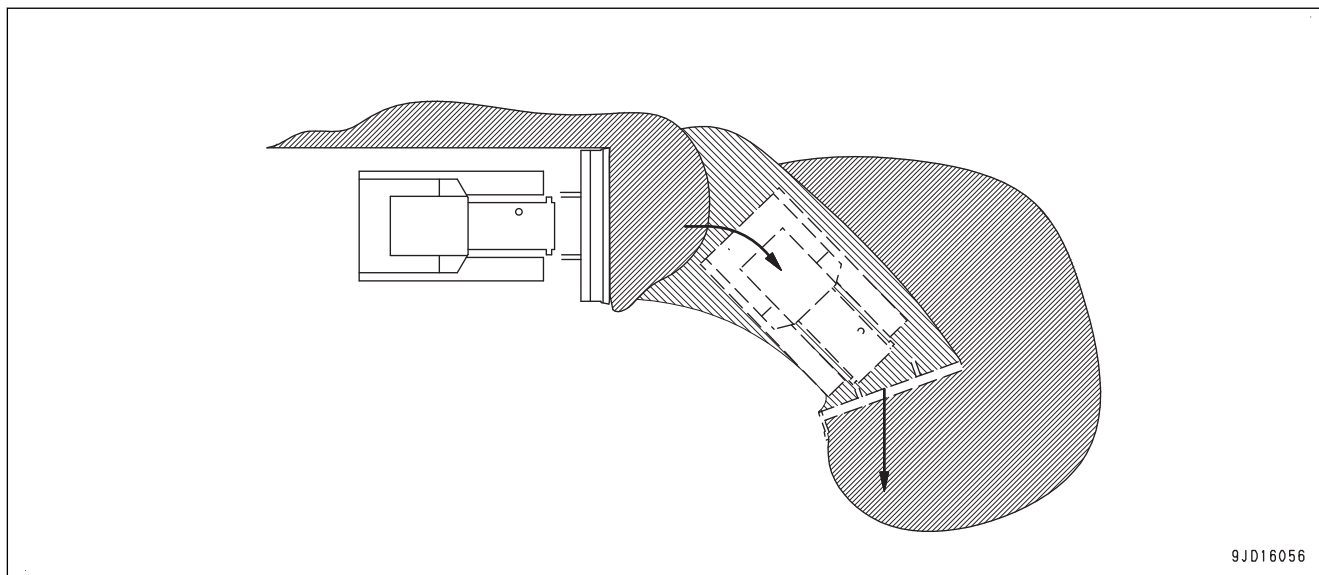
Rozhrnování je popsáno v části „ROZHRNOVÁNÍ (3-48)“.

Otočte stroj do směru rozhrnování.

### POZNÁMKA

Pokud natočíte radlici ve směru zatáčení, bude po stranách radlice unikat méně materiálu.

Změna úhlu není automatická činnost. Ke změně úhlu radlice použijte spínač úhlu.

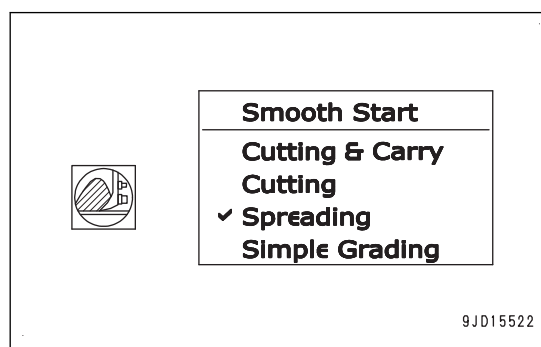


9JD16056

## BOČNÍ HRNUTÍ ZEMINY

Boční hrnutí zeminy je činnost shrnování zeminy dolů pomocí jedné strany radlice.

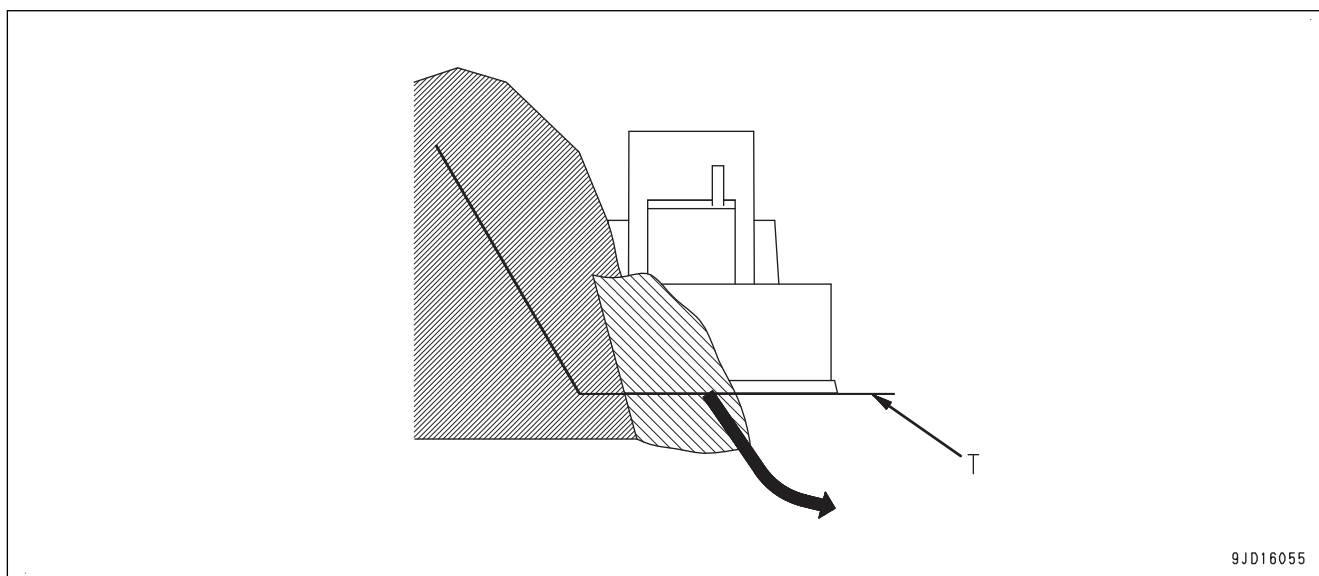
Vyberte možnost „Spreading“ (Rozhrnování).



9JD15522

Při shrnování tvrdé zeminy dolů pomocí automatického ovládání radlice, když zátěž působí pouze na jednu stranu radlice a radlice se příliš zařezává, dojde snadno k prokluzu jednoho pásu.

Upravte činnost pomocí automatického ovládání radlice i manuálního ovládání radlice pomocí páky ovládání radlice.



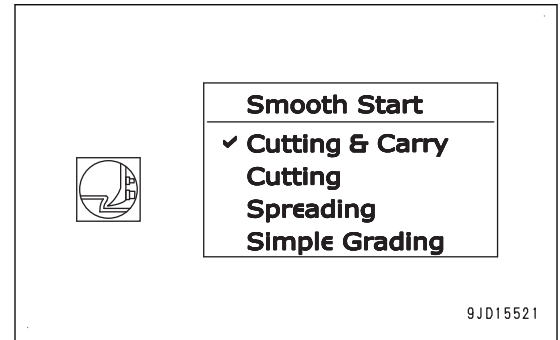
9JD16055

(T) Návrh povrchu

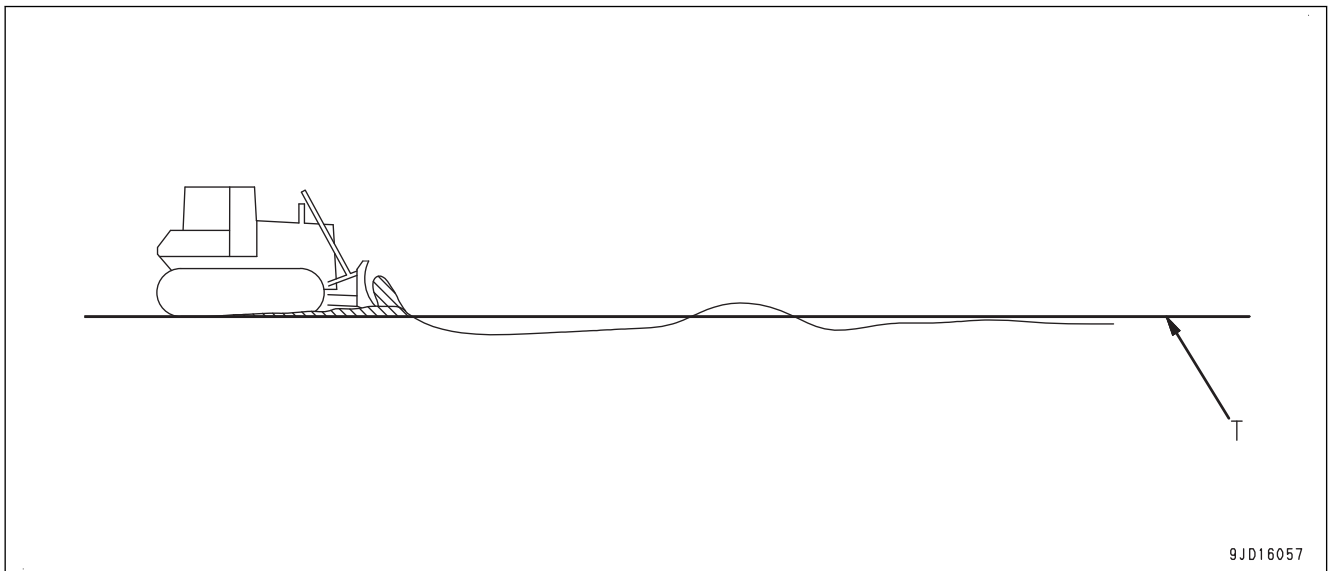
## SROVNÁVACÍ PRÁCE

Srovnávací práce je činnost dokončování terénu, když je aktuální terén podobný návrhu povrchu.

Vyberte možnost „Cutting & Carry“ (Hrnutí a převoz).



1. Spustíte automatické ovládání radlice a rozjedete se se strojem. Radlice bude automaticky rovnat terén.
2. Začněte na místě, které je nad úrovní návrhu povrchu, a převezte nahrnutou zeminu na nižší místo, které zahrnete.



(T) Návrh povrchu

- Pokud zůstane nějaké místo výše než návrh povrchu při prvním hrnutí, přejeďte přes toto místo několikrát, aby bylo upraveno podle návrhu.
- V závislosti na typu zeminy a pokud je pojezdová rychlost vysoká, může být srovnaný povrch nerovný. Snižte pojezdovou rychlost.

### POZNÁMKA

Když chcete zkontrolovat výšku návrhu povrchu pomocí radlice, umístěte multifunkční ovladač (páku řízení, jízdy vpřed/vzad a řazení) do polohy DOPŘEDU se sešlápnutým zpomalovacím/brzdovým pedálem a provedte činnost aktivace SPUŠTĚNÍ.

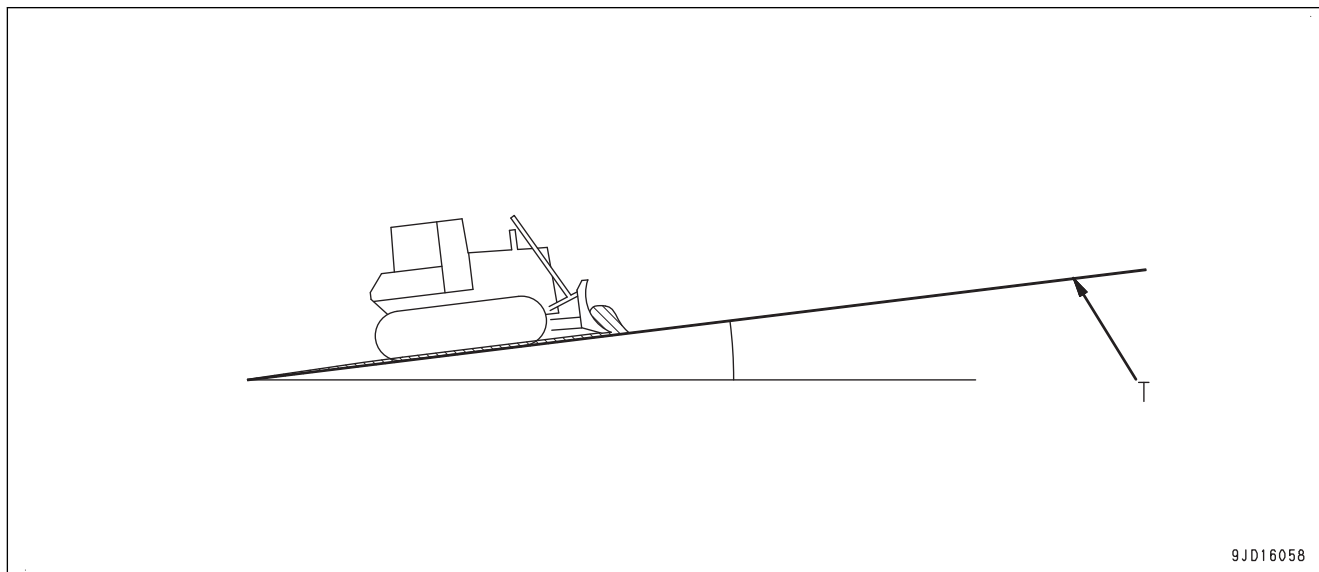
Postup aktivace SPUŠTĚNÍ je uveden v části „POSTUP AKTIVACE AUTOMATICKÉHO OVLÁDÁNÍ RADLICE (3-28)“.

Jelikož radlice půjde automaticky dolů do výšky návrhu povrchu, můžete zachytit vztah mezi strojem a návrhem povrchu. Nicméně, pokud je výška návrhu povrchu nižší než terén v místě styku s pásy, radlice nepůjde dolů pod terén.

I u návrhu povrchu, který není horizontální, lze použít automatické ovládání radlice.

Při otáčení stroje při srovnávacích pracích na svahu otáčejte stroj s velkým poloměrem otáčení nebo změňte směr stroje a tlačte zeminu šikmo k přímce, aby byl dokončovaný povrch hladký.

Na příkrém svahu je při srovnávacích pracích účinnější práce po vrstevnici nebo se svahu než práce do svahu.



9JD16058

(T) Návrh povrchu

### POZNÁMKA

Pokud při srovnávacích pracích vznikají vlny a srovnaný povrch je hrubý, možné příčiny mohou být následující. Najděte příčinu a proveďte nápravu.

Hlavní příčiny	Náprava
Nízká teplota hydraulického oleje.	Zahřívejte stroj, dokud se ukazatel teploty hydraulického oleje nenachází v zeleném rozsahu.
Činnost není vhodná pro automatické ovládání radlice.	Následující práce nejsou vhodné pro automatické ovládání radlice a mohou snížit reakci radlice. Vypněte automatické ovládání radlice a ovládejte radlici pomocí ovládací páky radlice. <ul style="list-style-type: none"> <li>Hrnutí nebo rýpání v tvrdé nebo zmrzlé zemině</li> <li>Práce na místě s nehomogenními půdními podmínkami</li> </ul> Srovnaný povrch může být nerovný v místě, kde se mění tvrdost terénu.
Ostré zatočení na svahu	Když stroj ostře zatočí na svahu nebo dojde k náhlé změně jeho směru, například nárazem na kámen, může se snížit přesnost srovnávání. Při otáčení stroje na svahu zvyšte poloměr otáčení.
Příliš vysoká rychlost pojezdu.	V závislosti na typu zeminy a pokud je pojezdová rychlost příliš vysoká, může být srovnaný povrch nerovný. Snižte pojezdovou rychlost.
Chybné nastavení úpravy odezvy pro automatické ovládání radlice	Zkontrolujte, zda je obsah nastavení úpravy odezvy vhodný pro typ zeminy, a dle potřeby znovu upravte. Podrobnosti jsou uvedeny v části „NASTAVENÍ ODEZVY AUTOMATICKÉHO OVLÁDÁNÍ RADLICE (3-40)“.
Nedostatečně přijímaný stav ze satelitů GNSS	Zkontrolujte dostatečnou viditelnost antény systému GNSS. Zkontrolujte, že se nevyskytují žádné překážky, např. strom, budova, vozidlo, útes apod., které by blokovaly nebo odrážely signály ze satelitů.



## SROVNÁVÁNÍ POZADU

Srovnávací práce v režimu srovnávání pozadu je možné provádět v následujících případech.

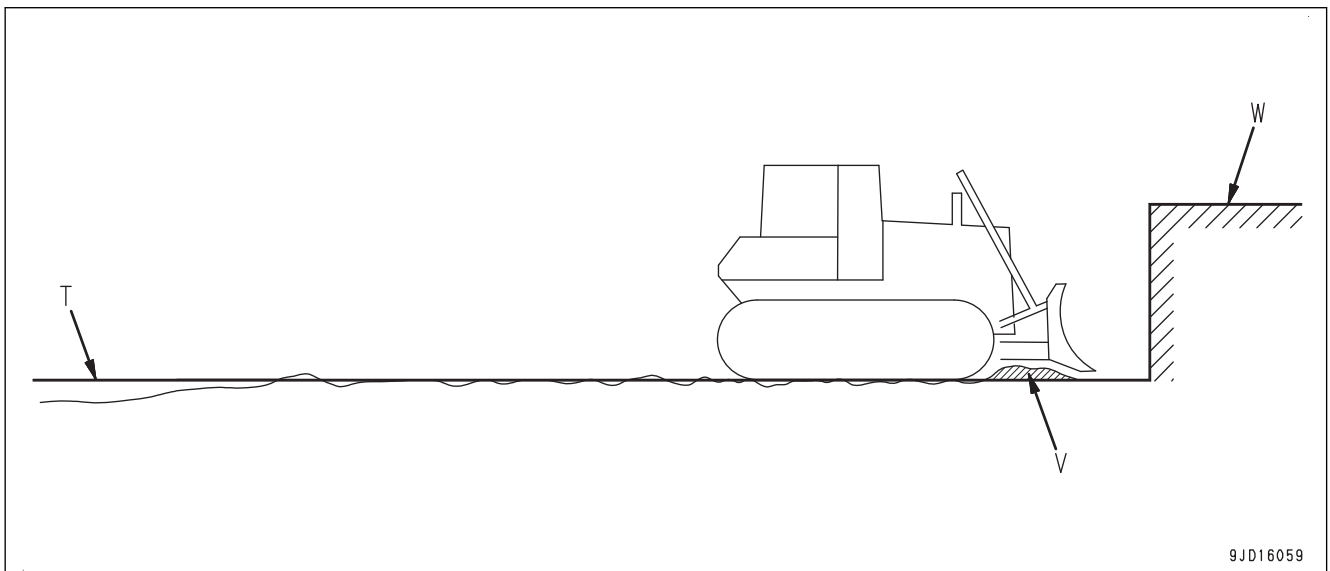
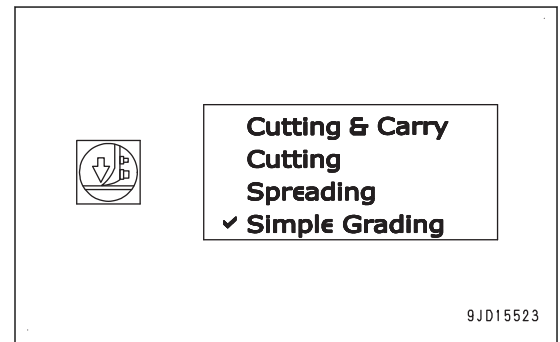
- Při tažení zbývající zeminy u zdi při pojezdu dozadu
- Při zakrývání stop pásů

Vyberte možnost „Simple Grading“ (Jednoduché srovnávání terénu).

### POZNÁMKA

Pokud je vybrána možnost „Simple Grading“ (Jednoduché srovnávání terénu), nemůžete nastavit režim Smooth Start (Plynulý začátek) a režim zatížení radlice.

1. Zapněte automatické ovládání radlice a zapněte režim srovnávání pozadu.  
Podrobnosti o způsobu výběru režimu srovnávání pozadu naleznete v části „OVLÁDÁNÍ REŽIMU SROVNÁVÁNÍ POZADU (3-31)“.
2. Zvedněte radlici pomocí ovládací páky radlice a popojeďte dostatečně dopředu, abyste udrželi zbývající zeminu na zadní straně radlice.
3. Se sešlápnutým zpomalovacím/brzdovým pedálem umístěte multifunkční ovladač (páku řízení, jízdy vpřed/vzad a řazení) do polohy VZAD a aktivujte SPUŠTĚNÍ.  
Postup aktivace SPUŠTĚNÍ je uveden v části „POSTUP AKTIVACE AUTOMATICKÉHO OVLÁDÁNÍ RADLICE (3-28)“.
4. Po spuštění radlice dolů se uvolněním pedálu zpomalení/brzdy pomalu rozjedte směrem vzad.
5. Držte zbývající zeminu na zadní straně radlice, převezte ji na místo pod úrovní návrhu povrchu a stop pásů, které chcete zahrnout.  
Při nadměrném zatížení radlice působí tlak na radlici a pásy prokluzují.  
Nastavte radlici zvednutím nebo „uvolněním“ pákou ovládání radlice.
6. Pokud zbývá nadměrné množství zeminy, několikrát odtáhněte část zeminy ze své strany.



(T) Návrh povrchu

(W) Překážky, např. zeď

(V) Zbývající zemina

### POZNÁMKA

Když stroj jede vzad, nastavení hrany radlice není vhodné pro shrnování.

Tento režim je určen pro dokončovací srovnávací práce, když je odchylka od návrhu povrchu malá.

## DOKONČOVACÍ PRÁCE NA BŘEHU


Dokončovací práce na břehu jsou dokončovací práce povrchu břehu.

## DOKONČOVACÍ PRÁCE NA SVAHU PŘI JÍZDĚ VODOROVNĚ

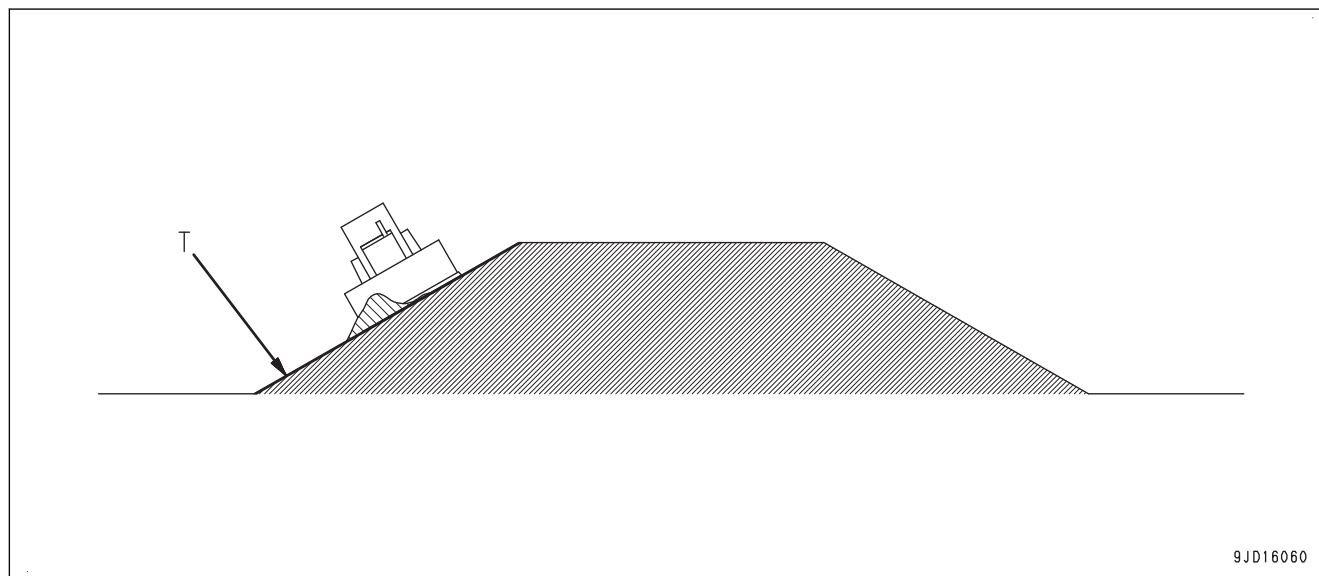
Při dokončování břehu pojezdem po vrstevnici svahu pracujte stejně jako při srovnávacích pracích.

Dokončovací práce jsou popsány v části „SROVNÁVACÍ PRÁCE (3-53)“.

Vyberte možnost „Cutting & Carry“ (Hrnutí a převoz) nebo „Simple Grading“ (Jednoduché srovnávání terénu).

	<b>Smooth Start</b> ✓ Cutting & Carry Cutting Spreading Simple Grading
	<b>Cutting &amp; Carry</b> Cutting Spreading ✓ Simple Grading

9JD15524



(T) Návrh povrchu

### POZNÁMKA

Pokud je potřeba zatáčet, abyste vyvázli z bočního prokluzu stroje při pojezdu po vrstevnici svahu, vyhněte se bočnímu prokluzu následujícím postupem.

- Snižte zatížení na radlici.  
Při dokončovacích pracích na svahu při jízdě vodorovně doporučujeme nastavit hloubku hrnutí na 10 až 20 mm.
- Snižte pojezdovou rychlost.  
Při jízdě na svahu vodorovně doporučujeme nastavit převod na 1. stupeň.
- Nejezděte se strojem po vrstevnici, ale jezděte po diagonále.

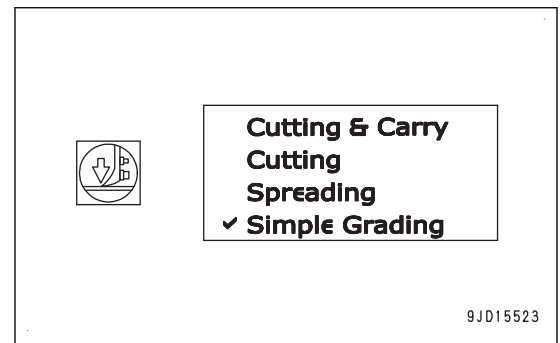
## DOKONČOVACÍ PRÁCE V MÍSTĚ KONKÁVNÍHO BODU SVISLE

Jedná se o činnost dokončování břehu přeježděním místa, kde se ostře mění úhel návrhu povrchu.

Vyberte možnost „Simple Grading“ (Jednoduché srovnávání terénu).

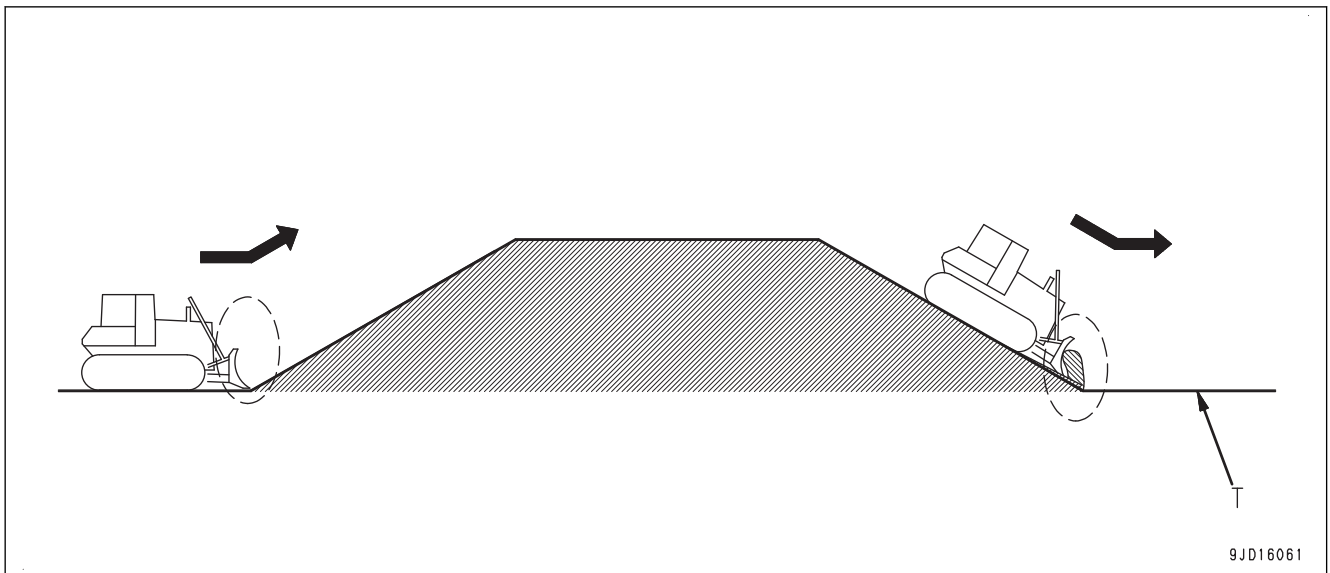
### POZNÁMKA

Pokud je vybrána možnost „Simple Grading“ (Jednoduché srovnávání terénu), nemůžete nastavit režim Smooth Start (Plynulý začátek) a režim zatížení radlice.



V místě, kde se ostře mění úhel návrhu povrchu, použijte zpomalovací/brzdový pedál a snižte pojezdovou rychlost.

Pokud je režim hnutí nastaven na „Simple Grading“ (Jednoduché srovnávání), hrana radlice vždy kopíruje návrh terénu. I když je radlice zatížená, automaticky se nezvedne. Proto použijte pro dokončovací práce při nízkém zatížení tento způsob.



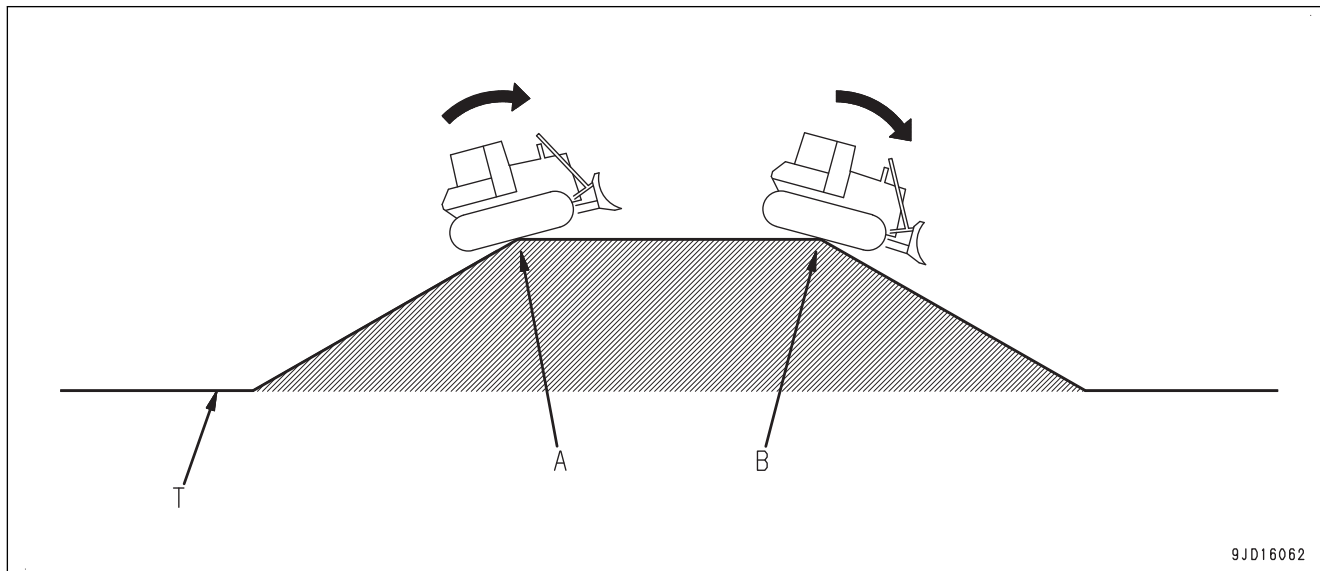
(T) Návrh povrchu

Pokud je délka svahu menší než celková délka stroje, přesnost dokončovacích prací v inflexním konkávním bodě bude horší. V těchto případech postupujte následovně:

- Použijte jak automatické ovládání radlice i ovládání radlice pomocí ovládací páky radlice.
- Změňte směr práce stroje.

## DOKONČOVACÍ PRÁCE V MÍSTĚ KONVEXNÍHO BODU

- V konvexních inflexních bodech (A) a (B) použijte při dokončovacích pracích páku ovládání radlice nebo jedte napříč.
- K zachování rychlosti pracovního vybavení je doporučeno používat režim brzdy. Pokud je použit režim brzdy, je rychlost jízdy snížena bez snížení otáček motoru.

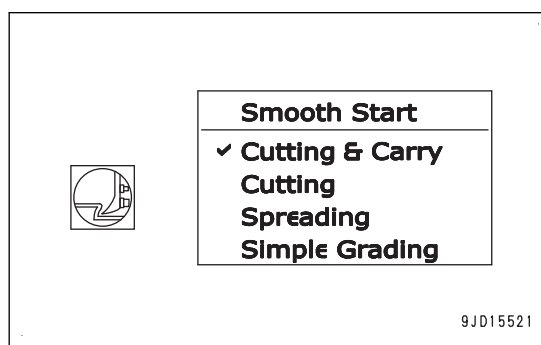


(T) Návrh povrchu

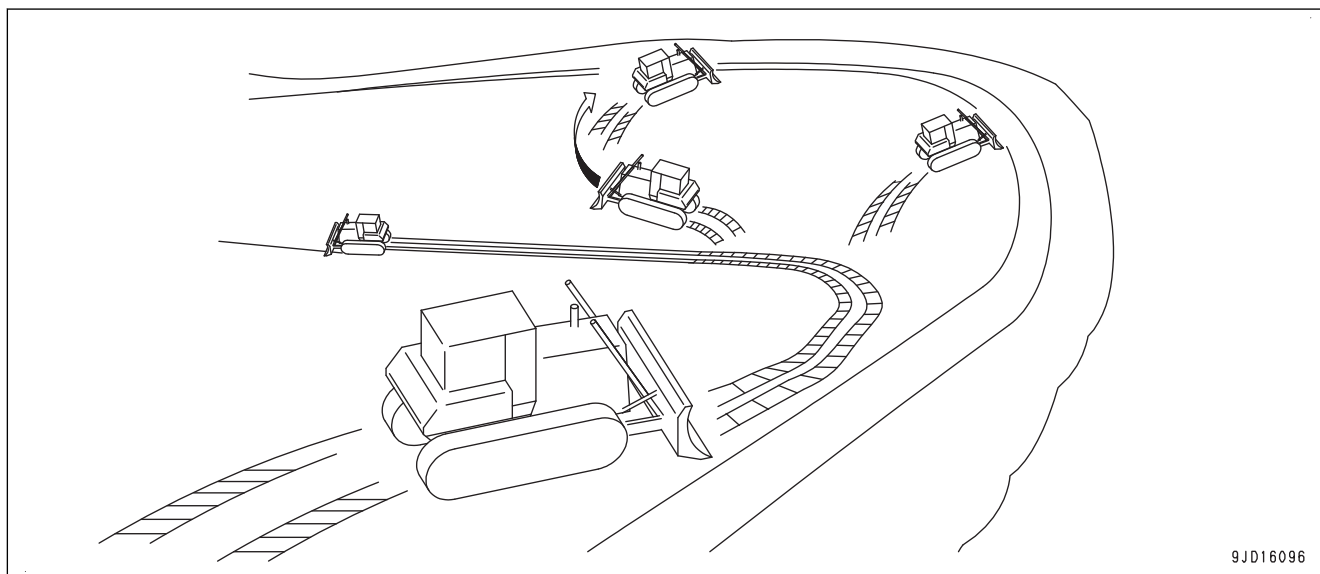
### ČINNOST SUPERELEVACE

Činnost superelevace je vytváření navrženého 3D zakřiveného povrchu hrutím.

Vyberte možnost „Cutting & Carry“ (Hnutí a převoz).



Pomocí automatického ovládání radlice vytvořte a dokončete zakřivený povrch, který nemá inflexní bod.



# PŘEPRAVA

Přeprava stroje

Pokud budete stroj přepravovat, kontaktujte vašeho distributora Komatsu.

Celková výška a váha stroje, držák antény GNSS a snímač zdvihu válce na pracovním vybavení jsou jiné než u stroje bez ICT. Celková váha stroje viz „TECHNICKÉ ÚDAJE (5-2)“.

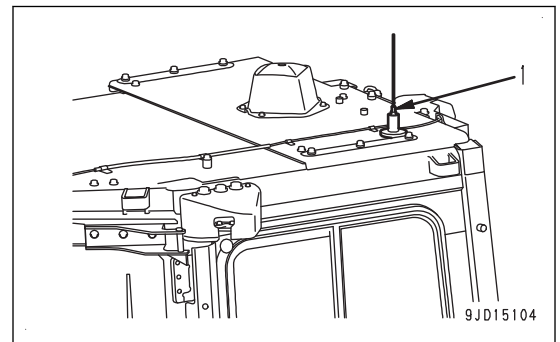
## UPOZORNĚNÍ

**Pokud není připojeno pracovní vybavení, nenechte válec otáčet. Pokud odebíráte držák antény GNSS, aby se snížila celková výška stroje, nejprve odmontujte anténu přijímače.**

## ODEBRÁNÍ KABELU ANTÉNY PŘIJÍMAČE

Při přepravě stroje odeberte anténu přijímače (1).

	Celková výška ( mm )
Pokud není odebrána anténa přijímače	3535
Pokud je odebrána anténa přijímače	3340



## VÝSTRAHY PRO DLOUHODOBOU ODSTÁVKU

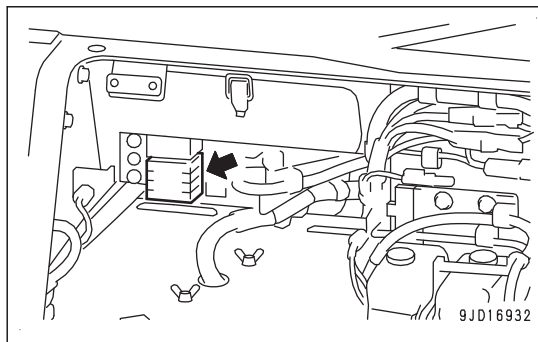
Postup pro dlouhodobou odstávku (1 měsíc a více) je popsán v Příručce pro provoz a údržbu standardního stroje v kapitolách „PROVOZ“ a „DLOUHODOBÁ ODSTÁVKA“.

Manipulace se spínačem odpojení baterie tohoto stroje se od standardního stroje liší.

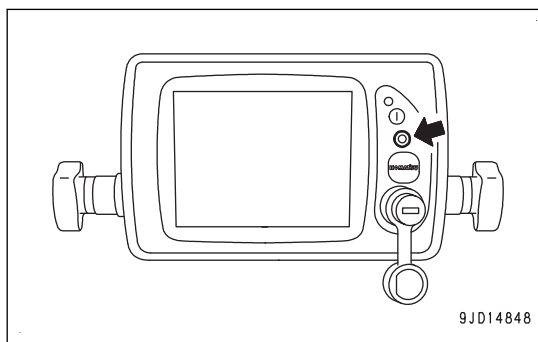
### PŘED DLOUHODOBÝM USKLADNĚNÍM OTOČTE SPÍNAČEM ODPOJENÍ BATERIE DO POLOHY ODPOJENO

Před čtením této části se seznamte s informacemi o „PROVOZU“ a o „SPÍNAČI ODPOJENÍ BATERIE“ v Příručce pro provoz a údržbu standardního stroje.

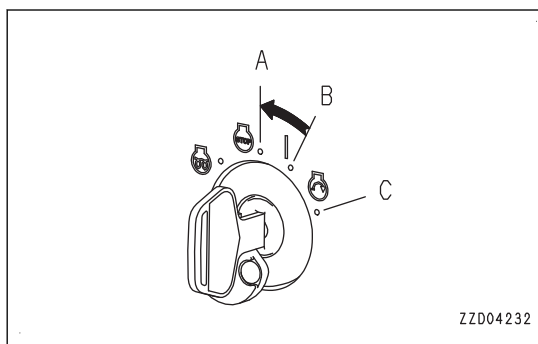
Spínač odpojení baterie je pod krytem pro kontrolu baterie na levé straně stroje.



1. Vypněte napájení řídicí jednotky stisknutím červeného vypínače.



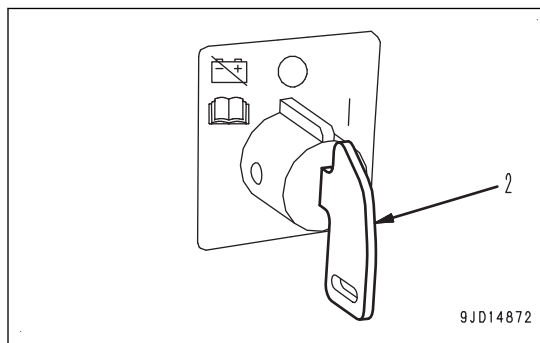
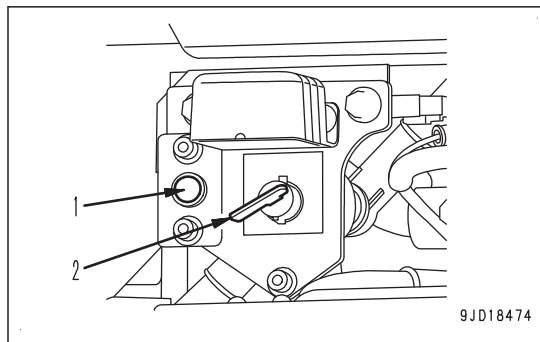
2. Otočte spínač zapalování do polohy VYPNUTO (A).



3. Zkontrolujte, že se operační systém Windows® řídicí jednotky zcela vypnul.
4. Když nesvítil kontrolka systému (1), otočte spínač odpojení baterie (2) do polohy VYPNUTO a vytáhněte klíč.

**UPOZORNĚNÍ**

**Kontrolka provozu systému neodpovídá řídicí jednotce. Vždy zkontrolujte, že je operační systém Windows® zcela vypnutý, teprve poté manipulujte se spínačem odpojení baterie.**



# POTÍŽE A NÁPRAVNÁ OPATŘENÍ

## OSTATNÍ PORUCHY

### PROBLÉMY ŘÍDICÍ JEDNOTKY A JEJICH NÁPRAVA

- U opatření označených v příslušném sloupci (\*) vždy kontaktujte svého distributora Komatsu.
- V případě nalezení problémů nebo poruch, které nejsou popsány níže, kontaktujte svého distributora Komatsu a požádejte jej o opravu.

Problém	Hlavní příčiny	Náprava
Řídicí jednotku nelze zapnout.	Vadná kabeláž	Kontrola konektoru na zadní straně řídicí jednotky, zda není rozpojený, kontrola a oprava přerušného obvodu. (*)
	Příliš krátké stisknutí vypínače řídicí jednotky.	Přidržte stisknutý vypínač řídicí jednotky.
	Spálená pojistka	Kontrola, oprava. (*)
	Nedostatečné nabití baterie	Nabijte baterii.
	Spínač odpojení baterie je v poloze VYPNUTO	Otočte do polohy ZAPNUTO.
Řídicí jednotka se zasekává (dotýká obrazovka nereaguje).	Vadná řídicí jednotka	Restartujte řídicí jednotku.
		Kontrola, výměna. (*)
Obrazovka se automaticky mění na obrazovku operačního systému Windows®.	Vadná řídicí jednotka	Restartujte řídicí jednotku.
		Kontrola, výměna. (*)
Zpráva o resetu konce zdvihu válce nezmizí.	Chybný postup činnosti	Resetujte koncovou polohu válce. Podrobnosti jsou uvedeny v části „RESET KONCOVÉ POLOHY VÁLCE (3-16)“.
	Chybný vstup délky polohovacího nosníku	Zadání správné délky polohovacího nosníku. Podrobnosti jsou uvedeny v části „ZADÁNÍ DÉLKY POLOHOVACÍHO NOSNÍKU (3-22)“.
	Vadný snímač koncové polohy	Kontrola, výměna. (*)



Problém	Hlavní příčiny	Náprava
Úprava hodnoty kompenzace elevace radlice je vyšší než 50 mm.	Chybný vstup míry opotřebení	Zadání správné míry opotřebení. Podrobnosti jsou uvedeny v části „POSTUP ZADÁNÍ MÍRY OPOTŘEBENÍ HRANY RADLICE A PÁSŮ (3-23)“.
	Chybný vstup délky polohovacího nosníku	Zadání správné délky polohovacího nosníku. Podrobnosti jsou uvedeny v části „ZADÁNÍ DÉLKY POLOHOVACÍHO NOSNÍKU (3-22)“.
	Konec zdvihu není resetován.	Resetujte koncovou polohu válce. Podrobnosti jsou uvedeny v části „RESET KONCOVÉ POLOHY VÁLCE (3-16)“.
	Chybné nastavení základnové stanice, základního bodu a kontrolního bodu.	Nastavte správně.
	Při přibližování k základnímu bodu je stroj otočen.	Přiblížení se přímým pojezdem.
	Nedostatečně přijímaný stav ze satelitů GNSS	Změna provozního časového pásma. Přemístěte se na místo s otevřeným výhledem na oblohu.
Přesnost dokončování je nízká.	Chybný vstup míry opotřebení	Zadání správné míry opotřebení. Podrobnosti jsou uvedeny v části „POSTUP ZADÁNÍ MÍRY OPOTŘEBENÍ HRANY RADLICE A PÁSŮ (3-23)“.
	Chybný vstup délky polohovacího nosníku	Zadání správné délky polohovacího nosníku. Podrobnosti jsou uvedeny v části „ZADÁNÍ DÉLKY POLOHOVACÍHO NOSNÍKU (3-22)“.
	Konec zdvihu není resetován.	Resetujte koncovou polohu válce. Podrobnosti jsou uvedeny v části „RESET KONCOVÉ POLOHY VÁLCE (3-16)“.
	Chybné nastavení základnové stanice, základního bodu a kontrolního bodu.	Nastavte správně.
	Při přibližování k základnímu bodu je stroj otočen.	Přiblížení se přímým pojezdem.
	Nedostatečně přijímaný stav ze satelitů GNSS	Změna provozního časového pásma. Přemístěte se na místo s otevřeným výhledem na oblohu.
Na obrazovce řídicí jednotky se nezobrazuje text „AUTO“.	-	Kontrola. Podrobnosti jsou uvedeny v části „SPÍNAČ AUTOMATICKÉHO/MANUÁLNÍHO PROVOZU (3-6)“.
Při stisknutí tlačítka kompenzace hnutí/zahrnování řídicí jednotka nereaguje.	Vadný spínač, vadná kabeláž	Kontrola, oprava. (*)

Problém	Hlavní příčiny	Náprava
Kontrolka spínače režimu srovnávání pozadu se při otočení spínače zapalování do ZAPNUTÉ polohy nerozsvítí.	Vadný spínač, vadná kabeláž	Kontrola, oprava. (*)
Při stisknutí spínače režimu srovnávání pozadu nezazní zvuková výstraha.	Chybný postup činnosti	Stiskněte spínač režimu srovnávání pozadu, když je zapnuto automatické ovládání radlice (na řídicí jednotce je zobrazen text „AUTO“). Podrobnosti jsou uvedeny v části „SPÍNAČ REŽIMU SROVNÁVÁNÍ POZADU (3-10)“.
	Vadný spínač, vadná kabeláž	Kontrola, oprava. (*)

### KDYŽ JE NA ŘÍDICÍ JEDNOTCE ZOBRAZENA ZPRÁVA

- Pokud je na obrazovce řídicí jednotky zobrazena zpráva, postupujte podle následující tabulky.
- U opatření označených v příslušném sloupci (\*) vždy kontaktujte vašeho distributora Komatsu.
- Při zapínání řídicí jednotky nebo při jejím obnovování po nenormálním stavu, zobrazuje se zpráva po dobu obnovení systému. Vyčkejte několik minut, až dojde k obnovení systému.
- Pokud dojde k jakémukoliv nenormálnímu stavu řídicí jednotky, restartujte jednu jednotku. Poté zkontrolujte, zda došlo k obnovení do normálního stavu.

Zobrazení na obrazovce řídicí jednotky				Hlavní příčiny	Náprava
Tlačítko ovládání elevace (Levý dolní roh hlavního okna)		Klávesa ovládání sklonu (Pravý dolní roh hlavního okna)			
GPS receiver not connected! (Přijímač GPS není připojen!)	(Červená)	Slope sensor not connected! (Snímač sklonu není připojen!)	(Červená)	System se spouští.	Čekejte.
				Vadná kabeláž	Kontrola, oprava. (*)
Waiting for radio link... (Čekání na rádiové spojení)	(Červená)	-	-	System se spouští.	Čekejte.
				Napájení základnové stanice je vypnuté.	Zapněte napájení základnové stanice.
				Slabý rádiový signál.	Přemístěte stroj blíže základnové stanici.
-	-	IMU sensor not connected (Snímač IMU není připojen)	(Červená)	System se spouští.	Čekejte.
				Vadná kabeláž	Kontrola, oprava. (*)
				Vadný snímač IMU	Kontrola, výměna. (*)
Waiting for satellites... (Čekání na satelity)	(Červená)	-	-	System se spouští.	Čekejte.
				Nejsou přijímány signály ze satelitů GNSS.	Přemístěte stroj na místo s otevřeným výhledem na oblohu.
				Vadná kabeláž	Kontrola, oprava. (*)

Zobrazení na obrazovce řídicí jednotky				Hlavní příčiny	Náprava
Tlačítko ovládání elevace (Levý dolní roh hlavního okna)	Klávesa ovládání sklonu (Pravý dolní roh hlavního okna)				
-	-	Komatsu controller not connected! (Řídicí jednotka Komatsu není připojena!)	(Červená)	Zapalování stroje je vypnuté. Vadná kabeláž	Otočte spínač zapalování stroje do zapnuté polohy. Kontrola, oprava. (*)
-	-	Cylinder Stroke Reading Abnormal (Abnormální odečet zdvihu válce)	(Červená)	Monitor stroje zobrazuje abnormalitu.	Zkontrolujte podrobnosti na displeji a proveďte opravu. (*)
-	-	Komatsu CAN Comms Abnormal (Abnormální komunikace CAN Komatsu)	(Červená)	Monitor stroje zobrazuje abnormalitu.	Zkontrolujte podrobnosti na displeji a proveďte opravu. (*)
-	-	Komatsu Machine Trouble (Potíže se strojem Komatsu)	(Červená)	Monitor stroje zobrazuje abnormalitu.	Zkontrolujte podrobnosti na displeji a proveďte opravu. (*)
Waiting to initialize... (Čekání na inicializaci)	(Červená)	-	-	Systém se spouští.	Čekejte.
				Nedostatečně přijímaný stav ze satelitů GNSS	Přesuňte stroj pod otevřené nebo vyčkejte, až se komunikace se satelitem GNSS zlepší.
-	-	System Initializing (Inicializace systému)	(Červená)	Systém se spouští.	Čekejte.
Initializing (Inicializace)	(Červená)	-	-	Systém se spouští.	Čekejte.
Configuring GPS (Konfigurování GPS)	(Červená)	-	-	Systém se spouští.	Čekejte.
No GPS localization (Žádné určení polohy pomocí GPS)	(Zelená)	-	-	Ještě není nastaven soubor kontrolních bodů.	Vyberte soubor projektu, který obsahuje kontrolní body. Podrobnosti jsou uvedeny v části „POSTUP IMPORTU A NASTAVENÍ SOUBORŮ PROJEKTU (4-7)“. Nastavte soubor kontrolních bodů. Podrobnosti jsou uvedeny v části „POSTUP IMPORTOVÁNÍ SOUBORŮ KONTROLNÍHO BODU (4-12)“.

Zobrazení na obrazovce řídicí jednotky				Hlavní příčiny	Náprava
Tlačítko ovládání elevace (Levý dolní roh hlavního okna)	Klávesa ovládání sklonu (Pravý dolní roh hlavního okna)				
Low precisions... (Nízká přesnost)	(Oranžová)	-	-	Přesnost zaměření polohy se stává horší, než je nastavena v „Nastavení stroje...“ Podrobnosti jsou uvedeny v části „NASTAVENÍ PŘIPOJENÍ KE STROJI (4-32)“.	Přesuňte stroj pod otevřené nebe nebo vyčkejte, až se komunikace se satelitem GNSS zlepší. Pokud není přesnost dokončení důležitá, můžete pokračovat v práci.
-	-	Heading Initializing (Inicializace směru)	(Oranžová)	Není znám směr stroje.	Popojedte strojem dozadu a dopředu. Na zastaveném stroji umístěte multifunkční ovladač (páku řízení, jízdy vpřed/vzad a řazení) do NEUTRÁLNÍ polohy.
Out of design area... (Mimo oblast návrhu)	(Zelená)	Out of design area... (Mimo oblast návrhu)	(Zelená)	Není vybrán soubor projektu.	Vyberte soubor projektu, který obsahuje navržený povrch. Podrobnosti jsou uvedeny v části „POSTUP IMPORTU A NASTAVENÍ SOUBORŮ PROJEKTU (4-7)“.
				Není vybrán návrh povrchu.	Nastavte data návrhu. Podrobnosti jsou uvedeny v části „POSTUP VÝBĚRU AKTIVNÍHO SOUBORU POVRCHU (4-30)“.
				Mimo rozsah vybraného návrhu povrchu	Přesuňte stroj tak, aby byl umístěn v rámci rozsahu návrhu povrchu.
-	-	1.\$%	(Červená)	Systémová chyba	Postupujte podle dalších zpráv, které se zobrazí současně.

### KDYŽ JE NA ŘÍDICÍ JEDNOTCE ZOBRAZENA ZPRÁVA V MÍSTNÍM OKNĚ

Zobrazení na obrazovce řídicí jednotky		Hlavní příčiny	Náprava
Zpráva v místním okně (střed obrazovky)			
AUTO Control Disengaged! (Automatické ovládání deaktivováno!)	(Červená)	Automatické ovládání radlice se vypnulo.	Stiskněte spínač automatického/manuálního provozu. Podrobnosti jsou uvedeny v části „SPÍNAČ AUTOMATICKÉHO/MANUÁLNÍHO PROVOZU (3-6)“.

Zobrazení na obrazovce řídicí jednotky		Hlavní příčiny	Náprava
Zpráva v místním okně (střed obrazovky)			
Cylinder Sensor Reset Request! (Vyžadován reset snímače válce!) Please move the Lift cylinder to stroke end and keep it there for 2 seconds. (Posuňte válec zvedání do konce zdvihu a ponechte jej zde 2 sekundy.)	(Šedá)	Reset koncové polohy válce zvedání není dokončen.	Vynulujte koncovou polohu válce. Podrobnosti jsou uvedeny v části „RESET KONCOVÉ POLOHY VÁLCE (3-16)“.
Cylinder Sensor Reset Request! (Vyžadován reset snímače válce!) Please move the Tilt cylinder to stroke end and keep it there for 2 seconds. (Posuňte válec náklonu do konce zdvihu a ponechte jej zde 2 sekundy.)	(Šedá)	Reset koncové polohy válce náklonu není dokončen.	
Cylinder Sensor Reset Request! (Vyžadován reset snímače válce!) Please move the Angle cylinder to stroke end and keep it there for 2 seconds. (Posuňte válec naklopení do konce zdvihu a ponechte jej zde 2 sekundy.)	(Šedá)	Reset koncové polohy válce naklopení není dokončen.	



# **POUŽÍVÁNÍ ŘÍDICÍ JEDNOT- KY**

**OBSAH**

ÚVOD .....	4-4
FUNKCE KLÁVESNICE .....	4-4
POSTUP ZADÁVÁNÍ HODNOT Z ALFANUMERICKÉ KLÁVESNICE .....	4-5
POSTUP ZADÁVÁNÍ HODNOT Z NUMERICKÉ KLÁVESNICE .....	4-5
POSTUP ZOBRAZENÍ HLAVNÍ NABÍDKY .....	4-6
NABÍDKA FILE (SOUBOR) .....	4-7
SOUBORY PROJEKTU .....	4-7
POSTUP IMPORTU A NASTAVENÍ SOUBORŮ PROJEKTU .....	4-7
POSTUP IMPORTOVÁNÍ SOUBORŮ PROJEKTU .....	4-8
POSTUP VYTVOŘENÍ SOUBORU PROJEKTU .....	4-9
POSTUP EXPORTU SOUBORU PROJEKTU .....	4-10
SOUBORY KONTROLNÍHO BODU .....	4-12
POSTUP IMPORTOVÁNÍ SOUBORŮ KONTROLNÍHO BODU .....	4-12
VRSTVY .....	4-15
POSTUP IMPORTOVÁNÍ VRSTVY .....	4-15
DATA BODU .....	4-16
POSTUP REGISTRACE DAT BODU .....	4-16
SOUBOR POVRCHU .....	4-17
POSTUP IMPORTOVÁNÍ SOUBORŮ POVRCHU .....	4-18
POSTUP VYTVÁŘENÍ SOUBORŮ PLOCHÉHO POVRCHU .....	4-20
POSTUP VYTVÁŘENÍ SOUBORŮ POVRCHU SVAHU .....	4-22
POSTUP VYTVÁŘENÍ SOUBORŮ POVRCHU KORUNY SILNICE .....	4-24
POSTUP VYTVÁŘENÍ TROJÚHELNÍKOVÝCH POVRCHŮ ZE SOUBORU TOPOGRAFICKÉHO MĚŘENÍ .....	4-26
POSTUP VYTVOŘENÍ SOUBORŮ POVRCHU REFLEKTUJÍCÍ ZVÝŠENÍ NEBO SNÍŽENÍ EXISTUJÍCÍHO POVRCHU .....	4-27
POSTUP VYTVOŘENÍ SOUBORU VYROVNÁNÍ PODLOŽÍ AKTIVNÍHO VYROVNÁNÍ .....	4-28
AKTIVNÍ SOUBOR .....	4-30
POSTUP VÝBĚRU AKTIVNÍHO SOUBORU POVRCHU .....	4-30
POSTUP VÝBĚRU AKTIVNÍHO SOUBORU VYROVNÁNÍ .....	4-30
POSTUP VÝBĚRU ZOBRAZENÍ AKTIVNÍHO REÁLNÉHO STAVU .....	4-31
UKONČENÍ APLIKACE 3DMC .....	4-31
POSTUP UKONČENÍ APLIKACE 3DMC .....	4-31
NABÍDKA CONTROL (OVLÁDÁNÍ) .....	4-32
NASTAVENÍ STROJE .....	4-32
NASTAVENÍ PŘIPOJENÍ KE STROJI .....	4-32
POSTUP NASTAVENÍ MOŽNOSTÍ OVLÁDÁNÍ REÁLNÉHO STAVU POVRCHU .....	4-33
ZPŮSOB PŘIDÁNÍ A NASTAVENÍ ZOBRAZENÍ REÁLNÉHO POVRCHU .....	4-33
ZPŮSOB ODEBRÁNÍ ZOBRAZENÍ REÁLNÉHO POVRCHU .....	4-36
OVLÁDÁNÍ RADLICE .....	4-38
POSTUP AKTIVACE NEJLEPŠÍHO NASTAVENÍ AUTOMATICKÉHO OVLÁDÁNÍ RADLICE .....	4-38
POSTUP NASTAVENÍ OVLÁDÁNÍ PODLE JEDNOHO BODU .....	4-38
MOŽNOSTI INDIKACE ŘÍZENÍ .....	4-41
POSTUP NASTAVENÍ MOŽNOSTÍ INDIKACE ŘÍZENÍ .....	4-41
NASTAVENÍ VELIKOSTI OPOTŘEBENÍ .....	4-41
NASTAVENÍ HRNUTÍ .....	4-41
ÚPRAVA ELEVACE RADLICE .....	4-41
KALIBRACE POLOHY RADLICE .....	4-42
NABÍDKA TOOLS (NÁSTROJE) .....	4-43
NASTAVENÍ PŘIJÍMAČE .....	4-43
NASTAVENÍ POLOHY .....	4-43
POSTUP KONTROLY ELEVACE RADLICE .....	4-43
NAVIGAČNÍ BODY .....	4-44
POSTUP PRO NAVIGAČNÍ BODY .....	4-44
TOPOGRAFICKÝ SNÍMEK PRO TOPOGRAFICKÉ MĚŘENÍ .....	4-46
PROVÁDĚNÍ TOPOGRAFICKÝCH MĚŘENÍ .....	4-46



REŽIM SUPERVIZORA .....	4-52
POSTUP POUŽITÍ REŽIMU SUPERVIZORA .....	4-53
POSTUP ZAMKNUTÍ NABÍDEK, TLAČÍTEK A POLOŽEK OBRAZOVKY .....	4-54
POSTUP ZMĚNY HESLA .....	4-55
POSTUP UKONČENÍ REŽIMU UZAMKNUTÍ .....	4-57
NABÍDKA VIEW (NÁHLED) .....	4-58
ZOBRAZENÍ V HLAVNÍM OKNĚ .....	4-58
POSTUP ZOBRAZENÍ HLAVNÍHO OKNA .....	4-58
ZOBRAZENÍ V LEVÉM OKNĚ .....	4-59
POSTUP ZOBRAZENÍ LEVÉHO OKNA .....	4-59
ZOBRAZENÍ V PRAVÉM OKNĚ .....	4-60
POSTUP ZOBRAZENÍ PRAVÉHO OKNA .....	4-60
ZOBRAZENÍ VE SPODNÍM OKNĚ .....	4-60
POSTUP ZOBRAZENÍ SPODNÍHO OKNA .....	4-60
MOŽNOSTI ZOBRAZENÍ .....	4-61
POSTUP ZOBRAZENÍ MOŽNOSTÍ ZOBRAZENÍ .....	4-61
ZPŮSOB NASTAVENÍ ZOBRAZENÍ PRACOVNÍHO POVRCHU .....	4-61
POSTUP NASTAVENÍ ZOBRAZENÍ VYROVNÁNÍ .....	4-63
ZPŮSOB NASTAVENÍ ZOBRAZENÍ REÁLNÉHO POVRCHU .....	4-64
POSTUP NASTAVENÍ ZOBRAZENÍ BODU .....	4-64
POSTUP NASTAVENÍ ZOBRAZENÍ RYCHLÝCH VOLEB .....	4-65
ZPŮSOB NASTAVENÍ BARVY POZADÍ ZOBRAZENÍ .....	4-66
POSTUP NASTAVENÍ ZOBRAZOVANÝCH JEDNOTEK .....	4-67
POSTUP VOLBY JAZYKA .....	4-67
3DMC .....	4-68
POSTUP ZOBRAZENÍ INFORMACÍ 3DMC .....	4-68
ZOBRAZENÍ V HLAVNÍM OKNĚ .....	4-70
TLAČÍTKO OVLÁDÁNÍ ELEVACE .....	4-70
KLÁVESY OVLÁDÁNÍ SKLONU .....	4-71
RYCHLÁ VOLBA NA HLAVNÍM OKNĚ .....	4-72
PŘEPÍNÁNÍ REŽIMU REÁLNÉHO STAVU POVRCHU .....	4-72
SPUŠTĚNÍ/ZASTAVENÍ AKTUALIZACÍ REÁLNÉHO STAVU POVRCHU .....	4-73
VÝBĚR REŽIMU HRNUTÍ .....	4-73
VÝBĚR ZATÍŽENÍ RADLICE .....	4-73
SEJMUTÍ TOPOGRAFICKÉHO SNÍMKU .....	4-74
LIŠTA NÁSTROJŮ NA HLAVNÍM OKNĚ .....	4-74
TLAČÍTKO S LOGEM iB .....	4-74
TLAČÍTKO PŘIBLÍŽENÍ / TLAČÍTKO ODDÁLENÍ .....	4-74
PŘEPÍNÁNÍ HLAVNÍHO OKNA .....	4-74
POSUN HLAVNÍHO ZOBRAZENÍ MAPY .....	4-75
POUŽITÍ HLAVNÍ NABÍDKY .....	4-76
POSTUP ZOBRAZENÍ INFORMACÍ GNSS .....	4-76
POSTUP NASTAVENÍ KOMPENZACE HRNUTÍ/ZAHRNUTÍ .....	4-78
POSTUP ZMĚNY ZOBRAZENÍ INDIKÁTORU SROVNÁVÁNÍ .....	4-79
POSTUP ZMĚNY ZOBRAZENÍ SKLONU .....	4-79
POSTUP ZMĚNY SROVNANÉHO POVRCHU .....	4-79
POSTUP ZMĚNY ROZSAHU .....	4-79
POSTUP ZMĚNY BARVY ZVÝRAZNĚNÍ .....	4-80
POSTUP ZMĚNY ZOBRAZENÍ SVĚTELNÉ LIŠTY .....	4-80
POUŽITÍ MÍSTNÍ NABÍDKY .....	4-80
ZOBRAZENÍ ROZŠÍŘENÉHO TEXTU STAVU V PLÁNU/PROFILU/ŘEZU .....	4-80
POSTUP NASTAVENÍ KOMPENZACE HRNUTÍ/ZAHRNUTÍ .....	4-81
POSTUP PRO NAVIGAČNÍ BODY .....	4-83
POSTUP POUŽITÍ LOMENÉ ČÁRY .....	4-84
POSTUP NASTAVENÍ IZOLACE POVRCHU .....	4-85

## ÚVOD

3DMC je softwarové rozhraní operátora a součástí stroje.

Můžete vytvářet a aktualizovat soubory, přepisovat, kopírovat nebo odstraňovat soubory obrazů displeje atd. pomocí nabídek a tlačítek.

Pokud operátor přistupuje k informacím v souboru, může tyto informace nebo soubory uložit do paměti řídicí jednotky nebo na paměťové zařízení USB a kdykoliv je aktualizovat.

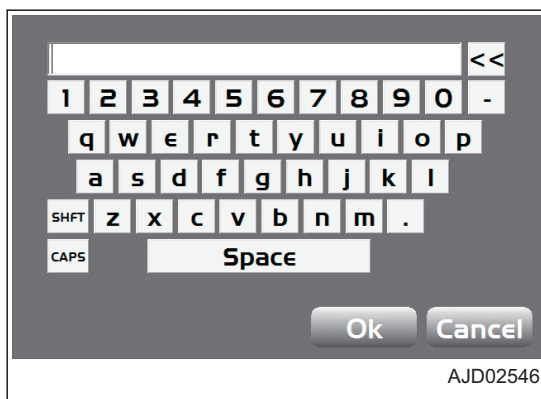
## FUNKCE KLÁVESNICE

Po stisknutí pole pro zadání písmen nebo číslic se zobrazí klávesnice. Pomocí této klávesnice zadejte písmena a číslice.

Existují dva typy klávesnice.

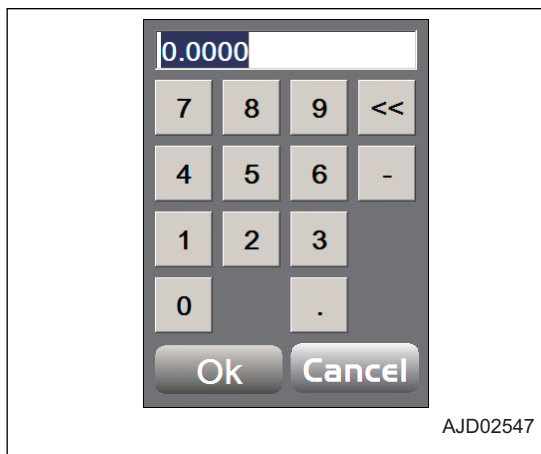
### Alfanumerická klávesnice

Můžete vkládat písmena a číslice.



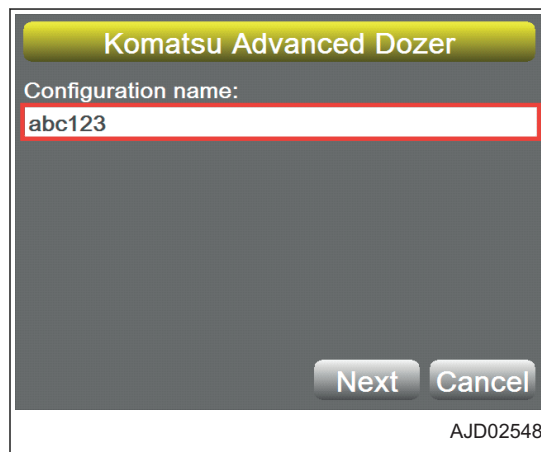
### Numerická klávesnice

Můžete zadávat pouze číslice.

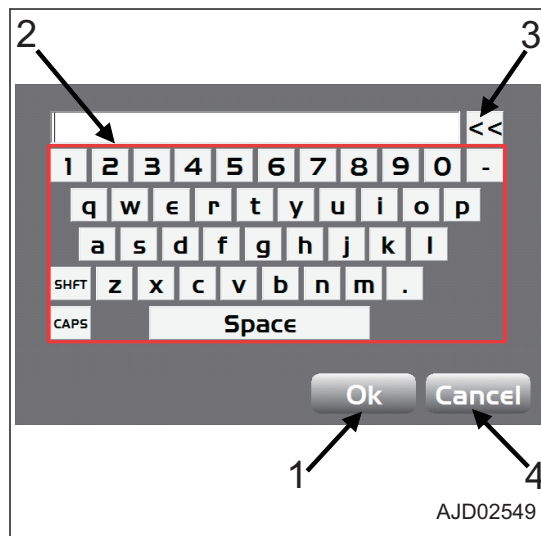


## POSTUP ZADÁVÁNÍ HODNOT Z ALFANUMERICKÉ KLÁVESNICE

1. Stiskněte pole do kterého budou zadány údaje.  
Zobrazí se alfanumerická klávesnice.

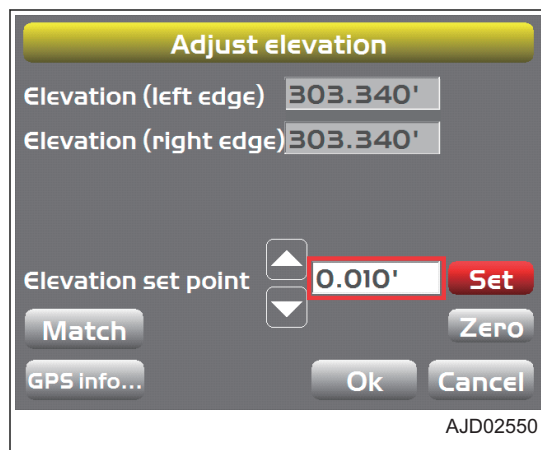


2. Stisknutím kláves na alfanumerické klávesnici zadejte písmena nebo hodnotu.
  - (1) Tlačítko Ok
  - (2) Alfanaumerické klávesy
  - (3) Klávesa Backspace
  - (4) Tlačítko Cancel (Storno)
3. Po zadání stiskněte „Ok“. Zadané hodnoty jsou použity a klávesnice zhasne.



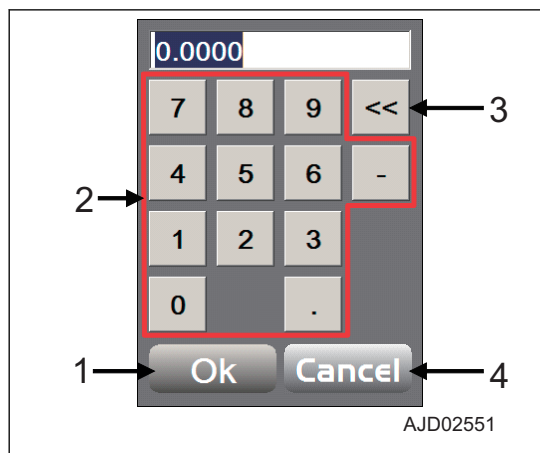
## POSTUP ZADÁVÁNÍ HODNOT Z NUMERICKÉ KLÁVESNICE

1. Stiskněte pole do kterého budou zadány údaje.  
Zobrazí se numerická klávesnice.

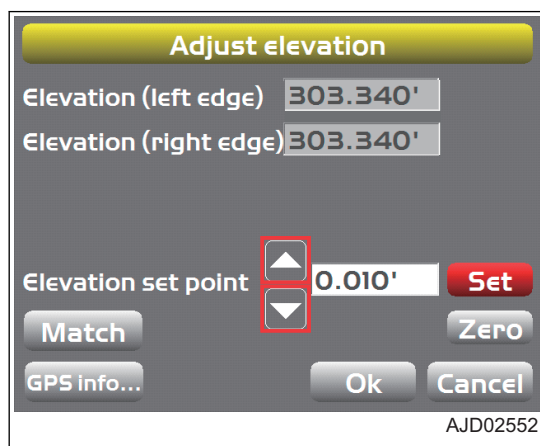


2. Z numerické klávesnice zadejte hodnotu.
  - (1) Tlačítko Ok
  - (2) Numerické klávesy
  - (3) Klávesa Backspace
  - (4) Tlačítko Cancel (Storno)
3. Po zadání stiskněte „Ok“.
 

Zadané hodnoty jsou použity a klávesnice zhasne.

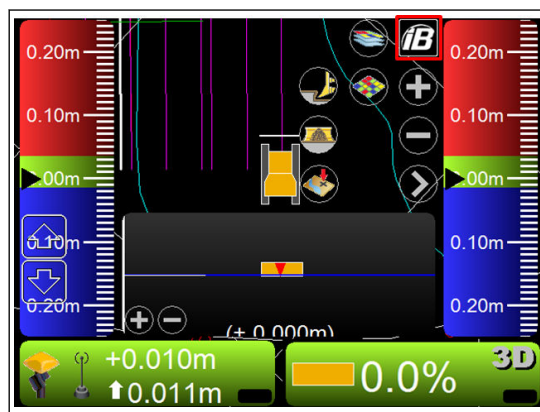


Hodnotu můžete také změnit stisknutím „Set“ a poté stisknutím kláves se šipkou nahoru a dolů.

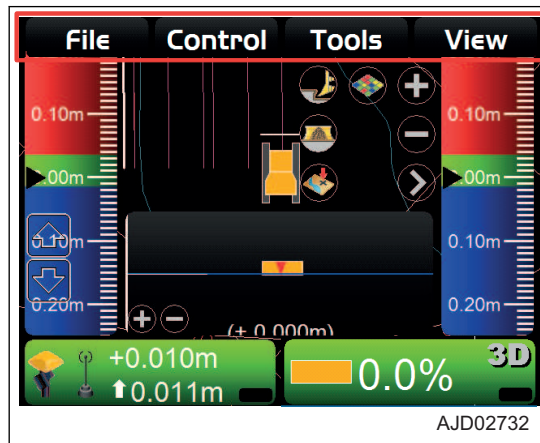


## POSTUP ZOBRAZENÍ HLAVNÍ NABÍDKY

Na hlavním okně stiskněte tlačítko s „logem iB“.



Zobrazí se hlavní nabídka („File“ (Soubor), „Control“ (Ovládání), „Tools“ (Nástroje) a „View“ (Zobrazení)).



## NABÍDKA FILE (SOUBOR)

Před zahájením práce je nutné připravit soubor projektu, soubor kontrolního bodu, soubory povrchu, soubor nastavení stroje atd., které jsou vyžadovány pro přesnou práci na pracovišti.

V nabídce „File“ můžete vložit, vyjmout nebo nastavit soubor projektu, soubor kontrolního bodu, vrstvy, soubor dat kontrolního bodu a pracovní data, která používá aplikace 3DMC.

### SOUBORY PROJEKTU

Soubor projektu (\*.tp3) je soubor popisující pracoviště a obsahuje soubory všech typů, jako je soubor kontrolního bodu, vrstvy, soubor dat bodu, soubor povrchu atd. Soubor je zpracováván systémem 3DMC.

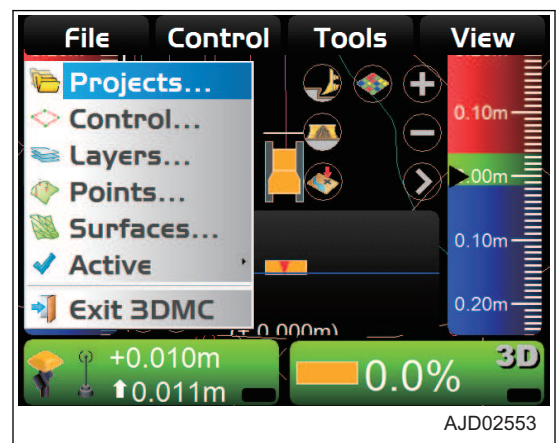
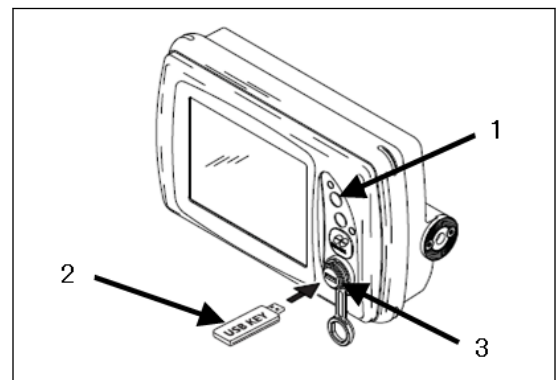
Soubor projektu se používá spolu se softwarem 3D-Office a Pocket-3D od společnosti TOPCON. Můžete také použít stejné nastavení importováním tohoto souboru do interní paměti řídicí jednotky jiného stavebního stroje.

### POSTUP IMPORTU A NASTAVENÍ SOUBORŮ PROJEKTU

Pokud importujete soubor projektu z paměťového zařízení USB do interní paměti řídicí jednotky a chcete soubor nastavit jako aktuální projekt, postupujte následovně.

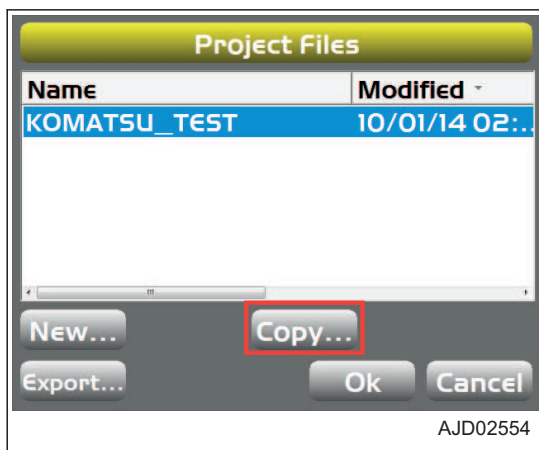
Při importování souboru projektu se importují také následující soubory:

- Soubor kontrolního bodu (\*.gc3)
  - Soubory povrchu 3D
    - Soubor vyrovnání (\*.rd3)
    - Datový soubor TIN (\*.tn3)
    - Soubor povrchu plochy (\*.pl3)
  - Soubor pracovní linie (\*.ln3)
  - Datový soubor bodu (\*.pt3)
1. Zapněte napájení řídicí jednotky stisknutím zeleného vypínače (1) na řídicí jednotce.
  2. Vložte paměťové zařízení USB (2), na kterém jsou uloženy soubory projektu do portu USB (3) řídicí jednotky.
  3. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
  4. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte „Projects...“ (Projekty) a vyberte.



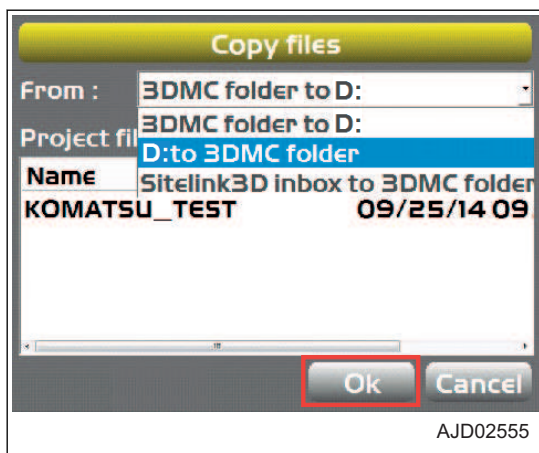
AJD02553

5. Na obrazovce „Project Files“ (Soubory projektu) stiskněte „Copy...“ (Kopírovat).



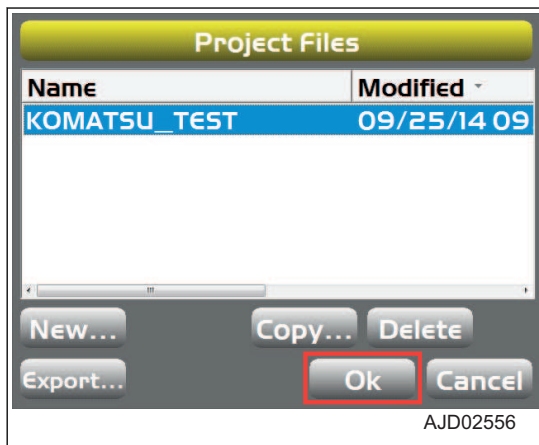
6. Stiskněte možnost „Copy files“ (Kopírovat soubory) a vyberte možnost „D: to 3DMC folder“ (D: do složky 3DMC).
7. Vyberte soubor projektu, který chcete importovat do interní paměti řídicí jednotky, a stiskněte tlačítko „Ok“.

Vybraný soubor projektu je importován do interní paměti řídicí jednotky.



8. Na obrazovce „Project Files“ (Soubory projektu) vyberte importovaný soubor a stiskněte „Ok“.

Importovaný soubor projektu je v řídicí jednotce nastaven jako aktuální projekt.



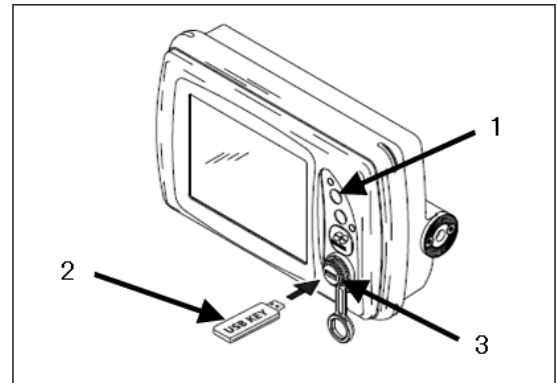
#### POZNÁMKA

Pokud je soubor projektu již uložen v interní paměti řídicí jednotky, vyberte jeden ze souborů, který se má použít.

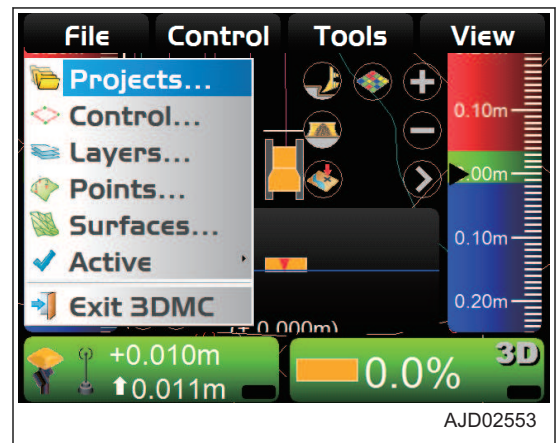
#### POSTUP IMPORTOVÁNÍ SOUBORŮ PROJEKTU

Pokud chcete z interní paměti řídicí jednotky importovat soubory, postupujte následovně.

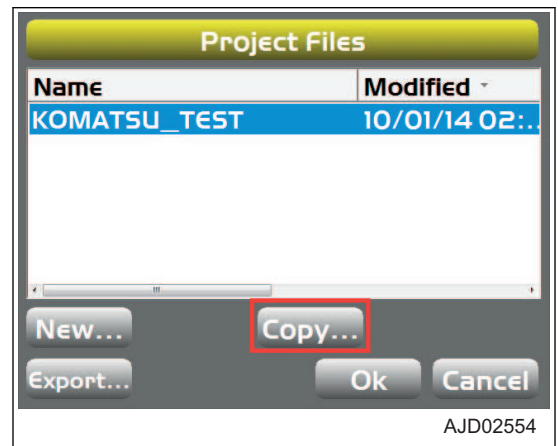
1. Zapněte napájení řídicí jednotky stisknutím zeleného vypínače (1) na řídicí jednotce.
2. Vložte paměťové zařízení USB (2), na kterém jsou uloženy soubory projektu do portu USB (3) řídicí jednotky.



3. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
4. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte „Projects...“ (Projekty) a vyberte.

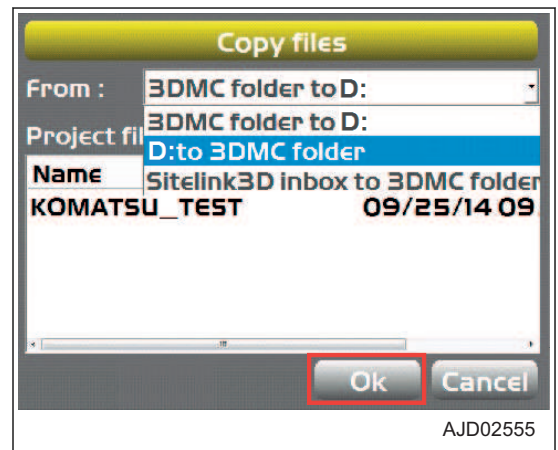


5. Na obrazovce „Project Files“ (Soubory projektu) stiskněte „Copy...“ (Kopírovat).



6. Stiskněte možnost „Copy files“ (Kopírovat soubory) a vyberte možnost „D: to 3DMC folder“ (D: do složky 3DMC).
7. Vyberte soubor projektu, který chcete importovat do interní paměti řídicí jednotky, a stiskněte tlačítko „Ok“.

Vybraný soubor projektu je importován do interní paměti řídicí jednotky.

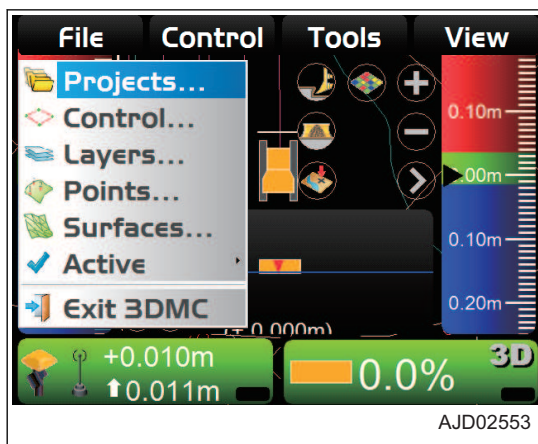


## POSTUP VYTVOŘENÍ SOUBORU PROJEKTU

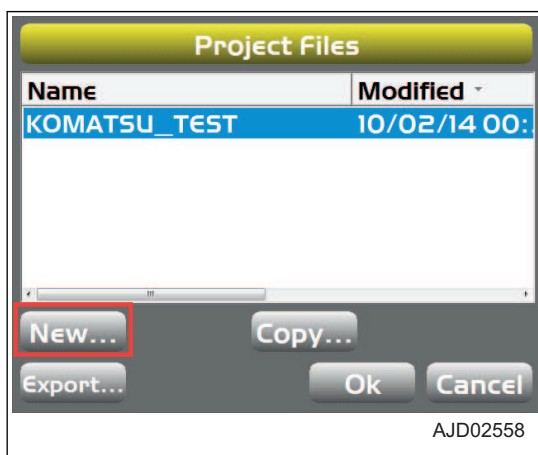
Při vytváření více souborů projektu postupujte následovně:



1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte „Projects...“ (Projekty...) a vyberte.



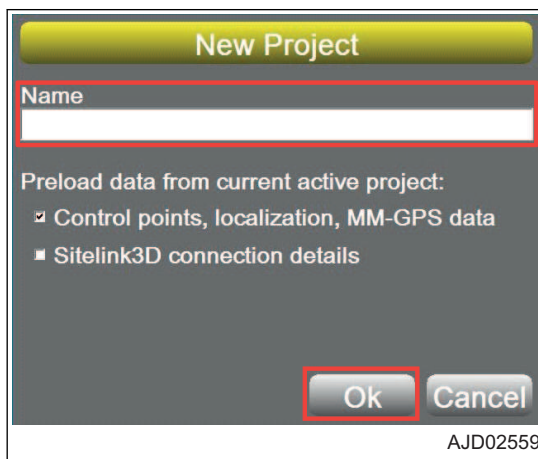
3. Na obrazovce „Project Files“ (Soubory projektu) stiskněte „New...“ (Nový...).



4. Stiskněte oblast pro zadání „Name“ (Název).
5. Pomocí alfanumerické klávesnice zadejte „Name“ (Název) projektu.
6. Stiskněte tlačítko „Ok“.

#### POZNÁMKA

Pokud přebíráte kontrolní body, místo, MM-GPS data z existujícího projektu, označte tyto položky. Tento stroj nepoužívá data MM-GPS.



## POSTUP EXPORTU SOUBORU PROJEKTU

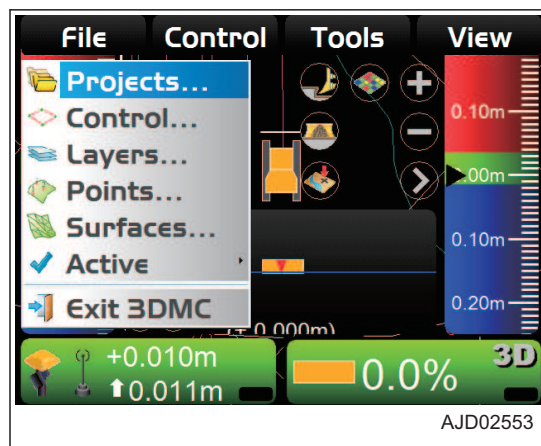
Pokud používáte soubor projektu používaný pro řídicí jednotku Pocket-3D nebo jinou aplikaci, exportujte soubor projektu na paměťové zařízení USB nebo interní paměť řídicí jednotky.

#### POZNÁMKA

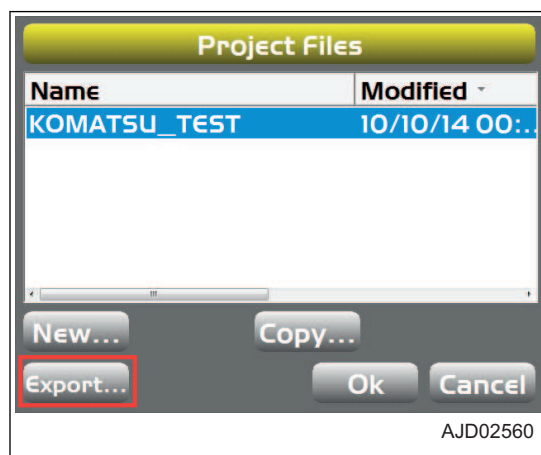
Pocket-3D je aplikační software pro GNSS, které speciálně určené pro geodetické práce. Pokud předem vložíte geodetické body, data návrhu povrchu, data vyrovnání atd., můžete snadněji navigovat ke geodetickým bodům nebo míst hnutí nebo snadno z obrazovky kontrolovat hodnoty hnutí/zahnutí.



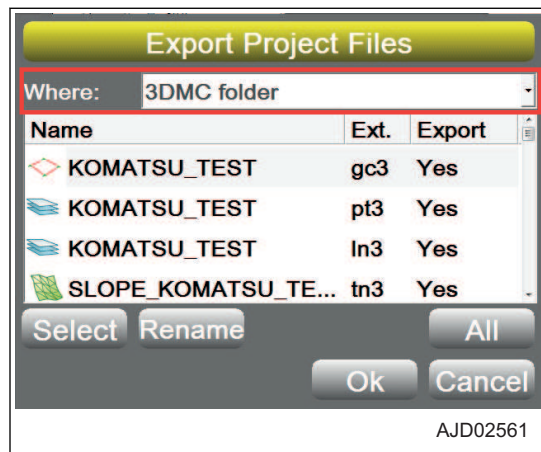
1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte „Projects...“ (Projekty) a vyberte.



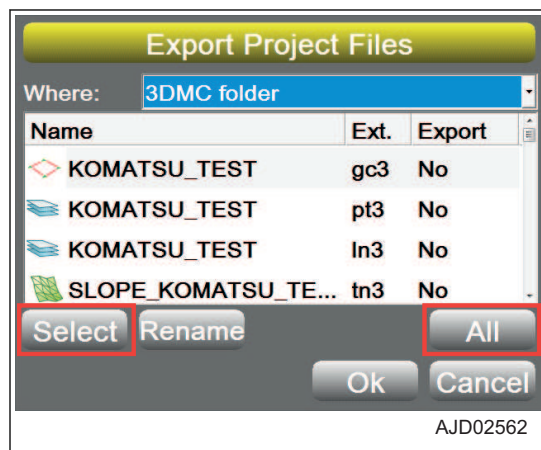
3. Na obrazovce „Project Files“ (Soubory projektu) stiskněte „Export...“ (Exportovat).



4. Na obrazovce „Export Project Files“ (Exportovat soubory projektu) vyberte „Where:“ (Kam:) (Cíl do kterého budete exportovat).

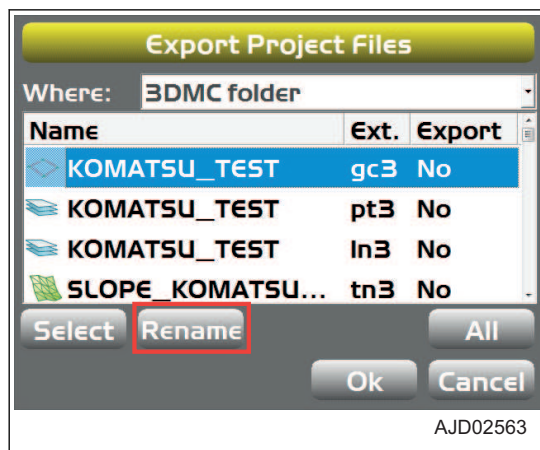


5. Vyberte soubor pro export.
  - Pokud exportujete všechny soubory Vyberte „All“ (Vše).
  - Pokud exportujete jednotlivé soubory Vyberte „Select“ (Výběr).
6. Vyberte „Yes“ (Ano) (bude se exportovat) nebo „No“ (Ne) (nebude se exportovat)

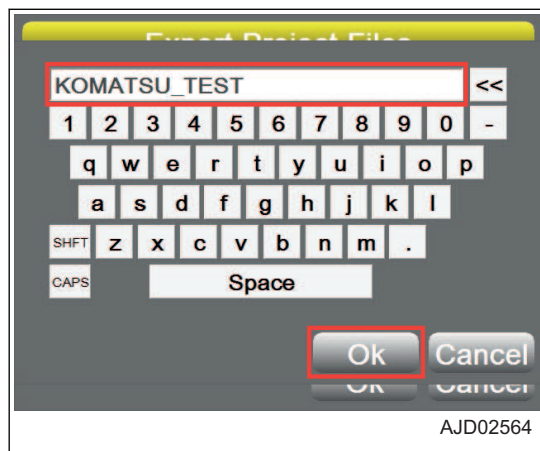


7. Vyberte 1 soubor a stiskněte tlačítko „Rename“ (Přejmenovat).

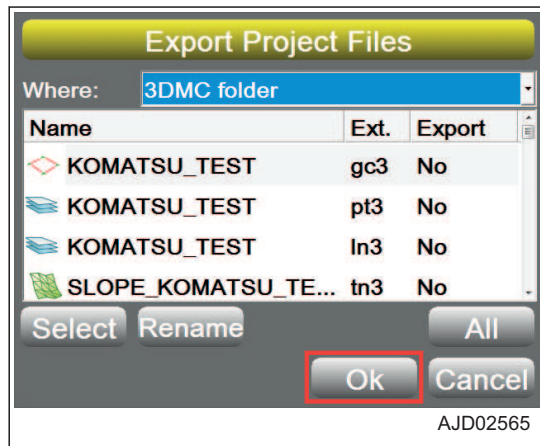
Můžete vybraný soubor přejmenovat a exportovat ho pod jiným názvem.



8. Zadejte nový název a stiskněte tlačítko „Ok“.



9. Stiskněte „Ok“ a exportujte soubor.  
Obrazovka se vrátí na „Project Files“ (Soubory projektu).



## SOUBORY KONTROLNÍHO BODU

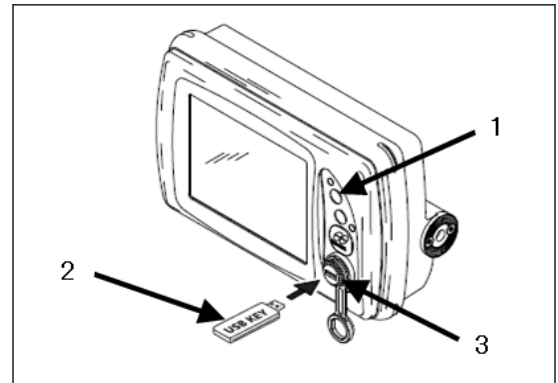
Soubory kontrolního bodu (\*.gc3) obsahují kontrolní body (souřadnice N, E a elevaci) a data lokalizace (zeměpisnou délku, šířku a elevaci).

Soubory kontrolních bodů jsou nezbytné pro software 3DMC a zpravidla sou uloženy v souborech projektu. Soubory kontrolních bodů můžete samostatně načítat z paměťového zařízení USB nebo interní paměti řídicí jednotky do softwaru 3DMC.

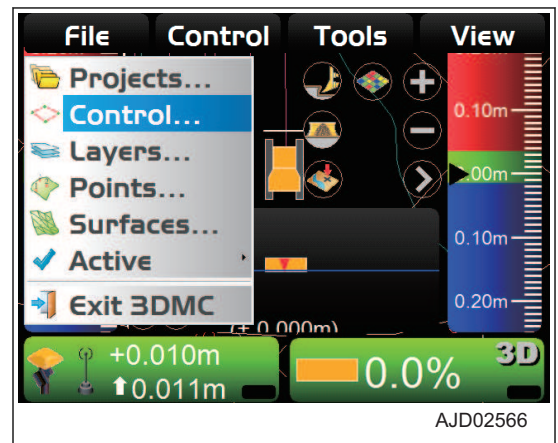
## POSTUP IMPORTOVÁNÍ SOUBORŮ KONTROLNÍHO BODU

Při importování souboru kontrolního bodu postupujte následovně.

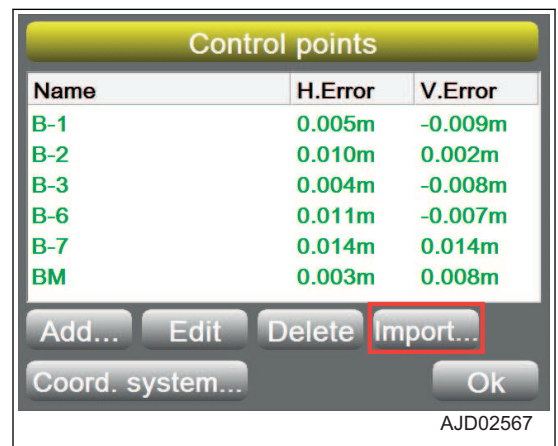
1. Zapněte napájení řídicí jednotky stisknutím zeleného vypínače (1) na řídicí jednotce.
2. Vložte paměťové zařízení USB (2), na kterém jsou uloženy soubory kontrolního bodu, do portu USB (3) řídicí jednotky.



3. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
4. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte „Control...“ (Ovládání) a vyberte.



5. Na obrazovce „Control points“ (Kontrolní body) stiskněte „Import...“ (Importovat).

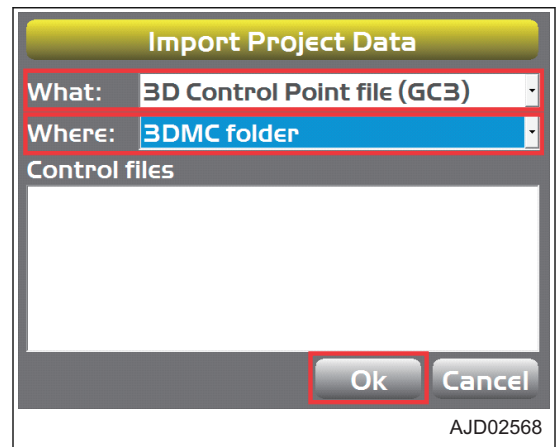


6. Na obrazovce „Import Project Data“ (Import dat projektu) vyberte „What:“ (Co:) a „Where:“ (Kam:).

Jako „What:“ (Co:) vyberte „Control point files (GC3)“ (Soubory kontrolního bodu (GC3) nebo „Control data from project file (TP3)“ (Kontrolní data ze souboru projektu (TP3)).

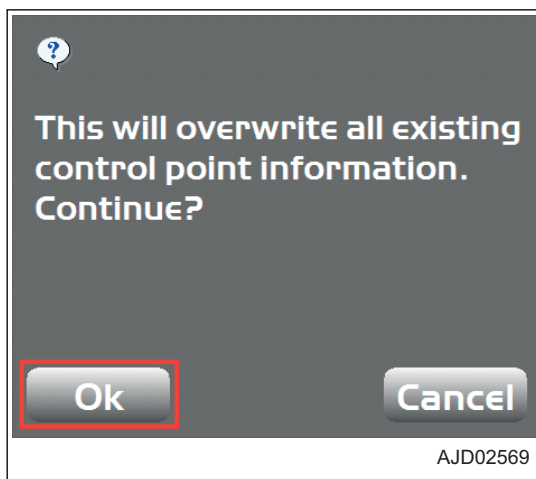
Jako „Where:“ (Kam:) vyberte umístění pro uložení kontrolního souboru.

7. Vyberte název souboru pro import a stiskněte tlačítko „Ok“.

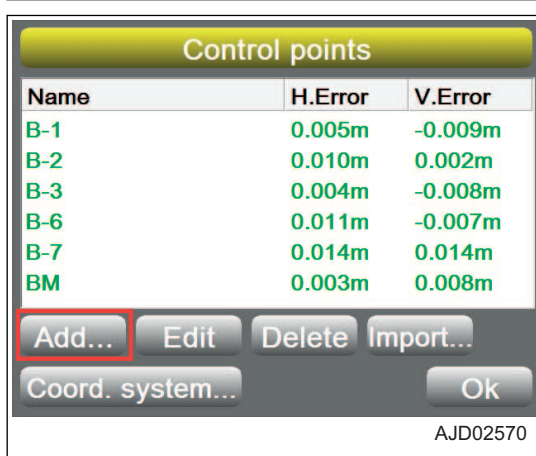


Na obrazovce se zobrazí zpráva.

8. Stisknutím tlačítka „Ok“ se použijí data pro aktuální úlohu.

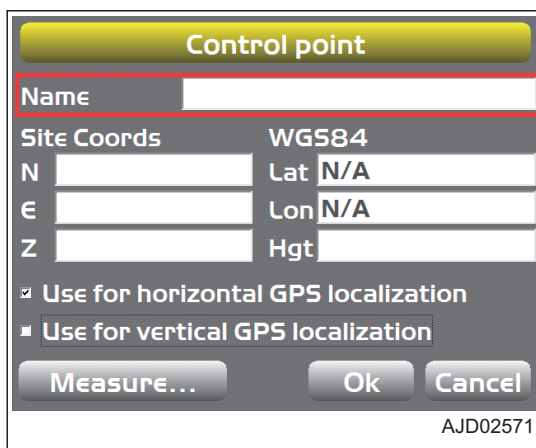


9. Pokud přidáváte nový kontrolní bod, na obrazovce „Control points“ (Kontrolní body) stiskněte „Add...“ (Přidat).



10. Na obrazovce „Control point“ (Kontrolní bod) stiskněte pole pro zadání „Name“ (Název).

11. Pomocí alfanumerické klávesnice zadejte název kontrolního bodu.

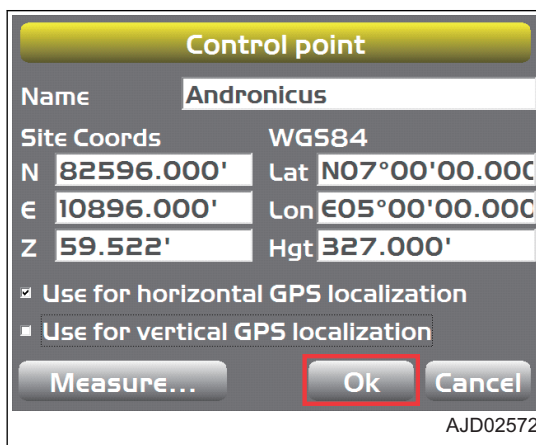


12. Zadejte informace o kontrolním bodu.

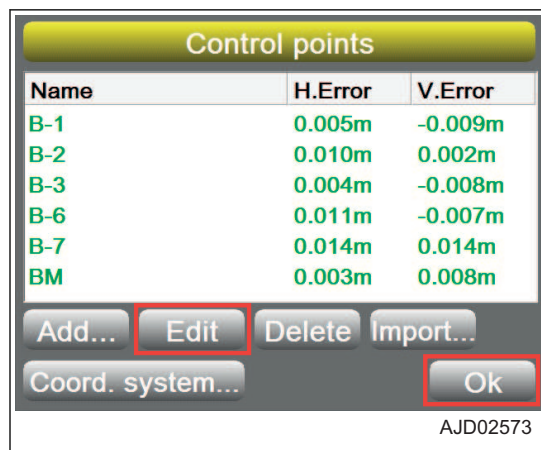
- „Site Coords“ (Souřadnice pracoviště)  
Zadejte „N“ (Severně), „E“ (Východně) a „Z“ (elevace).
- „WG584“  
Pokud jsou k dispozici správné souřadnice GNSS, zadejte „Lat“ (Šířka), „Lon“ (Délka) a „Hgt“ (Elipsoid).
- Volby pro lokalizaci  
Zaškrtněte, pokud používáte pro lokalizaci.

13. Stiskněte tlačítko „Ok“.

Obrazovka se vrátí na „Control points“ (Kontrolní body).



14. Pokud upravujete kontrolní bod, vyberte tento kontrolní bod na obrazovce „Control points“ (Kontrolní body) a stiskněte „Edit“ (Upravit).
15. Zadejte nové souřadnice pracoviště nebo souřadnice GNSS a stiskněte „Ok“.  
Obrazovka se vrátí na „Control points“ (Kontrolní body).
16. Stiskněte tlačítko „Ok“.  
Obrazovka se vrátí na hlavní okno.



## VRSTVY

Vrstvy jsou atributy dat bodu nebo linie. Vrstvy v 3DMC obsahují data bodu nebo linie.

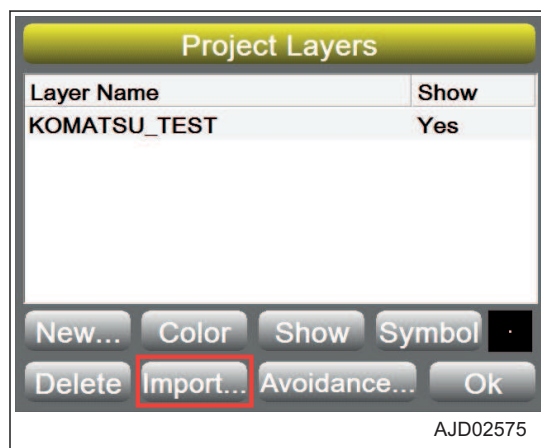
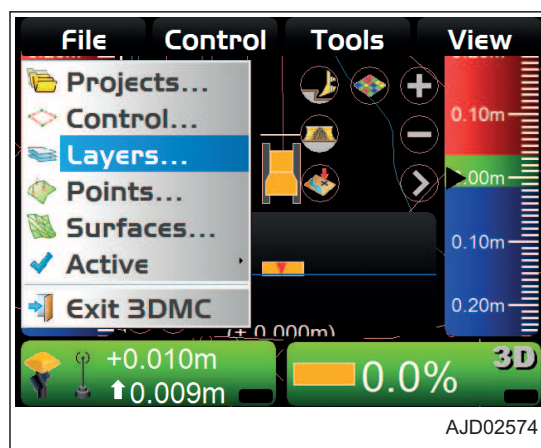
Data pracovní linie (\*.ln3) jsou souhrnem lomených čar (segmenty čar) a jsou používána pro zobrazení budov, obrubníků, chodníků, hranic atd. pomocí čar a používají se při provozu jako orientační body.

Při používání můžete data pracovní linie převést na plochu.

## POSTUP IMPORTOVÁNÍ VRSTVY

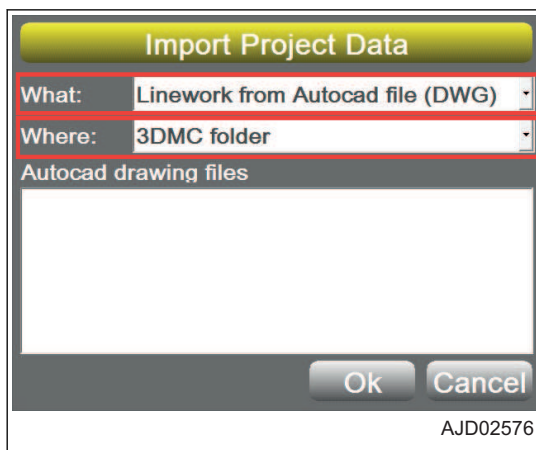
Obvykle jsou vrstvy uloženy v souborech projektu. Můžete je ale také importovat samostatně z interní paměti řídicí jednotky.

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte „Layers...“ (Vrstvy...) a vyberte.
3. Na obrazovce „Project layers“ (Vrstvy projektu) stiskněte „Import...“ (Importovat...).

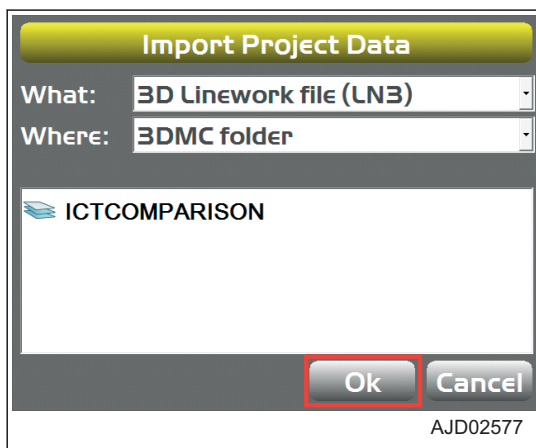




4. Na obrazovce „Import Project Data“ (Import dat projektu) vyberte „What:“ (Co:) (Zadejte soubor, který bude importován) a „Where:“ (Kde:) (Umístění pro uložení souboru).



5. Vyberte soubor pro import a stiskněte tlačítko „Ok“.



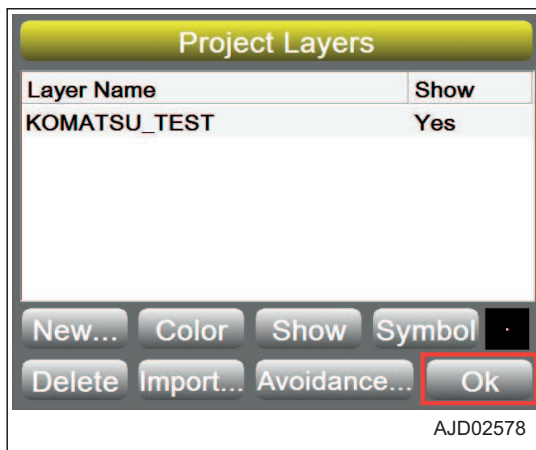
6. Na obrazovce „Project layers“ (Vrstvy projektu) vyberte název vrstvy pro bod nebo pracovní linii.

7. Vyberte „Color“ (Barva), „Show“ (Zobrazit) a „Symbol“ (Symbol).

- „Color“ (Barva)  
Určete barvu zobrazené linie.
- „Show“ (Zobrazit)  
Vyberte „Yes“ (Zobrazit) nebo „No“ (Nezobrazit).
- „Symbol“ (Symbol)  
Určete tvar zobrazeného symbolu.

8. Stiskněte tlačítko „Ok“.

Obrazovka se vrátí na hlavní okno.



#### POZNÁMKA

Data TIN a pracovní linie můžete vložit přímo ze souboru DWG vytvořeného v programu AutoCad.

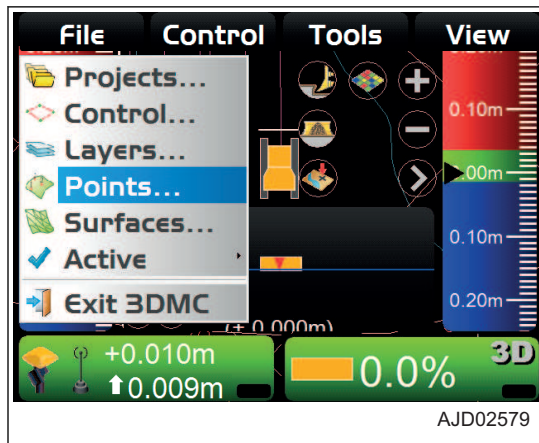
#### DATA BODU

Soubor dat bodu (\*.pt3) se používá pro záznam souřadnic bodů měřených při kontrole polohy nebo záznamu jízdy (topologické měření).

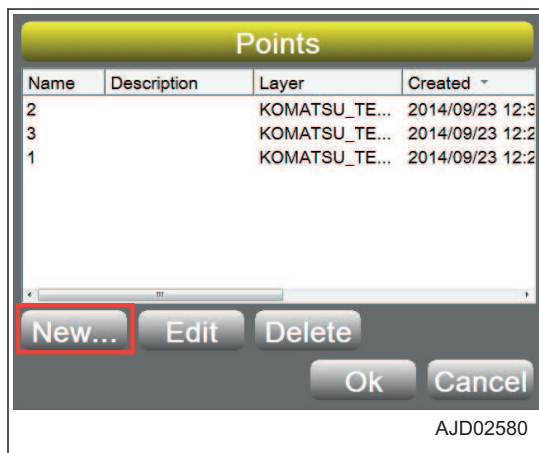
#### POSTUP REGISTRACE DAT BODU

Pokud registrujete data bodu do 3DMC, postupujte následovně.

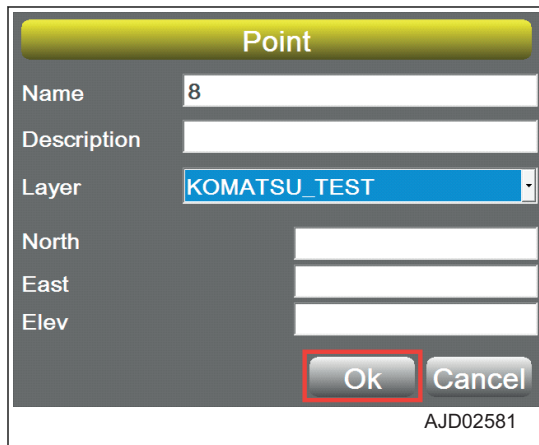
1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte „Points...“ (Body) a vyberte.



3. Na obrazovce „Points“ (Body) stiskněte „New...“ (Nový).



4. Na obrazovce „Point“ (Bod) zadejte informace o bodu.
  - „Name“ (Název)  
Zadejte název bodu. (Zadejte pouze číslice.)
  - „Description“ (Popis)  
Zadejte vysvětlení bodu.
  - „Layer“ (Vrstva)  
Vyberte vrstvu pro bod.
  - „North“ (Severně), „East“ (Východně) a „Elev“ (Elevace).  
Zadejte „N“ (Severně), „E“ (Východně) a „Elev“ (Elevace).



5. Stiskněte tlačítko „Ok“.  
Obrazovka se vrátí na obrazovku „Points“ (Body) v kroku 3.

## SOUBOR POVRCHU

### Typy souborů povrchu

	<p>Soubor povrchu plochy / Soubor povrchu svahu (*.pl3)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Soubor povrchu plochy je soubor plochy, kde příčný i podélný sklon je 0 %.</li> <li>• Soubor povrchu svahu je soubor povrchu plochy, která je nakloněná v příčném i podélném směru.</li> </ul>
	<p>Soubor povrchu koruny silnice (= soubor vyrovnání) (*.rd3)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Soubor povrchu koruny silnice je lineární 3D povrch, který se skládá ze souboru dat plochy středové osy XY, dat podélného řezu a dat příčného řezu pro návrh silnice.</li> </ul>

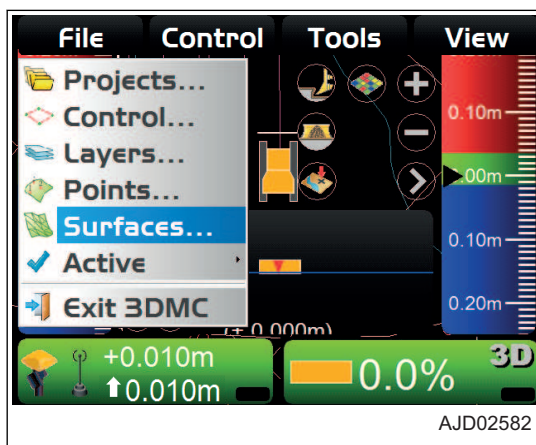


TIN (soubor sítě trojúhelníku) (\*.tn3)

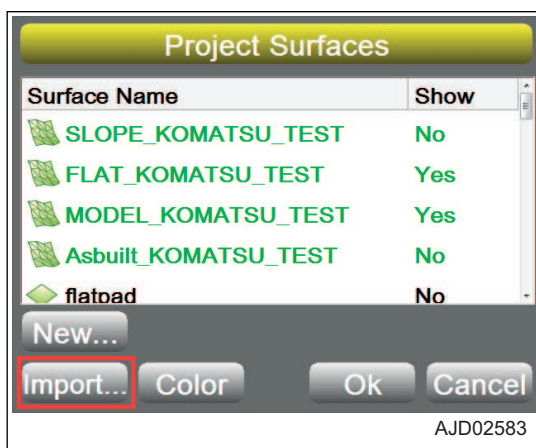
- Soubor TIN je soubor 3D povrchu složeného z trojúhelníkových ploch navzájem spojených.

## POSTUP IMPORTOVÁNÍ SOUBORŮ POVRCHU

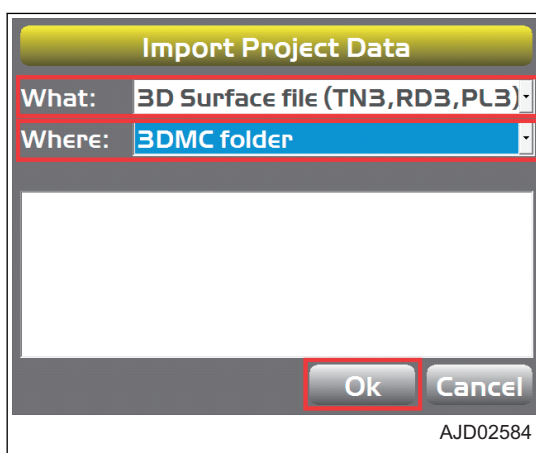
1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte „Surfaces...“ (Povrchy) a vyberte.



3. Na obrazovce „Project Surfaces“ (Povrchy projektu) stiskněte „Import...“ (Importovat).



4. Na obrazovce „Import Project Data“ (Import dat projektu) vyberte „What:“ (Co:) (Zadejte soubor, který bude importován) a „Where:“ (Kde:) (Umístění pro uložení souboru).
5. Vyberte soubor pro import a stiskněte tlačítko „Ok“.



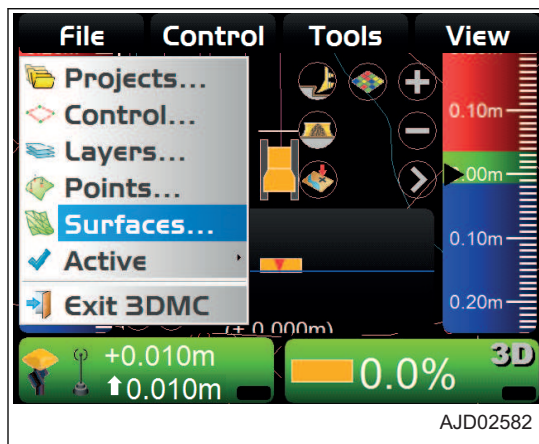


**POZNÁMKA**

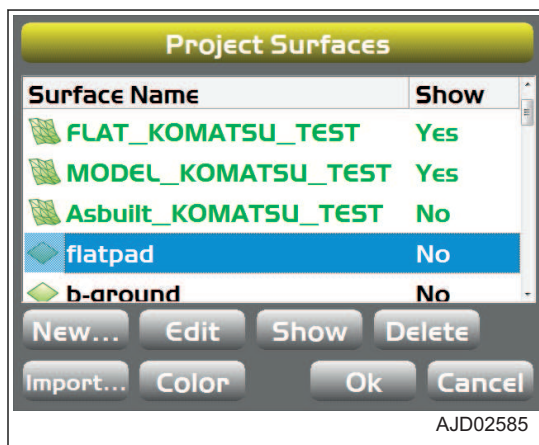
Pokud nemůžete nastavit povrch obsažený v souboru projektu jako aktuální práci, postupujte následovně.

(Příklad) Pokud nastavujete plochý povrch „larry“ jako aktuální práci

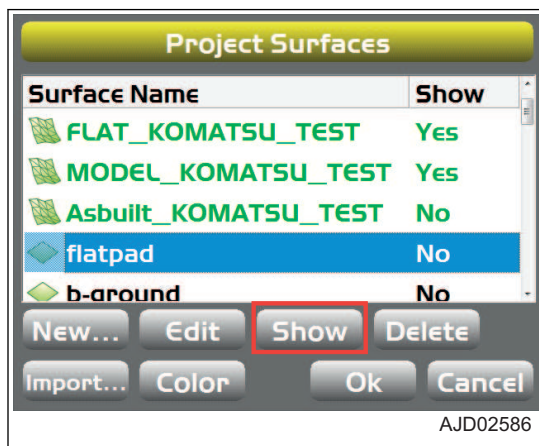
6. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazte hlavní nabídku.
7. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte „Surfaces...“ (Povrchy) a vyberte.



8. Na obrazovce „Project Surfaces“ (Povrchy projektu) vyberte povrch, který má být nastaven jako aktuální práce.



9. Stiskněte „Show“ (Zobrazit).

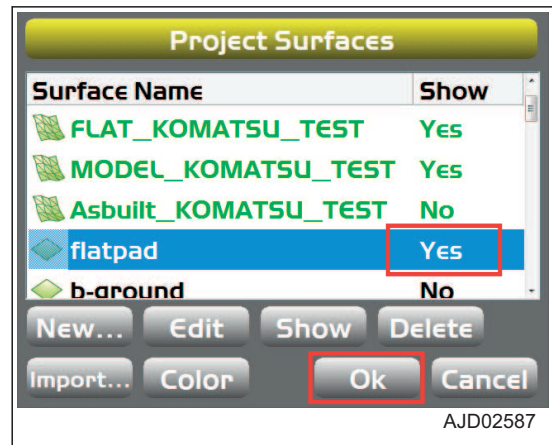


„Show“ (Zobrazit) je nastaveno na „Yes“ (Zobrazit).

Pokud se jedná o nový soubor v interní paměti řídicí jednotky, „Show“ (Zobrazit) je nastaveno na „Yes“ (Zobrazit).

10. Stiskněte tlačítko „Ok“.

Obrazovka se vrátí na hlavní okno.

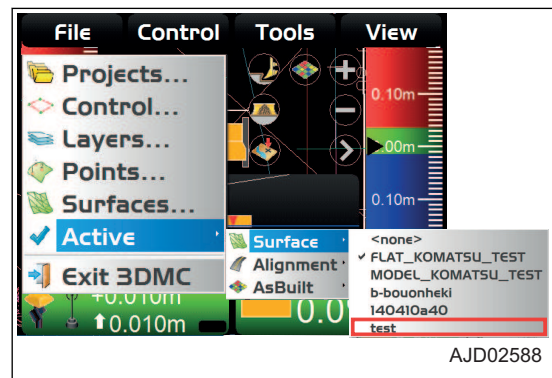


11. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.

12. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte možnost „Active“ (Aktivní) a „Surface“ (Povrch) a vyberte.

13. Ze seznamu povrchů vyberte povrch, který má být nastaven jako aktuální práce.

Obrazovka se vrátí na hlavní okno.

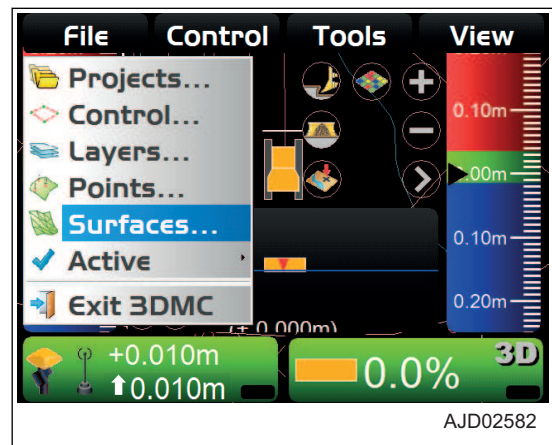


## POSTUP VYTVÁŘENÍ SOUBORŮ PLOCHÉHO POVRCHU

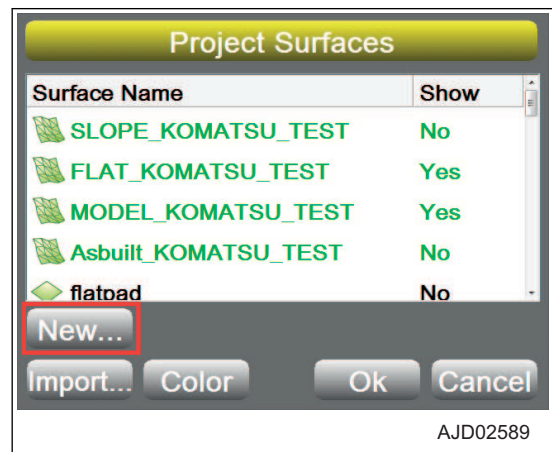
Při vytváření souboru plochého povrchu postupujte následovně.

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.

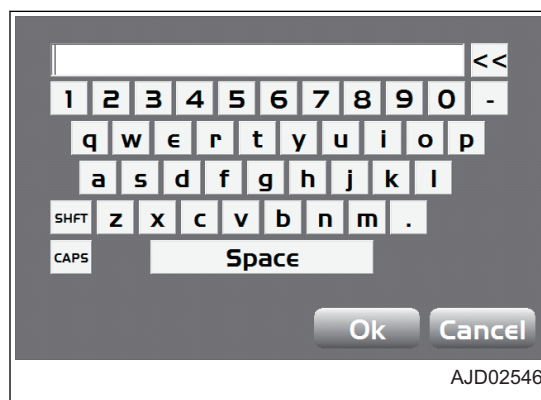
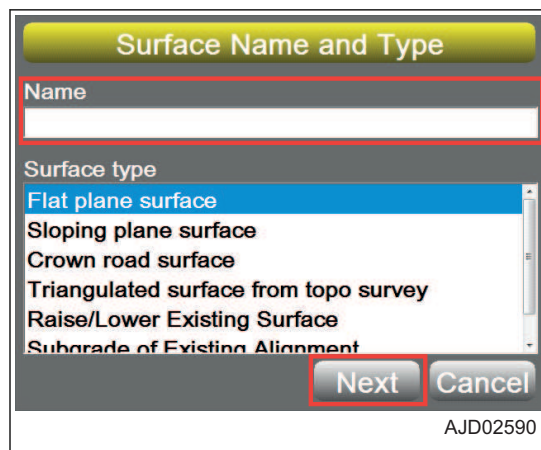
2. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte „Surfaces...“ (Povrchy...) a vyberte.



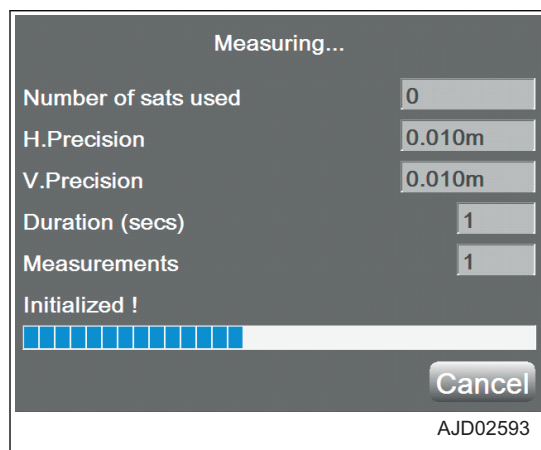
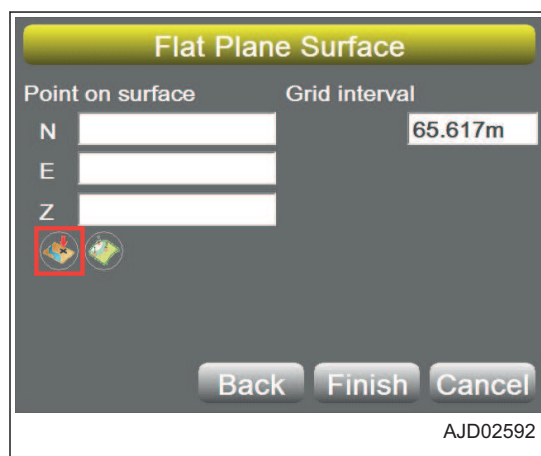
3. Na obrazovce „Project Surfaces“ (Povrchy projektu) stiskněte „New...“ (Nový...).



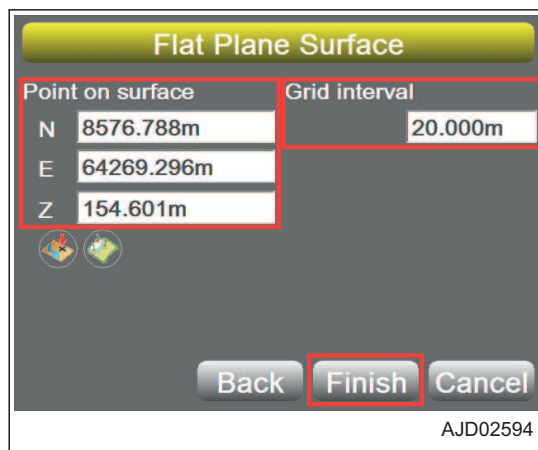
4. Na obrazovce „Surface Name and Type“ (Název a typ povrchu) stiskněte pole pro zadání „Name“ (Název).
5. Pomocí alfanumerické klávesnice zadejte název souboru povrchu.
6. Vyberte „Flat plane surface“ (Plochý povrch) („Surface type“ (Typ povrchu)) a stiskněte „Next“ (Další).



7. Na obrazovce „Flat Plane Surface“ (Plochý povrch) zadejte hodnoty souřadnic ( m ) „Point on surface“ bodu na povrchu nebo přesuňte stroj na základní bod, spusťte hranu radlice na zem a „sejměte topografický snímek“.



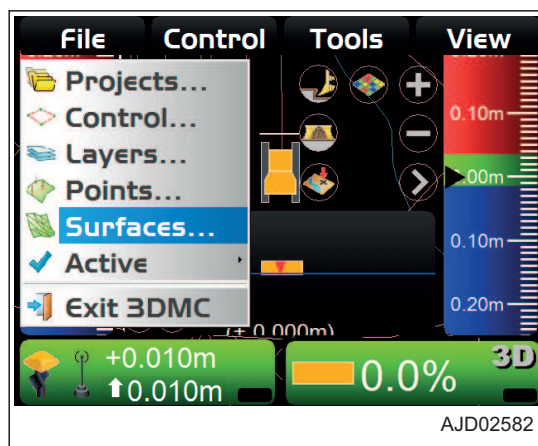
8. Na obrazovce „Flat plane surface“ (Plochý povrch) zadejte „Grid interval“ (Interval mřížky) a stiskněte „Finish“ (Dokončit).



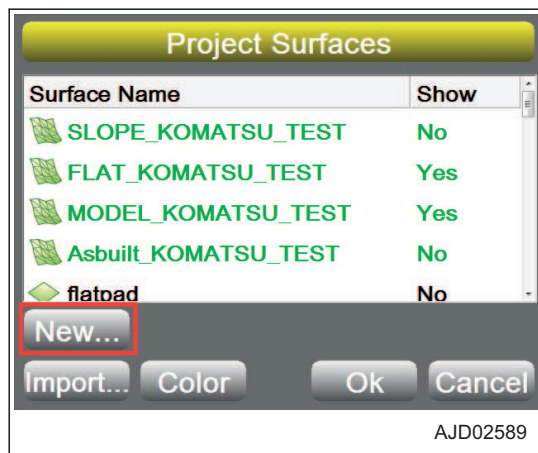
## POSTUP VYTVÁŘENÍ SOUBORŮ POVRCHU SVAHU

Při vytváření souboru povrchu svahu postupujte následovně.

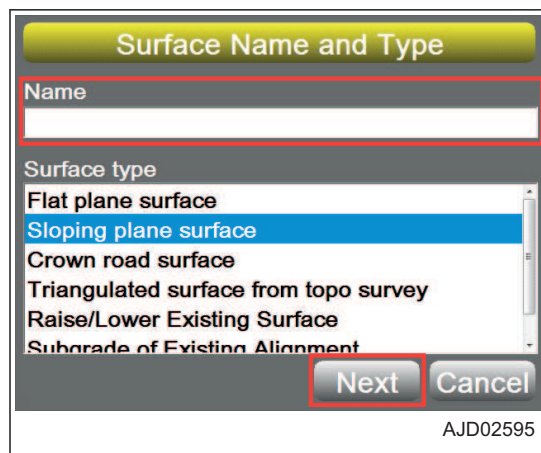
1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazte hlavní nabídku.
2. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte „Surfaces...“ (Povrchy) a vyberte.



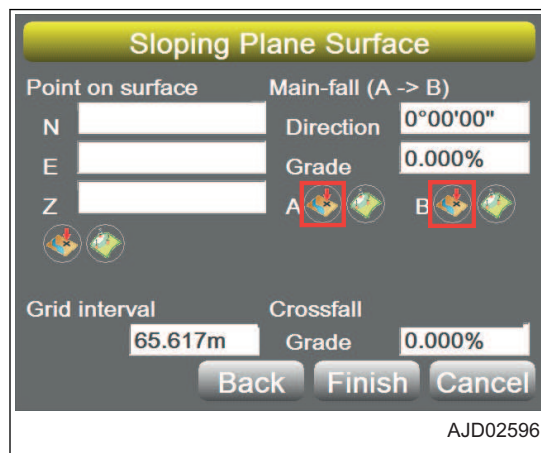
3. Na obrazovce „Project Surfaces“ (Povrchy projektu) stiskněte „New...“ (Nový).



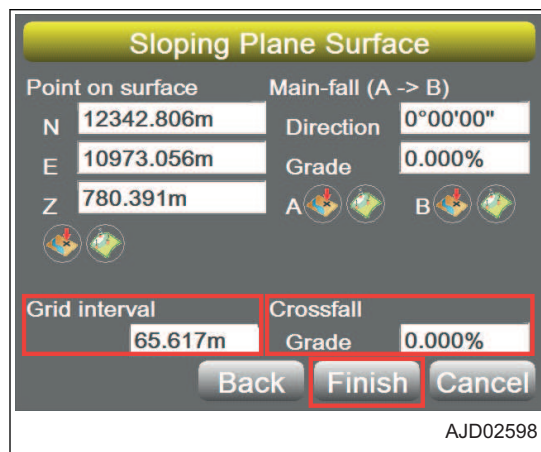
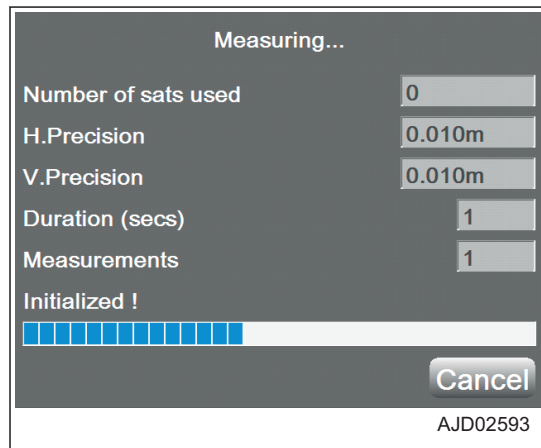
4. Na obrazovce „Surface Name and Type“ (Název a typ povrchu) stiskněte pole pro zadání „Name“ (Název).
5. Pomocí alfanumerické klávesnice zadejte název souboru povrchu.
6. Vyberte „Sloping plane surface“ (Povrch svahu) („Surface type“ (Typ povrchu)) a stiskněte „Next“ (Další).



7. Zobrazí se obrazovka „Sloping Plane Surface“ (Povrch svahu).
8. Přesuňte stroj do bodu „A“ nebo „B“ a snižte hranu radlice na základní bod.
9. „Vytvořte topografický snímek“ bodu „A“ nebo „B“ a změřte bod.



10. Na obrazovce „Sloping Plane Surface“ (Povrch svahu) stiskněte pole pro zadání „Grid interval“ (Interval mřížky) a „Crossfall Grade“ (Příčný sklon).
11. Z numerické klávesnice zadejte hodnotu.
12. Stiskněte tlačítko „Finish“ (Dokončit).  
Obrazovka se vrátí na „Project Surfaces“ (Povrchy projektu).

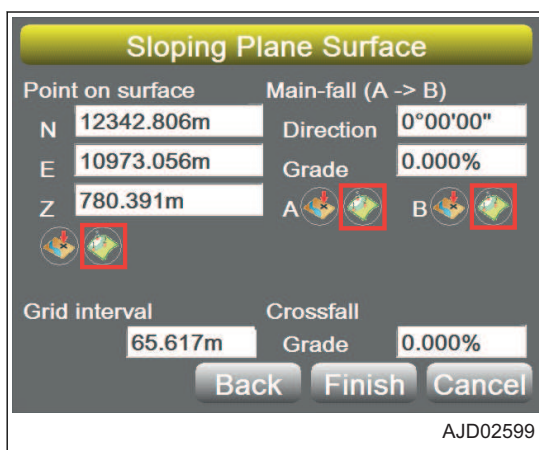




**POZNÁMKA**

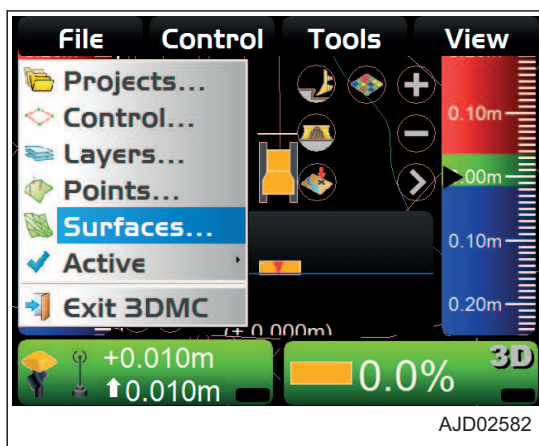
Místo měření bodů „A“ a „B“ můžete povrch svahu také vytvořit na obrazovce „Sloping Plane Surface“ (Povrch svahu).

- Postup 1:  
Pomocí „nastavení bodů“ nastavte bod uložený v interní paměti řídicí jednotky jako bod „A“ a „B“.
- Postup 2:  
Přímo zadejte „Point on Surface“ (Bod na povrchu) a „Main fall (A ->B)“ (Hlavní spád (A ->B)).  
(Plochý základ můžete nastavit pomocí „vytvoření topografického snímku“ nebo „nastavení bodů“.)

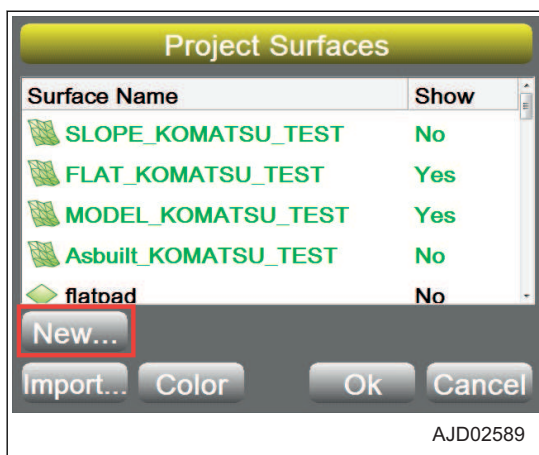
**POSTUP VYTVÁŘENÍ SOUBORŮ POVRCHU KORUNY SILNICE**

Při vytváření souboru koruny silnice postupujte následovně:

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte „Surfaces...“ (Povrchy) a vyberte.



3. Na obrazovce „Project Surfaces“ (Povrchy projektu) stiskněte „New...“ (Nový).



4. Na obrazovce „Surface Name and Type“ (Název a typ povrchu) stiskněte pole pro zadání „Name“ (Název).
5. Pomocí alfanumerické klávesnice zadejte název souboru povrchu.
6. Vyberte „Crown road surface“ (Povrch koruny silnice) („Surface type“ (Typ povrchu)) a stiskněte „Next“ (Další).

Surface Name and Type

Name

Surface type

- Flat plane surface
- Sloping plane surface
- Crown road surface**
- Triangulated surface from topo survey
- Raise/Lower Existing Surface
- Subgrade of Existing Alignment

Next Cancel

AJD02601

7. Zobrazí se obrazovka „Crown Surface“ (Povrch koruny).
8. Přesuňte stroj do bodu „A“ nebo „B“ a snižte hranu radlice na základní bod.
9. „Vytvořte topografický snímek“ bodu „A“ nebo „B“ a změřte bod.

Crown Surface

Starting point      Main-fall (A -> B)

N 12342.806m      Direction 0°00'00"

E 10973.391m      Grade -9999.999%

Z 780.391m      Length 0.000m

A B

Width of road      Cross-fall from crown

25.000m      Grade 2.000%

Back Finish Cancel

AJD02602

Measuring...

Number of sats used 0

H.Precision 0.010m

V.Precision 0.010m

Duration (secs) 1

Measurements 1

Initialized !

Cancel

AJD02593

10. Stiskněte pole „Width of road“ (Šířka silnice) a „Grade“ (Sklon) v „Cross fall from crown“ (Příčný sklon z koruny).
11. Z numerické klávesnice zadejte hodnotu.
12. Stiskněte tlačítko „Finish“ (Dokončit).  
Obrazovka se vrátí na „Project Surfaces“ (Povrchy projektu).

Crown Surface

Starting point      Main-fall (A -> B)

N 12342.806m      Direction 0°00'00"

E 10973.391m      Grade -9999.999%

Z 780.391m      Length 0.000m

A B

Width of road      Cross-fall from crown

25.000m      Grade 2.000%

Back Finish Cancel

AJD02603

**POZNÁMKA**

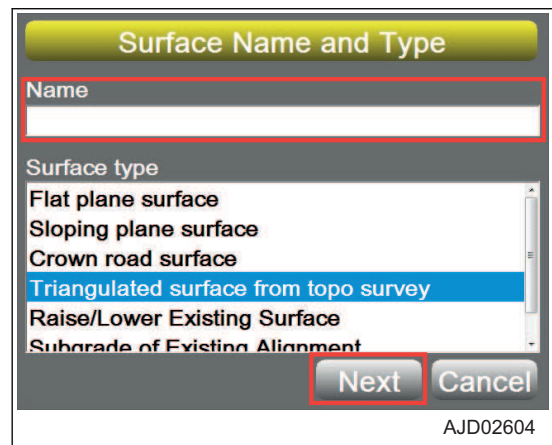
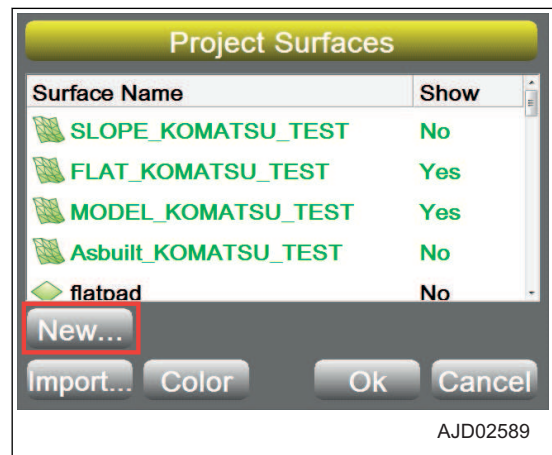
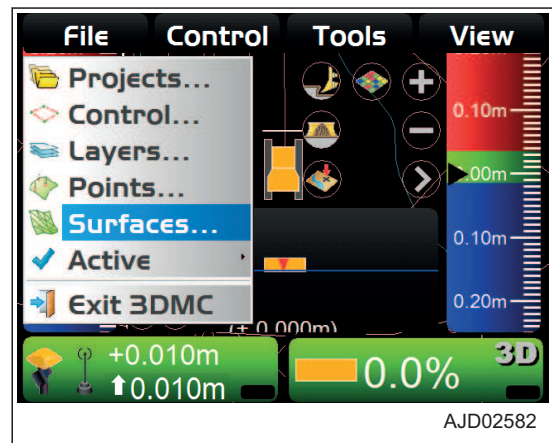
Místo měření bodů „A“ a „B“ můžete povrch koruny silnice také vytvořit na obrazovce „Crown Surface“ (Povrch koruny).

- Postup 1:  
Pomocí „nastavení bodů“ nastavte bod uložený v interní paměti řídicí jednotky jako bod „A“ a „B“.
- Postup 2:  
Přímo zadejte „Starting point“ (Bod počátku) a „Main fall (A ->B)“ (Hlavní spád (A ->B)).  
(Počáteční bod můžete nastavit pomocí „vytvoření topografického snímku“ nebo „nastavení bodů“.)

**POSTUP VYTVÁŘENÍ TROJÚHELNÍKOVÝCH POVRCHŮ ZE SOUBORU TOPOGRAFICKÉHO MĚŘENÍ**

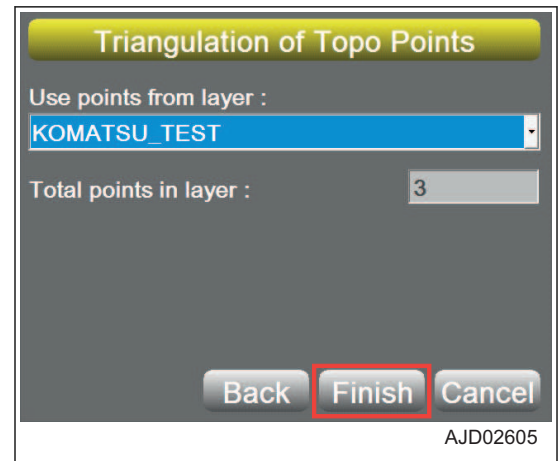
Při vytváření souboru povrchu TIN postupujte následovně.

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte „Surfaces...“ (Povrchy) a vyberte.
3. Na obrazovce „Project Surfaces“ (Povrchy projektu) stiskněte „New...“ (Nový).
4. Na obrazovce „Surface Name and Type“ (Název a typ povrchu) stiskněte pole pro zadání „Name“ (Název).
5. Pomocí alfanumerické klávesnice zadejte název souboru povrchu.
6. Vyberte „Triangulated surface from topo survey“ (Trojúhelníkový povrch z topografického měření) („Surface type“ (Typ povrchu)), a stiskněte „Next“ (Další).





7. V „Triangulation of Topo Points“ (Triangulační topografické body) vyberte data bodu ve vrstvě, kterou použijete z „Use points from layer :“ (Použít body z vrstvy:).
8. Stiskněte tlačítko „Finish“ (Dokončit).  
Obrazovka se vrátí na „Project Surfaces“ (Povrchy projektu).

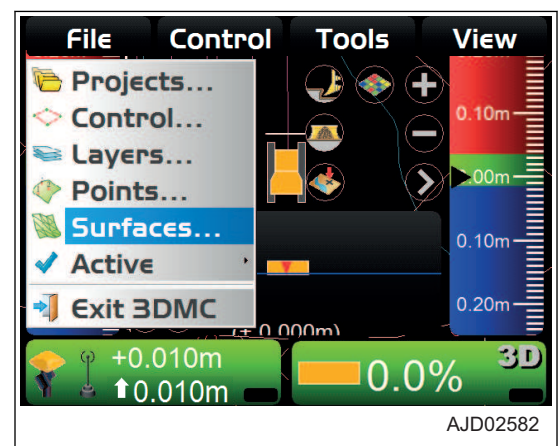


## POSTUP VYTVOŘENÍ SOUBORŮ POVRCHU REFLEKTUJÍCÍ ZVÝŠENÍ NEBO SNÍŽENÍ EXISTUJÍCÍHO POVRCHU

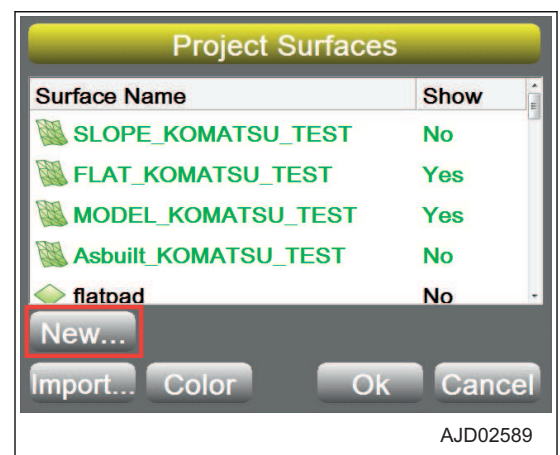
Při vytváření nového povrchu přidáním hodnoty hnutí/zahnutí k existujícímu povrchu („TIN“, „Plane Surface“ (Povrch plochy) a „Alignment“ (Vyrovnání) vybrané z „Active“ (Aktivní)) postupujte následovně.

Postup výběru „Active“ (Aktivní) je uveden v části „POSTUP VÝBĚRU AKTIVNÍHO SOUBORU POVRCHU (4-30)“.

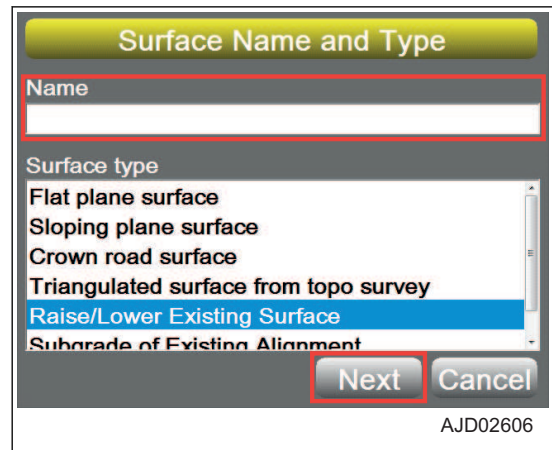
1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazte hlavní nabídku.
2. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte „Surfaces...“ (Povrchy) a vyberte.



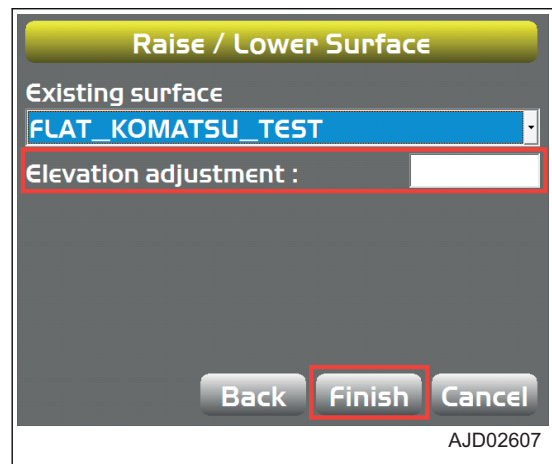
3. Na obrazovce „Project Surfaces“ (Povrchy projektu) stiskněte „New...“ (Nový).



4. Na obrazovce „Surface Name and Type“ (Název a typ povrchu) stiskněte pole pro zadání „Name“ (Název).
5. Pomocí alfanumerické klávesnice zadejte název souboru povrchu.
6. Vyberte „Raise/Lower Existing Surface“ (Zvednout /Snížit) existující povrch („Surface type“ (Typ povrchu)) a stiskněte „Next“ (Další).



7. Na obrazovce „Raise/Lower Surface“ (Zvednout/Snížit povrch) vyberte již existující povrch z „Existing surface:“ (Existující povrch:), ke kterému chcete přidat hodnotu hrnutí/zahrnutí.
8. Stiskněte oblast pro zadání „Elevation adjustment:“ (Úprava elevace:) v existujícím povrchu.
9. Z numerické klávesnice zadejte hodnotu.



- Kladné číslo  
Zvedne podloží z povrchu, na kterém pracujete / na který se odkazujete.  
Hodnota se aplikuje na středovou osu povrchu, na kterém pracujete / na který se odkazujete.
- Záporné číslo  
Sníží podloží z povrchu, na kterém pracujete / na který se odkazujete.  
Hodnota se aplikuje na středovou osu povrchu, na kterém pracujete / na který se odkazujete.

10. Stiskněte tlačítko „Finish“ (Dokončit).

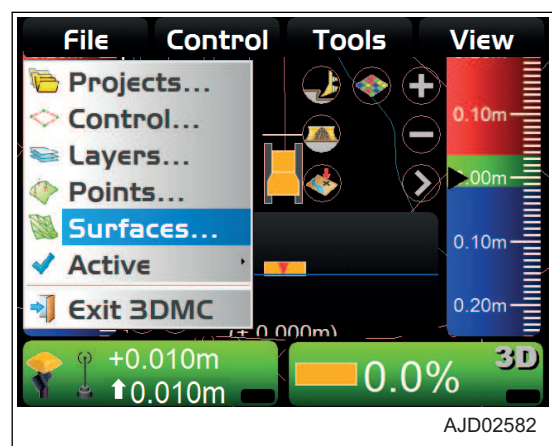
Obrazovka se vrátí na „Project Surfaces“ (Povrchy projektu).

## POSTUP VYTVOŘENÍ SOUBORU VYROVNÁNÍ PODLOŽÍ AKTIVNÍHO VYROVNÁNÍ

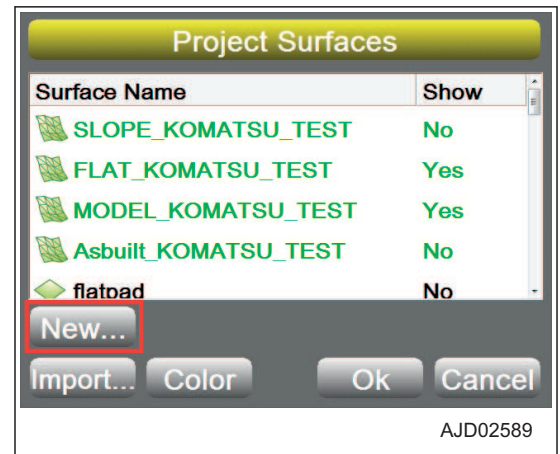
Při vytváření nových dat vyrovnání úpravou existujících dat vyrovnání (v „Active“ (Aktivní) zvoleno „Alignment“ (Vyrovnání)) postupujte následovně.

Postup výběru „Active“ (Aktivní) je uveden v části „POSTUP VÝBĚRU AKTIVNÍHO SOUBORU POVRCHU (4-30)“.

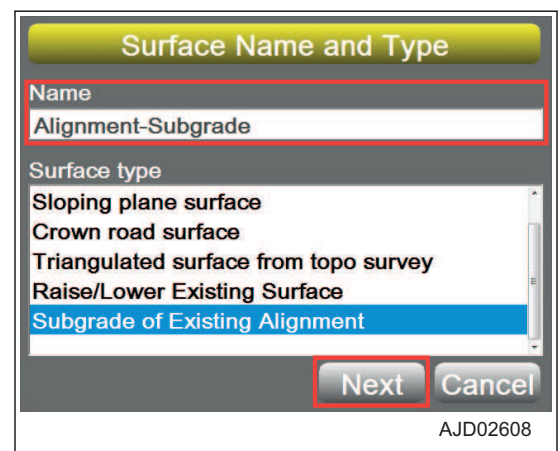
1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazte hlavní nabídku.
2. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte „Surfaces...“ (Povrchy) a vyberte.



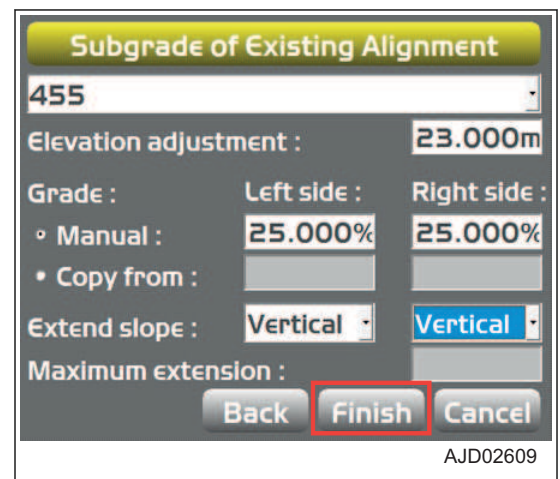
3. Na obrazovce „Project Surfaces“ (Povrchy projektu) stiskněte „New...“ (Nový).



4. Na obrazovce „Surface Name and Type“ (Název a typ povrchu) stiskněte pole pro zadání „Name“ (Název).  
 5. Pomocí alfanumerické klávesnice zadejte název souboru povrchu.  
 6. Vyberte „Subgrade of Existing Alignment“ (Povrch existujícího vyrovnání) („Surface type“ (Typ povrchu)) a stiskněte „Next“ (Další).



7. Na obrazovce „Subgrade of Existing Alignment“ (Podloží existujícího vyrovnání) vyberte data vyrovnání, ze kterých chcete vytvořit nové vyrovnání.  
 8. Stiskněte oblast pro zadání „Elevation adjustment“ (Úprava elevace).  
 9. Z numerické klávesnice zadejte hodnotu.
  - Kladné číslo  
Zvedne podloží z povrchu, na kterém pracujete / na který se odkazujete.  
Hodnota se aplikuje na středovou osu povrchu, na kterém pracujete / na který se odkazujete.
  - Záporné číslo  
Sníží podloží z povrchu, na kterém pracujete / na který se odkazujete.  
Hodnota se aplikuje na středovou osu povrchu, na kterém pracujete / na který se odkazujete.



10. Stiskněte oblast pro zadání „Grade“ (Srovnávání).  
 11. Z numerické klávesnice zadejte hodnotu.
  - „Manual:“ (Ruční:)  
Pokud je povoleno, zadejte procento pro pravou/levou stranu podloží pro určení sklonu na pravé/levé straně stroje nebo cesty.
  - „Copy from:“ (Kopírovat z:)  
Pokud je povoleno, použijte sklon (srovnávání) referenčního průřezového prvku, který odpovídá zadané hodnotě kompenzace (boční kompenzace ( m) od středové osy).  
Sklon na pravé/levé straně je převzat z existujícího souboru vyrovnání.
 12. Vyberte „Extended slope:“ (Rozšířený sklon:).

- Pokud je vybráno „Vertical“ (Svisle)  
Průřez podloží je fixován ve stejné horizontální kompenzaci, jako průřez referenčního povrchu.
- Pokud je vybráno „Continue“ (Pokračovat)  
Můžete posunout konec povrchu na pravé/levé straně vybrané v „Maximum Extension:“ (Maximální rozšíření:).  
Použijte, pokud očekáváte průsečík za koncem průřezu.

13. Stiskněte tlačítko „Finish“ (Dokončit).

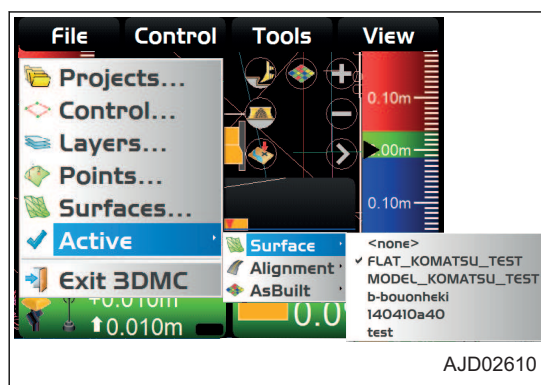
Je uložen nový soubor povrchu.

## AKTIVNÍ SOUBOR

### POSTUP VÝBĚRU AKTIVNÍHO SOUBORU POVRCHU

Pokud vybíráte soubor povrchu pro ovládání na pracovišti (data TIN, soubor plochy povrchu a soubor vyrovnání), postupuje následovně:

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte možnost „Active“ (Aktivní) a „Surface“ (Povrch) a vyberte.
3. V hlavním okně vyberte soubor povrchu, který má být nastaven jako aktivní.



AJD02610

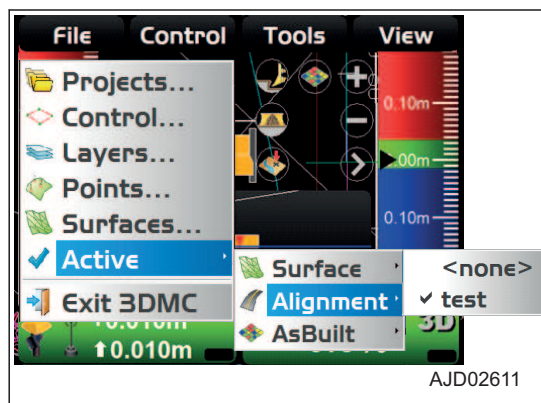
#### POZNÁMKA

- Nemůžete použít povrch pro ovládání pouhým načtením. Soubor povrchu pro ovládání musí být nastaven jako aktivní.
- Pokud zobrazujete data TIN a soubor vyrovnání a používáte je pro ovládání, vyberte data TIN z „Surface“ (Povrch) a poté vyberte soubor vyrovnání z „Alignment“ (Vyrovnání).

### POSTUP VÝBĚRU AKTIVNÍHO SOUBORU VYROVNÁNÍ

Pokud vybíráte soubor vyrovnání pro ovládání na pracovišti, postupuje následovně:

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte možnost „Active“ (Aktivní) a „Alignment“ (Vyrovnání) a vyberte.
3. V hlavním okně vyberte soubor vyrovnání, který má být nastaven jako aktivní.



AJD02611

#### POZNÁMKA

Pokud nastavíte soubor vyrovnání ze „Surface“ (Povrch) nebo „Alignment“ (Vyrovnání) jako aktivní povrch, můžete použít soubor vyrovnání na obrazovce řízení. Popis obrazovky řízení je uveden v části „POSTUP NASTAVENÍ MOŽNOSTÍ INDIKACE ŘÍZENÍ (4-41)“.

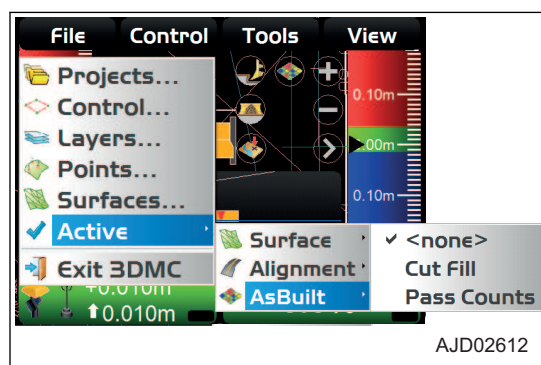
Pokud je soubor vyrovnání vybrán z „Alignment“ (Vyrovnání), soubor není zobrazen v hlavním okně, ale je rozpoznán systémem 3DMC jako soubor povrchu pro obrazovku řízení.

## POSTUP VÝBĚRU ZOBRAZENÍ AKTIVNÍHO REÁLNÉHO STAVU

Při výběru zobrazení aktivního reálného stavu postupujte následovně:

(Můžete také použít rychlou volbu v hlavním okně.)

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte možnost „Active“ (Aktivní) a „AsBuilt“ (Reálný stav) a vyberte.
3. V hlavním okně vyberte soubor reálného stavu, který má být nastaven jako aktivní.

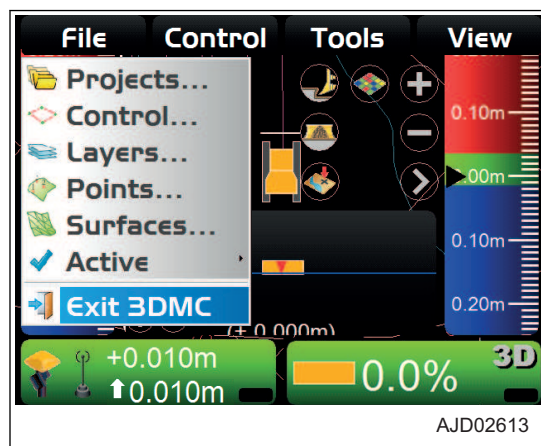


## UKONČENÍ APLIKACE 3DMC

### POSTUP UKONČENÍ APLIKACE 3DMC

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte „Exit 3DMC“ (Ukončit 3DMC) a vyberte.

Aplikace 3DMC je ukončena.





## NABÍDKA CONTROL (OVLÁDÁNÍ)

V nabídce Control (Ovládání) můžete nastavit konfiguraci stroje, režim reálného stavu povrchu, ovládání radlice a kalibrovat radlici.

Můžete vytvářet, upravovat, kopírovat a odstraňovat soubory konfigurace stroje.

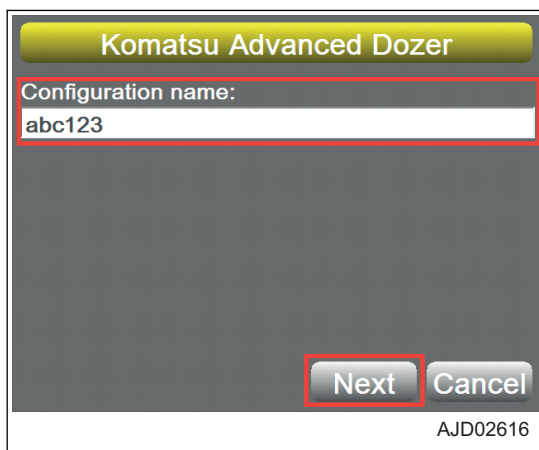
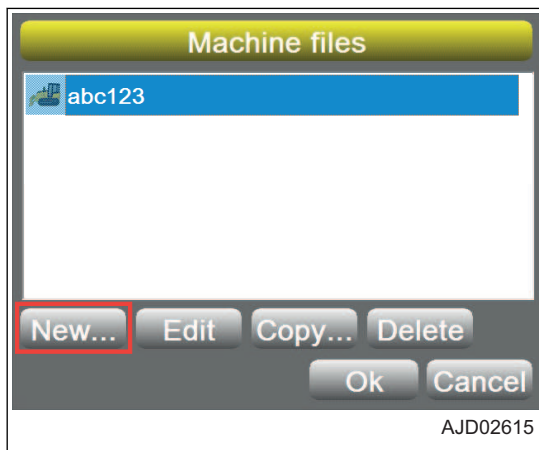
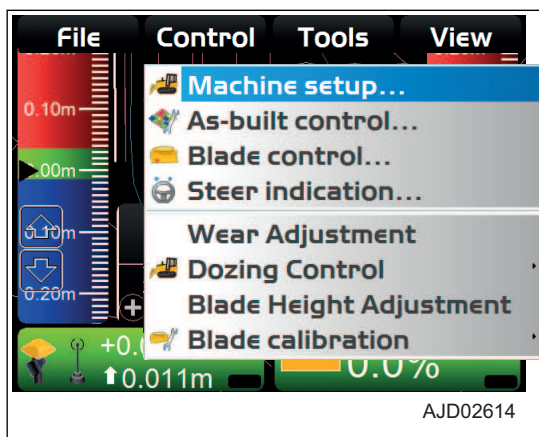
### NASTAVENÍ STROJE

V „Machine setup...“ (Nastavení stroje) můžete nastavit soubory nastavení, včetně „GPS Comms Configuration“ (Konfigurace komunikace GPS), „GPS Precisions“ (Přesnost GPS) a „GPS radio configuration“ (Konfigurace přijímače GPS).

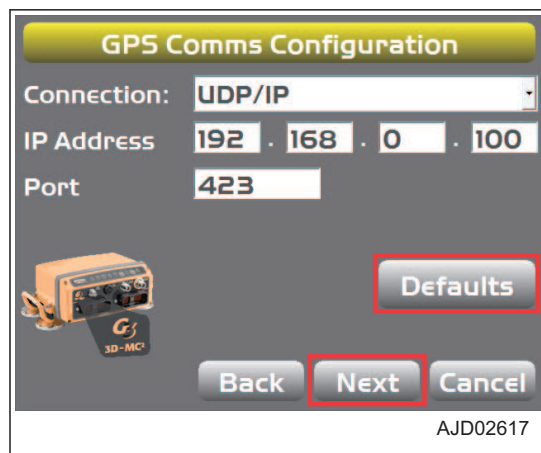
Tato nastavení je nutné měnit, pouze když je vyměněn přijímač GNSS, změní se přesnost GPS nebo se změní nastavení přijímače GNSS nebo základnové stanice.

### NASTAVENÍ PŘIPOJENÍ KE STROJI

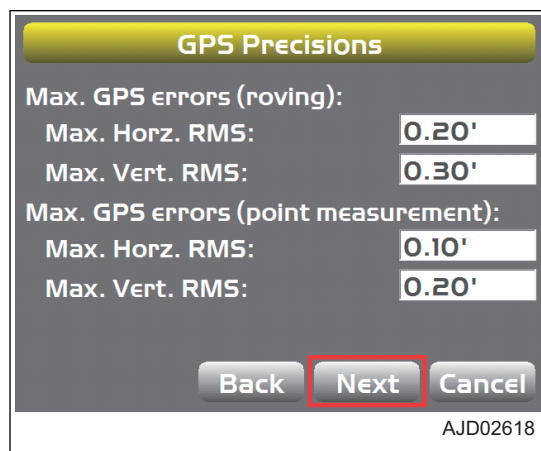
1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „Control“ (Ovládání) stiskněte „Machine setup...“ (Nastavení stroje) a vyberte.
3. Na obrazovce „Machine files“ (Soubory projektu) stiskněte „New...“ (Nový).
4. Na obrazovce „intelligent MC Dozer“ (inteligentní MC Dozer) stiskněte pole pro zadání „Configuration name:“ (Název konfigurace).
5. Pomocí alfanumerické klávesnice zadejte název.
6. Stiskněte tlačítko „Next“ (Další).



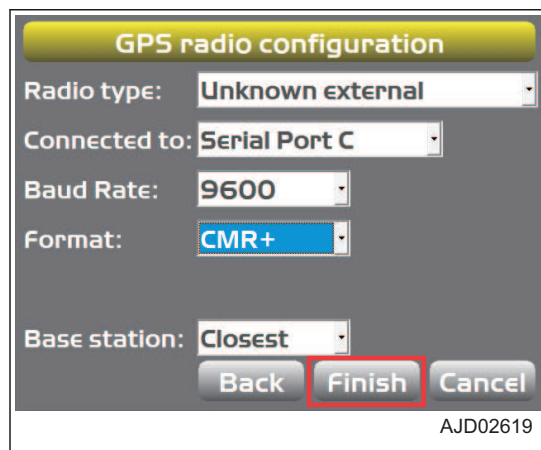
7. Na obrazovce „GPS Comms Configuration“ (Konfigurace komunikace GPS) nastavte „Connection:“ (Připojení) na „UDP/IP“ a stiskněte „Defaults“ (Výchozí nastavení).
8. Když se zobrazí hodnoty podle obrázku, stiskněte „Next“ (Další).



9. Na obrazovce „GPS Precisions“ (Přesnost GPS) zadejte „Max. GPS errors (roving):“ (Max. počet chyb GPS (roving)) a „Max. GPS errors (point measurement):“ (Max. počet chyb GPS (měření bodu)) a stiskněte „Next“ (Další).



10. Na obrazovce „GPS radio configuration“ (Konfigurace přijímače GPS) vyberte informace o přijímači a stiskněte „Finish“ (Dokončit).  
Podrobnosti jsou uvedeny v části „POSTUP KONFIGURACE PŘIJÍMAČŮ (3-21)“.

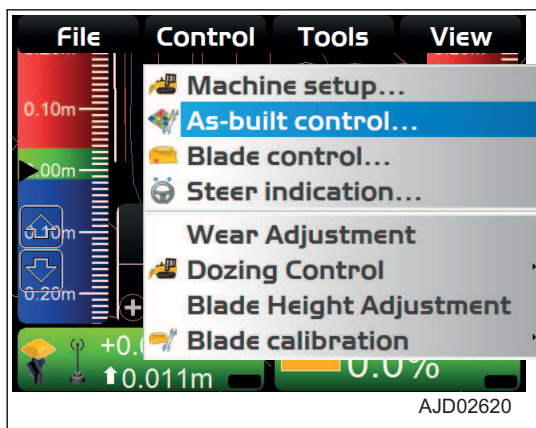


## POSTUP NASTAVENÍ MOŽNOSTÍ OVLÁDÁNÍ REÁLNÉHO STAVU POVRCHU

### ZPŮSOB PŘIDÁNÍ A NASTAVENÍ ZOBRAZENÍ REÁLNÉHO POVRCHU

Tato funkce vám umožňuje kontrolovat „Elevation“ (Elevaci) a „Pass Counts“ (Počet průjezdů) reálného povrchu zobrazené z interní paměti serveru nebo řídicí jednotky.

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „Control“ (Ovládání) stiskněte „As-built control...“ (Ovládání reálného povrchu) a vyberte.



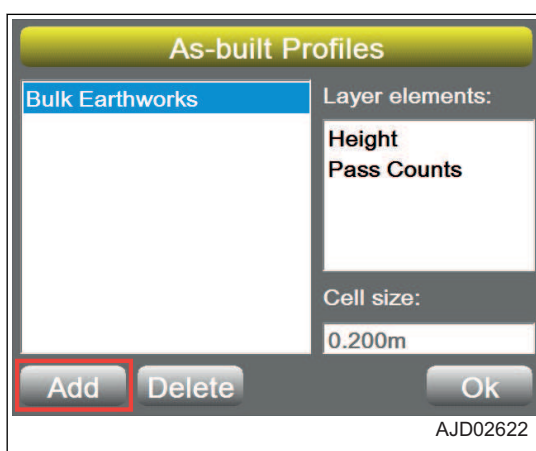
3. Na obrazovce „As-built Control“ (Ovládání reálného povrchu) zkontrolujte, že je vybráno „Local as-built only“ (Pouze místní reálný povrch) a stiskněte tlačítko s ikonou „klíče“.

„Místní“ znamená interní paměť řídicí jednotky.



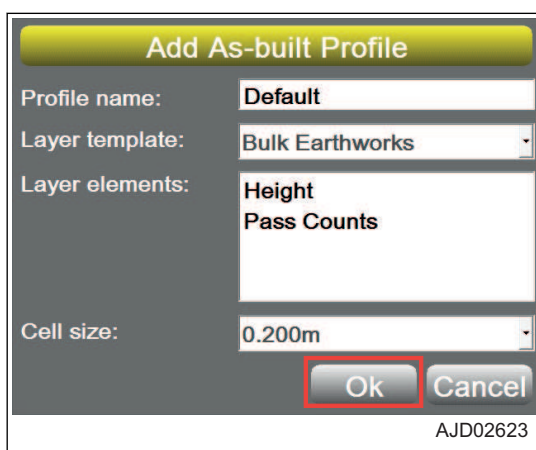
4. Na obrazovce „As-built Profiles“ (Profily reálného stavu povrchu) stiskněte „Add“ (Přidat).

Pokud vytváříte složku pro nové ovládání reálného povrchu, stiskněte „Add“ (Přidat).



5. Na obrazovce „Add As-built Profile“ (Přidat profil reálného stavu povrchu) zadejte profil povrchu reálného terénu a stiskněte „Ok“.

Při zadávání „Profile name:“ (Název profilu:) připojte klávesnici k portu USB řídicí jednotky.





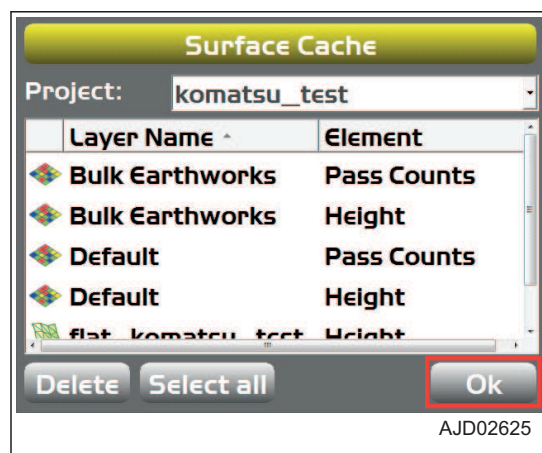
Povrch reálného terénu přidáný do „Profile:“ (Profil:) je nastaven.

- Na obrazovce „As-built Control“ (Ovládání reálného povrchu) stiskněte „Advanced...“ (Rozšířené).

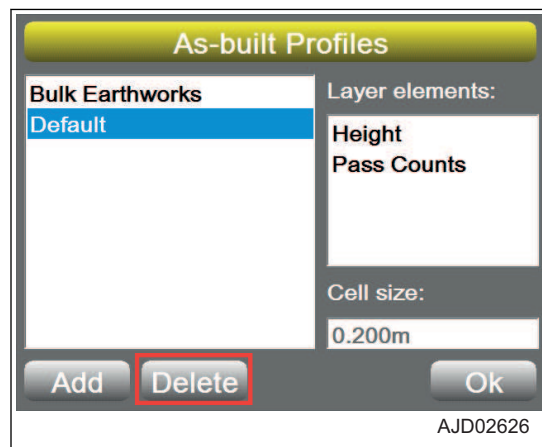


Na obrazovce „Surface Cache“ (Mezipaměť povrchu) můžete zkontrolovat povrch reálného stavu terénu.

- Stiskněte tlačítko „Ok“.  
Obrazovka se vrátí na zobrazení „As-built Control“ (Ovládání reálného povrchu).



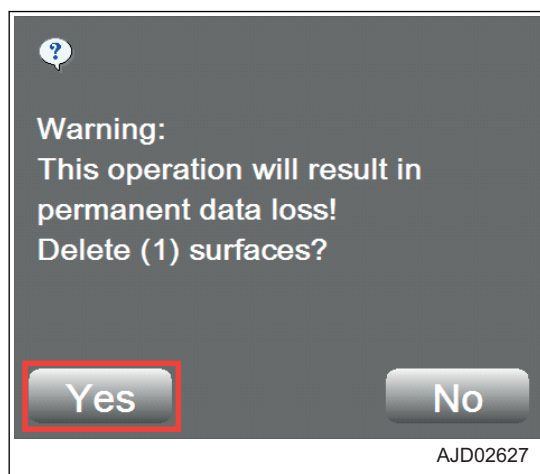
- Po záznamu reálného stavu povrchu, pokud odstraňujete barvu reálného povrchu z hlavního okna, vyberte povrch reálného terénu, který byl použit pro záznam a stiskněte „Delete“ (Odstranit).



Na obrazovce se zobrazí varování.

9. Stiskněte „Yes“ (Ano).

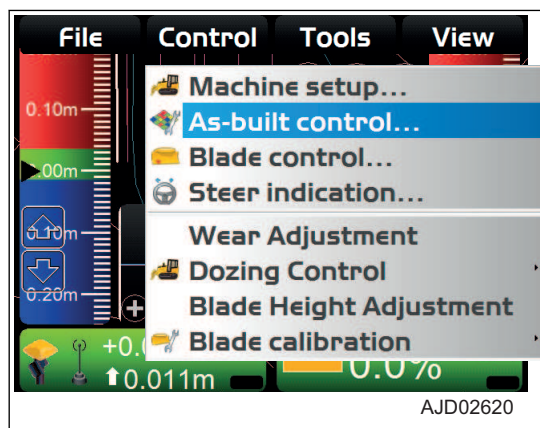
Data reálného stavu povrchu použitá pro záznam reálného stavu povrchu se touto operací neodstraní.



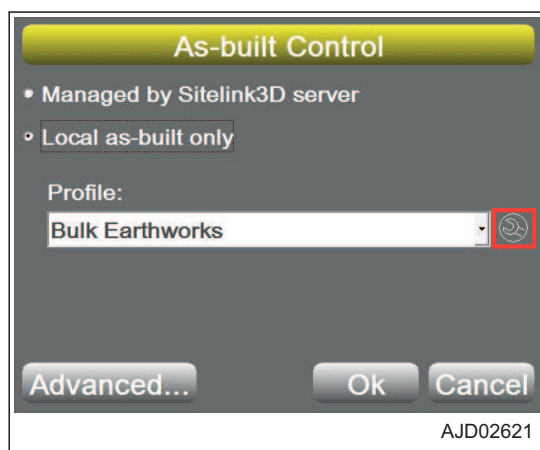
## ZPŮSOB ODEBRÁNÍ ZOBRAZENÍ REÁLNÉHO POVRCHU

Pokud chcete z interní paměti řídicí jednotky odebrat zobrazení reálného povrchu, postupujte následovně.

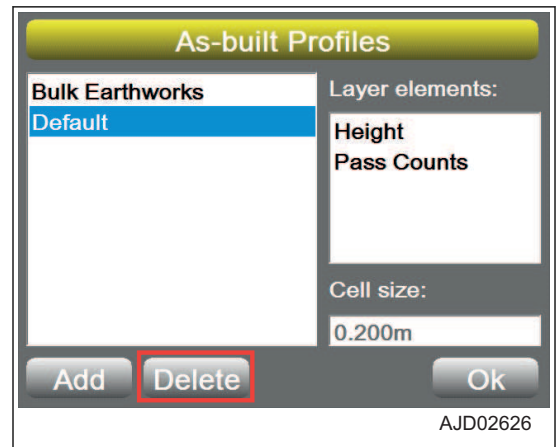
1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazte hlavní nabídku.
2. V nabídce „Control“ (Ovládání) stiskněte „As-built control...“ (Ovládání reálného povrchu...) a vyberte.



3. Na obrazovce „As-built Control“ (Ovládání reálného povrchu) stiskněte ikonu „klíče“.

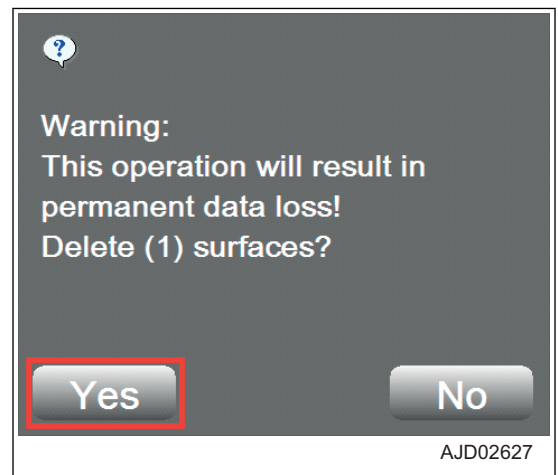


4. Na obrazovce „As-built Profiles“ (Profily reálného povrchu) vyberte povrch, který chcete odebrat a stiskněte „Delete“ (Odstranit).

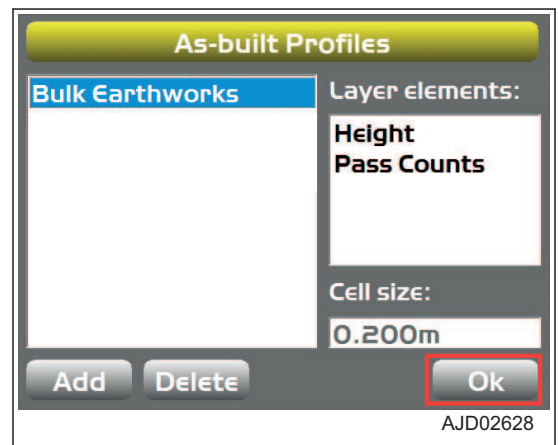


**Na obrazovce se zobrazí varování.**

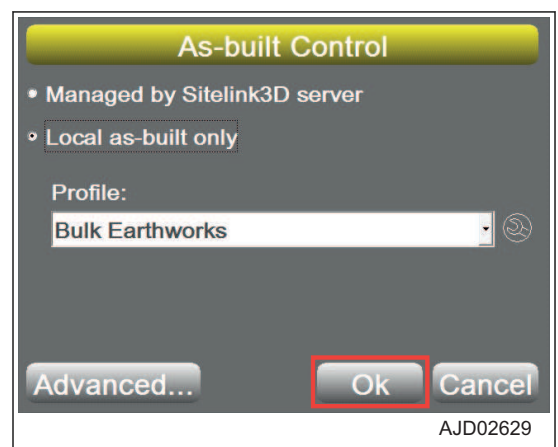
5. Stiskněte „Yes“ (Ano).  
 Obrazovka se vrátí na zobrazení „As-built Profiles“ (Profily reálného povrchu).  
 Nemůžete ale odebrat reálný povrch, který je vybrán na obrazovce „As-built Control“ (Ovládání reálného povrchu) ve volbě „Profile:“ (Profil:).



6. Na obrazovce „As-built Profiles“ (Profily reálného povrchu) stiskněte „Ok“.



7. Na obrazovce „As-built Control“ (Ovládání reálného povrchu) stiskněte „Ok“.  
 Obrazovka se vrátí na hlavní okno.



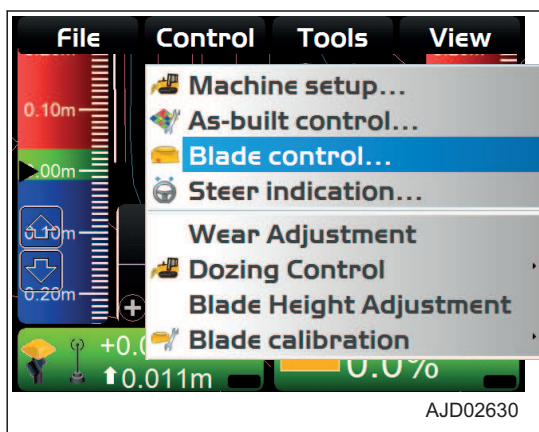
## OVLÁDÁNÍ RADLICE

### POSTUP AKTIVACE NEJLEPŠÍHO NASTAVENÍ AUTOMATICKÉHO OVLÁDÁNÍ RADLICE

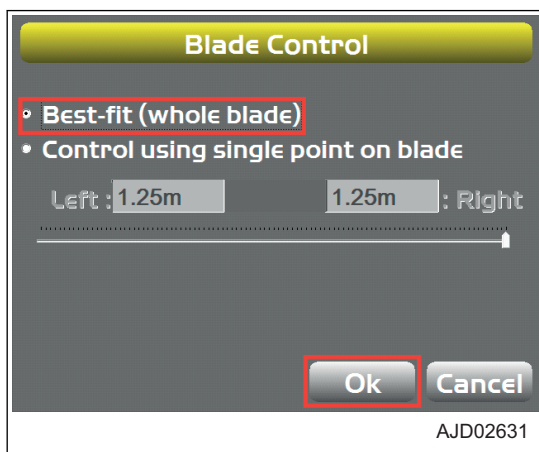
Pokud je používáno nejlepší nastavení automatického ovládání radlice, systém 3DMC používá jako referenci elevace celou hranu radlice.

Pokud je na povrchu zlom (rozbitá část nebo prudká změna v topografii), použijte nejlepší nastavení automatického ovládání pro přesné vyrovnání.

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazte hlavní nabídku.
2. V nabídce „Control“ (Ovládání) stiskněte a vyberte „Blade Control...“ (Ovládání radlice).



3. Na obrazovce „Blade Control“ (Ovládání radlice) vyberte „Best-fit (whole blade)“ (Nejlepší nastavení - celá hrana).
4. Stiskněte tlačítko „Ok“.

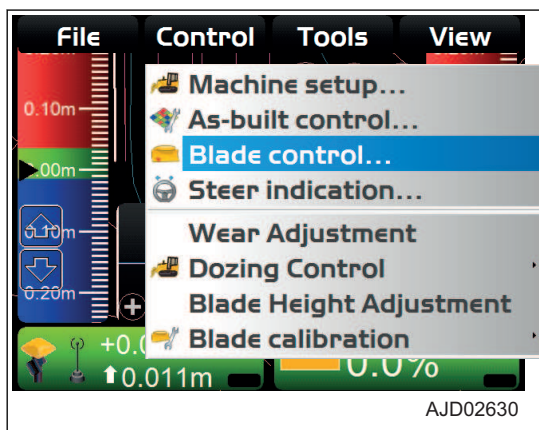


### POSTUP NASTAVENÍ OVLÁDÁNÍ PODLE JEDNOHO BODU

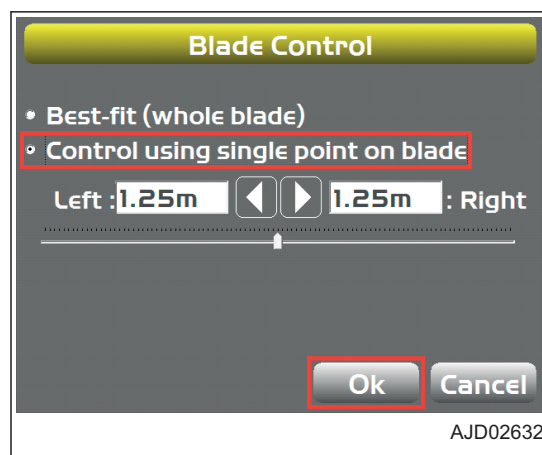
Pokud se používá ovládání podle jednoho bodu, 3DMC nepoužívá celou hranu radlice jako referenci pro elevaci, ale používá pouze 1 vybraný bod na hraně radlice.

Pokud provádíte přesné vyrovnávání na povrchu, který je menší než šířka radlice, použijte ovládání podle jednoho bodu.

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazte hlavní nabídku.
2. V nabídce „Control“ (Ovládání) stiskněte a vyberte „Blade Control...“ (Ovládání radlice).



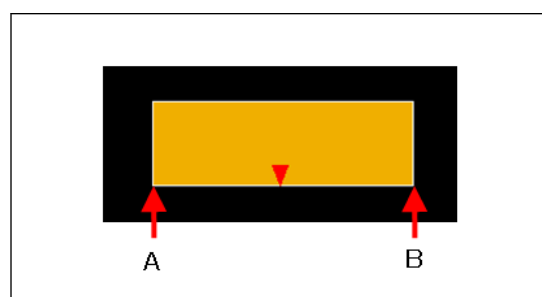
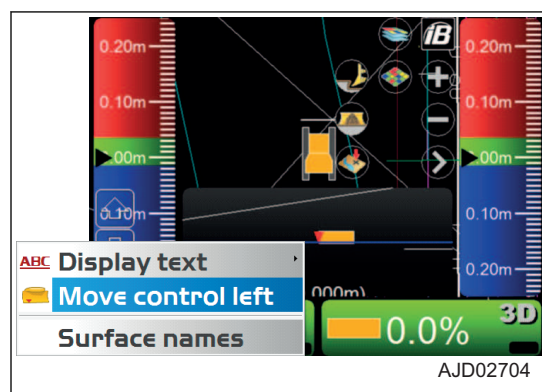
- Na obrazovce „Blade Control“ (Ovládání radlice) zaškrtněte položku „Control using single point on blade“ (Ovládat pomocí jediného bodu na radlici).
- Stiskněte tlačítko „Ok“.



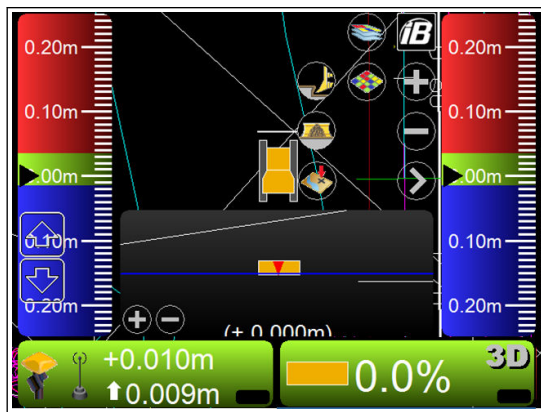
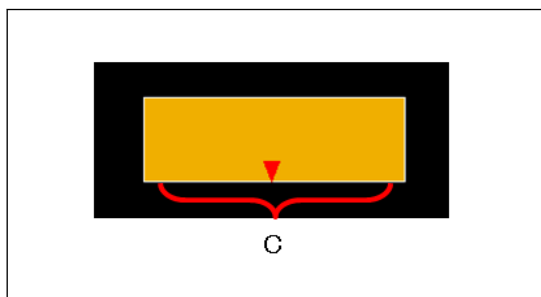
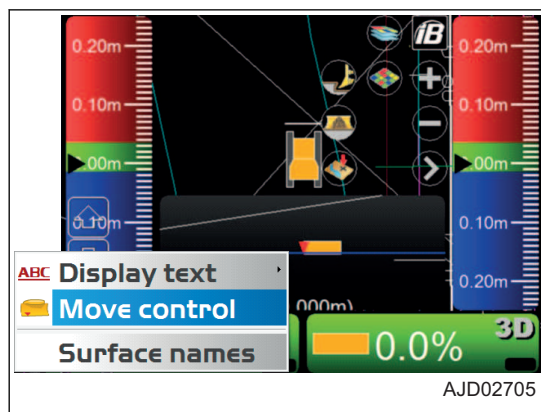
## RYCHLÁ ZMĚNA BODU OVLÁDÁNÍ RADLICE

Když je v hlavním okně zobrazen profil, lze rychle změnit bod ovládání radlice.

- Chcete-li nastavit bod ovládání radlice na levou (nebo pravou) stranu hrany radlice, stiskněte levou (A) (nebo pravou (B)) stranu hrany radlice na horní straně obrazovky.
- Stiskněte položku „Move control left“ (Posunout ovládání doleva) (nebo „Move control right“ (Posunout ovládání doprava)).



- Chcete-li nastavit bod ovládání radlice na kterýkoli bod hrany radlice, stiskněte kterýkoli bod hrany radlice (v rozsahu (C)) na horní straně obrazovky.
- Stiskněte položku „Move control“ (Posunout ovládání).

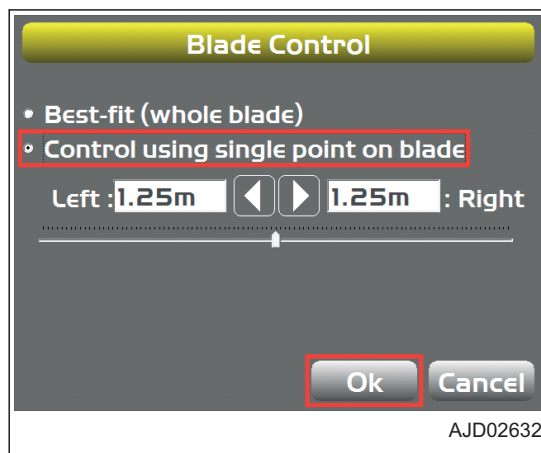


## ZMĚNA BODU OVLÁDÁNÍ RADLICE NA OBRAZOVCE OVLÁDÁNÍ RADLICE

Když je vybrána položka „Control using single point on blade“ (Ovládat pomocí jediného bodu na radlici), lze bod ovládání radlice změnit pomocí tlačítka posuvníku nebo šipek doprava a doleva na obrazovce „Blade Control“ (Ovládání radlice).

- Na obrazovce „Blade Control“ (Ovládání radlice) zaškrtněte položku „Control using single point on blade“ (Ovládat pomocí jediného bodu na radlici).
- Pohybem tlačítka posuvníku doprava či doleva nebo pomocí šipek doprava nebo doleva vyberte bod na radlici
- Stiskněte tlačítko „Ok“.

Stroj bude používat vybraný bod ovládání radlice.





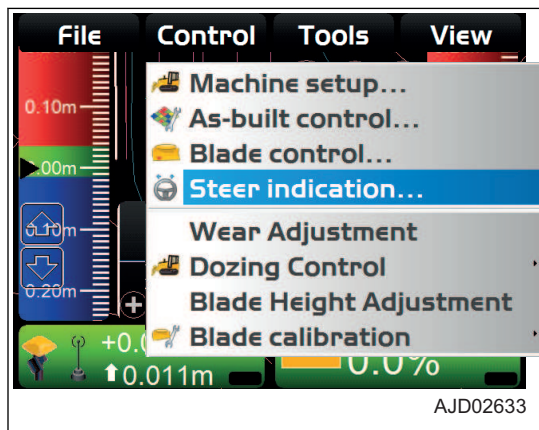
## MOŽNOSTI INDIKACE ŘÍZENÍ

### POSTUP NASTAVENÍ MOŽNOSTÍ INDIKACE ŘÍZENÍ

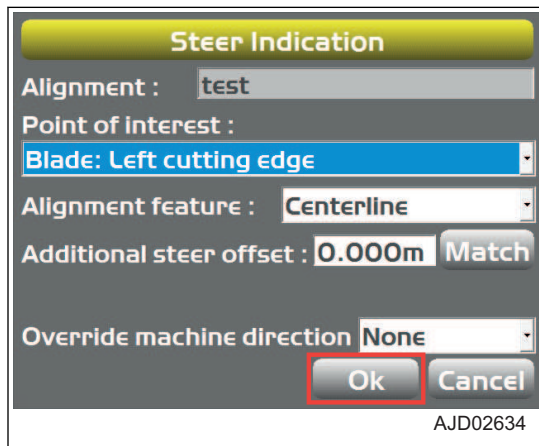
Pro řízení stroje a práce používá 3DMC vrstvy lomených čar v souboru pracovní linie a orientačních bodů. Obecně se pro řízení jízdy používá soubor vyrovnání.

Lomené čáry indikují vlastnosti a cíle, jako jsou budovy, obrubníky, chodníky, vrcholky a základny svahů, hranice projektů atd. Pokud jsou lomené čáry vytvořeny z 3D informací pro každý bod řízení, můžete je vybrat v hlavním okně. Vybrané lomené čáry jsou používány jako data vyrovnání pro řízení stroje nebo jako elevace návrhu pro ovládání radlice.

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „Control“ (Ovládání) stiskněte „Steer indication...“ (Indikace řízení) a vyberte.



3. V dialogovém okně „Steer Indication“ (Indikace řízení) vyberte nebo zadejte následující parametry.
  - „Point of interest :“ (Bod zájmu)  
Vyberte polohu hrany radlice pro zahájení řízení.
  - „Alignment feature :“ (Vlastnost vyrovnání)  
Vyberte tvar, který je cílem řízení.
  - „Additional steer offset :“ (Doplňující kompenzace řízení)  
Zadejte kompenzaci řízení.
  - „Override machine direction“ (Překonat směr stroje)  
Pokud vyberete „UP Station“ (Stanice nahoru) nebo „Down Station“ (Stanice dolů), směr stroje je fixován rovnoběžně se středovou osou.  
V tomto režimu není nutné před výpočtem směru přesunout stroj.



#### POZNÁMKA

Pokud není směr radlice vypočítán správně, hrana radlice hrne více, než je v návrhu povrchu a nelze provádět přesné hnutí.

4. Stiskněte tlačítko „Ok“.

### NASTAVENÍ VELIKOSTI OPOTŘEBENÍ

Podrobnosti o nastavení velikosti opotřebení radlice jsou uvedeny v části „POSTUP ZADÁNÍ MÍRY OPOTŘEBENÍ HRANY RADLICE A PÁSŮ (3-23)“.

### NASTAVENÍ HRNUTÍ

Podrobnosti o nastavení hnutí jsou uvedeny v části „NASTAVENÍ REŽIMU HRNUTÍ (3-35)“.

### ÚPRAVA ELEVACE RADLICE

Podrobnosti o úpravě elevace radlice jsou uvedeny v části „ÚPRAVA ELEVACE RADLICE (3-27)“.

## **KALIBRACE POLOHY RADLICE**

Provedte kalibraci související s radlicí.

### **Kalibrace polohovacího nosníku**

Podrobnosti jsou uvedeny v části „ZADÁNÍ DÉLKY POLOHOVACÍHO NOSNÍKU (3-22)“.

### **Kalibrace stroje krok A**

Pro krok A kalibrace stroje kontaktujte vašeho distributora Komatsu.

Pokud tuto kalibraci vyberete, stiskněte tlačítko „Cancel“ a vraťte se na hlavní okno.

### **Kalibrace stroje krok B**

Pro krok B kalibrace stroje kontaktujte vašeho distributora Komatsu.

Pokud tuto kalibraci vyberete, stiskněte tlačítko „Cancel“ a vraťte se na hlavní okno.



## NABÍDKA TOOLS (NÁSTROJE)

V nabídce „Tools“ (Nástroje) můžete měřit tvar pracoviště a polohu radlice podle souřadnic a konfigurovat přijímač.

### NASTAVENÍ PŘIJÍMAČE

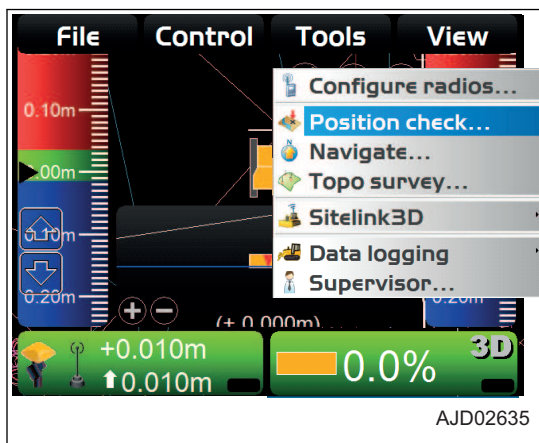
Nastavení přijímače je popsáno v části „POSTUP KONFIGURACE PŘIJÍMAČŮ (3-21)“.

### NASTAVENÍ POLOHY

#### POSTUP KONTROLY ELEVACE RADLICE

Pokud chcete zkontrolovat elevaci radlice, postupujte následovně:

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „Tools“ (Nástroje) stiskněte „Position check...“ (Kontrola polohy...) a vyberte.



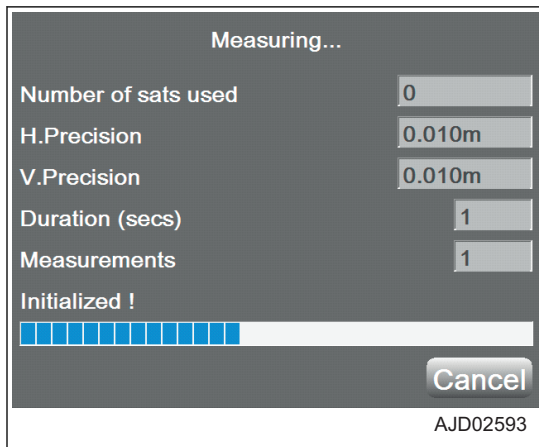
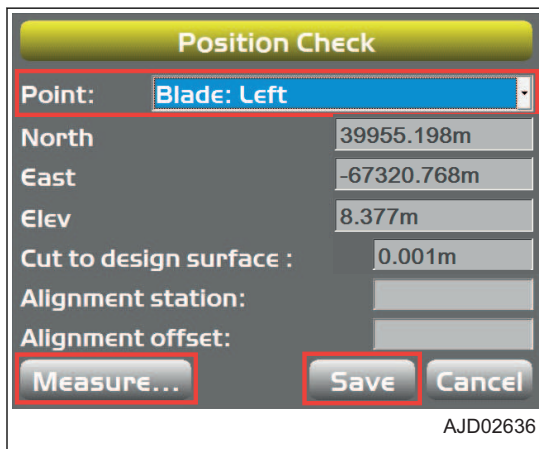
3. Na obrazovce „Position Check“ (Kontrola polohy) vyberte „Point:“ (Bod:).

Vyberte polohu nastavení radlice z „Blade:“ (Radlice:) „ Left“ (Vlevo), „Blade:“ (Radlice:), „ Middle“ (Střed) a „Blade:“ (Radlice:), „ Right“ (Vpravo:).

4. Stiskněte tlačítko „Measure...“ (Měření...).

Po dokončení měření, jsou souřadnice měřeného bodu na hraně radlice zobrazeny v „Position Check“ (Kontrola polohy).

5. Stiskněte „Save“ (Uložit).



- Na obrazovce „Position Details“ (Podrobnosti polohy) vyberte „Layer:“ (Vrstva:) (název vrstvy, která bude použita) a „Point description:“ (Popis bodu:) (vysvětlení bodu).

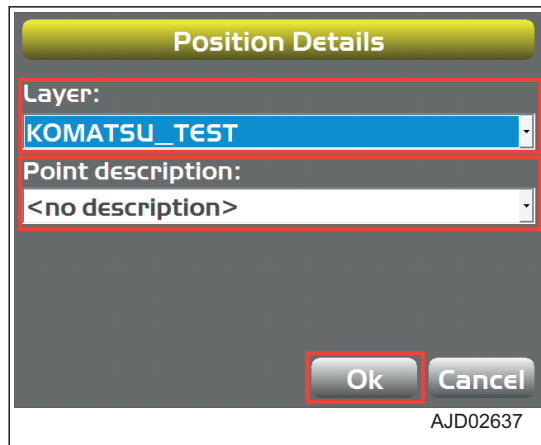
Když vyberete „<new description>“ (nový popis) jako „Point description:“ (Popis bodu:) můžete nastavit popis bodu pomocí alfanumerické klávesnice.

- Stiskněte tlačítko „Ok“.

Obrazovka se vrátí na obrazovku „Position Check“ (Kontrola polohy).

- Stiskněte tlačítko „Cancel“ (Storno).

Obrazovka se vrátí na hlavní okno.



### POZNÁMKA

Pokud nezměníte vrstvu na obrazovce „Position details“ (Podrobnosti polohy), zakažte funkci Topo survey (Topografické měření). Podrobnosti jsou uvedeny v části „PROVÁDĚNÍ TOPOGRAFICKÝCH MĚŘENÍ (4-46)“.

## NAVIGAČNÍ BODY

Můžete vybrat navigační/geodetický bod a navigovat stroj k tomuto bodu.

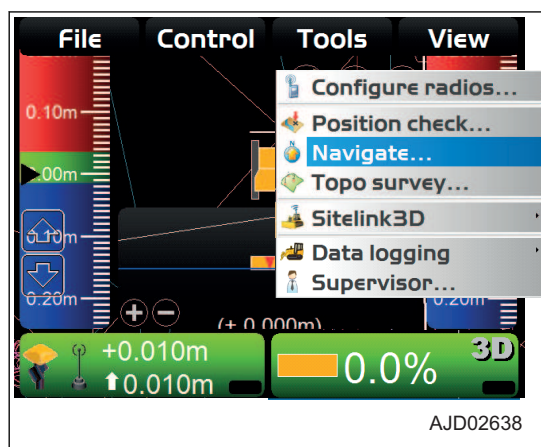
Jako navigační/geodetický bod můžete vybrat jakékoliv vrstvy v souboru projektu.

### POSTUP PRO NAVIGAČNÍ BODY

K bodům můžete navigovat i pomocí místní nabídky.

Použití místní nabídky je popsáno v části „POSTUP PRO NAVIGAČNÍ BODY (4-83)“.

- Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
- V nabídce „Tools“ (Nástroje) stiskněte „Navigate...“ (Navigovat...) a vyberte.

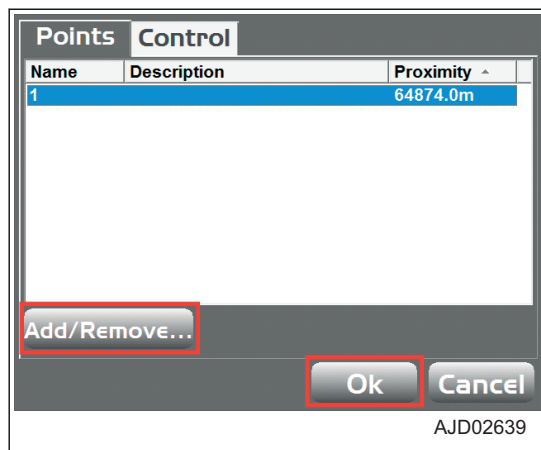


- Stiskněte „Add/Remove...“ (Přidat/Odebrat...)

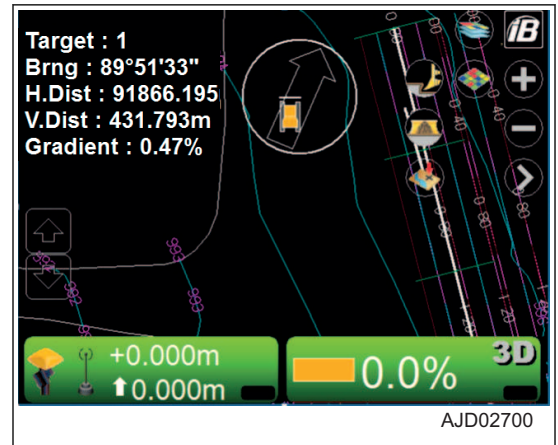
Bod je přidán/odebrán ze seznamu.

- Vyberte bod

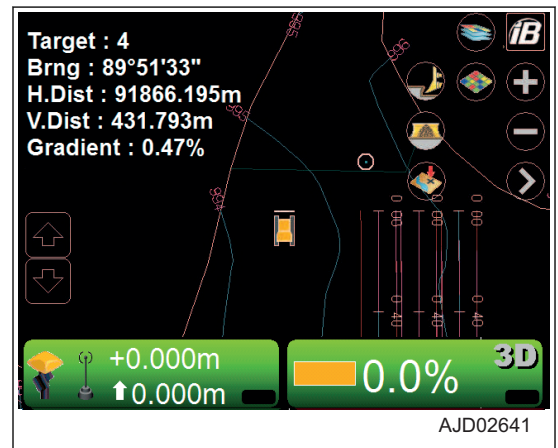
- Stiskněte tlačítko „Ok“.



V hlavním okně se zobrazí informace o geodetickém bodu.  
Stroj je spolu se šipkou přetažen tak, aby navigoval k referenčnímu bodu.

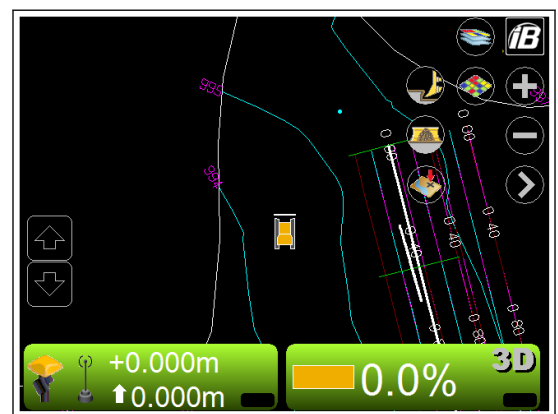
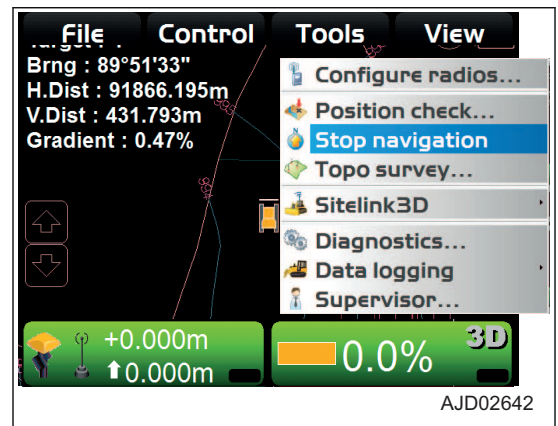


Když jsou bod pro navigaci a stroj zobrazeny na stejné obrazovce, šipka zmizí.



6. Pokud chcete zrušit navigaci k bodu, stiskněte v hlavní nabídce na hlavním okně položku „Tools“ (Nástroje) a „Stop navigation“ (Zastavit navigaci) a vyberte.

Navigace k bodu je zastavena.



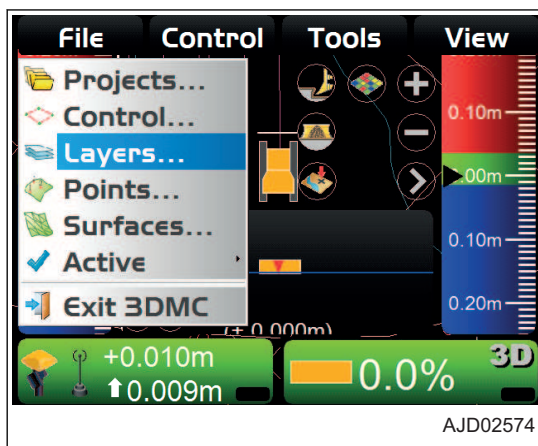
## TOPOGRAFICKÝ SNÍMEK PRO TOPOGRAFICKÉ MĚŘENÍ

### PROVÁDĚNÍ TOPOGRAFICKÝCH MĚŘENÍ

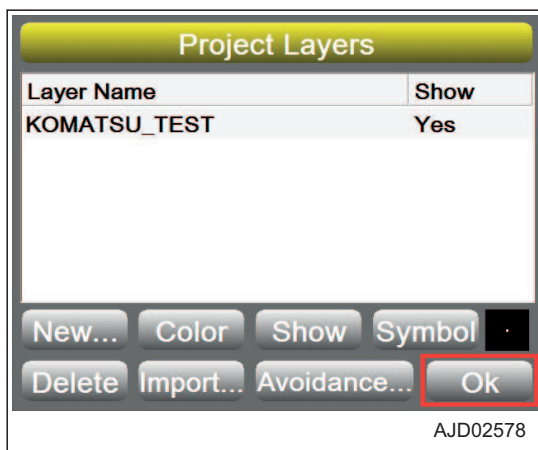
Můžete souvisle měřit a zaznamenávat souřadnice polohy hrany radlice v pevných intervalech nebo kdykoliv jindy.

### SEJMUTÍ TOPOGRAFICKÉHO SNÍMKU ELEVACE RADLICE PRO TOPOGRAFICKÉ MĚŘENÍ VE STANOVENÉM INTERVALU

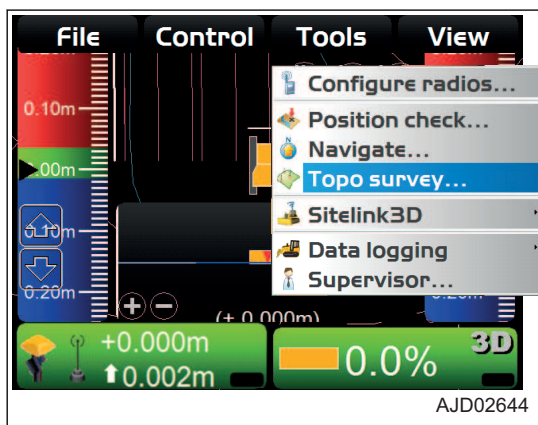
1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „File“ (Soubor) stiskněte „Layers...“ (Vrstvy) a vyberte tuto možnost.



3. Na obrazovce „Project Layers“ (Vrstvy projektu) vytvořte novou vrstvu pro topografické měření.
4. Stiskněte tlačítko „Ok“.

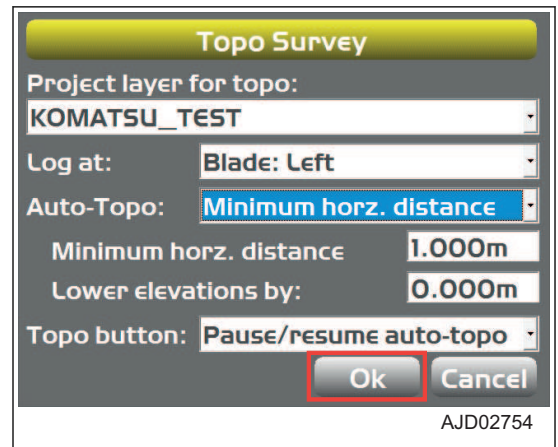


5. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
6. V nabídce „Tools“ (Nástroje) stiskněte „Topo survey...“ (Topografické měření) a vyberte.



7. Na obrazovce „Topo Survey“ (Topografické měření) zadejte informace.

- „Project layer for topo:“ (Vrstva projektu pro topografické měření)  
Vyberte vrstvu pro záznam topografického měření.
- „Log at:“ (Zaznamenat v)  
Vyberte polohu radlice, ve které zaznamenáte topografické měření.
- „Auto-Topo:“ (Automatické topografické měření)  
Vyberte „Minimum horz. distance“ (Minimální vodorovná vzdálenost).
- „Minimum horz. distance“ (Minimální vodorovná vzdálenost).  
Stiskněte pole pro zadání „Minimum horz. distance“ (Minimální vodorovná vzdálenost) a poté z numerické klávesnice zadejte „Minimum horz. distance“ (Minimální vodorovná vzdálenost).
- „Lower elevations by:“ (Snížit elevaci o)  
Stiskněte pole pro zadání „Lower elevations by:“ (Snížit elevaci o) a poté z numerické klávesnice zadejte „Lower elevations by:“ (Snížit elevaci o).
- „Topo button:“ (Tlačítko Topo)  
Vyberte „Pause/resume auto-topo“ (Přerušit/pokračovat v automatickém topografickém měření).

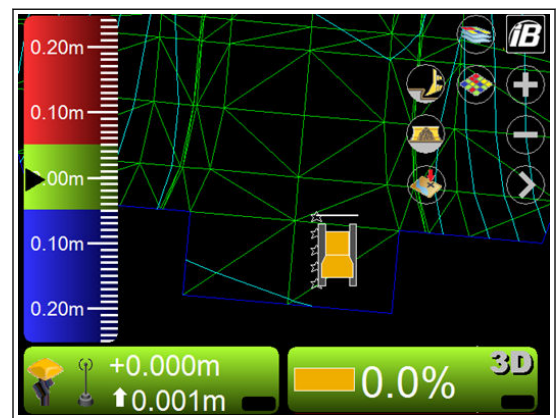


8. Stiskněte tlačítko „Ok“.

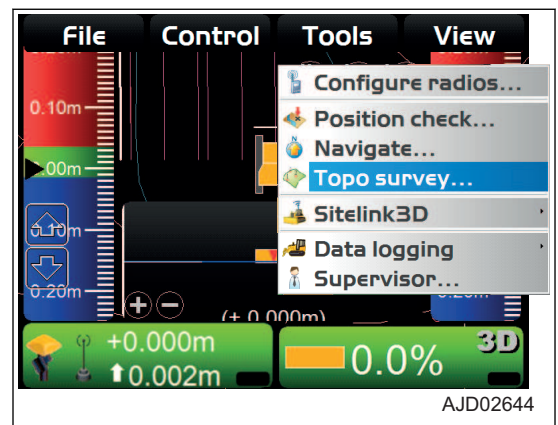
Zobrazení se vrátí na hlavní okno a spustí se funkce záznamu topografického měření.

**Když se stroj začne pohybovat, zobrazí se záznam topografického měření.**

**(Example) Značka ☆ na hlavním okně.**



9. Pokud chcete zrušit topologické měření, stiskněte v hlavní nabídce na hlavním okně položku „Tools“ (Nástroje) a „Topo survey“ (Topografické měření) a vyberte tuto možnost.

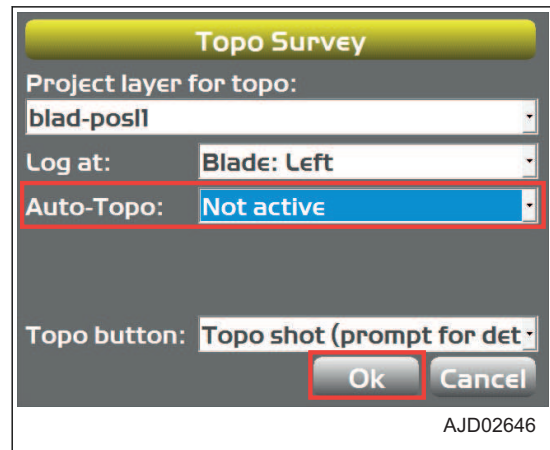




10. Na obrazovce „Topo Survey“ (Topografické měření) vyberte pro „Auto-Topo“ (Automatické topografické měření) „Not active“ (Neaktivní).

11. Stiskněte tlačítko „Ok“.

3DMC pokračuje v topografickém měření, dokud není pro „Auto-topo“ (Automatické topografické měření) vybráno „Not active“ (Neaktivní)



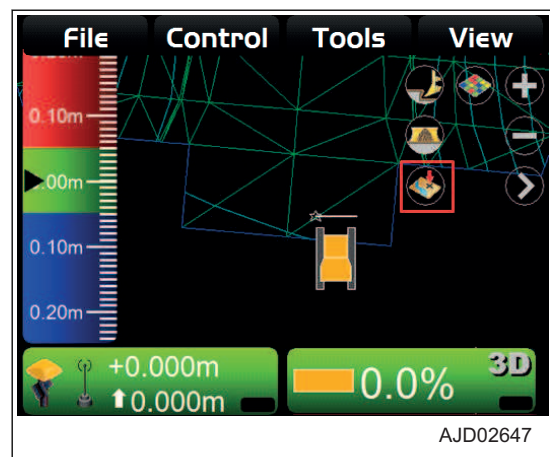
### POZNÁMKA

Existují 2 typy záznamu topografického měření.

- Záznam topografického měření podle minimální vodorovné vzdálenosti  
Toto je vhodné pro záznam polohy radlice.
- Záznam topografického měření v pevných (časových) intervalech.  
Toto je vhodné pro souvislý záznam polohy hrany radlice pro zachycení rozptylu polohy radlice na základě zjištění polohy ze satelitu.  
(Záznam polohy radlice je podobný jako záznam podle minimální vodorovné vzdálenosti.)

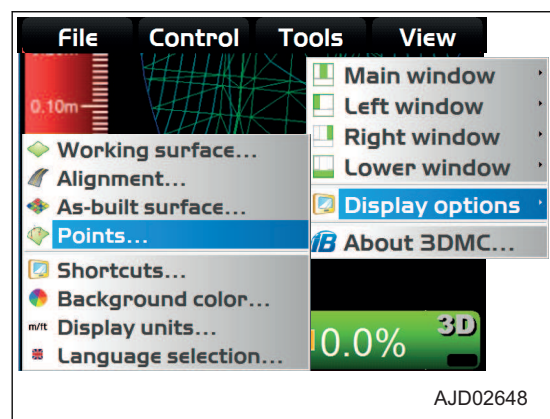
### POZNÁMKA

- Můžete přerušit/znovu spustit topografické měření stisknutím „sejmout topografický snímek“.
- Pokud nejsou zobrazeny snímky bodů po stisknutí „sejmout topografický snímek“ a přerušení/znovu spuštění je přepnuto, přejděte na „PRÁCE BEZ ZOBRAZENÝCH BODŮ Z TOPOLOGICKÉHO MĚŘENÍ (4-48)“.

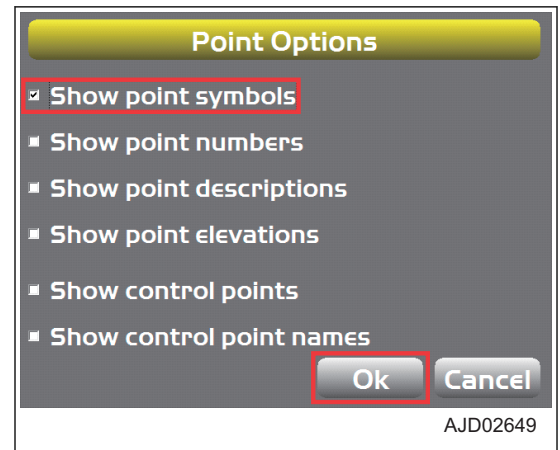


## PRÁCE BEZ ZOBRAZENÝCH BODŮ Z TOPOLOGICKÉHO MĚŘENÍ

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „Display options“ (Možnosti zobrazení) stiskněte a vyberte „Points...“ (Body).



- Na obrazovce „Point options“ (Možnosti bodů) vyberte „Show point symbols“ (Zobrazit symboly bodů).
- Stiskněte tlačítko „Ok“.

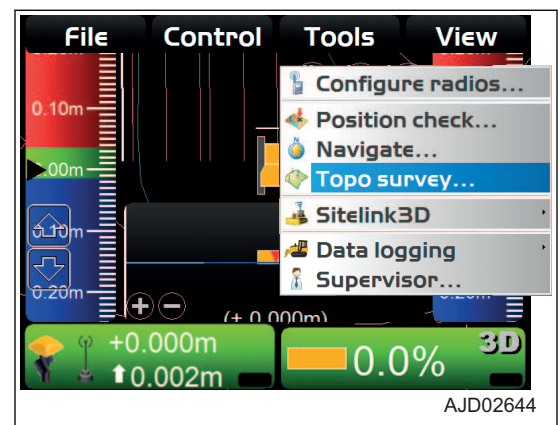


## SEJMUTÍ TOPOGRAFICKÉHO SNÍMKU ELEVACE RADLICE PRO TOPOGRAFICKÉ MĚŘENÍ VE VHODNÉM ČASE

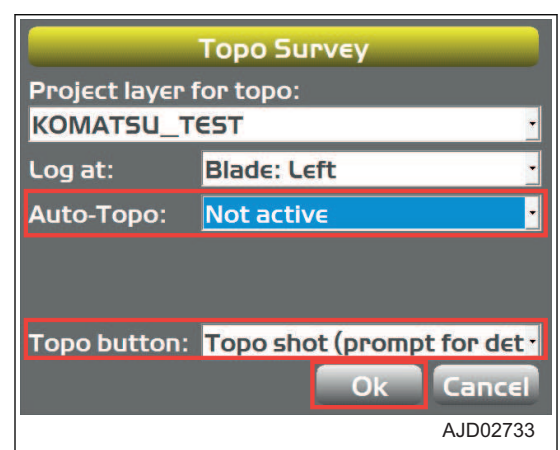
Na obrazovce „Topo Survey“ (Topografické měření) můžete tlačítkem „Topo button:“ (Tlačítko topografického snímku) vybrat „Topo shot (prompt for details)“ (Topografický snímek (vyžádat podrobnosti)) nebo „Topo shot (no prompt)“ (Topografický snímek (nevyžadovat podrobnosti)).

## POKUD JE VYBRÁNO VYŽÁDÁNÍ PODROBNOSTÍ

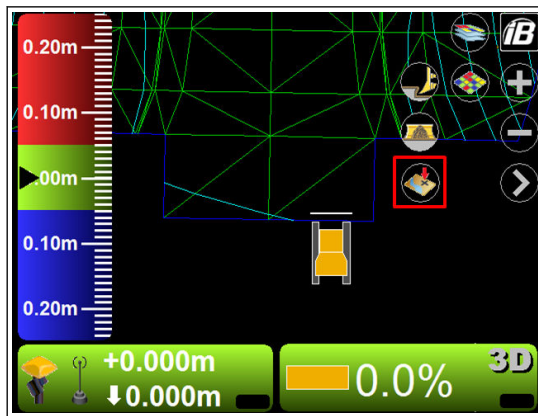
- Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
- V nabídce „Tools“ (Nástroje) stiskněte „Topo survey...“ (Topografické měření) a vyberte.



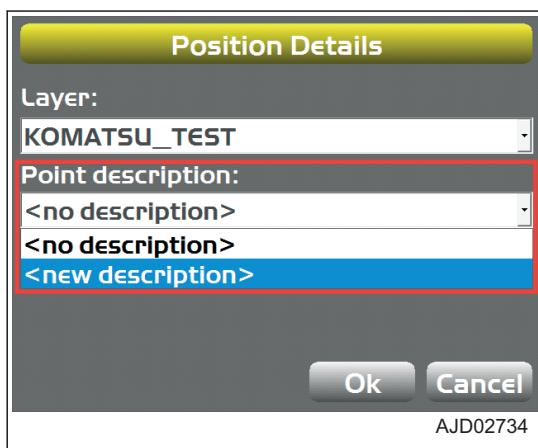
- Na obrazovce „Topo Survey“ (Topografické měření) vyberte pro „Auto-Topo“ (Automatické topografické měření) „Not active“ (Neaktivní).
- Tlačítkem „Topo Button“ (Tlačítko topografického snímku) vyberte „Topo shot (prompt for details)“ (Topografický snímek (vyžádat podrobnosti)).
- Stiskněte tlačítko „Ok“.



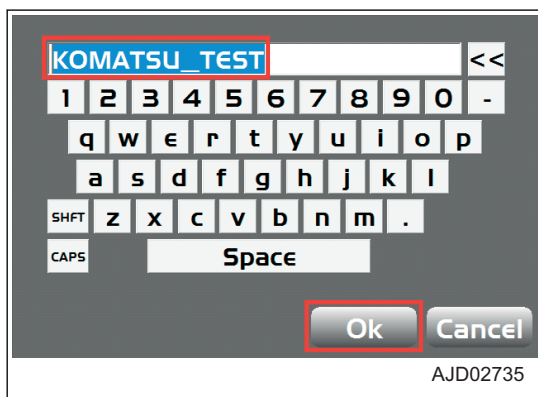
6. Na hlavním okně stiskněte „sejmout topografický snímek“.



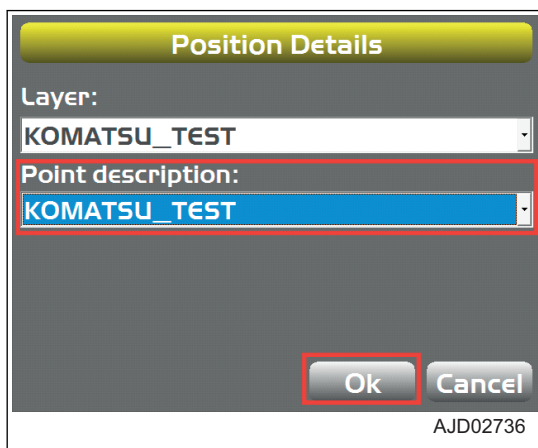
7. Na obrazovce „Position Details“ (Podrobnosti polohy) vyberte pro „Point description:“ (Popis bodu) „<new description>“ (nový popis).



8. Pomocí alfanumerické klávesnice zadejte informace o bodu.  
9. Stiskněte tlačítko „Ok“.



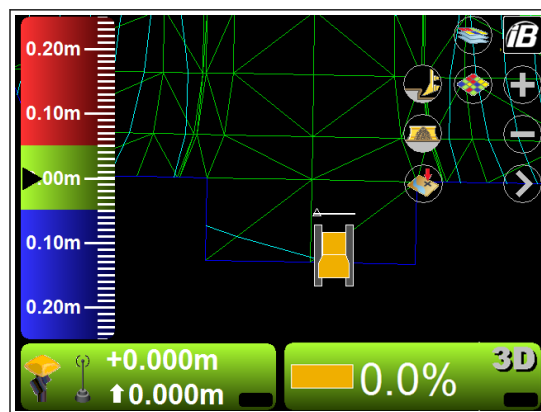
10. Zkontrolujte informace zadané pro „Point description:“ (Popis bodu:) a stiskněte „Ok“.



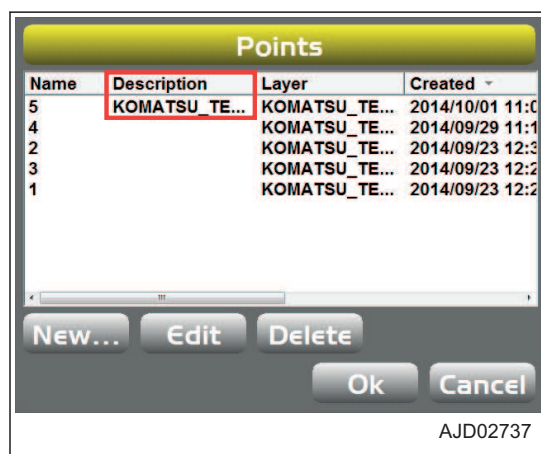


Zobrazí se záznam topografického měření.

(Příklad) Značka  $\Delta$  na levém konci radlice na hlavním okně.

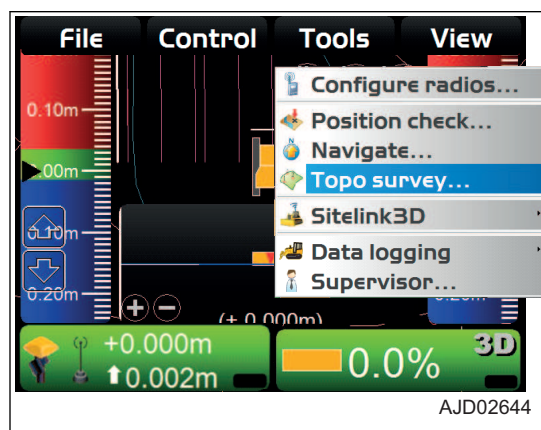


- Při každém stisknutí „sejmutí topografického snímku“ na hlavním okně se měří a zaznamenávají souřadnice radlice. Pokaždé zadejte informace pro „Position details“ (Podrobnosti polohy).
- Na obrazovce „Points“ (Body) můžete kontrolovat obsah „Points description:“ (Popis bodů:) podle „Description“ (Popis). Pokud chcete zobrazit obrazovku „Points“ (Body), stiskněte v hlavní nabídce v hlavním okně „File“ (Soubor) a „Points“ (Body).
- Pro zadání „Name“ (Název) bodu použijte pouze číslice. Informace o bodu zadejte do pole „Description“ (Popis).
- Pokaždé, když je stisknuto „Take a topo shot“ (Sejmou topografický snímek), zobrazí se „Position Details“ (Podrobnosti polohy). Pokaždé můžete změnit „Point description:“ (Popis bodu).

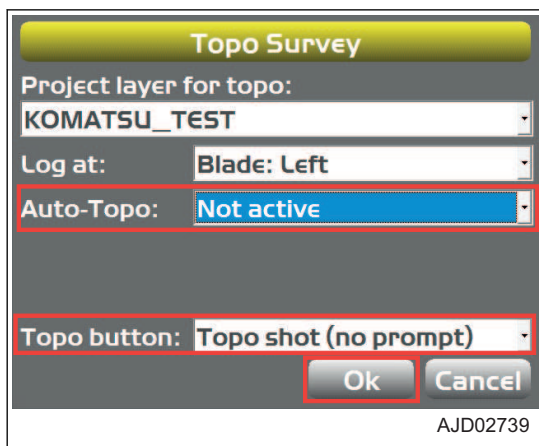


**POKUD JE VYBRÁNO NEVYŽADOVAT PODROBNOSTI**

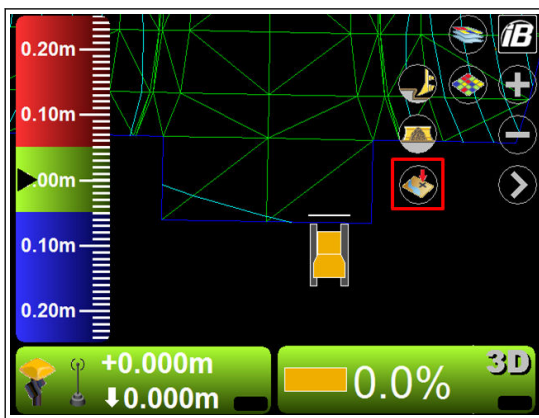
1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „Tools“ (Nástroje) stiskněte „Topo survey...“ (Topografické měření) a vyberte.



3. Na obrazovce „Topo Survey“ (Topografické měření) vyberte pro „Auto-Topo“ (Automatické topografické měření) „Not active“ (Neaktivní).
4. Tlačítkem „Topo button:“ (Tlačítko topografického snímku) vyberte „Topo shot (no prompt)“ (Topografický snímek (nevyžadovat podrobnosti)).
5. Stiskněte tlačítko „Ok“.




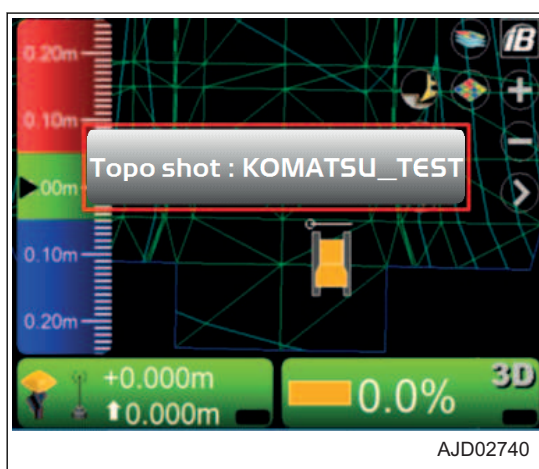
6. Na hlavním okně stiskněte „sejmout topografický snímek“.



„Auto-Topo:“ (Automatické topografické měření) zobrazí se (informace nastavené na obrazovce podrobností polohy) a záznam topografického měření.

Další informace o obrazovce „Position Details“ (Podrobnosti polohy) jsou uvedeny v části „POKUD JE VYBRÁNO VYŽÁDÁNÍ PODROBNOSTÍ (4-49)“.

(Příklad) Značka  na levém konci radlice na hlavním okně.



## REŽIM SUPERVIZORA

V režimu supervizora 3DMC lze uživateli povolit nebo zakázat přístup k nabídkám, tlačítkům a položkám na obrazovce.

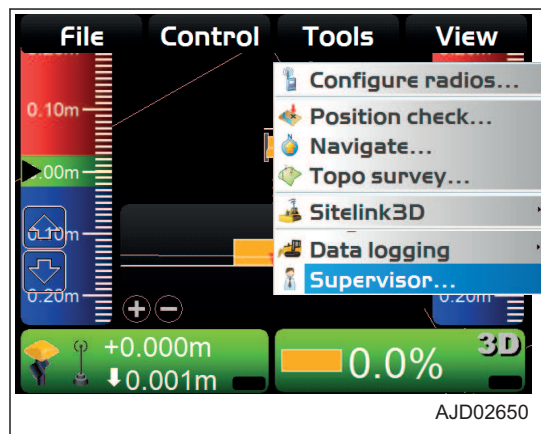
Vstup do režimu supervizora vyžaduje heslo.

Heslo se liší v závislosti na případě.

Výchozí nastavení hesla: topcon.

## POSTUP POUŽITÍ REŽIMU SUPERVIZORA

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazte hlavní nabídku.
2. V nabídce „Tools“ (Nástroje) stiskněte a vyberte „Supervisor...“ (Supervizor).

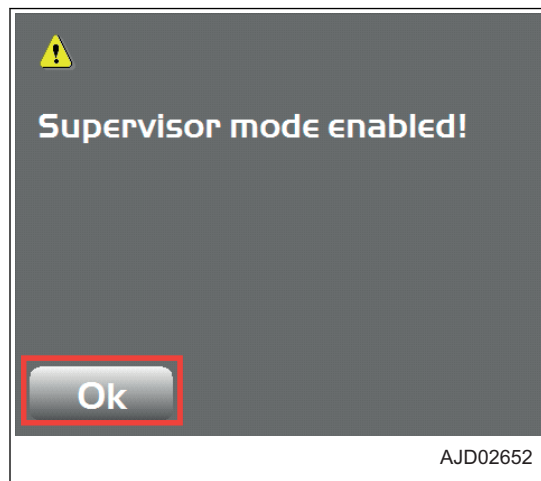


3. Pomocí alfanumerické klávesnice zadejte heslo.
4. Stiskněte tlačítko „Ok“.

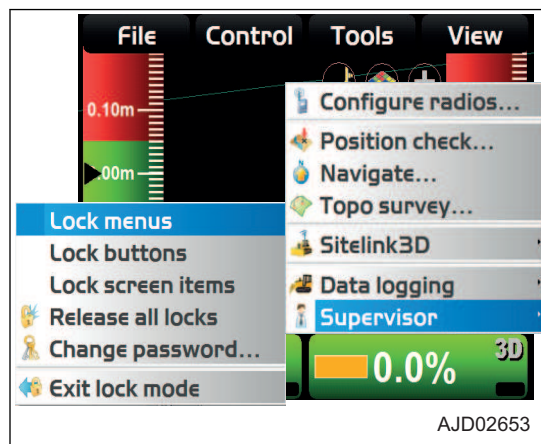


Na obrazovce se zobrazí zpráva.

5. Stiskněte tlačítko „Ok“.



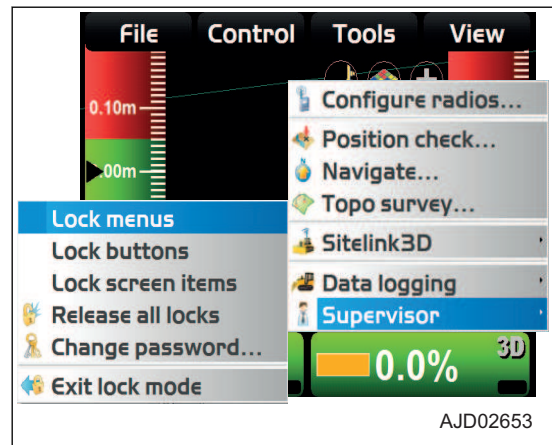
6. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazte hlavní nabídku.
7. V nabídce „Tools“ (Nástroje) stiskněte „Supervisor...“ (Supervizor) a vyberte nabídku.



## POSTUP ZAMKNUTÍ NABÍDEK, TLAČÍTEK A POLOŽEK OBRAZOVKY

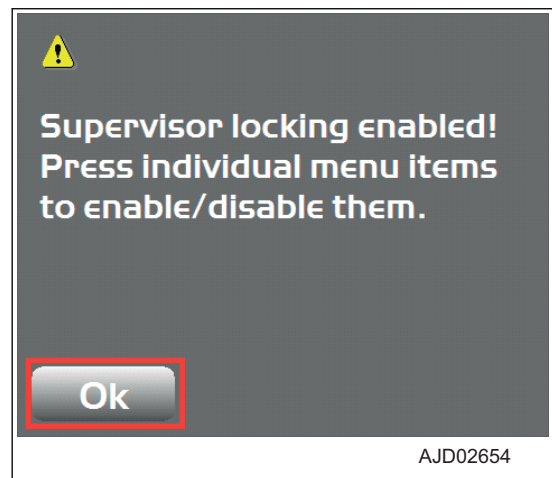
Můžete zamknout nabídky, tlačítka a položky na obrazovce aplikace 3DMC, takže nejdou používat.

- Nabídka  
Nabídky vybrané z „File“ (Soubor), „Control“ (Ovládání), „Tools“ (Nástroje) a „View“ (Náhled)
  - Tlačítko  
Tlačítka zobrazená na různých obrazovkách  
(Příklad) Tlačítko „Edit“ (Upravit), které je zobrazeno na obrazovce „Machine files“ (Soubory stroje)
  - Položky na obrazovce  
Pole pro zadání hodnot nebo rozevírací nabídka
1. Aktivujte režim supervizora.  
Postup aktivace režimu supervizora je popsán v části „POSTUP POUŽITÍ REŽIMU SUPERVIZORA (4-53)“.
  2. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
  3. V nabídce „Tools“ (Nástroje) stiskněte „Supervisor“ (Supervizor)
  4. Stiskněte a vyberte položku, kterou chcete zamknout („Lock menus“ (Zamknout nabídky), „Lock buttons“ (Zamknout tlačítka) nebo „Lock screen items“ (Zamknout položky na obrazovce)).

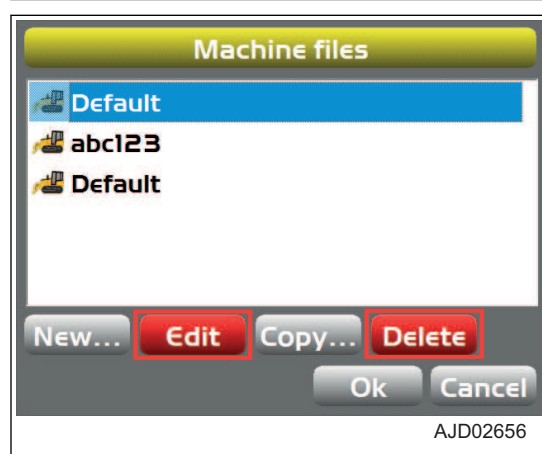
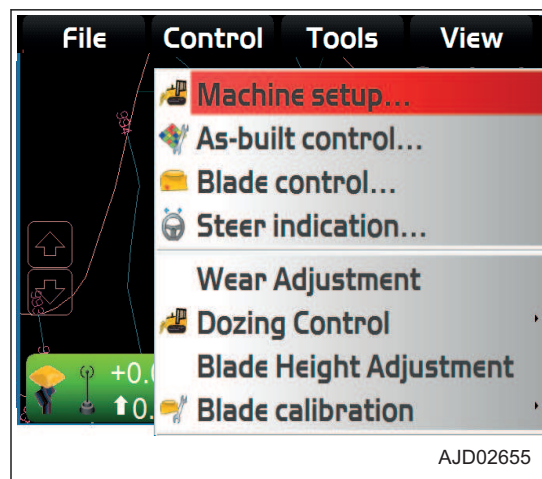


**Na obrazovce se zobrazí zpráva.**

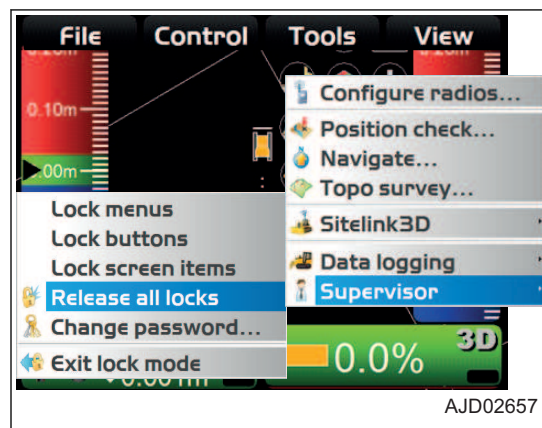
5. Stiskněte tlačítko „Ok“.



6. Stiskněte položku, kterou chcete zamknout (nabídku, tlačítko, položku na obrazovce)  
Zamknutá položka se označí červeně.
7. Pokud chcete položku odemknout, stiskněte znovu zamknutou položku.  
Červené označení položky zmizí.



Volbou „Release all locks“ (Odemknout všechny zámky) můžete zrušit zamknutí všech zamknutých položek..

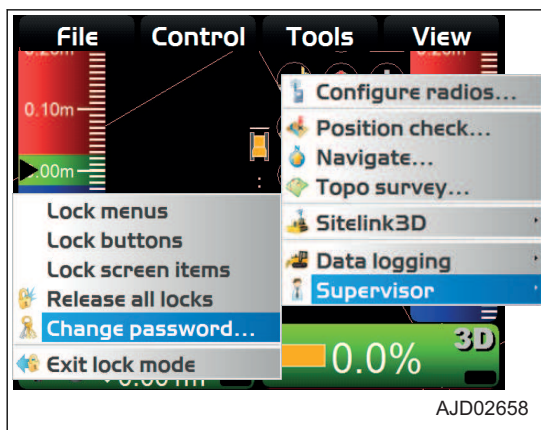


## POSTUP ZMĚNY HESLA

1. Aktivujte režim supervizora.  
Postup aktivace režimu supervizora je popsán v části „POSTUP POUŽITÍ REŽIMU SUPERVIZORA (4-53)“.

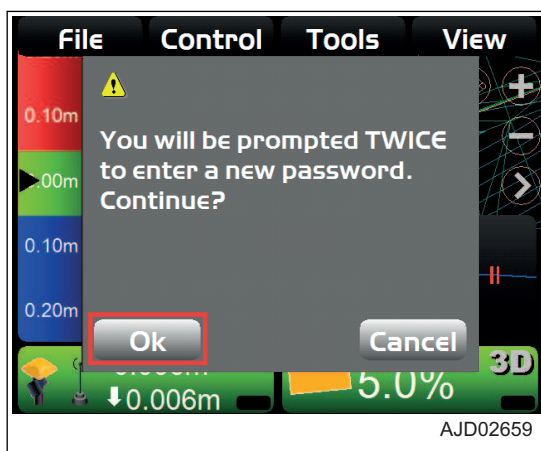


2. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
3. V nabídce „Tools“ (Nástroje) stiskněte možnost „Supervisor“ (Supervizor) a „Change password...“ (Změna hesla) a vyberte.



Na obrazovce se zobrazí zpráva.

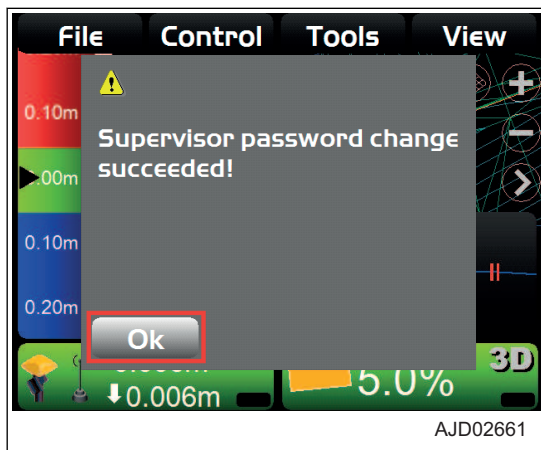
4. Stiskněte tlačítko „Ok“.



5. Pomocí alfanumerické klávesnice zadejte dvakrát nové heslo.
6. Stiskněte tlačítko „Ok“.



7. Stiskněte tlačítko „Ok“.  
Obrazovka se vrátí na hlavní okno.

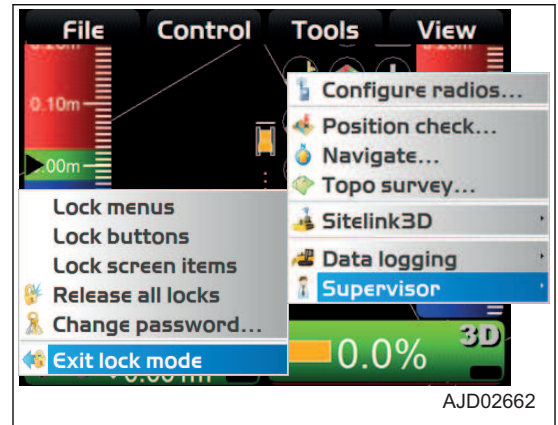


## POSTUP UKONČENÍ REŽIMU UZAMKNUTÍ

Pokud končíte používání režimu supervizora, ukončete režim uzamknutí

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazte hlavní nabídku.
2. V nabídce „Tools“ (Nástroje) stiskněte možnost „Supervisor“ (Supervizor) a „Pitch Rod Exit lock mode“ (Ukončit režim uzamknutí).

Režim uzamknutí se ukončí.



## NABÍDKA VIEW (NÁHLED)

Systém 3DMC zobrazuje různé typy obrazovek. Každá z nich obsahuje užitečné informace.

Na hlavním okně vyberte v hlavní nabídce „View“ (Náhled) a můžete pracovat se zobrazením.

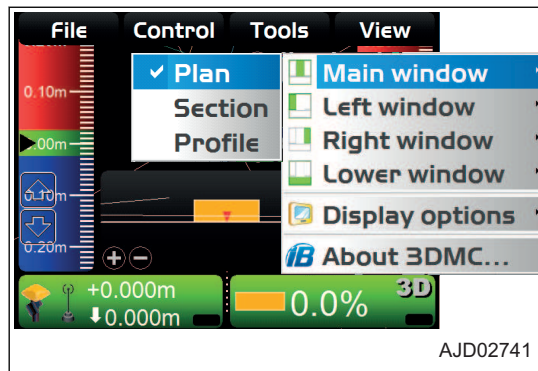
### ZOBRAZENÍ V HLAVNÍM OKNĚ

V okně „Main window“ (Hlavní okno) můžete zobrazit „Plan“ (Plán), „Section“ (Řez) nebo „Profile“ (Profil).

### POSTUP ZOBRAZENÍ HLAVNÍHO OKNA

Pokud chcete zobrazit hlavní okno, postupujte následovně:

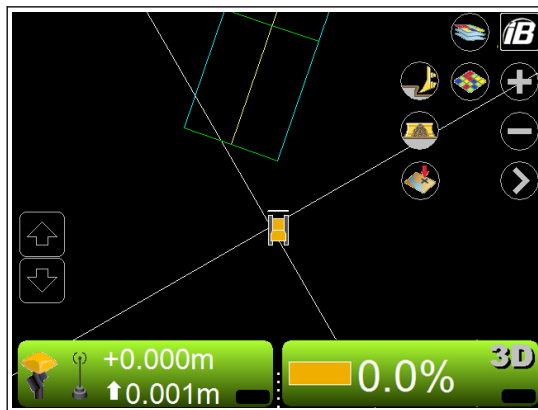
1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „View“ (Náhled) stiskněte „Main window“ (Hlavní okno).
3. Stiskněte a vyberte potřebné zobrazení.  
Značka u každého ze zobrazení znamená, že je toto zobrazení zobrazeno.



AJD02741

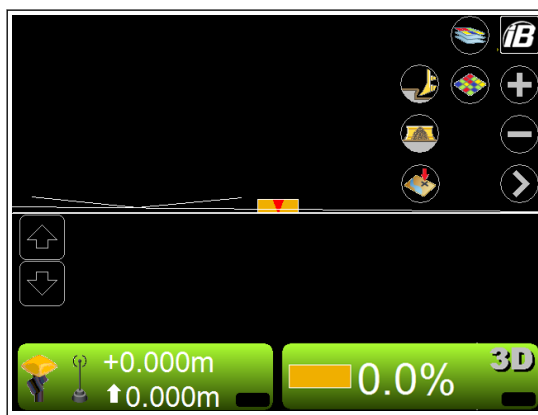
(Plan view) (Zobrazení plánu)

Zobrazí se obrázek stroje a vybraného povrchu z bočního pohledu na stroj.



(Section view) (Zobrazení řezu)

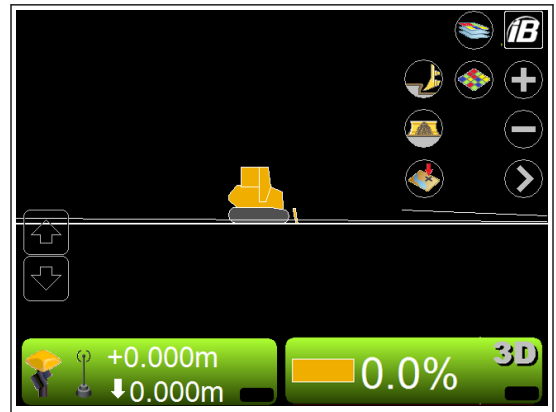
Zobrazení zadní strany radlice a boční řez vybraného povrchu.





(Profile view) (Zobrazení profilu)

Zobrazí se obrázek podélného obrysu stroje při pohledu z boku.



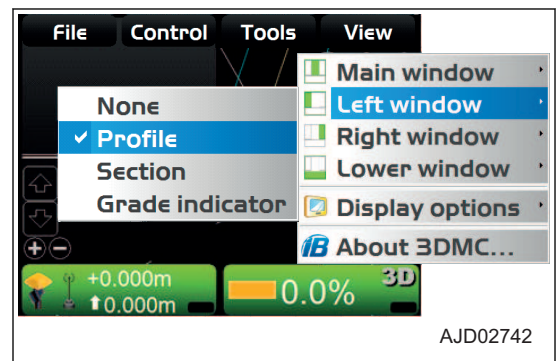
## ZOBRAZENÍ V LEVÉM OKNĚ

V okně „Left window“ (Levé okno) můžete zobrazit „Profile“ (Profil), „Section“ (Řez) nebo „Grade indicator“ (Ukazatel srovnávání).

### POSTUP ZOBRAZENÍ LEVÉHO OKNA

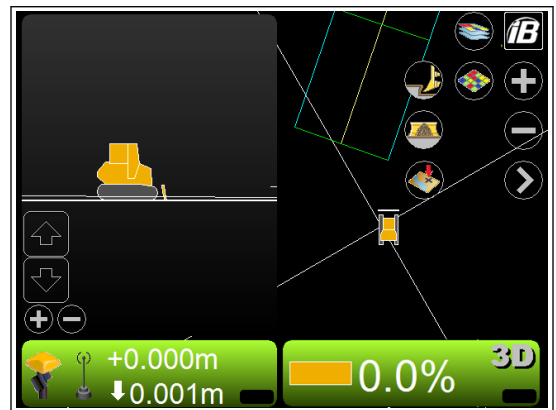
Pokud chcete zobrazit levé okno, postupujte následovně.

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „View“ (Náhled) stiskněte „Left window“ (Levé okno).
3. Stiskněte a vyberte potřebné zobrazení.  
Značka u každého ze zobrazení znamená, že je toto zobrazení zobrazeno.



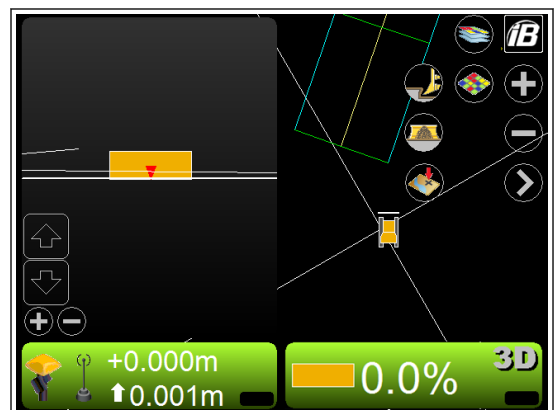
(Profile view) (Zobrazení profilu)

Zobrazí se obrázek podélného obrysu stroje při pohledu z boku.



(Section view) (Zobrazení řezu)

Zobrazení zadní strany radlice a boční řez vybraného povrchu.



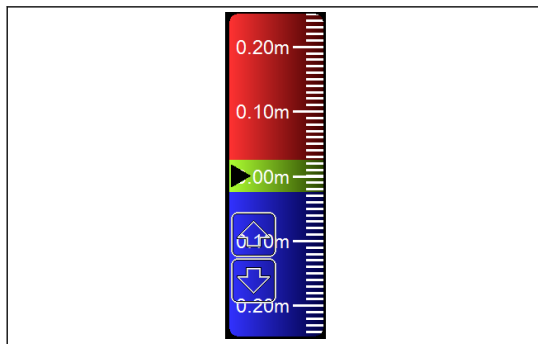
(Grade indicator) (Ukazatel srovnávání)

Na sloupcovém indikátoru se zobrazí hodnota zahrnutí (modrá), srovnání (zelená) a hnutí (červená).

Pokud použijete volbu „Invert colors“ (Zaměnit barvy), je hodnota zahrnutí červená a hodnota hnutí modrá.

Postup „Invert colors“ (Zaměnit barvy) je uveden v části „POSTUP ZMĚNY BARVY ZVÝRAZNĚNÍ (4-80)“.

Informace o změně zobrazení indikátoru srovnávání jsou uvedeny v části „POSTUP ZMĚNY ZOBRAZENÍ INDIKÁTORU SROVNÁVÁNÍ (4-79)“.



## ZOBRAZENÍ V PRAVÉM OKNĚ

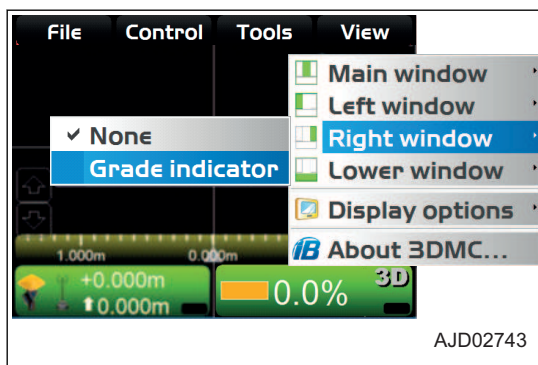
„Grade indicator“ (Indikátor srovnávání) můžete zobrazit v „Right window“ (Pravé okno).

### POSTUP ZOBRAZENÍ PRAVÉHO OKNA

Pokud chcete zobrazit pravé okno, postupujte následovně:

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „View“ (Náhled) stiskněte „Right window“ (Pravé okno).
3. Stiskněte „Grade indicator“ (Indikátor srovnávání) a vyberte.

Zobrazí se indikátor srovnávání.



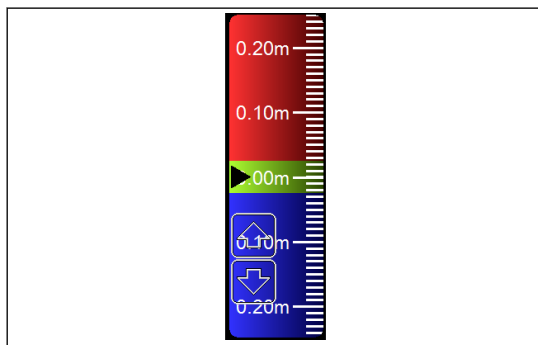
AJD02743

Na sloupcovém indikátoru se zobrazí hodnota zahrnutí (modrá), srovnání (zelená) a hnutí (červená).

Pokud použijete volbu „Invert colors“ (Zaměnit barvy), je hodnota zahrnutí červená a hodnota hnutí modrá.

Postup „Invert colors“ (Zaměnit barvy) je uveden v části „POSTUP ZMĚNY BARVY ZVÝRAZNĚNÍ (4-80)“.

Informace o změně zobrazení indikátoru srovnávání jsou uvedeny v části „POSTUP ZMĚNY ZOBRAZENÍ INDIKÁTORU SROVNÁVÁNÍ (4-79)“.



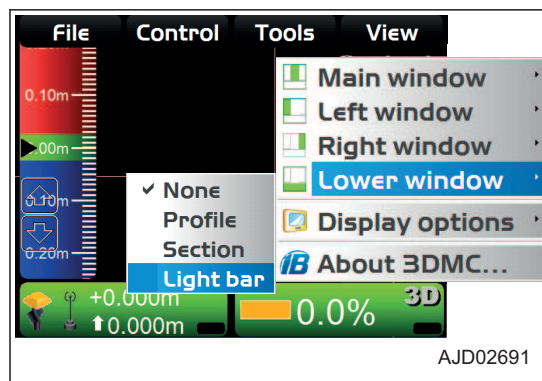
## ZOBRAZENÍ VE SPODNÍM OKNĚ

V okně „Lower window“ (Spodní okno) můžete zobrazit „Profile“ (Profil), „Section“ (Řez) nebo „Light bar“ (Světelná lišta).

### POSTUP ZOBRAZENÍ SPODNÍHO OKNA

Pokud chcete zobrazit spodní okno, postupujte následovně:

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „View“ (Náhled) stiskněte „Lower window“ (Spodní okno).
3. Stiskněte a vyberte potřebné zobrazení.  
Značka u každého ze zobrazení znamená, že je toto zobrazení zobrazeno.



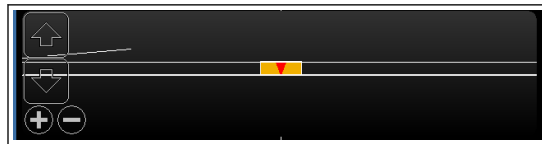
(Profile view) (Zobrazení profilu)

Zobrazí se obrázek podélného obrysu stroje při pohledu z boku.



(Section view) (Zobrazení řezu)

Zobrazení zadní strany radlice a boční řez vybraného povrchu.



(Light bar) (Světelná lišta)

Indikuje pravou a levou stranu stroje.

Informace o změně indikace světelné lišty jsou uvedeny v části „POSTUP ZMĚNY ZOBRAZENÍ SVĚTELNÉ LIŠTY (4-80)“.



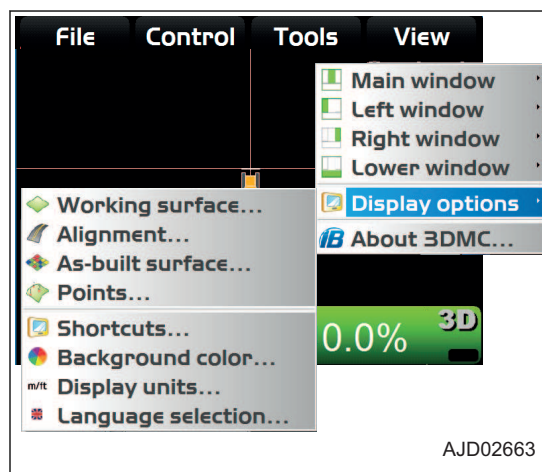
## MOŽNOSTI ZOBRAZENÍ

V „Display options“ (Možnosti zobrazení) můžete vybrat různé způsoby zobrazení dat v závislosti na vybraném souboru pro zobrazení.

### POSTUP ZOBRAZENÍ MOŽNOSTÍ ZOBRAZENÍ

Při zobrazení dostupných možností zobrazení postupujte následovně.

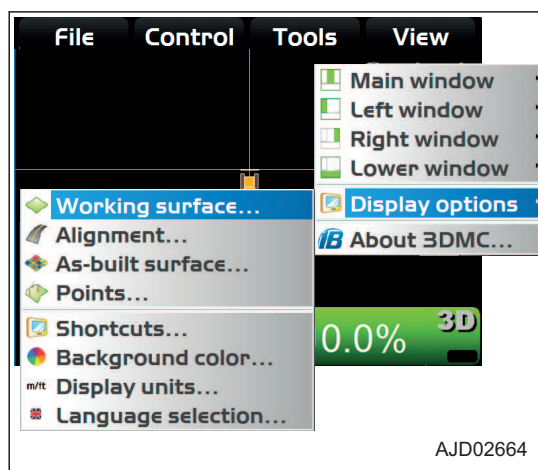
1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „View“ (Náhled) stiskněte „Display options“ (Možnosti zobrazení) a vyberte.
3. Stiskněte příslušnou nabídku.



## ZPŮSOB NASTAVENÍ ZOBRAZENÍ PRACOVNÍHO POVRCHU

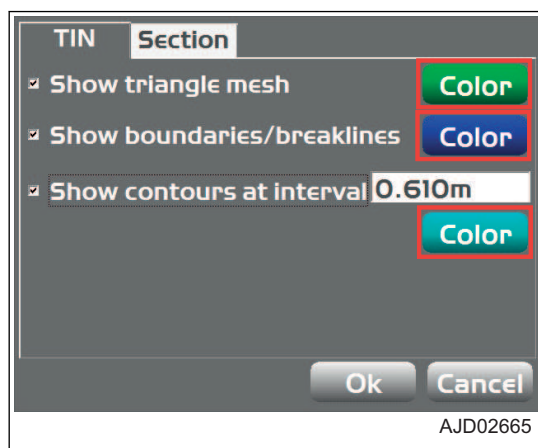
Pokud používáte soubor povrchu, postupujte následovně:

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „View“ (Náhled) stiskněte možnost „Display options“ (Možnosti zobrazení) a „Working surface...“ (Pracovní povrch).

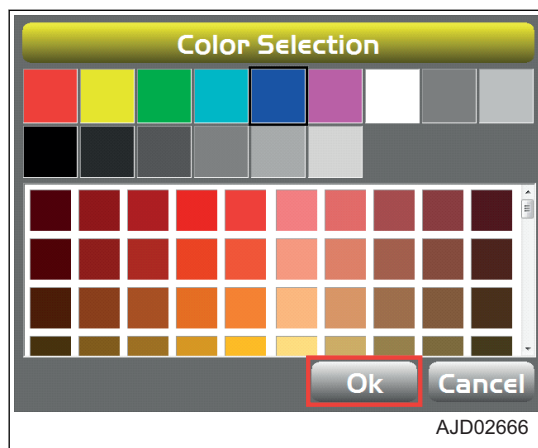


3. Na kartě „TIN“ stiskněte „Color“ (Barva) a změňte „Show triangle mesh“ (Zobrazit síť trojúhelníku), „Show boundaries/breaklines“ (Zobrazit hranice/přerušeni) nebo „Show contours at interval“ (Zobrazit kontury v intervalu).

Můžete jednotlivě změnit barvu linií. Můžete nastavit zobrazení/nezobrazení linií vybráním nebo zrušením vybraní.



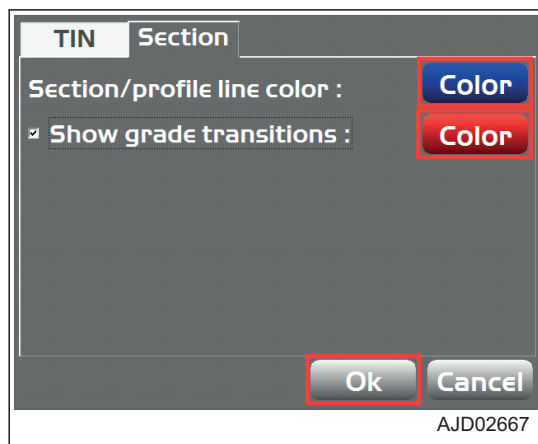
4. Na obrazovce „Color Selection“ (Výběr barvy) vyberte barvu a stiskněte „Ok“.



5. Na kartě „Section“ (Řez) stiskněte „Color“ (Barva) a změňte „Section/Profile line color:“ (Barva linie řezu/profilu) nebo „Show grade transitions:“ (Zobrazit přechody srovnávání).

Můžete jednotlivě změnit barvu linií a bodů. Můžete nastavit zobrazení/nezobrazení značky bodu změny sklonu zobrazené v náhledu řezu a profilu zatržením nebo nezatržením políčka.

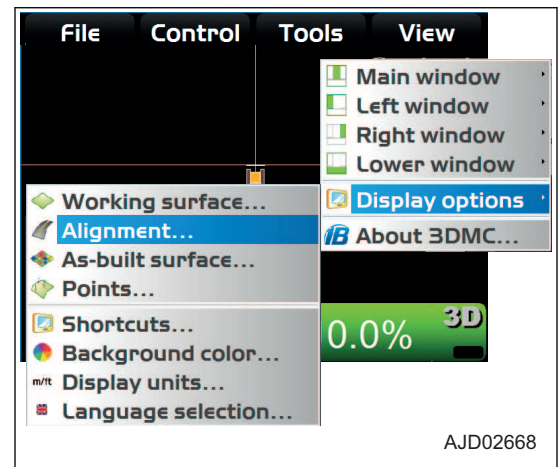
6. Stiskněte tlačítko „Ok“.



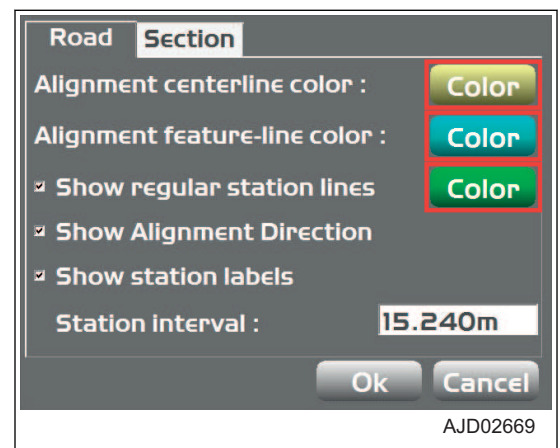
## POSTUP NASTAVENÍ ZOBRAZENÍ VYROVNÁNÍ

Pokud používáte soubor vyrovnání, postupujte následovně:

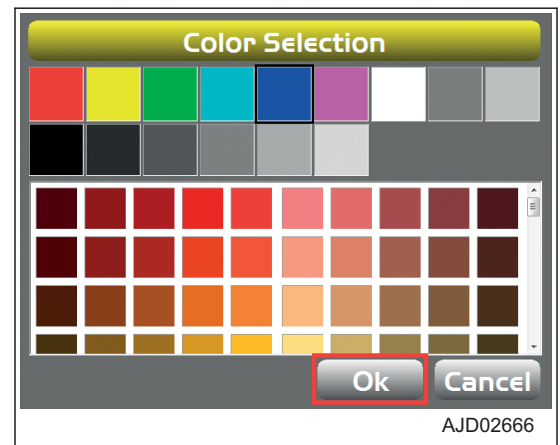
1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „View“ (Náhled) stiskněte možnost „Display options“ (Možnosti zobrazení) a „Alignment...“ (Vyrovnání).



3. Na kartě „Road“ (Cesta) stiskněte „Color“ (Barva) a změňte „Alignment centerline color:“ (Barva středové osy), „Alignment feature-line color:“ (Barva linie profilu) a „Show regular station lines:“ (Zobrazit linie stanice).



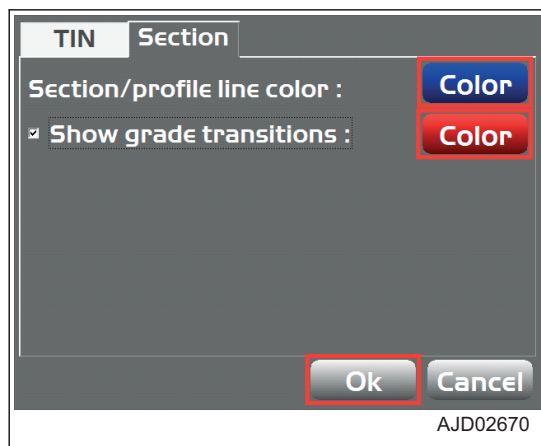
4. Na obrazovce „Color Selection“ (Výběr barvy) vyberte barvu a stiskněte „Ok“.



- Na kartě „Section“ (Řez) stiskněte „Color“ (Barvy) a změňte „Section/Profile line color:“ (Barva linie řezu/profilu) nebo „Show grade transitions:“ (Zobrazit přechody srovnávání).

Můžete jednotlivě změnit barvu linií a bodů. Můžete nastavit zobrazení/nezobrazení značky bodu změny sklonu zobrazené v náhledu řezu a profilu zatržením nebo nezatržením políčka.

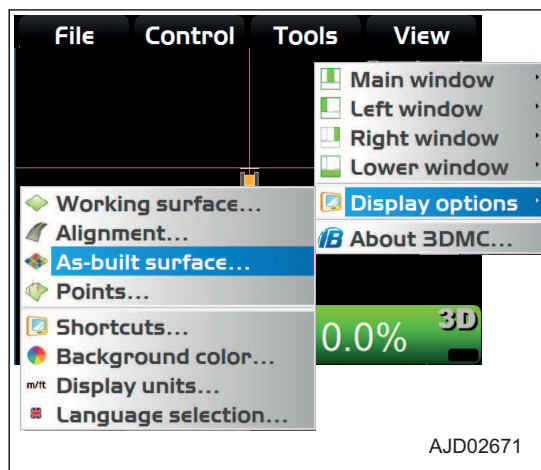
- Stiskněte tlačítko „Ok“.



## ZPŮSOB NASTAVENÍ ZOBRAZENÍ REÁLNÉHO POVRCHU

Když měníte nastavení zobrazení reálného povrchu, postupujte následovně:

- Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazte hlavní nabídku.
- V nabídce „View“ (Náhled) stiskněte možnost „Display options“ (Možnosti zobrazení) a „As-built surface...“ (Reálný povrch).

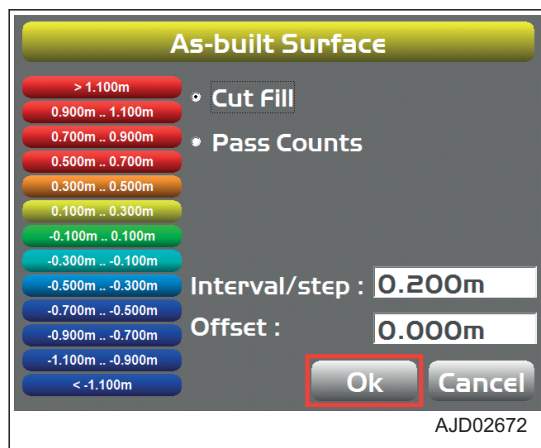


3. Vyberte nebo zadejte potřebné možnosti na obrazovce „As-built Surface“ (Reálný povrch) a stiskněte „Ok“.
4. Stiskněte libovolné tlačítko „intervalu“ a změňte barvy.

### POZNÁMKA

Pro operaci hrnutí/zahrnutí a počet průjezdů můžete použít celkem 13 barev.

5. Stiskněte tlačítko „Ok“.



## POSTUP NASTAVENÍ ZOBRAZENÍ BODU

Když měníte nastavení zobrazení bodu, postupujte následovně:

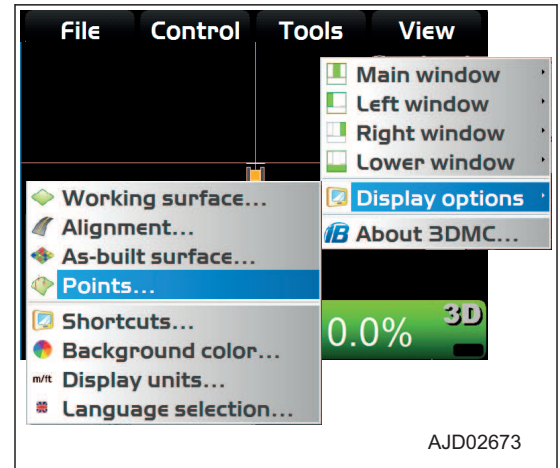
- Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazte hlavní nabídku.



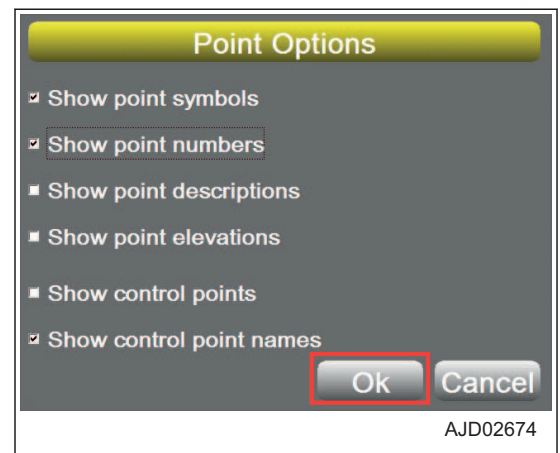
2. V nabídce „View“ (Náhled) stiskněte možnost „Display options“ (Možnosti zobrazení) a „Points...“ (Body).

Můžete nastavit zobrazení bodů a základního bodu.

(Příklad) V průběhu topografického měření můžete zobrazit symbol nebo číslo.



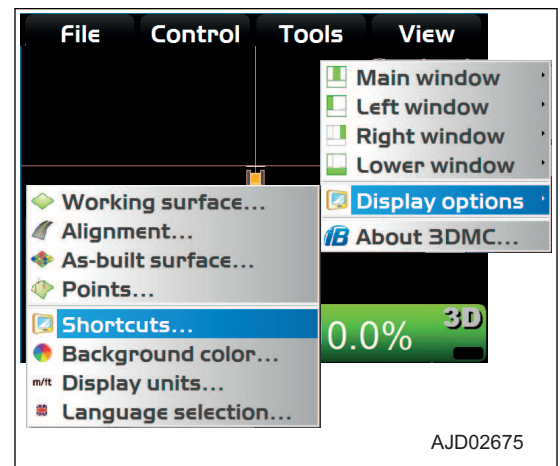
3. Na obrazovce „Point options“ (Možnosti bodu) proveďte potřebné výběry a stiskněte „Ok“.



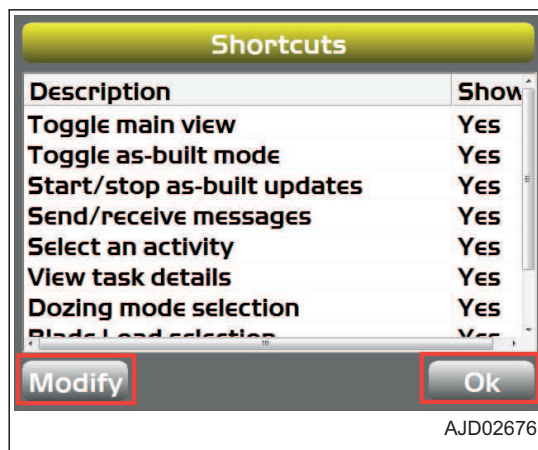
## POSTUP NASTAVENÍ ZOBRAZENÍ RYCHLÝCH VOLEB

(Můžete zobrazit rychlé volby v hlavním okně.)

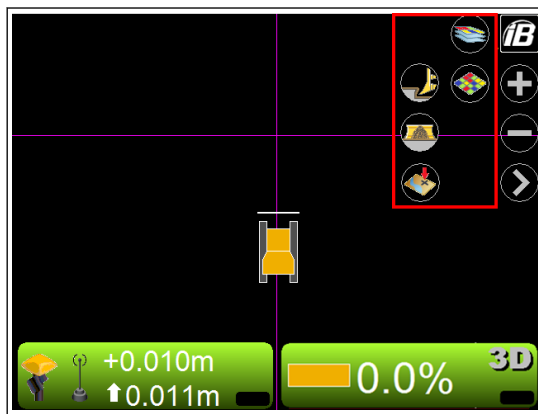
1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazte hlavní nabídku.
2. V nabídce „View“ (Náhled) stiskněte možnost „Display options“ (Možnosti zobrazení) a „Shortcuts...“ (Rychlé volby).



3. Na obrazovce „Shortcuts“ (Rychlé volby) vyberte položku „Description“ (Popis) a stiskněte „Modify“ (Změnit).
  - Pokud změníte „Show“ (Zobrazit) na „Yes“ (Ano), rychlá volba bude zobrazena v hlavním okně.
  - Pokud změníte „Show“ (Zobrazit) na „No“ (Ne), rychlá volba nebude zobrazena v hlavním okně.
4. Stiskněte tlačítko „Ok“.  
Obrazovka se vrátí na hlavní okno.



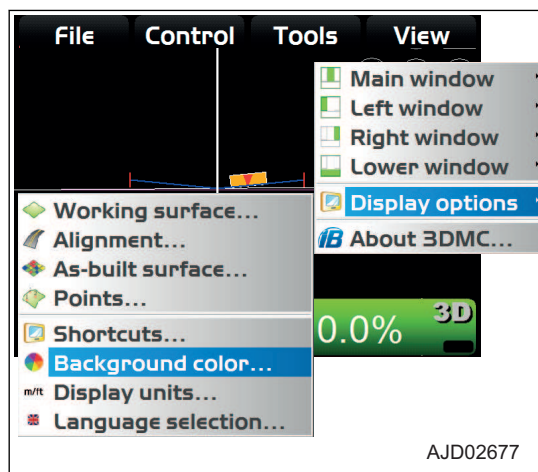
5. Zkontrolujte rychlou volbu v hlavním okně.



## ZPŮSOB NASTAVENÍ BARVY POZADÍ ZOBRAZENÍ

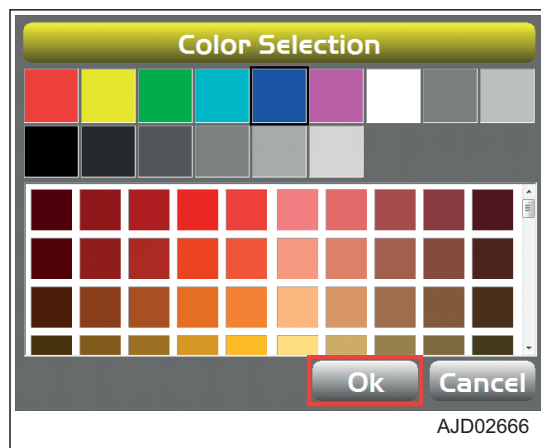
Když měníte barvu pozadí hlavního okna, postupujte následovně:

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „View“ (Náhled) stiskněte možnost „Display options“ (Možnosti zobrazení) a „Background color...“ (Barva pozadí).





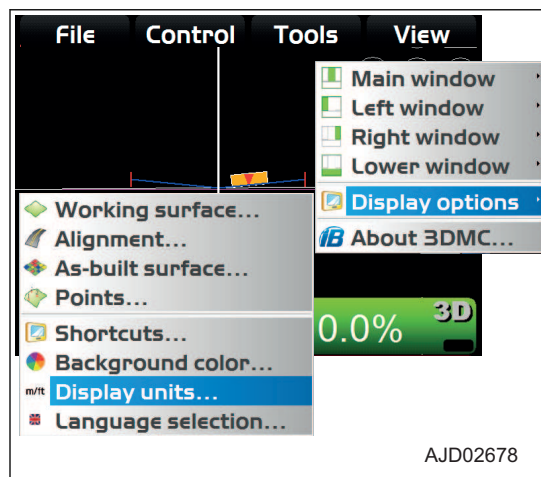
- Na obrazovce „Color Selection“ (Výběr barvy) vyberte barvu a stiskněte „Ok“.



## POSTUP NASTAVENÍ ZOBRAZOVANÝCH JEDNOTEK

Při nastavování zobrazovaných jednotek postupujte následovně:

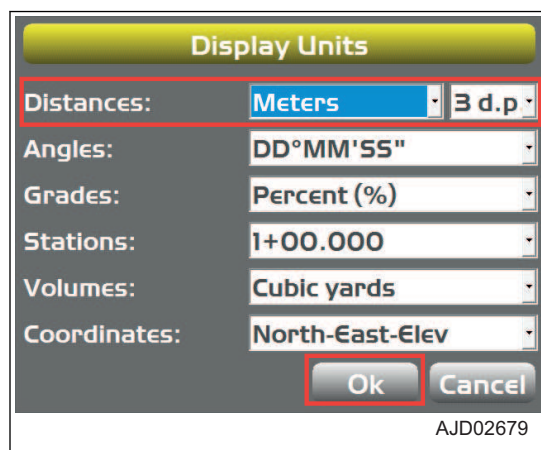
- Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazte hlavní nabídku.
- V nabídce „View“ (Náhled) stiskněte možnost „Display options“ (Možnosti zobrazení) a „Display units...“ (Zobrazované jednotky).



- Na obrazovce „Display Units“ (Zobrazované jednotky) vyberte jednotky pro zobrazení a stiskněte „Ok“.

### POZNÁMKA

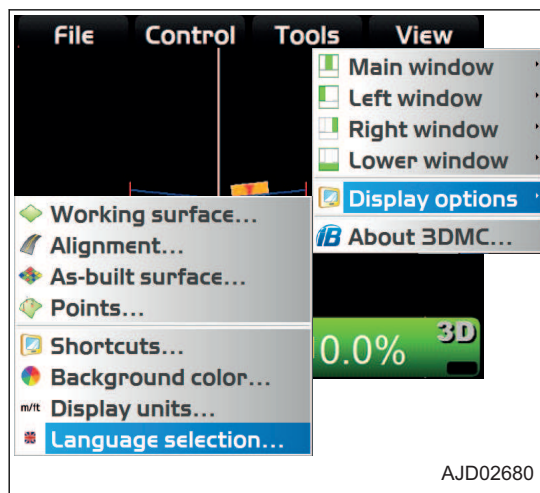
Pokud měníte počet desetinných míst vztahující se ke vzdálenostem, změňte „\*d.p“ v „Distances“ (Vzdálenosti).



## POSTUP VOLBY JAZYKA

Pokud jazyk, ve kterém jsou zobrazení na řídicí jednotce není ten, který chcete používat, postupujte následovně:

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „View“ (Náhled) stisknete možnost „Display options“ (Možnosti zobrazení) a „Language Selection...“ (Výběr jazyka).



3. Na obrazovce „Language Selection“ (Výběr jazyka) vyberete jazyk pro zobrazení a stisknete „Ok“.  
(Když je vybrána angličtina.)



4. Ukončíte aplikaci 3DMC a poté ji znovu spustíte.  
Po změně jazyka načtete do 3DMC vybraný jazyk.

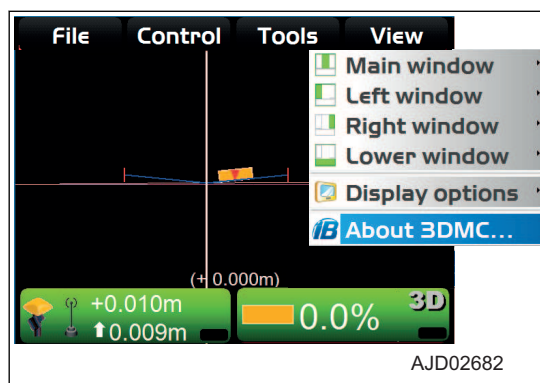
## 3DMC

Informace o softwaru 3DMC zobrazíte v „About 3DMC“... (O 3 DMC).

## POSTUP ZOBRAZENÍ INFORMACÍ 3DMC

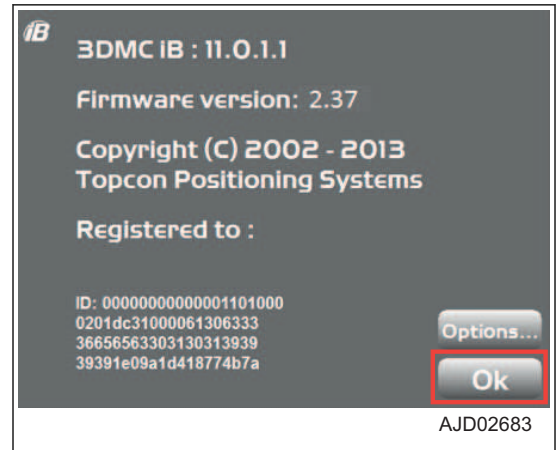
Pokud zobrazujete informace vztahující se k 3DMC, postupujte následovně.

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „View“ (Náhled) stisknete „About 3DMC...“ (O aplikaci 3DMC...) a vyberete.



Zobrazí se informace vztahující se k 3DMC.

3. Stiskněte tlačítko „Ok“.  
Obrazovka se vrátí na hlavní okno.



## ZOBRAZENÍ V HLAVNÍM OKNĚ

Na obrazovce řídicí jednotky je zobrazeno následující.

- Hlavní okno (závisí na vybraném souboru a volbách zobrazení)
- Tlačítko rychlé volby
- Panel nástrojů (ikony často používaných funkcí)
- Místní nabídky různých funkcí (závisí na typu otevřeného souboru a vybraných informacích)

### TLAČÍTKO OVLÁDÁNÍ ELEVACE

„Tlačítko ovládání elevace“ zobrazuje „kompenzaci hnutí/zahrnutí“ a „hodnoty hnutí/zahrnutí“ elevace radlice.

„Tlačítko ovládání elevace“ rovněž indikuje stav připojeného snímače pomocí grafiky, informačních zpráv a barev.

(1) Stav GNSS

(2) Stav signálu

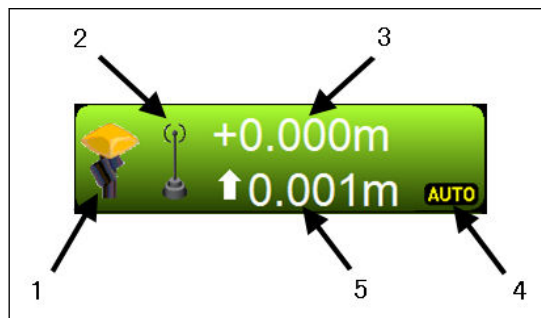
(3) Kompenzace hnutí/zahrnutí (\*)

(4) Indikátor AUTO

(5) Hodnota hnutí/zahrnutí

\*: „Kompenzace hnutí/zahrnutí“ je velikost kompenzace elevace povrchu ve směru hnutí/zahrnutí.

Elevaci povrchu lze jemně a dočasně upravit a výsledek je stejný jako při zadání hodnoty do pole „Elevation set point“ (Nastavení elevace).



- „Kompenzace hnutí/zahrnutí“ (3) ukazuje aktuální nastavení kompenzace hnutí/zahrnutí a tuto hodnotu můžete kdykoliv změnit. Pokud stroj nemůže hrnout na navrženou elevaci, operátor upraví nastavení hodnoty hnutí/zahrnutí a změní elevaci návrhu tak, aby stroj mohl provést hnutí/zahrnutí.
- „Hodnota hnutí/zahrnutí“ (5) ukazuje aktuální hodnotu hnutí/zahrnutí. „Hodnota hnutí/zahrnutí“ (5) je průběžně aktualizována podle rozdílu mezi elevací radlice a aktuální elevací povrchu (výška).

#### POZNÁMKA

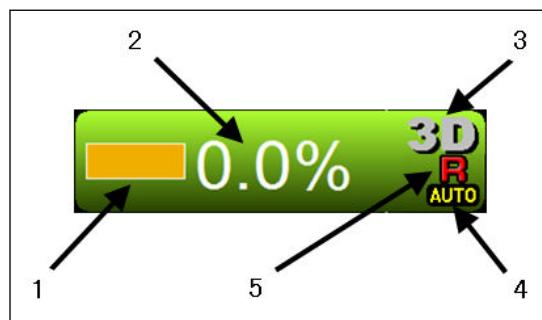
Hodnota hnutí/zahrnutí je vzdálenost mezi aktuální elevací radlice a aktuální elevací návrhu (výška povrchu návrhu upravená podle nastavení kompenzace hnutí/zahrnutí).

- Barva pozadí „tlačítka ovládání elevace“ ukazuje stav snímače.  
Zelená: znamená optimální stav snímače pro srovnávání.  
Červená: znamená chybový stav, při kterém je automatické ovládání vypnuto.  
Oranžová: znamená, že přesnost GNSS je nízká.
- Stav ikony  
Značky X na „stavu GNSS“ (1) a „signálu“ (2) znamenají, že příslušné snímače nebo přijímače jsou nefunkční.  
Pokud „stav GNSS“ (1) a „stav signálu“ (2) bliká, znamená to, že byl proveden pokus o rádiové spojení po dobu 3 až 10 sekund. (Rádiový signál je slabý.)

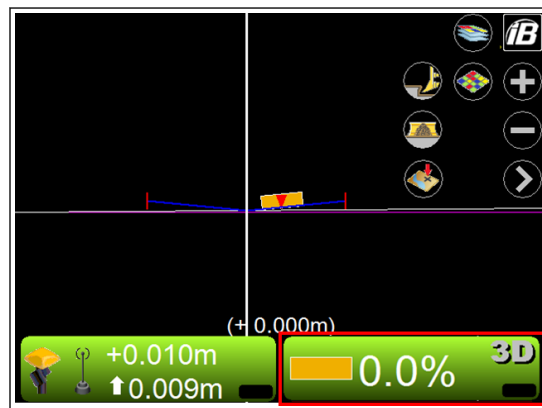
## KLÁVESA OVLÁDÁNÍ SKLONU

- (1) Úhel radlice
- (2) Design napříč svahem
- (3) Typ ovládání
- (4) Indikátor AUTO
- (5) Spínač režimu srovnávání pozadu

\*: Boční úhel povrchu proti směru jízdy stroje.



Když je stisknuta „klávesa ovládání sklonu“, zobrazí se obrazovka „Adjust Slope“ (Nastavit sklon).

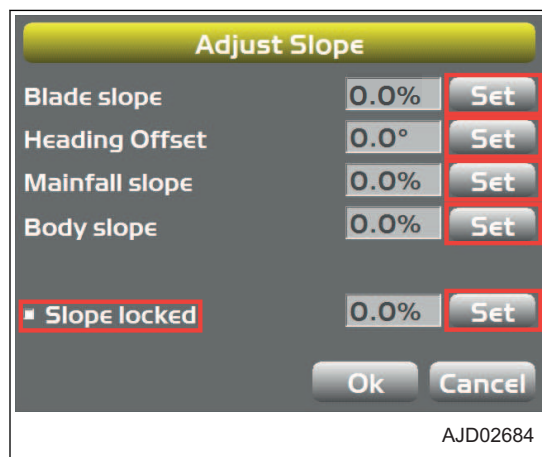


Hodnoty „Blade slope“ (Sklon radlice), „Heading Offset“ (Kompenzace směru) a „Mainfall slope“ (Sklon spádu) jsou nastaveny při dodání stroje z výroby.

Tyto hodnoty neměňte.

Pokud se hodnota změní, přesné automatické ovládání radlice nebude dostupné.

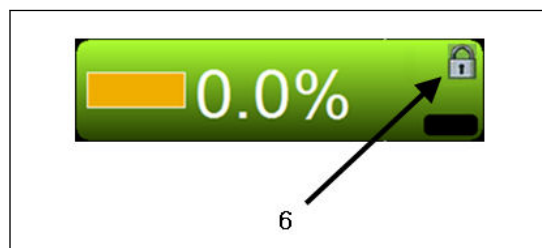
- „Blade slope“ (Sklon radlice) (úhel naklonění): Sklon stroje doprava a doleva (včetně úhlu náklonu radlice)
- „Heading Offset“ (Kompenzace směru) (úhel zatáčení): Odchylka stroje od směru jízdy
- „Mainfall slope“ (Sklon spádu) (sklon dopředu nebo dozadu): Sklon stroje dopředu nebo dozadu.



Pokud je vyžadováno, aby se udržel náklon radlice, použijte funkci fixování spádu bez ohledu na sklon povrchu. Stiskněte tlačítko „Set“ (Nastavit) napravo od možnosti „Slope locked“ (Sklon zajištěn) a zadejte úhel sklonu, který chcete pevně nastavit.

Zaškrtněte pole „Slope locked“ (Sklon zajištěn) a „Slope locked“ (Sklon zajištěn) se stane účinným.

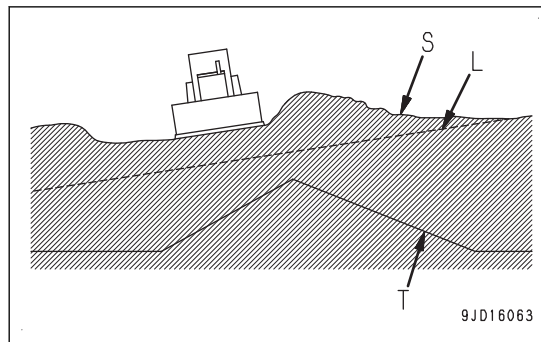
Nyní je „značka zámku“ (6) zobrazena na klávese „ovládání sklonu“.



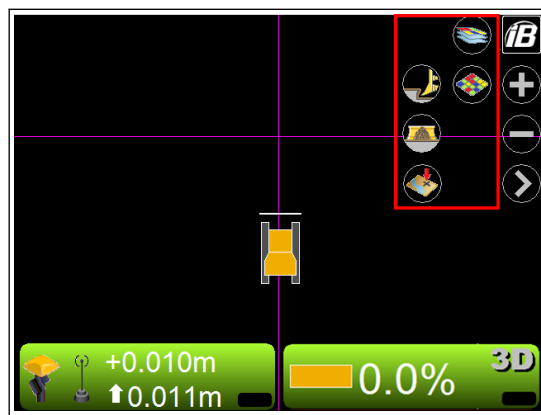
**POZNÁMKA**

Když je aktuální povrch (S) mimo návrh povrchu (T) a při rýpání chcete hrubě hrnout, je vhodné použít tuto funkci.

(L) Příčný sklon nastavený v 3DMC, když je použita funkce zajištění sklonu.

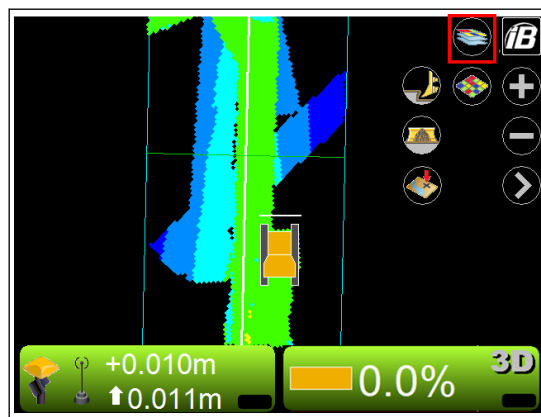
**RYCHLÁ VOLBA NA HLAVNÍM OKNĚ**

	„Přepínání režimu reálného stavu povrchu“
	„Spuštění/zastavení aktualizací reálného stavu povrchu“
	„Výběr režimu hrnutí“
	„Výběr zatížení radlice“
	„Sejmutí topografického snímku“

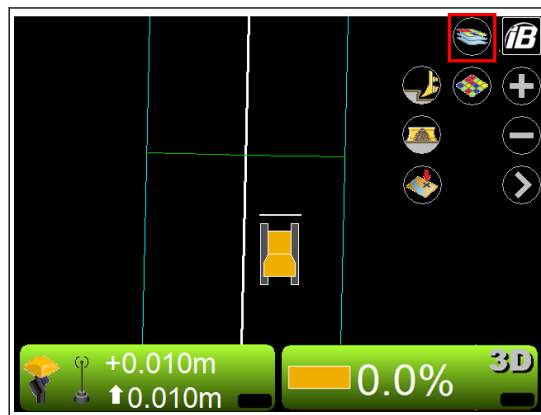
**PŘEPÍNÁNÍ REŽIMU REÁLNÉHO STAVU POVRCHU**

Stisknutím „přepnutí režimu reálného stavu“ můžete zobrazení reálného stavu povrchu přepínat z „Cut Fill“ (Hrnutí Zahnutí), „Pass Counts“ (Počet průjezdů) nebo „<none>“ (žádné).

(Zobrazení „As-Built:“ (Reálný stav), „Cut Fill“ (Hrnutí Zahnutí) nebo „As-Built:“ (Reálný stav), „Pass Counts“ (Počet průjezdů))





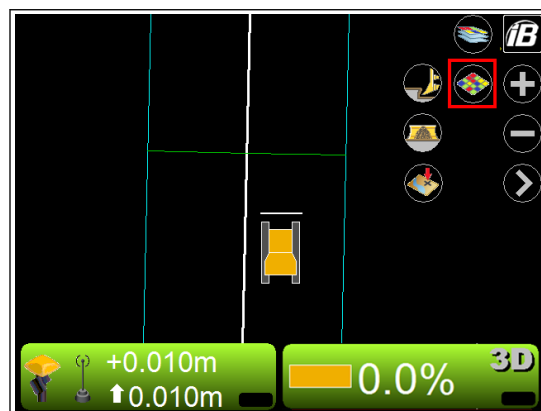
(Zobrazení „As-Built:“ (Reálný stav), „<none>“ (žádné))



## SPUŠTĚNÍ/ZASTAVENÍ AKTUALIZACÍ REÁLNÉHO STAVU POVRCHU

Aktualizace reálného stavu povrchu můžete spustit nebo zastavit stisknutím „Spustit/Zastavit aktualizace reálného povrchu“.

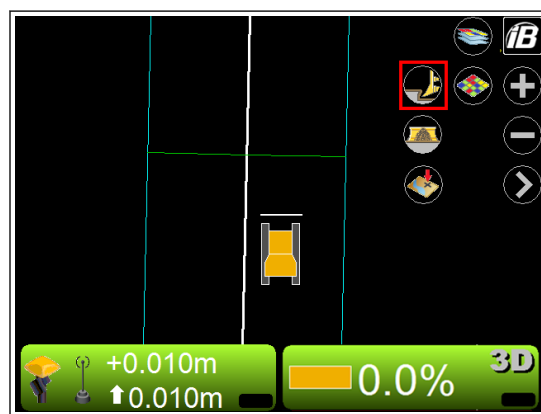
	Spustit aktualizace reálného povrchu
	Zastavit aktualizace reálného povrchu



## VÝBĚR REŽIMU HRNUTÍ

Režim hrnutí můžete nastavit stisknutím možnosti „Dozing mode selection“ (Výběr režimu hrnutí) v hlavním okně.

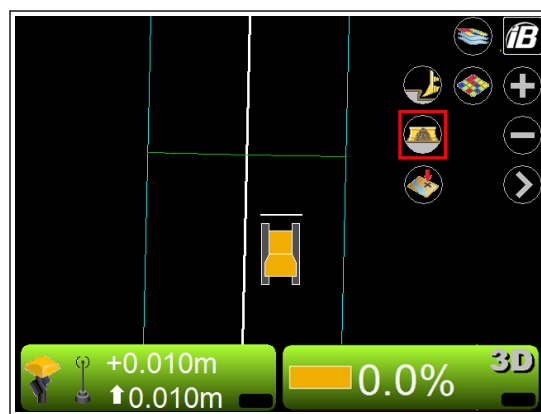
Podrobnosti jsou uvedeny v části „NASTAVENÍ REŽIMU HRNUTÍ (3-35)“.



## VÝBĚR ZATÍŽENÍ RADLICE

Režim zatížení radlice vyberte stisknutím „výběru zatížení radlice“ v hlavním okně.

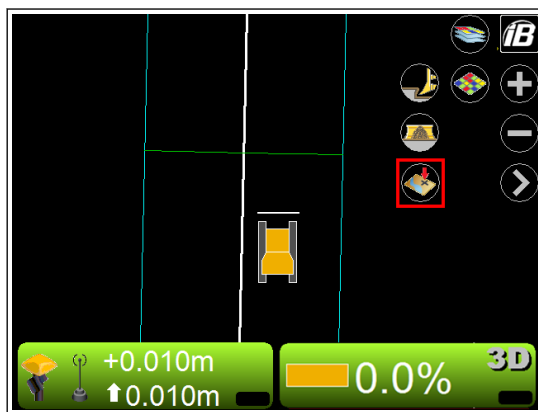
Podrobnosti jsou uvedeny v části „NASTAVENÍ REŽIMU ZATÍŽENÍ RADLICE (3-36)“.



## SEJMUTÍ TOPOGRAFICKÉHO SNÍMKU

Na hlavním okně můžete nastavit topografické měření tlačítkem „Sejmout topografický snímek“.

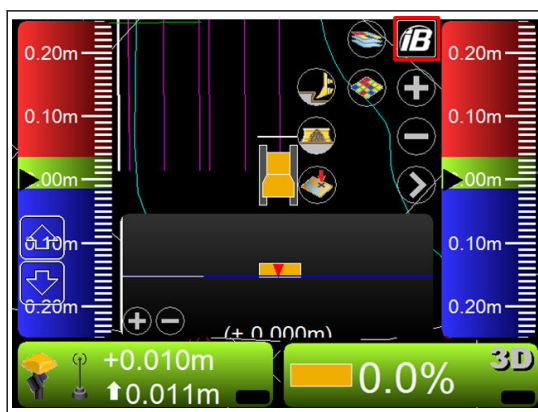
Podrobnosti jsou uvedeny v části „PROVÁDĚNÍ TOPOGRAFICKÝCH MĚŘENÍ (4-46)“.



## LIŠTA NÁSTROJŮ NA HLAVNÍM OKNĚ

### TLAČÍTKO S LOGEM iB

Stisknutím tlačítka s logem „iB“ v hlavním okně, zobrazíte hlavní nabídku („File“ (Soubor), „Control“ (Ovládání), „Tools“ (Nástroje) a „View“ (Náhled))



### TLAČÍTKO PŘIBLÍŽENÍ / TLAČÍTKO ODDÁLENÍ

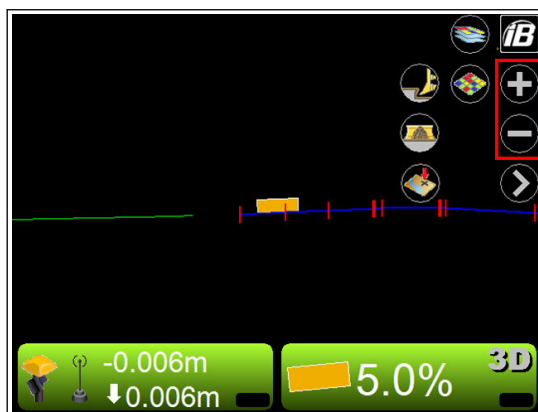
Zobrazení hlavního okna lze zvětšit nebo zmenšit stiskem tlačítek „Přiblížení“ nebo „Oddálení“ v hlavním okně.



„Tlačítko přiblížení“



„Tlačítko oddálení“

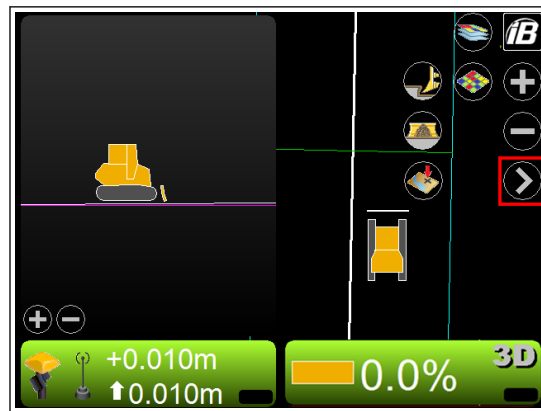


## PŘEPÍNÁNÍ HLAVNÍHO OKNA

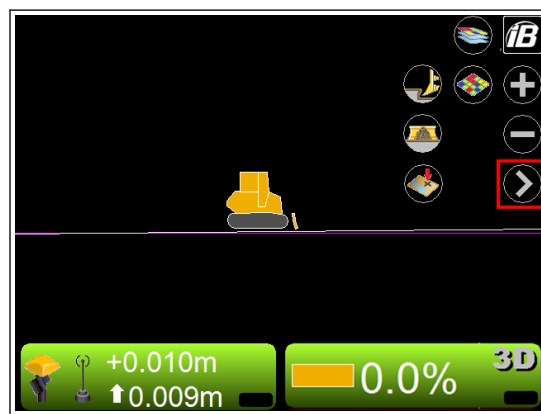
Na hlavním okně stisknutím „přepnutí hlavního okna“ můžete přepínat mezi zobrazením plánu, řezu a profilu.



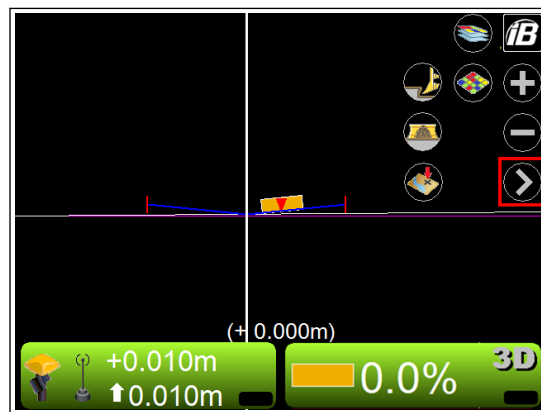
(Profile view + Plan view) (Zobrazení profilu + plánu)



(Profile view) (Zobrazení profilu)



(Section view) (Zobrazení řezu)



## POSUN HLAVNÍHO ZOBRAZENÍ MAPY

S touto funkcí posunutí můžete stisknutím posunout hlavní okno. Pomocí této funkce můžete vidět některá místa, která jsou daleko od stroje, aniž by se snížil rozsah zobrazení.

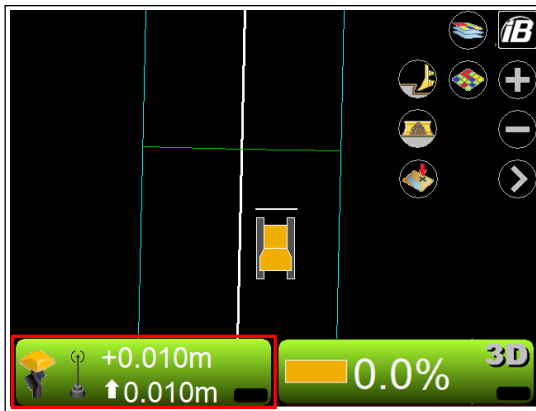
Můžete tuto funkci použít, když je vybrán „Plan“ (Plán).

# POUŽITÍ HLAVNÍ NABÍDKY

## POSTUP ZOBRAZENÍ INFORMACÍ GNSS

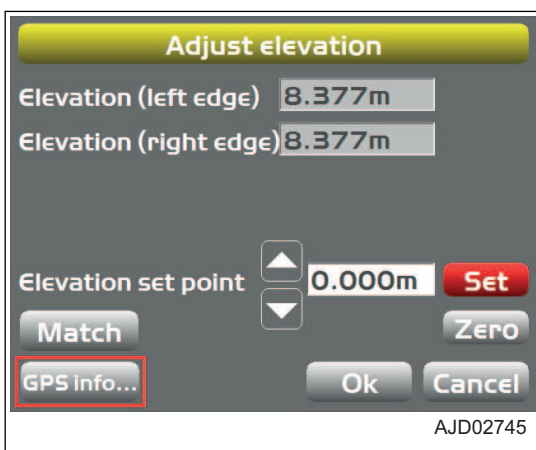
Pokud chcete zobrazit informace GNSS, postupujte následovně.

1. Na hlavním okně stiskněte „tlačítko ovládání elevace“.

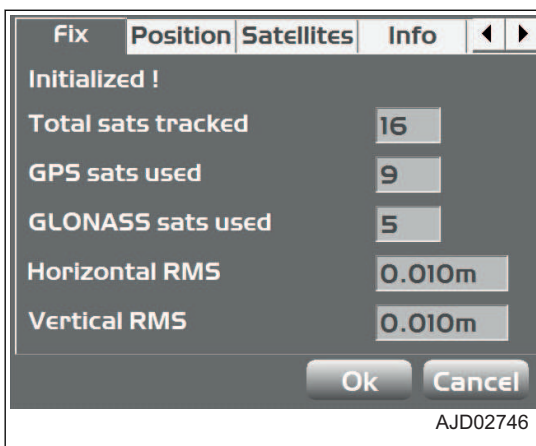


2. Na obrazovce „Adjust elevation“ (Úprava elevace) stiskněte možnost „GPS info...“ (Informace GPS)

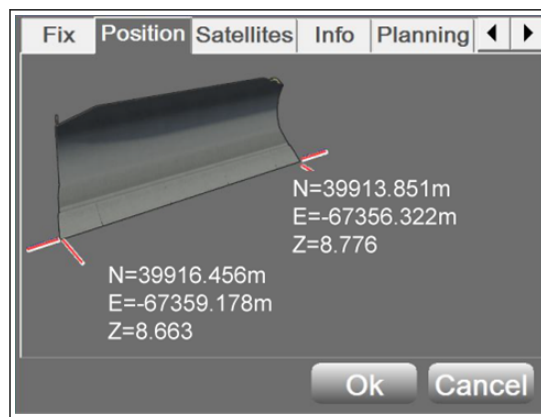
Zobrazí se následující karty.



- Karta „Fix“ (Fixní) (Stav a kvalita GPS)



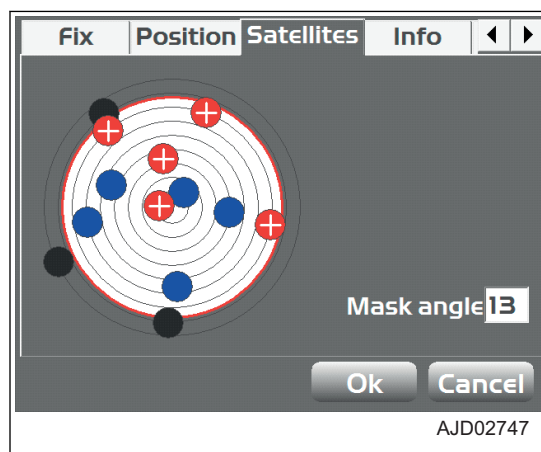
- Karta „Position“ (Poloha) (Poloha hrany radlice)



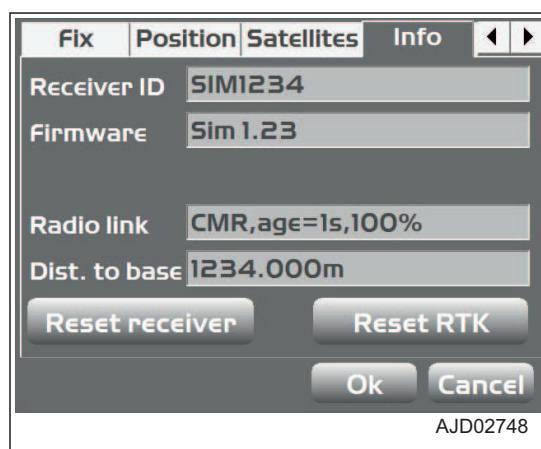
- „Satellites“ (Satelity) (Přijem ze satelitů a zadání úhlu masky)

**POZNÁMKA**

Modrá značka znamená satelit GPS a červená značka znamená satelit GLONASS.



- Karta „Info“ (Informace) (Zobrazení informací o přijímači nebo resetování přijímače)

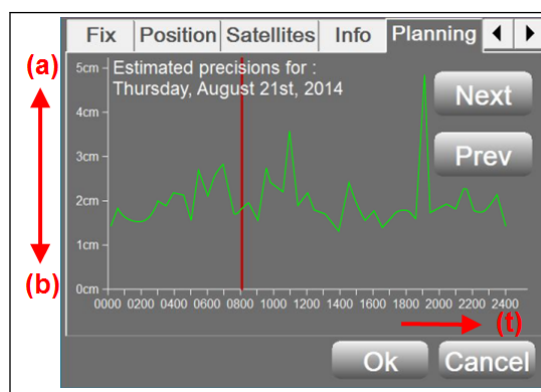


- Karta „Planning“ (Plánování) (Informace o plánu polohy satelitu)

**POZNÁMKA**

Červená svislá čára označuje aktuální čas.

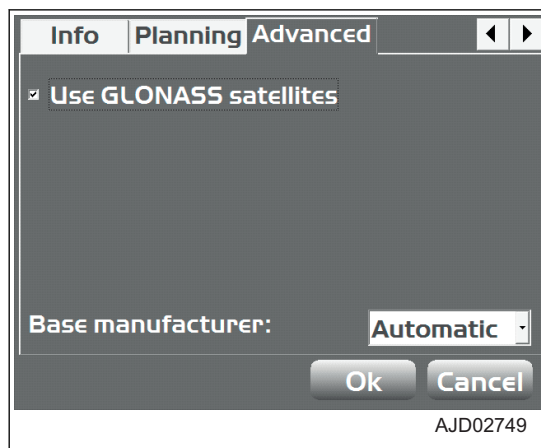
- (a) Nízká přesnost
- (b) Vysoká přesnost
- (t) Čas



- Karta „Advanced“ (Rozšířená) (Rozšířené možnosti GLONASS)

**POZNÁMKA**

Můžete nastavit použití/nepoužití satelitu GLONASS. Toto nastavení se netýká jen jednoho satelitu, ale všech satelitů GLONASS.

**POZNÁMKA**

Pokud stroj i základnová stanice používají GLONASS a základnová stanice není vyrobena společností Topcon, vyberte výrobce použité základnové stanice (např. Sokkia, Trimble atd. v seznamu „Base manufacturer“ (Výrobce základnové stanice)).

**POSTUP NASTAVENÍ KOMPENZACE HRNUTÍ/ZAHRNUTÍ**

Při úpravě hodnot kompenzace hrnutí/zahrnutí postupujte následovně:

Pomocí místní nabídky můžete rychle také upravit hodnoty kompenzace hrnutí/zahrnutí.

Použití místní nabídky je popsáno v části „POSTUP NASTAVENÍ KOMPENZACE HRNUTÍ/ZAHRNUTÍ (4-81)“.

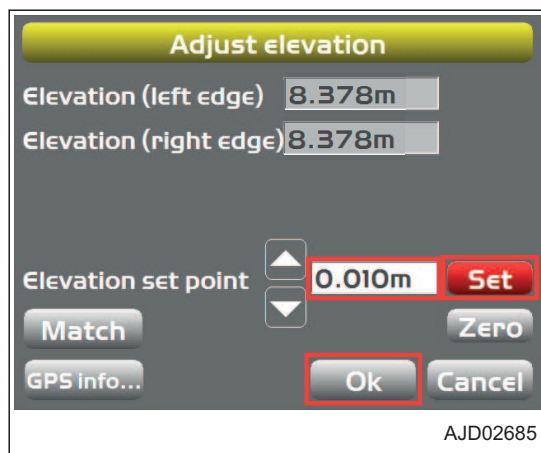
1. Na hlavním okně stiskněte „tlačítko ovládání elevace“.



Zobrazí se obrazovka „Adjust elevation“ (Úprava elevace).

(„Set“ (Nastavit) se zobrazí červeně.)

2. Stiskněte oblast pro zadání „Elevation set point“ (Bod nastavení elevace).
3. Z numerické klávesnice zadejte hodnotu.
4. Stiskněte „Set“ (Nastavit) a uzamkněte „Elevation set point“ (Bod nastavení elevace) (nastavení kompenzace hrnutí/zahrnutí).
5. Stiskněte tlačítko „Ok“.

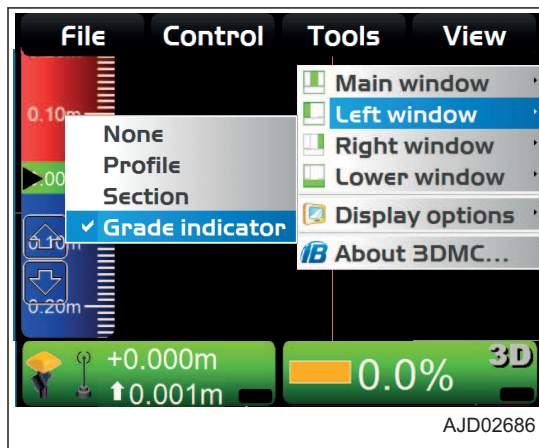
**POZNÁMKA**

Při zadávání hodnoty „Elevation set point“ (Bod nastavení elevace) můžete také použít klávesy se šipkou nahoru a dolů.

## POSTUP ZMĚNY ZOBRAZENÍ INDIKÁTORU SROVNÁVÁNÍ

Indikátor srovnávání můžete zobrazit v levém okně nebo pravém okně.

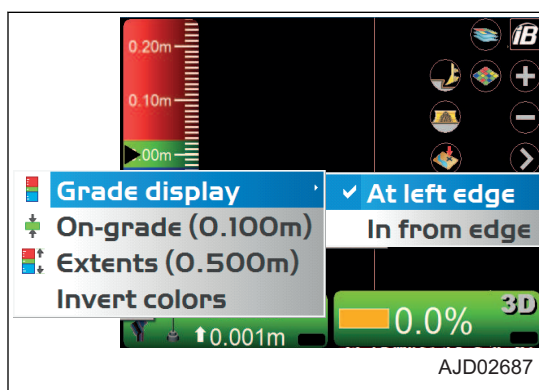
1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „View“ (Náhled) stiskněte „Left window“ (Levé okno) (nebo „Right window“ (Pravé okno)) a „Grade indicator“ (Indikátor srovnávání) a vyberte.



## POSTUP ZMĚNY ZOBRAZENÍ SKLONU

Můžete nastavit kontrolní bod kompenzace hrnutí/zahrnutí výběrem „Grade display“ (Zobrazení srovnávání) a výběrem jednoho bodu na hraně radlice.

1. Přidržte stisknutý indikátor srovnávání a zobrazte tak nabídku indikátoru srovnávání.
2. Stiskněte „Grade display“ (Zobrazení srovnávání) a stiskněte „At left edge“ (Na levé straně) („At right edge“ (Na pravé straně)) nebo „In from edge“ (Od hrany).
  - „At left edge“ (Na levé straně) („At right edge“ (Na pravé straně))  
Pro indikátor srovnávání se použije levý konec (pravý konec) radlice.
  - „In from edge“ (Od hrany)  
Pro indikátor srovnávání se použije bod ve vzdálenosti od levého konce (pravého konce) radlice.

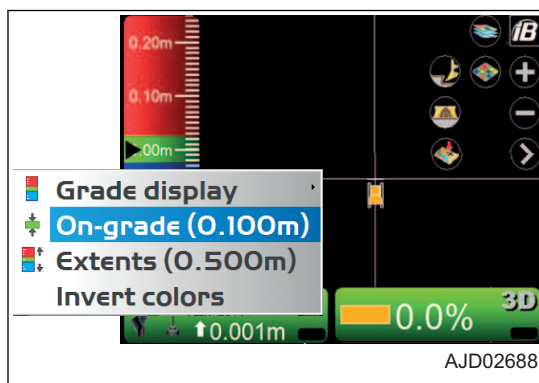


Pomocí numerické klávesnice zadejte vzdálenost od levého konce (pravého konce) radlice.

## POSTUP ZMĚNY SROVNANÉHO POVRCHU

„On-grade“ (Srovnáno) (\*\* m) – zobrazuje aktuální šířku srovnaného povrchu (zelená oblast).

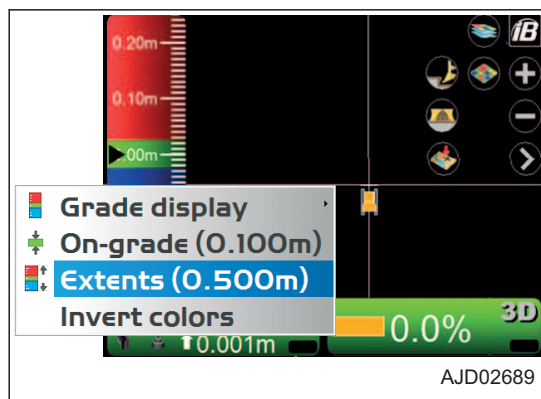
1. Přidržte stisknutý indikátor srovnávání a zobrazte tak nabídku indikátoru srovnávání.
2. Stiskněte „On-grade“ (Srovnáno) (\*\* m).
3. Zobrazí se numerická klávesnice. Zadejte šířku srovnaného povrchu.



## POSTUP ZMĚNY ROZSAHU

„Extents“ (Rozsahy) (\*\* m) – zobrazuje aktuální měřítko (vzdálenost jednotek) indikátoru srovnávání.

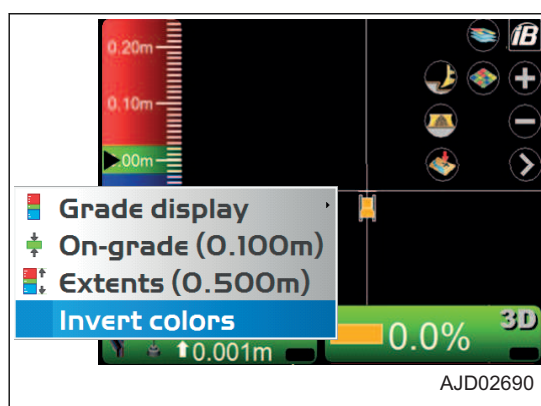
1. Přidržte stisknutý indikátor srovnávání a zobrazte tak nabídku indikátoru srovnávání.
2. Stiskněte „Extens“ (Rozsahy) (\*\* m).
3. Zobrazí se numerická klávesnice a můžete změnit intervaly srovnávání.



## POSTUP ZMĚNY BARVY ZVÝRAZNĚNÍ

Můžete indikátor srovnávání zvýraznit barvou výběrem možnosti „Invert colors“ (Zaměnit barvy).

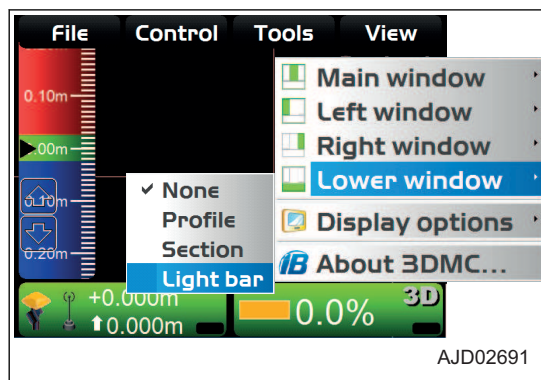
1. Přidržte stisknutý indikátor srovnávání a zobrazte tak nabídku indikátoru srovnávání.
2. Stiskněte „Invert colors“ (Zaměnit barvy).  
Změní se barva zvýraznění indikátoru srovnávání.



## POSTUP ZMĚNY ZOBRAZENÍ SVĚTELNÉ LIŠTY

Můžete změnit nastavení světelné lišty.

1. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
2. V nabídce „View“ (Náhled) stiskněte možnost „Lower window“ (Spodní okno) a „Light bar“ (Světelná lišta).  
Zobrazí se světelná lišta.
3. Stisknutím světelné lišty zobrazíte nabídku světelné lišty.
4. Stiskněte „Green“ (Zelená), „Yellow“ (Žlutá) nebo „Extens“ (Rozšíření) a změňte barvu a rozsah světelné lišty.



## POUŽITÍ MÍSTNÍ NABÍDKY

### ZOBRAZENÍ ROZŠÍŘENÉHO TEXTU STAVU V PLÁNU/PROFILU/ŘEZU

Přidržte volbu Main Window (Hlavní okno). Zobrazí se nabídky. Na každé obrazovce můžete nastavit rozšířené funkce.

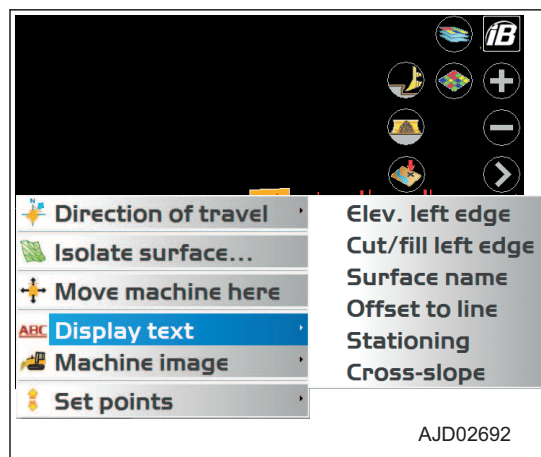
V nabídce „Display text“ (Zobrazený text) se zobrazí podřízené nabídky vztahující se ke stisknuté obrazovce a stisknuté části obrazovky.

Vyberte nabídku. Její informace se zobrazí v příslušné části obrazovky.

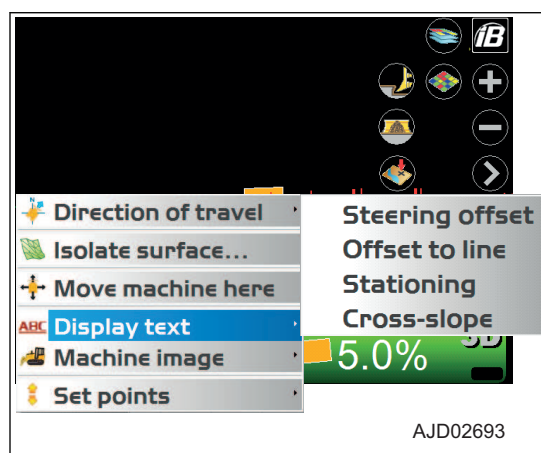
(Příklad) Pokud nastavíte hlavní okno na zobrazení řezu a přidržíte levou stranu, střed nebo pravou stranu obrazovky, zobrazí se následující nabídky:



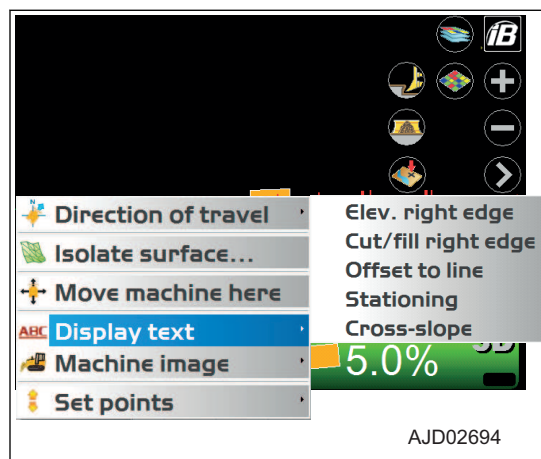
- Pokud přidržíte levou stranu hlavního okna, na obrazovce bude zobrazení uvedené na obrázku vpravo.



- Pokud přidržíte střed hlavního okna, na obrazovce bude zobrazení uvedené na obrázku vpravo.



- Pokud přidržíte pravou stranu hlavního okna, na obrazovce bude zobrazení uvedené na obrázku vpravo.



**POZNÁMKA**

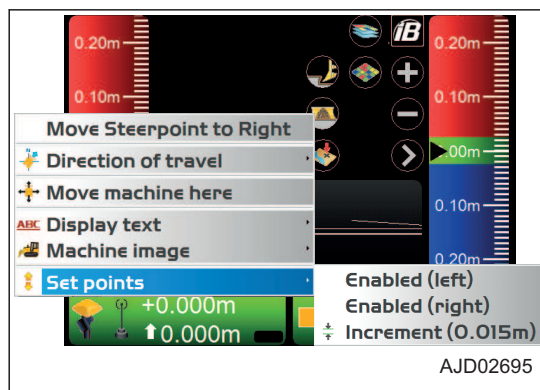
Při výběru zobrazení na šířku nebo na výšku v okně nalevo nebo v dolním okně odpovídajícím způsobem se změní zobrazení nabídek.

**POSTUP NASTAVENÍ KOMPENZACE HRNUTÍ/ZAHRNUTÍ**

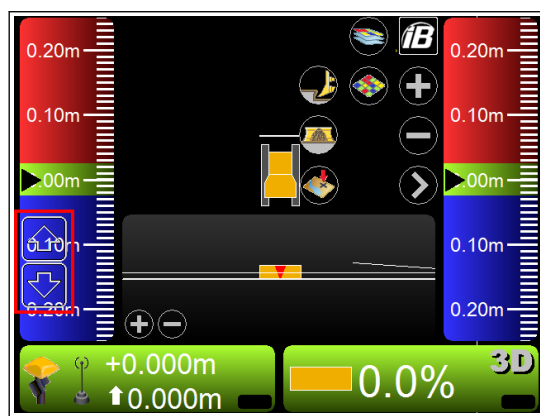
Pomocí místní nabídky můžete rychle upravit hodnoty kompenzace hnutí/zahrnutí z hlavního okna.

1. Stiskněte jakýkoliv bod na hlavním okně.
2. V nabídce „Set points“ (Nastavit body) stiskněte „Enabled (left)“ (Povoleno (vlevo)).

V na obrazovce vlevo dole se zobrazí „kompensace hnutí/zahrnutí“.

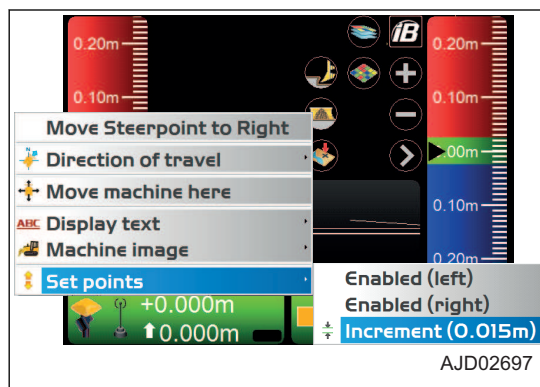


3. Stiskněte „kompensace hnutí/zahrnutí“, změňte nastavení kompenzace a upravte hodnotu kompenzace.



4. Stiskněte jakýkoliv bod na hlavním okně.
5. V „Set Points“ (Nastavit body) stiskněte „Increment“ (Přírůstek) (\*\* m).

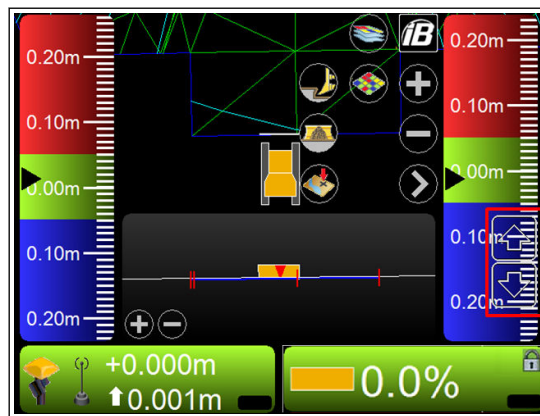
Můžete nastavit přírůstky zvýšení/snížení pokaždé, když je stisknuta „kompensace hnutí/zahrnutí“.



**POZNÁMKA**

Pokud v „Set points“ (Nastavit body) stisknete „Enable (right)“ (Povolit (vpravo)), zobrazí se „úprava nastavení napříč svahem“.

Stisknutím „úprava nastavení napříč svahem“ můžete volně nastavit boční úhel povrchu na určitý úhel.

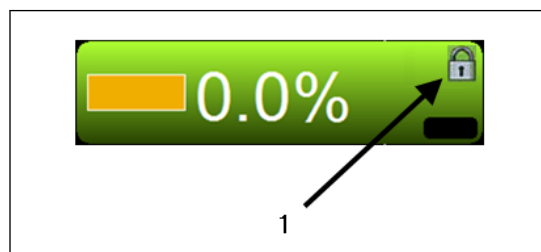
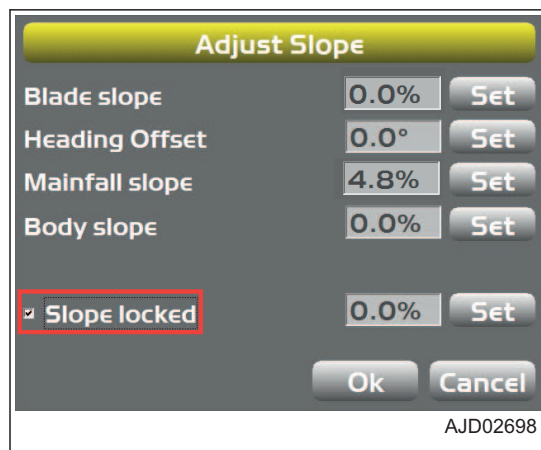




Upozorňujeme, že při úpravě bočního úhlu povrchu musíte použít funkce fixování svahu.

Na obrazovce „Adjust Slope“ (Upravit sklon) zkontrolujte, že je vybraná možnost „Slope locked“ (Sklon uzamčen) a je zobrazen „znak zámku“ (1) na „klávese ovládání sklonu“.

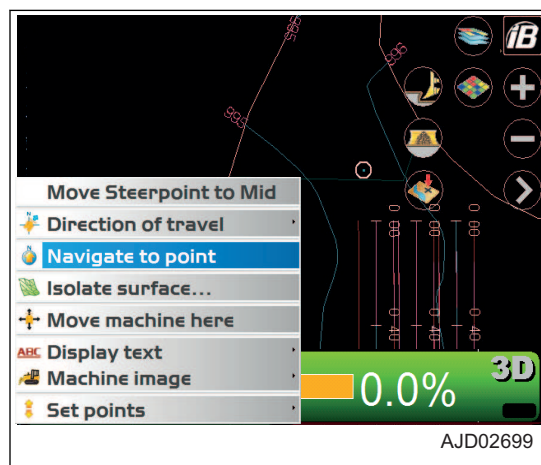
Podrobnosti o „Slope locked“ (Sklon uzamknut) jsou uvedeny v části „KLÁVESY OVLÁDÁNÍ SKLONU (4-71)“.



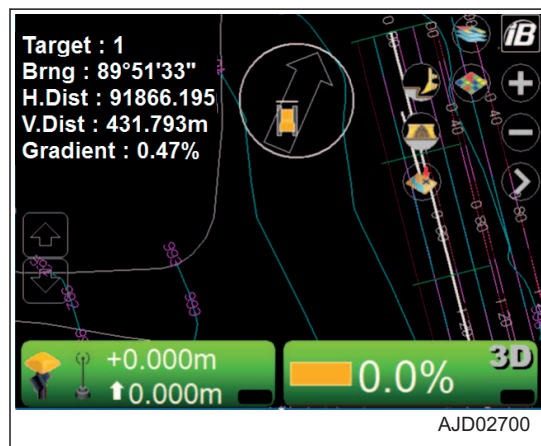
## POSTUP PRO NAVIGAČNÍ BODY

Stiskněte bod v hlavním okně a zobrazte místní nabídku a můžete navigovat stroj k tomuto bodu.

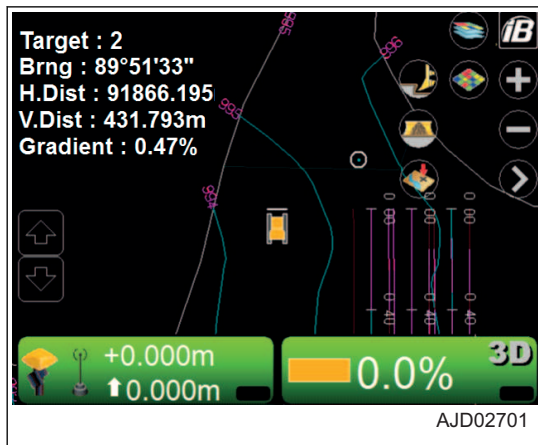
1. V hlavním okně přidrže cílový bod a zobrazte nabídku.
2. Stiskněte „Navigate to point“ (Navigovat k bodu) a vyberte cílový bod.



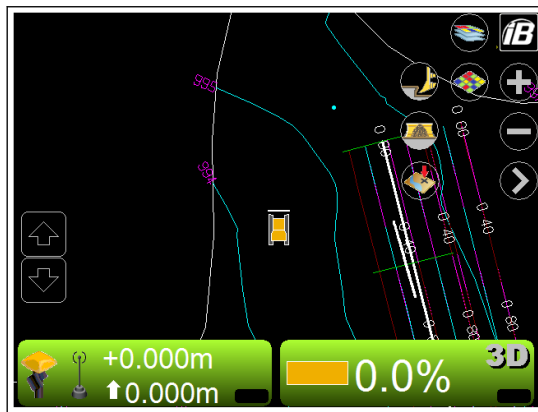
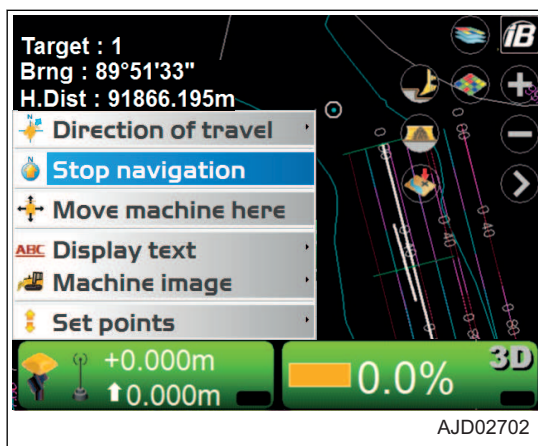
Výsledek navigace k bodu se zobrazí v hlavním okně.



Když jsou bod pro navigaci a stroj zobrazeny na stejné obrazovce, šipka zmizí.



3. Pokud chcete zastavit navigaci k bodu, stiskněte hlavní okno a zobrazte nabídku.
4. Stiskněte „Stop navigation“ (Zastavit navigaci)  
 Navigace k bodu je zastavena.

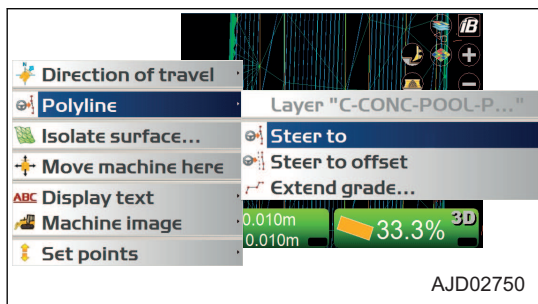


## POSTUP POUŽITÍ LOMENÉ ČÁRY

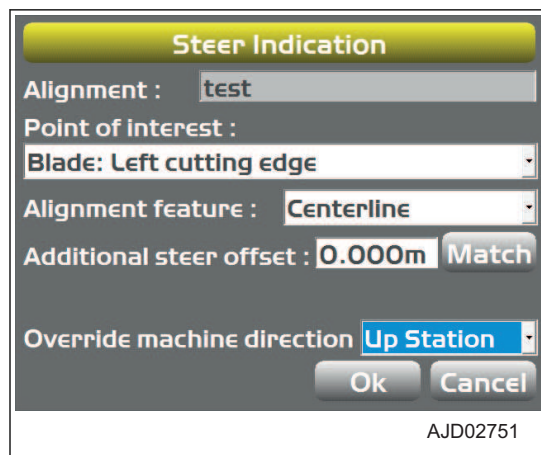
### ŘÍZENÍ K LOMENÉ ČÁŘE

Pokud používáte pro řízení lomenou čáru, postupujte následovně:

1. Na hlavním okně přidrže lomenou čáru. Zobrazí se nabídka.
2. Stiskněte „Polyline“ (Lomená čára).  
 Zobrazí se vodorovná čára kolmá k vybrané lomené čáře.

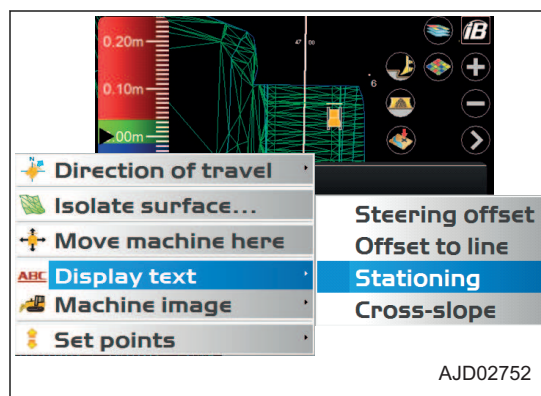


3. Stisknutím tlačítka s „logem iB“ v hlavním okně obrazovky řídicí jednotky zobrazíte hlavní nabídku.
4. V nabídce „Control“ (Ovládání) stiskněte „Steer indication...“ (Indikace řízení) a vyberte.  
Zobrazí se obrazovka „Steer Indication“ (Indikace řízení).



AJD02751

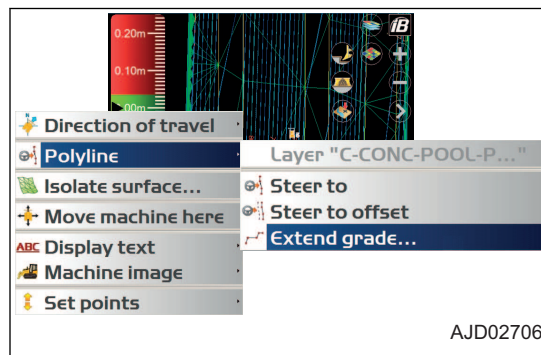
5. Změna nastavení zobrazení řízení.  
Další informace pro řízení můžete nastavit na obrazovce Section (Řez).



AJD02752

## SROVNÁVÁNÍ TERÉNU K LOMENÉ ČÁŘE

1. V hlavním okně přidrže možnost Polyline (Lomená čára) pro jednoduché srovnávání a zobrazte nabídku.
2. V nabídce „Polyline“ (Lomená čára) stiskněte možnost „Extend grade...“ (Rozšířit srovnávání...).  
Okolo lomené čáry se zobrazí šrafování.



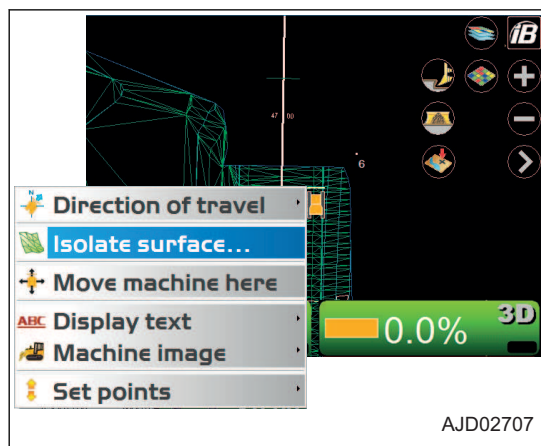
AJD02706

3. Spustíte jednoduché srovnávání.  
Pro další lomené čáry opakujte krok 1.

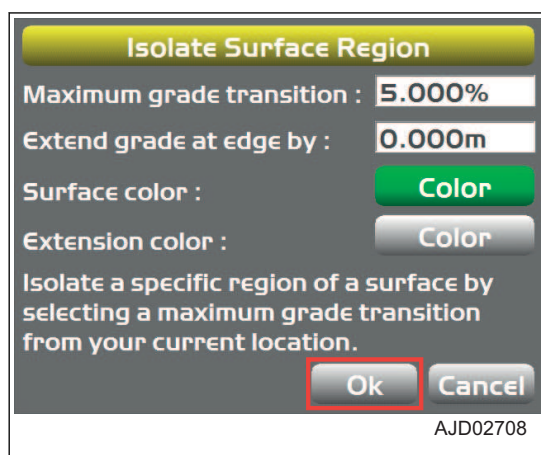
## POSTUP NASTAVENÍ IZOLACE POVRCHU

Izolujte síť trojúhelníků aktivních dat TIN a ignorujte síť trojúhelníků mimo izolované, jako by byly mimo rozsah návrhu. Můžete volně měnit velikost a délku vybrané sítě trojúhelníků.

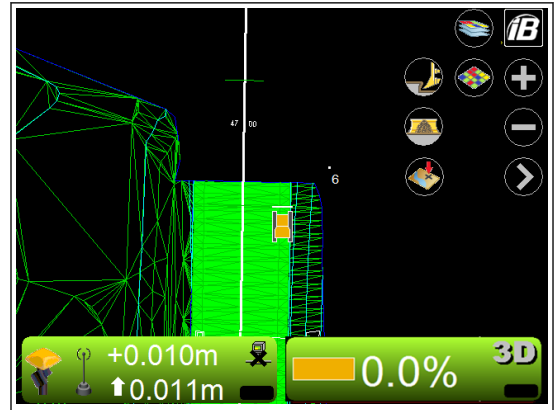
1. Otevřete hlavní okno a stiskněte síť trojúhelníku dat TIN, která má být vybrána a zobrazte nabídku.
2. Vyberte „Isolate surface...“ (Izolovat povrch).



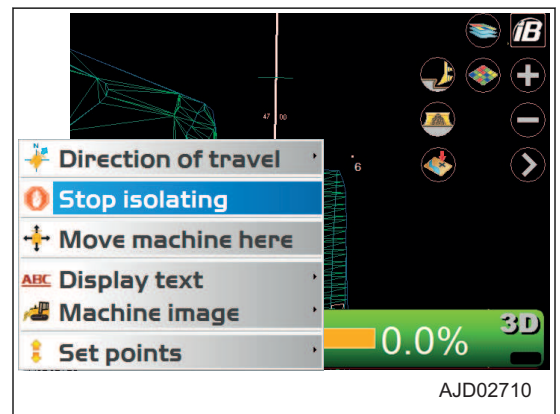
3. Na obrazovce „Isolate Surface Region“ (Izolovat část povrchu) oddělte síť trojúhelníku od aktivních dat TIN.
  - „Maximum grade transition :“ (Maximální přechod srovnávání)  
Můžete měnit velikost sítě trojúhelníku (izolovat povrch), která má být odebrána z aktivních dat TIN.
  - „Extend grade at edge by :“ (Rozšířit srovnávání na hraně o)  
Můžete rozšířit síť trojúhelníku oddělenou jako izolovaný povrch.
  - „Surface color :“ (Barva povrchu)  
Můžete nastavit barvu zobrazení izolovaného povrchu.
  - „Extension color :“ (Barva rozšíření)  
Můžete nastavit barvu zobrazení rozšířeného izolovaného povrchu.
4. Stiskněte tlačítko „Ok“.



Obrazovka se vrátí na hlavní okno.



5. Po dokončení práce stiskněte hlavní okno a zobrazte nabídku.
6. Vyberte „Stop isolating“ (Zastavit izolování).





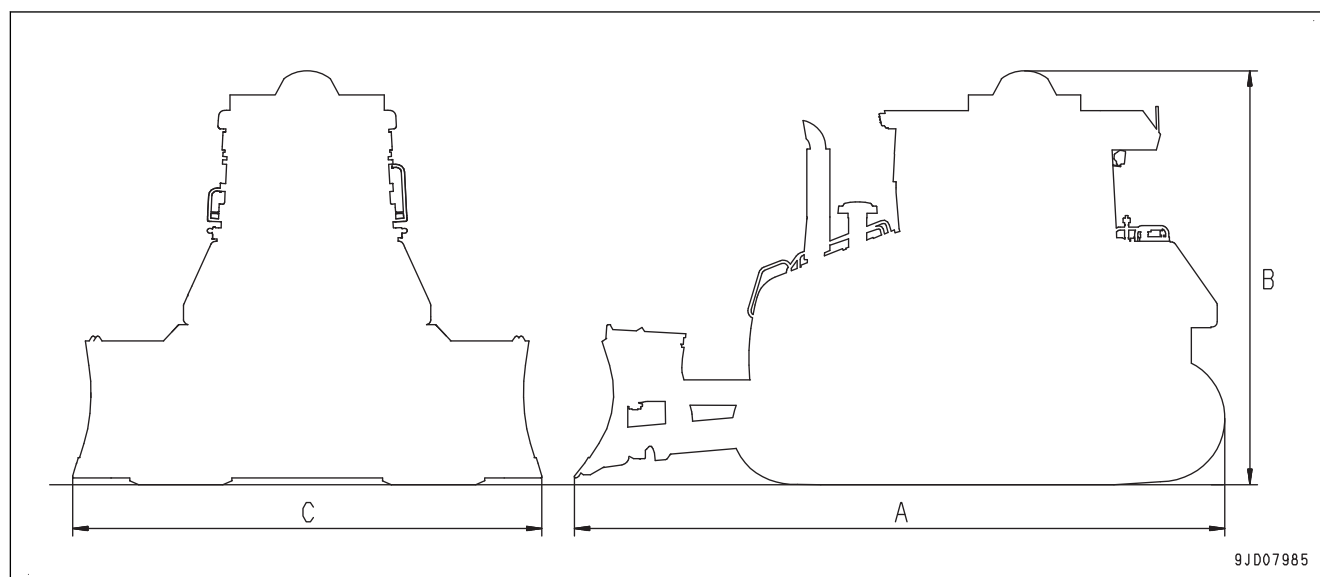
# TECHNICKÉ ÚDAJE

# TECHNICKÉ ÚDAJE

## TECHNICKÉ ÚDAJE: D61EXI-24

S kabinou s ochranou při překlopení ROPS, klimatizace

Položka		Jednotka	D61EXI-24
Hmotnost stroje		kg	18560
Model motoru		-	Vznětový motor Komatsu SAA6D107E-3
Jmenovitý výkon	SAE J1995 (celkový)	kW / min <sup>-1</sup>	127 / 2200
	ISO 14396		126 / 2200
	ISO 9249 / SAE J1349 (čistý)		125 / 2200
A	Celková délka	mm	5480
B	Celková výška	mm	3340
C	Celková šířka	mm	3250
Rychlost pojezdu (Režim rychlého řazení)	Vpřed (1./2./3.)	km/h	3,4/5,6/9,0
	Vzad (1./2./3.)	km/h	4,1/6,5/9,0
Rychlost pojezdu (Režim proměnlivého řazení)	Vpřed	km/h	0,8 až 9,0
	Vzad	km/h	0,8 až 9,0
Rozsah venkovní teploty při provozu a skladování		°C	-20 až 40



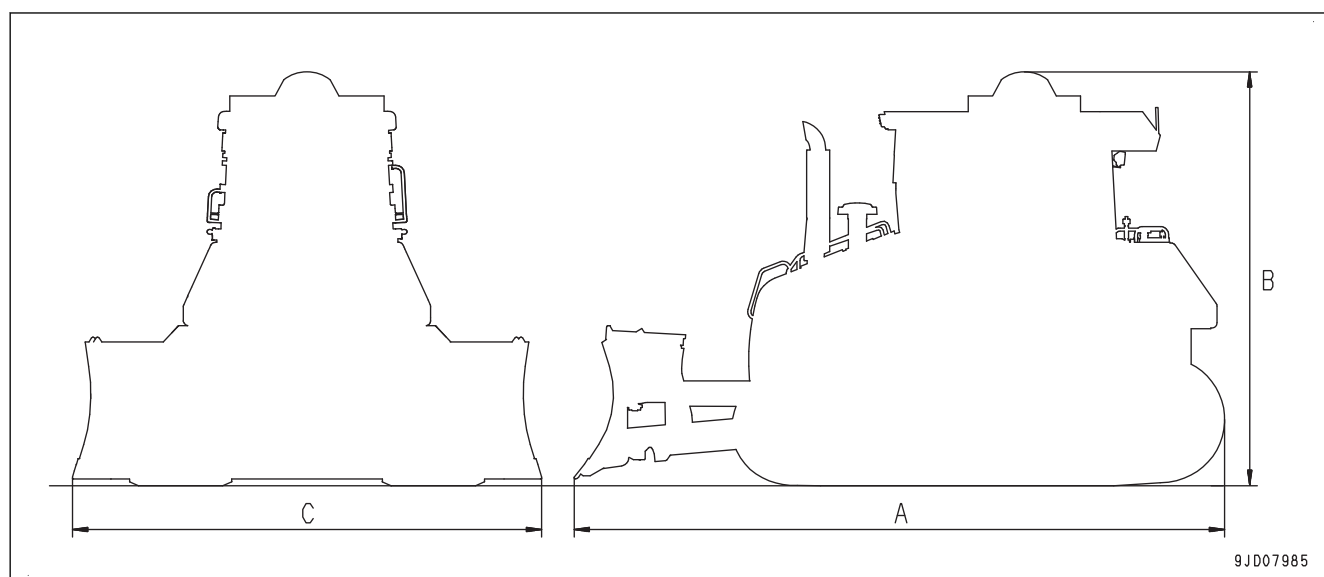
## TECHNICKÉ ÚDAJE: D61PXI-24

S kabinou s ochranou při překlopení ROPS, klimatizace

Položka		Jednotka	D61PXI-24
Hmotnost stroje		kg	19500
Model motoru		-	Vznětový motor Komatsu SAA6D107E-3



	Položka	Jednotka	D61PXI-24
Jmenovitý výkon	SAE J1995 (celkový)	kW / min <sup>-1</sup>	127 / 2200
	ISO 14396		126 / 2200
	ISO 9249 / SAE J1349 (čistý)		125 / 2200
A	Celková délka	mm	5480
B	Celková výška	mm	3340
C	Celková šířka	mm	3860
Rychlost pojezdu (Režim rychlého řazení)	Vpřed (1./2./3.)	km/h	3,4/5,6/9,0
	Vzad (1./2./3.)	km/h	4,1/6,5/9,0
Rychlost pojezdu (Režim proměnlivého řazení)	Vpřed	km/h	0,8 až 9,0
	Vzad	km/h	0,8 až 9,0
Rozsah venkovní teploty při provozu a skladování		°C	-20 až 40





## REJSTŘÍK

## Symboly

3DMC.....	4-68
3DMC – Ukončení .....	4-31
3DMC – Zobrazení.....	4-68

## A

Aktivní soubor.....	4-30
Aktivní soubor povrchu – Výběr.....	4-30
Aktivní soubor vyrovnání – Výběr.....	4-30
Anténa přijímače – Odebrání.....	3-59
Anténa systému GNSS.....	3-12
Automatické ovládání radlice – Přípravy.....	3-20

## B

Barva zvýraznění – Změna.....	4-80
Bezpečnost.....	2-1,2-2
Bezpečnostní informace.....	1-3
Bezpečnostní opatření pro automatické ovládání radlice.....	3-43
Bezpečnostní opatření pro provoz.....	2-5
Bezpečnostní opatření pro údržbu.....	2-6
Bezpečnostní opatření při nastupování a vystupování ze stroje.....	2-3
Bezpečnostní opatření při opuštění sedadla operátora.....	2-3
Bezpečnostní opatření, když opouštíte stroj.....	2-3
Boční hnutí zeminy.....	3-52
Body – Navigace.....	4-44,4-83

## C

Celkový pohled.....	3-2
---------------------	-----

## Č

Činnost superelevace.....	3-58
---------------------------	------

## D

Data bodu.....	4-16
Data bodu – Registrace.....	4-16
Dokončovací práce na břehu.....	3-56
Dokončovací práce na svahu při jízdě vodorovně.....	3-56
Dokončovací práce v místě konkávního bodu svisle.....	3-57
Dokončovací práce v místě konvexního bodu.....	3-57
Doporučené způsoby použití a režimy.....	3-44

## E

Elevace radlice – Kontrola.....	4-43
---------------------------------	------

## F

Funkce klávesnice.....	4-4
Funkce související s monitorováním automatického ovládání radlice.....	3-40
Funkce stroje.....	1-4
Funkce stroje a ovladače.....	3-15

## H

Heslo – Změna.....	4-55
Hlavní nabídka – Zobrazení.....	4-6
Hlavní okno – Zobrazení.....	4-58
Hloubka seškrabávání – Nastavení z aktuálního projektu.....	3-37
Hrana radlice a pás – Zadání opotřebení.....	3-23
Hnutí a převoz.....	3-46
Hnutí a zatočení.....	3-51

## I

Informace GNSS – Zobrazení.....	4-76
Izolace povrchu – Nastavení.....	4-85

## J

Jazyk – Výběr.....	4-67
--------------------	------

## K

Kalibrace polohy radlice.....	4-42
Když je aktivováno automatické ovládání radlice.....	3-29
Když je na řídicí jednotce zobrazena zpráva – akce.....	3-64
Když je na řídicí jednotce zobrazena zpráva v místním okně – akce.....	3-66
Klávesa ovládání sklonu.....	4-71
Kompenzace hnutí/zahrnutí – Nastavení.....	4-78,4-81
Kontroly a nastavení před startováním motoru.....	3-15
Kontroly před startováním.....	3-24

## L

Lišta nástrojů na hlavním okně.....	4-74
Lomená čára – použití.....	4-84

## M

Motor – Vypnutí.....	3-19
Možnosti indikace řízení.....	4-41
Možnosti indikace řízení – Nastavení.....	4-41
Možnosti ovládání reálného povrchu – Nastavení.....	4-33
Možnosti zobrazení.....	4-61
Možnosti zobrazení – Displej.....	4-61

**N**

Nabídka Control (Ovládání).....	4-32
Nabídka File (Soubor).....	4-7
Nabídka Tools (Nástroje).....	4-43
Nabídka View (Náhled).....	4-58
Nabídky, tlačítka a položky obrazovky – Zamknutí.....	4-54
Nastavení hnutí.....	4-41
Nastavení polohy.....	4-43
Nastavení přijímače.....	4-43
Nastavení souboru projektu.....	3-22
Nastavení stroje.....	4-32
Nastavení velikosti opotřebení radlice.....	4-41
Nastavení základního bodu pro kontrolu elevace radlice.....	3-24
Nastavení základnové stanice.....	3-20
Navigační body.....	4-44
Název řídicí jednotky.....	3-4
Název vybavení stroje.....	3-2
Název vybavení, které doplňuje stroj.....	3-2
Názvy ovládacích prvků a měřicích přístrojů.....	3-3
Nejlepší nastavení automatického ovládání radlice – Nastavení.....	4-38

**O**

Obecná bezpečnostní opatření společná pro provoz a údržbu.....	2-3
Odezva automatického ovládání radlice – nastavení.....	3-40
Odezva automatického ovládání radlice – Nastavení.....	3-41
Opatření pro chladné počasí.....	2-5
Ostatní poruchy.....	3-62
Ostatní vybavení.....	3-14
Ovládání podle jednoho bodu – Nastavení.....	4-38
Ovládání radlice.....	4-38

**P**

Plynulý začátek.....	3-38
Plynulý začátek – Výběr.....	3-40
Podloží existujícího vyrovnání – Vytvoření.....	4-28
Pokud je vybráno nevyžadovat podrobnosti.....	4-51
Pokud je vybráno vyžádání podrobností.....	4-49
Polohovací nosník – Zadání délky.....	3-22
Popis jednotlivých prvků.....	3-5
Postup ukončení režimu uzamknutí.....	4-57
Postup zadávání hodnot z alfanumerické klávesnice.....	4-5
Postup zadávání hodnot z numerické klávesnice.....	4-5
Postupy a kontroly po nastartování motoru.....	3-16
Posun hlavního zobrazení mapy.....	4-75
Potíže a nápravná opatření.....	3-62
Použití hlavní nabídky.....	4-76
Použití místní nabídky.....	4-80
Používání řídicí jednotky.....	4-1

Práce bez zobrazených bodů z topologického měření.....	4-48
Provádění topografických měření.....	4-46
Provoz.....	3-1
Před čtením této příručky.....	1-2
Přepínání hlavního okna.....	4-74
Přepínání režimu reálného stavu povrchu.....	4-72
Přeprava.....	3-59
Převážení a zhutňování zeminy.....	3-47
Převoz zeminy do prohlubně.....	3-47
Přijímač – Konfigurace.....	3-21
Přijímač GNSS.....	3-13
Přijímač systému GNSS.....	3-12
Přípravy v závislosti na stavu jednotlivého pracoviště.....	3-20

**R**

Radlice – Aktivace automatického ovládání.....	3-28
Radlice – Automatické ovládání.....	3-20
Radlice – Jízda dozadu s automatickým ovládáním.....	3-30
Radlice – Kontrola elevace.....	3-25
Radlice – Kontrola/Nastavení elevace.....	3-25
Radlice – Manipulace s automatickým ovládáním.....	3-28
Radlice – nastavení režimu hnutí.....	3-35
Radlice – nastavení režimu zatížení.....	3-36
Radlice – úprava elevace.....	3-27
Radlice – Vypnutí automatického ovládání.....	3-33
Režim – Nastavení.....	3-35
Režim srovnávání pozadu – Ovládání.....	3-31
Režim supervizora.....	4-52
Režim supervizora – Použití.....	4-53
Rozhrnování.....	3-48
Rozhrnování zeminy na místa nad úrovní hrany radlice.....	3-49
Rozhrnování zeminy na místa pod úrovní hrany radlice.....	3-48
Rozsah – Změna.....	4-79
Rychlá volba na hlavním okně.....	4-72
Rychlá změna bodu ovládání radlice.....	4-39

**Ř**

Řemen pro upevnění boxu s občerstvením.....	3-14
Řídicí jednotka.....	3-5
Řídicí jednotka – Nastavení připojení ke stroji.....	4-32
Řídicí jednotka – Problémy a náprava.....	3-62
Řízení k lomené čáře.....	4-84

**S**

Sejmutí topografického snímku.....	4-74
Sejmutí topografického snímku elevace radlice pro topografické měření ve stanoveném intervalu.....	4-46
Sejmutí topografického snímku elevace radlice pro topografické měření ve vhodném čase.....	4-49
Soubor povrchu.....	4-17



D61EXI-24, D61PXI-24 BULDOZER

---

Dokument číslo ECSAM03440

©2017 KOMATSU  
Všechna práva vyhrazena  
Vytisknuto v Belgii 05-2017

---