



CallMatic*pro* / Call-Inn*pro*

รหัสหมายเลข 99-97-3927 TH

ฉบับที่: 09/2017

v 3.2

1	คำอธิบายระบบ	1
1.1	ข้อกำหนดเพื่อติดตั้งแอปพลิเคชัน CallMaticpro	2
1.2	ข้อกำหนดเพื่อติดตั้งแอปพลิเคชัน Call-Innpro	3
1.3	ข้อจำกัดของระบบ	4
1.3.1	CallMaticpro	4
1.3.2	Call-Innpro	4
1.4	ตัวอย่างการติดตั้ง	5
1.4.1	CallMatic และ Call-Inn ที่ใช้เป็นระบบการป้อนอาหารแห้ง	6
1.4.2	ระบบการป้อนอาหารเหลว CallMatic	6
1.5	ระบบระบุแบบอิเล็กทรอนิกส์	6
1.6	ตัวเลือก (มีหรือไม่มีก็ได้)	7
1.7	ตัวตรวจจับความร้อน (มีหรือไม่มีก็ได้)	7
1.8	รอบการป้อนอาหาร	8
2	การติดตั้งและการกำหนดค่าคอมพิวเตอร์ควบคุม	10
2.1	คอมพิวเตอร์ควบคุม: การกำหนดที่อยู่ IP แบบคงที่	10
2.2	คอมพิวเตอร์ตัวจัดการ: การกำหนดที่อยู่ IP แบบคงที่	12
2.3	การกำหนดการ์ดเครือข่าย	14
2.4	การตรวจสอบการเชื่อมต่อให้กับคอมพิวเตอร์ควบคุม	15
2.5	การติดตั้งซอฟต์แวร์ลงในคอมพิวเตอร์ควบคุม	16
3	การกำหนดค่าระบบ	19
3.1	การเพิ่มและการกำหนดค่าคอมพิวเตอร์ควบคุม	19
3.2	การเปลี่ยนการตั้งค่าในตัวเขียนคำสั่ง	27
3.3	การกำหนดค่าตัวจัดการ IO	29
3.3.1	การเปลี่ยน ID โหนด	31
3.3.2	การสร้างการเชื่อมโยง	34
3.3.3	การแสดงผลของอุปกรณ์	36
3.3.4	การใช้โหมดทดสอบ	36
3.3.5	การสอบเทียบเครื่องชั่ง	37
3.4	การแสดงให้เห็นภาพของระบบในตัวออกแบบ	39
3.4.1	การปรับมุมมอง	40
3.5	การควบคุมส่วนประกอบของระบบด้วยตัวเอง	41
4	การกำหนดค่าแอปพลิเคชัน	44
4.1	การคัดลอกการตั้งค่าของสถานี ESF	46
4.2	ทั่วไป	48
4.3	สถานี	50
4.4	การเติมส่วนผสม	52
4.5	พาริตี	53
4.6	การแก้ไขปัญหา	54
4.7	ตัวตรวจจับความร้อน	56

4.8	กฎการคัดแยก.....	..58
4.9	กฎวัตถุเจือปน.....	..60
4.10	กฎการรักษา.....	..61
4.11	รีเลย์เวลา.....	..63
4.12	ดูในแท็บ "อุปกรณ์".....	..64
4.12.1	ระบบ.....	..64
4.12.2	แม่สุกรตัวปัจจุบันในสถานี.....	..65
4.12.3	สถานี.....	..66
4.12.4	ข้อมูลเกี่ยวกับการป้อนอาหาร.....	..67
4.13	การสำรองข้อมูล.....	..68
5	การทำงานของคอมพิวเตอร์ควบคุม.....	..71
5.1	ข้อมูลเชิงเทคนิค.....	..71
5.2	ไคคอน.....	..72
5.3	เข้าสู่ระบบ.....	..74
5.4	ออกจากระบบ.....	..74
5.5	หน้าจอเริ่ม.....	..75
5.6	ข้อมูลสถานี ESF.....	..76
5.6.1	สถิติของแม่สุกรหรือสถิติการป้อนอาหาร.....	..76
5.6.2	สถานะของสถานี ESF.....	..78
5.7	การตั้งค่า.....	..79
5.8	สัญญาณเตือน.....	..80
6	การควบคุมสถานี.....	..81
6.1	เงื่อนไขการนำส่งพื้นฐาน.....	..81
6.2	ส่วนขยาย.....	..82
6.3	ไคคอน.....	..83
6.4	การเชื่อมต่อด้านไฟฟ้า.....	..83
7	สัญญาณเตือน.....	..84
7.1	การกรองสัญญาณเตือน.....	..86
7.2	การรับทราบสัญญาณเตือน.....	..87
7.3	บันทึกสัญญาณเตือน.....	..89
7.4	การแจ้งเตือนถึงสัญญาณเตือน.....	..91
7.5	สัญญาณเตือนที่ระบุโดยระบบ.....	..98

ลิขสิทธิ์

ซอฟต์แวร์นี้เป็นทรัพย์สินของ Big Dutchman International GmbH
และได้รับการคุ้มครองลิขสิทธิ์ ไม่สามารถคัดลอกไปยังสื่ออื่นๆ
หรือทำซ้ำได้หากไม่ได้รับอนุญาตในข้อตกลงการอนุญาตอย่างชัดเจน
หรือได้รับอนุญาตในข้อตกลงการขาย

ไม่สามารถคัดลอกคู่มือใช้งานหรือส่วนใดของคู่มือใช้งาน (หรือทำซ้ำด้วยวิธีอื่น)
หรือทำซ้ำโดยไม่ได้รับอนุญาต

นอกจากนี้ยังไม่ได้ได้รับอนุญาตให้ใช้ผลิตภัณฑ์หรืออธิบายไว้ในที่นี้และข้อมูลที่เกี่ยวข้องในทางที่มี
ขอบ หรือเปิดเผยข้อมูลเหล่านี้ต่อบุคคลที่สาม

Big Dutchman

ขอสงวนสิทธิ์ในการแก้ไขผลิตภัณฑ์และคู่มือผู้ใช้โดยไม่ต้องแจ้งให้ทราบล่วงหน้า
ไม่เราสามารถรับประกันได้ว่าคุณจะได้รับแจ้งเตือนหากมีการแก้ไขผลิตภัณฑ์หรือคู่มือของคุณ

© ลิขสิทธิ์ 2016 Big Dutchman

การรับผิดชอบ

ผู้ผลิตหรือผู้จำหน่ายฮาร์ดแวร์และซอฟต์แวร์ที่ระบุในที่นี้จะไม่รับผิดชอบต่อความเสียหาย
(เช่น การสูญเสีย การเกิดโรคในสัตว์ หรือการสูญเสียโอกาสอื่นๆ ในการทำการ)
ที่เกิดขึ้นจากความผิดพลาดของระบบ หรือจากการใช้งานหรือการปฏิบัติงานที่ไม่ถูกต้อง

เรากำลังพยายามพัฒนาคอมพิวเตอร์และซอฟต์แวร์เพิ่มเติมอย่างต่อเนื่อง
และยังพิจารณาคำกำหนดของผู้ใช้อีกด้วย

โปรดแจ้งให้เราทราบหากคุณมีความคิดหรือข้อเสนอแนะสำหรับการพัฒนาและการเปลี่ยนแปลง
!

Big Dutchman International GmbH

BU Pig

P.O. Box 1163

49360 Vechta

Germany

**โทรศัพท์: +49(0)4447-801-0 โทรสาร: +49(0)4447-801-237 อีเมล:
big@bigdutchman.de**

1 คำอธิบายระบบ

คู่มือฉบับนี้จะอธิบายถึงวิธีการติดตั้งซอฟต์แวร์ควบคุมสถานีการป้อนอาหารแม่สุกรแบบอิเล็กทรอนิกส์ (Electronic Sow Feeding - ESF) Call-Inn และ CallMatic

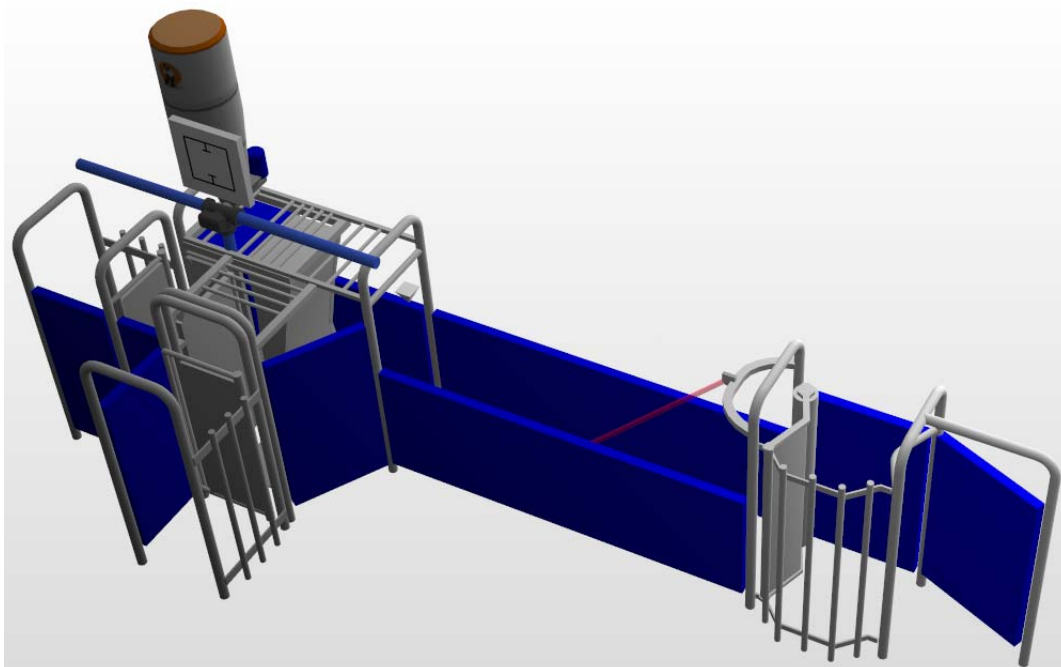
กระบวนการติดตั้งสำหรับทั้งสองสถานีนั้นเหมือนกัน

คำแนะนำและภาพหน้าจอทั้งหมดในคู่มือฉบับนี้จะเป็นของ CallMatic ซึ่งสามารถนำมาใช้กับ Call-Inn ได้ด้วย การตั้งค่าเฉพาะสำหรับ CallMatic และ Call-Inn

ได้รับการทำเครื่องหมายไว้คล้าย ๆ กัน และให้คำอธิบายไว้แยกต่างหาก



คำแนะนำรวมไปถึงภาพหน้าจอในคู่มือฉบับนี้สามารถปรับใช้ได้กับทั้งสองระบบ: CallMatic และ Call-Inn
การตั้งค่าเฉพาะระบบได้รับการให้คำอธิบายไว้แยกต่างหาก



ระบบการป้อนอาหารแม่สุกรแบบอิเล็กทรอนิกส์ (ESF)

ได้รับการนำมาใช้สำหรับป้อนอาหารแม่สุกรที่จัดกลุ่มแยกไว้ในระหว่างที่ตั้งท้อง

แม่สุกรทุกตัวจะได้รับการติดแท็กไว้ที่หู (เรียกว่าตัวรับสัญญาณ)

แท็กติดหูแต่ละตัวจะมีหมายเลขไม่ซ้ำกัน

ซอฟต์แวร์นี้จะกำหนดหมายเลขนี้ให้กับหมายเลขของแม่สุกร

แม่สุกรแต่ละตัวจะได้รับปันส่วนอาหารในแต่ละวันตามกราฟการป้อนอาหาร

จะมีการเข้ามาอยู่ในสถานีในช่วงเวลาเต็มส่วนผสม เวลาหลังจากการป้อนอาหาร และเวลาเตรียมการ (แม่สุกรเข้าและออกจากสถานี) เพื่อให้ได้เวลาพักที่เหมาะสม เราแนะนำให้จัดให้มีช่วงเวลาที่ไม่ได้ใช้งาน แต่ไม่เกินสองชั่วโมง

เชื่อมหลาย ๆ สถานี ESF ไว้ในคอกเดียวกันเพื่อให้อาหารกับกลุ่มที่มีขนาดใหญ่ สถานี ESF ทั้งหมดจะได้รับข้อมูลแม่สุกรและการป้อนอาหารของกลุ่มนี้

สถานี ESF แบบ CallMatic สามารถเลือกติดตั้งกับยูนิตที่ต้องการได้
 ยูนิตนี้จะจัดเรียงแม่สุกรหรือกลุ่มต่าง ๆ ลงในพื้นที่แยกต่างหาก "ลำดับที่เลือก"
 ต้องได้รับการกำหนดไว้ในซอฟต์แวร์ เพื่อให้สามารถทำการจัดเรียงข้อมูลสัตว์ได้
 เมื่อมีแม่สุกรเข้ามาในสถานี ESF และมีการตรวจพบคุณลักษณะที่เป็นสัญญาณให้ทำการเลือก
 ประดูที่เลือกไว้ในสถานีจะหมุนกลับ เพื่อป้องกันไม่ให้แม่สุกรย้อนกลับเข้าไปในกลุ่ม
 และช่วยให้ขยับเข้าไปในคอกที่เลือกไว้ได้ เมื่อสิ้นสุดวัน
 แม่สุกรทั้งหมดที่ได้กำหนดไว้ให้อยู่ในจุดที่เลือกจะอยู่ที่คอกที่เลือกไว้
 โดยที่ไม่ต้องมาแยกออกทีละตัว ๆ ด้วยตัวเอง

1.1 ข้อกำหนดเพื่อติดตั้งแอปพลิเคชัน CallMaticpro

แอปพลิเคชัน CallMaticpro ใช้ 510pro เป็นคอมพิวเตอร์ควบคุม 510pro

หนึ่งเครื่องสามารถควบคุมสถานี ESF ได้สูงสุด 10 สถานี

ต้องมี ใบอนุญาตซอฟต์แวร์ต่อไปนี้เพื่อใช้แอปพลิเคชัน CallMaticpro:

หมายเลขรหัส	ใบอนุญาต BigFarmNet Manager	การใช้
91-02-6606	License MC510 – BigFarmNet CallMatic	1 รายการต่อคอมพิวเตอร์ควบคุม
91-02-6500	BigFarmNet Manager – ซอฟต์แวร์การติดตั้งพื้นฐาน	1 ใบต่อเครือข่าย BigFarmNet
91-02-6555	BigFarmNet Manager – โปรแกรมจัดการแม่สุกร	1 ใบต่อเครือข่าย BigFarmNet

ใบอนุญาตซอฟต์แวร์ต่อไปนี้ มีหรือไม่มีก็ได้:

หมายเลขรหัส	ใบอนุญาต BigFarmNet Manager	การใช้
91-02-6551	BigFarmNet Manager ต่อ PC/MC700 เพิ่มเติม	ในกรณีจะมีการใช้งานข้อมูลของ สุกรและระบบใน BigFarmNet Manager ในคอมพิวเตอร์เพิ่มเติม
91-02-6558	BigFarmNet Manager – การจัดการแม่สุกร < 1000 ตัว	1 ใบต่อเครือข่าย BigFarmNet
91-02-6566	BigFarmNet Manager – การจัดการแม่สุกร 1000 - 3000 ตัว	
91-02-6567	BigFarmNet Manager – การจัดการแม่สุกร > 3000 ตัว	
91-02-6564	BigFarmNet Manager – Web Access Pig	เข้าถึงผ่านแอป (สมาร์ทโฟนหรือแท็บเล็ต)

1.2 ข้อกำหนดเพื่อติดตั้งแอปพลิเคชัน Call-Innpro

แอปพลิเคชัน Call-Innpro ใช้ 510pro เป็นคอมพิวเตอร์ควบคุม 510pro

หนึ่งเครื่องสามารถควบคุมสถานี ESF ได้สูงสุด 10 สถานี

ต้องมี ใบอนุญาตซอฟต์แวร์ต่อไปนี้เพื่อใช้แอปพลิเคชัน Call-Innpro:

หมายเลขรหัส	ใบอนุญาต BigFarmNet Manager	การใช้
91-02-6608	License MC510 – BigFarmNet Call-Inn	1 รายการต่อคอมพิวเตอร์ควบคุม
91-02-6500	BigFarmNet Manager – ซอฟต์แวร์การติดตั้งพื้นฐาน	1 ใบต่อเครือข่าย BigFarmNet
91-02-6555	BigFarmNet Manager – โปรแกรมจัดการแม่สุกร	1 ใบต่อเครือข่าย BigFarmNet

ใบอนุญาตซอฟต์แวร์ต่อไปนี้ มีหรือไม่ก็ได้:

หมายเลขรหัส	ใบอนุญาต BigFarmNet Manager	การใช้
91-02-6551	BigFarmNet Manager ต่อ PC/MC700 เพิ่มเติม	ในกรณีจะมีการใช้งานข้อมูล องค์กรและระบบใน BigFarmNet Manager ในคอมพิวเตอร์เพิ่มเติม
91-02-6558	BigFarmNet Manager – การจัดการแม่สุกร < 1000 ตัว	1 ใบต่อเครือข่าย BigFarmNet
91-02-6566	BigFarmNet Manager – การจัดการแม่สุกร 1000 - 3000 ตัว	
91-02-6567	BigFarmNet Manager – การจัดการแม่สุกร > 3000 ตัว	
91-02-6564	BigFarmNet Manager – Web Access Pig	เข้าถึงผ่านแอป (สมาร์ทโฟนหรือแท็บเล็ต)

1.3 ข้อจำกัดของระบบ

1.3.1 CallMaticpro

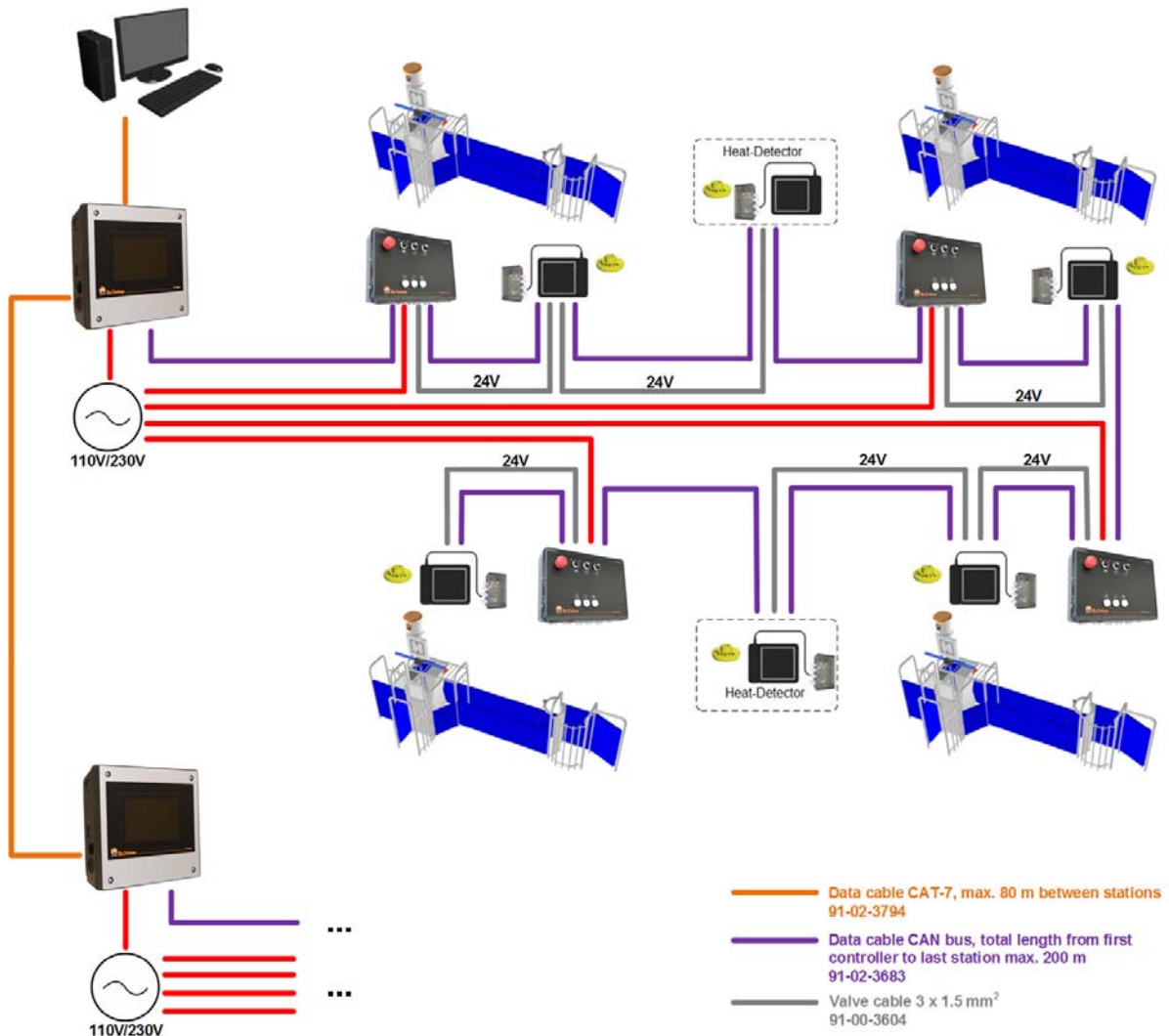
30,000	แม่สุกร
256	สถานีการป้อนอาหาร
2	ประเภทการให้อาหารต่อสถานี (แห้ง)
1	ประเภทการให้อาหารต่อสถานี (เหลว)
1	การแบ่งสัดส่วนแร่ธาตุต่อสถานี
3	เครื่องพ่นสีสเปรย์ต่อสถานี
1	ตัวเลือกต่อสถานี
50	กราฟการป้อนอาหาร
1,000	ส่วนประกอบ
50	สูตร

1.3.2 Call-Innpro

30,000	แม่สุกร
256	สถานีการป้อนอาหาร
1	ประเภทการให้อาหารต่อสถานี (แห้ง)
1	เครื่องพ่นสีสเปรย์ต่อสถานี
50	กราฟการป้อนอาหาร
1,000	ส่วนประกอบ
50	สูตร

1.4 ตัวอย่างการติดตั้ง

BigFarmNet Manager ช่วยให้คุณสามารถเข้าถึงคอมพิวเตอร์ควบคุมด้านในโรงเรือนได้
คอมพิวเตอร์ควบคุม 510*pro* หนึ่งเครื่องสามารถควบคุมสถานี ESF ได้สูงสุด 10 สถานี



ภาพกราฟฟิค 1-1: ตัวควบคุมหลัก 510*pro* ที่มี 4 สถานี CallMatic และตัวตรวจจับความร้อน 2 ชุด

1.4.1 CallMatic และ Call-Inn ที่ใช้เป็นระบบการป้อนอาหารแห้ง

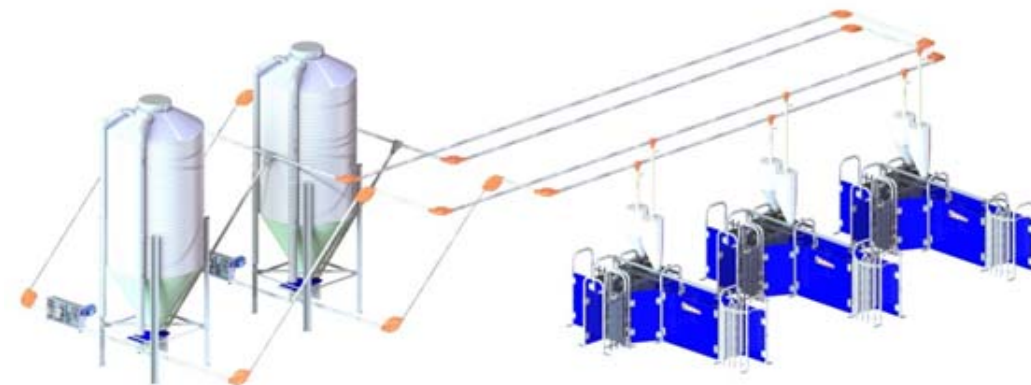
สถานี ESF

แต่ละแห่งจะมีฮอปเปอร์สองชั้นติดตั้งมาด้วยจะได้รับการจัดเตรียมให้ตามไซโลที่เหมาะสม

ในฮอปเปอร์แต่ละชั้นจะมีเซนเซอร์ติดตั้งอยู่

หากระดับการป้อนอาหารลดลงต่ำกว่าค่าขั้นต่ำที่กำหนดไว้

เซนเซอร์จะส่งสัญญาณมาที่ตัวควบคุม



ภาพกราฟฟิก 1-2: แผนผังการทำงานของ CallMatic ที่ใช้เป็นระบบการป้อนอาหารแห้ง ที่ใช้การป้อนอาหารสองประเภท

1.4.2 ระบบการป้อนอาหารเหลว CallMatic

ระบบ ESF จะเรียกการป้อนอาหารจากระบบ WetMix ซึ่งจะทำให้การเตรียมส่วนผสมอาหารที่เรียก และปั๊มลงในถังเก็บของระบบ ESF อาหารเหลวจะไหลผ่านระบบท่อที่ติดตั้งไว้ด้านบนสถานี ESF หากมีการระบุแม่สุกรที่ต้องได้รับการป้อนอาหาร อาหารจะได้รับการจ่ายลงมาในราง

หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการตั้งค่าเฉพาะระบบ โปรดดูคู่มือ "BigFarmNet Manager HydroMix CallMatic" (มีเฉพาะภาษาอังกฤษเท่านั้น), หมายเลขรหัส 99-97-4248

1.5 ระบบระบุแบบอิเล็กทรอนิกส์

ระบบระบุแบบอิเล็กทรอนิกส์จะระบุตัวแม่สุกรและรวบรวมข้อมูลจากสถานี ESF

ระบบระบุประกอบด้วยสายอากาศและตัวรับแบบ Passive

ตัวรับทำงานได้โดยไม่ต้องใช้แบตเตอรี่ และติดอยู่กับตัวแม่สุกรในรูปแบบของแท็กติดหู (หรือเรียกว่าตัวรับสัญญาณ) ในขณะติดแท็ก

ให้เล็อกหูข้างที่ไกลทางออกในขณะที่แม่สุกรยืนอยู่ด้านหน้าราง

แม่สุกรจะได้รับการระบุตามสายอากาศในพื้นที่รางสถานี



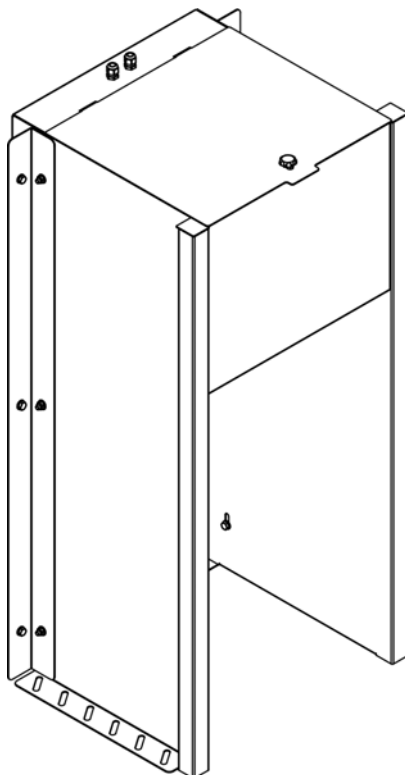
ภาพกราฟฟิก 1-3: แห้กติดหู

1.6 ตัวเลือก (มีหรือไม่มีก็ได้)

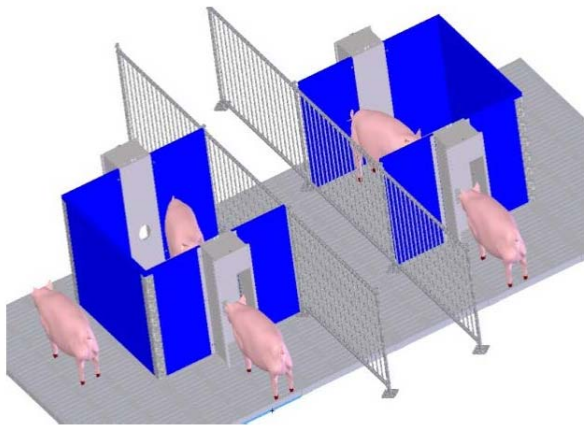
ยูนิตตัวเลือกคือยูนิตเชื่อมต่อที่ทำงานโดยใช้แรงลม ซึ่งจะมีหรือไม่มีก็ได้
ประตูที่เลือกจะหมุนกลับในทันทีที่แม่สุกรตัวถัดมาเข้ามาในสถานีการป้อนอาหาร
และได้รับการระบุโดยแผงกันแสงไฟ

1.7 ตัวตรวจจับความร้อน (มีหรือไม่มีก็ได้)

ตัวตรวจจับความร้อนจะระบุถึงแม่สุกรโดยส่งกลับเป็นข้อมูลความร้อน
ซึ่งรวมไปถึงช่องที่ให้แม่สุกรสามารถเข้าไปหาฟอสสุกรได้
สายอากาศที่ตัวตรวจจับความร้อนจะคำนวณจำนวนการเข้าและระยะเวลาที่แม่สุกรอยู่
ซอฟต์แวร์จะวิเคราะห์ข้อมูลนี้ ตัวตรวจจับความร้อนมาพร้อมกับอุปกรณ์มาร์กสี
แม่สุกรที่มีความร้อนอาจได้รับการมาร์กสีโดยตรง และ/หรือเลือกที่สถานี ESF
แม่สุกรที่ส่งกลับข้อมูลความร้อนจะปรากฏในรายชื่อเฉพาะในซอฟต์แวร์
และสามารถทำการจัดเรียงในคอกที่เลือกระหว่างการเข้าสถานี ESF ครั้งถัดไปได้ (หากต้องการ)



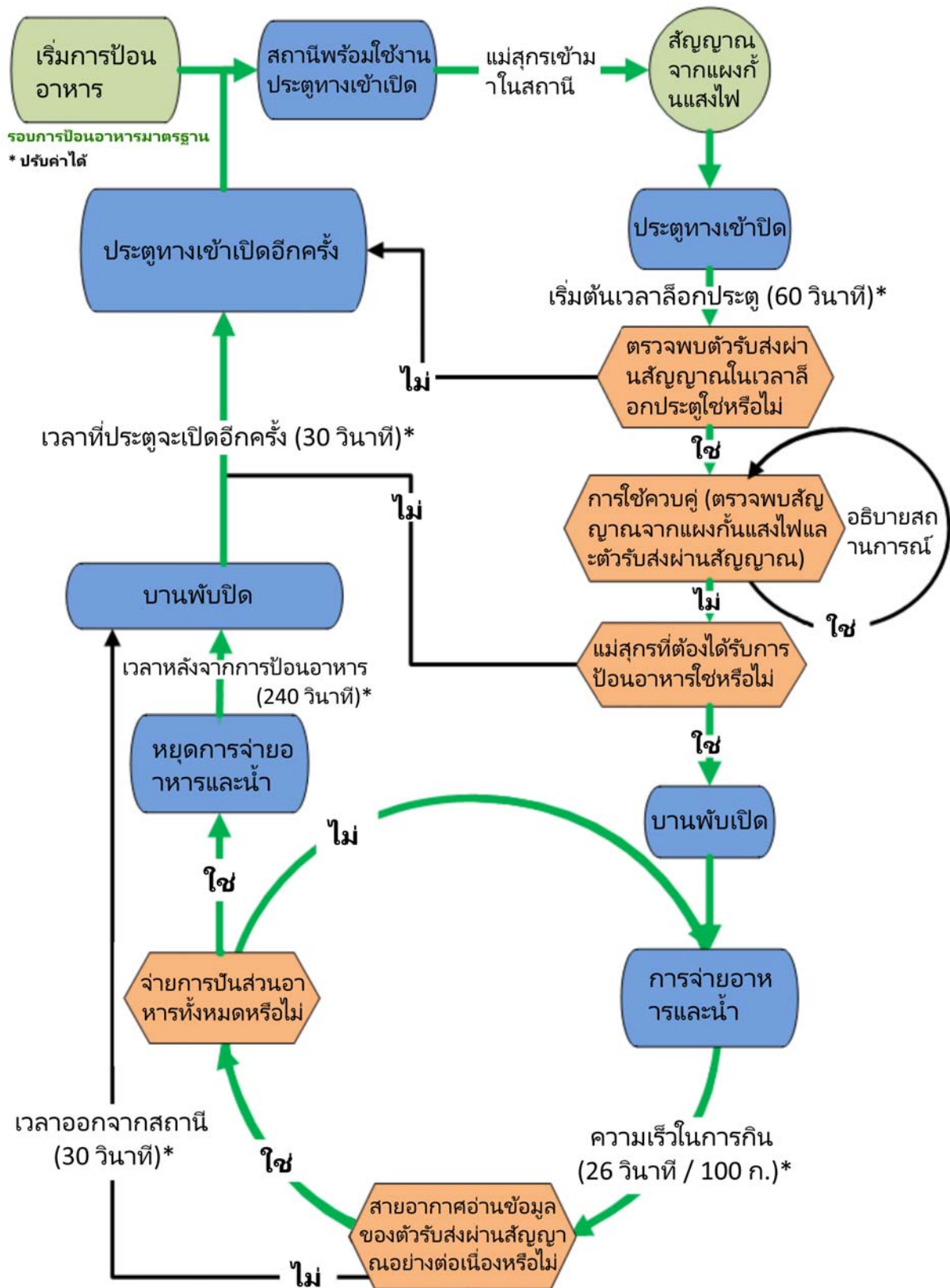
ภาพกราฟฟิก 1-4: ตัวตรวจจับความร้อน



ภาพกราฟฟิก 1-5: คอกสุกรตัวผู้ที่มีตัวตรวจจับความร้อนสองตัวสำหรับสองกลุ่ม

1.8 รอบการป้อนอาหาร

ในระหว่างการใช้งานตามปกติ ประตูทางเข้าสถานีจะเปิดอยู่
 ประตูทางเข้าจะปิดเมื่อแม่สุกรเข้ามาในสถานี
 สายอากาศในพื้นที่รางจะระบุตัวแม่สุกรด้วยตัวรับสัญญาณของแท็กติดหู
 บานพับจะเปิดก็ต่อเมื่อแม่สุกรต้องได้รับการป้อนอาหาร โดยเริ่มต้นแล้ว รางจะปิดอยู่
 อาหารจะได้รับการจ่ายให้เป็นช่วงๆ และตามปริมาณ
 และสามารถกำหนดค่าต่อแม่สุกรแต่ละตัวได้ด้วยมอเตอร์ไฟฟ้า
 อาหารจะได้รับการจ่ายให้จนกว่าแม่สุกรจะไม่ต้องได้รับการป้อนอาหารอีก
 ในการป้อนอาหารแห่งทุกครั้ง
 จะมีการเพิ่มน้ำเข้ามาเล็กน้อยเพื่อให้สามารถกินอาหารเข้าไปในรูปแบบอาหารเหลวได้
 หากปันส่วนอาหารในแต่ละวันได้รับการจ่ายให้หมดแล้ว เวลาหลังการป้อนอาหารจะเริ่มต้น
 แม่สุกรสามารถทานอาหารส่วนที่เหลืออยู่ให้หมดในระหว่างเวลานี้ได้ หลังจากนั้น
 บานพับจะปิดโดยอัตโนมัติ
 แม่สุกรจะต้องออกจากสถานีด้วยตัวเองโดยการดันประตูทางออกให้เปิดออก
 หลังจากเวลาที่ปรับตั้งได้ ประตูทางเข้าจะเปิดขึ้นอีกครั้ง เพื่อให้แม่สุกรตัวถัดไปเข้ามาในสถานี
 และให้แม่สุกรตัวก่อนหน้าออกไป หากจำเป็น



2 การติดตั้งและการกำหนดค่าคอมพิวเตอร์ควบคุม



เฉพาะช่างเทคนิคซ่อมบำรุงเท่านั้นที่สามารถติดตั้งและกำหนดค่าคอมพิวเตอร์ควบคุมได้



ภาพกราฟฟิค 2-1: คอมพิวเตอร์ควบคุม 510pro

ทำตามขั้นตอนต่อไปนี้เพื่อทำการติดตั้งและกำหนดค่าคอมพิวเตอร์ควบคุม

1. การเดินสาย โปรดดูแผนผังการเดินสายที่แนบมาด้วยกัน
2. การกำหนดที่อยู่ IP แบบคงที่ให้คอมพิวเตอร์ควบคุม see chapter 2.1
3. การกำหนดที่อยู่ IP แบบคงที่ให้คอมพิวเตอร์ตัวจัดการ see chapter 2.2
4. การกำหนดการ์ดเครือข่ายให้คอมพิวเตอร์ควบคุม see chapter 2.3
5. การทดสอบการเชื่อมต่อให้กับคอมพิวเตอร์ควบคุม see chapter 2.4
6. การติดตั้งซอฟต์แวร์ลงในคอมพิวเตอร์ควบคุม see chapter 2.5



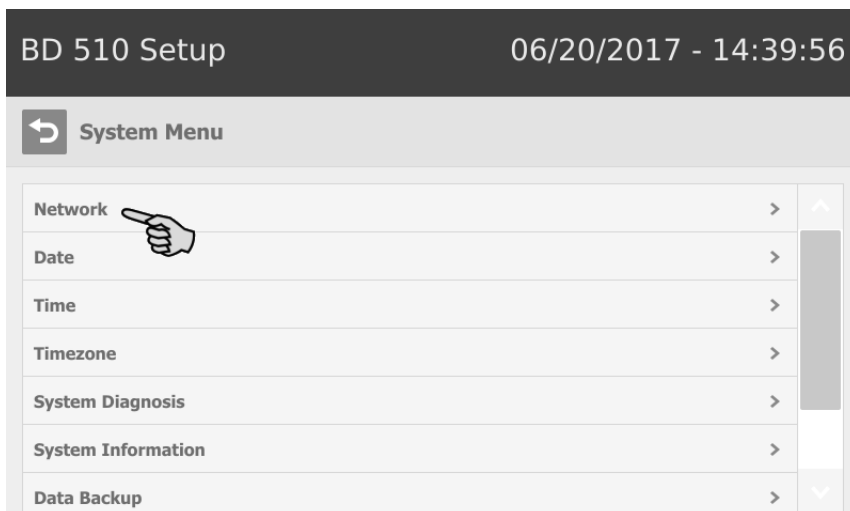
โปรดติดต่อผู้ดูแลด้าน IT ของลูกค้าเพื่อกำหนดที่อยู่ IP ในเครือข่าย

2.1 คอมพิวเตอร์ควบคุม: การกำหนดที่อยู่ IP แบบคงที่

1. เปิดคอมพิวเตอร์ควบคุม
2. แตะปุ่มการกำหนดค่าบนหน้าจอเริ่มต้น

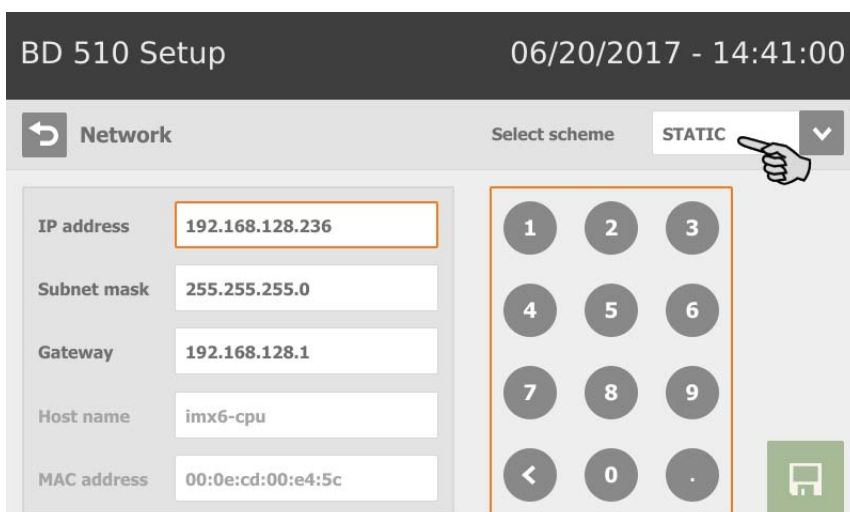


3.แตะ "Network" (เครือข่าย)



4. ป้อนที่อยู่ IP, ตัวพรางซับเน็ต และเกตเวย์

5. ให้แน่ใจว่าคุณได้เลือก "STATIC" (คงที่) ให้กับที่อยู่ IP แบบคงที่ด้านล่าง "Select scheme" (เลือกแผน)



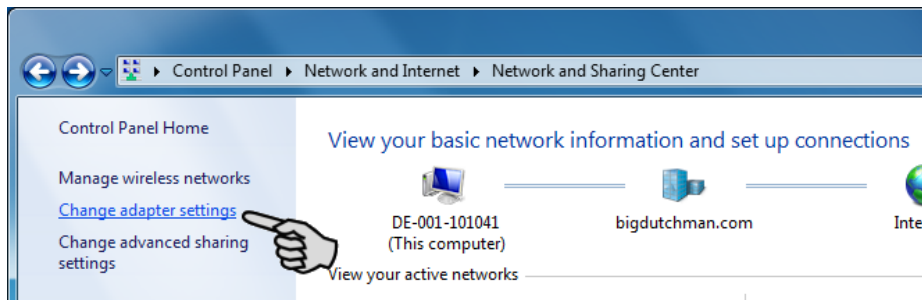
6. บันทึกการป้อนข้อมูลของคุณโดยการแตะ



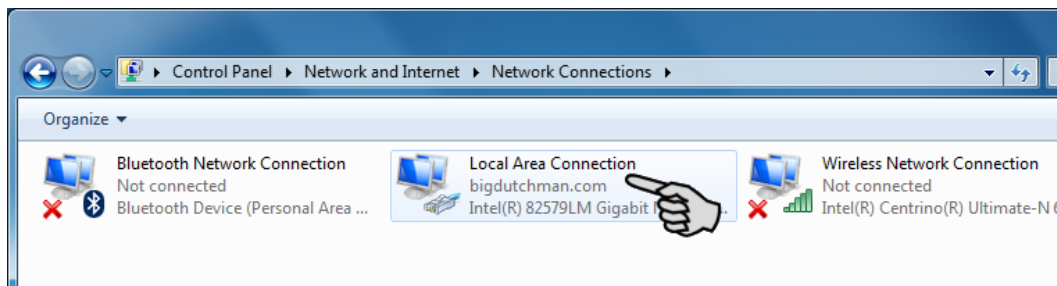
2.2 คอมพิวเตอร์ตัวจัดการ: การกำหนดที่อยู่ IP แบบคงที่

กำหนดที่อยู่ IP แบบคงที่ให้คอมพิวเตอร์ที่มีการติดตั้ง BigFarmNet Manager
ขั้นตอนต่อไปนี้จะเข้ากันได้กับระบบปฏิบัติการ Windows 7

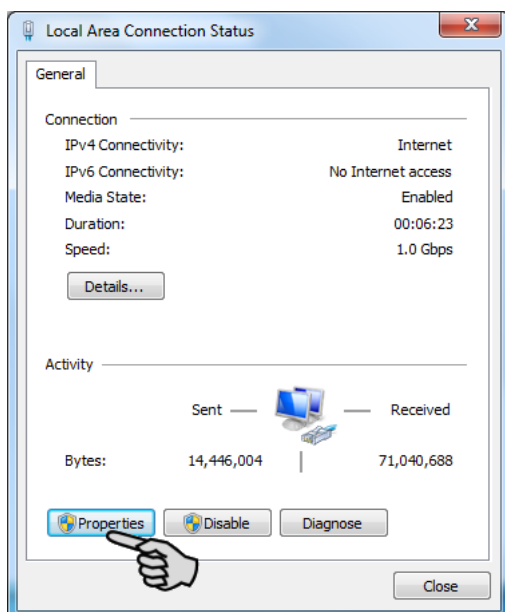
1. คลิกที่ "Control Panel" (แผงควบคุม) ในเมนูเริ่ม
2. คลิกที่ "Network and Internet" (เครือข่ายและอินเทอร์เน็ต) > "Network and Sharing Center" (เครือข่ายและศูนย์การแชร์)
3. คลิก "Change adapter settings" (เปลี่ยนการตั้งค่าอะแดปเตอร์)



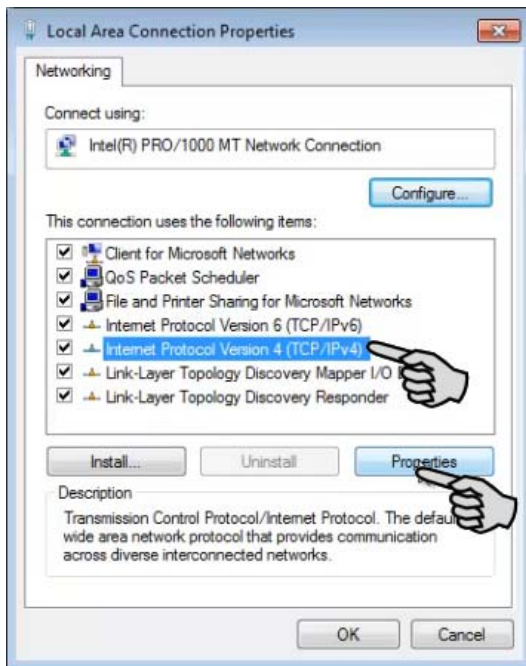
4. ดับเบิลคลิกที่ "Local Area Connection" (การเชื่อมต่อพื้นที่ภายใน)



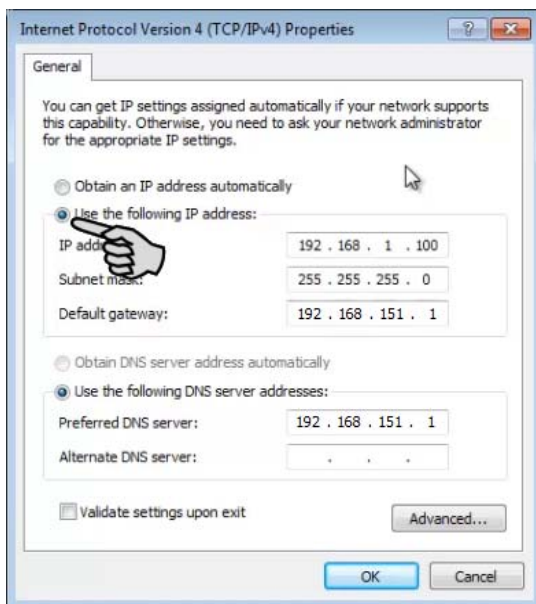
5. คลิก "Properties" (คุณสมบัติ)



6. เลือก "Internet Protocol Version 4 (TCP/IPv4)" แล้วคลิกที่ "Properties" (คุณสมบัติ)



7. ป้อนที่อยู่ IP แบบคงที่

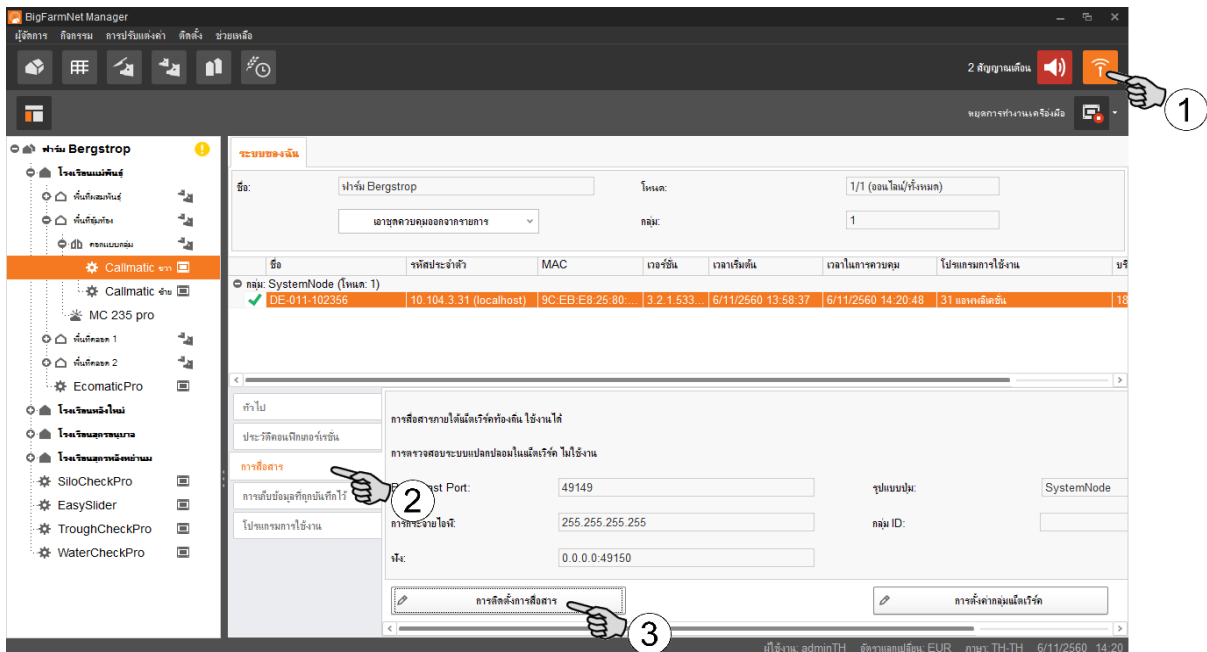


8. ยอมรับการป้อนข้อมูลเหล่านี้โดยการคลิกที่ "OK" (ตกลง)

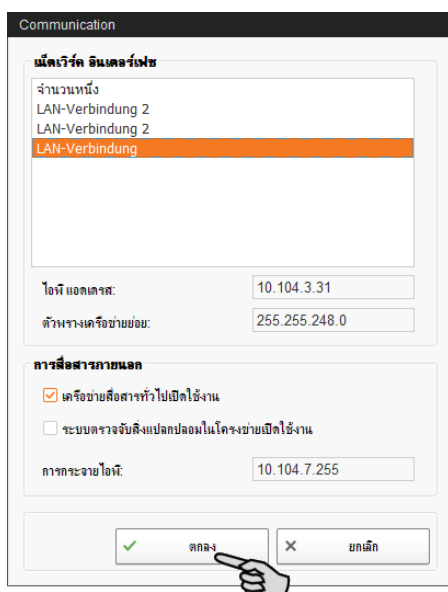
2.3 การกำหนดการ์ดเครือข่าย

กำหนดการ์ดเครือข่ายใน BigFarmNet Manager ก่อนอื่น ให้ติดตั้ง BigFarmNet Manager ลงใน PC ของคุณ โปรดดูคู่มือ "BigFarmNet Manager – Installation/Configuration" (การติดตั้ง/การกำหนดค่า)

ทำตามขั้นตอนต่อไปนี้จะทำการกำหนดการ์ดเครือข่ายให้กับ PC ที่จะติดตั้ง BigFarmNet Manager:



1. คลิกที่ไอคอนเครือข่าย
2. คลิก "การสื่อสาร"
3. คลิก "การตั้งค่าการสื่อสาร"
4. เลือกอินเทอร์เฟซเครือข่ายในหน้าต่างถัดไป แล้วคลิก "ตกลง"



2.4 การตรวจสอบการเชื่อมต่อให้กับคอมพิวเตอร์ควบคุม



ใช้คำสั่ง "ping" เพื่อทดสอบการเชื่อมต่อให้กับคอมพิวเตอร์ควบคุม

ป้อนคำสั่งลงในเครื่องดังนี้: ping <IP address>

ตัวอย่างในภาพหน้าจอ: ping 192.168.128.15

หากคอมพิวเตอร์ควบคุมตอบสนอง ข้อมูลต่อไปนี้จะปรากฏขึ้นมา:

- ที่อยู่ IP
- ขนาดแพ็คเก็ต
- เวลาที่ต้องใช้
- TTL (Time To Live - เวลาที่อยู่ในระบบ)

```
c:\ Command Prompt
Microsoft Windows [Version 6.1.7600]
Copyright (c) 2009 Microsoft Corporation. All rights reserved.

C:\Users\Test>ping 192.168.1.15

Pinging 192.168.1.15 with 32 bytes of data:
Reply from 192.168.1.15: bytes=32 time<1ms TTL=128
Reply from 192.168.1.15: bytes=32 time<1ms TTL=128
Reply from 192.168.1.15: bytes=32 time<1ms TTL=128
Reply from 192.168.1.15: bytes=32 time<1ms TTL=128

Ping statistics for 192.168.1.15:
    Packets: Sent = 4, Received = 4, Lost = 0 (0% loss),
    Approximate round trip times in milli-seconds:
        Minimum = 0ms, Maximum = 0ms, Average = 0ms
```

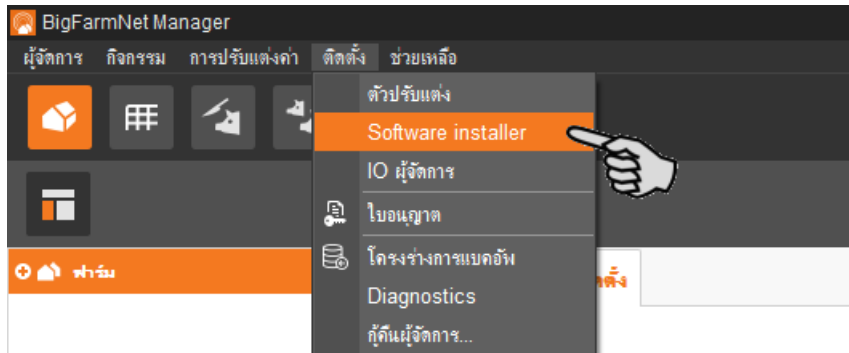
หากคอมพิวเตอร์ควบคุมตอบสนอง แสดงว่าสามารถติดตั้งซอฟต์แวร์ได้

หากคำสั่ง "ping" ล้มเหลว และคอมพิวเตอร์ควบคุมไม่ตอบสนอง ให้ติดต่อผู้ดูแลด้าน IT ของลูกค้า

2.5 การติดตั้งซอฟต์แวร์ลงในคอมพิวเตอร์ควบคุม

เมื่อจัดส่ง คอมพิวเตอร์ควบคุมจะมีการติดตั้งระบบปฏิบัติการมาให้แล้ว ต้องติดตั้งซอฟต์แวร์ BigFarmNet ที่สอดคล้องกันเพิ่มเติม

1. คลิกที่ "Software installer" (โปรแกรมติดตั้งซอฟต์แวร์) ในเมนู "Setup" (ติดตั้ง)



2. ป้อนที่อยู่ IP ของคอมพิวเตอร์ควบคุมที่คุณต้องการให้ทำการติดตั้งซอฟต์แวร์

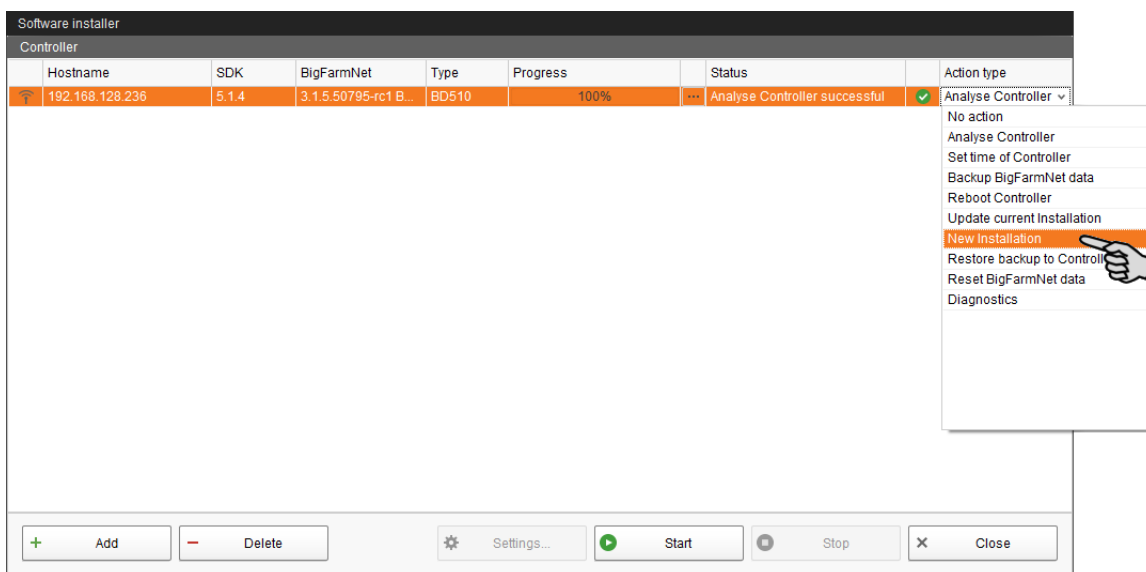
Software installer							
Controller							
	Hostname	SDK	BigFarmNet	Type	Progress	Status	Action type
	192.168.128.236	5.1.4	3.2	BD510	100%	Analyse Controller successful	Analyse Controller

3. คลิก "Add" (เพิ่ม) เพื่อเพิ่มคอมพิวเตอร์ควบคุมได้ตามจำนวนที่ต้องการ หากมีคุณสมบัตินี้ช่วยให้คุณสามารถทำการติดตั้งซอฟต์แวร์ในคอมพิวเตอร์หลายๆ เครื่องพร้อมกันได้ การคลิก "Add" (เพิ่ม) แต่ละครั้งจะเป็นการเพิ่มคอมพิวเตอร์ควบคุมหนึ่งเครื่อง และที่อยู่ IP จะขยับเพิ่มขึ้น 1 ซึ่งคุณสามารถเลือกเปลี่ยนที่อยู่ IP ได้ตามต้องการในภายหลัง

Software installer							
Controller							
	Hostname	SDK	BigFarmNet	Type	Progress	Status	Action type
	192.168.128.236	5.1.4	3.2	BD510	100%	Analyse Controller successful	Analyse Controller
	192.168.128.237	?	?	?	0%		

+ Add
- Delete
⚙ Settings...
▶ Start
⏸ Stop
✕ Close

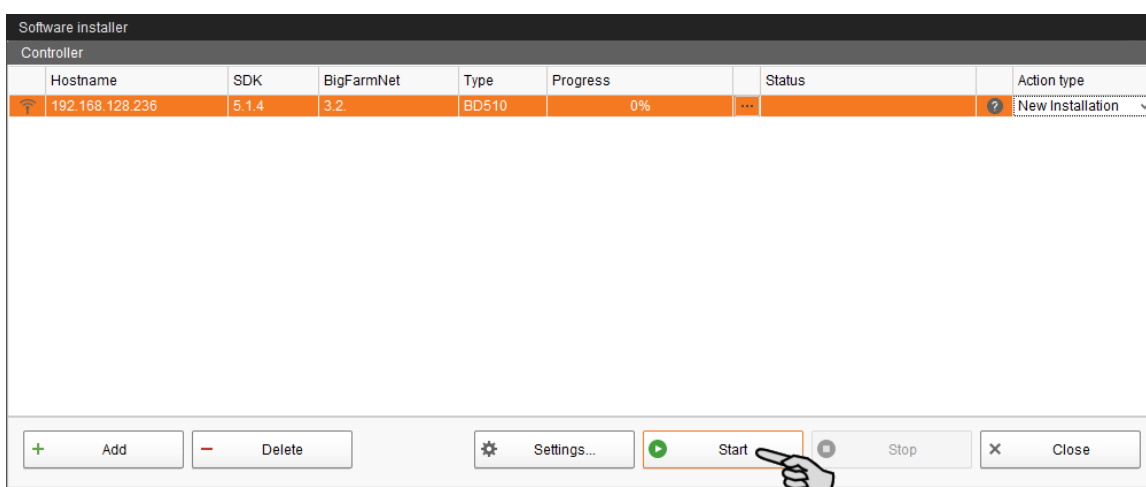
4. คลิกที่คอมพิวเตอร์ควบคุมเพื่อทำการเลือก
5. คลิกที่ช่องป้อนข้อมูลที่สอดคล้องกันด้านล่าง "Action type" (ประเภทการดำเนินการ) แล้วเลือก "New Installation" (การติดตั้งใหม่)



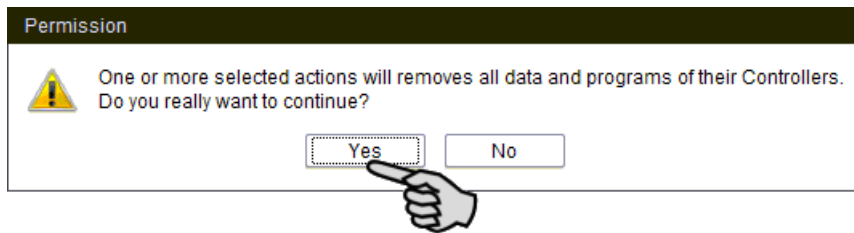
- คลิกที่ "Settings" (การตั้งค่า) ที่แถบคำสั่งด้านล่างของหน้าต่างข้อความ
- ที่ด้านล่าง "Software package" (แพ็คเกจซอฟต์แวร์)
ให้ตรวจสอบว่าการตั้งค่าสำหรับคอมพิวเตอร์ควบคุม 510pro
ได้รับการจัดเก็บไว้ในพาธที่ระบุหรือไม่



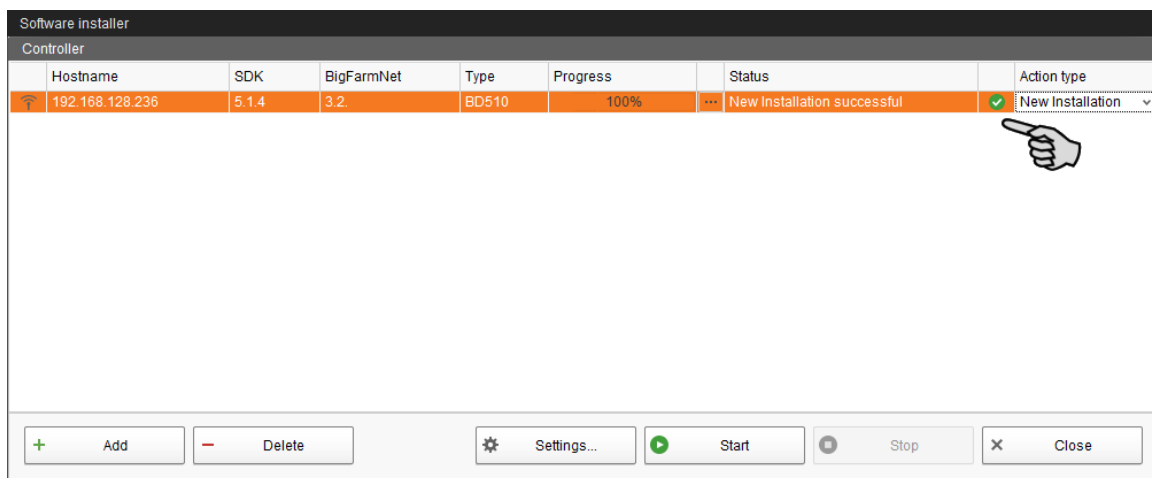
- ยืนยันข้อความโดยการคลิกที่ "OK" (ตกลง)
- คลิก "Start" (เริ่ม)



10. ยืนยันข้อความให้ทำการยืนยัน



กระบวนการติดตั้งอาจใช้เวลาสักครู่ คลิกที่ [...] เพื่อรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับความคืบหน้า การติดตั้งเสร็จสมบูรณ์จะได้รับการระบุด้วยเครื่องหมายถูก ✓ ในคอลัมน์ "Status" (สถานะ)



3 การกำหนดค่าระบบ

3.1 การเพิ่มและการกำหนดค่าคอมพิวเตอร์ควบคุม



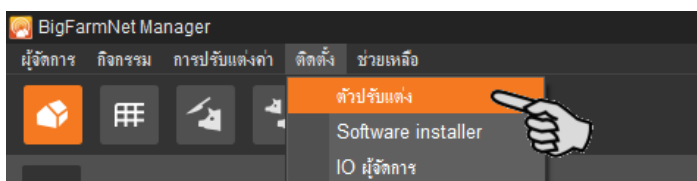
หากต้องการเพิ่มคอมพิวเตอร์ควบคุม ก่อนอื่น ให้สร้างโครงสร้างฟาร์มที่มีโรงเรือน เขตพื้นที่ย่อย และคอกก่อน โปรดดูคู่มือ "BigFarmNet Manager – Installation/ Configuration" (การติดตั้ง/การกำหนดค่า)

คำแนะนำเหล่านี้จะอธิบายขั้นตอนต่อไปนี้อย่างละเอียดตามลำดับเวลา:

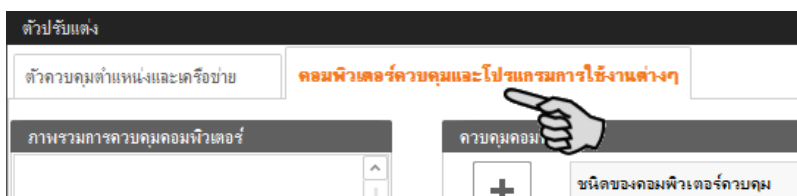
- การเพิ่มคอมพิวเตอร์ควบคุมและแอปพลิเคชัน
- การระบุส่วนโปรแกรมและฟังก์ชันต่างๆ ในตัวเขียนคำสั่ง
- การตัดลอการกำหนดค่าสำหรับสถานี ESF ที่มีฟังก์ชันแบบเดียวกัน

1. คลิกที่ "ตัวปรับแต่ง" ในเมนู "ตั้งค่า"

ซึ่งจะเปิดหน้าต่าง "ตัวปรับแต่ง"



2. คลิกที่แท็บ "คอมพิวเตอร์ควบคุมและแอปพลิเคชัน"



3. เลือกคอมพิวเตอร์ควบคุมที่ต้องการที่ด้านบนของหน้าต่าง ในหัวข้อ "คอมพิวเตอร์ควบคุม" และคลิกปุ่มบวก

คอมพิวเตอร์ควบคุมจะเพิ่มเข้าทางด้านซ้ายใต้หัวข้อ "ภาพรวมคอมพิวเตอร์ควบคุม"



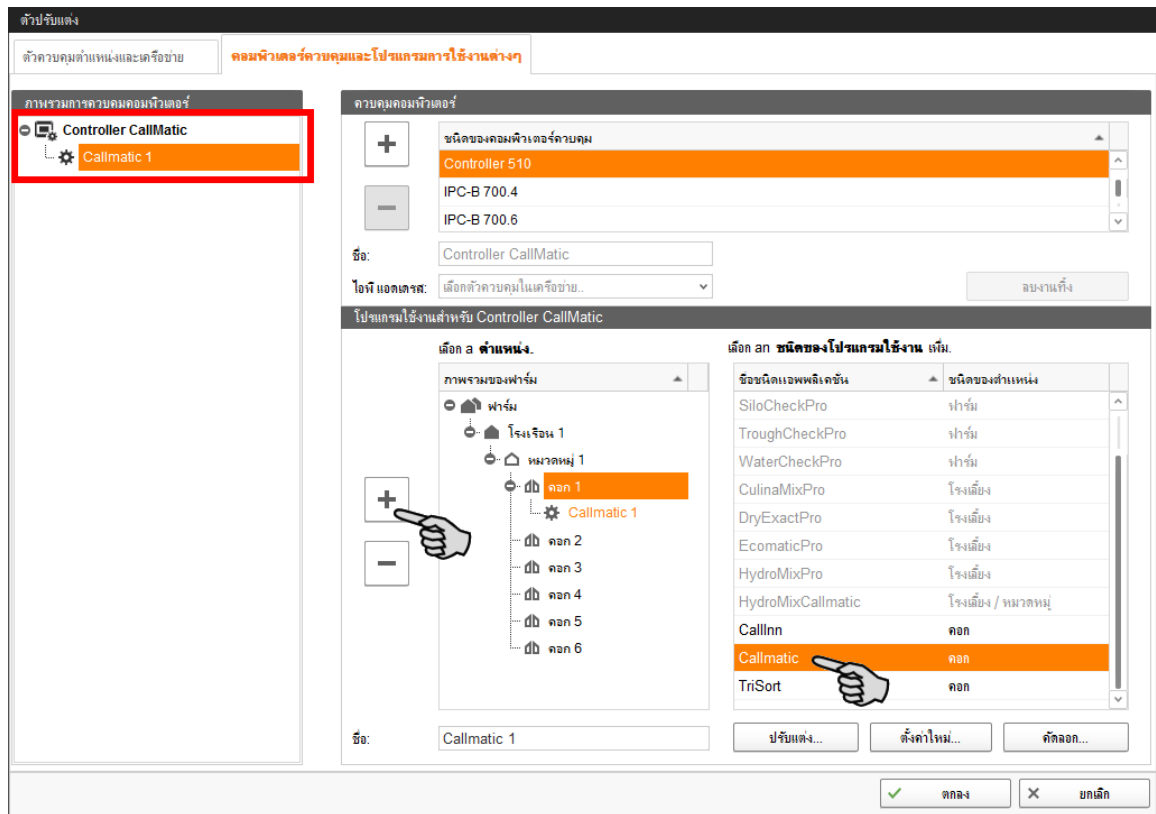
4. ป้อนชื่อคอมพิวเตอร์ควบคุม

5. ที่ด้านล่างของหน้าต่างได้หัวข้อ "Applications for..." (โปรแกรมใช้งานสำหรับ...) ให้เลือกตำแหน่งที่ตั้งที่จะใช้งานสถานี ESF

จะสามารถเลือกแอปพลิเคชันได้หรือไม่ขึ้นอยู่กับตำแหน่งที่ตั้งที่เลือก

เพิ่มแอปพลิเคชัน CallMaticpro / Call-Innpro ลงในระดับ "Pen" (คอก) เท่านั้น

6. เลือกแอปพลิเคชันที่ถูกต้องในตารางทางด้านขวาและคลิกปุ่มบวกทางด้านซ้าย

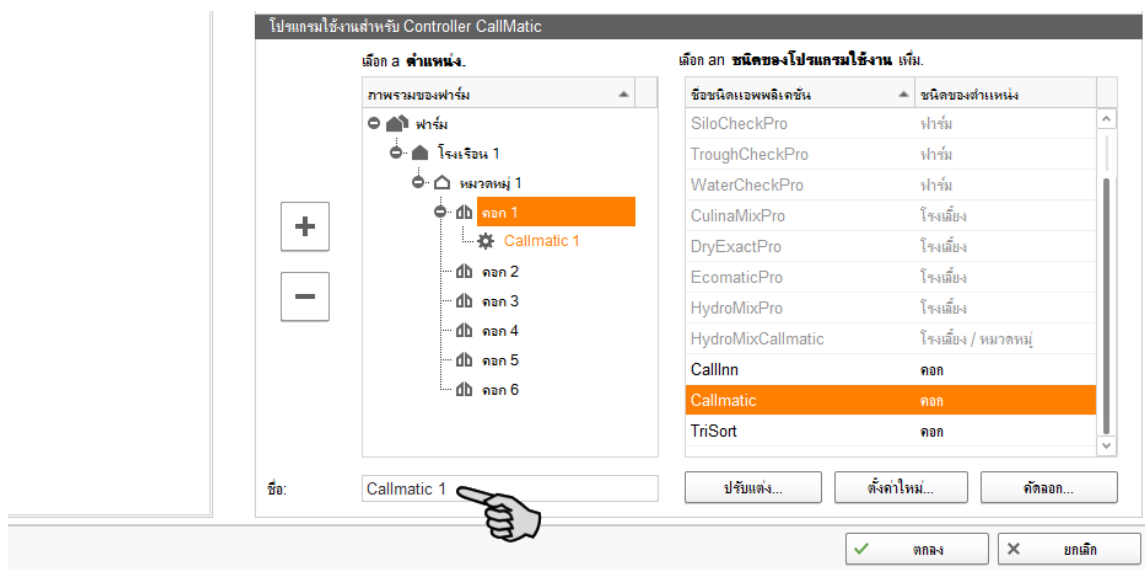


ระบบจะกำหนดแอปพลิเคชันที่เลือกไปยังคอมพิวเตอร์ควบคุมทางด้านซ้ายได้หัวข้อ

"ภาพรวมคอมพิวเตอร์ควบคุม" ในส่วนของโครงสร้าง

ระบบจะแสดงคอมพิวเตอร์ควบคุมที่ระดับบนและแอปพลิเคชันในระดับล่างตามลำดับ

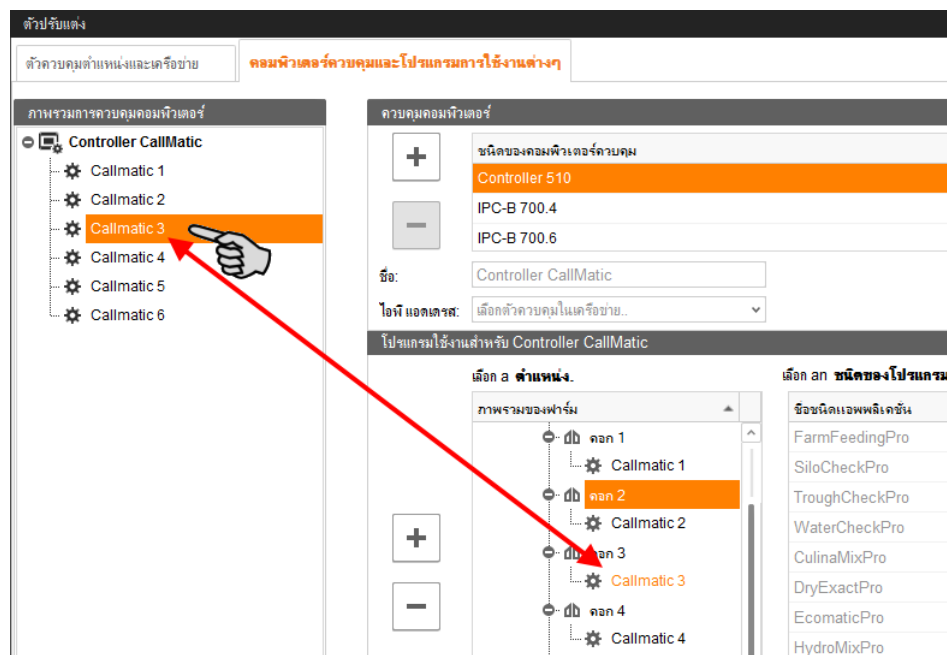
7. ป้อนชื่อแอปพลิเคชัน



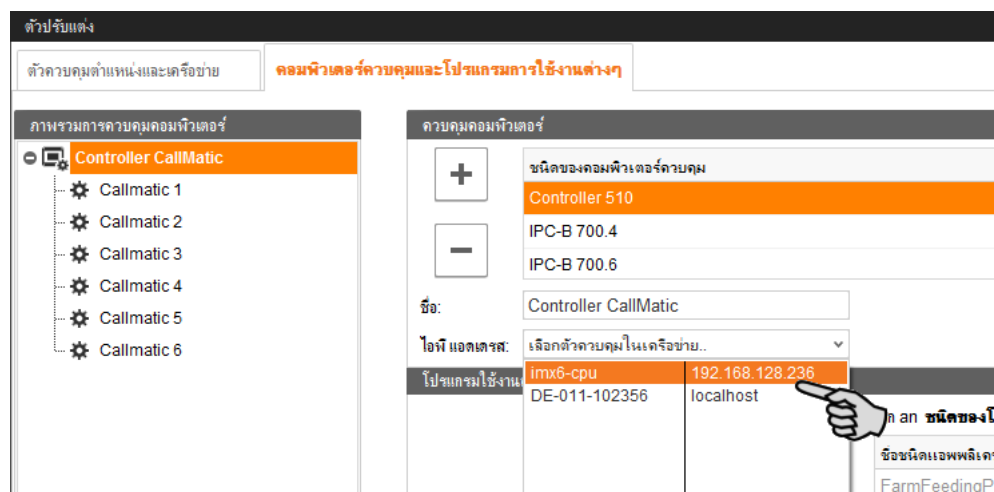
8. เพิ่มแอปพลิเคชันเพิ่มเติมลงในคอมพิวเตอร์ควบคุม หากมีแอปพลิเคชันหมายถึงสถานี CallMatic หรือสถานี Call-Inn กำหนดสถานีให้กับคอมพิวเตอร์ควบคุมได้สูงสุด 10 สถานี (CallMatic และ/หรือ Call-Inn)

- เลือกคอกใหม่
- หากยังคงมีการเลือกแอปพลิเคชันที่ถูกต้อง ให้คลิกปุ่มบวก
- ป้อนชื่อแอปพลิเคชัน

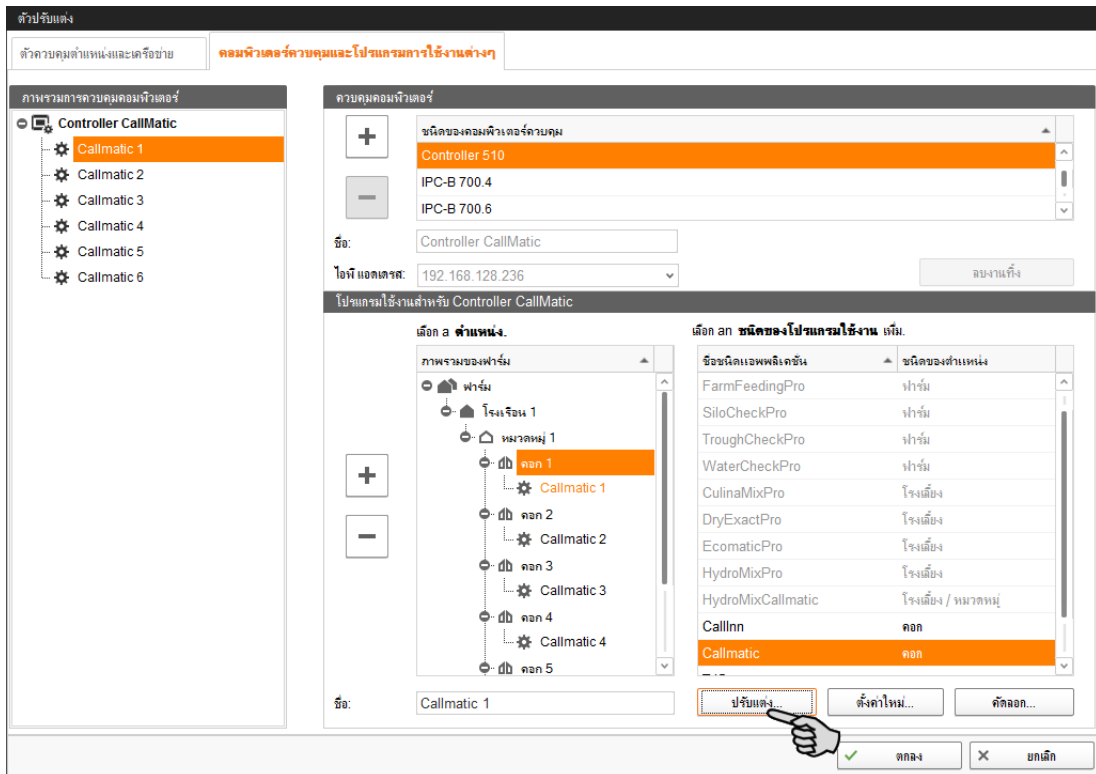
แอปพลิเคชันที่คุณเลือกใน "ภาพรวมคอมพิวเตอร์ควบคุม" จะได้รับการทำเครื่องหมายไว้ตามลำดับล่างตำแหน่งที่กำหนด



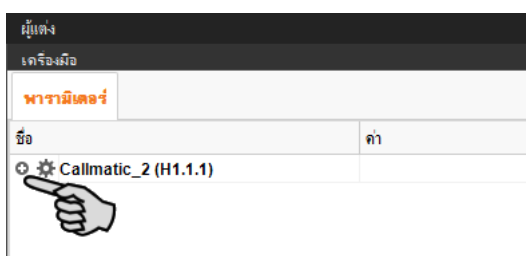
9. คลิกที่ระดับของคอมพิวเตอร์ควบคุมทางด้านซ้ายของหน้าต่างได้หัวข้อ "ภาพรวมคอมพิวเตอร์ควบคุม"
10. กำหนดที่อยู่ IP ที่ตอบสนองให้คอมพิวเตอร์ควบคุม หากคุณทราบ หากยังไม่ได้ตั้งที่อยู่ IP คุณจะต้องเพิ่มในภายหลัง



11. เลือกแอปพลิเคชันจาก "ภาพรวมคอมพิวเตอร์ควบคุม"
เพื่อทำการกำหนดค่าตามฟังก์ชันของระบบ
12. คลิก "ปรับแต่ง"
ซึ่งเป็นการเปิดข้อความสำหรับตัวเขียนคำสั่ง



13. คลิกที่ไอคอนบวกเพื่อดูพารามิเตอร์ต่างๆ
a) และเปิดพารามิเตอร์รองด้วยการคลิกที่ปุ่มบวกตามลำดับ



14. กำหนดการตั้งค่าตามฟังก์ชันของสถานี CallMatic/Call-Inn ของคุณ เปลี่ยนค่าที่ตั้งล่วงหน้าหากจำเป็น

คอลัมน์ "ข้อคิดเห็น" จะให้ข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการตั้งค่าตามลำดับ

ให้แน่ใจว่าการตั้งค่าต่อไปนี้ถูกต้อง:

- ประเภทโหนด CANopen = BDP12DO12DI3MC3R
- TagReader = BDPAntennaV2

การตั้งค่าเหล่านี้จะไม่สามารถใช้ได้

หากสายอากาศหรือตัวควบคุมสถานีแตกต่างไปจากแบบมาตรฐานที่ใช้งาน

ชื่อ	ค่า	หน่วย	ข้อคิดเห็น	ระยะห่าง	วิธีการ
Callmatic_2 (H1.1.1)					
การคัดเลือก	☒		ควรจะมีหน่วยการคัดเลือกสำหรับ Callmatic?		
ทางออก		ซ้าย	โปรดเลือกทิศทางไปยังทางออกของสถานี		
นับที่เตียงอาหาร		1	โปรดใส่หมายเลขของโรงเลี้ยงอาหาร(1หรือ2)	น้อยสุด: 1, มากสุด: 2	
ที่เก็บขยะ	☐		สถานีควรมีที่เก็บขยะหรือไม่?		
เครื่องงัด		1	โปรดใส่จำนวนของเครื่องงัดเปย์ซี (0-3)	น้อยสุด: 0, มากสุด: 3	
เครื่องงัด	☐		สถานีควรมีเครื่องงัดหรือไม่?		
ชนิดการให้อาหาร		แห้ง	โปรดเลือกชนิดการให้อาหาร		
เครื่องตรวจสอบการตก	☐		แต่ละสถานีควรมีเครื่องตรวจสอบการตกหรือไม่?		
ควบคุม (H1.1.1)					
การนับจำนวน Time Relay		0	การนับจำนวน time relay	น้อยสุด: 0, มากสุด: 4	
กล่องควบคุม					
ชนิด CANopenNode	BDP12DO12DI3MC3R		ชนิด CANopen node		
สถานีตัวอ่านป้ายแท็ก					
TagReader	BDPAntennaV2		Choice of tag reader types.		

15. ดำเนินการดังต่อไปนี้เพื่อลบส่วนประกอบของระบบ

a) ป้อนจำนวนใหม่ (จำนวนขั้นต่ำหรือ 0) แล้วกด Enter

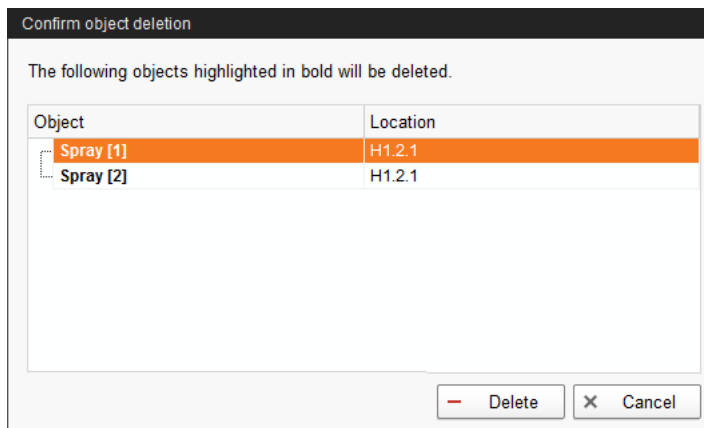
ซึ่งจะเป็นการเปิดหน้าต่างข้อความใหม่ que แสดงส่วนประกอบของระบบพร้อมกับตำแหน่งที่ตั้งที่กำหนด

b) เลือกอ็อบเจกต์ที่คุณต้องการลบ แล้วคลิกที่ "Next" (ต่อไป)

Object	Location
☒ Spray [1]	H1.2.1
☒ Spray [2]	H1.2.1
☐ Spray [3]	H1.2.1

Next Cancel

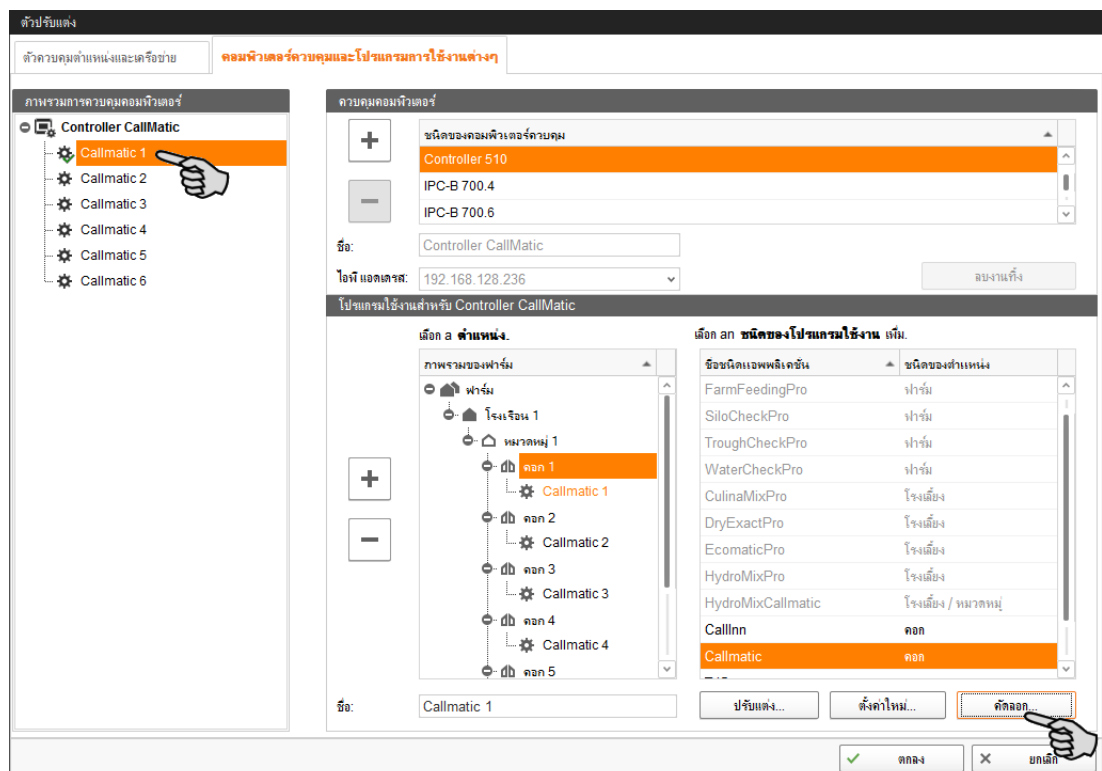
- c) ในหน้าต่างถัดไป ให้ยืนยันว่าคุณต้องการลบอ็อบเจกต์ที่แสดงอยู่ ด้วยการคลิกที่ "Delete" (ลบ)



16. คลิกที่ "บันทึก" เพื่อยอมรับการตั้งค่าทั้งหมดของตัวเขียนคำสั่ง
 17. คัดลอกการกำหนดค่าที่กำหนดไว้ในตัวเขียนคำสั่ง และถ่ายโอนไปที่สถานี (แอปพลิเคชัน) ESF อื่น ที่จะให้สถานี ESF มีฟังก์ชันแบบเดียวกัน

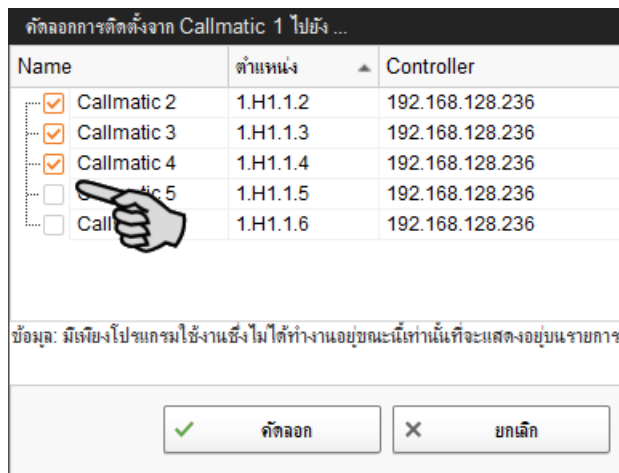
แอปพลิเคชันที่กำหนดค่าจะได้รับการทำเครื่องหมายด้วย

- a) เลือกแอปพลิเคชันที่กำหนดค่า แล้วคลิกที่ "คัดลอก"



b) เลือกแอปพลิเคชัน (สถานี ESF)

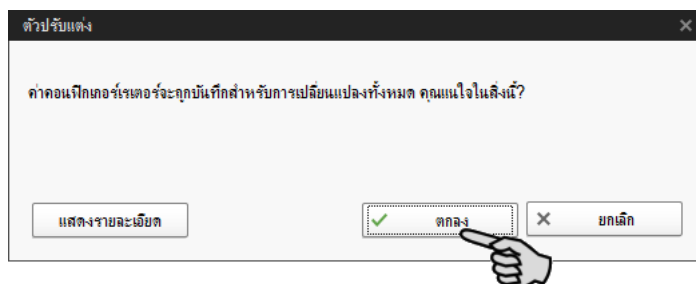
ที่คุณต้องการทำการถ่ายโอนการกำหนดค่าที่กำหนดไว้



c) คลิก "คัดลอก"

18. คลิกที่ "บันทึก" แถบคำสั่งด้านล่างของหน้าต่าง "ตัวปรับแต่ง"
หลังจากที่กำหนดค่าทั้งหมดแล้ว

19. ยืนยันการตั้งค่าโดยการคลิกที่ "ตกลง"



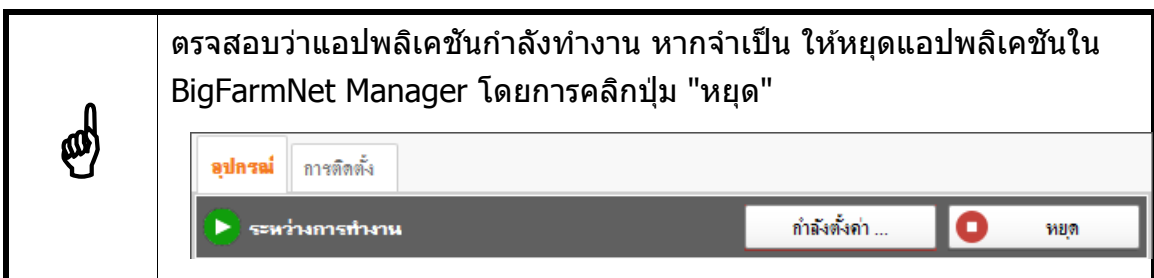
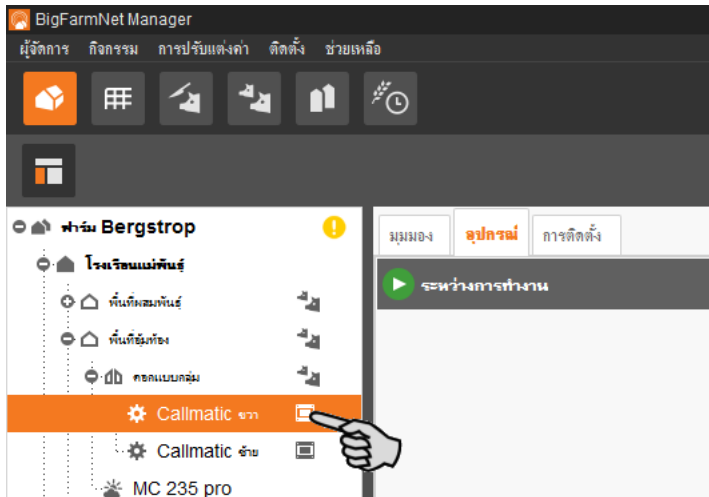
20. ยืนยันการตั้งค่าอีกครั้งโดยการคลิกที่ "ตกลง" ในหน้าต่างถัดไป



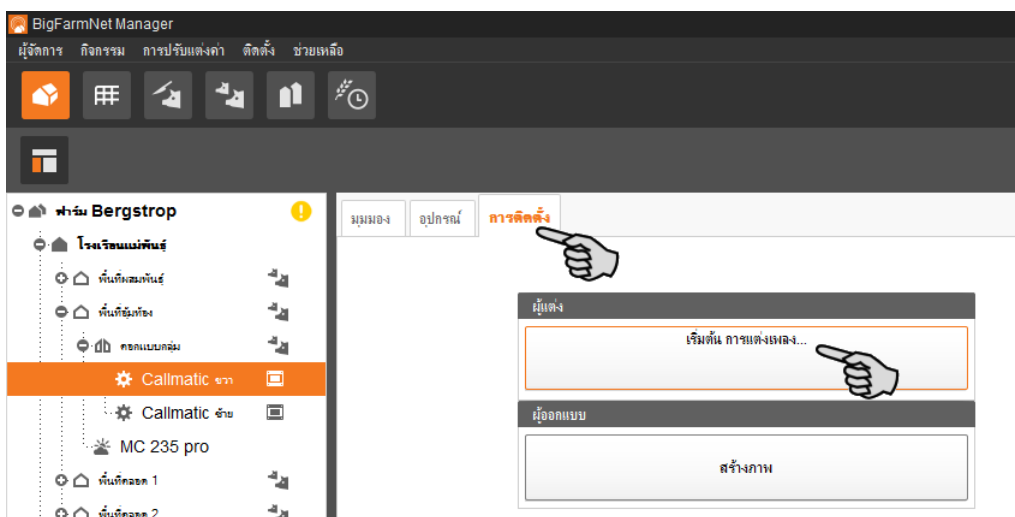
3.2 การเปลี่ยนการตั้งค่าในตัวเขียนคำสั่ง

โดยทั่วไปแล้ว ฟังก์ชันทั้งหมดของระบบที่ติดตั้งจะได้รับการกำหนดไว้ครั้งเดียวในตัวเขียนคำสั่ง หากจำเป็น คุณสามารถเปิดตัวเขียนคำสั่งตามนี้ให้กับการปรับเปลี่ยนย่อยได้:

1. ในโครงสร้างของฟาร์ม ให้คลิกที่ไอคอนตัวควบคุมของระบบที่คุณต้องการแก้ไข



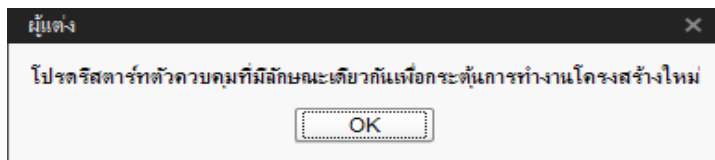
2. ในแท็บ "ตั้งค่า" ให้คลิกที่ปุ่ม "เริ่มตัวเขียนคำสั่ง"



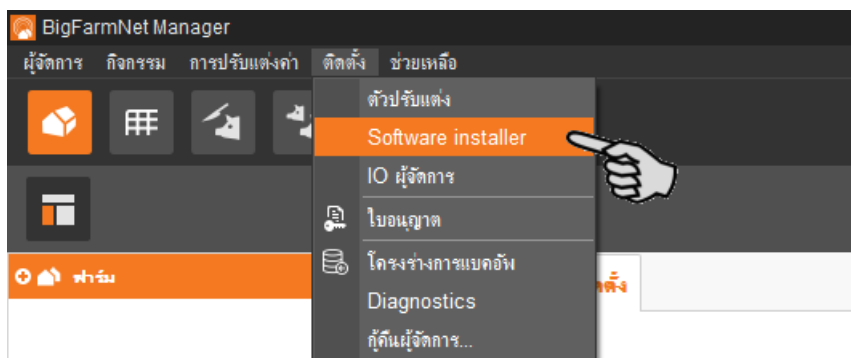
3. กำหนดการตั้งค่าตามฟังก์ชันของสถานี CallMatic/Call-Inn ของคุณ
คอลัมน์ "ข้อคิดเห็น" จะให้ข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการตั้งค่าตามลำดับ

ชื่อ	ค่า	หน่วย	ข้อคิดเห็น	ระยะห่าง	วิธีการ
Callmatic_2 (H1.1.1)					
การคิดเลือก	☒		การจะมีหน่วยการคิดเลือกสำหรับ Callmatic?		
ทางออก		ซ้าย	โปรดเลือกทิศทางไปทางออกของสถานี	น้อยสุด: 1, มากสุด: 2	
พื้นที่เก็บอาหาร	☐	1	โปรดใส่จำนวนของเครื่องสเปซ (1 หรือ 2)	น้อยสุด: 0, มากสุด: 3	
เครื่องรับ	☐		สถานีควรมีตัวรับเรดาร์หรือไม่?		
เครื่องส่ง	☐		โปรดใส่จำนวนของเครื่องสเปซ (0-3)		
ขี้นกการให้อาหาร	☐	แห้ง	สถานีควรมีตัวรับเรดาร์หรือไม่?		
เครื่องตรวจวัดอุณหภูมิ	☐		โปรดเลือกโหมดการให้อาหาร		
ควบคุม (H1.1.1)			แต่สถานีควรมีเครื่องตรวจวัดอุณหภูมิหรือไม่?		
การนับจำนวน Time Relay		0	การนับจำนวน time relay	น้อยสุด: 0, มากสุด: 4	
กล่องควบคุม					
ชนิด CANopenNode	BDP12DO12DI3MC3R		ชนิด CANopen node		
สถานีแล้วอ่านเข้าเท็ก			Choice of tag reader types.		
TagReader	BDPAntennaV2				

4. คลิกที่ "บันทึก" เพื่อยอมรับการตั้งค่าทั้งหมดของตัวเขียนคำสั่ง
หน้าต่างข้อความถัดไปจะแจ้งให้คุณรีสตาร์ทคอมพิวเตอร์ควบคุม
5. ยืนยันข้อความโดยการคลิกที่ "OK" (ตกลง)

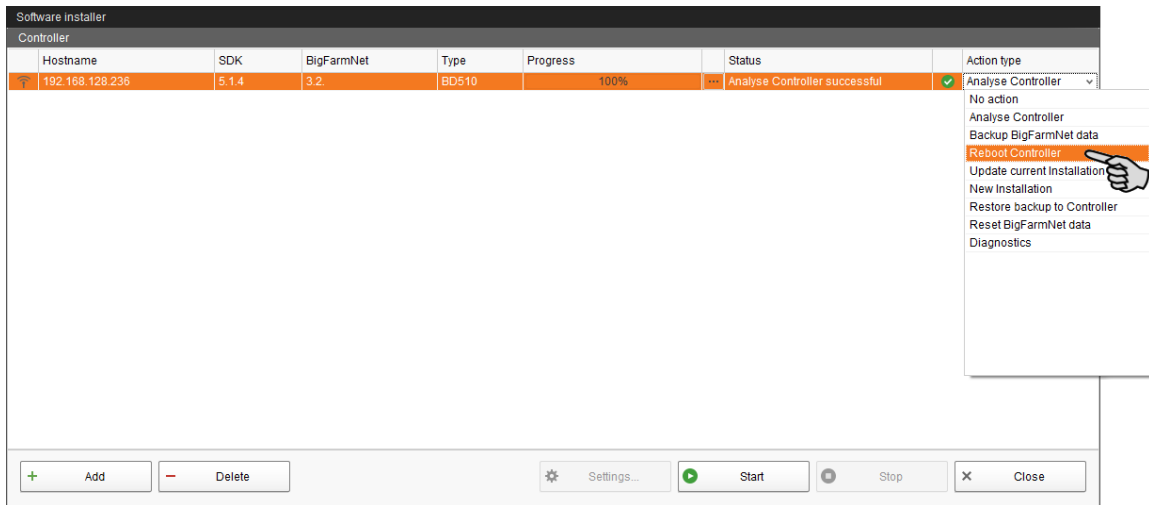


6. คลิกที่ "Software installer" ในเมนู "ติดตั้ง"

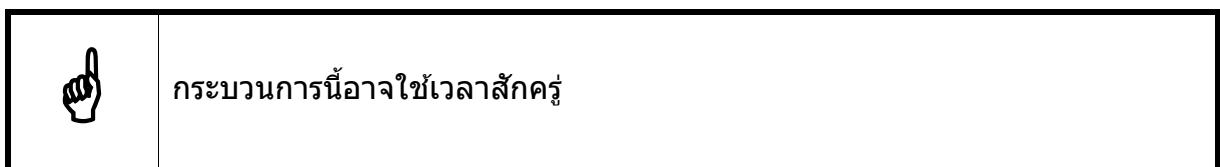


7. คลิกที่คอมพิวเตอร์ควบคุมเพื่อทำการเลือก

8. คลิกที่ช่องป้อนข้อมูลที่สอดคล้องกันด้านล่าง "Action Type" (ประเภทการดำเนินการ) แล้วเลือก "Reboot Controller" (รีบูตตัวควบคุม)



9. คลิก "Start" (เริ่ม)

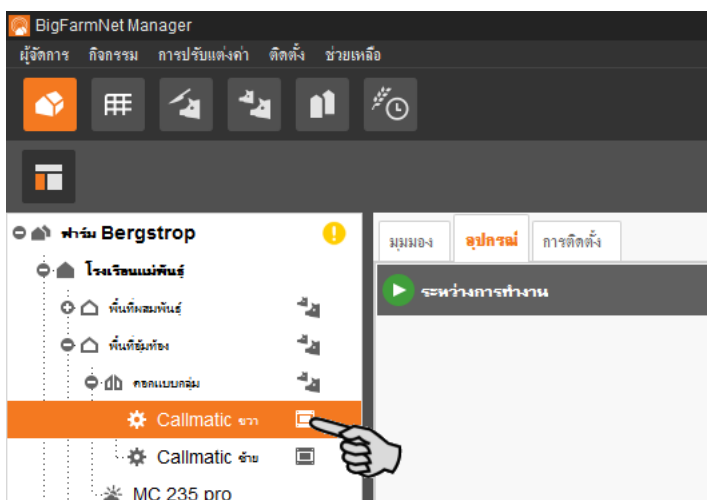


3.3 การกำหนดค่าตัวจัดการ IO

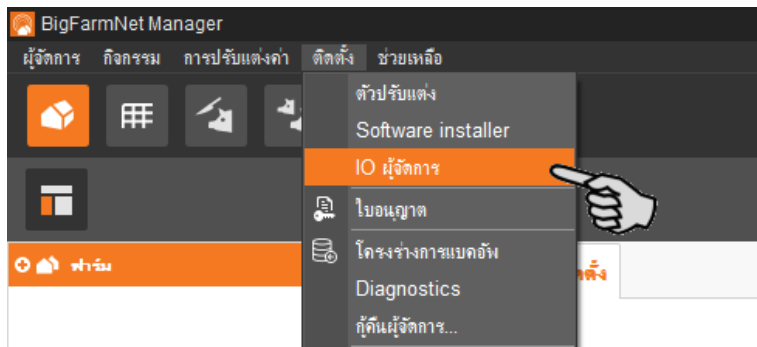
การควบคุมจะตั้งค่าในตัวจัดการ IO

มอบหมายการทำงานของระบบที่กำหนดในตัวเขียนคำสั่งจากขั้นตอนก่อนหน้านี้ไปยังการ์ด IO

1. ในโครงสร้างของฟาร์ม ให้คลิกที่ไอคอนตัวควบคุมของระบบที่คุณต้องการแก้ไข



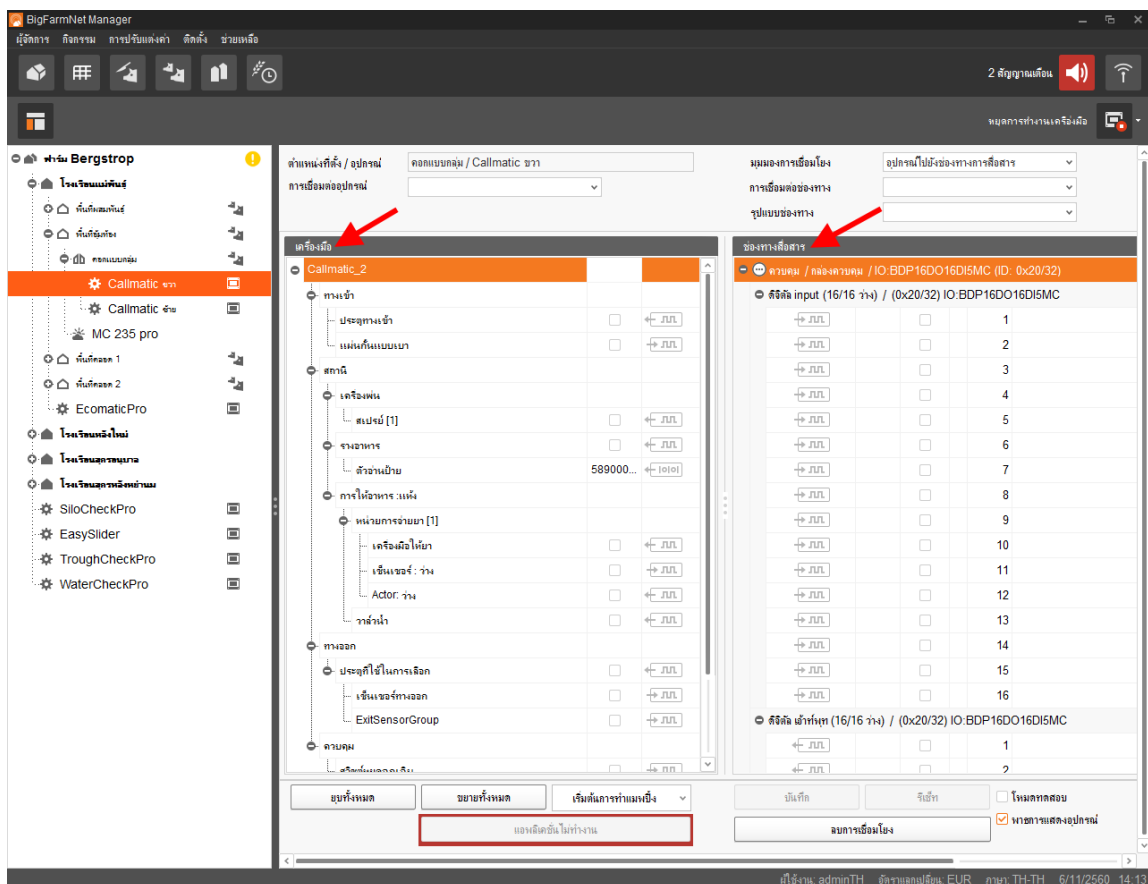
2. คลิกที่ "IO ผู้จัดการ" ในเมนู "ตั้งค่า"



ตัวจัดการ IO จะเปิดหน้าต่างแอปพลิเคชัน

ด้านซ้ายมือของหน้าต่างจะแสดงอุปกรณ์แต่ละชนิดของระบบได้หัวข้อ "เครื่องมือ"

ด้านขวามือของหน้าต่างจะแสดงช่องทางของการ์ด IO ได้หัวข้อ "ช่องทางสื่อสาร"



ส่วนติดต่อของอุปกรณ์และการ์ด IO จะระบุด้วยไอคอนต่อไปนี้:

- เอาต์พุตดิจิทัล
- อินพุตดิจิทัล
- เอาต์พุตแอนะล็อก
- อินพุตแอนะล็อก
- อินพุตสวอน

– ส่วนติดต่ออนุกรม 

อุปกรณ์และช่องทางที่เชื่อมต่อจะระบุด้วยไอคอนสีเทาเข้มและลูกศรสีเขียว ตัวอย่าง:



อุปกรณ์และช่องทางสื่อสารที่ไม่ได้เชื่อมต่อจะเป็นสีเทา ตัวอย่าง: 

3.3.1 การเปลี่ยน ID โหนด

ตัวควบคุม CallMatic / Call-Inn มาพร้อมกับโมดูล CAN IO เมื่อจัดส่ง โมดูล CAN IO จะมีที่อยู่ CAN 20 (hex) และตัวอ่าน RFID (สายอากาศ) จะมีที่อยู่ 60 (hex)

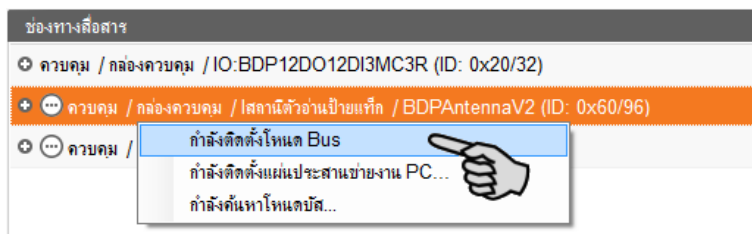
ที่อยู่เหล่านี้ไม่มีการเปลี่ยนแปลงบ่อยนัก จะมีการเปลี่ยนที่อยู่เฉพาะในกรณีต่อไปนี้เท่านั้น:

- หากมีการกำหนดสถานี ESF หลายๆ แห่งให้กับคอมพิวเตอร์ควบคุมเครื่องเดียว ที่อยู่ CAN และที่อยู่ของสายอากาศจะได้รับการเปลี่ยนแปลง ซึ่งหมายความว่า: สถานีแต่ละแห่งจะได้รับการกำหนดที่อยู่อย่างต่อเนื่องตามลำดับตามที่อยู่ CAN 20 (hex) และที่อยู่สายอากาศ 60 (hex) เช่น 21 (hex) และ 61 (hex)
- หากสายอากาศเพิ่มเติมที่ใช้กับตัวตรวจจับความร้อนต้องได้รับการดำเนินการที่สถานี ESF ที่อยู่สายอากาศจะเปลี่ยนแปลงไป ซึ่งหมายความว่า: ตัวตรวจจับความร้อนแต่ละตัวจะได้รับการกำหนดที่อยู่อย่างต่อเนื่องตามลำดับตามที่อยู่สายอากาศ 60 (hex) เช่น 61 (hex)

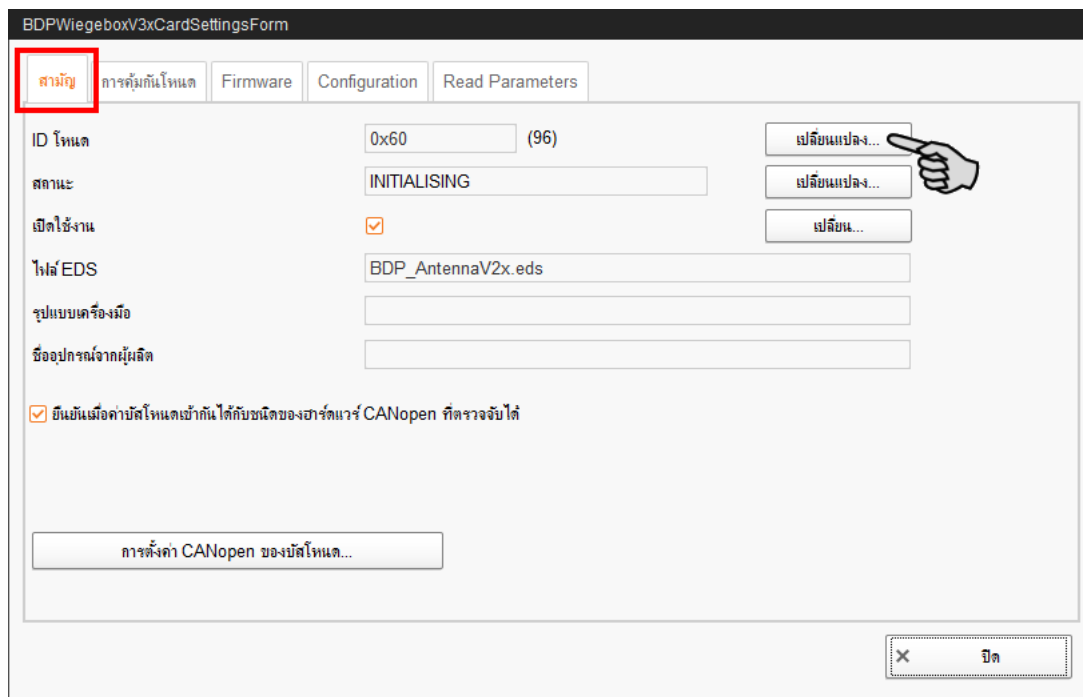
และอาจมีสถานการณ์เหล่านี้เกิดควบคู่กันก็ได้

สายอากาศ: การเปลี่ยน ID โหนด

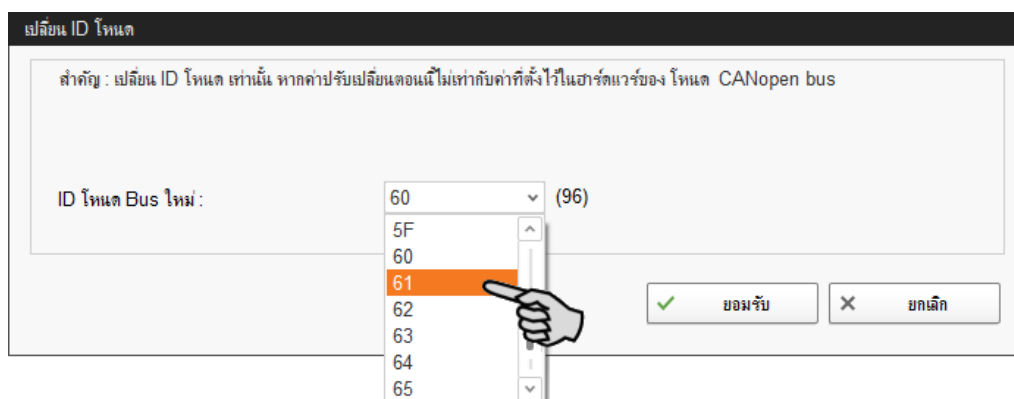
1. ก่อนอื่นให้ถอดสายอากาศสำหรับพื้นที่รางออก และต่อสายอากาศสำหรับตัวตรวจจับความร้อนเข้ากับโมดูล CAN-IO DIO5-16-16
 2. เปิดเมนูคลิกขวา โดยการคลิกขวาที่ตัวควบคุมสายอากาศ (ระดับบนสุด) แล้วคลิกที่ "กำลังติดตั้งโหนด Bus"
- ซึ่งจะเปิดข้อความใหม่



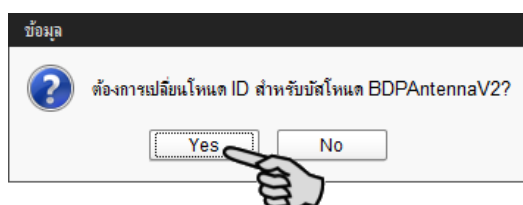
3. ในแท็บแรก ให้คลิกที่ "เปลี่ยนแปลง..." ที่อยู่ติดกับ "ID โหนด"



4. เลือก ID โหนดใหม่ แล้วคลิกที่ "ยอมรับ"



5. ยืนยันข้อความให้ทำการยืนยัน



6. คลิก "Close" (ปิด) เพื่อปิดข้อความ

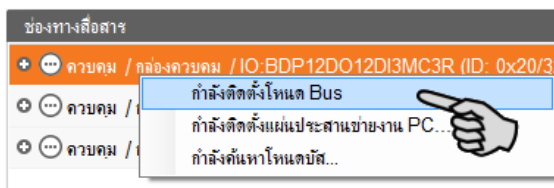
7. ต่อสายอากาศสำหรับพื้นที่รางอีกครั้ง สายอากาศสำหรับพื้นที่รางจะยังคงมีที่อยู่ CAN 60 (hex) ในขณะที่สายอากาศสำหรับตัวตรวจจับความร้อนจะมีที่อยู่ 61 (hex)

การ์ด IO: การเปลี่ยน ID โหนด

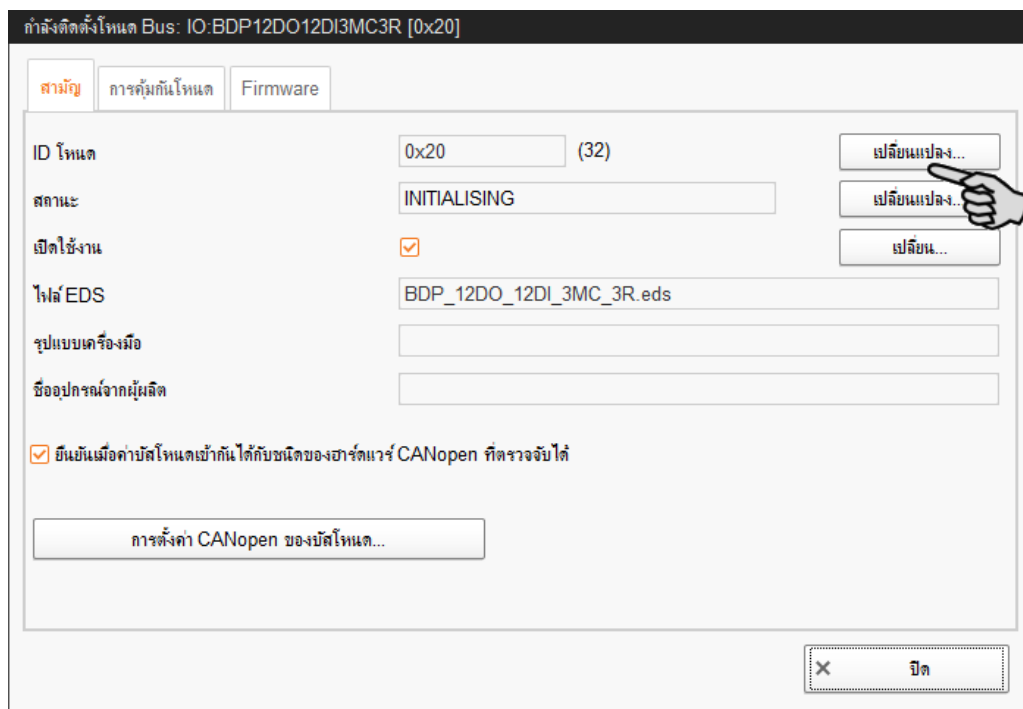
โปรดดูแผนผังการเดินสายที่แนบมาด้วยกันเพื่อศึกษาข้อมูลเกี่ยวกับที่อยู่ CAN ของอุปกรณ์กำหนดที่อยู่ CAN ตามแผนผังการเดินสายดังกล่าว

1. ในการ์ด IO ที่จะทำการกำหนด
ให้ตรวจสอบดูว่าสวิตช์แบบหมุนของการ์ดแต่ละตัวได้รับการตั้งค่า (ในช่องควบคุม) ให้กับ CAN ID ไດ
2. เปิดเมนูคลิกขวา โดยการคลิกขวาที่การ์ด IO (ระดับบนสุด) แล้วคลิกที่ "กำลังติดตั้งโหนด Bus"

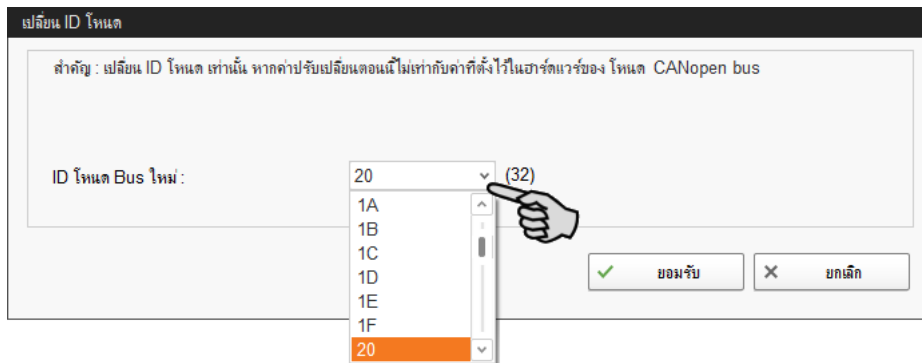
ซึ่งจะเปิดข้อความใหม่



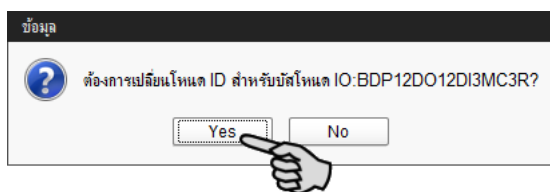
3. ในแท็บแรก ให้คลิกที่ "เปลี่ยนแปลง..." ที่อยู่ติดกับ "ID โหนด"



4. เลือก ID โหนดใหม่ แล้วคลิกที่ "ยอมรับ"



5. ยืนยันข้อความให้ทำการยืนยัน



6. คลิก "Close" (ปิด) เพื่อปิดข้อความ

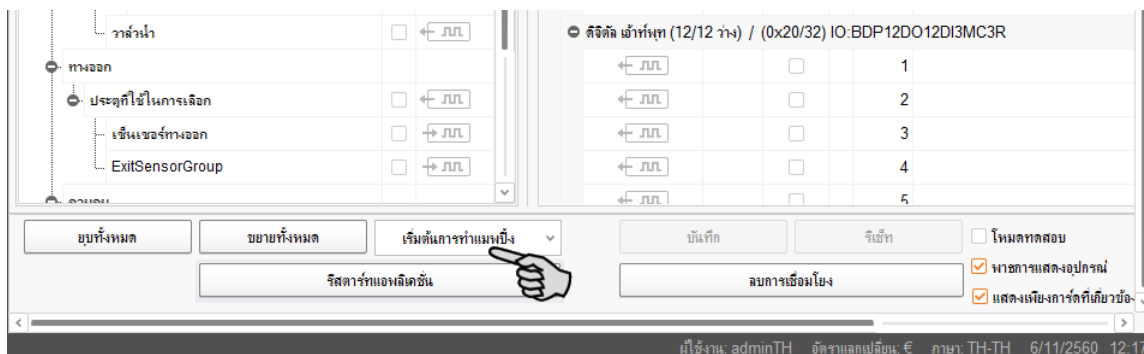
3.3.2 การสร้างการเชื่อมโยง

ในการกำหนดลิงก์ IO ที่จำเป็น
คุณสามารถเลือกโหลดแมปปิ้งเริ่มต้นหรือกำหนดการเชื่อมต่อทั้งหมดด้วยตัวเองได้

เริ่มต้นการทำแมปปิ้ง

หากมีการเดินสายไฟตามแผนผังสายไฟ ให้คลิกที่ "การแมปปิ้งมาตรฐาน"
ที่ด้านล่างของแถบคำสั่ง

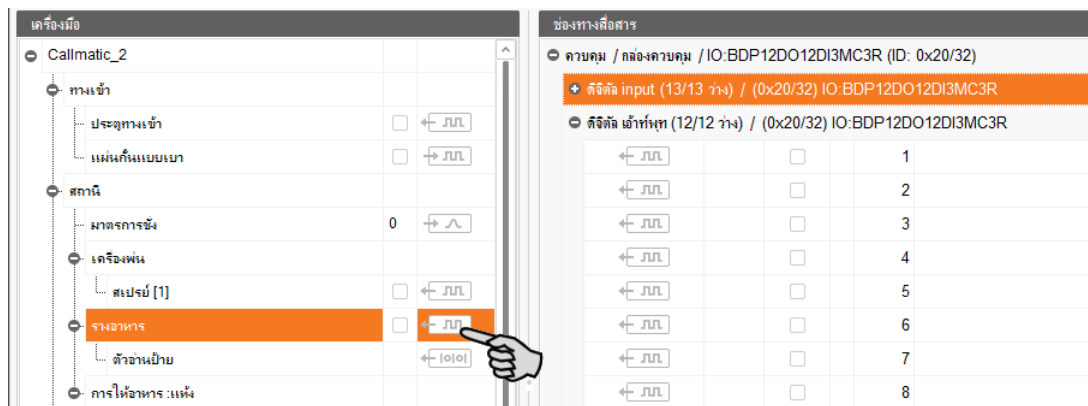
ระบบจะเรียกการแมปปิ้งมาตรฐานตามแผนผังสายไฟบนที่กไว้
ระบบจำกำหนดการทำงานไปยังการ์ด IO โดยอัตโนมัติ



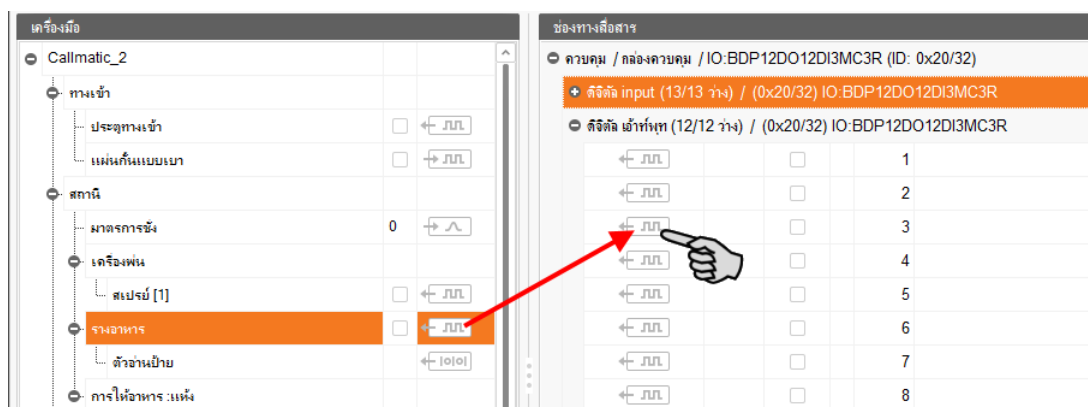
โปรดตรวจสอบการเชื่อมโยงที่สร้างให้แน่ใจโดยการอ้างอิงกับแผนผังสายไฟ

การกำหนดด้วยตนเอง

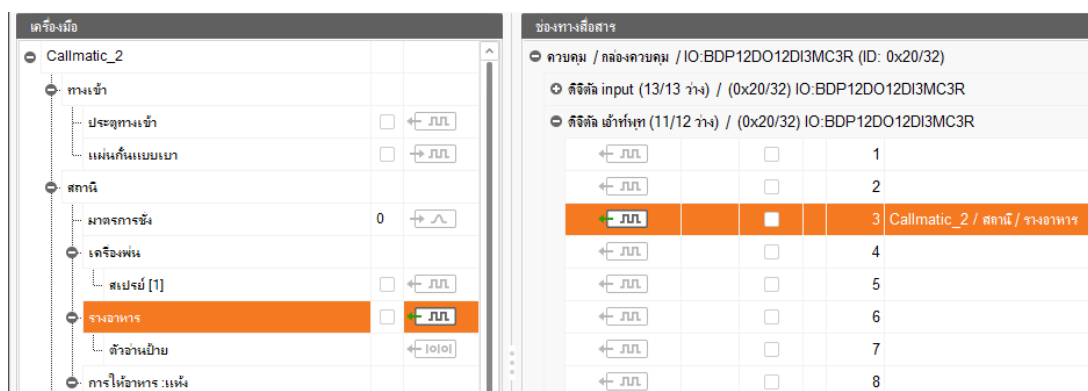
1. ในส่วน "เครื่องมือ" ของหน้าต่าง
ให้คลิกเมาส์ค้างไว้ที่ไอคอนการเชื่อมโยงของส่วนประกอบระบบ



2. ลากเมาส์ไปยังไอคอนการเชื่อมโยงของช่องทางที่ต้องการในส่วน "ช่องทางสื่อสาร" ของหน้าต่างทางด้านขวา



3. ปลดปล่อยเมาส์
ส่วนประกอบของระบบและช่องทางจะเชื่อมโยงกัน



4. หากคุณสามารถสร้างการเชื่อมโยงที่ไม่ถูกต้อง ให้คลิกขวาที่ไอคอนการเชื่อมโยงที่ตอบสนองคลิกที่ "ลบการเชื่อมต่อ" ในเมนูบริบท



การตรวจสอบการเชื่อมโยง:

ดับเบิลคลิกที่อุปกรณ์ตามลำดับเพื่อทำเครื่องหมายช่องทางที่เชื่อมโยงแล้ว

5. คลิกที่ "บันทึก" แถบคำสั่งด้านล่างของหน้าต่างหลังจากที่กำหนดการเชื่อมโยงทั้งหมดแล้ว
6. คลิกที่ "เริ่มแอปพลิเคชันใหม่" ที่แถบคำสั่งด้านล่างเพื่อเพิ่มการควบคุม

3.3.3 การแสดงพารามิเตอร์ของอุปกรณ์



ทำเครื่องหมายที่ช่องนี้เพื่อดูพารามิเตอร์ของอุปกรณ์ทั้งหมด

3.3.4 การใช้โหมดทดสอบ

ในโหมดทดสอบของตัวจัดการ IO

สามารถเปิดหรือปิดอุปกรณ์ทั้งหมดเพื่อตรวจสอบว่าการตั้งค่าการควบคุมถูกต้องหรือไม่ก่อนเริ่มการปฏิบัติงานกับระบบ

ดำเนินการดังต่อไปนี้:



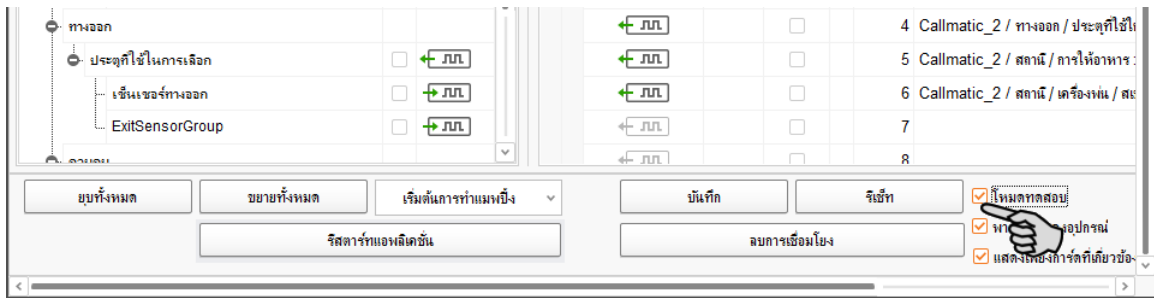
เฉพาะช่างเทคนิคซ่อมบำรุงเท่านั้นที่ใช้งานโหมดทดสอบได้

อุปกรณ์อาจเริ่มต้นทำงานในกรณีที่เชื่อมต่อระบบไว้

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าไม่มีบุคคลหรือสัตว์อยู่ในบริเวณหรือรอบบริเวณสถานีขณะที่ใช้งานโหมดทดสอบ

ปิดการใช้งานโหมดทดสอบเมื่อเสร็จสิ้น

1. ตรวจสอบที่ช่อง "โหมดทดสอบ" ที่แถบคำสั่งด้านล่าง



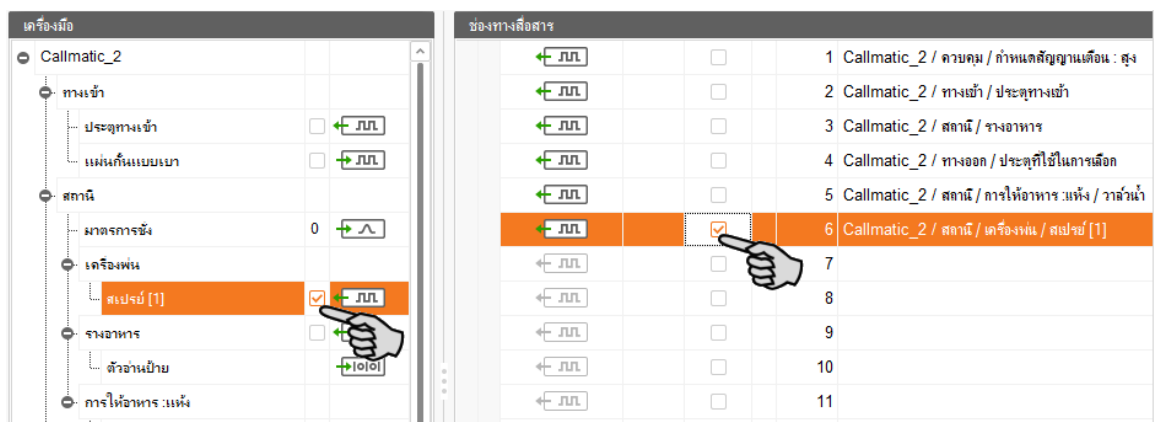
2. ในส่วน "อุปกรณ์" ของหน้าต่าง

ให้ดับเบิลคลิกที่ไอคอนการเชื่อมโยงของอุปกรณ์ที่คุณต้องการเปิด  
 ซึ่งจะเป็นการทำเครื่องหมายช่องทางที่เชื่อมโยงในส่วน "ช่องทางสื่อสาร"
 ของหน้าต่างทางด้านขวา

3. คลิกที่กล่องทำเครื่องหมายของอุปกรณ์ที่เลือกและช่องทางตามลำดับเพื่อเปิดการใช้งานระบบจะเปิดใช้อุปกรณ์จริง

หากไม่ได้เปิดอุปกรณ์จริง หรือมีอุปกรณ์จริงอื่นกำลังทำงานแทน

ให้แก้ไขการเชื่อมต่อให้ถูกต้องในตัวจัดการ IO หรือเชื่อมต่อเอาต์พุตของการ์ด IO อีกครั้ง
 ต้องอ้างอิงภาพรวมของการ์ด IO ที่แนบกับแผนผังสายไฟเสมอ



4. ปิดอุปกรณ์โดยการปิดการใช้งานกล่องทำเครื่องหมาย

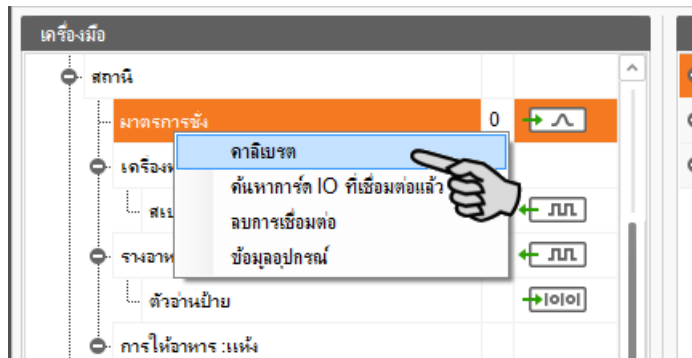
5. ออกจากโหมดทดสอบโดยการปิดการทำงานกล่องทำเครื่องหมาย "โหมดทดสอบ" ที่แถบคำสั่งด้านล่าง

3.3.5 การสอบเทียบเครื่องชั่ง

คุณอาจทำการสอบเทียบเครื่องชั่งในทันทีที่คุณได้สร้างการเชื่อมโยงระหว่างแท่งชั่งน้ำหนักและเครื่องชั่งน้ำหนักแบบกล่อง

1. ในส่วน "เครื่องมือ" ให้คลิกขวาที่ "มาตรการชั่ง"

2. ในเมนูคลิกขวา ให้คลิกที่ "คาลิเบรต"
ซึ่งจะเปิดหน้าต่างข้อความใหม่



3. ในแท็บ "Calibrate" (คาลิเบรต) ให้กำหนดค่าที่สอดคล้องกัน

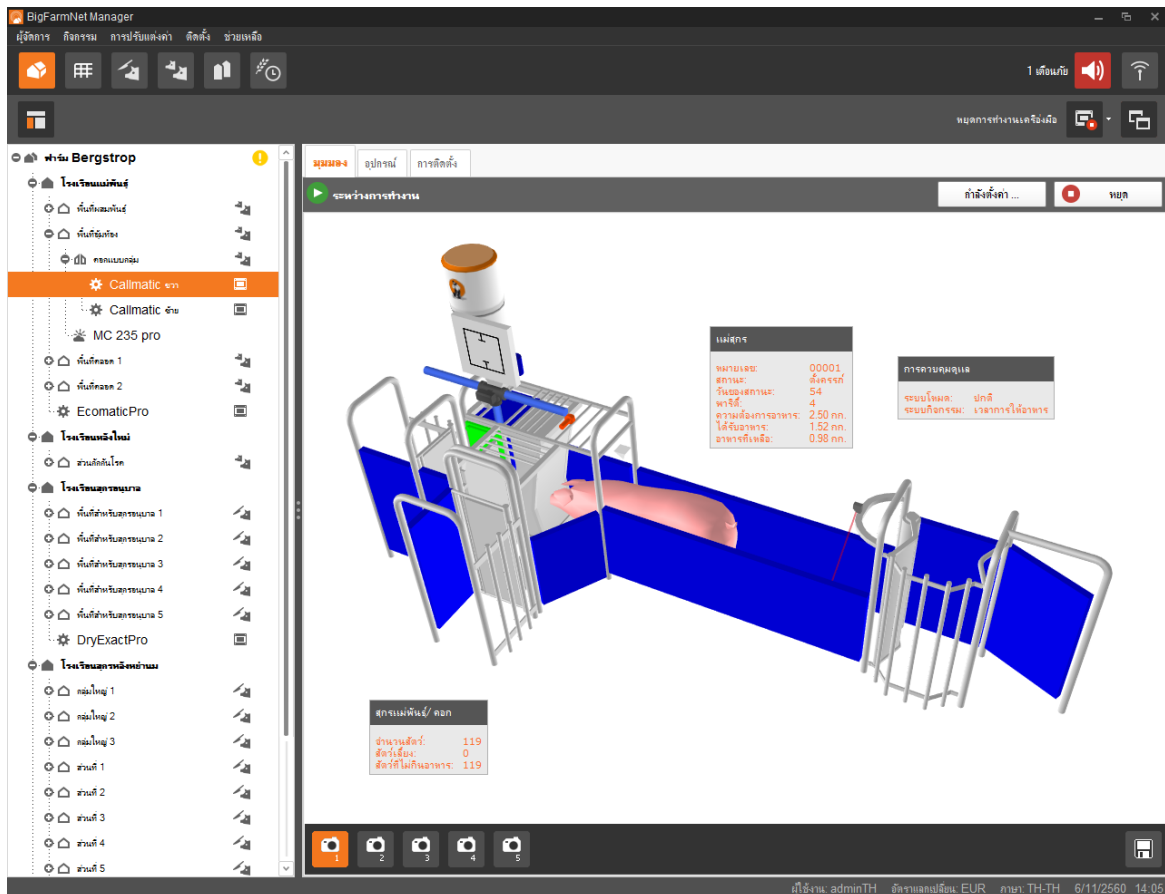
- ป้อนค่า "0" ลงในช่องป้อนข้อมูลที่อยู่ติดกับ "น้ำหนักเริ่มต้น" แล้วคลิก "ตั้งค่า"
 - ป้อนน้ำหนักสอบเทียบที่ใช้ลงในช่องป้อนข้อมูลที่อยู่ติดกับ "น้ำหนักสุดท้าย"
 - ใส่น้ำหนักสอบเทียบลงในเครื่องชั่ง
 - คลิกที่ "ตั้งค่า" ในแถวที่มีน้ำหนักสุดท้าย
4. ยอมรับการป้อนข้อมูลของคุณโดยการคลิกที่ "ตกลง"
5. คลิก "ปิด" เพื่อเสร็จสิ้นกระบวนการสอบเทียบ

3.4 การแสดงให้เห็นภาพของระบบในตัวออกแบบ

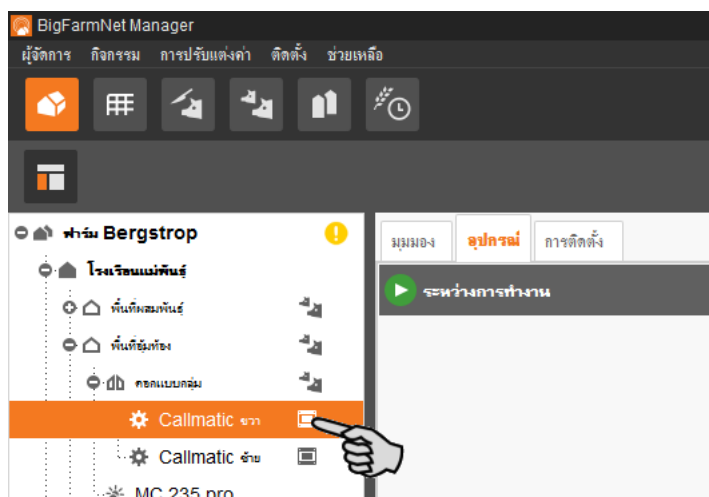
ตัวออกแบบจะแสดงให้เห็นภาพของระบบของคุณด้วยภาพ 3D ภาพ 3D

จะได้รับการสร้างขึ้นโดยใช้ข้อมูลจากส่วนประกอบของระบบที่คุณกำหนดไว้ล่วงหน้าในตัวเขียนคำสั่ง และแสดงไว้ที่ด้านล่างแท็บ "มุมมอง" ใหม่

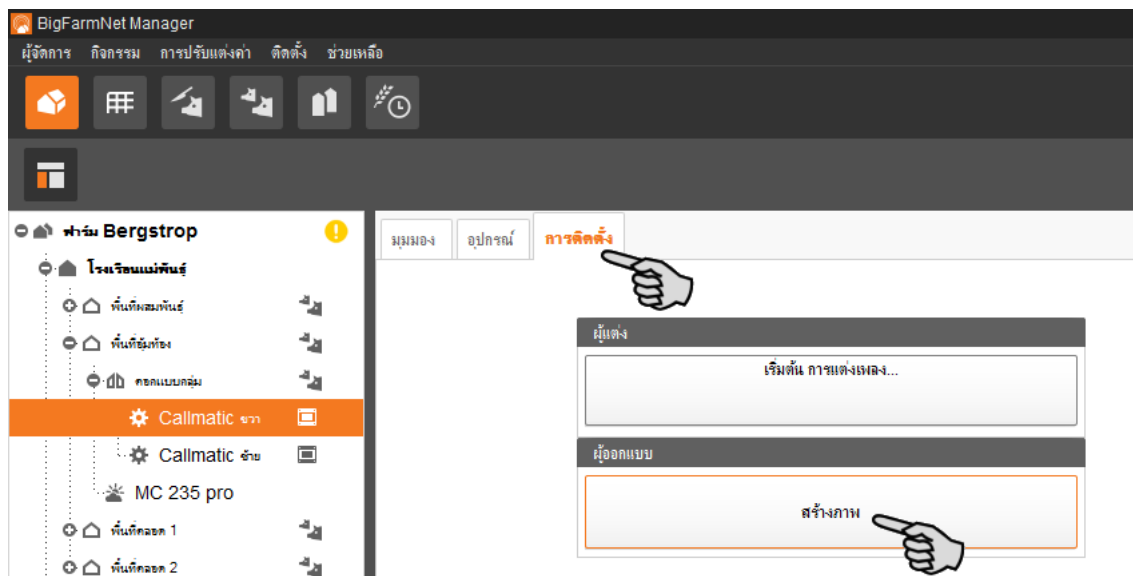
ภาพ 3D จะแสดงส่วนประกอบของระบบที่ใช้งานอยู่ทั้งหมดในระหว่างการทำงาน เช่น มีสัตว์อยู่ในสถานีหรือไม่



1. ในโครงสร้างของฟาร์ม ให้คลิกที่ไอคอนตัวควบคุมของระบบที่คุณต้องการแก้ไข



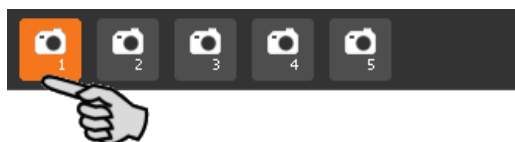
2. ในแท็บ "การติดตั้ง" ให้คลิกที่ปุ่ม "สร้างภาพ"



3.4.1 การปรับมุมมอง

กำหนดมุมมองเฉพาะของภาพ 3D เช่น ในบางฟังก์ชันของระบบ
คุณต้องการดูใกล้มากขึ้นในระหว่างการทำงาน คุณสามารถบันทึกมุมมองได้สูงสุด 5 มุมมอง
โดยใช้ไอคอนกล้อง มุมมองที่บันทึกไว้สามารถเรียกมาใช้ได้ในภายหลัง

1. คลิกไอคอนกล้องหนึ่งไอคอนในแถบด้านล่าง



2. ปรับมุมมองที่ต้องการดังนี้:

- **ซูมเข้าและซูมออก:** เลื่อนลูกกลิ้งของเมาส์
- **การเปลี่ยนมุมมอง:** คลิกซ้ายที่พื้นที่ว่างของหน้าต่าง แล้วคลิกเมาส์ค้างไว้
ซึ่งจะเป็นการเพิ่มไอคอนกล้องลงในตัวชี้เมาส์ ขยับเมาส์เพื่อเปลี่ยนมุมมอง
- **การขยับไปทางซ้ายและขวา:** กดปุ่ม Shift ค้างไว้ในระหว่างเลื่อนลูกกลิ้งของเมาส์
- **การขยับขึ้นลง:** กดปุ่ม Control (Ctrl) ค้างไว้ในระหว่างเลื่อนลูกกลิ้งของเมาส์

3. บันทึกมุมมองด้วยการคลิกที่ไอคอนแผ่นฟลอปปีดิสก์ที่มุมขวาของแถบด้านล่าง



4. หากคุณต้องการเรียกคืนมุมมองที่บันทึกไว้ในภายหลัง ให้คลิกที่ไอคอนกล้องที่สอดคล้องกัน

3.5 การควบคุมส่วนประกอบของระบบด้วยตัวเอง

หลังจากคุณสร้างภาพ 3D ในตัวออกแบบแล้ว see chapter 3.4

คุณจะมีสิทธิ์เข้าถึงการควบคุมด้วยตัวเอง โดยปกติแล้ว

ระบบจะทำงานโดยอัตโนมัติตามการตั้งค่าที่กำหนดไว้ จากแท็บ "มุมมอง"

คุณสามารถดำเนินการกับระบบด้วยตัวเองได้ด้วย BigFarmNet Manager

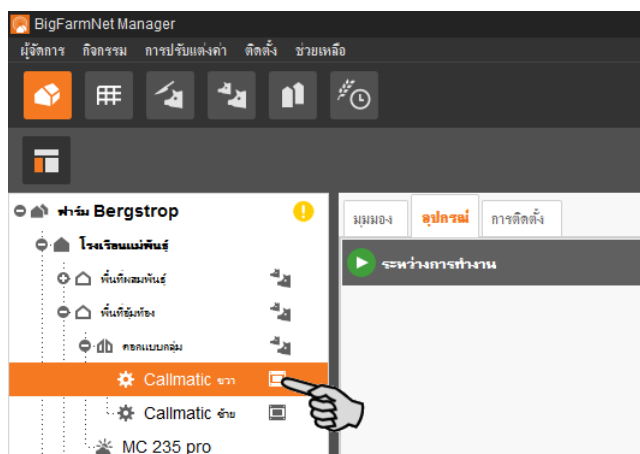
นั่นหมายความว่า คุณสามารถเปิดใช้งานหรือปิดใช้งานส่วนประกอบของระบบแต่ละรายการด้วยตัวเองได้

ใช้การควบคุมด้วยตัวเองทำสิ่งต่างๆ เช่น

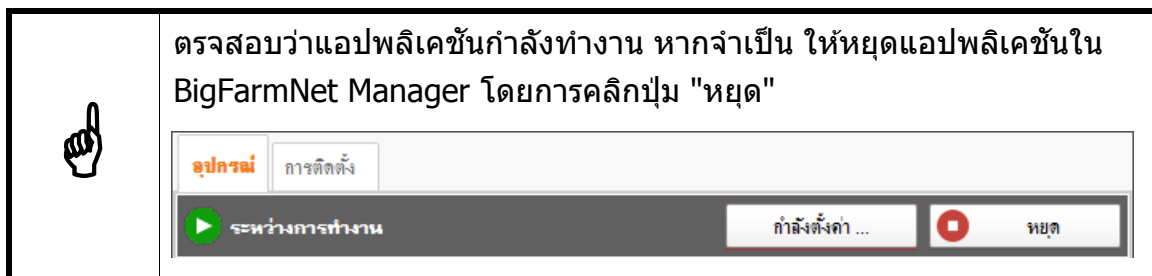
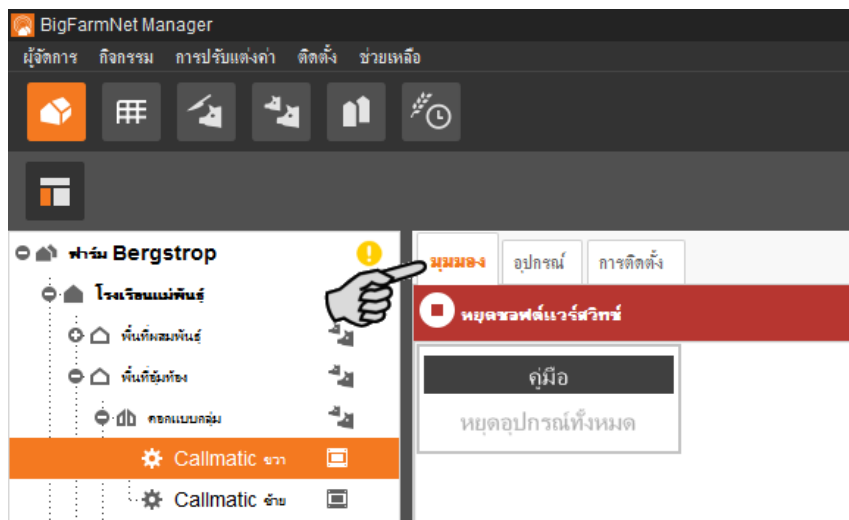
การตรวจสอบว่าส่วนประกอบของระบบที่ควบคุมอยู่อย่างประตูดหรืออุปกรณ์ฉีดทำงานหรือไม่
ไม่สามารถอ่านตัวรับสัญญาณ

	คุณต้องแบกรับความเสี่ยงจากการดำเนินการควบคุมส่วนประกอบของระบบด้วยตัวเอง และรับผิดชอบความเสียหายสืบเนื่องทั้งหมด ซอฟต์แวร์ควบคุม (แอปพลิเคชัน) จะไม่ดำเนินการกับระบบอีกต่อไป ในขณะที่ใช้การควบคุมด้วยตัวเอง!
	ให้ระมัดระวังเป็นพิเศษในขณะที่ทำการควบคุมส่วนประกอบของระบบด้วยตัวเอง: • ให้แน่ใจว่าไม่มีคนหรือสัตว์อยู่ด้านในหรือรอบๆ ระบบ! • ห้ามเปิดทำงานอุปกรณ์ฉีด หน่วยการเติมส่วนผสม และวาล์วน้ำนานเกินไป ไม่มีการจำกัดเวลาในโหมดแอคทีฟ / เปิด! • ห้ามเปิดประตูทางเข้าและประตูที่เลือกพร้อมกัน รวมทั้งห้ามเปิดทิ้งไว้! มิฉะนั้นอาจมีการเข้าไปในคอกที่เลือกจนล้น

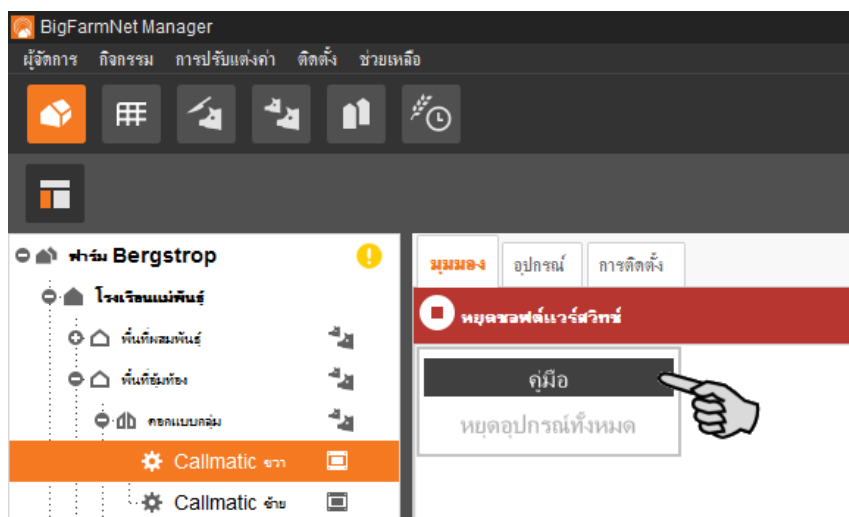
1. ในโครงสร้างของฟาร์ม ให้คลิกที่ไอคอนตัวควบคุมของระบบที่คุณต้องการแก้ไข



2. คลิกที่แท็บ "มุมมอง"



3. หากจำเป็น ให้ปรับมุมมอง see chapter 3.4.1
หรือรับข้อมูลมุมมองที่บันทึกไว้ของคุณด้วยการใช้ไอคอนถ่วง
4. คลิกที่ "คู่มือ" ที่มุมซ้ายบน
กำลังใช้งานการควบคุมด้วยตัวเองอยู่

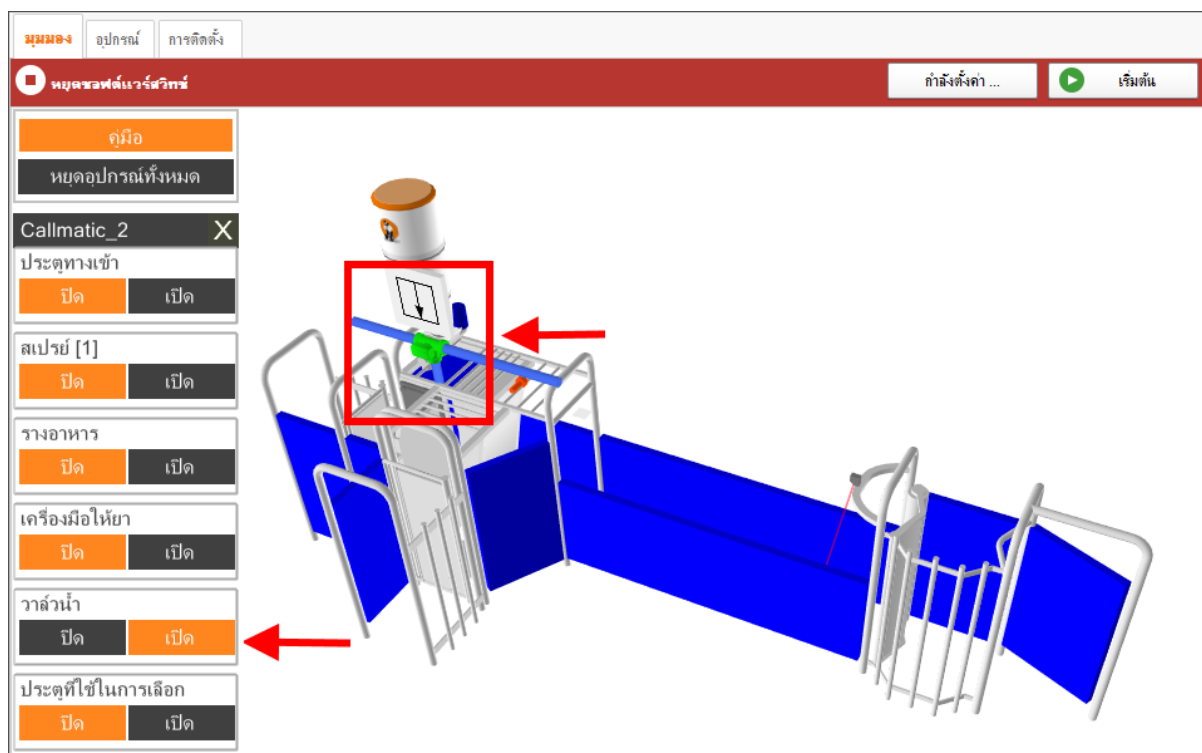
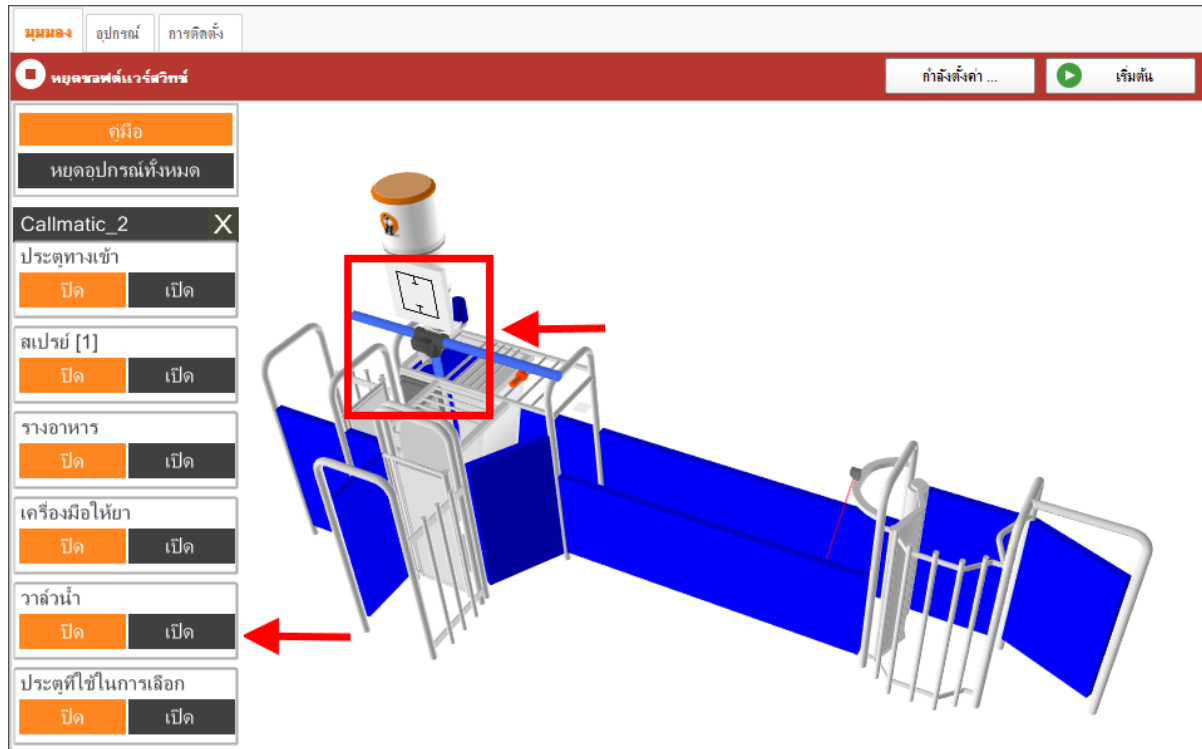


5. คลิกที่ภาพ 3D

ส่วนประกอบของระบบทั้งหมดที่สามารถทำการควบคุมด้วยตัวเองได้จะปรากฏในทางซ้ายของหน้าต่างแอปพลิเคชัน

6. เปิดและ/หรือปิดใช้งานส่วนประกอบของระบบที่ต้องการโดยใช้ปุ่มที่สัมพันธ์กัน

ส่วนประกอบของระบบในโหมดการดำเนินการด้วยตัวเองจะได้รับการระบุตามในภาพ 3D โดยใช้การมาร์กส่วนประกอบด้วยสีเฉพาะ หากมีภาพหน้าจอต่อไปนี้แสดงถึงการตั้งค่าสำหรับวาล์วน้ำที่ปิดและเปิดอยู่



4 การกำหนดค่าแอปพลิเคชัน

การตั้งค่าเกี่ยวกับแอปพลิเคชันจะกำหนดค่าภายใต้แท็บ "อุปกรณ์"

ใช้แท็บนี้ในการตั้งค่าพารามิเตอร์สำหรับการป้อนอาหารและเวลาที่ไม่ได้ใช้งาน

รวมไปถึงปริมาณที่จ่ายในแต่ละครั้งที่ทำการเติม เช่น

อาจเปลี่ยนค่าพารามิเตอร์ตามต้องการได้ทุกเมื่อ



การดำเนินการเริ่มต้นที่สามารถทำได้:

ค่าของพารามิเตอร์ส่วนใหญ่จะได้รับการตั้งค่าไว้ล่วงหน้าโดยระบบ
เราแนะนำให้ทำงานด้วยค่าที่ตั้งค่าไว้ล่วงหน้า

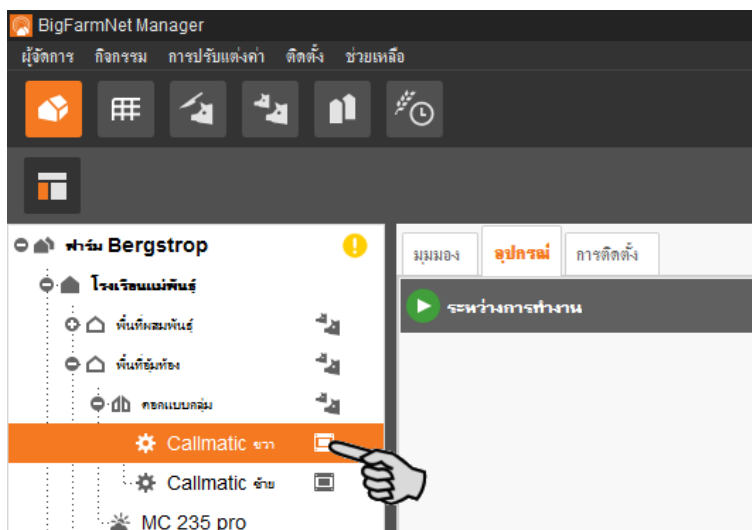
พารามิเตอร์ต่อไปนี้ต้องได้รับการตั้งค่าไว้ให้กับการดำเนินการเริ่มต้นของระบบ:

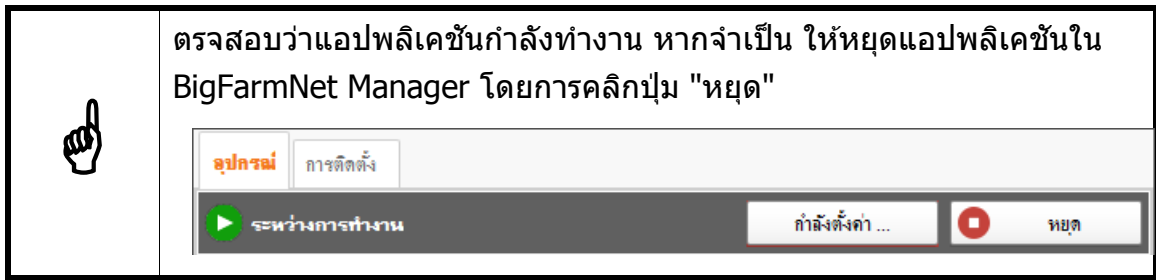
- **เปลี่ยนทั้งวัน** see chapter 4.2 "ทั่วไป"
- **เริ่มต้นเวลาที่ไม่ได้ใช้งาน สิ้นสุดเวลาที่ไม่ได้ใช้งาน** see chapter 4.2 "ทั่วไป"
- **กราฟการป้อนอาหารเริ่มต้น** see chapter 4.2 "ทั่วไป"
- **ปริมาณต่อครั้ง** see chapter 4.4 "การเติมส่วนผสม"

เริ่มต้นระบบในทันทีที่คุณได้ตั้งค่าพารามิเตอร์เหล่านี้แล้ว พารามิเตอร์อื่นๆ
รวมไปถึงพารามิเตอร์ที่ตั้งค่าไว้ล่วงหน้า
สามารถทำการปรับให้เหมาะสมในภายหลังเพื่อให้เข้ากับการดำเนินการของระบบ
ได้

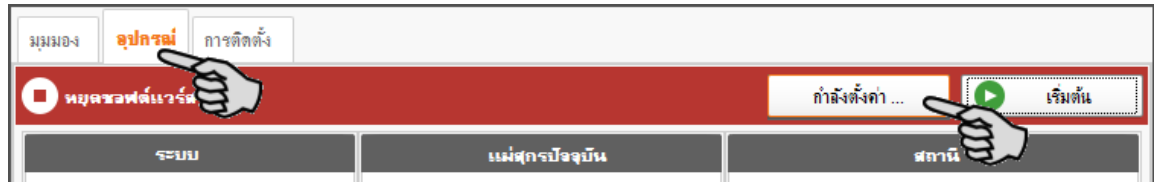
เปิดพารามิเตอร์การตั้งค่าดังต่อไปนี้:

1. ในโครงสร้างของฟาร์ม ให้คลิกที่ไอคอนตัวควบคุมของระบบที่คุณต้องการแก้ไข

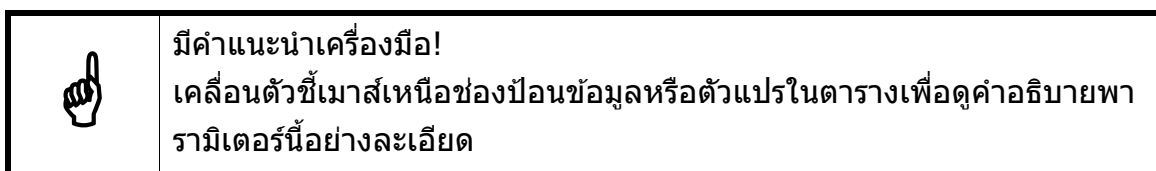
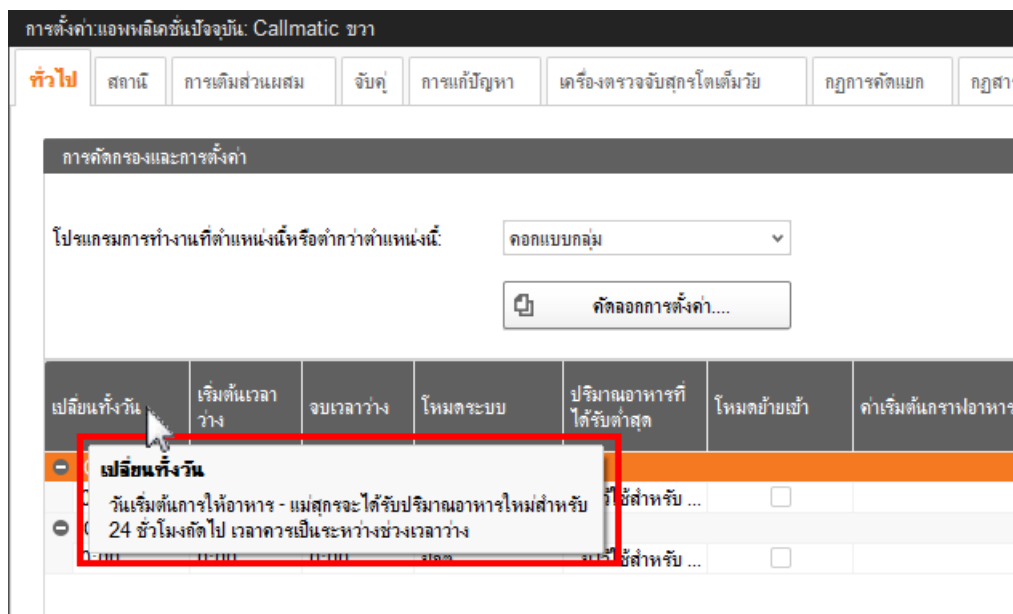




2. ในมุมมองบนใต้แท็บ "อุปกรณ์" ให้คลิกที่ "การตั้งค่า..."



ข้อความการตั้งค่าจะเปิดพร้อมกับแท็บหลายแท็บ แท็บแรกที่จะเปิดขึ้นมาเรียกว่า "ทั่วไป" พารามิเตอร์ทั้งหมดสำหรับฟังก์ชันของส่วนประกอบของระบบที่คุณสร้างไว้ก่อนหน้านี้ในตัวเขียนคำสั่ง จะทำงานในแท็บอื่นๆ ตัวแปรเหล่านี้อธิบายในบทถัดไป กำหนดค่าตอบสนองสำหรับตัวแปร เปลี่ยนค่าที่ตั้งล่วงหน้า หากจำเป็น



4.1 การคัดลอกการตั้งค่าของสถานี ESF

หากต้องการใช้การตั้งค่าเดียวกันกับสถานี ESF หลายแห่ง

คุณอาจต้องกำหนดการตั้งค่าสำหรับสถานีหนึ่ง และถ่ายโอนการตั้งค่านั้นให้กับสถานีอื่นที่เหลือ ฟังก์ชันนี้สามารถใช้งานได้กับการตั้งค่าทั้งหมดในแท็บอื่นๆ ของข้อความการตั้งค่า

ดำเนินการดังต่อไปนี้:

1. กำหนดค่าของการตั้งค่าของสถานี ESF
2. คลิกที่ปุ่ม "คัดลอกการตั้งค่า" ในด้านบนของหน้าต่าง

เปิดเครื่องวัน	เริ่มต้เวลา	จบเวลา	โหมดระบบ	ปริมาณอาหารที่ ได้รับค่า	โหมดขยายเข้า	ค่าเริ่มต้นการอาหาร	ค่าจำกัด อาหาร	เวลาหยุดชั่ว ครู่สูงสุด	เวลาที่ทำงานหยุด ชั่วคราวสูงสุด	การจับตามีาระวัง มาแสดง	น้ำดื่ม สุกน้อย	น้ำดื่มสูง สุด	ระยะเวลาตั้ง น้ำดื่ม
Callmatic 1	3:00	2:00	4:00	ปกติ	ดีได้สำหรับ		90 %	0 นาที	ตามเงื่อนไข	3	-	-	-

3. ในหน้าต่างข้อความถัดไป ให้เลือกสถานีที่มีการตั้งค่าที่คุณต้องการคัดลอก

เลือกตั้งทางCallmatic

เลือกCallmaticซึ่งการตั้งค่าจะถูกคัดลอกจาก

เลือกโปรแกรมการใช้งาน.

- Callmatic 1
- Callmatic 2
- Callmatic 3
- Callmatic 4

> ต่อไป

✕ ยกเลิก

4. คลิกที่ "ต่อไป"

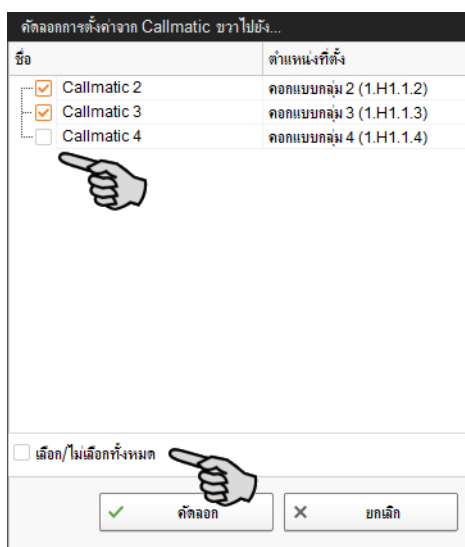
5. เลือกสถานีทั้งหมดที่คุณต้องการให้ทำการถ่ายโอนการตั้งค่าเหล่านี้ในหน้าต่างข้อความถัดไป :

a) ทำเครื่องหมายในช่องที่สัมพันธ์กัน

หรือ:

ทำเครื่องหมายในช่อง "เลือก/ไม่เลือกทั้งหมด"

หากการดำเนินการดังกล่าวควรปรับใช้กับสถานีทั้งหมด



6. คลิก "คัดลอก" การตั้งค่าได้รับการถ่ายโอนไปที่สถานีที่เลือกไว้ทั้งหมดแล้ว

	เพียงคลิกปุ่ม "บันทึก" หลังจากทำการตั้งค่าพารามิเตอร์ที่จำเป็นทั้งหมดในแท็บที่มีอยู่ การคลิกปุ่ม "บันทึก" จะเป็นการปิดข้อความการตั้งค่าทั้งหมด ซึ่งจะไม่สามารถทำการเปิดคืนเพื่อแก้ไขเพิ่มเติมได้ การเปลี่ยนแปลงที่บันทึกจะได้รับการนำไปปรับใช้กับสถานีทันที!
---	---

4.2 หัวใจ

การตั้งค่าแอปพลิเคชัน Callmatic ขว

หัวใจ

สถานะ

การตั้งค่าแม่สม

จับคู่

การตั้งค่าอื่นๆ

เครื่องตรวจจับคู่อัตโนมัติ

กฎการตัดแยก

กฎสายประตัง

กฎการพักยา

เวลาที่กำหนด

การตั้งค่าของเครื่อง Callmatic ขว

โปรแกรมการทำงานที่ตำแหน่งนี้หรือตำแหน่งอื่น:

เลือกแบบกลุ่ม

🖨

คัดลอกการตั้งค่า...

เปลี่ยนทั้งวัน	เริ่มต้นเวลาว่าง	จบเวลาว่าง	โหมดระบบ	ปริมาณอาหารที่ได้รับล่าสุด	โหมดย้ายเข้า	ค่าเริ่มต้นอาหาร	ค่าจำกัดอาหาร	เวลาหยุดชั่วคราวสูงสุด	การกระทำเวลาหยุดชั่วคราวสูงสุด	การจับตามีระดับมาแรง	น้ำหนักสุดท้าย	น้ำหนักสูงสุด	ระยะเวลาตั้งน้ำหนัก
Callmatic ขว	0:00	0:00	ปกติ	มีไว้สำหรับ ...	☐		90 %	0 min	การเตือนภัย	3	-	-	-
Callmatic ขว	0:00	0:00	ปกติ	มีไว้สำหรับ ...	☐		90 %	0 min	การเตือนภัย	3	-	-	-

✓ บันทึก

✗ ยกเลิก

- เปลี่ยนทั้งวัน:** เวลาของเปลี่ยนทั้งวันจะเป็นตัวกำหนดการเริ่มต้นวันป้อนอาหารใหม่ในแต่ละวันของการป้อนอาหาร แม่สุกรจะได้รับปันส่วนรายวันครั้งถัดไปในอีก 24 ชั่วโมงข้างหน้า เปลี่ยนทั้งวันจะมีผลตอนเที่ยงคืนเป็นค่าเริ่มต้น เปลี่ยนเวลานี้ หากจำเป็น



เปลี่ยนทั้งวันควรมีผลในระหว่างเวลาที่ไม่ได้ใช้งาน

เมื่อใช้สถานี ESF หลายสถานี

ให้กำหนดเวลาที่ไม่ได้ใช้งานและเปลี่ยนทั้งวันให้ตรงกันในทุกสถานี

ค่าต่อไปนี้ได้รับการคำนวณไว้ล่วงหน้าตามเวลาของเปลี่ยนทั้งวัน

- แม่สุกรที่ป้อนอาหารแล้ว
- อาหารหมดแล้ว
- อาหารเปิดอยู่
- ตัวเลือก
- เริ่มต้นเวลาที่ไม่ได้ใช้งาน และ สิ้นสุดเวลาที่ไม่ได้ใช้งาน**
จะเป็นตัวกำหนดเวลาการหยุดชั่วคราวที่สถานีจะได้รับการปิดไว้
- โหมดของระบบ:** กำหนดว่าสถานี ESF ควรจะทำงานโดยใช้โหมดใดด้วยการใช้โหมดของระบบ เพื่อเป็นการช่วยให้แม่สุกรคุ้นเคยกับสถานี การใช้สถานีในโหมดฝึกฝนในหนึ่งถึงสองวันแรกจะช่วยให้ได้มาก

	เพียงเปิดใช้สถานีในโหมด "Training" (ฝึกฝน) เมื่อสถานีได้รับการควบคุมดูแล จำแนกความแตกต่างของฟังก์ชันต่างๆ ในโหมดฝึกฝน เช่น เปิดบานพับหรือทำให้เวลาล็อกประตูทางเข้าล่าช้า ซึ่งมีความเสี่ยงที่จะทำให้แม่สุกรบาดเจ็บ
---	---

ใช้งานโหมดต่อไปนี้ได้:

- "ปกติ"
- "ฝึกฝน"
- "เลือกตัวฝึก" (เพิ่มเติมสำหรับการฝึกฝน: หากแม่สุกรไม่ทาน "อาหารในปริมาณขั้นต่ำ" จะได้รับการนำไปที่คอกที่เลือก)

ฟังก์ชันพิเศษในโหมดฝึกฝน:

- "เวลาล็อกประตู" นานเป็นสองเท่า
- "หลังจากให้อาหาร" นานเป็นสองเท่า
- "เวลาเปิดประตู" นานเป็นสองเท่า
- ประตูทางเข้าจะปิดหลังจากมีการตรวจพบตัวรับสัญญาณเท่านั้น
- บานพับเปิดและแม่สุกรจะได้รับอาหารเมื่อแม่สุกรแทรกผ่านแผงกันแสงไฟ
- **ปริมาณการป้อนอาหารขั้นต่ำ:** บันทึกรายวันที่แม่สุกรต้องทานในโหมดระบบ "เลือกตัวฝึก" เพื่อไม่ให้ถูกเลือก การตั้งค่านี้สามารถใช้งานได้โหมดระบบ "เลือกตัวฝึก" เท่านั้น
- **โหมดย้ายเข้า:** สถานีเปิดอยู่ในโหมดย้ายเข้า แม้ว่าอาหารทั้งหมดจะได้รับการแจกจ่ายจนหมดแล้วก็ตาม แม่สุกรที่มีตัวรับสัญญาณไม่ทราบชื่อสามารถผ่านเข้าสถานีได้ ในระหว่างเวลาที่ไม่ได้ใช้งาน สถานีจะยังคงปิดอยู่
- **กราฟการป้อนอาหารเริ่มต้น:** หากแม่สุกรไม่ได้รับการลงทะเบียนในระหว่างการย้ายเข้า (มีตัวรับสัญญาณไม่ทราบชื่อ) จะไม่มีการกำหนดกราฟการป้อนอาหารให้ ระบบจะจัดเตรียมอาหารให้ตามกราฟการป้อนอาหารเริ่มต้นที่เลือกไว้ที่นี่
- **ค่าจำกัดการป้อนอาหาร:** แม่สุกรที่ทานอาหารอย่างน้อยเป็นเปอร์เซ็นต์ของบันทึกรายวันที่กำหนดไว้ที่นี่จะได้รับการพิจารณาว่าทานอาหารแล้ว
- **เวลาหยุดชั่วคราวสูงสุด:** หากแอปพลิเคชันไม่ทำงานเป็นเวลานานกว่าที่ตั้งไว้ (หยุดหรือเกิดข้อผิดพลาด) ระบบจะส่งสัญญาณเตือนหรือคำเตือน (ขึ้นอยู่กับว่าตั้ง "เวลาหยุดชั่วคราวสูงสุดของการดำเนินการ" ไว้อย่างไร) หากตั้งเวลาไว้ที่ 0 นาที จะไม่มีเวลาหยุดชั่วคราวสูงสุด

- อาจตั้ง เวลาหยุดชั่วคราวสูงสุดของการดำเนินการ เป็นสัญญาณเตือน ค่าเตือน หรือไม่ต้องดำเนินการเลย ("ไม่ใช่")
- **การตรวจสอบแผงกันแสงไฟ:**
กำหนดจำนวนแม่สุกรที่ต้องได้รับการระบุด้วยเซ็นเซอร์ตรงทางเข้าเพื่อสร้างการแจ้งเตือน
- **น้ำหนักสุกรขั้นต่ำ:** น้ำหนักสุกรขั้นต่ำที่เครื่องชั่งจะเริ่มทำการชั่ง
- **น้ำหนักสุกรสูงสุด:** น้ำหนักสุกรสูงสุดที่เครื่องชั่งสามารถทำการชั่งได้
- **ระยะเวลาการชั่ง:** ระยะเวลาที่แม่สุกรต้องยืนอยู่บนเครื่องชั่งเพื่อให้บันทึกข้อมูลน้ำหนักได้

4.3 สถานี

การตั้งค่าแอปพลิเคชัน: Callmatic ขา

ทั่วไป **สถานี** การตั้งตัวแม่สุกร จันตุ การแก้ปัญหา เครื่องตรวจสอบอุณหภูมิแม่สุกร อุปกรณ์การเลี้ยง อุปกรณ์ประมง อุปกรณ์รักษา เวลาที่กำหนด

การตั้งค่าเครื่องและเครื่องวัด

โปรแกรมการทำงานที่ตำแหน่งนี้หรือต่ำกว่าตำแหน่งนี้:



ประเภท	การตั้งค่าเครื่อง	ข้อมูลอื่นที่ไม่ได้รับอาหารออกอีกไม่มี	ตัวอ่านน้ำหนัก	เครื่องแม่สุกร 1	เครื่องแม่สุกร 2	เครื่องแม่สุกร 3				
เวลาเปิดประตูใหม่ ถัดจาก	เวลาเริ่มเซ็นเซอร์ทางเข้า หลังจาก	การตั้งค่าเครื่อง	จำนวนสูงสุดของสัตว์ที่อยู่ใน การตั้งค่าเครื่อง	ย้ายคอก	วันที่ไม่ได้ให้อาหาร จนเสร็จวัน	เวลาออกจากสถานี	เวลาการล็อคประตู	ระยะเวลาเปิด	ระยะเวลาเปิด	ระยะเวลาเปิด
Callmatic ขา	30 s	30 s	เลือกคอกคอกไปฝั่งใด...		เลือกคอกหรือปรับ...	30 s	60 s	0.3 s	-	-
Callmatic ขา	30 s	30 s	เลือกคอกคอกไปฝั่งใด...		เลือกคอกหรือปรับ...	30 s	60 s	0.3 s	-	-

บันทึก ยกเลิก

- **ประตู**
เวลาที่ประตูจะเปิดอีกครั้ง:
เวลาเปิดประตูจะเริ่มนับเมื่อบานพับปิดเมื่อเวลาหลังจากการป้อนอาหารสิ้นสุดลง
หลังจากถึงเวลาเปิดประตู
ประตูทางเข้าจะเปิดและแม่สุกรตัวถัดไปก็จะสามารถเข้าสู่สถานีได้
ซึ่งจะช่วยให้แม่สุกรค่อยๆ ออกจากสถานีหลังจากทานอาหารเสร็จแล้วได้ see chapter 1.8
"รอบการป้อนอาหาร"
ป้อนเวลาหลังจากการป้อนอาหารและความเร็วในการทานอาหารได้ในแท็บ "พาริตี" see
chapter 4.5 "พาริตี"
ไม่สนใจเซ็นเซอร์ทางเข้าหลังจาก: หลังจากเวลาที่กำหนดไว้ที่นี่
เซ็นเซอร์ทางเข้าจะได้รับการละเว้น
แผงกันแสงไฟที่ทางเข้าสถานีจะไม่ตอบสนองหากแม่สุกรในสถานีเดินย้อนกลับเข้ามา
เวลาจะเริ่มนับจากการเติมส่วนผสมครั้งแรก

- **ตัวเลือก**

คอกที่เลือก: คอกนี้เป็นคอกที่แม่สุกรตัวเลือกจะได้รับการนำทางไป
ต้องมีการติดตั้งยูนิต์คัดเลือกว่าที่สถานีเพื่อใช้งานตามจุดประสงค์นี้

จำนวนสุกรสูงสุดในคอกที่เลือก:

เพื่อเป็นการป้องกันไม่ให้มีสุกรอยู่ในคอกที่เลือกมากเกินไป

ให้ป้อนจำนวนสุกรสูงสุดสำหรับคอกที่เลือกไว้ที่นี่

กำหนดเกณฑ์ที่ทำให้ไม่สามารถเลือกแม่สุกรได้ เนื่องจากคอกที่เลือกไว้เต็ม ได้ที่ด้านล่าง
"การคัดเลือกไม่สามารถทำได้" see chapter 4.6 "การแก้ไขปัญหา"

- **การย้ายสุกรที่ไม่ทานอาหารโดยอัตโนมัติ**

ย้ายคอก: คอกนี้เป็นคอกที่จะย้ายแม่สุกรเข้ามา

หากแม่สุกรตัวดังกล่าวไม่ได้ทานอาหารตามจำนวนวันที่กำหนดไว้
("วันที่ไม่ได้ให้อาหารจนถึงวันย้าย")

วันที่ไม่ทานอาหารจนต้องย้าย: จำนวนวันที่แม่สุกรไม่ทานอาหาร
อันเป็นผลให้ต้องย้ายแม่สุกรเข้ามาใน "ย้ายคอก"

- **ตัวอ่านป้ายแท็ก**

เวลาออกจากสถานี:

เวลานี้จะเริ่มต้นเมื่อไม่มีการตรวจพบตัวรับสัญญาณในระหว่างเวลาการป้อนอาหารหรือเวลา
หลังจากการป้อนอาหาร หลังจาก "เวลาออกจากสถานี"

ตัวควบคุมจะพิจารณาว่าไม่มีแม่สุกรอยู่ในสถานีและจะเปิดประตูทางเข้าให้แม่สุกรตัวถัดไป
หากมีการตรวจพบตัวรับสัญญาณอีกครั้งใน "เวลาออกจากสถานี"

เวลาจะได้รับการรีเซ็ตและเริ่มต้นอีกครั้งตามเงื่อนไขเดียวกัน see chapter 1.8
"รอบการป้อนอาหาร"

เวลาล็อกประตู: แม่สุกรเข้ามาในสถานี และแทรกผ่านแผงกันแสงไฟในพื้นที่ทางเข้า

ประตูทางเข้าปิด เมื่อไม่มีการกันแสงไฟ เวลาล็อกประตูจะเริ่มต้น

ระบบต้องระบุตัวรับสัญญาณภายในช่วงเวลานี้ หากไม่มีการระบุ เวลาเปิดประตูจะเริ่มต้น

- **อุปกรณ์ฉีด**

ระยะเวลาการฉีด:

ใช้พารามิเตอร์นี้เพื่อกำหนดระยะเวลาการฉีดของอุปกรณ์ฉีดแต่ละตัวสำหรับการมาร์กสี
โดยมีหน่วยเป็นวินาที

4.4 การเติมส่วนผสม

การตั้งค่าแอปพลิเคชันปัจจุบัน: Callmatic ขา

ทั่วไป สถานะ **การเติมส่วนผสม** จัดดู สถานะปัญหา เครื่องตรวจจับสูตรโดยอัตโนมัติ กฎการปิดแยก กฎสารปรุงแต่ง กฎการรักษา เวลาที่กำหนด

การตั้งค่าของเครื่องเติมส่วนผสม

โปรแกรมการทำงานที่ตำแหน่งนี้หรือต่ำกว่าตำแหน่งนี้: เลือกแบบกลุ่ม

🖨 คัดลอกการตั้งค่า...

ช่วง	ปริมาณต่อ ลิตร	หน่วยการเติมส่วนผสม 1			Dosing duration	ปริมาณต่อ ลิตร	หน่วยการเติมส่วนผสม 2			Dosing duration	หน่วยการเติมส่วนผสมแร่ธาตุ					
		หยุดการทำงาน	ส่วนผสม				หยุดการทำงาน	ส่วนผสม			ส่วนผสม	หยุดการทำงาน	เวลาต่ำสุด สำหรับการเติม ส่วนผสม	ความเร็ว	Cali	
Callmatic ขา	750 ms	80 น.	☐		1,000 ms	-	☐		-	-	-	☐		-	-	-
Callmatic ข้าง	750 ms	80 น.	☐		1,000 ms	-	☐		-	-	-	☐		-	-	-

✓ บันทึก ✕ ยกเลิก

- **วาล์วน้ำ**

ช่วง: ช่วงเปิดของวาล์วน้ำจะเป็นตัวพิจารณาว่าจะเพิ่มน้ำลงในอาหารแห้งมากเท่าไร

- **หน่วยการเติมส่วนผสม**

ป้อนปริมาณอาหารที่จ่ายลงในรางจากฮอปเปอร์ด้านล่าง **ปริมาณต่อซีฟร**

หยุดการทำงาน:

ทำเครื่องหมายที่ช่องด้านล่างพารามิเตอร์นี้เพื่อปิดใช้งานฮอปเปอร์ในทันทีที่ว่าง

ส่วนผสม หมายถึงส่วนประกอบของอาหารที่จัดเตรียมให้โดยฮอปเปอร์

ข้อมูลนี้ต้องตรงกันกับส่วนประกอบของอาหารที่ระบุไว้ในกราฟการป้อนอาหาร

- **หน่วยการเติมส่วนผสมแร่ธาตุ**

ส่วนผสม หมายถึงส่วนประกอบในหน่วยการเติมส่วนผสมแร่ธาตุ

กำหนดการเปิดใช้งานการเติมส่วนผสมแร่ธาตุจากข้อมูลกราฟการป้อนอาหาร

หรือในหมวดหมู่ "กิจกรรม" ในโปรแกรมจัดการแม่สุกร โปรดดูคู่มือ "BigFarmNet Manager – โปรแกรมจัดการแม่สุกร"

หยุดการทำงาน:

ทำเครื่องหมายที่ช่องด้านล่างพารามิเตอร์นี้เพื่อปิดใช้งานฮอปเปอร์ในทันทีที่ว่าง

เวลาต่ำสุดสำหรับการเติมส่วนผสม: กำหนดด้านล่าง

"เวลาต่ำสุดสำหรับการเติมส่วนผสม"

ถึงระยะเวลาที่สั้นเกินไปสำหรับการเติมส่วนผสมสองครั้งควรจะได้รับการจัดกลุ่มรวมเป็นครั้งเดียว

ความเร็ว: กำหนดความเร็วการจ่ายแร่ธาตุที่ด้านล่าง "ความเร็ว"

- **HydroMix Callmatic**

ส่วนผสม **HydroMix** หมายถึงส่วนผสมที่จ่ายออกไป

การตรวจสอบเซ็นเซอร์:

การเติมส่วนผสมครั้งแรกจะเกิดขึ้นก็ต่อเมื่อเซ็นเซอร์ที่รายงานว่า "ว่างเปล่า"

4.5 พาริตี

การตั้งค่าอาหารอัตโนมัติเบื้องต้น: Callmatic ขาว

ทั่วไป สถานะ การเติมส่วนผสม **ขั้นสูง** การแก้ปัญหา เครื่องจักรอัตโนมัติเสริม กฎการคัดแยก กฎการปรุงแต่ง กฎการรักษา เวลาที่กำหนด

การตั้งค่าการตั้งค่า

โปรแกรมการทำงานที่ด้านหน้าหรือต่ำกว่าด้านหน้า:

ขั้นสูง < 2				ขั้นสูง 2				ขั้นสูง 3				ขั้นสูง > 3		
เริ่มต้นความเร็วการกิน	จบความเร็วการกิน	เปลี่ยนแปลงทั้งหมด	หลังจากให้อาหาร	เริ่มต้นความเร็วการกิน	จบความเร็วการกิน	เปลี่ยนแปลงทั้งหมด	หลังจากให้อาหาร	เริ่มต้นความเร็วการกิน	จบความเร็วการกิน	เปลี่ยนแปลงทั้งหมด	หลังจากให้อาหาร	เริ่มต้นความเร็วการกิน	จบความเร็วการกิน	เปลี่ยนแปลงทั้งหมด
Callmatic ขาว	13 s/100g	26 s/100g	50.0 %	240 s	12 s/100g	24 s/100g	50.0 %	210 s	11 s/100g	22 s/100g	50.0 %	180 s	10 s/100g	20 s/100g
Callmatic ขาว	13 s/100g	26 s/100g	50.0 %	240 s	12 s/100g	24 s/100g	50.0 %	210 s	11 s/100g	22 s/100g	50.0 %	180 s	10 s/100g	20 s/100g

ใช้แท็บนี้เพื่อกำหนดความเร็วในการกินและเวลาหลังจากการป้อนอาหารจากข้อมูลพาริตี (จำนวนครอก) โดยทั่วไปแล้ว ความเร็วในการกินของแม่สุกรจะเพิ่มขึ้นด้วยจำนวนครอก แม่สุกรที่อายุน้อยควรมีเวลากินมากกว่าแม่สุกรที่มีอายุมาก

ในตัวอย่างข้างต้น แม่สุกรที่มีลูกน้อยกว่า 2 ครอก (พาริตี < 2) จะได้รับอาหาร 100 ก. ต่อ 13 วินาทีในตอนเริ่มต้น (เริ่มต้นความเร็วการกิน) การจ่ายอาหารจะค่อยๆ

ช้าลงอย่างต่อเนื่องจนเหลือ 100 ก. ต่อ 26 วินาที (จบความเร็วการกิน) จนกว่า 50% ของปริมาณอาหารที่กำหนดไว้จะได้รับการจ่ายออกไป (เปลี่ยนแปลงทั้งหมด)

หลังจากให้อาหาร จะเริ่มต้นหลังจากปริมาณอาหารทั้งหมดได้รับการจ่ายออกไปแล้ว

เวลานี้ต้องยาวนานพอที่จะให้แม่สุกรทานอาหารในรางจนหมด หลังจากเวลาการป้อนอาหารรางจะปิดและประตูทางเข้าจะเปิดให้แม่สุกรตัวถัดไป

4.6 การแก้ไขปัญหา

การตั้งค่าแอปพลิเคชันเบื้องต้น Callmatic ขา

ทั่วไป

สถานะ

การเพิ่มส่วนเสริม

จัดคิว

สถานะปัญหา

เครื่องตรวจจับตุ๊กตาอัตโนมัติ

กฎการคัดแยก

กฎสายปรางค์

กฎการศึกษา

เวลาที่กำหนด

การตั้งค่าการแจ้งเตือน

โปรแกรมการทำงานที่ตำแหน่งนี้หรือตำแหน่งอื่น:

เลือกแบบกลุ่ม

ตกลงการตั้งค่า...

สัญญาณเตือนแม่สุกร	กราฟอาหารไม่ถูกต้อง	วงจรถัด	การเลี้ยงดู	การคัดเลือกไม่สามารถทำได้	ตัวรับสัญญาณในหน่วย
สถานะข้อความ	สถานะข้อความ	หมายเลขของวงจร	แยกวงจรถัด	หน่วยเวลาข้ามวงจร	ปฏิบัติตามกติก
Callmatic ขา	ไม่ใช่	การเตือนภัย	3		
Callmatic ขา	ไม่ใช่	การเตือนภัย	3		

✓ บันทึก

✗ ยกเลิก

- สัญญาณเตือนแม่สุกร**

สัญญาณเตือนแม่สุกรหมายถึงแม่สุกรที่ไม่ได้ทานป้อนส่วนรายวันที่กำหนดให้

ขีดจำกัดการป้อนอาหาร:

หากแม่สุกรยังคงทานอาหารน้อยกว่าขีดจำกัดการป้อนอาหารเมื่อหมดวัน

แม่สุกรตัวดังกล่าวจะได้รับการกำหนดเป็นแม่สุกรที่มีสัญญาณเตือน

กำหนดประเภทของข้อความที่จะแจ้งในส่วนของสัญญาณเตือนแม่สุกรที่ด้านล่าง

"สถานะข้อความ"

อาจตั้ง **ข้อความสถานะ** เป็นสัญญาณเตือน ค่าเตือน หรือไม่ต้องดำเนินการเลย ("ไม่ใช่")

- กราฟอาหารไม่ถูกต้อง**

ปัญหานี้จะเกิดขึ้นเมื่อแม่สุกรได้รับการป้อนอาหารตามกราฟการป้อนอาหารที่ไม่ได้รับการกำหนดไว้ หรือไม่ได้รับการกำหนดไว้อย่างถูกต้อง ประเภทการป้อนอาหาร (ส่วนประกอบ)

ที่ไม่สามารถทำการจ่ายที่สถานีได้เนื่องด้วยเหตุผลทางด้านเทคนิค

จะได้รับการกำหนดไว้ในกราฟการป้อนอาหารในกรณีดังกล่าว ตัวอย่างเช่น

อาจไม่มีส่วนประกอบดังกล่าวในฮ็อปปเปอร์ของสถานี

โปรดดูคู่มือ "BigFarmNet Manager – โปรแกรมจัดการแม่สุกร"

เพื่อดูคำแนะนำเกี่ยวกับวิธีการกำหนดกราฟการป้อนอาหาร

อาจตั้ง **ข้อความสถานะ** เป็นสัญญาณเตือน ค่าเตือน หรือไม่ต้องดำเนินการเลย ("ไม่ใช่")

- **วงจรสุกร**

สุกรที่วนไปมาหมายถึงแม่สุกรที่ย้อนกลับมาที่สถานีเรื่อยๆ
แม้ว่าจะไม่มีสิทธิ์ได้รับอาหารแล้วก็ตาม

กำหนดสุกรที่วนไปมาจากข้อมูล **หมายเลขของวงจร** (การเข้า)

คุณอาจ **แยกวงจรสุกร** หากมีการติดตั้งยูนิตคัดเลือก

หน่วงเวลาข้ามวงจร: ประตูทางเข้าจะเปิดในทันทีที่สุกรที่วนไปมาเข้ามาในสถานี
หากไม่มีการเปิดใช้งานตัวเลือกนี้ ประตูจะเปิดหลังจากเวลาเปิดประตูสิ้นสุดลง

- **การเลี้ยงดู**

ปฏิเสธตัวที่ดัน: หากแม่สุกรผลักแม่สุกรตัวอื่นให้ออกจากสถานี ESF "แม่สุกรที่ผลักตัวอื่น"
นี้จะไม่ได้รับอาหาร

- **การคัดเลือกไม่สามารถทำได้**

หากไม่สามารถเลือกแม่สุกรได้เนื่องจากคอกที่เลือกไว้เต็ม

แม่สุกรตัวดังกล่าวจะได้รับการมาร์กไว้ด้วย **เครื่องพ่นสีสเปรย์** โปรดดูพารามิเตอร์
"การคัดเลือก" ใน chapter 4.3 "สถานี"

- **ตัวรับสัญญาณไม่ทราบชื่อ**

หากแม่สุกรและตัวรับสัญญาณไม่ได้รับการระบุไว้ในโปรแกรมจัดการแม่สุกร

สถานีจะพิจารณาว่าไม่รู้จักตัวรับสัญญาณนี้

ใช้งานตัวเลือกต่อไปนี้กับแม่สุกรที่มีตัวรับสัญญาณที่ไม่รู้จัก:

- มาร์กแม่สุกรตัวดังกล่าวด้วย **เครื่องพ่นสีสเปรย์**
- กำหนดประเภทของข้อความ (สัญญาณเตือน คำเตือน หรือไม่มีข้อความ "ไม่ใช่")
ด้านล่าง **ข้อความสถานะ**
- เลือกว่าแม่สุกรควรได้รับการเลือกและ/
หรือการป้อนอาหารจากข้อมูลกราฟการป้อนอาหารเริ่มต้นด้านล่าง
ปฏิกิริยาตอบสนอง



ควรเลือกประเภทข้อความ "Alarm" (สัญญาณเตือน)
สำหรับข้อผิดพลาดที่อาจมีผลสืบเนื่องร้ายแรง

4.7 ตัวตรวจจับความร้อน

การตั้งค่าแอปพลิเคชัน Callmatic ขา

ทั่วไป สถานะ การตั้งค่าส่วนเสริม จักรู การแก้ไขข้อมูล **เครื่องตรวจจับอุณหภูมิอัตโนมัติ** กฎการตัดแยก กฎสายป่วงแต่ง กฎการพักยา เวลาที่กำหนด

การตั้งค่าของแอปพลิเคชัน

ไปจนหมดการทำงานที่ตำแหน่งนี้หรือต่ำกว่าตำแหน่งนี้:

รูปแบบการตรวจจับ	ปีนเท้าเวลาหัวท้าย	โครงสร้างขยายเวลา	การกระทำ	ชนิดเหตุการณ์	เครื่องแม่เหล็ก	จำนวนการเข้าเยี่ยม	ระยะเวลาการเข้าเยี่ยม	การเริ่มต้นระยะเวลาเข้าเยี่ยม	ระยะเวลาเครื่องแม่เหล็ก 1	ระยะเวลาเครื่องแม่เหล็ก 2
Callmatic ขา	โหมดการนับ	5 s	24 h	การตัดแยก	การเตือนภัย	เครื่องแม่เหล็ก 1	5	40 s	120 s	0.3 s
☒ (Select All) ☒ โหมดการนับ ☒ โหมดเวลา OK ยกเลิก										

บันทึก ยกเลิก

- **โหมดตรวจสอบ**
ใช้งานตัวเลือกต่อไปนี้เพื่อตรวจหาแม่สุกรที่ส่งกลับข้อมูลความร้อน:
 - "โหมดการนับ": ตัวตรวจจับความร้อนต้องระบุแม่สุกรหลายครั้งต่อวัน
 - "โหมดเวลา":
สายอากาศของตัวตรวจจับความร้อนต้องระบุแม่สุกรในระยะเวลาที่กำหนด
 - "เลือกทั้งหมด": เปิดใช้งานทั้ง "โหมดการนับ" และ "โหมดเวลา"
- **ป้ายแท็กเวลาหัวท้าย:** หากมีการอ่านตัวรับสัญญาณสองครั้งในระหว่างเวลานี้ ระบบจะนับเป็นการเข้าครั้งเดียว หรือช่วงระยะเวลาเดียว
- **โครงสร้างขยายเวลา:**
พารามิเตอร์ที่ระบุแม่สุกรที่ส่งกลับข้อมูลความร้อนต้องได้รับการยอมรับในเวลานี้
- **การกระทำ** จะเป็นตัวกำหนดว่าจะเกิดอะไรขึ้นกับแม่สุกรที่ส่งกลับข้อมูลความร้อน:
 - "Information" (ข้อมูล): โปรแกรมจัดการแม่สุกรจะสร้างกิจกรรมขึ้นหนึ่งอย่าง หลังการตรวจจับความร้อน แม่สุกรจะได้รับการคัดกรองตามตัวกรอง "กิจกรรม"
 - "Color" (สี): เครื่องพ่นสีสเปรย์ในตัวตรวจจับความร้อนจะทำการมาร์กตัวแม่สุกร
 - "Selection" (การคัดเลือก): แม่สุกรจะได้รับการเลือกในครั้งถัดไปที่เข้ามาที่สถานี ESF
 - "Select all" (เลือกทั้งหมด): เปิดใช้งานสถานีทั้งหมด
- อาจตั้ง **ชนิดเหตุการณ์** เป็นสัญญาณเตือน ค่าเตือน หรือไม่ต้องดำเนินการเลย ("ไม่ใช่")
- **เครื่องพ่นสีสเปรย์:** เลือกเครื่องพ่นสีสเปรย์ที่ต้องการใช้หนึ่งชิ้นหรือทั้งหมด
- **จำนวนการเข้าเยี่ยม:**
หากตัวตรวจจับความร้อนพบจำนวนการเข้าสูงกว่าที่ระบุไว้ในช่วงเวลาที่ระบุ แสดงว่าแม่สุกรอาจส่งกลับข้อมูลความร้อนเข้ามาแล้ว

- **ระยะเวลาต่ำสุดการเข้าเยี่ยม:** หากแม่สุกรอยู่ในสถานีนานกว่าระยะเวลาการเข้าชั้นต่ำจะถือเป็นการเข้าหนึ่งครั้ง
- **เกณฑ์ระยะเวลาการเข้า:** หากตัวตรวจจับความร้อนระบุตัวแม่สุกรนานเกินกว่า "เกณฑ์ระยะเวลาการเข้า" ที่กำหนดไว้ แสดงว่าแม่สุกรอาจส่งกลับข้อมูลความร้อนเข้ามาแล้ว
- **ระยะเวลาเครื่องฟนสเปร์ย**

ตัวอย่างของการระบุแม่สุกรโดยการส่งกลับเป็นข้อมูลความร้อน

ต้องกำหนดพารามิเตอร์ต่อไปนี้:

- โหมดตรวจสอบ = ทั้งคู่ (โหมดการนับและโหมดเวลา)
- ป้ายแท็กเวลาหัวท้าย = 5 วินาที
- โครงสร้างขยายเวลา = 24 ชั่วโมง
- จำนวนการเข้าเยี่ยม = 5 ครั้ง
- ระยะเวลาต่ำสุดการเข้าเยี่ยม = 40 วินาที
- เกณฑ์ระยะเวลาการเข้า = 260 วินาที

วันที่	เวลา	แม่สุกร	เวลาอ่าน (วินาที)	การคำนวณของซอฟต์แวร์	การประเมินผล
01-01	00:10:05	100	4	1 ครั้ง	ไม่ ไม่ถึงระยะเวลาการเข้าชั้นต่ำ
01-01	0:10:12	100	8	15 วินาที	
1:01	0:10:26	100	30	1 ครั้ง 30 วินาที	ไม่ ไม่ถึงระยะเวลาการเข้าชั้นต่ำ
01-01	0:11:01	100	8	1 ครั้ง	ใช่ ถึงระยะเวลาการเข้าชั้นต่ำ
01-01	0:11:12	100	22	48 วินาที	
01-01	0:11:37	100	12		
ตรวจสอบ: เกณฑ์ระยะเวลาการเข้า: 49 วินาที -> ไม่ จำนวนการเข้า: 1 -> ไม่					
01-01	6:33:33	100	10	1 ครั้ง	ใช่ ถึงระยะเวลาการเข้าชั้นต่ำ
01-01	6:33:36	100	20	56 วินาที	
01-01	6:33:59	100	30		
ตรวจสอบ: เกณฑ์ระยะเวลาการเข้า: 104 วินาที -> ไม่ จำนวนการเข้า: 2 -> ไม่					
01-01	11:30:30	100	5	1 ครั้ง 5 วินาที	ไม่ ไม่ถึงระยะเวลาการเข้าชั้นต่ำ
01-01	11:30:41	100	20	1 ครั้ง 20 วินาที	
01-01	11:31:30	100	10	1 ครั้ง 10 วินาที	

01-01	12:45:45	100	30	1 ครั้ง	ใช่ ถึงระยะเวลาการเข้า ชั้นต่ำ
01-01	12:46:19	100	30	64 วินาที	
ตรวจสอบ: เกณฑ์ระยะเวลาการเข้า: 208 วินาที -> ไม่ จำนวนการเข้า: 3 -> ไม่					
01-01	16:06:20	100	30	1 ครั้ง	ใช่ ถึงระยะเวลาการเข้า ชั้นต่ำ
01-01	16:06:54	100	20	54 วินาที	
ตรวจสอบ: เกณฑ์ระยะเวลาการเข้า: 262 วินาที -> ใช่ จำนวนการเข้า: 4 -> ไม่					
ตรงตามเกณฑ์สำหรับระยะเวลาการเข้า = แม่สุกรที่มีความร้อน					

4.8 กฎการคัดแยก

กำหนดการตั้งค่าในการเลือกแม่สุกรโดยทั่วไปจากเกณฑ์เฉพาะด้านล่างแท็บ "กฎการคัดแยก" กฎการคัดแยกจะนำไปปรับใช้กับแม่สุกรที่ตั้งท้องโดยเฉพาะ

1. คลิก "เพิ่ม"

ช่องการป้อนข้อมูลสำหรับกฎการคัดแยกสามารถใช้งานได้แล้ว

2. กำหนดการตั้งค่าโดยการคลิกที่ช่องการป้อนข้อมูลของพารามิเตอร์ที่สอดคล้องกันโดยตรง:

- a) เปิดใช้งานกฎโดยการทำเครื่องหมายที่ช่องด้านล่าง
เปิดใช้งานกฎการทำงานอยู่หรือไม่
 - b) ป้อน **ชื่อ** ให้กฎ
 - c) ตั้งวันที่ (วันที่เริ่มต้น) เพื่อเริ่มต้นปรับใช้กฎ
 - d) ป้อนจำนวนของ **การเกิดซ้ำในสัปดาห์** เริ่มต้นด้วยวันที่เริ่มต้น
 - e) กำหนดระยะเวลา (จาก - ไปยัง) ของ **สถานะในวัน** ที่แม่สุกรต้องได้รับการเลือก
 - f) หากคุณทำเครื่องหมายที่ช่อง **ถาวร** แม่สุกรจะได้รับการเลือกในแต่ละครั้งที่เข้ามา หากคุณไม่ได้ทำเครื่องหมายที่ช่องดังกล่าว หรือนำเครื่องหมายออก แม่สุกรจะได้รับเลือกเฉพาะในครั้งแรกที่เข้ามาเท่านั้น
 - g) หากคุณทำเครื่องหมายที่ช่อง **เลือก** แม่สุกรจะได้รับการเลือกทำได้เพียงมาร์กแม่สุกรเท่านั้น
 - h) เลือก**เครื่องฟนีสเปรย์**อย่างน้อยหนึ่งชิ้นเพื่อมาร์กแม่สุกร จำนวนเครื่องฟนีสเปรย์ต้องได้รับการระบุไว้ล่วงหน้าในตัวเขียนคำสั่ง see chapter 3.1 "การเพิ่มและการกำหนดค่าคอมพิวเตอร์ควบคุม"
3. หากต้องการปิดใช้งานกฎ ให้หน้าเครื่องหมายออกจากช่องที่อยู่ติดกับ "เปิดใช้งานกฎการทำงานอยู่หรือไม่"
4. หากต้องการลบกฎออกจากรายการโดยสิ้นเชิง ให้คลิกที่กฎเพื่อเลือก แล้วคลิก "ลบออก"

ตัวอย่างของกฎการคัดแยก

แม่สุกรที่ตรงตามเกณฑ์ควรได้รับการเลือกจากกลุ่มเป็นประจำในช่วงสัปดาห์เพื่อรับการฉีดวัคซีน:

- ในวันพุธ เช่น วันที่รับการฉีดวัคซีน (วันเริ่มงาน)
- ทุกสัปดาห์อื่น (การเกิดซ้ำในสัปดาห์)
- ระหว่างวันที่ 65 และ 79 ของการตั้งท้อง / ผสมพันธุ์ (สถานะในวันจาก - ไปยัง)

หลังจากตั้งค่าพารามิเตอร์ทั้งหมดแล้ว ซอฟต์แวร์จะตรวจหาแม่สุกรที่มีวันที่สถานะระหว่างวันที่ 65 และ 79 จากรายการแม่สุกร โดยเริ่มจากวันที่เริ่มต้นแล้วในทุกๆ สองสัปดาห์

แล้วทำการเลือกแม่สุกรที่ตรงตามเกณฑ์

ไม่จำเป็นต้องมีลำดับการเลือกเพิ่มเติมในโปรแกรมจัดการแม่สุกรในส่วน of แม่สุกรเหล่านี้

4.9 กฎวัตถุเจอบน

กำหนดการตั้งค่าให้กับการดูแลจัดการวัตถุเจอบนที่ด้านล่างแท็บ "กฎวัตถุเจอบน"

1. คลิก "เพิ่ม"

ช่องการป้อนข้อมูลสำหรับวัตถุเจอบนสามารถใช้งานได้แล้ว

การตั้งค่าแอปพลิเคชันปัจจุบัน: Callmatic ขว

กฎวัตถุเจอบน

โปรดกรอกข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับวัตถุเจอบน:

เลือกแบบกลุ่ม:

คลิกเพื่อดูการตั้งค่า...

เปิดใช้งานกฎการทำงานอยู่หรือไม่	ชื่อ	วันเริ่มงาน	สถานะวัน เข้าออก	สถานะวันที่ เข้า ไปยัง	สถานะ	ปริมาณยา	ปริมาณต่อบูต	จำนวนเก็บล
☐	คอลมบยกลุ่ม (Callmatic ขว, Callmatic ขว)							

+ เพิ่ม - ลบออก

บันทึก ยกเลิก

2. กำหนดการตั้งค่าโดยการคลิกที่ช่องการป้อนข้อมูลของพารามิเตอร์ที่สอดคล้องกันโดยตรง:

การตั้งค่าแอปพลิเคชันปัจจุบัน: Callmatic ขว

กฎวัตถุเจอบน

โปรดกรอกข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับวัตถุเจอบน:

เลือกแบบกลุ่ม:

คลิกเพื่อดูการตั้งค่า...

เปิดใช้งานกฎการทำงานอยู่หรือไม่	ชื่อ	วันเริ่มงาน	สถานะวัน เข้าออก	สถานะวันที่ เข้า ไปยัง	สถานะ	ปริมาณยา	ปริมาณต่อบูต	จำนวนเก็บล
☐	กฎวัตถุเจอบน (Callmatic ขว, Callmatic ขว)	จ. 06.11.2560	110	120	วัตถุเจอบน	1	ก./สัปดาห์	
☒	กฎวัตถุเจอบน	จ. 06.11.2560	110	120	วัตถุเจอบน	1	ก./สัปดาห์	

+ เพิ่ม - ลบออก

บันทึก ยกเลิก

- เปิดใช้งานกฎโดยการทำเครื่องหมายที่ช่องด้านล่าง
เปิดใช้งานกฎการทำงานอยู่หรือไม่
- ป้อน ชื่อ ให้กฎ
- ตั้งวันที่ (วันที่เริ่มต้น) ของกฎที่จะปรับใช้
- กำหนดระยะเวลา (จาก - ไปยัง) ของ สถานะในวัน
ของรายการที่แสดงที่จะได้รับวัตถุเจอบน

- e) เลือก **สารเคมี** วัตถุเจือปนต้องได้รับการเพิ่มเป็นส่วนประกอบล่วงหน้า
 - f) กำหนดจำนวนของปริมาณที่ให้ต่อครั้ง (**ปริมาณยาต่อครั้ง**) และ **หน่วยของปริมาณที่ให้ต่อครั้ง**
 - g) และป้อน **จำนวนซาร์จ** ของสารเคมี หากมี
3. หากต้องการปิดใช้งานกฎ ให้นำเครื่องหมายออกจากช่องที่อยู่ติดกับ "เปิดใช้งานกฎการทำงานอยู่หรือไม่"
 4. หากต้องการลบกฎออกจากรายการโดยสิ้นเชิง ให้คลิกที่กฎเพื่อเลือก แล้วคลิก "ลบออก"

4.10 กฎการรักษา

กำหนดการตั้งค่าให้กับการดูแลจัดการด้านการรักษาและ/หรือการฉีดวัคซีนที่ด้านล่างแท็บ "กฎการรักษา"

1. คลิก "เพิ่ม" แล้วเลือกว่าคุณต้องการสร้างกฎการรักษาหรือกฎการฉีดวัคซีน
กฎที่เลือกจะได้รับการสร้างขึ้น และช่องการป้อนข้อมูลที่สัมพันธ์กันจะใช้งานได้
และคุณสามารถสร้างหลายๆ กฎได้ด้วย

การตั้งค่าแอปพลิเคชัน: CallMatic Pro

เมนู: ทั่วไป, สถานะ, การเพิ่มส่วนเสริม, อีเมล, การแก้ไข, เครื่องตรวจวัดอุณหภูมิ, กฎการตั้งค่า, กฎการตั้งค่า, กฎการรักษา, เวลาที่กำหนด

การตั้งค่าและกฎการรักษา

โปรแกรมการทำงานที่ดำเนินการหรือดำเนินการนี้:

เปิดใช้งานกฎการทำงานอยู่หรือไม่	ชื่อ	วันที่เริ่มต้น	สถานะในวัน-จาก	สถานะในวัน-ไปยัง	ชนิด	ยาที่ใช้	การฉีดวัคซีน	ปริมาณยาต่อครั้ง	หน่วยปริมาณที่ให้ส่วนเสริม	จำนวนซาร์จ
☒	คอลเลกชัน (CallMatic Pro, CallMatic Pro)									

ปุ่ม: + เพิ่ม, - ลบออก

ปุ่ม: เพิ่มกฎการรักษาใหม่, เพิ่มกฎการฉีดวัคซีน

ปุ่ม: ✓ บันทึก, ✕ ยกเลิก

2. กำหนดการตั้งค่าโดยการคลิกที่ช่องการป้อนข้อมูลของพารามิเตอร์ที่สอดคล้องกันโดยตรง: ขยับแถบเลื่อนที่ด้านล่างเพื่อดูพารามิเตอร์เพิ่มเติม

การตั้งค่าแอปพลิเคชันปัจจุบัน: Callmatic ขาว

ทำไป สถานะ การตั้งค่าส่วนเสริม จิบตุ การแก้ไขปัญหา เครื่องตรวจจับสนุตรโตเต็มวัย กฎการคัดแยก กฎการป้อนแสง กฎการรักษา เวลาที่กำหนด

การตั้งค่าและการทำงาน

โปรแกรมการทำงานที่คำนวณให้ตรงกับค่าที่กำหนด:

เปิดใช้งานกฎการทำงานอยู่หรือไม่	ชื่อ	วันเริ่มต้น	สถานะในวิน-จาก	สถานะในวิน-ไปยัง	ชนิด	ยาที่ใช้	การฉีดวัคซีน	ปริมาณยาต่อครั้ง	หน่วยปริมาณยาให้ส่วนเสริม	หมายเหตุ
☒	Callmatic (Callmatic ขาว, Callmatic ขาว)									
☒	กฎการรักษา	พ. 16.11.2560	110	120	การรักษาด้วยยา	1	-	1	ก./สัตว์	
☒	กฎการฉีดวัคซีน	พ. 13.11.2560	110	120	การฉีดวัคซีน	-	1	1	ก./สัตว์	

เพิ่ม ... ลบออก

- เปิดใช้งานกฎโดยการทำเครื่องหมายที่ช่องด้านล่าง
เปิดใช้งานกฎการทำงานอยู่หรือไม่
 - ป้อน **ชื่อ** ให้กฎ
 - ตั้งวันที่ (วันที่เริ่มต้น) ของกฎที่จะปรับใช้
 - กำหนดระยะเวลา (จาก - ไปยัง) ของ **สถานะในวัน** ของแม่สุกรที่จะได้รับการรักษา
 - เปลี่ยนประเภทของการรักษาได้ที่ด้านล่าง **ชนิด** หากต้องการ
 - ในส่วนของการรักษาด้วยการให้ยา ให้เลือกยาที่ด้านล่าง **ยารักษาโรค**
ในส่วนของการฉีดวัคซีน ให้เลือกวัคซีนที่ด้านล่าง **การฉีดวัคซีน**
ข้อมูลยาและวัคซีนต้องได้รับการสร้างขึ้นล่วงหน้า โปรดดูบท "สร้างข้อมูลหลัก" ในคู่มือ "BigFarmNet Manager – โปรแกรมจัดการแม่สุกร"
 - กำหนดจำนวนของปริมาณที่ให้ต่อครั้ง (**ปริมาณยาต่อครั้ง**) และ **หน่วยของปริมาณที่ให้ต่อครั้ง**
 - และป้อน **จำนวนซาร์จ** ของยาหรือวัคซีน หากมี
 - ป้อน **เวลาการรอ** หากต้องมีระยะเวลาบล็อกกิ้งหลังจากการให้ยาก่อนที่จะสร้างกิจกรรมต่อไปให้กับแม่สุกร เวลารอนี้จะได้รับการแสดงไว้ในกิจกรรม "ยารักษาโรค" ในกรณีที่มีการรักษามากกว่าหนึ่งรายการ ระยะเวลาบล็อกกิ้งที่นานที่สุดจะได้รับการระบุไว้
 - ป้อน **หมายเลขเอกสาร** หากมี
 - ป้อน **สัตว์แพทย์** หากมี
3. หากต้องการปิดใช้งานกฎ ให้ทำเครื่องหมายออกจากช่องที่อยู่ติดกับ "เปิดใช้งานกฎการทำงานอยู่หรือไม่"

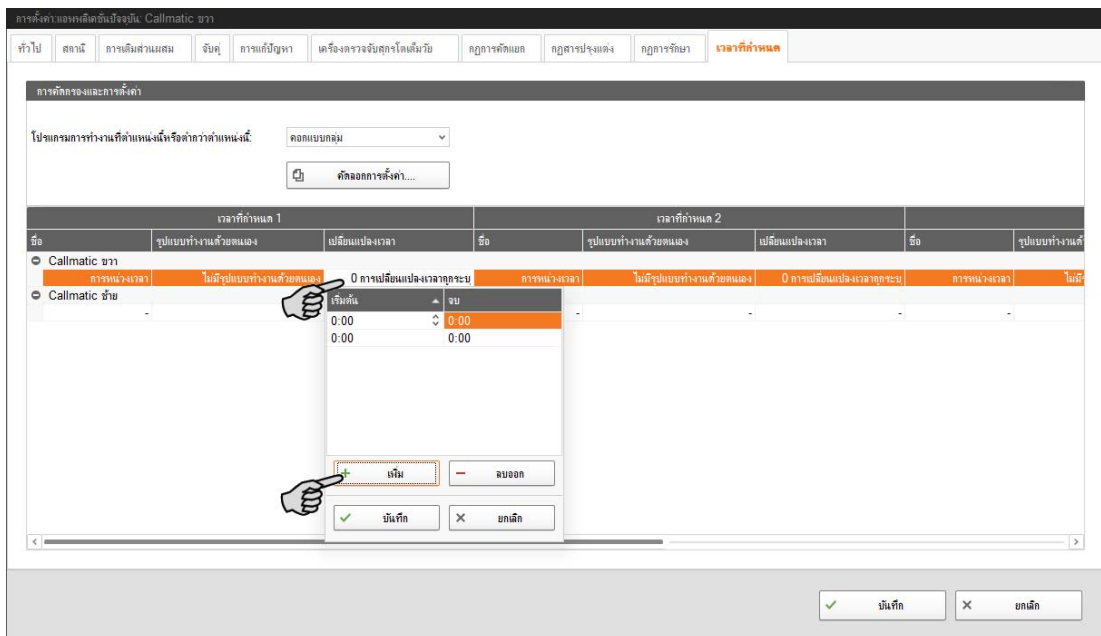
4. หากต้องการลบกฎออกจากรายการโดยสิ้นเชิง ให้คลิกที่กฎเพื่อเลือก แล้วคลิก "ลบออก"

4.11 รีเลย์เวลา

กำหนดการตั้งค่าให้กับจำนวนรีเลย์เวลาที่สร้างที่ด้านล่างแท็บ "รีเลย์เวลา"

1. ป้อน **ชื่อ** ให้รีเลย์เวลา
2. เลือก **โหมด** เพื่อควบคุมรีเลย์ด้วยตัวเอง:
 - ไม่มีโหมดการดำเนินการด้วยตัวเอง
 - สวิตช์รีเลย์เปิดถาวร
 - สวิตช์รีเลย์ปิดถาวร

ยอมรับการตั้งค่าเหล่านี้โดยอัตโนมัติ
3. กำหนด **เปลี่ยนแปลงเวลา**:

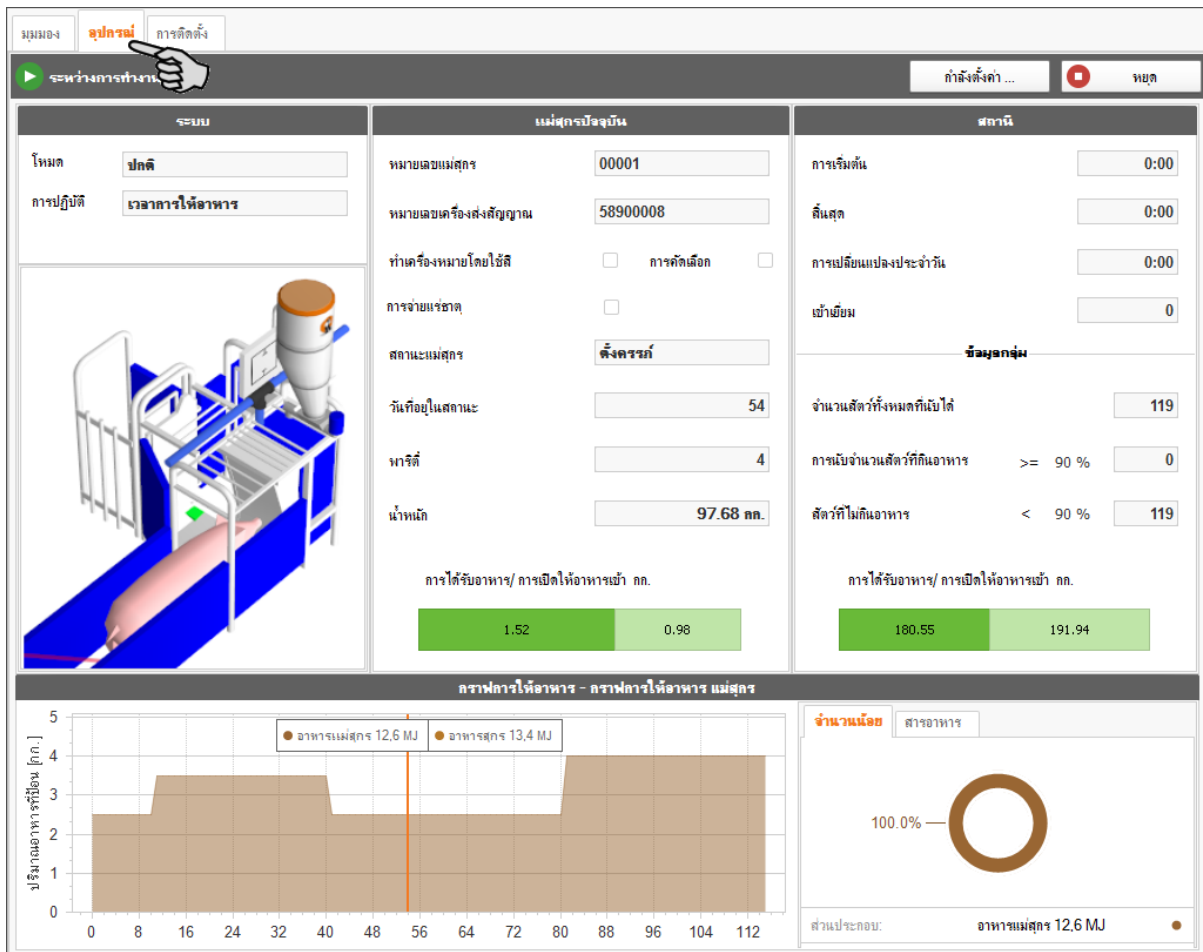


- a) คลิกที่ช่องการป้อนข้อมูลด้านล่าง "เปลี่ยนแปลงเวลา" ซึ่งจะเปิดรายการรื้อปาดาวน์
- b) คลิก "เพิ่ม"
- c) ป้อนเวลาของเวลาหยุดชั่วคราว "เริ่มต้น" และ "จบ"
- d) เพิ่มเวลาการสลับเพิ่มเติม หากมี
- e) คลิก "บันทึก" เพื่อบันทึกการตั้งค่าเหล่านี้

4.12 ดูในแท็บ "อุปกรณ์"

แท็บ "อุปกรณ์" มีมุมมองต่างๆ ที่มีข้อมูลที่เลือกเกี่ยวกับสถานีและแม่สุกรที่อยู่ในสถานี ข้อมูลที่แสดงทั้งหมดได้รับการกำหนดไว้ล่วงหน้าในเมนูการตั้งค่าอื่น เช่น ข้อความการตั้งค่า กราฟการป้อนอาหาร หรือข้อความการย้ายเข้า

ข้อมูลที่แสดงจะได้รับการแสดงเพื่อจุดประสงค์ด้านการให้ข้อมูลเท่านั้น และไม่สามารถทำการแก้ไขในมุมมองนี้ได้



4.12.1 ระบบ

สถานี ESF สามารถใช้งานในโหมด "ปกติ" หรือ "ฝึกฝน"

เพื่อเป็นการช่วยให้แม่สุกรคุ้นเคยกับสถานี

การใช้สถานีในโหมดฝึกฝนในหนึ่งถึงสองวันแรกจะช่วยให้ได้มาก

ใช้เฉพาะโหมดฝึกฝนจนกว่าแม่สุกรตัวแรกจะเข้ามาในสถานีด้วยตัวเองได้ มิฉะนั้น

อาจเกิดการบาดเจ็บจากการเข้ามาพร้อมกันสองตัว หรือบานพับเปิดได้

เนื่องจากเป็นโหมดฝึกฝน บานพับจะเปิดเมื่อมีการกันแสงกันแสงไฟ

และประตูจะปิดก็ต่อเมื่อแม่สุกรได้รับการระบุตัวที่ร่างแล้วเท่านั้น

ฟังก์ชันพิเศษในโหมดฝึกฝน:

- "เวลาล็อกประตู" นานเป็นสองเท่า
- "หลังเวลาให้อาหาร" นานเป็นสองเท่า
- "เวลาเปิดประตู" นานเป็นสองเท่า
- ประตูทางเข้าจะปิดหลังจากมีการตรวจพบตัวรับสัญญาณเท่านั้น
- บานพับเปิดและแม่สุกรจะได้รับอาหารเมื่อแม่สุกรแทรกผ่านแผงกั้นแสงไฟ

4.12.2 แม่สุกรตัวปัจจุบันในสถานี

แม่สุกรปัจจุบัน	
หมายเลขแม่สุกร	00001
หมายเลขเครื่องส่งสัญญาณ	58900008
ทำเครื่องหมายโดยใช้ลิ	☐ การคัดเลือก ☐
การจ่ายแร่ธาตุ	☐
สถานะแม่สุกร	ตั้งครรภ์
วันที่อยู่ในสถานะ	54
พาร์ตี	4
น้ำหนัก	97.68 กก.
การได้รับอาหาร/ การเปิดให้อาหารเข้า กก.	
1.52	0.98

ข้อมูลของแม่สุกรที่อยู่ในสถานีจะได้รับการแสดงไว้ที่ด้านล่าง "แม่สุกรปัจจุบัน"

หากไม่มีการแสดงหมายเลขตัวรับสัญญาณ

แสดงว่าสายอากาศไม่ได้ทำการระบุตัวรับสัญญาณในขณะนั้น ข้อมูลอื่นๆ

ทั้งหมดจะแสดงถึงการเข้าปัจจุบันและการเข้าครั้งล่าสุด

- **หมายเลขแม่สุกร** จะได้รับการกำหนดเมื่อเคลื่อนย้ายสุกร โดยที่แม่สุกรแต่ละตัวจะมีหมายเลขของแม่สุกรที่ไม่ซ้ำกัน
- **หมายเลขเครื่องส่งสัญญาณ** จะได้รับการกำหนดเมื่อเคลื่อนย้ายสุกร โดยที่แม่สุกรแต่ละตัวจะมีหมายเลขของตัวรับสัญญาณไม่ซ้ำกัน สายอากาศจะระบุตัวแม่สุกรจากข้อมูลของตัวรับสัญญาณ
- หากมีการทำเครื่องหมายในช่องที่อยู่ติดกับ **เครื่องฟ่นสีสเปรย์** แสดงว่าแม่สุกรได้รับการกำหนดเวลาให้ทำการมาร์ก เหตุผลในการมาร์กรวมไปถึงกฎการคัดแยกจากข้อมูลวันที่อยู่ในสถานะ, see chapter 4.8 "กฎการคัดแยก" หรือตัวตรวจจับความร้อน see chapter 4.7 "ตัวตรวจจับความร้อน"
- หากมีการทำเครื่องหมายในช่องที่อยู่ติดกับ **การคัดเลือก** แสดงว่าแม่สุกรจะได้รับเลือกหลังจากที่ทานอาหาร see chapter 4.8 "กฎการคัดแยก"

- หากมีการทำเครื่องหมายในช่องที่อยู่ติดกับ **การจ่ายแร่ธาตุ** แสดงว่าแม่สุกรได้รับการกำหนดเวลาให้รับแร่ธาตุ
- **สถานะแม่สุกร** หมายถึงสถานะของแม่สุกร เช่น "ตั้งครรภ์"
- **สถานะในวัน** หมายถึงระยะเวลาที่แม่สุกรอยู่ในสถานะเฉพาะนี้
- **พาริตี** หมายถึงจำนวนครอกของแม่สุกร กลุ่มจะเริ่มต้นด้วยค่า 0 ซึ่งจะเปลี่ยนเป็น 1 เมื่อมีการผสมพันธุ์ครั้งแรก หลังจากนั้น ตัวเลขจะเพิ่มขึ้น 1 หลังจากการหย่านมแต่ละครั้ง
- **น้ำหนักของแม่สุกร**
- แถบสีจะระบุถึง **ป็นส่วนรายวัน** ทั้งหมดของอาหารที่กำหนดให้กับแม่สุกร ปริมาณจะขึ้นอยู่กับค่าที่ตั้งค่าในกราฟการป้อนอาหาร แถบสีประกอบด้วยสองส่วน: ส่วนสีเขียวเข้มหมายถึงอาหารที่แม่สุกรได้รับแล้ว ในขณะที่ส่วนสีเขียวอ่อนหมายถึงปริมาณอาหารที่ "เปิด" อยู่ เช่น ต้องได้รับการจ่ายออกไป

4.12.3 สถานี

สถานี	
การเริ่มต้น	0:00
สิ้นสุด	0:00
การเปลี่ยนแปลงประจำวัน	0:00
เข้าเยี่ยมชม	0
ข้อมูลกลุ่ม	
จำนวนสัตว์ทั้งหมดที่นับได้	119
การนับจำนวนสัตว์ที่กินอาหาร	>= 90 % 0
สัตว์ที่ไม่กินอาหาร	< 90 % 119
การได้รับอาหาร/ การเปิดให้อาหารเข้า กก.	
180.55	191.94

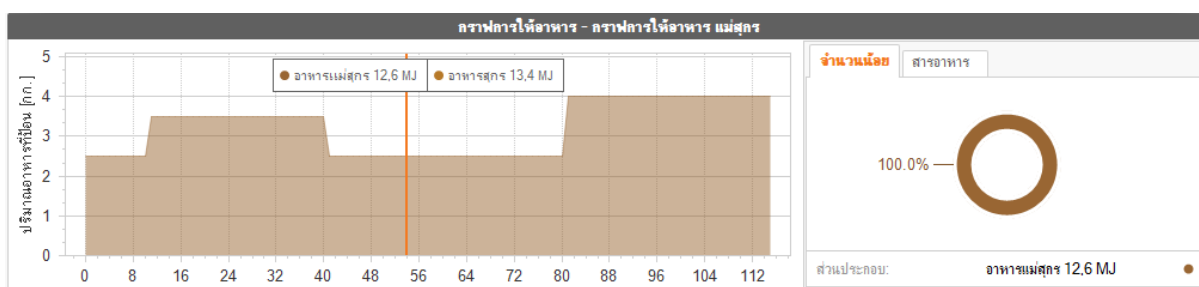
ส่วน "สถานี"

ของหน้าต่างจะมีข้อมูลการป้อนอาหารของแม่สุกรทั้งหมดที่กำหนดให้กับกลุ่มของสถานีเฉพาะนี้

- **การเริ่มต้น / สิ้นสุด (ของเวลาที่ไม่ได้ใช้งาน):**
ประตูทางเข้าจะได้รับการปิดไว้ในระหว่างเวลาที่ไม่ได้ใช้งาน จะไม่มีการให้อาหารหรือเลือกแม่สุกร
ใช้เวลาที่ไม่ได้ใช้งานที่กำหนดเพื่อสร้างความสงบเงียบในกลุ่มในช่วงเวลาที่กำหนดได้
- **เปลี่ยนทั้งวัน:** เวลาของเปลี่ยนทั้งวันจะเป็นตัวกำหนดการเริ่มต้นวันป้อนอาหารใหม่
ในช่วงเวลานี้ ค่าต่อไปนี้จะได้รับการกำหนดใหม่:
 - แม่สุกรที่ป้อนอาหารแล้ว

- อาหารหมดแล้ว
- อาหารเปิดอยู่
- ตัวเลือก
- **เข้าเยี่ยม:** ค่านี้จะระบุจำนวนแม่สุกรที่เข้ามาในสถานี่แล้ว
- **ข้อมูลกลุ่ม**
 - **จำนวนสัตว์ทั้งหมดที่นับได้** หมายถึงจำนวนแม่สุกรทั้งหมดในกลุ่ม
 - **การนับจำนวนสัตว์ที่กินอาหาร**
หมายถึงจำนวนแม่สุกรที่ได้ทานป้อนส่วนรายวันของตัวเองถึงเปอร์เซ็นต์ขั้นต่ำที่กำหนดไว้แล้ว กำหนดเปอร์เซ็นต์นี้ได้ โดยใช้พารามิเตอร์ "ค่าจำกัดการป้อนอาหาร" see chapter 4.2 "ทั่วไป" ข้อมูลนี้เป็นข้อมูลของวันป้อนอาหารปัจจุบันเสมอ
 - **สัตว์ที่ไม่กินอาหาร** หมายถึงจำนวนแม่สุกรที่ยังไม่ได้ทานป้อนส่วนรายวัน เช่น ยังทานไม่ถึงค่าจำกัดการป้อนอาหารที่กำหนดไว้ล่วงหน้า ที่คิดเป็นเปอร์เซ็นต์ ข้อมูลนี้เป็นข้อมูลของวันป้อนอาหารปัจจุบันเสมอ
 - **แถบสีจะระบุถึง ป้อนส่วนรายวัน** ทั้งหมดของอาหารที่กำหนดให้กับทั้งกลุ่ม ปริมาณจะขึ้นอยู่กับการตั้งค่าในกราฟการป้อนอาหาร แถบสีประกอบด้วยสองส่วน: ส่วนสีเขียวเข้มหมายถึงอาหารที่ได้รับการร้องขอแล้ว ในขณะที่ส่วนสีเขียวอ่อนหมายถึงปริมาณอาหารที่ "เปิด" อยู่ เช่น ต้องได้รับการจ่ายออกไป

4.12.4 ข้อมูลเกี่ยวกับการป้อนอาหาร



ส่วน "กราฟการให้อาหาร" ของหน้าต่างแสดงถึงแผนผังที่สัมพันธ์กัน องค์ประกอบของอาหาร และคุณค่าทางโภชนาการ เส้นสีแดงแสดงถึงวันที่ของกราฟปัจจุบัน และป้อนส่วนรายวัน โปรดดูคู่มือ "BigFarmNet Manager – โปรแกรมจัดการแม่สุกร" เพื่อดูคำแนะนำเกี่ยวกับวิธีการกำหนดกราฟการป้อนอาหาร

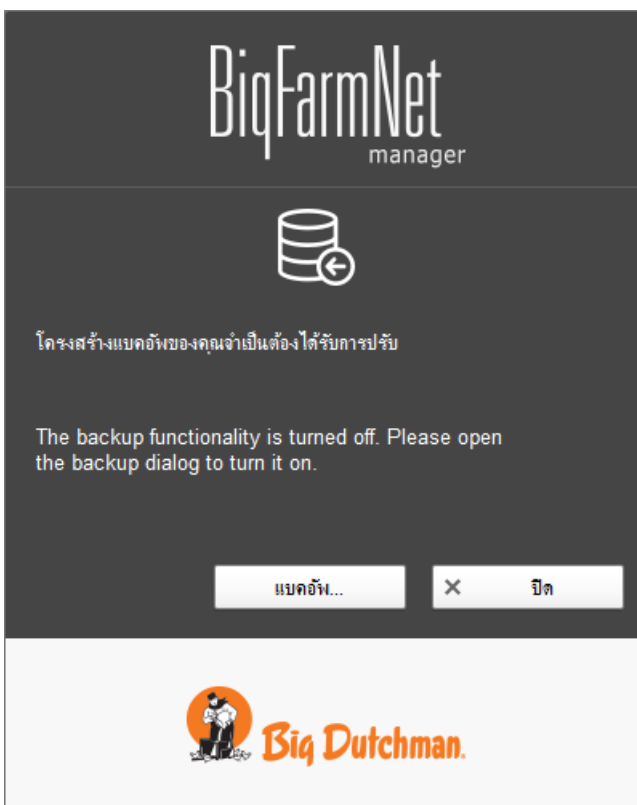
4.13 การสำรองข้อมูล

ตั้งแต่ BigFarmNet Manager เวอร์ชัน 3.2.0

ข้อความเกี่ยวกับการกำหนดค่าการสำรองข้อมูลต่อไปนี้จะปรากฏขึ้นหลังจากการติดตั้งหรืออัปเดต หากคุณปิดข้อความนี้ไปเฉยๆ ข้อความนั้นจะปรากฏขึ้นอีกในไม่ช้า

	ระบบต้องการพื้นที่เก็บข้อมูลภายนอกสำหรับการสำรองข้อมูล เช่น ไดรฟ์เครือข่าย ฮาร์ดไดรฟ์ภายนอก หรือแฟลชไดรฟ์ USB ในทันทีที่พื้นที่เก็บข้อมูลภายนอกได้รับการระบุ ข้อความจะไม่ปรากฏอีกต่อไป ไม่ว่าการสำรองข้อมูลอัตโนมัติจะได้รับการเปิดหรือปิดใช้งานไปแล้วหรือไม่ก็ตาม
--	--

หากพื้นที่เก็บข้อมูลภายนอกได้รับการกำหนดไว้ก่อนการอัปเดตเป็นเวอร์ชัน 3.2.0 แล้ว ข้อความจะไม่ปรากฏขึ้นมา



เราแนะนำให้สำรองข้อมูลเป็นประจำ ในกรณีที่ข้อมูลสูญหาย ระบบจะสามารถเรียกคืนข้อมูลที่บันทึกสำรองเอาไว้ได้

อย่าลืมว่าคุณสามารถเรียกคืนได้เฉพาะข้อมูลที่บันทึกไว้ล่าสุดเท่านั้น

ข้อมูลทุกอย่างที่คุณสร้างหรือเปลี่ยนแปลงตั้งแต่ที่สำรองไว้จะไม่รวมอยู่ในการสำรองครั้งนี้

ซึ่งหมายความว่าควรกำหนดระยะเวลาการสำรองข้อมูลตามปริมาณข้อมูลที่คุณสร้าง

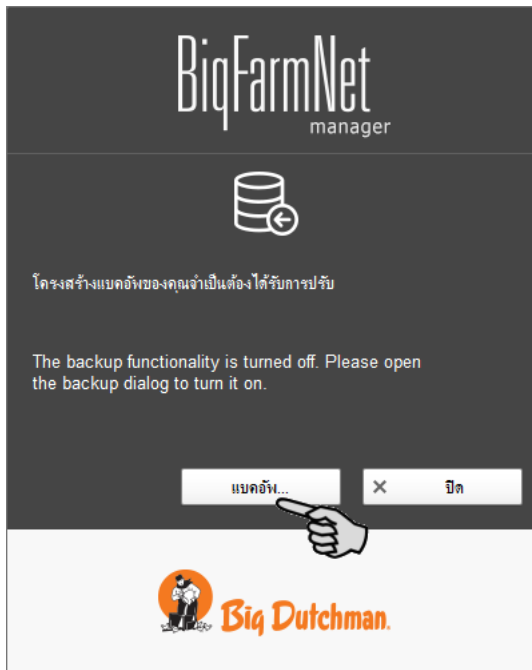
คุณควรค้นหาระยะเวลาที่เหมาะสมที่สุดระหว่างการสูญเสียข้อมูลที่ยอมรับได้และความถี่ของการสำรองข้อมูลตามความต้องการของคุณ

BigFarmNet Manager มีตัวเลือกสำหรับการสำรองข้อมูลดังต่อไปนี้:

- การสำรองข้อมูลด้วยตนเอง ซึ่งคุณอาจดำเนินการเองได้ทุกเมื่อที่ต้องการ
- การสำรองข้อมูลอัตโนมัติ ซึ่งคุณจะต้องกำหนดระยะเวลาสำหรับการสำรองข้อมูล ระบบจะสำรองข้อมูลโดยอัตโนมัติตามการตั้งค่า

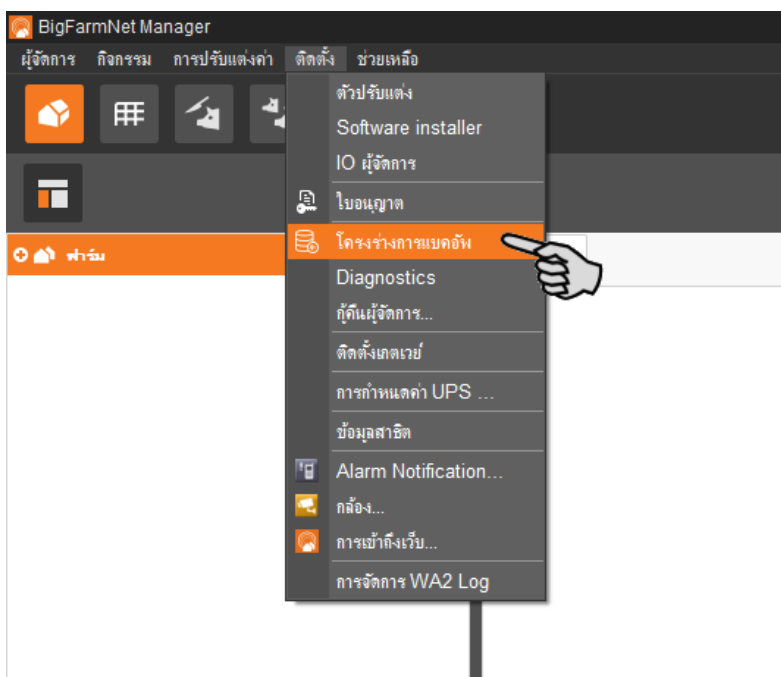
เปิดข้อความการตั้งค่าดังต่อไปนี้:

1. คลิก "แบคอัพ...".

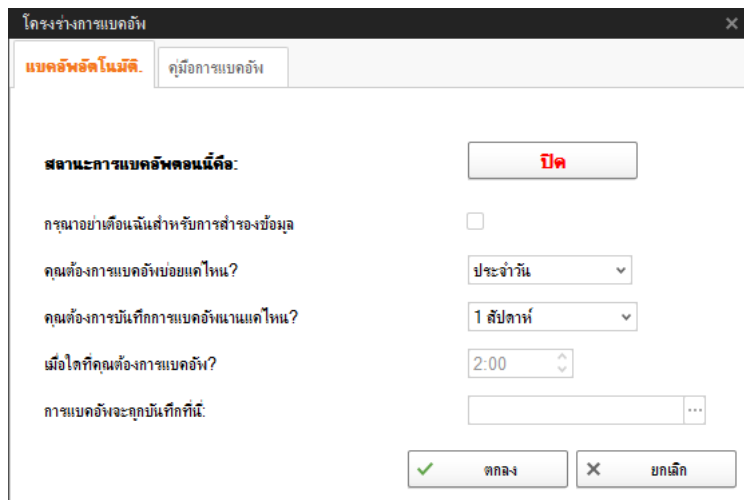


หรือ

1. คลิกที่ "การสำรองข้อมูล" ในเมนู "ตั้งค่า"



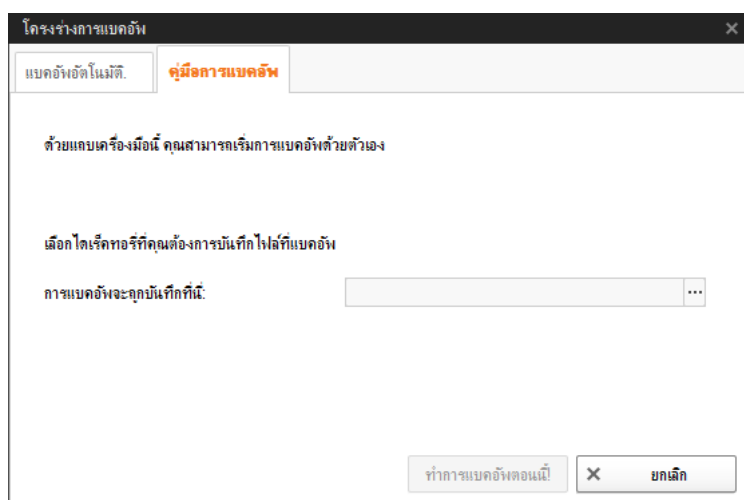
2. ในหน้าต่าง "โครงสร้างการแบคอัพ" ให้เลือกกระบวนการที่ต้องการโดยใช้หนึ่งในสองแท็บ:
สำรองข้อมูลอัตโนมัติ
 ค่าที่ตั้งล่วงหน้าสำหรับการสำรองข้อมูลอัตโนมัติคือ "ปิด"



- คลิก "ปิด" เพื่อเปิดใช้งาน
ปุ่มจะสลับเป็น "เปิด"
- กำหนดระยะเวลาที่สำรองข้อมูล
- เลือกพื้นที่เก็บข้อมูลภายนอก
- คลิก "ตกลง" เพื่อยอมรับการตั้งค่า

หรือ:

การสำรองข้อมูลด้วยตนเอง



- เลือกพื้นที่เก็บข้อมูลภายนอก
- คลิกที่ปุ่ม "สร้างข้อมูลสำรองตอนนี้!" ที่พร้อมใช้งานแล้ว

5 การทำงานของคอมพิวเตอร์ควบคุม



สถานี ESF (CallMatic / Call-Inn)

ได้รับการควบคุมโดยคอมพิวเตอร์ควบคุม 510pro ที่มีหน้าจอแบบสัมผัส

คอมพิวเตอร์ควบคุมสามารถทำงานเป็นศูนย์กลางผ่าน BigFarmNet Manager หรือตัวเครื่องเองได้

คอมพิวเตอร์ควบคุมหนึ่งเครื่องสามารถควบคุมสถานี ESF ได้สูงสุด 10 สถานี

การตั้งค่าที่สำคัญทั้งหมดของสถานี ESF

ที่สอดคล้องกัน ข้อมูลสรุปที่สำคัญของกลุ่ม

และสถานะการควบคุมปัจจุบันจะได้รับการแสดงผล

การตั้งค่าส่วนมากสามารถทำการกำหนดค่าได้โดยตรงที่คอมพิวเตอร์ควบคุม

ข้อมูลของคอมพิวเตอร์ควบคุมทั้งหมดจะได้รับการถ่ายโอนไปยัง Manager PC

ในสำนักงานของฟาร์ม คอมพิวเตอร์ควบคุมและ Manager PC จะเชื่อมต่อกันผ่านซอฟต์แวร์

BigFarmNet เพื่อให้มั่นใจได้ว่าการแลกเปลี่ยนข้อมูลกันตลอดเวลา สถานี ESF

สามารถทำการป้อนอาหารแม่สุกรต่อไปได้ แม้ว่าการเชื่อมต่อกับเครือข่ายจะถูกขัดจังหวะ

ในทันทีที่ทำการเชื่อมต่อได้อีกครั้ง ข้อมูลอัปเดตจะได้รับการรับส่งโดยอัตโนมัติ

5.1 ข้อมูลเชิงเทคนิค

ขนาด (กว้าง x ยาว x สูง)	381 มม. x 400 มม. x 170 มม.
ระดับการป้องกันตามมาตรฐาน EN60529	IP 54
แรงดันไฟฟ้าที่จ่าย	115 V, 200 V และ 230 V/240 V AC +/- 10 %
ความถี่ที่จ่าย	50/60 Hz
การใช้พลังงาน	75 VA
เครือข่าย	2 อินเทอร์เน็ตเครือข่าย, 10/100 BASE+TX RJ 45
USB	2 อินเทอร์เน็ต USB 2.0 type A, สูงสุด 4 GB
อุณหภูมิห้อง	-10 ถึง +45 °C (+14 ถึง +113 °F)
รูเจาะ 30 รูสำหรับ Metric Cable Grand M 25 x 1.5	
หมายเลขรหัส	91-02-4041

5.2 ไอคอน

 	หน้าจอภาพรวม / เริ่ม แบบสี: คุณอยู่ในหน้าจอภาพรวมแล้ว
 	เมนูการตั้งค่า แบบสี: คุณอยู่ในเมนูการตั้งค่าแล้ว
 	สัญญาณเตือน แบบสี: ใช้งานสัญญาณเตือนอยู่
 	สถิติ / การเลือกแม่สุกร แบบสี: คุณอยู่ในหน้าจอสถิติของแม่สุกรโดยละเอียดแล้ว
 	สถิติการป้อนอาหาร แบบสี: คุณอยู่ในหน้าจอสถิติการป้อนอาหารโดยละเอียดแล้ว
	ออกจากระบบ
	ข้อมูลในพารามิเตอร์การตั้งค่า
	ย้อนกลับไปที่มุมมองก่อนหน้า
	เปิดข้อมูลหรือการตั้งค่าเพิ่มเติม

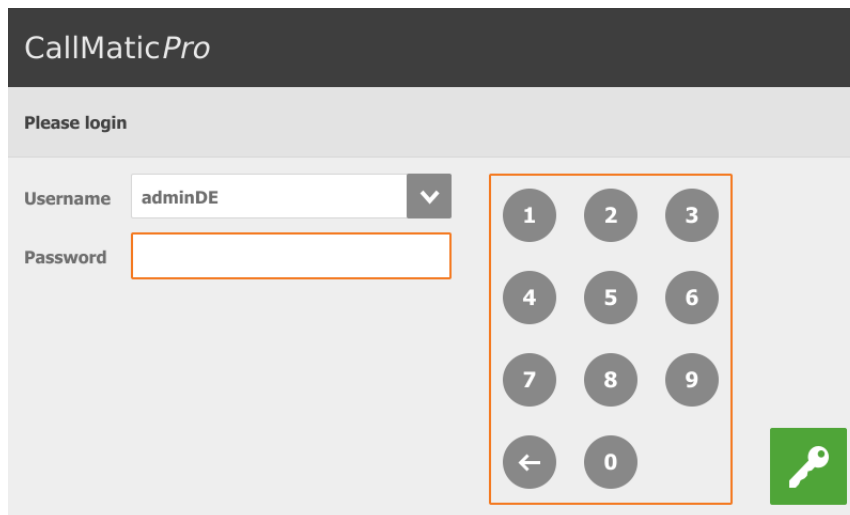
 	เลื่อนขึ้น / ลงในตัวเลือก
	ขยายโครงสร้าง
	ยุบโครงสร้าง
	การตั้งค่าเครือข่าย
	ยืนยันการเลือกสำหรับการตั้งค่าเพิ่มเติม
	บันทึกการป้อนข้อมูล
	เข้าสู่ระบบ

5.3 เข้าสู่ระบบ

เข้าสู่ระบบคอมพิวเตอร์ควบคุมโดยใช้ข้อความการเข้าสู่ระบบ

ข้อความการเข้าสู่ระบบจะปรากฏขึ้น

- โดยอัตโนมัติหลังจากที่เสร็จสิ้นการติดตั้งซอฟต์แวร์ เมื่อเริ่มต้นแอปพลิเคชัน
- โดยอัตโนมัติหลังจากเวลาที่กำหนดที่ไม่มีกิจกรรม (ออกจากระบบโดยอัตโนมัติ) หรือ
- หากคุณออกจากระบบคอมพิวเตอร์ควบคุมด้วยตัวเอง



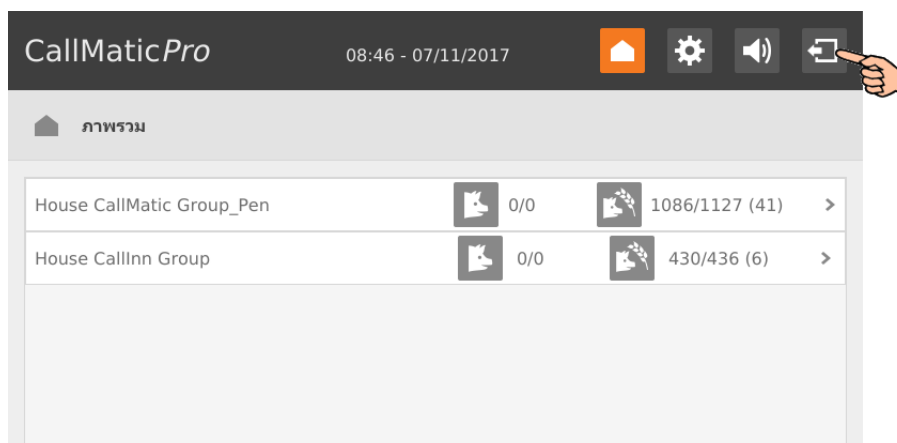
The image shows the CallMaticPro login interface. At the top, it says 'CallMaticPro'. Below that, it says 'Please login'. There are two input fields: 'Username' with the value 'adminDE' and a dropdown arrow, and 'Password' which is empty. To the right of the password field is a numeric keypad with buttons for digits 1-9, 0, and a back arrow. A green key icon is located to the right of the keypad.



ชื่อผู้ใช้และรหัสผ่านเป็นชุดเดียวกับที่ใช้เข้าสู่ระบบ BigFarmNet Manager

5.4 ออกจากระบบ

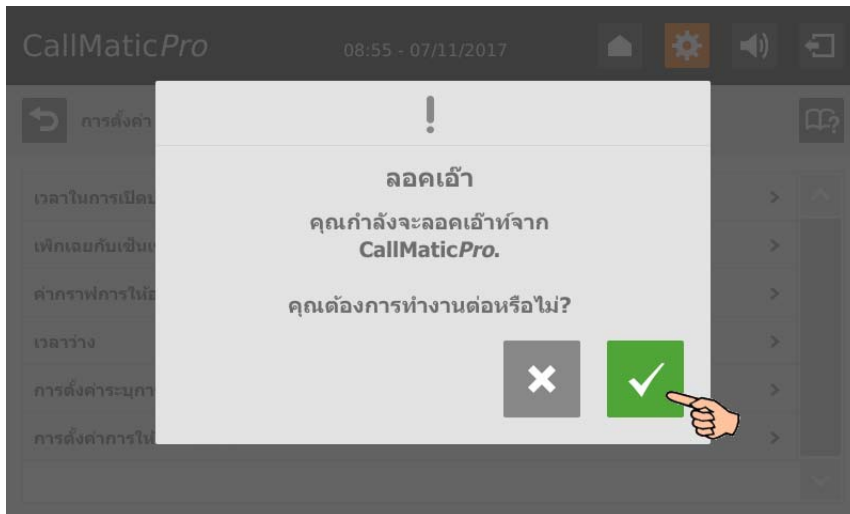
1. แตะไอคอน "ออกจากระบบ" เพื่อออกจากระบบ



The image shows the CallMaticPro main screen. At the top, it says 'CallMaticPro' and '08:46 - 07/11/2017'. There are four icons in the top right: a home icon, a settings icon, a speaker icon, and an exit icon (a square with an arrow pointing out). A hand icon is pointing to the exit icon. Below the top bar, there is a section titled 'ภาพรวม' (Overview) with a list of groups. The list has two rows: 'House CallMatic Group_Pen' and 'House CallInn Group'. Each row has a small icon, a status '0/0', a count '1086/1127 (41)' and '430/436 (6)' respectively, and a right arrow.

2. ยืนยันว่าคุณออกจากระบบแล้ว

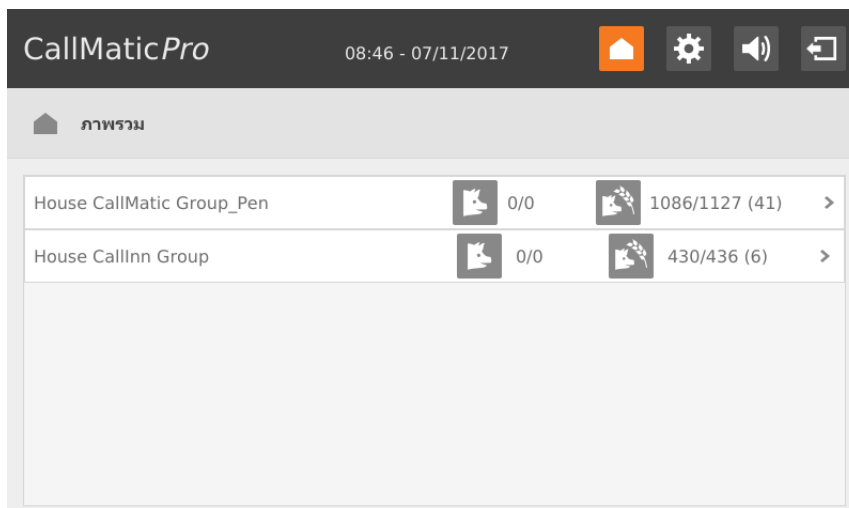
ข้อความการเข้าสู่ระบบจะปรากฏขึ้นบนหน้าจออีกครั้ง



5.5 หน้าจอเริ่ม

หลังจากเข้าสู่ระบบ ภาพรวมของสถานที่ที่กำหนดจะปรากฏขึ้นในทันทีที่หน้าจอเริ่มทำงาน ในแต่ละสถานี ESF จะแสดงข้อมูลต่อไปนี้:

- ตำแหน่งที่ตั้งของสถานี
- จำนวนแม่สุกรที่เลือก / แม่สุกรที่จะเลือก
- จำนวนของแม่สุกรที่ทานอาหารแล้ว / แม่สุกรที่จะป้อนอาหาร

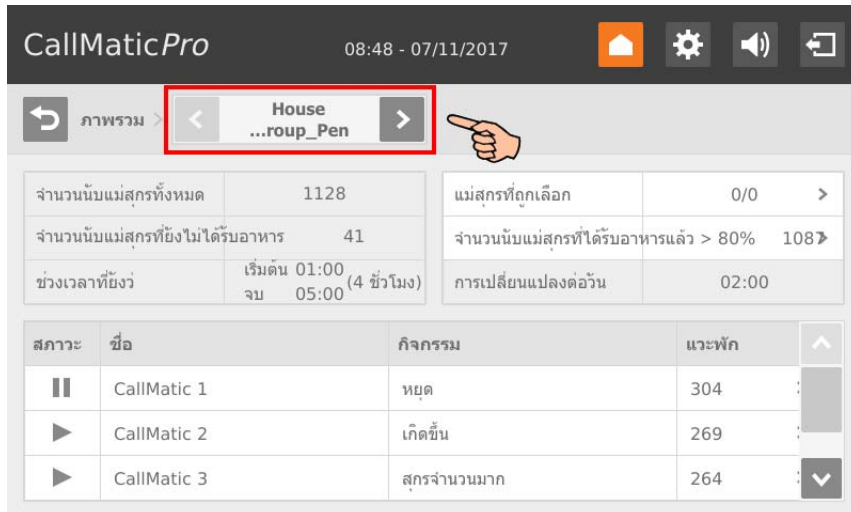


5.6 ข้อมูลสถานี ESF

แตะที่สถานี ESF ที่ถูกต้องบนหน้าจอเริ่มเพื่อเปิดภาพรวมของข้อมูลของสถานี

ตำแหน่งที่ตั้งของสถานี ESF จะได้รับการแสดงที่ด้านบนสุด

ใช้ลูกศรชี้ไปทางซ้ายและขวาเพื่อเปลี่ยนจากสถานีหนึ่งไปยังอีกสถานี

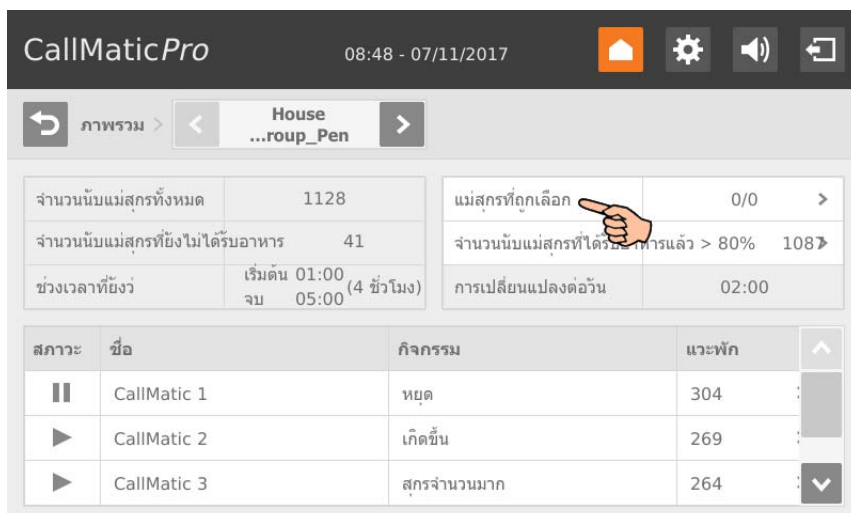


พารามิเตอร์ที่มีลูกศรชี้ไปทางขวา > จะให้ข้อมูลเพิ่มเติมหรือตัวเลือกการตั้งค่า

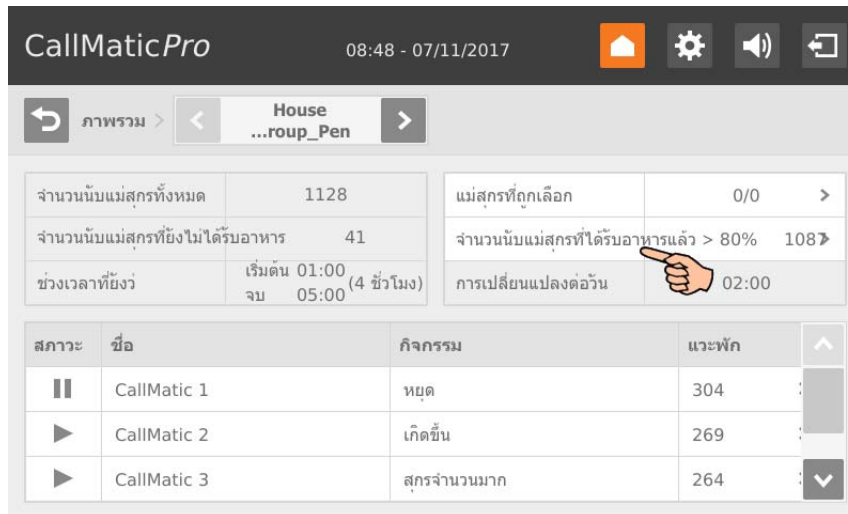
แตะ < เพื่อย้อนกลับไปที่หน้าจอภาพรวมหรือหน้าจอเริ่มก่อนหน้า

5.6.1 สถิติของแม่สุกรหรือสถิติการป้อนอาหาร

เปิด "สถิติแม่สุกร" โดยการแตะที่ "แม่สุกรที่ถูกเลือก" ในภาพรวมข้อมูลของสถานี ESF



เปิด "สถิติการป้อนอาหาร" โดยการแตะที่ "แม่สุกรที่ป้อนอาหารแล้ว..."
ในภาพรวมข้อมูลของสถานี ESF



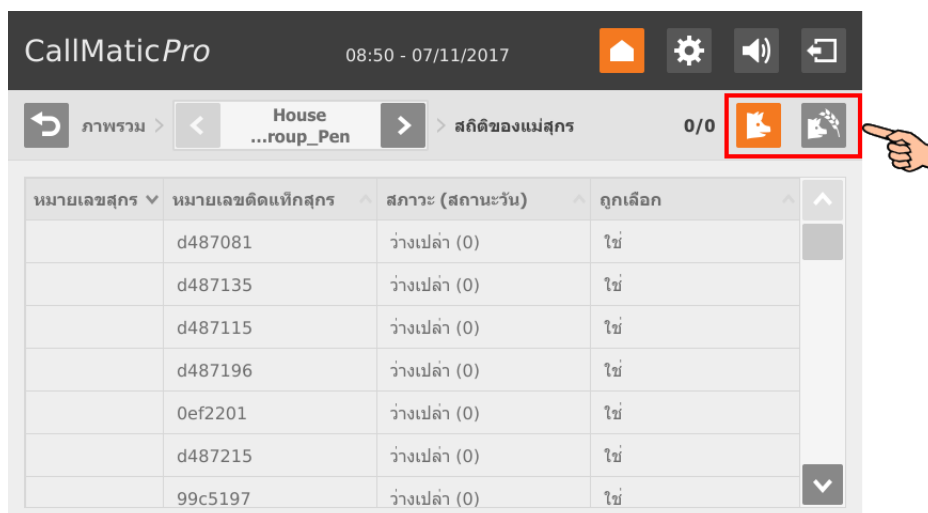
CallMaticPro 08:48 - 07/11/2017

ภาพรวม > House ...roup_Pen >

จำนวนนับแม่สุกรทั้งหมด	1128	แม่สุกรที่ถูกเลือก	0/0 >
จำนวนนับแม่สุกรที่ยังไม่ได้รับอาหาร	41	จำนวนนับแม่สุกรที่ได้รับอาหารแล้ว > 80%	108 >
ช่วงเวลาที่ยังว่	เริ่มต้น 01:00 จบ 05:00 (4 ชั่วโมง)	การเปลี่ยนแปลงต่อวัน	02:00

สถานะ	ชื่อ	กิจกรรม	แะพัก
⏸	CallMatic 1	หยุด	304
▶	CallMatic 2	เกิดขึ้น	269
▶	CallMatic 3	สุกรจำนวนมาก	264

ไอคอนสีแดงให้เห็นที่กำลังเปิดสถิติโดยดู see chapter 5.2 "ไอคอน"
แตะที่ไอคอนเพื่อเปลี่ยนจากสถิติของแม่สุกรเป็นสถิติการป้อนอาหาร หรือทำกลับกัน



CallMaticPro 08:50 - 07/11/2017

ภาพรวม > House ...roup_Pen > สถิติของแม่สุกร 0/0

หมายเลขสุกร	หมายเลขติดแท็กสุกร	สถานะ (สถานะวัน)	ถูกเลือก
	d487081	ว่างเปล่า (0)	ใช่
	d487135	ว่างเปล่า (0)	ใช่
	d487115	ว่างเปล่า (0)	ใช่
	d487196	ว่างเปล่า (0)	ใช่
	0ef2201	ว่างเปล่า (0)	ใช่
	d487215	ว่างเปล่า (0)	ใช่
	99c5197	ว่างเปล่า (0)	ใช่

5.6.2 สถานะของสถานี ESF

เปิดข้อมูลสถานะปัจจุบันในภาพรวมข้อมูลของสถานี ESF ที่สอดคล้องกัน

มุมมองสถานะจะให้ข้อมูลเฉพาะเกี่ยวกับแม่สุกรที่อยู่ในสถานี ESF

ข้อมูลนี้ไม่สามารถทำการแก้ไขจากมุมมองสถานะได้ มุมมองสถานะจะคล้ายกับแท็บ "มุมมอง" ใน BigFarmNet Manager see chapter 4.12

แตะ เริ่มต้น หรือ หยุด เพื่อเริ่มต้นหรือหยุดสถานี ESF

ไอคอนต่อไปนี้แสดงว่าแม่สุกรในสถานี ESF

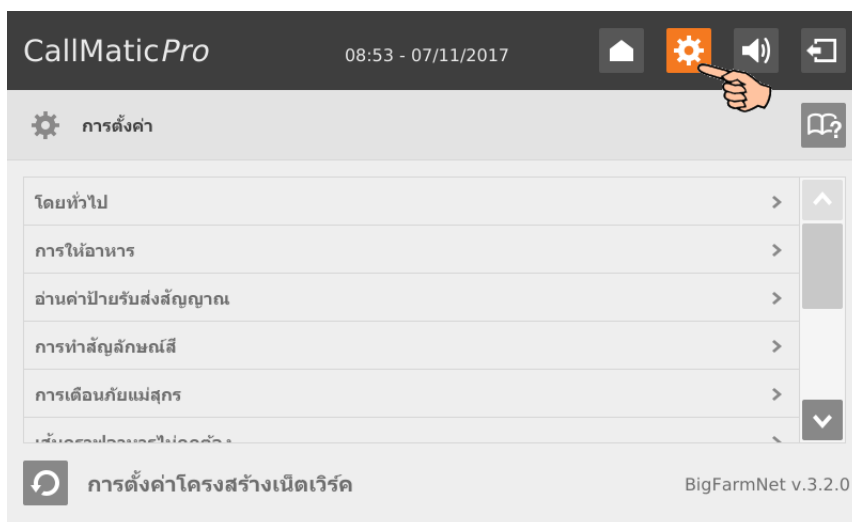
- จะได้รับการมาร์กตามสี
- ได้รับแร่ธาตุ
- จะได้รับการเลือกให้ไปอยู่คอกอื่น

วงกลมแสดงให้เห็นปริมาณของบั้นส่วนรายวันที่ได้รับการจ่ายให้แล้ว เช่น วงกลมที่เป็นสีครึ่งวง หมายถึง 50% ของบั้นส่วนรายวันได้รับการจ่ายให้แล้ว

5.7 การตั้งค่า

คุณสามารถกำหนดการตั้งค่าได้โดยตรงที่คอมพิวเตอร์ควบคุม แต่จะมีเฉพาะพารามิเตอร์จาก "การตั้งค่า" ใน BigFarmNet Manager เท่านั้นที่สามารถใช้งานได้ see chapter 4

พารามิเตอร์เฉพาะจะได้รับการอธิบายถึงในบทที่สอดคล้องกัน คำอธิบายคร่าวๆ เกี่ยวกับพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้องจะได้รับการแสดงขึ้นเมื่อคุณแตะที่ 

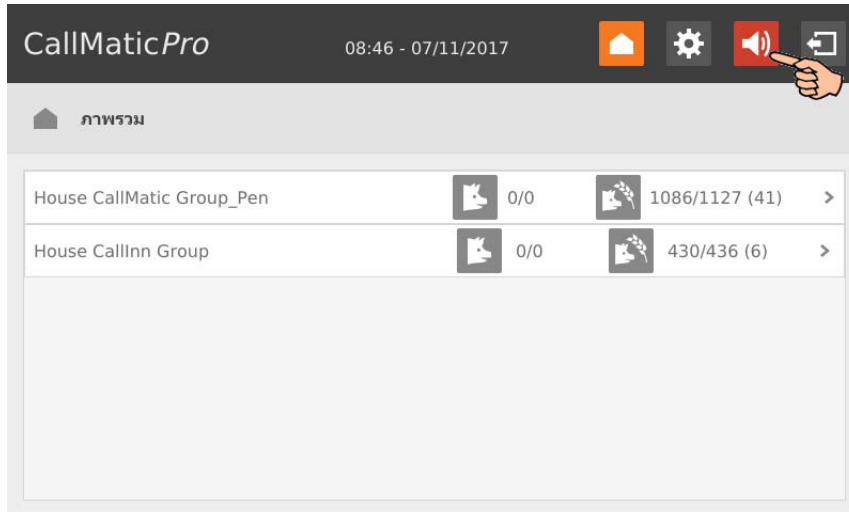


- **โดยทั่วไป**, see chapter 4.2 และ 4.3
- **การป้อนอาหาร**
 - เวลาที่ไม่ได้ใช้งาน see chapter 4.2
 - กราฟการป้อนอาหารเริ่มต้น see chapter 4.2
 - เวลาที่ประตูจะเปิดอีกครั้ง ไม่สนใจเซ็นเซอร์ทางเข้าหลังจาก see chapter 4.3
 - การตั้งค่าการป้อนอาหารแห้ง see chapter 4.4
 - การตั้งค่าเฉพาะพาริตี see chapter 4.5
- **อ่านค่าป้ายรับส่งสัญญาณ** see chapter 4.3
- **การทำสัญลักษณ์สี** see chapter 4.3
- **การเตือนภัยแม่สุกร** see chapter 4.6
- **เส้นกราฟอาหารไม่ถูกต้อง** see chapter 4.6
- **วงจรสุกร** see chapter 4.6
- **การคัดเลือกไม่สามารถทำได้** see chapter 4.6
- **เครื่องรับ-ส่งสัญญาณ ที่ไม่รู้จัก** see chapter 4.6

5.8 สัญญาณเตือน

หากมีสัญญาณเตือนหรือค่าเตือน ไอคอนสัญญาณเตือนจะเปลี่ยนเป็นสี

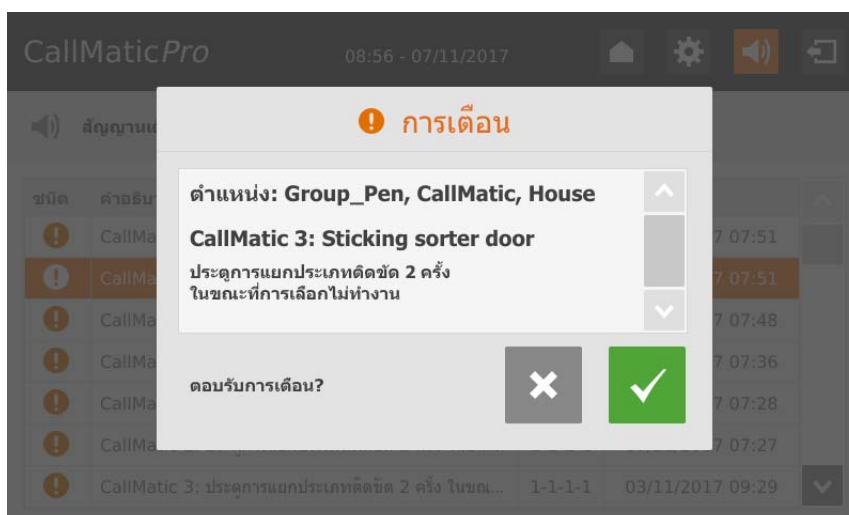
1. แตะที่ไอคอนเพื่อเปิดเมนูสัญญาณเตือน



สัญญาณเตือนและค่าเตือนที่ต่างๆ จะแสดงในรายการและเรียงลำดับตามเวลาที่เกิดขึ้น
คอลัมน์ตารางจะมีข้อมูลดังต่อไปนี้:

- ประเภทสัญญาณเตือน see chapter 7 "สัญญาณเตือน"
- คำอธิบายสัญญาณเตือน
- เวลาที่เกิดขึ้น

2. แตะที่สัญญาณเตือนที่ถูกต้องเพื่ออ่านคำอธิบายโดยละเอียด และเพื่อยืนยัน /
รับทราบสัญญาณเตือนโดยการแตะที่  หากต้องการ



6 การควบคุมสถานี

6.1 เจ็อนไขการนำส่งพื้นฐาน

ส่วนประกอบของระบบที่ควบคุมได้ทั้งหมดสามารถส่งทำงานด้วยตัวเองได้ที่สถานี ESF โดยใช้การควบคุมสถานี เมื่อนำส่งแล้ว ฟังก์ชันสำหรับส่วนประกอบของระบบต่อไปนี้จะสามารถใช้งานได้

- สัญญาณเตือน
- ประตูทางเข้า
- บานพับ
- ฮี้อปเปอร์ 1
- น้ำ
- เครื่องพ่นสีสเปรย์ 1

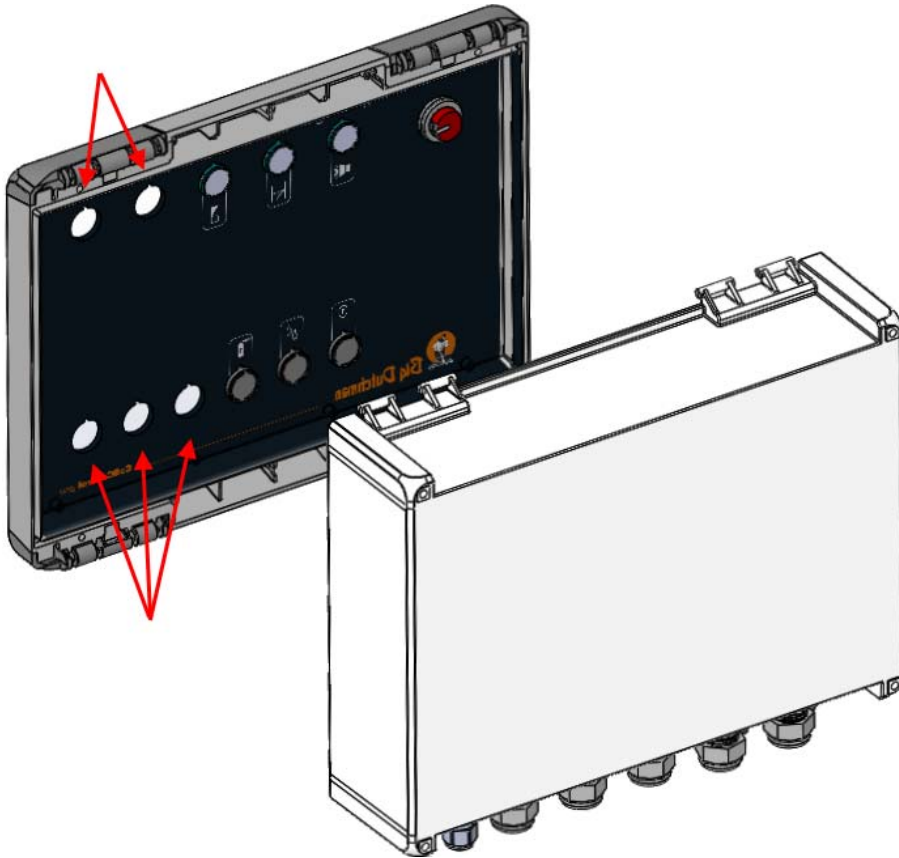


ภาพกราฟฟิค 6-1: พื้นฐานศูนย์กลางการควบคุมสถานี

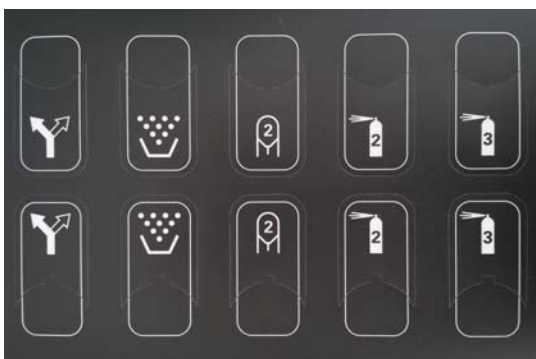
ปริมาณ	รหัสหมายเลข	รายละเอียด
1	91-02-4206	พื้นฐานศูนย์กลาง CallMatic การควบคุมสถานี
1	91-02-4208	พื้นฐานศูนย์กลาง Call-Inn การควบคุมสถานี

6.2 ส่วนขยาย

ยูนิตควบคุมของสถานี CallMatic สามารถทำการขยายเพิ่มได้ หากต้องการ เพื่อการใช้งานต่างๆ เช่น การเลือก, ฮีตเปอร์ 2 หรือการเติมส่วนผสมแร่ธาตุ ที่ครอบจะมีรูที่เจาะไว้อยู่แล้วสำหรับปั๊มและสวิตช์ใหม่ๆ ใช้ป้ายติดเพื่อระบุฟังก์ชันที่ติดตั้งเพิ่มเติม



ภาพกราฟฟิก 6-2: การควบคุมสถานี - รูที่เจาะไว้ล่วงหน้าเพื่อทำการขยายเพิ่ม



ภาพกราฟฟิก 6-3: การควบคุมสถานี - ป้ายติดสำหรับส่วนขยายเพิ่ม

ปริมาณ	รหัสหมายเลข	รายละเอียด
1	91-02-4207	ศูนย์กลาง CallMatic การควบคุมสถานีที่มีส่วนขยายสำหรับการเลือก

6.3 ไอคอน

ตาราง 6-1: คำอธิบายไอคอน

	สัญญาณเตือน		น้ำ
	ประตูทางเข้า		แร้ธาตุ
	บานพับ		เครื่องพ่นสีสเปรย์ 1
	ตัวเลือก		เครื่องพ่นสีสเปรย์ 2
	ฮือปเปอร์ 1		เครื่องพ่นสีสเปรย์ 3
	ฮือปเปอร์ 2		

6.4 การเชื่อมต่อด้านไฟฟ้า

โปรดดูข้อมูลเกี่ยวกับการเชื่อมต่อด้านไฟฟ้าได้ในแผนผังการเดินสาย 22-00068-01

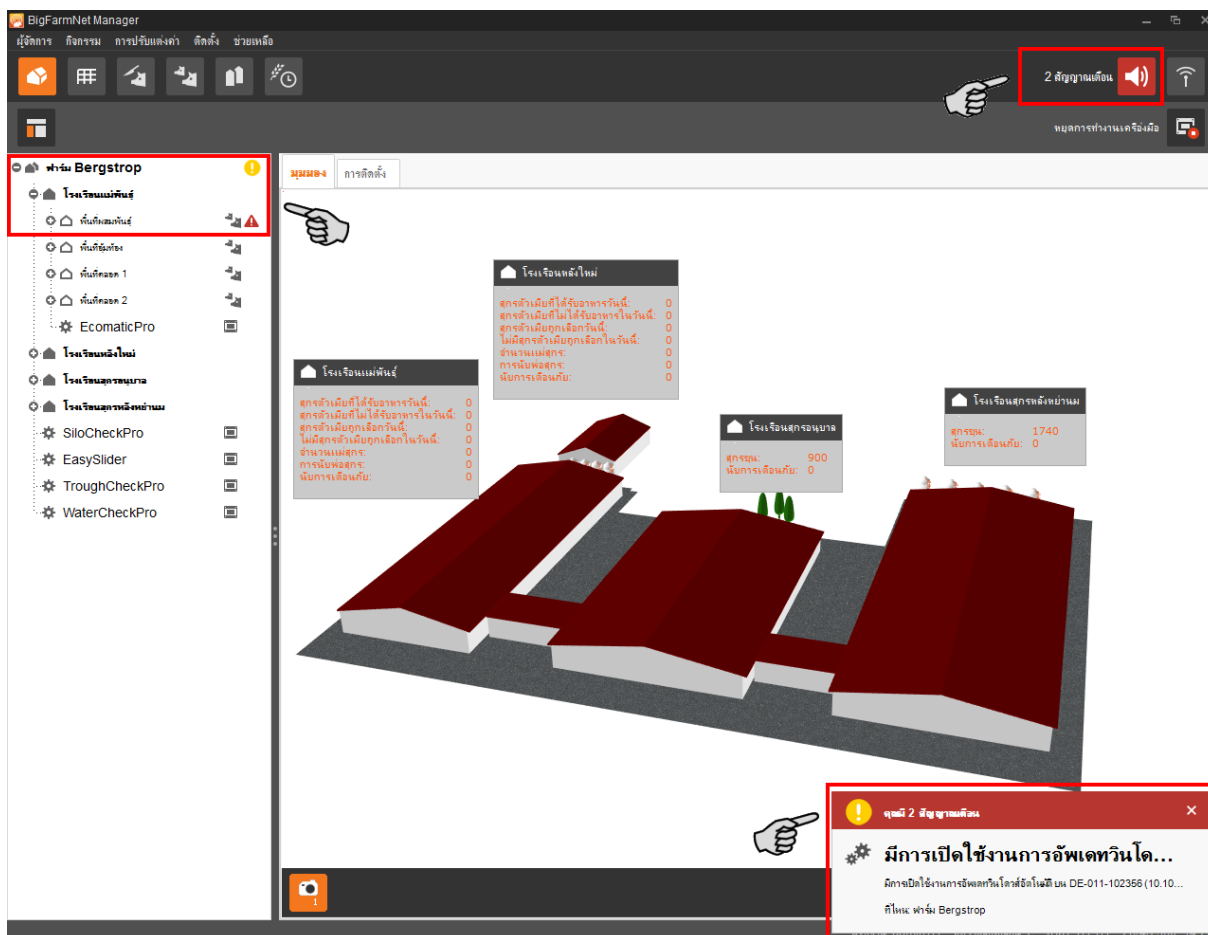
การควบคุมสถานี CallMatic BFN แผนผังการเดินสายมีมาให้พร้อมกับยูนิตควบคุมสถานี

	การติดตั้งและการทำงานในกลุ่มโครงสร้าง/ ส่วนประกอบด้านไฟฟ้าต้องได้รับการดำเนินการโดยเจ้าหน้าที่ที่ผ่านคุณสมบัติเท่า นั้น ตามข้อกำหนดด้านเทคนิคทางไฟฟ้า (เช่น EN 60204, DIN VDE 0100/ 0113/0160)
	มีโอกาสที่จะเกิดแรงดันไฟฟ้าที่เป็นอันตรายเล็กน้อย ในกรณีของอุปกรณ์ควบคุมแบบเปิด โปรดระวังอันตราย และให้พนักงานที่ไม่เกี่ยวข้องอยู่ห่างจากพื้นที่อันตราย!

7 สัญญาณเตือน

สัญญาณเตือนจะดังขึ้นเมื่อค่าที่ตั้งไว้ไม่ถูกต้องระหว่างที่ปฏิบัติงาน หรือเมื่อเกิดข้อผิดพลาดขึ้น ค่าเตือนจะนับเป็นสัญญาณเตือนเช่นกัน คอมพิวเตอร์ควบคุมจะบันทึกสัญญาณเตือนก่อน จากนั้นคอมพิวเตอร์ควบคุมจะส่งข้อความของสัญญาณเตือนไปยัง BigFarmNet Manager BigFarmNet Manager จะระบุสัญญาณเตือนดังต่อไปนี้:

- หน้าต่างป๊อปอัพ: หน้าต่างจะแสดงขึ้นมาทันทีที่มีการบันทึกสัญญาณเตือน โดยไม่คำนึงถึงแอปพลิเคชันที่ผู้ใช้กำลังใช้งานอยู่
- โครงสร้างฟาร์ม:
ตำแหน่งที่ตั้งที่ระบุปัญหาในปัจจุบันด้วยสามเหลี่ยมในกรณีของสัญญาณเตือน และวงกลมในกรณีของค่าเตือน
- แถบเครื่องมือ: จำนวนของสัญญาณเตือนจะแสดงข้างไอคอนสัญญาณเตือน



คลิกที่หน้าต่างป๊อปอัพหรือไอคอนสัญญาณเตือนในแถบเครื่องมือเพื่อเปิดแถบ "สัญญาณเตือน" ในหน้าต่างแอปพลิเคชัน แถบ "สัญญาณเตือน"

จะระบุสัญญาณเตือนและค่าเตือนทั้งหมดที่กำลังแสดงผล

หากคุณคลิกที่ตำแหน่งในโครงสร้างฟาร์มที่ตั้งที่มีไอคอนสัญญาณเตือนหรือค่าเตือน แท็บ "สัญญาณเตือน" จะแสดงเฉพาะปัญหาที่กำลังเกิดขึ้นในตำแหน่งที่ตั้งเฉพาะนั้นเท่านั้น

ชนิด	หมวดหมู่	สถานะ	ที่โหนด	เมื่อไร	
▲	▲	สัญญาณเตือน	CAopen bus nodes ทำงานไม่ครบทุกตัว	โหนด Bergstrop	28/4/2560 12:37:22
▲	▲	สัญญาณเตือน	CAopen bus nodes ทำงานไม่ครบทุกตัว	โหนด Bergstrop	28/4/2560 12:35:21

สัญญาณเตือนและค่าเตือนที่ต่างๆ จะแสดงในรายการและเรียงลำดับตามเวลาที่เกิดขึ้น
คอลัมน์ตารางจะมีข้อมูลดังต่อไปนี้:

- ประเภท: ประเภทสัญญาณเตือน
- หมวดหมู่: หมวดหมู่สัญญาณเตือน
- สัญญาณเตือน: สาเหตุของสัญญาณเตือน
- สถานที่: สถานที่เกิดสัญญาณเตือน
- เวลา: เวลาที่เกิดขึ้น

ประเภทสัญญาณเตือน

ไอคอน	สถานะ	คำอธิบาย
	สัญญาณเตือนที่เปิดทำงาน	ยังไม่ได้รับทราบ: สาเหตุที่ยังคงอยู่
	สัญญาณเตือนที่ไม่เปิดทำงาน	ยังไม่ได้รับทราบ: สาเหตุที่สิ้นสุดลงแล้ว
	สัญญาณเตือนที่ปิดการใช้งานแล้ว	รับทราบแล้ว: สาเหตุที่ยังคงอยู่
	สัญญาณเตือนที่สิ้นสุดลงแล้ว	รับทราบแล้ว: สาเหตุที่สิ้นสุดลงแล้ว
	ค่าเตือนที่เปิดใช้งาน	ยังไม่ได้รับทราบ: สาเหตุที่ยังคงอยู่
	ค่าเตือนที่สิ้นสุดลงแล้ว	รับทราบแล้ว: สาเหตุที่สิ้นสุดลงแล้ว
	ข้อมูล	ข้อมูลเกี่ยวกับอุบัติการณ์ที่เกิดขึ้น

หมวดหมู่สัญญาณเตือน

ไอคอน	หมวดหมู่
	สภาพอากาศ: อุณหภูมิ ความชื้น
	ควบคุม การเชื่อมต่อ IO หรือการทดสอบ (ที่ระบบกำหนด)
	ระบบ BigFarmNet หรือบัส CAN
	การป้อนอาหารแห้ง
	การป้อนอาหารเหลว
	ระบบ SiloCheck
	ระบบ WaterCheck

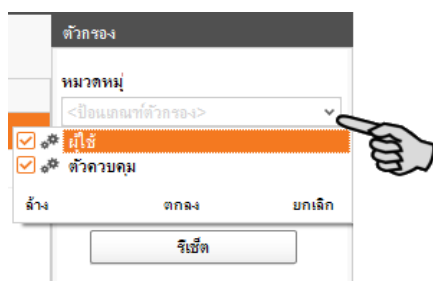


ต้องกำจัดสาเหตุที่ทำให้เกิดสัญญาณเตือนในหมวดหมู่ "สภาพอากาศ" ก่อนเสมอ

7.1 การกรองสัญญาณเตือน

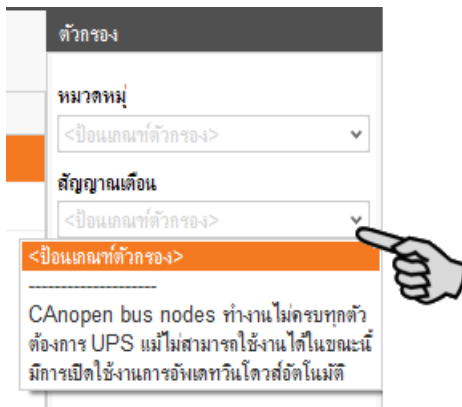
สามารถกรองสัญญาณเตือนได้ตามหมวดหมู่ตลอดจนสาเหตุ

1. ที่ด้านขวามือของหน้าต่างได้หัวข้อ "ตัวกรอง" ให้เปิดเมนูร็อบดาว์นที่ระบุหมวดหมู่ต่างๆ ตามค่าเริ่มต้น จะเลือกหมวดหมู่ทั้งหมดไว้



2. คลิกที่ "ล้าง" เพื่อลบเครื่องหมายทั้งหมด
3. ทำเครื่องหมายที่ช่องของหมวดหมู่ที่ต้องการ
4. คลิก "ตกลง" เพื่อยอมรับการเลือก

5. ใต้หัวข้อ "สัญญาณเตือน" ให้เลือกสาเหตุสัญญาณเตือนที่ต้องการจากเมนูด้านบน จากนั้นตารางจะแสดงสัญญาณเตือนที่ต้องการ

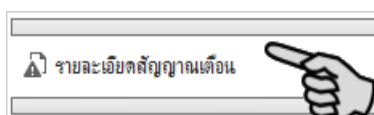


6. หากต้องการยกเลิกการเลือกสัญญาณเตือน ให้คลิกที่รีเซ็ต" ตารางจะแสดงสัญญาณเตือนทั้งหมด

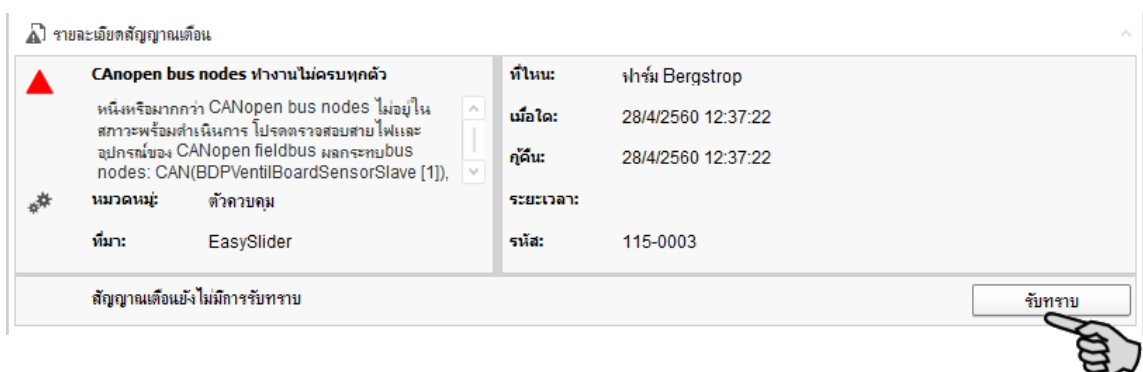
7.2 การรับทราบสัญญาณเตือน

สามารถรับทราบสัญญาณได้ว่าก่าจัดสาเหตุแล้ว สัญญาณเตือนจะทำเครื่องหมายตอบสนอง (ดูประเภทสัญญาณเตือน) ในตาราง และระบบจะไม่ต้องการการดำเนินการจากผู้ใช้อีก

1. คลิกที่สัญญาณเตือนที่คุณต้องการรับทราบเพื่อทำเครื่องหมาย
2. คลิกที่ "รายละเอียดสัญญาณเตือน" ด้านล่างของหน้าต่างแอปพลิเคชัน



3. คลิกที่ "รับทราบ"



4. คลิกที่ "รับทราบ" อีกครั้งในหน้าต่างถัดไป

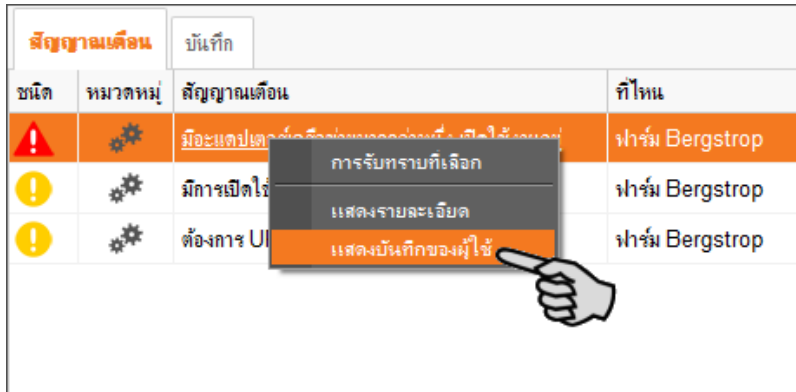
5. หากจำเป็น ให้เพิ่มหมายเหตุของสัญญาณเตือน

ซึ่งอาจเป็นประโยชน์ต่อการขจัดสาเหตุที่คล้ายกันในภายหลัง

a) คลิกที่สัญญาณเตือนที่คุณต้องการเพิ่มหมายเหตุเพื่อทำเครื่องหมาย

b) คลิกขวาเพื่อเปิดเมนูบริบทและคลิกที่ "แสดงหมายเหตุของผู้ใช้"

หน้าต่าง "หมายเหตุของผู้ใช้" จะปรากฏขึ้นที่ด้านล่างของหน้าต่างแอปพลิเคชัน



c) ป้อนหมายเหตุลงในช่อง "ตอบกลับ" หรือ "การดำเนินการแก้ไข"

d) คลิก "บันทึก"

หรือ:

คุณยังสามารถรับทราบสัญญาณเตือนหลายสัญญาณได้พร้อมกัน
ใช้ปุ่มต่อไปนี้ร่วมกันเพื่อเลือกสัญญาณเตือนตามลำดับ:

- หากต้องการเลือกกลุ่มสัญญาณเตือนที่ติดกัน: คลิกที่สัญญาณเตือนแรก กดค้างปุ่ม Shift และคลิกที่สัญญาณเตือนสุดท้ายที่คุณต้องการเลือก
- หากต้องการเลือกสัญญาณเตือนหลายสัญญาณแยกต่างหาก: กดค้างปุ่ม Ctrl และคลิกสัญญาณเตือนแต่ละสัญญาณที่คุณต้องการเลือก
- หากต้องการเลือกสัญญาณทั้งหมด: กดค้างปุ่ม Ctrl แล้วจึงกดปุ่ม A

1. เลือกสัญญาณเตือนมากกว่าหนึ่งสัญญาณ

2. คลิกขวาเพื่อเปิดเมนูบริบทและคลิกที่ "การรับทราบที่เลือก"

สัญญาณเตือน		บันทึก	
ชนิด	หมวดหมู่	สัญญาณเตือน	ที่ไหน
!	⚙️	มีอะแดปเตอร์	ฟาร์ม Bergstrop
!	⚙️	มีการเปิด	ฟาร์ม Bergstrop
!	⚙️	ต้องการ	ฟาร์ม Bergstrop

3. คลิกที่ "รับทราบ" ในหน้าต่างถัดไป

7.3 บันทึกสัญญาณเตือน

แท็บ "บันทึก" จะแสดงสัญญาณเตือนทั้งหมดที่เกิดขึ้นตั้งแต่เริ่มต้นปฏิบัติการกับ BigFarmNet Manager ในฟาร์มของคุณ

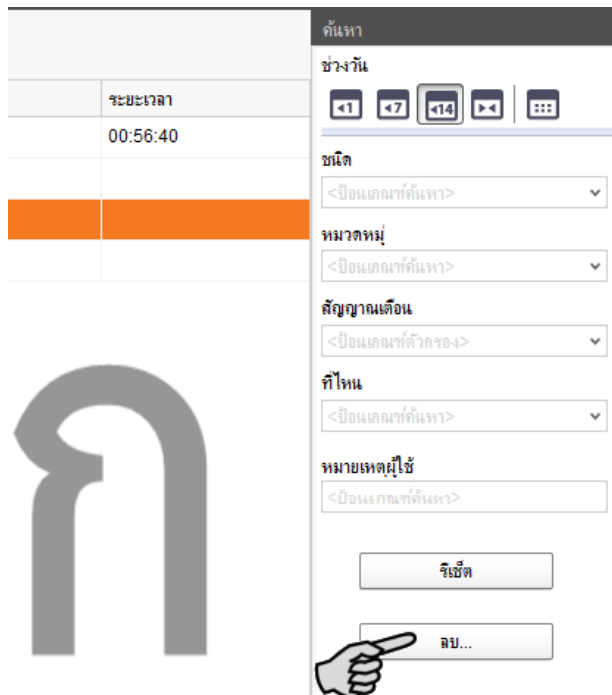
สัญญาณเตือน		บันทึก				
ชนิด	หมวดหมู่	สัญญาณเตือน	ที่ไหน	เมื่อไร	ระยะเวลา	
!	⚙️	CAnopen bus nodes ทำงานไม่คร...	ฟาร์ม Bergstrop	28/4/2560 12:37:22	00:56:40	
!	⚙️	CAnopen bus nodes ทำงานไม่คร...	ฟาร์ม Bergstrop	28/4/2560 12:35:21		
!	⚙️	มีการเปิดใช้งานการอัพเกรดไดรฟ์...	ฟาร์ม Bergstrop	26/4/2560 14:13:21		
!	⚙️	ต้องการ UPS แม้ไม่สามารถใช้งานได้...	ฟาร์ม Bergstrop	26/4/2560 14:11:04		

ใช้คุณสมบัติการค้นหาเพื่อดูสัญญาณเตือนที่เลออีกในแท็บนี้
สามารถเลือกค่าส่งค้นหาต่อไปนี้ได้จากด้านขวามือของหน้าต่าง ใต้หัวข้อ "ค้นหา":

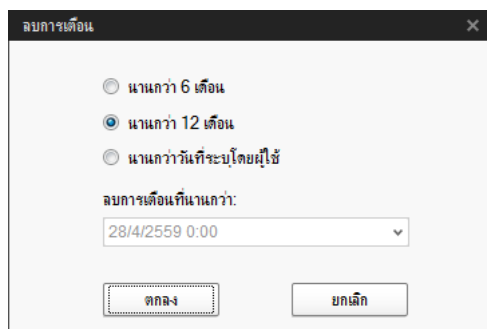
- ระยะเวลาของวันที่: ระยะเวลาเวลาที่สัญญาณเตือนอาจเกิดขึ้น
- ประเภท: ประเภทสัญญาณเตือน
- หมวดหมู่: หมวดหมู่สัญญาณเตือน
- สัญญาณเตือน: สาเหตุของสัญญาณเตือน
- สถานที่: สถานที่เกิดสัญญาณเตือน
- หมายเลขของผู้ใช้: มีการให้หมายเลขของผู้ใช้เอาไว้

การลบสัญญาณเตือน

1. คลิกที่ "ลบ..." บริเวณขวามือของแท็บ "บันทึก"



2. คลิกที่ระยะเวลาที่ต้องการหรือป้อนวันที่



3. คลิกที่ "ตกลง"

สัญญาณเตือนของระยะเวลาทั้งหมดที่เลือกจะถูกลบ

โดยไม่คำนึงว่าสัญญาณเตือนที่ระบุจะถูกดลือกผ่านคุณสมบัติการค้นหาหรือไม่

7.4 การแจ้งเตือนถึงสัญญาณเตือน

การแจ้งเตือนถึงสัญญาณเตือนเป็นบริการที่จะส่งสัญญาณเตือนผ่านทางอีเมล
ยังไม่รองรับการแจ้งเตือนถึงสัญญาณเตือนผ่าน SMS ในขณะนี้

หากต้องการใช้บริการการแจ้งเตือนถึงสัญญาณเตือนผ่านทางอีเมล ให้กำหนดค่าบริการใน
BigFarmNet Manager

ต้องเป็นไปตามเงื่อนไขทางด้านเทคนิคต่อไปนี้เพื่อรับการแจ้งเตือนทางอีเมล:

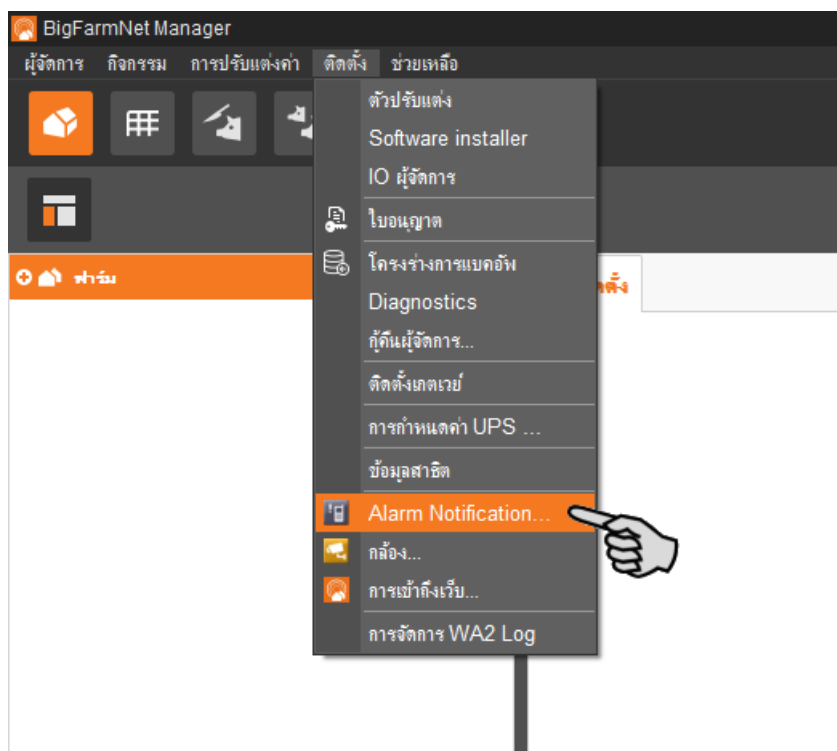
- การเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ต
- การเปิดใช้งาน BigFarmNet Manager



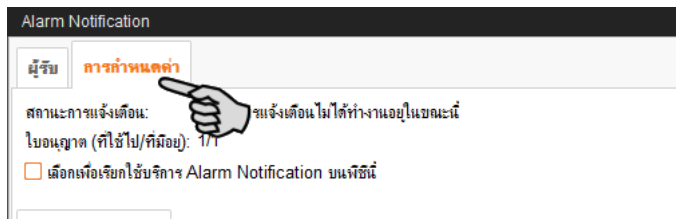
บริการการแจ้งเตือนถึงสัญญาณเตือนไม่สามารถใช้แทน Autocaller ได้!
บริการนี้เป็นเพียงความช่วยเหลือเพิ่มเติม

ทำตามขั้นตอนต่อไปนีเพื่อทำการตั้งค่าบริการการแจ้งเตือนถึงสัญญาณเตือน:

1. คลิกที่ "Alarm Notification" (การแจ้งเตือนถึงสัญญาณเตือน) ในเมนู "ติดตั้ง"
ซึ่งจะเป็นการเปิดหน้าต่างข้อความ "Alarm Notification" (การแจ้งเตือนถึงสัญญาณเตือน)



2. คลิกที่แท็บ "การกำหนดค่า" ในหน้าต่างข้อความ



Alarm Notification

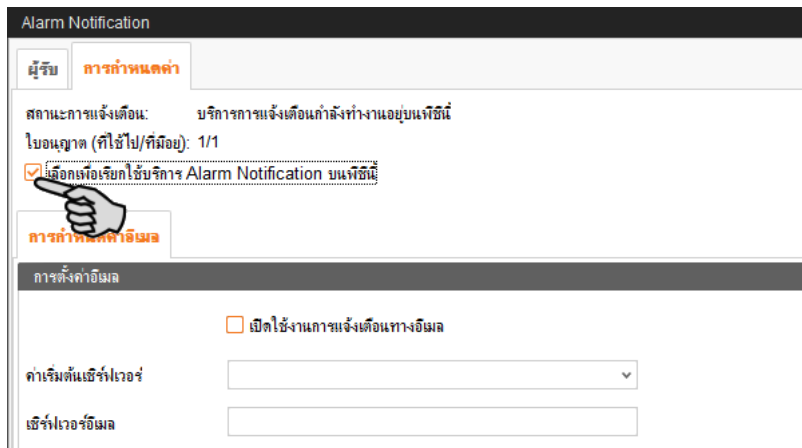
ผู้รับ การกำหนดค่า

สถานะการแจ้งเตือน: บริการการแจ้งเตือนกำลังทำงานอยู่บนเว็บไซต์

ใบอนุญาต (ที่เข้าไป/ที่มียุ): 1/1

☐ เลือกเพื่อเรียกใช้บริการ Alarm Notification บนพีซีนี้

3. ทำเครื่องหมายที่ช่อง "เลือกเพื่อเรียกใช้บริการ Alarm Notification บนพีซีนี้"



Alarm Notification

ผู้รับ การกำหนดค่า

สถานะการแจ้งเตือน: บริการการแจ้งเตือนกำลังทำงานอยู่บนเว็บไซต์

ใบอนุญาต (ที่เข้าไป/ที่มียุ): 1/1

☒ เลือกเพื่อเรียกใช้บริการ Alarm Notification บนพีซีนี้

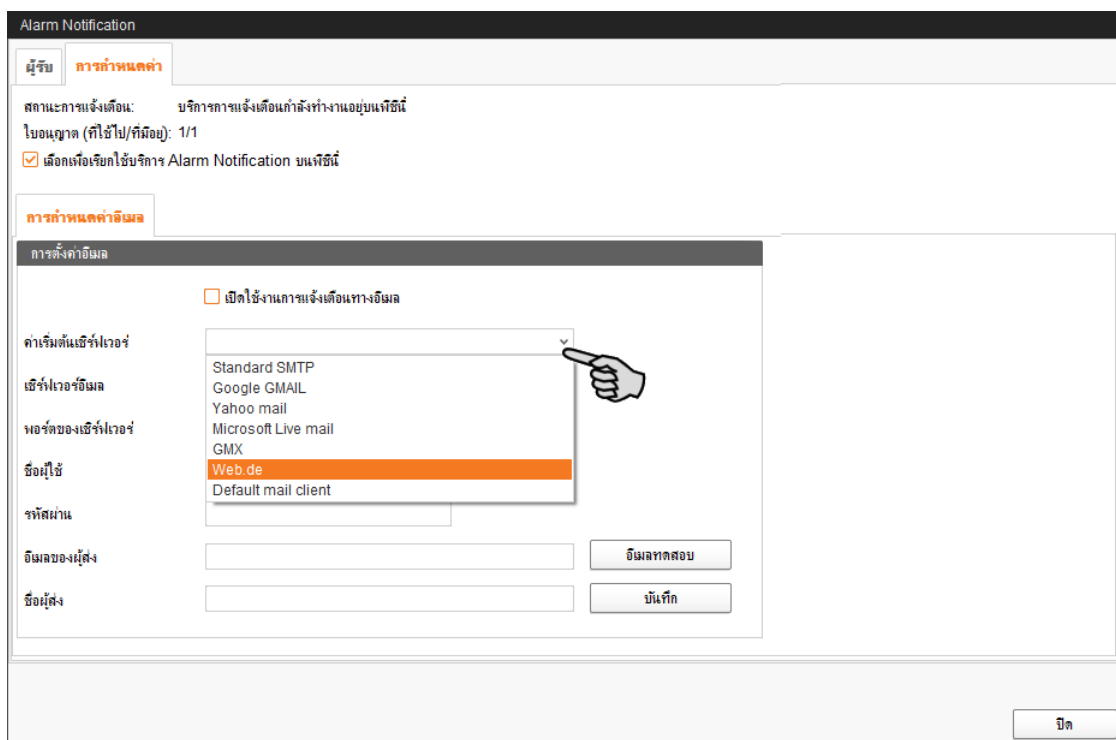
การตั้งค่าอีเมล

☐ เปิดใช้งานการแจ้งเตือนทางอีเมล

ค่าเริ่มต้นเซิร์ฟเวอร์:

เซิร์ฟเวอร์อีเมล:

4. คลิกที่ลูกศรที่ชี้ลงที่ติดกับ "ค่าเริ่มต้นเซิร์ฟเวอร์" และเลือกเซิร์ฟเวอร์เริ่มต้นจากเมนูร็อบดาวน์



Alarm Notification

ผู้รับ การกำหนดค่า

สถานะการแจ้งเตือน: บริการการแจ้งเตือนกำลังทำงานอยู่บนเว็บไซต์

ใบอนุญาต (ที่เข้าไป/ที่มียุ): 1/1

☒ เลือกเพื่อเรียกใช้บริการ Alarm Notification บนพีซีนี้

การกำหนดค่าอีเมล

การตั้งค่าอีเมล

☐ เปิดใช้งานการแจ้งเตือนทางอีเมล

ค่าเริ่มต้นเซิร์ฟเวอร์:

เซิร์ฟเวอร์อีเมล:

พอร์ตของเซิร์ฟเวอร์:

ชื่อผู้ใช้:

รหัสผ่าน:

อีเมลของผู้ส่ง:

ชื่อผู้ส่ง:

อีเมลทดสอบ

บันทึก

ปิด

ทันทีที่คุณเลือกเซิร์ฟเวอร์เริ่มต้นแล้ว เซิร์ฟเวอร์อีเมล พอร์ตของเซิร์ฟเวอร์ และ SSL จะได้รับการป้อนลงโดยอัตโนมัติ

5. ป้อนชื่อผู้ใช้ รหัสผ่าน และอีเมลผู้ส่ง
6. ทำเครื่องหมายที่ช่อง "เปิดใช้งานการแจ้งเตือนทางอีเมล" เพื่อเปิดใช้งานฟังก์ชันนี้

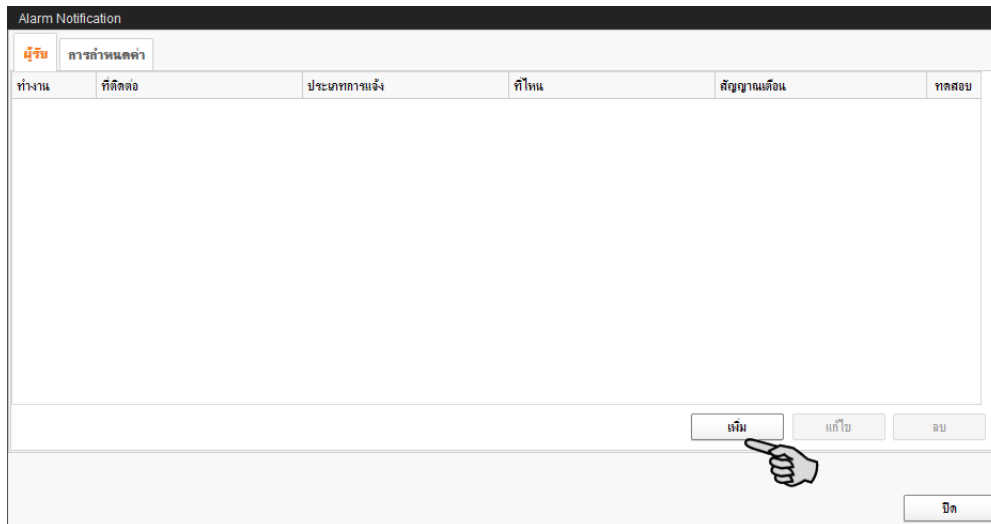
7. คลิก "อีเมลทดสอบ" เพื่อตรวจสอบการกำหนดค่า

8. คลิก "บันทึก" เพื่อยอมรับการตั้งค่าทั้งหมด

9. คลิกที่แท็บ "ผู้รับ"

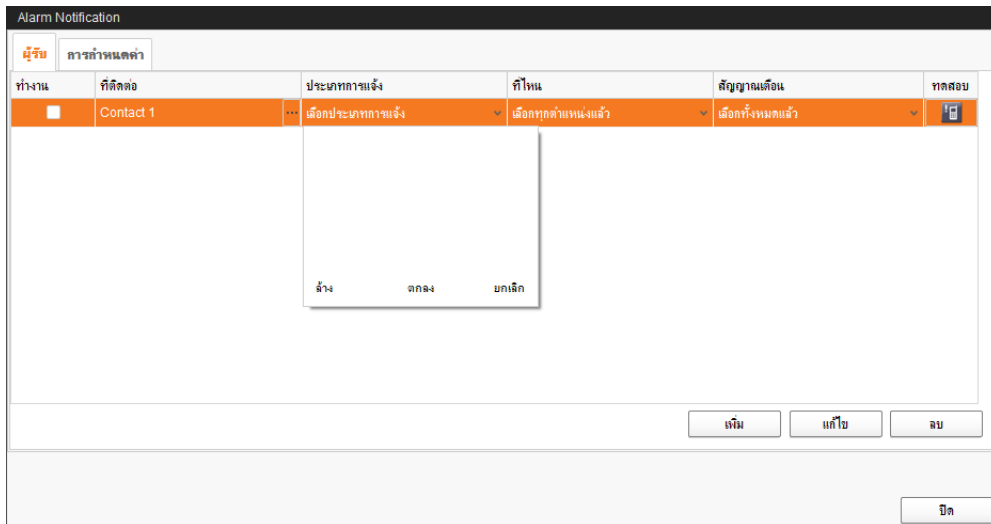


10. คลิกที่ "เพิ่ม" เพื่อเพิ่มผู้รับ

11. เลือกรายละเอียดผู้ติดต่อในหน้าต่างข้อความถัดไปและเลือกภาษาที่ต้องการ
ยังไม่รองรับการแจ้งเตือนถึงสัญญาณเตือนผ่าน SMS ในขณะนี้

12. ยืนยันการป้อนข้อมูลของคุณโดยการคลิกที่ "ตกลง"

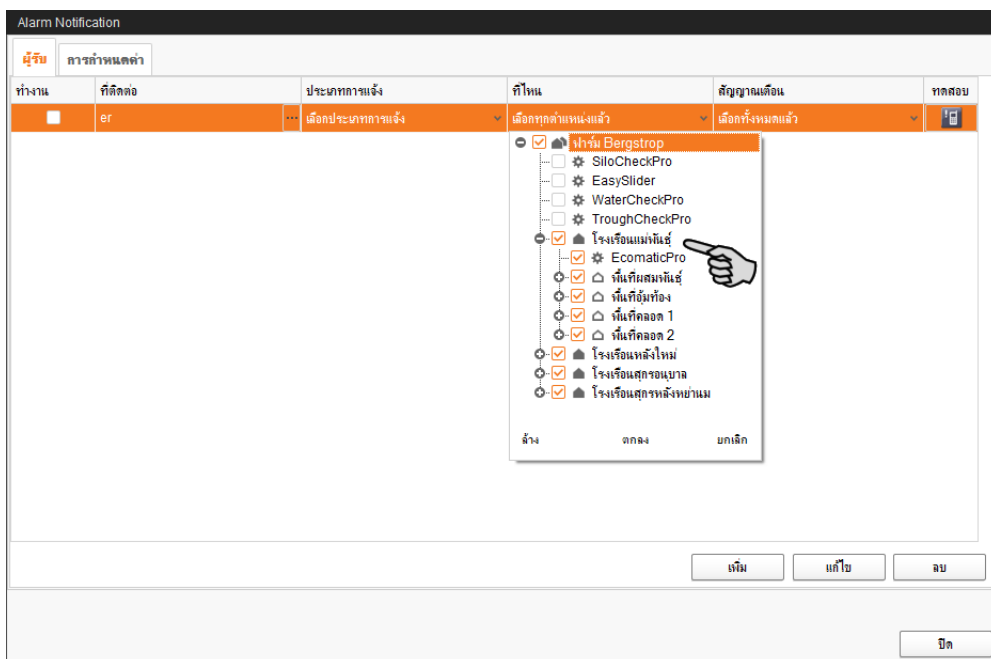
13. คลิกที่ช่องการป้อนข้อมูลด้านล่าง "ประเภทการแจ้ง" และเลือก "อีเมล" จากเมนูร็อบดาวน



14. ยืนยันการเลือกของคุณด้วยการคลิก "ตกลง" ที่ด้านล่างของรายการร็อบดาวน

15. คลิกที่ช่องการป้อนข้อมูลด้านล่าง "ที่ไหน" และเลือกตำแหน่งที่คุณต้องการรับการแจ้งเตือน

คุณอาจเลือกหลายๆ ตำแหน่งก็ได้

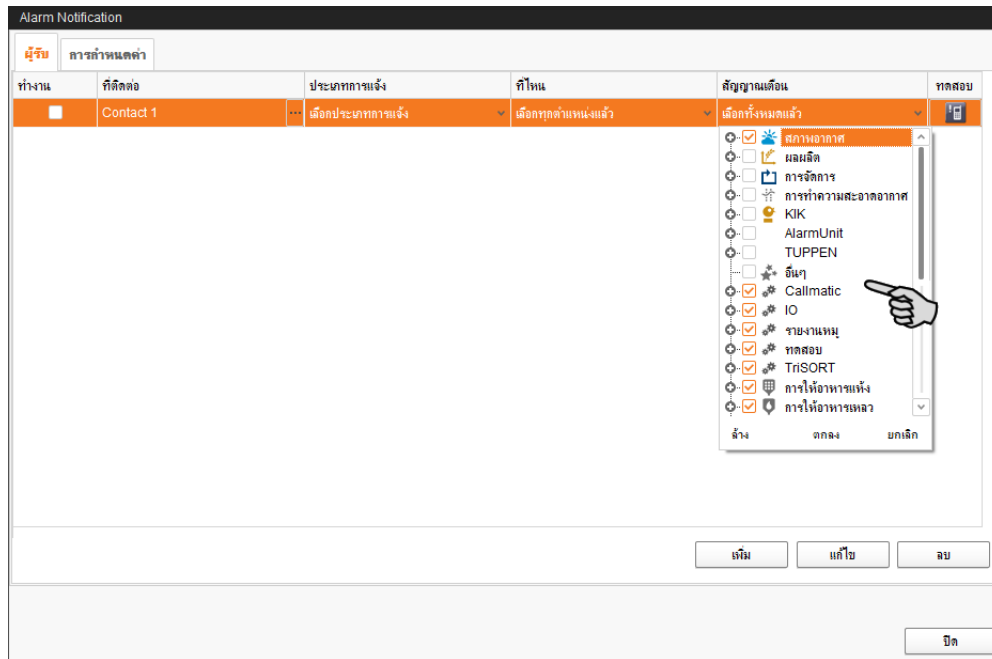


16. ยืนยันการเลือกของคุณด้วยการคลิก "ตกลง" ที่ด้านล่างของรายการร็อบดาวน

17. คลิกที่ช่องการป้อนข้อมูลด้านล่าง "สัญญาณเตือน" และเลือกประเภทสัญญาณเตือนที่คุณได้รับ

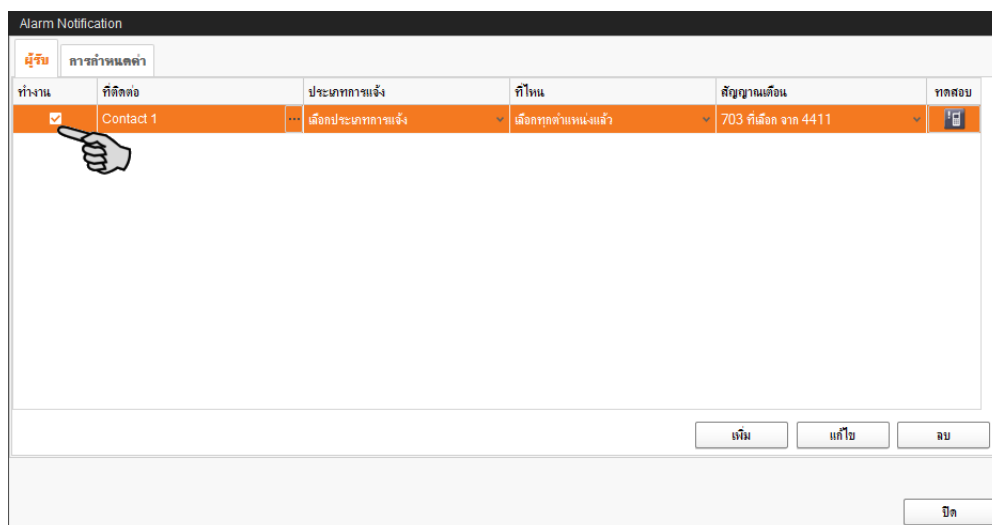
และเลือกประเภทสัญญาณเตือนที่คุณได้รับ

คุณอาจเลือกหลายๆ ตำแหน่งก็ได้



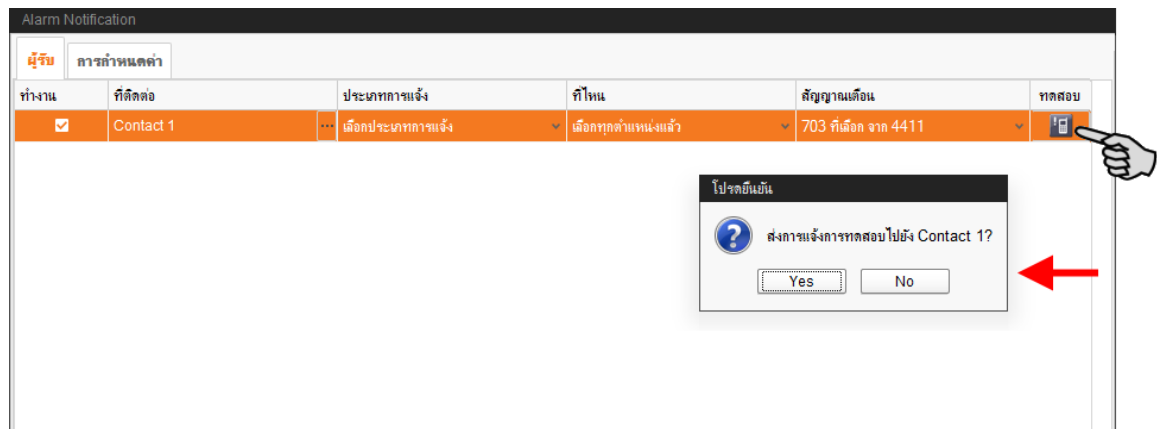
18. ยืนยันการเลือกของคุณด้วยการคลิก "ตกลง" ที่ด้านล่างของรายการตัวเลือก

19. เปิดใช้งานให้ผู้รับได้การแจ้งเตือนถึงสัญญาณเตือน โดยการทำเครื่องหมายที่ช่องด้านล่าง "ทำงาน"



20. ตรวจสอบการกำหนดค่าของข้อมูลผู้รับโดยการส่งการแจ้งเตือนทดสอบให้กับผู้รับ:

- คลิกที่ไอคอนการแจ้งเตือนถึงสัญญาณเตือน
- ยืนยันข้อความสำหรับการแจ้งเตือนทดสอบโดยการคลิกที่ "Yes" (ใช่)



21. คลิก "ปิด" หลังจากที่คุณได้กำหนดค่าการตั้งค่าทั้งหมดแล้ว

ซึ่งจะเป็นการปิดหน้าต่างข้อความ

7.5 สัญญาณเตือนที่ระบุโดยระบบ

ตารางต่อไปนี้จะแสดงสัญญาณเตือนและค่าเตือนของ CallMatic / Call-Inn

พารามิเตอร์ที่แสดงแบบเอียงหมายถึงตัวแทนที่สำหรับข้อมูลที่สอดคล้องกันจากระบบของคุณ

หมวดหมู่	สัญญาณเตือน	คำอธิบาย	สาเหตุที่อาจเกิดขึ้น
	อาหารขาด	ไม่พบอาหารที่ต้องการให้ (ไขโลว่าง?)	จากข้อมูลของกราฟการป้อนอาหาร สกรควรได้รับส่วนประกอบหลักที่สถานีนี้ไม่สามารถจ่ายให้ได้
	เครื่องรับ-ส่งสัญญาณที่ไม่รู้จัก	ไม่พบสกรที่ติดเครื่องรับ-ส่งสัญญาณหมายเลข หมายเลขเครื่องรับ-ส่งสัญญาณ	สถานีไม่รู้สกรตัวนี้
	ไม่มีเครื่องรับ-ส่งสัญญาณ	การอ่านค่าเครื่องรับ-ส่งสัญญาณผิดพลาด	สกรไม่มีตัวรับสัญญาณ หรือการอ่านข้อมูลมีปัญหา
	พื้นที่การคัดเลือกเต็ม	การคัดเลือกสกรหมายเลข หมายเลข ที่ติดเครื่องรับ-ส่งสัญญาณหมายเลข หมายเลขเครื่องรับ-ส่งสัญญาณ ถูกยกเลิก สาเหตุ: พื้นที่สำหรับคัดแยกเต็ม	จากข้อมูลพบว่าพื้นที่ที่เลือกเต็มแล้ว เป็นไปได้ว่าสกรที่เลือกไว้ในวันก่อนหน้านี้ยังไม่ได้รับการเคลื่อนย้ายออก
	ถึงอาหารว่างเปล่า	ถึงอาหารว่างแล้ว	เซ็นเซอร์ว่างเปล่า
	การเปลี่ยนแปลงปริมาณยา	การเปลี่ยนแปลงปริมาณยา สูงกว่าที่กำหนด	HydroMixCallmatic: เปรียบเทียบการเติมส่วนผสมเป้าหมาย/จริงจากข้อมูลกระบวนการเติมส่วนผสมหลายๆ กระบวนการ
	ไม่มีความดันอากาศ	ความดันอากาศต่ำเกินไป โปรดตรวจสอบคอมเพรสเซอร์	ข้อความของเซ็นเซอร์วัดแรงดันอากาศ

	เวลาการเข้าเยี่ยมแม่สุกรมีการเปลี่ยนแปลง	ที่ วันที่ให้อาหาร มีสุกรบางส่วนอยู่ <i>สถานี: CallMatic, Call-Inn</i> ในคอก มากกว่า จำนวน นานกว่าเมื่อวันที่ผ่านมา	
	ลำดับการเข้าเยี่ยมแม่สุกรมีการเปลี่ยนแปลง	ที่ วันที่ให้อาหาร มีสุกรบางส่วนอยู่ <i>สถานี: CallMatic, Call-Inn</i> ในคอก มากกว่า จำนวน ตำแหน่ง ที่มากกว่าวันที่ผ่านมา	
	ข้อมูลสำหรับตรวจสอบการเข้าเยี่ยมแม่สุกรอาจจะไม่สมบูรณ์	ไม่มีความเป็นไปได้ในการเก็บข้อมูลทั้งหมดของการตรวจสอบการเข้าเยี่ยมแม่สุกรสำหรับโปรแกรมใช้งาน ชื่อ: <i>CallMatic, Call-Inn</i>	
	ประตูลสำหรับการคัดเลือด	ประตูการแยกประเภทติดขัด จำนวน ครั้ง ในขณะที่การเลือกไม่ทำงาน	ประตูติดขัด เซ็นเซอร์บกพร่อง
	ไม่ได้กำหนดกราฟอาหารเริ่มต้นไว้	ไม่ได้กำหนดกราฟอาหารเริ่มต้นไว้	ไม่มีการกำหนดค่า
	ไม่มีการเชื่อมต่อไปยัง HydroMixCallmatic	ไม่มีการเชื่อมต่อไปยัง HydroMixCallmatic	1. HydroMixCallmatic ไม่ได้ทำงานอยู่ 2. การกำหนดค่าเครือข่าย, ที่อยู่ IP หรือ โหนดกลุ่มเบี่ยงเบนไม่ถูกต้อง
	การเติมเต็มรางอาหารมีความน่าเชื่อถือ	มีการทริกเกอร์ของเซ็นเซอร์เติมรูปแบบบ่อยครั้งเกินไปโปรดตรวจสอบการทำงาน	ของเหลว: มีการทริกเกอร์ของเซ็นเซอร์ไม่หยุดในกระบวนการเติมส่วนผสมสับรอบล่าสุด

	การล้างรางอาหารมีความน่าเชื่อถือ	เซ็นเซอร์เต็มรูปแบบสำหรับรางไม่ได้เปิดการตรวจจับโปรดตรวจสอบระบบการทำงาน	ของเหลว: ไม่มีการทริกเกอร์ของเซ็นเซอร์เลยในกระบวนการเติมส่วนผสมสืบริบล่าสุด
	เข้าโหมดหยุดการทำงานเมื่อการหยุดชั่วคราวจบลง	ระยะเวลาการหยุดชั่วคราวที่กำหนดแต่สถานะยังคงอยู่ในโหมดหยุดการทำงาน	โหมดหยุดที่เปิดใช้งานโดยผู้ใช้
	การเลือกประตูที่เชื่อถือได้	การเลือกเซ็นเซอร์ตรวจจับประตูไม่ทำงาน โปรดตรวจสอบการทำงาน	
	ปริมาณการปั่นส่วนต่อวันน้อยเกินไป	การปั่นส่วนต่อวันสำหรับสัตว์เลี้ยง หมายเลขแม่สุกร/ หมายเลขเครื่องรับ-ส่งสัญญาณ ของปั่นส่วนรายวัน ไม่สามารถเติมได้ มันต้องมีค่ามากกว่า ปริมาณการเติมส่วนผสมต่ำสุด	

กฎการตัดแยก 58, 60, 63
กฎการรักษา 61
การควบคุมด้วยตัวเอง 41
การควบคุมสถานี 81
การตั้งค่า 44
การรับทราบสัญญาณเตือน 87
การลบส่วนประกอบของระบบ 24
การลบสัญญาณเตือน 90
การสอบเทียบเครื่องชั่ง 37
การสำรองข้อมูล 68
การเพิ่มคอมพิวเตอร์ควบคุม 19
การเพิ่มแอปพลิเคชัน 19
การแจ้งเตือนถึงสัญญาณเตือนผ่านทางอีเมล 91
ข้อมูลเชิงเทคนิคของ 510pro 71
ความเร็วในการกิน 53
คอมพิวเตอร์ควบคุม 2, 3
ค่าเตือน 84
ตัวจัดการ IO 29
ตัวตรวจจับความร้อน 7, 57
ตัวรับสัญญาณ 6
ตัวออกแบบ 39
ตัวเขียนคำสั่ง 19, 23, 27
ตัวเลือก 7
ทดสอบโหมดตัวจัดการ IO 36
ที่อยู่ CAN 33
บันทึกสัญญาณเตือน 89
ประเภทสัญญาณเตือน 85
พาริตี 53
ระบบระบุแบบอิเล็กทรอนิกส์ 6
สัญญาณเตือน 84, 98
หมวดหมู่สัญญาณเตือน 86
หลังเวลาให้อาหาร 53
แท็กติดหู 6
โหมดฝึกฝน 64
ใบอนุญาต 2, 3