



AutoTrac RowSense



NÁVOD K POUŽITÍ
AutoTrac RowSense
OMPFP16954 VYDÁNÍ F2 (CZECH)

John Deere Ag Management Solutions
(Tento návod nahrazuje OMPFP11679)
PRINTED IN U.S.A.



Úvod

Předmluva

POZORNĚ SI PROČTĚTE TENTO NÁVOD K POUŽITÍ, abyste se naučili správně obsluhovat systém. V opačném případě může dojít k vážnému úrazu osob nebo k poškození zařízení. Tento návod k použití a výstražné štítky pro umístění na stroj jsou k dispozici i v jiných jazycích. (S objednávkou se obraťte na prodejce John Deere.)

TUTO PŘÍRUČKU JE TŘEBA POVAŽOVAT za nedílnou součást systému a při prodeji systému by měla zůstat přiložena.

HODNOTY VELIČIN UVEDENÉ V TOMTO NÁVODU k použití jsou uvedeny v metrických i angloamerických jednotkách. Používejte jen správné díly a spojovací materiál. Na metrické šrouby, příp. palcové šrouby jsou nezbytné rozdílné klíče.

Označení VPRAVO a VLEVO se vztahuje ke směru jízdy stroje vpřed.

ZÁRUKA je poskytována jako součást podpůrného programu John Deere pro zákazníky, kteří provádějí obsluhu a údržbu stroje podle pokynů v tomto návodu k použití. Záruka na hardware GreenStar je vysvětlena v záručním certifikátu, který byste měli obdržet od svého prodejce.

Tato záruka vám zajišťuje, že společnost John Deere bude podporovat své výrobky v případě, že se u nich v záruční době vyskytnou závady. Za určitých podmínek poskytuje John Deere rovněž možnost zdokonalení výrobků v místě používání, často bezplatně, a to i pokud již záruční doba výrobku uplynula. Pokud dojde k nesprávnému používání systému nebo k modifikaci výrobku vedoucí ke změně jeho vlastností mimo původní specifikace výrobce, záruka bude neplatná a provedení zlepšení u zákazníka může být odepráno.

KR43067.00000A2 -16-10NOV08-1/1

Obsah

Strana	Strana
Bezpečnost	
Rozlišujte bezpečnostní informace.....	5-1
Význam výstražných nápisů.....	5-1
Dodržujte bezpečnostní pokyny.....	5-1
Provádějte bezpečnou údržbu.....	5-2
Bezpečná manipulace s elektronickými součástkami a konzolami.....	5-2
Ovládejte naváděcí systémy bezpečně.....	5-3
Správné používání bezpečnostního pásu.....	5-3
Udržujte bezpečnou vzdálenost od sklízecích jednotek.....	5-3
Přečtěte si příručku pro navádění.....	5-3
Tlačítko obnovení činnosti	
Nastavení tlačítka obnovení činnosti.....	10-1
AutoTrac RowSense	
Přehled.....	15-1
Systém nastavení a kalibrace pro modely z roku 2012	
Nastavení systému AutoTrac RowSense.....	20-1
Nastavení vyrovnání navádění řádků.....	20-2
Nastavení najetí do řádku.....	20-2
Postup kalibrace snímače řádků.....	20-3
Nastavení a kalibrační systém modelů z roku 2011 a starších	
Nastavení systému AutoTrac RowSense.....	25-1
Postup kalibrace snímače řádků.....	25-1
Nastavení vyrovnání navádění řádků.....	25-2
Zapnutí systému	
Obrazovky a kontrolky.....	30-1
Zapnutí řádkových snímačů.....	30-2
Displej 2600 a 2630 – přímá stopa	
Přímá stopa.....	35-1
Displej 2600 a 2630 – adaptivní křivky	
Adaptivní křivky.....	40-1
Nastavení adaptivních křivek.....	40-2
RowFinder.....	40-3
Displej 2600 a 2630 – křivky AB	
Křivky AB.....	45-1
Displej 2600 a 2630 – kruhová stopa	
Nastavení kruhové stopy.....	50-1
CommandCenter GS3 – přímá stopa	
Teorie provozu.....	55-1
Vytvoření nové přímé stopy.....	55-1
Metody A+B, A+Auto B a A+Kurz.....	55-2
CommandCenter GS3 – adaptivní křivky	
Teorie provozu.....	60-1
Vzorce navádění.....	60-1
Vytvoření nové adaptivní zakřivené stopy.....	60-2
Záznam přímé dráhy nebo navigace kolem překážek.....	60-4
RowFinder.....	60-4
CommandCenter GS3 – křivky AB	
Teorie provozu.....	65-1
Vytvoření nové zakřivené stopy AB.....	65-1
Záznam přímé dráhy nebo navigace kolem překážek.....	65-2
CommandCenter GS3 – kruhová stopa	
Teorie provozu.....	70-1
Vytvoření nové kruhové stopy.....	70-1
Metoda jízdy po kružnici.....	70-1
Metoda ZŠ/ZD.....	70-1
Diagnostika	
Obrazovky diagnostiky.....	75-1
Čištění řádkových snímačů	
Čištění řádkových snímačů.....	80-1
Specifikace	
ES Prohlášení o shodě.....	85-1

Původní pokyny. Všechny informace, obrázky a technické údaje uvedené v této publikaci vycházejí z nejnovějších informací dostupných v době vydání. Výrobce si vyhrazuje právo provádět změny bez předchozího upozornění.

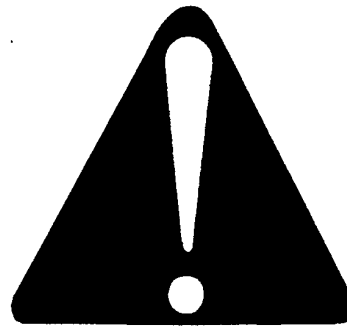
COPYRIGHT © 2012
DEERE & COMPANY
European Office Mannheim
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION™ Manual

Bezpečnost

Rozlišujte bezpečnostní informace

Toto je výstražný symbol. Uvidíte-li tento symbol na stroji nebo v návodu k používání, dbejte zvýšené opatrnosti, protože hrozí nebezpečí zranění.

Dodržujte všechny bezpečnostní pokyny i všeobecné bezpečnostní předpisy.



DX,ALERT -16-29SEP98-1/1

T81389 —UN—28JUN13

Význam výstražných nápisů

Spolu s výstražným symbolem jsou používány výstražné nápisy — NEBEZPEČÍ, VÝSTRAHA nebo POZOR. Výraz NEBEZPEČÍ označuje místa nebo prostory s nejvyšším stupněm nebezpečí.

Výstražné štítky s nápisy NEBEZPEČÍ nebo VÝSTRAHA jsou umístěny na specifických nebezpečných místech. Výstražné štítky s nápisem POZOR obsahují obecné bezpečnostní pokyny. Také v tomto návodu upozorňuje text POZOR na bezpečnostní pokyny.

 **NEBEZPEČÍ**

 **VAROVÁNÍ**

 **POZOR**

DX,SIGNAL -16-03MAR93-1/1

TS187 —16—30SEP88

Dodržujte bezpečnostní pokyny

Pečlivě si přečtěte všechny bezpečnostní pokyny uvedené v tomto návodu a výstražné štítky umístěné na stroji. Dbejte, aby štítky s bezpečnostními pokyny byly vždy čitelné. Poškozené štítky vyměňte, chybějící štítky doplňte. Zajistěte, aby nová příslušenství a náhradní díly byly vždy opatřeny platnými výstražnými štítky. Náhradní výstražné štítky jsou k dispozici u prodejce firmy John Deere.

Na dílech a součástech od jiných dodavatelů mohou být uvedené doplňkové bezpečnostní informace, které nejsou obsažené v tomto návodu k použití.

Před zahájením práce se seznámte s obsluhou stroje a s jeho ovládacími prvky. Nedovolte, aby se strojem pracovala neseznámená osoba.

Stroj udržíte stále v dobrém stavu. Nepovolené změny provedené na stroji zhoršují jeho funkce, snižují bezpečnost provozu a zkracují životnost stroje.



Neporozumíte-li některé části návodu k použití, informujte se u svého prodejce firmy John Deere.

DX,READ -16-16JUN09-1/1

TS201 —UN—15APR13

Provádějte bezpečnou údržbu

Předpokladem správné údržby je znalost jejího postupu. Pracoviště udržujte v suchu a čistotě.

Mazání, údržbu a seřizování provádějte jen při zastaveném stroji. Udržujte bezpečnou vzdálenost od pohyblivých částí stroje. Zastavte pohon a pomocí ovládacích prvků odtlačujte potrubí a hadice soustavy. Nářadí spusťte do dolní polohy. Zastavte motor. Vytáhněte klíček ze spínací skříňky. Stroj nechte vychladnout.

Díly stroje, které musí být při údržbě zvednuty, zajistěte pevnými podpěrami.

Vždy dbejte na dobrý stav a odborně provedenou montáž všech dílů. Závady ihned odstraňte. Opatřené nebo poškozené díly vyměňte. Usazené vrstvy mazacího tuku, oleje nebo nečistoty odstraňte.

U samojízdného pracovního stroje před zahájením práce na elektrickém zařízení nebo před svařováním na stroji odpojte nejprve kostřicí kabel (-) akumulátorové baterie.

U přípojného pracovního stroje odpojte před zahájením údržby součástí elektrické soustavy nebo před svařováním stroje kabely od traktoru.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -16-17FEB99-1/1

Bezpečná manipulace s elektronickými součástkami a konzolami

Pád během montáže nebo demontáže elektronických součástí namontovaných na zařízení může být příčinou vážného poranění. Pro snadné dosažení na každé montážní místo používejte žebřík nebo plošinu. Používejte pevné a bezpečné opěry horních a dolních končetin. Nemontujte ani nedemontujte součásti v mokrých ani mrazivých podmínkách.

Pokud montujete nebo opravujete základnovou stanici RTK na věž nebo jinou vysokou konstrukci, používejte horolezce s osvědčením.

Pokud montujete nebo opravujete stožár GPS přijímače využívaného pro nářadí, používejte správné techniky zvedání a správné ochranné vybavení. Stožár má velkou hmotnost a obtížné se s ním manipuluje. Pokud není



montážní místo přístupné ze země nebo servisní plošiny, je nutná přítomnost dvou osob.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -16-24AUG10-1/1

Ovládejte naváděcí systémy bezpečně

Nepoužívejte naváděcí systémy na silnici. Před vjezdem na silnici vždy vypněte (deaktivujte) naváděcí systémy. Při jízdě po silnici nezapínejte (neaktivujte) naváděcí systém.

Naváděcí systémy slouží jako pomůcka obsluhy za účelem účinnějšího provádění operací na poli. Za dráhu stroje je odpovědný řidič.

Mezi naváděcí systémy patří všechny aplikace, které automatizují řízení vozidla. Jsou to především aplikace AutoTrac, iGuide, iTEC Pro, ATU a RowSense.

Předejděte zranění obsluhy a jiných osob:

- Nenasedejte na pohybující se vozidlo a nevysedejte z něho.
- Zkontrolujte správné nastavení stroje, nářadí a naváděcího systému. Jestliže používáte iTEC Pro, ověřte, zda jsou nastaveny přesné hranice.
- Buďte pozorní a sledujte okolí.
- Převezměte řízení na volantu, pokud je nezbytné předejít nebezpečí na poli, vyhnout se osobám, zařízení nebo jiným překážkám.
- Zastavte provoz, pokud nízká viditelnost ovlivňuje vaši schopnost řídit stroj a rozeznat osoby nebo překážky v dráze stroje.
- Zvažte podmínky na poli, viditelnost a konfiguraci vozidla a přizpůsobte rychlost vozidla.

JS56696,0000970 -16-10MAY11-1/1

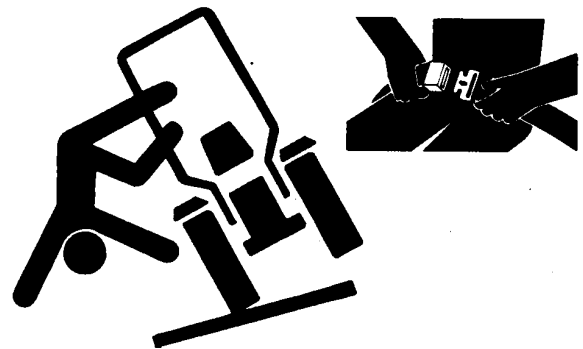
Správné používání bezpečnostního pásu

Je-li traktor vybaven ochranným rámem (ROPS) nebo kabinou, používejte bezpečnostní pásy, abyste omezili na minimum riziko zranění v důsledku nehody, např. převrácení traktoru.

Pokud traktor není vybaven konstrukcí ochranného rámu (ROPS) nebo kabinou, nepoužívejte bezpečnostní pásy.

Pokud spojovací materiál, spona, pás nebo navijecí zařízení vykazují stopy poškození, vyměňte celý bezpečnostní pás.

Bezpečnostní pás a spojovací materiál kontrolujte minimálně jednou ročně. Kontrolujte uvolněný spojovací materiál a poškození pásu, například zářezy, otřepy, nadměrné nebo neobvyklé opotřebování, změnu zbarvení



TS205 —UN—23AUG88

a otěry. Používejte pouze náhradní díly schválené pro váš stroj. Obraťte se na svého prodejce John Deere.

DX,ROPS1 -16-07JUL99-1/1

Udržujte bezpečnou vzdálenost od sklízecích jednotek

Žací lišta, šnek válu, přiháněč a vkladací válce nelze při jejich činnosti dokonale opatřit kryty. Udržujte bezpečnou vzdálenost od těchto pohyblivých součástí stroje, pokud jsou v činnosti. Před zahájením údržby nebo uvolňování zaneseného stroje vždy vypněte hlavní spojku, zastavte motor a vytáhněte klíček ze spínací skříňky.



ES118704 —UN—21MAR95

FX,CUT -16-21DEC90-1/1

Přečtěte si příručku pro navádění

Než začnete pracovat se systémem Parallel Tracking nebo AutoTrac, přečtěte si celou příručku pro navádění, abyste porozuměli všem komponentám a

postupům, které jsou potřeba pro bezpečný a správný provoz.

Příručka pro navádění je společná pro oba naváděcí systémy Parallel Tracking a AutoTrac.

OUC6050,0000F2C -16-03APR08-1/1

Tlačítko obnovení činnosti

Nastavení tlačítka obnovení činnosti

Je-li sklízecí mlátička vybavena systémem AutoTrac a propojena s nástavcem pro sklízění kukuřice se systémem RowSense, aktivační tlačítka 2 a 3 na vícefunkční ovládací páce budou automaticky aktivována a budou sloužit ke spuštění žacího válu a obnovovacích tlačítek systému AutoTrac. U modelu z roku 2012 a novějších sklízecích mlátiček slouží tlačítko Auto pro aktivaci funkce AutoTrac a snímač řádků v plodině se aktivuje při kontaktu plodiny a snímačů. (Viz Nastavení vstupu do řádku při spouštění systému, kde najdete více informací.)



Tlačítko obnovení činnosti na sklízecí mlátičce

PC13860 — UN — 13JUL11

BA31779,00001F5 -16-08NOV11-1/1

AutoTrac RowSense

Přehled

Systém AutoTrac RowSense je tvořen následujícími součástmi:

- Integrovaný systém AutoTrac je instalován a aktivován na mlátičce s upgradovaným softwarem AutoTrac RowSense v jednotce řídicího systému (SSU), s aktivní verzí AutoTrac SF1 nebo aktivace SF2.
 - U mlátiček řady 50 a 60 je třeba nainstalovat upgrade softwaru pro ovládání můstku.
 - Sklízecí mlátičky modelové řady S–, W–, T– z roku 2008 a C– z roku 2009 musí být vybaveny sběrníci LYNX, která bude kompatibilní se systémem AutoTrac RowSense.
- Integrovaný systém AutoTrac je instalován a aktivován na mlátičce s upgradovaným softwarem AutoTrac RowSense v jednotce řídicího systému (SSU), s aktivní verzí AutoTrac SF1 nebo aktivace SF2.
- Mlátičky z roku 2012 a novější vyžadují displej GS3 2630 nebo GreenStar™ 3 CommandCenter.
- Modely z roku 2011 a starší vyžadují displej GS2 2600 nebo GS3 2630.
- Aktivace systému AutoTrac RowSense pro displej GS3 nebo GS3 CommandCenter.
- Aktivace systému AutoTrac RowSense SF1 nebo SF2 pro displej GreenStar 2.

- Přijímač StarFire s aktivací SF1, SF2 nebo RTK.
- Jeden pár řádkových čidel na schváleném nastavci pro sklizení kukuřice.

AutoTrac RowSense pracuje se všemi stávajícími schémata sledování a většinou standardních schémat pro sklizení. AutoTrac pracuje v následujících režimech: Adaptivní křivky, křivky AB, kruhová stopa a přímá stopa. AutoTrac RowSense je vylepšení integrovaného systému AutoTrac na displeji GS2, displeji GS3 a GS3 CommandCenter pro sklizení kukuřice. Řádkové snímače, upevněné do jednoho z řádků, detekují stonky a tak určují polohu řádku. Signály z řádkových snímačů jsou integrovány se stávajícími signály AutoTrac což napomáhá udržet sklízecí mlátičku na řádcích. Pokud z řádkových snímačů nepřichází žádný signál (např. při přejíždění vody), bude použito klasická navigace GPS. Většina charakteristik AutoTrac zůstává beze změn. Řádkové snímače jsou zkrátka další vstup informací o poloze pro řízení sklízecí řezačky. Všechny režimy sledování jsou nastaveny stejným způsobem, jako pro systémy AutoTrac na bázi GPS.

BA31779,00001F6 -16-08NOV11-1/1

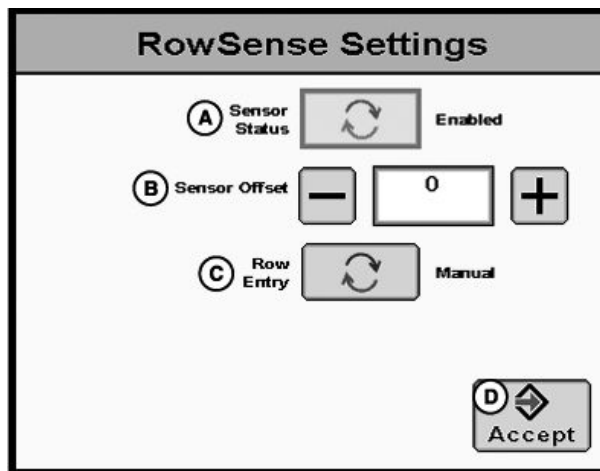
Nastavení systému AutoTrac RowSense

POZNÁMKA: Kromě nastavení systému AutoTrac je třeba provést také následující kroky:

1. Na displeji GS3 otevřete NABÍDKU >> tlačítko GREENSTAR 3 >> softwarové tlačítko NAVÁDĚNÍ >> záložka NASTAVENÍ NAVÁDĚNÍ >> přepínací tlačítko NASTAVENÍ ROWSENSE.

Na displeji GS3 CommandCenter, otevřete NABÍDKU >> tlačítko GREENSTAR 3 >> softwarové tlačítko NASTAVENÍ >> tlačítko nastavení ROWSENSE SETTINGS

2. Použijte přepínací tlačítko, které aktivuje čidla pro navádění řádkem.
3. Zajistěte, aby bylo vyrovnaní čidel správné (0 je výchozí hodnotou).
4. Pomocí přepínače zvolte režim najíždění do řádku.
5. Zvolte Přijmout a odejdete z nastavení systému RowSense.



Nastavení kalibrace

A—Stav snímače
B—Vyrovnání snímače (-50 až +50)
C—Metoda najetí do řádku
D—PŘIJMOUT

BA31779,000020C -16-17OCT11-1/2

PC13820—UN—14JUN11

Ikony AutoTrac a RowSense můžete vidět na následujících místech:

- GS3 2630 – Stránka navádění na záložce NÁHLED.
- GreenStar™ 3 CommandCenter – spouštěcí stránka

PC10040 —UN—04FEB08



BA31779,000020C -16-17OCT11-2/2

Nastavení vyrovnání navádění řádků

Při navádění v řádku lze nastavit vyrovnání, aby se změnilo i vyrovnání stonků vstupujících do válu mlátičky.

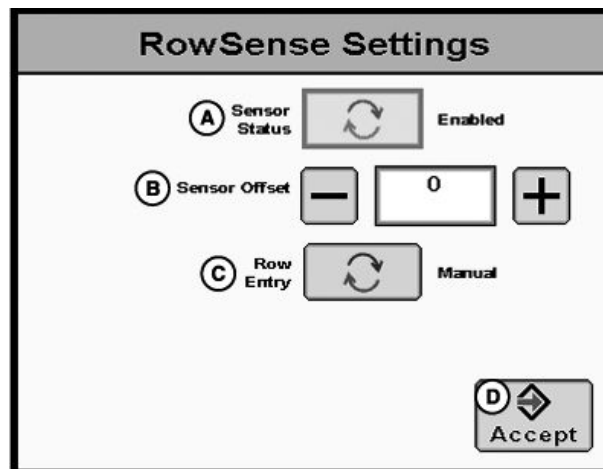
Příklady, kdy je potřeba změnit zarovnání:

- Odhad řádku plodiny je uprostřed válu mlátičky a řádky byly zatlačeny válem. Vyrovnání lze nastavit tak, aby byl "rozdíl rozdělen" a všechny řádky budou ohnuté, ale ne tolik, jako by byly bez nastaveného vyrovnání.
- Rozdělovače stébel se snímačem řádků nebudou s řádkem zarovnané. Než bude možné provést opravy, je možné nastavit vyrovnání a částečně se tak vypořádat s nevyrovanými stonky.

Pokud je hodnota vyrovnání nižší než 0, může dojít k tomu, že bude mlátička zatáčet mírně vlevo, a hodnota vyšší než 0 způsobí natáčení mírně vpravo. Výchozí hodnota je 0, rozsah hodnot je -50 až +50.

1. Na displeji GS3 display otevřete NABÍDKU >> tlačítko GREENSTAR 3 >> softwarové tlačítko NAVÁDĚNÍ >> záložka NASTAVENÍ NAVÁDĚNÍ >> přepínací tlačítko NASTAVENÍ ROWSENSE.

Na displeji GS3 CommandCenter, otevřete NABÍDKU >> tlačítko GREENSTAR 3 >> softwarové tlačítko NASTAVENÍ >> tlačítko nastavení ROWSENSE SETTINGS



- A—Stav snímače
B—Vyrovnání snímače (-50 až +50)
C—Metoda najetí do řádku
D—PŘIJMOUT

2. Zadejte hodnotu vyrovnání při navádění v řádku (-50 až +50). Výchozí hodnota je 0.
3. Zvolte Přijmout a odejdete z nastavení systému RowSense.

BA31779,000020D -16-08NOV11-1/1

PC13820—UN—14JUN11

Nastavení najetí do řádku

1. Na displeji GS3 display otevřete NABÍDKU >> tlačítko GREENSTAR 3 >> softwarové tlačítko NAVÁDĚNÍ >> záložka NASTAVENÍ NAVÁDĚNÍ >> přepínací tlačítko NASTAVENÍ ROWSENSE.

Na displeji GS3 CommandCenter, otevřete NABÍDKU >> tlačítko GREENSTAR 3 >> softwarové tlačítko NASTAVENÍ >> tlačítko NASTAVENÍ ROWSENSE SETTINGS

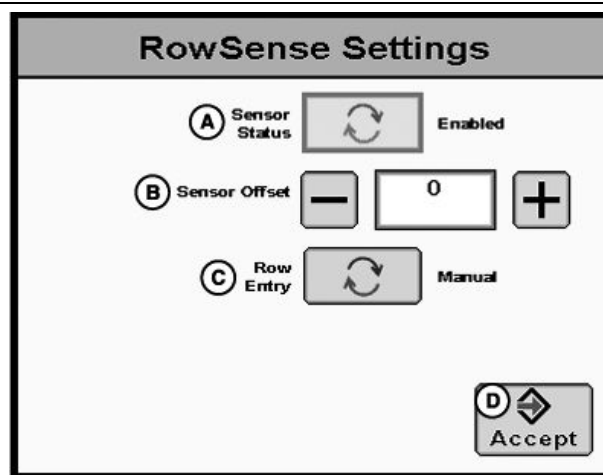
2. Pomocí přepínače zvolte režim najíždění do řádku.
3. Zvolte Přijmout a odejdete z nastavení systému RowSense.

Manuální:

1. Zajeďte s mlátičkou do řádku.
2. Stiskněte tlačítko obnovení pro spuštění válu.
3. Stiskněte tlačítko ještě jednou a zapnete navádění a snímače řádků.

GPS:

1. Zajeďte s mlátičkou do řádku.
2. Stiskněte tlačítko obnovení pro spuštění válu a zapnutí navádění.
3. Stiskněte tlačítko obnovení znovu pro spuštění čidel řádků.



- A—Stav snímače
B—Vyrovnání snímače (-50 až +50)
C—Najetí do řádku
D—PŘIJMOUT

POZNÁMKA: Při stisknutí tlačítka Auto se zapne funkce AutoTrac. Snímače řádků se aktivují při kontaktu snímačů s plodinou.

BA31779,000020E -16-08NOV11-1/1

PC13820—UN—14JUN11

Postup kalibrace snímače řádků

Tato procedura je zapotřebí po instalaci nebo opravě systému. Snímače hmatačů musí být instalovány a umístěny do polohy proti klidovým dorazům.

1. Příprava pro kalibraci

Ověřte, zda jsou snímače řádků namontovány i s pružinami, které je udrží v klidové poloze. Zdvihněte vál, aby bylo zajištěno, že snímače řádků nejsou v kontaktu se zemí. Mlátička nesmí být v pohybu.

2. Otevřete NABÍDKU >> tlačítko GREENSTAR 3 >> softwarové tlačítko DIAGNOSTIKA >> z rozbalovací nabídky zvolte možnost RowSense.

3. Zkalibrujte klidové napětí snímačů.

Stiskněte tlačítko CAL a hodnoty napětí snímačů v klidové poloze se uloží do paměti SSU.

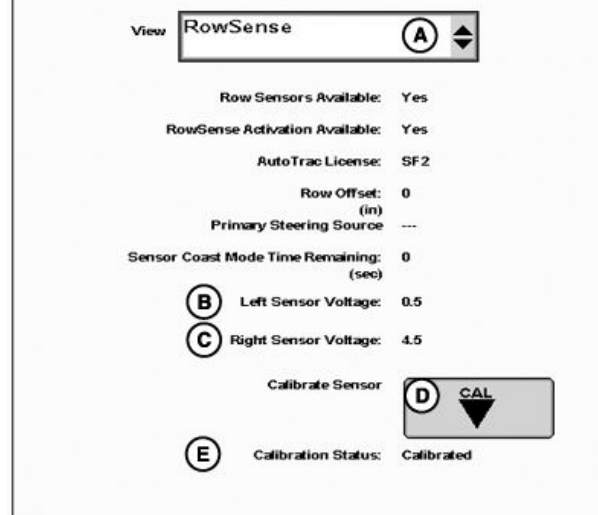
POZNÁMKA: Aby bylo kalibrační tlačítko zobrazené, musí být snímače aktivní.

POZNÁMKA: Na displejích GS3 2630a GreenStar™ 3 CommandCenter se nyní zobrazí hodnoty napětí levého a pravého snímače. Klidové napětí pravého snímače by mělo být vyšší než 2,5 voltů. Klidové napětí levého snímače by mělo být nižší než 2,5 V.

4. Konec kalibrace, zavřete stránku s diagnostickým měřením RowSense.

GreenStar - Diagnostic Readings

Read the latest Operator Manual prior to operation. To obtain a copy, see your dealer or visit www.StellarSupport.com.



Nastavení kalibrace

A—Prohlížení rozbalovacího okna
B—Napětí levého snímače
C—Napětí pravého snímače

D—Tlačítko CAL (kalibrace)
E—Stav kalibrace

PC13818 —UN—17OCT11

BA31779,000020F -16-08NOV11-1/1

Nastavení systému AutoTrac RowSense

POZNÁMKA: Kromě nastavení systému AutoTrac je třeba provést také následující kroky:

1. Na displeji GS2 otevřete původní zobrazení GreenStar >> NASTAVENÍ >> AUTOTRAC
2. Zvolte ANO pro nainstalované navádění řádkem, které je aktivní.
3. Kalibrace snímačů vedení v řádku.
4. Hodnota vyrovnaní navádění musí být správná (výchozí hodnotou je 100).

- | | |
|------------------------------------|--|
| A—Citlivost řízení (50–200) | E—Vyrovnaní vedení v řádku (50 až 150) |
| B—Kalibrace AutoTrac | F—Nepoužito |
| C—Vedení v řádku nainstalováno | G—Zpět |
| D—Kalibrace snímače vedení v řádku | |

1	2	SETUP	AutoTrac	
3	4	Steer Sensitivity (50 – 200)	104	A
5	6	AutoTrac Calibration	→	B
7	8	Row Guidance Option Installed	Yes	C
9	0	Row Guidance Sensor Calibration	→	D
.	CLR	Row Guidance Offset (50 – 150)	100	E
II	PAGE			F
	SETUP			G
I	INFO	SETUP	Setup	
J	RUN			

Nastavení kalibrace

KR43067,00000FA -16-13NOV08-1/1

PC10466 —UN—27APR08

Postup kalibrace snímače řádků

Tato procedura je zapotřebí po instalaci nebo opravě systému. Snímače hmatačů musí být instalovány a umístěny do polohy proti klidovým dorazům.

1. Příprava pro kalibraci

Ověřte, zda jsou snímače řádků namontovány s pružinami, které je udržují v klidové poloze. Zdvihněte vál a zjistěte, zda snímače řádku nejsou v kontaktu se zemí. Mlátička nesmí být v pohybu.

- | | |
|------------------------------------|--|
| A—Citlivost řízení (50–200) | E—Vyrovnaní vedení v řádku (50 až 150) |
| B—Kalibrace AutoTrac | F—Nepoužito |
| C—Vedení v řádku nainstalováno | G—Zpět |
| D—Kalibrace snímače vedení v řádku | |

1	2	SETUP	AutoTrac	
3	4	Steer Sensitivity (50 – 200)	104	A
5	6	AutoTrac Calibration	→	B
7	8	Row Guidance Option Installed	Yes	C
9	0	Row Guidance Sensor Calibration	→	D
.	CLR	Row Guidance Offset (50 – 150)	100	E
II	PAGE			F
	SETUP			G
I	INFO	SETUP	Setup	
J	RUN			

Nastavení AutoTrac

KR43067,0000123 -16-17NOV08-1/2

PC10466 —UN—27APR08

Pokračování na další straně

2. Stiskněte tlačítko NASTAVENÍ na původní obrazovce GreenStar. Stiskněte tlačítko určené systémem AutoTrac.

3. Zkalibrujte klidové napětí snímačů.

Stiskněte tlačítko kalibrace snímače navádění (E) pro uložení hodnot klidového napětí do paměti SSU.

POZNÁMKA: Obrazovka GSD nyní zobrazí hodnoty napětí levého a pravého čidla. Klidové napětí pravého snímače by mělo být vyšší než 2,5 voltů. Klidové napětí levého snímače by mělo být nižší než 2,5 V.

4. Konec kalibrace, ukončete režim kalibrace snímače řádků.

A—Nepoužito

B—Nepoužito

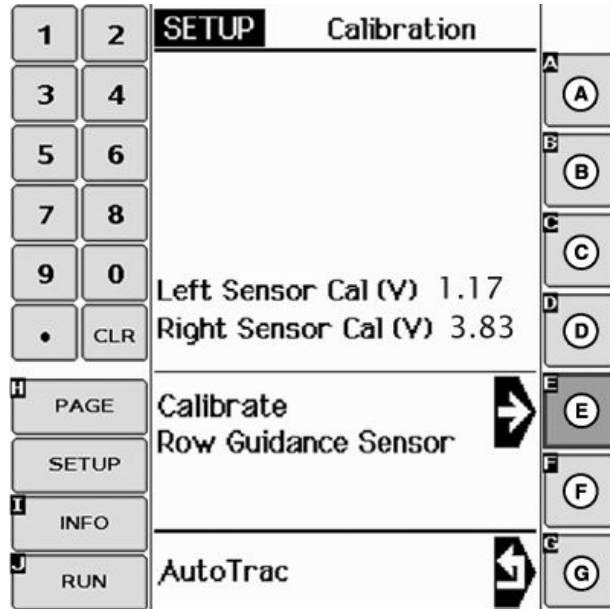
C—Kalibrace levého snímače (V) 1,17

D—Kalibrace pravého snímače (V) 3,83

E—Kalibrace snímače řádků pro navádění

F—Nepoužito

G—Zpět



Nastavení kalibrace

KR43067.0000123 -16-17NOV08-2/2

PC10467 —UN—03MAR08

Nastavení vyrovnaní navádění řádků

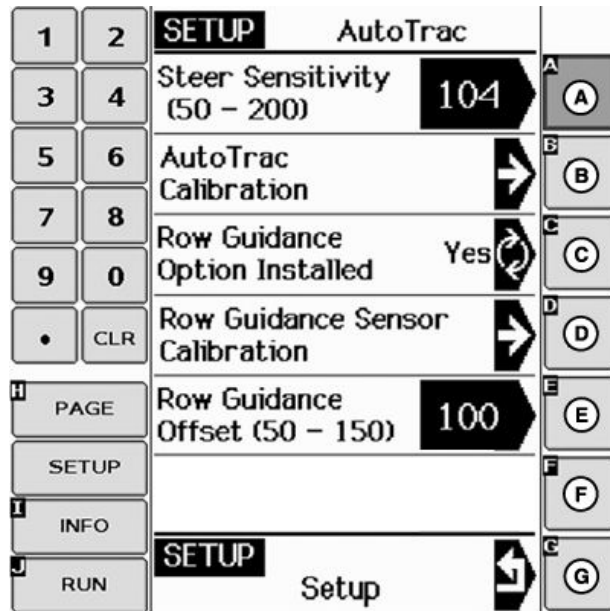
Při navádění v řádku lze nastavit vyrovnaní, aby se změnilo i vyrovnaní stonků vstupujících do válu mlátičky.

Příklady, kdy je potřeba změnit zarovnání:

- Odhad řádku plodiny je uprostřed válu mlátičky a řádky byly zatlačeny válem. Vyrovnaní lze nastavit tak, aby byl "rozdíl rozdělen" a všechny řádky budou ohnuté, ale ne tolik, jako by byly bez nastaveného vyrovnaní.
- Rozdělovače stébel se snímačem řádků nebudou s řádkem zarovnané. Dokud nebude možné provést opravy pro fyzické vyrovnaní snímačů, lze za účelem kompenzace nerovností nastavit vyrovnaní.

Hodnoty vyrovnaní nižší než 100 mohou způsobit, že bude mlátička zatáčet mírně doleva, hodnoty vyšší než 100 zase způsobí, že mlátička bude zatáčet mírně doprava. Výchozí hodnota je 100 a rozsah je 50 až 150.

1. Stiskněte tlačítko NASTAVENÍ na původní obrazovce GREENSTAR. Stiskněte tlačítko určené systémem AutoTrac.
2. Zadejte vyrovnaní pro navádění v řádku (50 až 150). Výchozí hodnota je 100.
3. Konec nastavení.



Nastavení vyrovnaní navádění řádků

A—Citlivost řízení (50–200)

B—Kalibrace AutoTrac

C—Vedení v řádku nainstalováno

D—Kalibrace snímače vedení v řádku

E—Vyrovnaní vedení v řádku (50 až 150)

F—Nepoužito

G—Zpět

KR43067.00000D6 -16-12NOV08-1/1

PC10466 —UN—27APR08

Zapnutí systému

Obrazovky a kontrolky

Při použití systému AutoTrac RowSense byste měli na obrazovce vidět následující ikony. Na obrazovce GS3 2630 se objeví ikona na mapě pod kartou ZOBRAZENÍ NAVÁDĚNÍ, která ukazuje, že jsou dostupné snímače řádků (když je přepínač STAVU SNÍMAČE v poloze zapnuto). Na displeji GreenStar™ 3 CommandCenter se objeví symbol na straně Provozu. Každý symbol indikuje, co se v daném okamžiku odehrává na mlátičce.

Symbol změní barvu z bílé na zelenou a při ovládání mlátičky pomocí snímačů řádků se začne pohybovat.

PC10042C —UN—04FEB08



Systém nainstalován (šedé pozadí)

PC10042 —UN—04FEB08



Systém aktivní, provoz s řádkovým snímačem a systémem GPS (zelené pozadí)

PC10042A —UN—04FEB08



Signál GPS ztracen, provoz pouze s údaji z řádkového snímače (žluté pozadí)

PC10042B —UN—04FEB08



Signál řádkového snímače ztracen, provoz pouze se systémem GPS (oranžové pozadí)

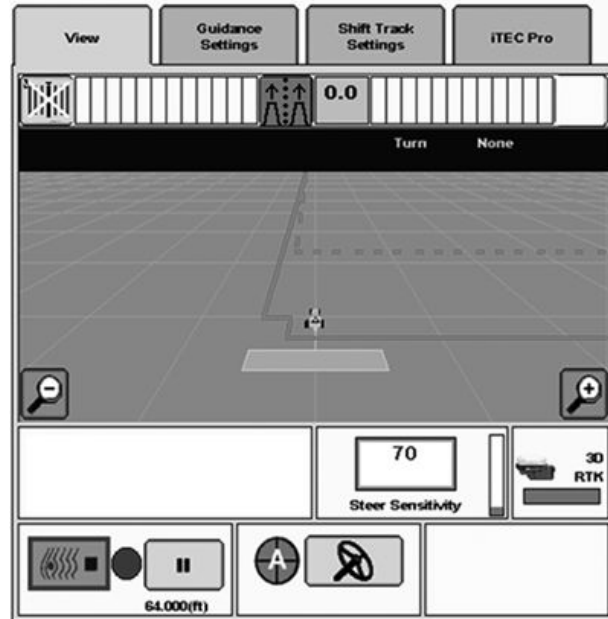
BA31779,0000224 -16-08JUL11-1/1

Zapnutí řádkových snímačů

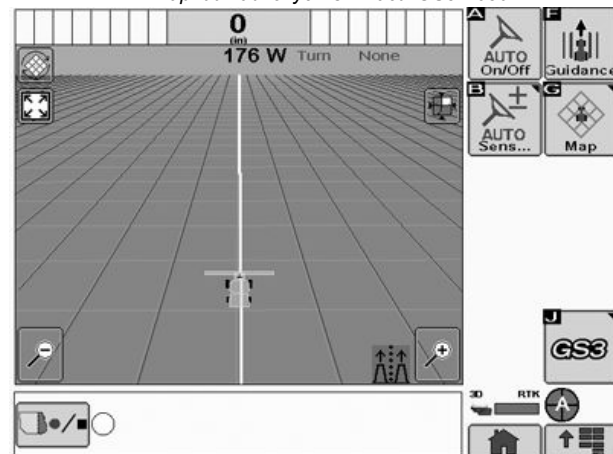
Řádkové snímače navádějí mlátičku vždy, když mohou určit polohu řádku. Obsluha pozná, kdy řádkové snímače navádějí mlátičku pomocí symbolu funkce AutoTrac RowSense, který se rozsvítí zeleně a začne se pohybovat.

Jakmile byla nastavena výchozí trasa (řádek AB nebo výchozí zaznamenaný průjezd zakřivenou stopou) a bylo stisknuto tlačítko obnovení, když je mlátička v polovině rozestupu stop a v přijatelném úhlu vůči řádkům. Řádkové snímače začnou navádět mlátičku ihned poté, co zaznamenají aktivitu.

Otáčení na souvrati: Otáčení na souvrati se provádí stejným způsobem jako se systémem GPS a AutoTrac. Řidič vyrovná stroj s trasou, kterou chce sledovat. Stisknutím tlačítka obnovení začne funkce AutoTrac navádět stroj po dané trase. Řádkové snímače pak snímají polohu řádku a sledují ho. Funkce prodloužení čáry adaptivních křivek, kruhové stopy a křivky AB může být použita k projekci přilehlé cesty do souvratí.



Zapnutí řádkových snímačů GS3 2630



Zapnutí řádkových snímačů GS3 CommandCenter

PC15049 —UN—22MAY12

PC13877 —UN—18JUL11

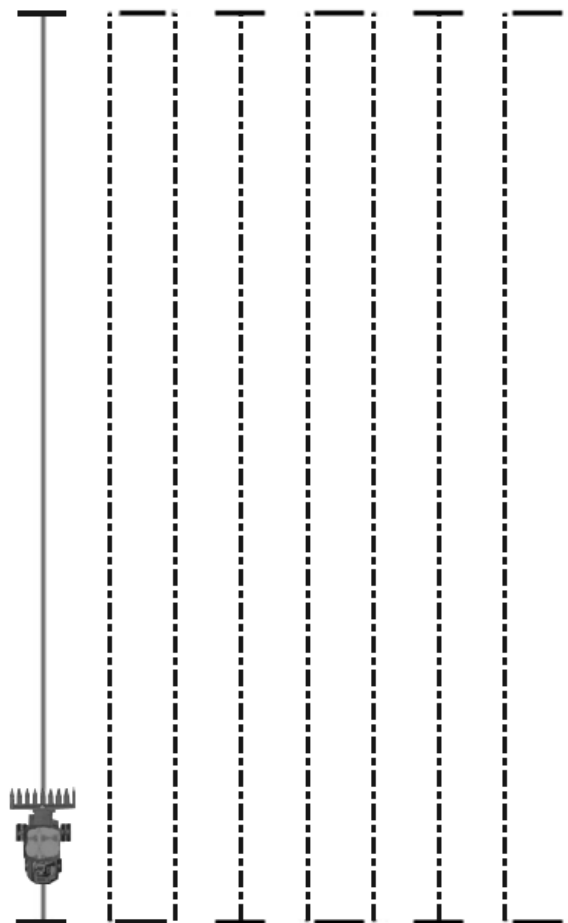
BA31779,0000470 -16-22MAY12-1/1

Přímá stopa

Přímou stopu byste měli použít tehdy, pokud jsou řádky rovné a neliší se o více než asi 1 m (3 1/4 ft). Přímá stopa projektuje všechna vedení mimo první trasu.

Pokud je pole relativně rovné a kurz se nemění, doporučuje se použít přímou stopu, protože umožňuje vjezd do řádku na přilehlých cestách. Činnost vjezdu do řádku se zlepší, když je pole vloženo do systému AutoTrac. Rovněž se zlepší činnost v úsecích s přejížděním vody.

Když používáte Přímou stopu, systém GPS provede automatické vystředění. Tím je zajištěno, že trasa GPS je správně vyrovnaná s kukuřičnými řádky. **Tato vlastnost není dostupná v adaptivních křivkách.**



Přímá stopa

Pokračování na další straně

BA31779,0000201 -16-08NOV11-1/4

PC10390 —UN—07JAN08

NABÍDKA >> tlačítko GREENSTAR >> tlačítko NAVÁDĚNÍ
>> karta NASTAVENÍ NAVÁDĚNÍ (A)

PC8663 —UN—29APR15

V rozbalovací nabídce REŽIM SLEDOVÁNÍ zvolte režim sledování PŘÍMÁ STOPA. Zvolte záložku ZOBRAZENÍ.

POZNÁMKA: Pozastavit záznam, když neprobíhá sklizeň.

PC12685 —UN—29APR15

Před zahájením

1. Ověřte, zda symbol přijímače na záložce ZOBRAZENÍ ukazuje přítomnost signálu SF1, SF2 nebo RTK.
2. Zkontrolujte správný rozestup stop. Pokud není rozestup stop správný, změňte jej na stránce NAVÁDĚNÍ.

Zvolte NASTAVENÍ STOPY 0.

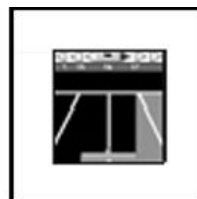


Tlačítko NABÍDKA



Tlačítko GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



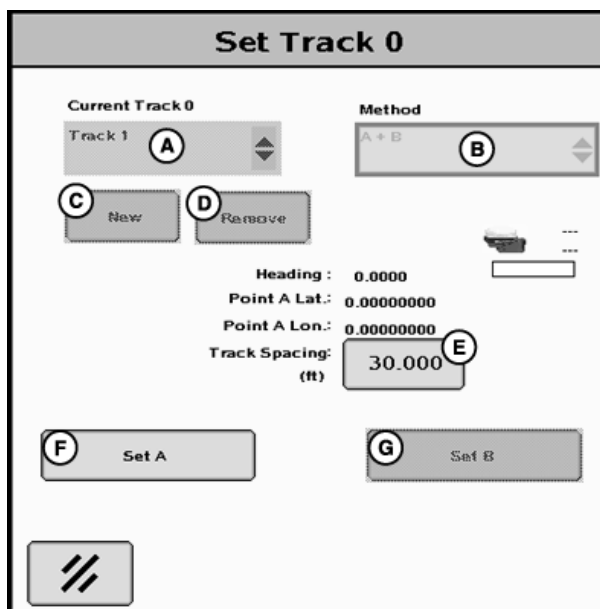
Softwarové tlačítko NAVÁDĚNÍ

BA31779,0000201 -16-08NOV11-2/4

1. Vyberte název stopy z rozbalovací nabídky AKTUÁLNÍ STOPA 0. Pokud není přidělen žádný název, vytvořte jej kliknutím na tlačítko NOVÝ.
2. Zvolte metodu stopy (A + B) v rozbalovací nabídce METODA.
3. Zajedťte na začátek stopy a zvolte tlačítko NASTAVIT A.
4. Zajedťte na konec stopy a zvolte tlačítko NASTAVIT B.
Mezi těmito dvěma body se napříč polem objeví přímka.
5. Spustěte funkci AutoTrac RowSense pomocí obnovovacího tlačítka.

A—Rozbalovací nabídka
Aktuální stopa 0
B—Rozbalovací nabídka
Metoda
C—Tlačítko Nová
D—Tlačítko Odebrat

E—Tlačítko Rozestup stopy
F—Tlačítko Nastavit A
G—Tlačítko Nastavit B



Nastavit stopu 0

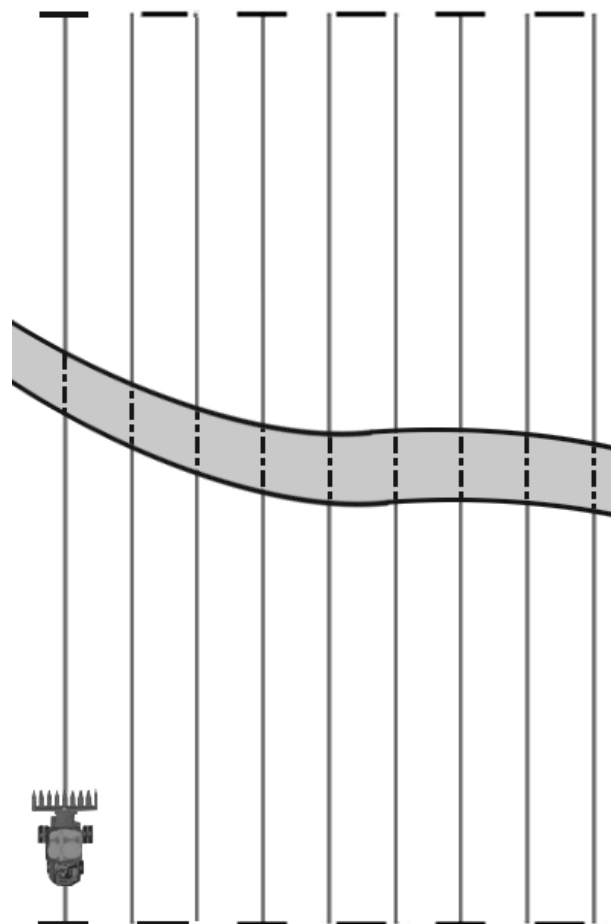
Pokračování na další straně

BA31779,0000201 -16-08NOV11-3/4

PC10708 —UN—24OCT07

Přejíždění řádku – ve vodním toku se nebude nalézat kukuřičný řádek. Jelikož se přímá stopa a křivky AB znovu vystředí stopu, je větší šance, že najde správný řádek na opačné straně vodního toku.

POZNÁMKA: Při ztrátě signálu GPS a snímače řádků není možné obnovit funkci, dokud nebude signál GPS obnoven.



Vodní tok

PC10391 —UN—08JAN08

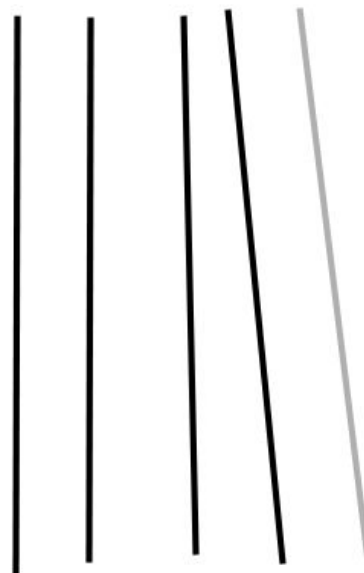
BA31779,0000201 -16-08NOV11-4/4

Adaptivní křivky



Trasa se postupně při jízdě polem mění

PC10399 —UN—04FEB08



Kurz se během jízdy polem mění

PC10400 —UN—04FEB08

Adaptivní křivky lze použít na všech polích, ale důrazně je doporučujeme při změně trasy během jízdy na poli, výrazné změně kurzu nebo změně tvaru křivky. Adaptivní křivky jsou vybaveny funkcí, díky které lze zvolit RowFinder pomocí přepínače. Řádkové snímače mohou sloužit také pro řízení mlátičky, kdykoliv jsou v řádku zapnuty. Záznam zakřivené stopy musí být zapnutý. Vytvoří se první průjezd a umožní vytvoření přímých spojení.

Adaptivní křivky se projektují pouze k sousedním průjezdům, ale mají tu výhodu, že zvládnou různé křivky zatáček a případné hrubé chyby řádků se neakumulují během práce na poli.

Pokud je v poli více mlátiček, díky adaptivním křivkám nebude možné vynechat žádný průjezd. Adaptivní křivky mohou v tomto případě fungovat, pouze pokud je samostatně přidán rozestup stop jiné mlátičky. Například pokud za válem pro 12 řádků následuje váh pro 8 řádků v řádcích po 30 in. (76,2 cm) a sklízí se na stejném poli, bude zapotřebí rozestupu stop o 20 řádků (50 ft., 127 cm).

Adaptivní křivky doporučujeme používat, když se trasa na poli často mění. Adaptivní křivky se projektují pouze přes nejbližší trasu.



Křivky mají tvar písmene U

PC11000 —UN—04FEB08

KR43067,00000AE -16-10NOV08-1/1

Nastavení adaptivních křivek

NABÍDKA >> tlačítko GREENSTAR >> tlačítko NAVÁDĚNÍ
>> karta NASTAVENÍ NAVÁDĚNÍ (A)

Vyberte režim ADAPTIVNÍCH KŘIVEK z rolovací nabídky REŽIM SLEDOVÁNÍ. Zvolte záložku ZOBRAZENÍ.

Před zahájením

1. Ověřte, zda symbol přijímače na záložce ZOBRAZENÍ ukazuje přítomnost signálu SF1, SF2 nebo RTK.
2. Zkontrolujte správný rozestup stop. Pokud není rozestup stop správný, změňte jej na stránce NAVÁDĚNÍ.
1. Stiskem tlačítka pro záznam začněte nahrávat trasu.
2. Projed'te trasu polem. Po projetí první trasy se vytvoří pouze projekce další trasy.
3. Spust'te funkci AutoTrac RowSense pomocí obnovovacího tlačítka.

V režimu AutoTrac se záznam vypne při otočení volantem. V režimu dokumentace se záznam zastaví v momentě, kdy se vůl zvedne od země.

Režim AutoTrac – pokud chce řidič vylepšit najíždění do řádků pouze pro přiléhající průjezdy, propojte záznam adaptivních křivek s funkcí AutoTrac. Toto nastavení je doporučeno pouze tehdy, je-li pole je relativně rovné a bez extrémních zatáček a funkce AutoTrac je zřídka vypnuta (kvůli manuálnímu řízení nebo ztrátě signálu GPS).

Režim dokumentace – propojte adaptivní křivky s dokumentací. Řidič tak bude moci během provozu uchopit volant a pokračovat v záznam trasy, na které se nachází. Při dalším průjezdu je možné prodloužit přímku, ale při najíždění do řádků to nebude zas tak potřeba, protože v koncových řádcích je při zvedání vůlu ze země prodleva. Při přejíždění řádků bude výkon zanedbatelný.

PC8663 —UN—29APR15



Tlačítko NABÍDKA

PC12685 —UN—29APR15



Tlačítko GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Softwarové tlačítko NAVÁDĚNÍ

Manuální záznam – obsluha může propojit záznam adaptivních křivek s manuálním záznamem. Tento režim neumožňuje prodloužení přímky, pokud řidič neustále nemačkává tlačítko stop na konci řádku. Pokud řidič zapomene vypnout záznam, může to vést k problémům, jako je nesprávné zakřivení. Příklad: Pokud řidič vyjede z řádku za účelem vyložení nákladu a nezmáčkne tlačítko pozastavení, bude trasa nahrána. Pokud řidič jede přiléhající trasou, bude mlátička trochu vytlačena ze řádku, protože promítání přímky je vypnuto.

Pokračování na další straně

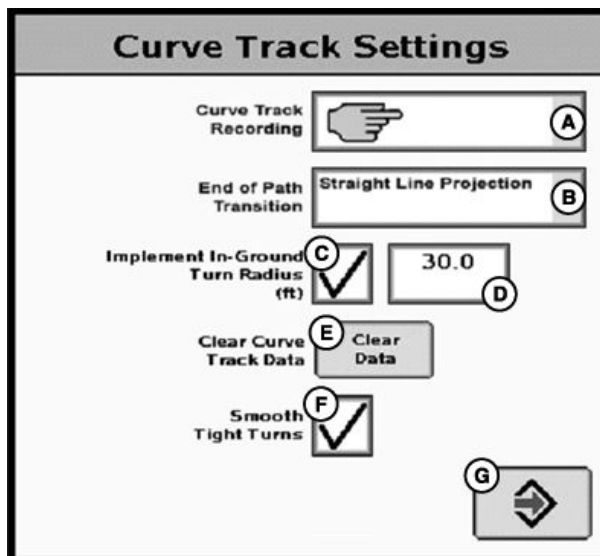
BA31779,0000472 -16-24MAY12-1/2

Stiskněte: NABÍDKA >> tlačítko GREENSTAR >> softwarové tlačítko NAVÁDĚNÍ >> karta NASTAVENÍ NAVÁDĚNÍ >> tlačítko ZAKŘIVENÁ STOPA >> rozbalovací nabídka ZÁZNAM ZAKŘIVENÉ STOPY (A).

Uvedené režimy adaptivní křivky lze změnit na obrazovce, kterou vidíte výše, a to volbou požadovaného režimu z rozbalovací nabídky.

- AutoTrac
- Dokumentace
- Ruční

- A—Záznam zakřivené stopy E—Tlačítko Vymazat data
 B—Přechod na konci trasy F—Zaškrtnutí tlačítko pro
 C—Zaškrtnutí tlačítko hladké těsné otočky
 poloměru otočky pro nářadí G—Tlačítko Přijmout
 v zemi
 D—Poličko pro zadání
 poloměru otočky pro nářadí
 v zemi



PC15166 —UN—24MAY12

BA31779,0000472 -16-24MAY12-2/2

RowFinder

RowFinder lze použít pro provoz v režimu adaptivních křivek a při hledání řádku, který dva či více průjezdů daleko. Když se stroj blíží k souvrátí v režimu adaptivních křivek, tlačítkem RowFinder zapnete funkci RowFinder. Poloha stroje v souvrátí bude tak zaznamenána.

POZNÁMKA: Zaznamenaná poloha a kurz budou vymazány, pokud nebude funkce AutoTrac vypnuta do 3 minut od prvního spuštění tlačítka funkce RowFinder

Na konci řádku musí být záznam vypnut. Na displeji se zobrazí rovnoběžné řádky.

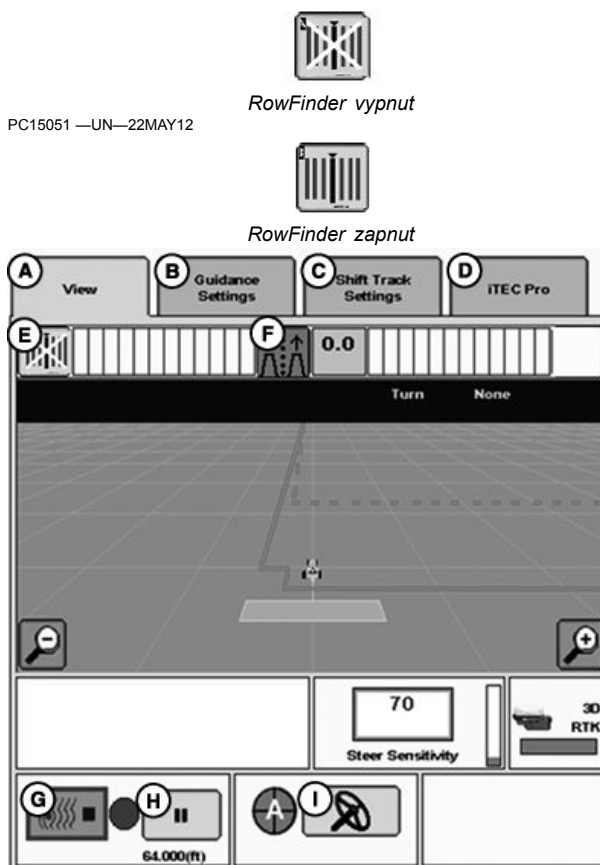
Pokračujte souvrátí směrem k požadovanému řádku. Najedte do řádku a zvolte tlačítko RowFinder, abyste funkci RowFinder vypnuli. Systém se opět přepne do režimu adaptivních křivek.

Před začátkem sklizení musí být záznam zapnutý. **Stiskněte tlačítko obnovení.** Funkce AutoTrac bude poté navádět mlátičku řádkem a do paměti bude zaznamenána nová první trasa.

- A—Náhled F—Symbol stavu RowSense
 B—Nastavení navádění G—Tlačítko záznamu
 C—Nastavení posunu stopy H—Tlačítko pozastavení
 D—iTec Pro I—Tlačítko ZAP/VYP řízení
 E—Tlačítko RowFinder

PC15050 —UN—22MAY12

PC15051 —UN—22MAY12



PC15157 —UN—24MAY12

BA31779,0000471 -16-24MAY12-1/1

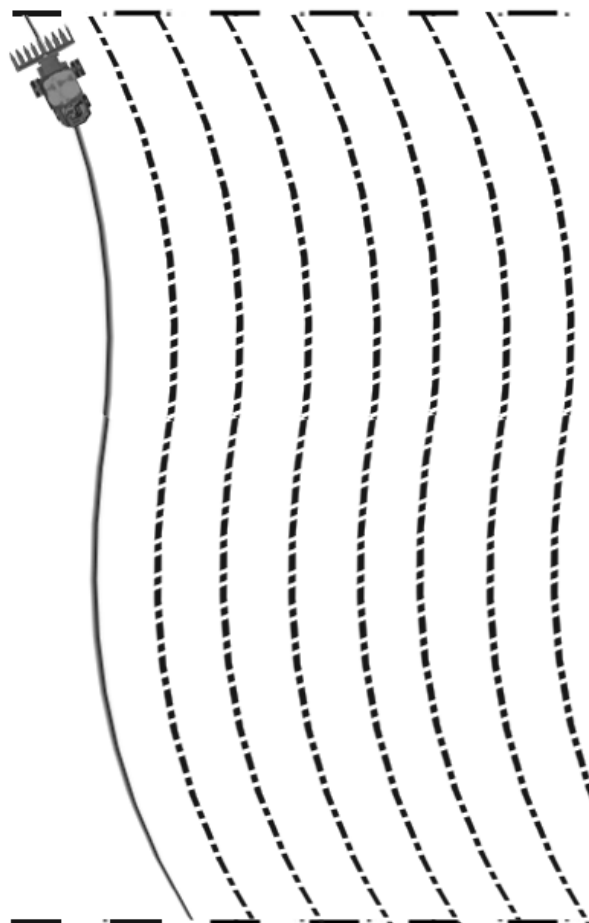
Displej 2600 a 2630 – křivky AB

Křivky AB

Použití křivek AB doporučujeme tehdy, pokud je na poli nepřetržitá křivka. Umožňuje vjezd do řádku na přilehlých trasách. Je-li pole uloženo do systému AutoTrac, je pak výkon stroje lepší. Křivky AB rovněž zlepší činnost v úsecích s přejížděním řádků.

Křivky AB mají výhodu projekce zakřivené stopy na poli jako souběžných řad, přičemž tvar křivky je při každém přejezdu stejný.

Při použití křivek AB se křivka GPS automaticky vystředí. Tím je zajištěno, že trasa GPS je správně vyrovnaná s kukuřičnými řádky. **Tato vlastnost není dostupná v adaptivních křivkách.**



Křivky AB projektují všechny přímky mimo první trasu

Pokračování na další straně

BA31779,0000203 -16-08NOV11-1/3

PC10393—UN—08JAN08

NABÍDKA >> tlačítko GREENSTAR >> tlačítko NAVÁDĚNÍ
>> karta NASTAVENÍ NAVÁDĚNÍ (A)

PC8663 —UN—29APR15



Tlačítko NABÍDKA

POZNÁMKA: Pokud právě nesklízíte, zastavte záznam.

1. Vyberte režim sledování KŘIVEK AB z rozbalovací nabídky. Zvolte záložku ZOBRAZENÍ.
2. Ověřte, zda symbol přijímače na záložce ZOBRAZENÍ ukazuje přítomnost signálu SF1, SF2 nebo RTK.
3. Stiskněte tlačítko KŘIVKY AB.
4. Zkontrolujte správný rozestup stop. Pokud není rozestup stop správný, změňte jej na stránce NAVÁDĚNÍ.

PC12685 —UN—29APR15



Tlačítko GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



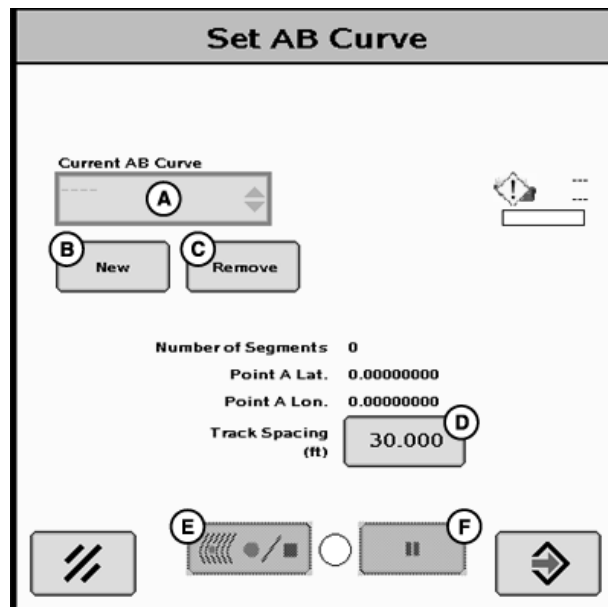
Softwarové tlačítko NAVÁDĚNÍ

BA31779,0000203 -16-08NOV11-2/3

5. Vyberte název křivky AB z rozbalovací nabídky STÁVAJÍCÍ KŘIVKA AB. Pokud není přidělen žádný název, vytvořte jej kliknutím na tlačítko NOVÝ.
6. Stiskněte tlačítko záznamu na začátku prvního přejezdu.
7. Na konci prvního přejezdu stiskněte tlačítko přijmout. Křivky budou promítnuty napříč polem.
8. Spustíte funkci AutoTrac RowSense pomocí obnovovacího tlačítka.

A—Rozbalovací nabídka
Stávající křivka AB
B—Tlačítko Nová
C—Tlačítko Odebrat

D—Tlačítko Rozestup stopy
E—Tlačítko Záznam/Stop
F—Tlačítko pozastavení



PC10709 —UN—25OCT07

BA31779,0000203 -16-08NOV11-3/3

Displej 2600 a 2630 – kruhová stopa

Nastavení kruhové stopy

Použití kruhové stopy doporučujeme tehdy, pokud je plodina seta v poli se středovým čepem.

Pokud jsou řádky sklizeny v kruzích, použijte kruhovou stopu. To umožňuje převést vstup z křivky GPS do řádkových snímačů.

NABÍDKA >> tlačítko GREENSTAR >> tlačítko NAVÁDĚNÍ
>> karta NASTAVENÍ NAVÁDĚNÍ (A)

1. Z rozbalovací nabídky REŽIM SLEDOVÁNÍ zvolte KRUHOVOU STOPU. Zvolte záložku ZOBRAZENÍ.
2. Ověřte, zda symbol přijímače na záložce ZOBRAZENÍ ukazuje přítomnost signálu SF1, SF2 nebo RTK.
3. Stiskněte tlačítko NASTAVIT KRUHOVOU STOPU.
4. Zkontrolujte správný rozestup stop. Pokud není rozestup stop správný, změňte jej na stránce NAVÁDĚNÍ.



PC8663 —UN—29APR15



Tlačítko NABÍDKA

PC12685 —UN—29APR15



Tlačítko GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Softwarové tlačítko NAVÁDĚNÍ

Pokračování na další straně

BA31779,0000204 -16-08NOV11-1/2

PC10853 —UN—31JAN08

5. Z rozbalovací nabídky AKTUÁLNÍ KRUHOVÁ STOPA zvolte název kruhové stopy. Pokud není přidělen žádný název, vytvořte jej kliknutím na tlačítko NOVÝ.
6. Z rozbalovací nabídky METODA zvolte metodu jízdy.
7. Při prvním průjezdu stiskněte tlačítko záznamu.
8. Po projetí prvního kruhu stiskněte tlačítko přijmout. V poli bude promítnut kruh.
9. Spustíte funkci AutoTrac RowSense pomocí obnovovacího tlačítka.

A—Rozbalovací nabídka
aktuální kruhové stopy
B—Rozbalovací nabídka
Metoda
C—Tlačítko Nová

D—Tlačítko Odebrat
E—Tlačítko Rozestup stopy

PC10710 —UN—26OCT07

BA31779,0000204 -16-08NOV11-2/2

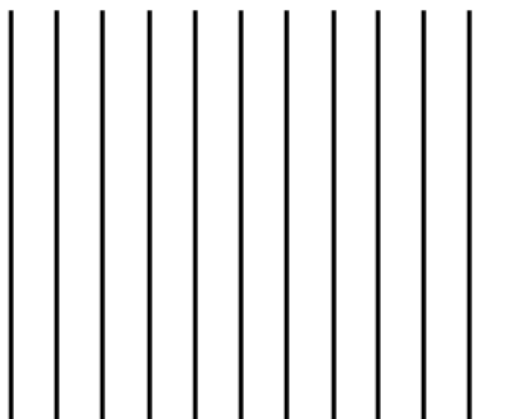
Teorie provozu

Režim Přímá stopa pomáhá řidiči projíždět po přímých rovnoběžných drahách. Nejprve nastavte Stopu 0 (referenční dráha) pomocí několika možností. Po definování Stopy 0 se vygenerují všechny přejezdy pro dané pole. Vygenerované přejezdy je možné použít pro práci se systémem ručního navádění nebo AutoTrac. Každý přejezd se generuje z původní projeté dráhy, aby bylo zajištěno, že chyby řízení se nedosadí pro celé pole.

Přejezdy jsou identické kopie původního přejezdu.

POZNÁMKA: Termíny "Stopa navádění" a "Linie AB" jsou zaměnitelné. Stopa 0 je stopa definovaná řidičem a referenční bod, na kterém jsou založeny všechny rovnoběžné přejezdy pole.

Rozestup mezi rovnoběžnými přejezdy je dán položkou Rozestup stopy, která je zadaná v Průvodci nastavením.



PC9508 —UN—24OCT06

BA31779,0000233 -16-21JUL11-1/1

Vytvoření nové přímé stopy

Je několik způsobů, kterými lze definovat Stopu 0:

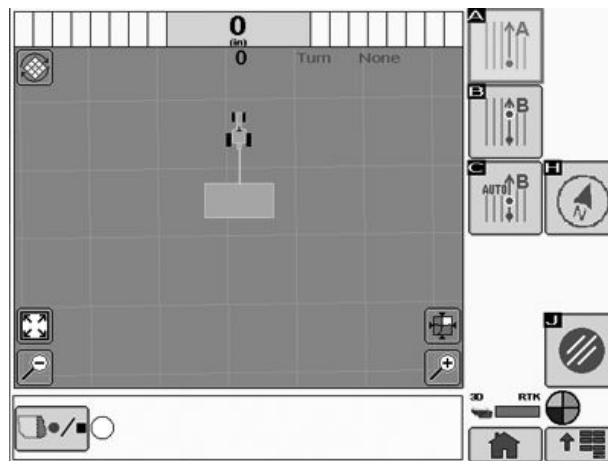
- A + B – definování stopy 0 tak, že ji projedete vozidlem.
- A + Auto B – definování stopy 0 tak, že ji projedete vozidlem.
- A + Kurz – definování stopy 0 projetím vozidlem do bodu A a zadáním předem definované hodnoty kurzu.
- ZŠ/ZD – definování stopy 0 zadáním předem definovaných hodnot souřadnic zeměpisné šířky a zeměpisné délky pro body A a B.

- ZŠ/ZD + Kurz – definování stopy 0 zadáním předem definované hodnoty zeměpisné šířky a zeměpisné délky pro bod A a zadání předem definované hodnoty kurzu.

POZNÁMKA: Stopu 0 lze vytvářet v průběhu operace (například setí), ale některá softwarová tlačítka nejsou během vytváření k dispozici.

BA31779,0000227 -16-13JUL11-1/1

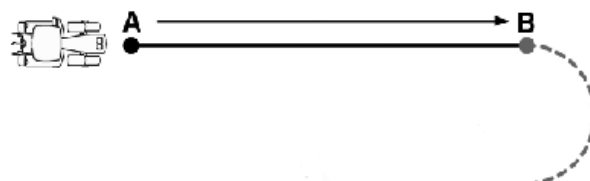
Metody A+B, A+Auto B a A+Kurz



PC10857XT —UN—16JUN10

Kurz

PC10857MT —UN—23APR09



BA31779,0000228 -16-14JUL11-1/4

1. Vyberte režim PŘÍMÁ STOPA a na poslední stránce Průvodce nastavením (NASTAVENÍ STOPY NAVÁDĚNÍ) zvolte nebo vytvořte Název stopy.

PC13868 —UN—14JUL11

POZNÁMKA: Na tuto stránku se dostanete také pomocí softwarového tlačítka Rychlá změna navádění.

Hlavní strana GreenStar > Rychlá změna navádění

2. Zajedte do požadovaného místa na poli za účelem vytvoření bodu A.



Hlavní strana GreenStar

PC10857JJ —UN—13APR09



Rychlá změna navádění

BA31779,0000228 -16-14JUL11-2/4

3. Zvolte softwarové tlačítko NASTAVIT A.

PC10857MU —UN—23APR09



Softwarové tlačítko Nastavit A

Pokračování na další straně

BA31779,0000228 -16-14JUL11-3/4

4. Definujte bod B pomocí jedné ze tří možností:

- Chcete-li ručně nastavit bod B, zajedte do požadovaného místa na poli za účelem vytvoření bodu B a zvolte možnost Nastavit B. Minimální vzdálenost je 3 m (10 ft). Doporučuje se nastavit bod B na vzdáleném konci pole, aby byl definován požadovaný kurz.
- Chcete-li automaticky nastavit bod B, zvolte kdykoliv možnost Automaticky nastavit B. Bod B se automaticky nastaví po ujetí 15 m (45 ft) od bodu A. Touto metodou se bod B vypočte podle posledních pěti datových bodů z ujetých 15 m (45 ft) a nejlépe vyhovující přímkou procházející body se určí kurz.
- Chcete-li nastavit bod B zadáním směru kurzu, zvolte softwarové tlačítko Nastavit kurz. Zadejte požadovaný kurz linie pomocí numerické klávesnice a uložte hodnotu pomocí možnosti Přijmout.
0.000 značí sever, 90.000 východ, 180.000 jih a 270.000 západ.
Stopa 0 je nyní definovaná a rovnoběžné stopy se vytvoří automaticky. Systém GreenStar je nyní nastaven pro provoz.

PC10857MV —UN—23APR09



Softwarové tlačítko Nastavit B

PC10857MW —UN—23APR09



Automaticky nastavit B

PC10857MX —UN—23APR09



Softwarové tlačítko Kurz

Chcete-li kdykoliv zrušit nastavení a vrátit se na stránku Nastavení navádění, stiskněte tlačítko Storno.

BA31779,0000228 -16-14JUL11-4/4

CommandCenter GS3 – adaptivní křivky

Teorie provozu

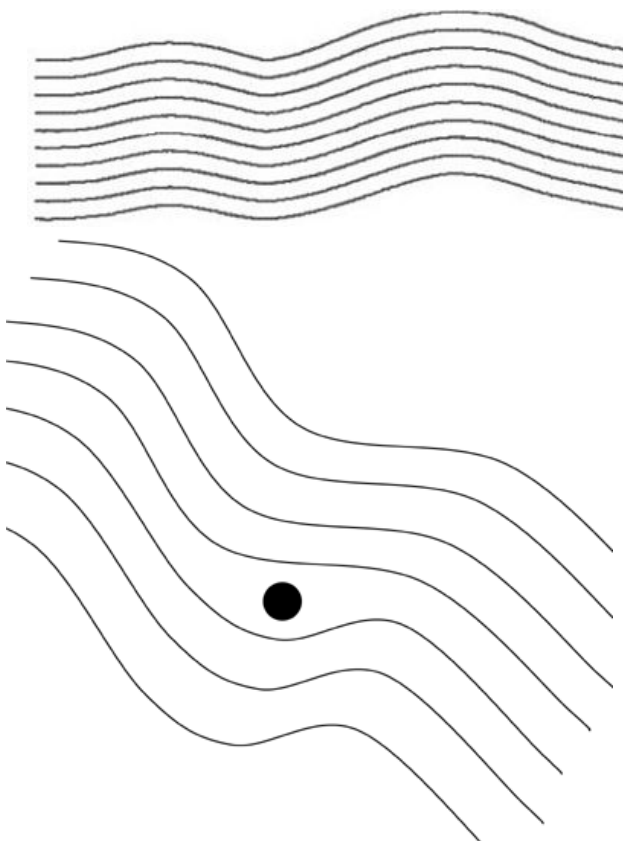
Režim Adaptivní křivky umožňuje řidiči nahrát ručně projetou zakřivenou dráhu. Po zaznamenání první zakřivené dráhy a otočení stroje může řidič použít systém Parallel Track nebo AutoTrac poté, co se objeví dosazené dráhy. Vozidlo bude vedeno po následných přejezdech na základě dříve nahraného přejezdu. Každý přejezd je generován vzhledem k původní projeté dráze, aby bylo zajištěno, že chyby řízení se nedosadí pro celé pole. Přejezdy jsou identické kopie původního přejezdu. Zakřivení dráhy se mění za účelem zachování chyby mezi jednotlivými přejezdy. Je-li to nezbytné, řidič může změnit zakřivenou dráhu na poli tak, že bude vozidlo řídit mimo dosazenou dráhu.

POZNÁMKA: V režimu adaptivních křivek není k dispozici vynechání přejezdu.

Zakřivení dráhy se mění podle toho, jak se následné dráhy stávají více konvexními nebo konkávními.

Režim adaptivní zakřivené stopy umožňuje, aby byl řidič naváděn v různých vzorcích pole.

PC9028 —UN—16APR06



PC9029 —UN—17APR06

BA31779,0000234 -16-21JUL11-1/1

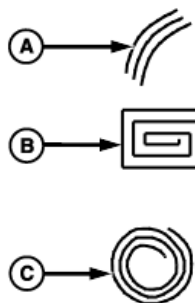
Vzorce navádění

Metoda prohledávání všech liniových segmentů umožňuje, aby byl řidič naváděn v různých vzorcích pole:

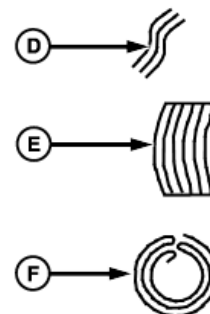
- Jednoduchá křivka
- S-křivka
- Uzavřená
- Se zatáčkami
- Spirála
- Kružnice

Práce s posunutím stopy

Používání posunuté stopy se při používání Zakřivené stopy nedoporučuje. Posunutá stopa nebude kompenzovat převzatý posun GPS v režimu Zakřivené stopy.



A—Jednoduchá křivka
B—Uzavřená
C—Spirála



D—S-křivka
E—Se zatáčkami
F—Kružnice

PC9032 —UN—17APR06

BA31779,0000235 -16-21JUL11-1/1

Vytvoření nové adaptivní zakřivené stopy

POZNÁMKA: Nastavení položek Klient, Farma a Pole se pro práci s adaptivní zakřivenou stopou nepožaduje a je možné uložit pouze jednu globální adaptivní zakřivenou stopu.

1. Zvolte režim ADAPTIVNÍ ZAKŘIVENÁ STOPA na poslední stránce v Průvodci nastavením (NASTAVENÍ STOPY NAVÁDĚNÍ).

POZNÁMKA: Na tuto stránku se dostanete také pomocí softwarového tlačítka Rychlá změna navádění.

2. Zjedťte do požadovaného místa na poli, které bude začátkem stopy.

PC13868 —UN—14JUL11



Hlavní strana GreenStar

PC10857JJ —UN—13APR09



Rychlá změna navádění

PC10857ND —UN—27APR09



Spustit záznam

Pokračování na další straně

BA31779,0000229 -16-14JUL11-1/2

3. Spustíte záznam.

POZNÁMKA: Jestliže je režim opakování ZAPNUTÝ, softwarové tlačítko pro záznam adaptivní zakřivené stopy je deaktivováno. Při záznamu nových drah (tj. setí) by měl být Režim opakování nezaškrtnutý (Vyp). Při navádění po stávajících drahách (tj. postřik, sklizení) by měl být Režim opakování zaškrtnutý (Zap). Ve výchozím nastavení je režim opakování VYPNUTÝ.

Chcete-li zahájit ruční záznam, stiskněte softwarové tlačítko pro zahájení záznamu adaptivních křivek. Poté, co bude toto softwarové tlačítko vybráno, bude nahrazen následujícími softwarovými tlačítky:

- Pozastavit záznam
- Zastavit záznam
- Zrušit

POZNÁMKA: Záznam je potřeba vypnout pouze v případě, že stroj vyjede mimo normální vzorec pole (např. za účelem doplnění postřikovače nebo secího stroje), nebo pokud nechcete nahrát otočky na konci pole.

Nastavení křivky – záznam je možné spustit na základě systému AutoTrac nebo Pokrytí výběrem daných možností v Nastavení navádění

4. Provedte počáteční přejezd. Na mapě se objeví modrá stopa navádění.

POZNÁMKA: Při přímé jízdě nemusí být nahraná dráha za ikonou stroje na displeji vidět. Dráha se ukáže po otočení stroje.

Dokud nebude dosaženo konce přejezdu a stroj se neotočí, bílá zvýrazněná navigační linie se NEZOBRAZÍ. Jakmile se stroj otočí, systém určí dráhu, do které se má provést navedení. Systém najde segment linie, který je rovnoběžný a spadá do rozsahu 1/2 až 1-1/2 rozestupu stopy. Objeví se předpovídaná dráha, ze které může řidič provádět navigaci. Řiďte stroj po požadované dráze.

- Na konci prvního přejezdu otočte vozidlo a vytvoří se bílá navigační linie pro další přejezd. Než se objeví navigační linie, může to trvat několik sekund.
- Když se objeví bílá navigační linie pro zamýšlený přejezd, stiskněte spínač obnovení (pouze AutoTrac)

PC10857NE —UN—27APR09



Pozastavit záznam

PC10857NF —UN—27APR09



Zastavit záznam

PC13868 —UN—14JUL11



Hlavní strana GreenStar

PC10857JF —UN—13APR09



Nastavení

PC10857NG —UN—27APR09



Nastavení navádění

ve stroji a stroj bude automaticky řízen do daného přejezdu. V případě ručního navádění sledujte bílou zvýrazněnou navigační linii.

- Po skončení práce na poli zvolte možnost Zastavit záznam.

DŮLEŽITÉ: ZASTAVTE záznam před vjezdem na další pole. Pokud byste tak neučinili, mohlo by dojít k odstranění dat adaptivní křivky z posledního pole před zahájením záznamu dat adaptivní křivky na dalším poli.

POZNÁMKA: Uložená data adaptivní křivky jsou přiřazena pro vybrané názvy položek Klient, Farma a Pole. Budou uložena ve vnitřní paměti displeje až do doby, než je smaže uživatel, a je možné je přenášet z jednoho displeje do druhého.

BA31779,0000229 -16-14JUL11-2/2

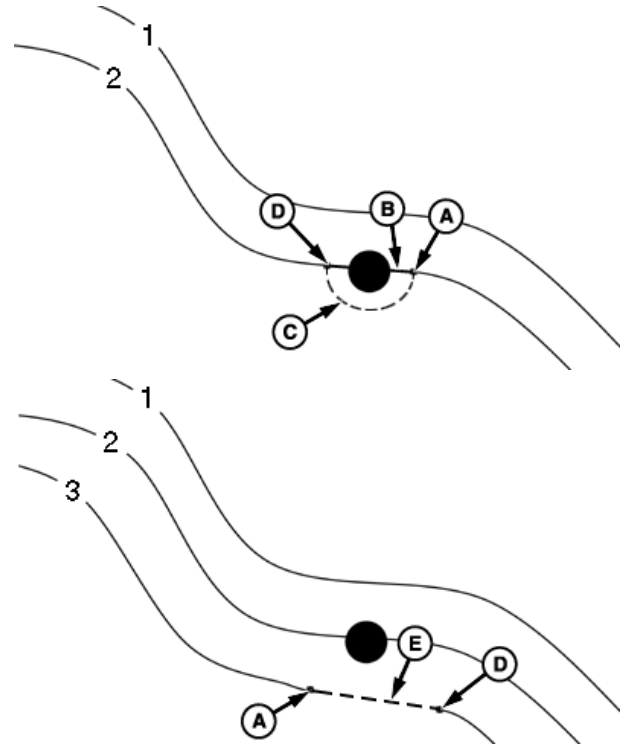
Záznam přímé dráhy nebo navigace kolem překážek

1. Spustit záznam
2. Pomocí tlačítka pro pozastavení záznamu se dočasně zastaví záznam dráhy vozidla.
3. Pomocí tlačítka Záznam se obnoví záznam adaptivní křivky.

Vzdálenost mezi místem POZASTAVENÍ záznamu a OBNOVENÍ záznamu se propojí přímkou. To může být užitečné v případě dlouhé přímé části dráhy nebo při navigaci kolem překážek.

POZNÁMKA: Nejdelší přemostěný segment (liniový segment mezi začátkem a koncem PAUZY), který lze vytvořit, má vzdálenost 0,8 km (0.5 mile) (2640 ft). V případě větší vzdálenosti se liniový segment nespojí a vznikne mezera v dráze.

- | | |
|---|--|
| A—Záznam POZASTAVEN | D—Záznam OBNOVEN |
| B—Vytvoří se přemostěný segment pro spojení dvou bodů | E—Dráha nahraná jako přímá linie mezi body A a D |
| C—Dráha traktoru se během pauzy nenahrává | |



PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

BA31779,000022A -16-13JUL11-1/1

RowFinder

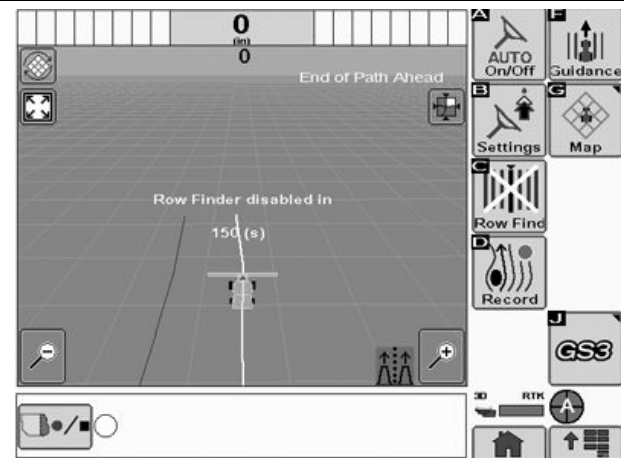
RowFinder lze použít pro provoz v režimu adaptivních křivek a při hledání řádku, který dva či více průjezdů daleko. Když se blížíte k souvrátí v režimu adaptivních křivek, stiskněte tlačítko POVOLIT FUNKCI ROWFINDER. Poloha stroje v souvrátí bude tak zaznamenána.

POZNÁMKA: Pokud není do 3 minut od prvního stisknutí tlačítka POVOLIT FUNKCI ROWFINDER vypnutá funkce AutoTrac, budou zaznamenána poloha a souvrátí vymazány

Na konci řádku musí být záznam vypnut. Na displeji se zobrazí rovnoběžné řádky.

Pokračujte souvrátí směrem k požadovanému řádku. Zadejte řádek a zvolte VYPNOUT FUNKCI ROWFINDER. Systém se opět přepne do režimu adaptivních křivek.

Před začátkem sklizení musí být záznam zapnutý. **Stiskněte tlačítko obnovení.** Funkce AutoTrac bude



poté navádět mlátičku řádkem a do paměti bude zaznamenána nová první trasa.

PC13966 —UN—03AUG11

BA31779,000024D -16-03AUG11-1/1

CommandCenter GS3 – křivky AB

Teorie provozu

Režim křivek AB umožňuje řidiči projíždět zakřivené souběžné přejezdy, které mají na každém konci pole koncové body. Stopy navádění budou souběžné se stopou v každém směru a budou vytvářeny na základě původní stopy, aby bylo zajištěno, že chyby řízení nebudou rozšířeny po celém poli.

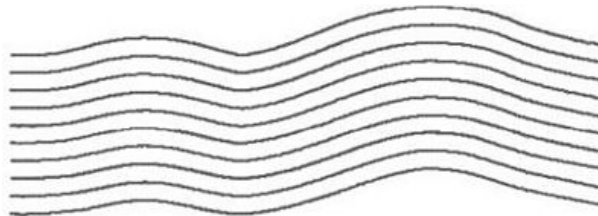
Stopa 0 je referenční stopa, na které jsou založeny všechny následné přejezdy v křivce. Jakmile je vytvořena první křivka AB (Stopa 0), jsou vytvořeny 4 stopy. Systém bude pokračovat ve vytváření dalších přejezdů vždy, když vozidlo bude projíždět posledním přejezdem, který je zobrazen na obrazovce.

POZNÁMKA: V režimu křivek AB je k dispozici přeskočení přejezdu.

Generování informací o dráze křivky AB – když systém generuje počáteční přejezdy následně po nahrání Stopy 0 nebo když se generují další přejezdy, v perspektivním zobrazení se zobrazí text "Generování křivky AB". Během této doby není možné najíždět do drah.

Limity generování křivky AB – počáteční zaznamenaná křivka AB musí být alespoň 10 stop dlouhá, aby byla platnou křivkou AB, kterou lze použít pro navádění. Vozidlo se musí nacházet v rozmezí 400 metrů (0.25

PC9028 —UN—16APR06



miles) od místa, kde byla zaznamenána stopa 0, aby mohl systém začít generovat zakřivené dráhy. Jestliže je vozidlo v tomto vnějším limitu, může trvat několik minut, než se vytvoří dráha, která se ukáže na obrazovce. Během této doby se na obrazovce bude zobrazovat informace "Generování křivky AB".

Více křivek AB na poli – pole může obsahovat několik drah křivky AB. Každá křivka AB pro dané pole musí být nahrána a jednoznačně pojmenována.

Číslování stopy – stopy budou číslovány, aby bylo možné přeskočit přejezd při vyhledání přejezdů. Směrové návěští (S, J, V nebo Z) se definuje podle kurzu, který je určen mezi prvním a posledním bodem v křivce.

Zakřivení dráhy se mění podle toho, jak se následné dráhy stávají více konvexními nebo konkávními.

BA31779,0000236 -16-21JUL11-1/1

Vytvoření nové zakřivené stopy AB

Pomocí následujícího postupu nastavte první křivku AB (Stopa 0), na které jsou založeny všechny následné přejezdy v křivce.

POZNÁMKA: Na každé pole je možné nastavit více křivek AB. Je potřeba je pojmenovat a zaznamenat samostatně.

1. Vyberte režim ZAKŘIVENÁ STOPA AB a na poslední stránce Průvodce nastavením (NASTAVENÍ STOPY NAVÁDĚNÍ) zvolte nebo vytvořte Název stopy.

POZNÁMKA: Na tuto stránku se dostanete také pomocí softwarového tlačítka Rychlá změna navádění.

2. Zajedte do požadovaného místa na poli, které bude začátkem Stopy 0.
3. Softwarovým tlačítkem zahajte nahrávání křivek AB. Poté, co bude toto softwarové tlačítko vybráno, bude nahrazen následujícími softwarovými tlačítky:
 - Pozastavit záznam
 - Zastavit záznam
 - Storno.
4. Provedte počáteční přejezd. Na mapě se objeví modrá stopa navádění.

PC13868 —UN—14JUL11



Hlavní strana GreenStar

PC10857JJ —UN—13APR09



Rychlá změna navádění

POZNÁMKA: Při přímé jízdě nemusí být nahraná dráha za ikonou stroje na displeji vidět. Dráha se ukáže po otočení stroje.

5. Na konci přejezdu stiskněte tlačítko pro ukončení záznamu a stopa se uloží do paměti.

POZNÁMKA: Jestliže v průběhu záznamu dojde ke ztrátě signálu GPS, záznam se zastaví a uloží se křivka AB nahraná až do daného bodu. Pokud tato křivka AB nesplňuje představy řidiče, je možné ji odstranit pomocí tlačítka Odstranit stopu na stránce NASTAVENÍ STOPY NAVÁDĚNÍ v PRŮVODCI NASTAVENÍM.

BA31779,000022B -16-14JUL11-1/1

Záznam přímé dráhy nebo navigace kolem překážek

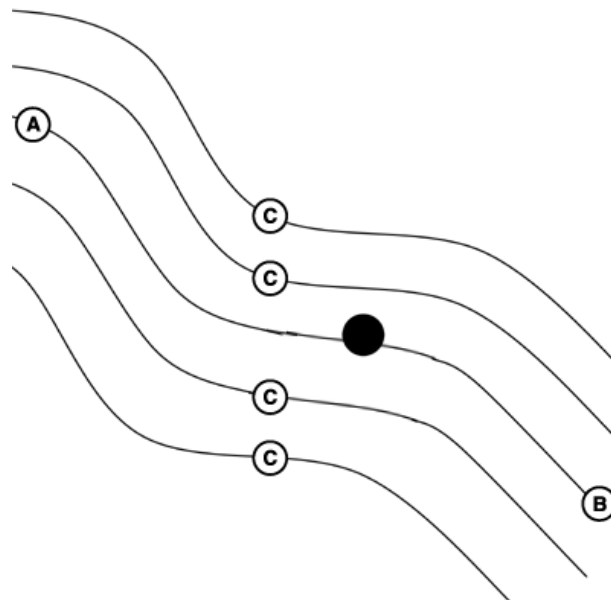
1. Spuštění záznamu křivek AB
2. Pomocí tlačítka pro pozastavení záznamu se dočasně zastaví záznam dráhy vozidla.
3. Pomocí tlačítka pro záznam křivek AB se obnoví záznam křivky AB.

Vzdálenost mezi místem POZASTAVENÍ záznamu a OBNOVENÍ záznamu se propojí přímkou. To může být užitečné v případě dlouhé přímé části dráhy nebo při navigaci kolem překážek.

POZNÁMKA: Nejdelší přemostěný segment (liniový segment mezi začátkem a koncem PAUZY), který lze vytvořit, má vzdálenost 0,8 km (0.5 mile) (2640 ft). V případě větší vzdálenosti se liniový segment nespojí a vznikne mezera v dráze.

A—Pauza před překážkou
B—Obnovení za překážkou

C—Dráhy generované ze Stopy 0



PC9030C —UN—27OCT06

BA31779,000022C -16-13JUL11-1/1

CommandCenter GS3 – kruhová stopa

Teorie provozu

Kruhová stopa pomáhá řidiči jet s vozidlem po soustředných kružnicích na poli se zavlažovacími systémy, které se pohybují kolem středu. Řidiči mohou vytvořit počáteční kružnice celou řadou různých metod. Jakmile je definována počáteční kružnice, jsou vytvořeny všechny následující kružnice na poli.

Režim kruhové stopy je k dispozici pro ruční navádění; systém AutoTrac v režimu kruhové stopy však vyžaduje

aktivaci jak AutoTrac, tak Pivot Pro. Aktivace Pivot Pro je dostupná pouze v Severní Americe.

Souřadnice zeměpisné šířky a zeměpisné délky středu kružnice se uloží a spojí se s názvem pole. Jestliže při definici středu kruhu není zvoleno pole, uloží se globální středy kružnic. Střed kružnic lze znovu vyvolat pro budoucí použití.

BA31779,0000237 -16-21JUL11-1/1

Vytvoření nové kruhové stopy

Kruhové stopy se vytvářejí definováním středového bodu kružnice. Jsou dva způsoby definování středového bodu:

Nejprve vyberte režim KRUHOVÁ STOPA a na poslední stránce Průvodce nastavením (NASTAVENÍ STOPY NAVÁDĚNÍ) zvolte nebo vytvořte Název stopy.

POZNÁMKA: Na tuto stránku se dostanete také pomocí softwarového tlačítka Rychlá změna navádění.

PC13868 —UN—14JUL11



Hlavní strana GreenStar

PC10857JJ —UN—13APR09



BA31779,000022D -16-14JUL11-1/1

Metoda jízdy po kružnici

- Projetí kružnice – při projetí alespoň 10 procent požadované kružnice se vytvoří kruhová stopa. Pro optimální výpočet středu kružnice a vyšší přesnost stopy se doporučuje objet celou kružnici.
- ZŠ/ZD – nastaví kruhovou stopu na základě hodnot zeměpisné šířky a zeměpisné délky středu kružnice, které definuje uživatel.

1. Zajedťte do požadovaného místa na poli a řidťte kruhovou dráhou.

2. Vyberte počátek záznamu kružnice.
3. Jedťte po požadované kružnici.
4. Vyberte konec záznamu kružnice. Automaticky se vytvoří kruhové stopy s rozestupem stopy, který je definován v Průvodci nastavením.

POZNÁMKA: Jakmile je ujeta dostatečná vzdálenost po kružnici, aby bylo možné vypočítat střed kružnice, zobrazí se tlačítko Konec záznamu kružnice.

BA31779,000022E -16-13JUL11-1/1

Metoda ZŠ/ZD

1. Vyberte zeměpisnou šířku a délku středového bodu.
2. Zadejte požadované hodnoty středu kružnice jako hodnoty zeměpisné délky a šířky v desítkových stupních. Při prvním zobrazení obrazovky se zobrazí předchozí hodnoty zeměpisné šířky a délky spojené s daným polem.

3. Hodnoty uložte stisknutím tlačítka Přijmout. Automaticky se vytvoří kruhové stopy s rozestupem stopy, který je definován v Průvodci nastavením.

POZNÁMKA: Může být nezbytné vyrovnat vozidlo na hlavní stopu kolem otočného středu, aby se stopy vyrovnaly s vozidlem.

BA31779,000022F -16-13JUL11-1/1

Diagnostika

Obrazovky diagnostiky

POZNÁMKA: Případné výsledky diagnostiky jsou doprovázeny krátkým vysvětlením.

GreenStar 2 Pro - Diagnostic Readings

Read the latest Operators Manual prior to operation. To obtain a copy, see your dealer or visit www.StellarSupport.com

View **RowSense** (A)

(B) Row Sensors Available: Yes

(C) RowSense Activation Available: Yes

(D) AutoTrac License: Yes

(E) Row Offset: 0 (in)

(F) Primary Steering Source: GPS

(G) Sensor Coast Mode Time Remaining: 0 (sec)

PC13824 —UN—28 JUN11

GreenStar - Diagnostic Readings

Read the latest Operator Manual prior to operation. To obtain a copy, see your dealer or visit www.StellarSupport.com

View **RowSense** (A)

(B) Row Sensors Available: Yes

(C) RowSense Activation Available: Yes

(D) AutoTrac License: SF2

(E) Row Offset: 0 (in)

(F) Primary Steering Source: ---

(G) Sensor Coast Mode Time Remaining: 0 (sec)

(H) Left Sensor Voltage: 0.5

(I) Right Sensor Voltage: 4.5

(J) Calibrate Sensor

(K) CAL

(L) Calibration Status: Calibrated

PC13823 —UN—27 JUN11

Diagnostické údaje Pre MY12

Diagnostické údaje MY12

A—Rozbalovací nabídka
Zobrazení

B—Snímače řádků k dispozici

C—Aktivace RowSense je k dispozici

D—Licence AutoTrac
E—Vyrovnání řádku

F—Primární zdroj řízení

G—Zbývajcí doba režimu doběhu snímače

H—Napětí levého snímače
I— Napětí pravého snímače

J— Kalibrovat snímač

K—Tlačítko CAL (kalibrace)

L— Stav kalibrace

Snímače řádků k dispozici:

- A – ano
- B – ne

Aktivace vedení v řádku k dispozici:

- A – ano (pokud je aktivace funkcí AutoTrac RowSense GS3 k dispozici)
- C – ne (pokud není aktivace funkcí AutoTrac RowSense GS3 k dispozici)

Licence AutoTrac

- A – ano (SF1)
- B – ano (SF2)
- C – ne

Vyrovnání řádku:

- Aktuální hodnota vyrovnání řádku, vzdálenosti je měřena v palcích (in.) nebo v milimetrech (mm).

Primární zdroj řízení:

- A – žádný
- B – GPS
- C – řádkové snímače

Zbývajcí doba režimu doběhu snímače:

- Odpočet v sekundách pro případ ztráty signálu GPS.

Napětí levého snímače

- Klidové napětí snímače by mělo být nižší než 2,5 V.

Napětí pravého snímače

- Klidové napětí snímače by mělo být vyšší než 2,5 V.

Kalibrovat snímač

Stav kalibrace

- Zkalibrováno
- Není zkalibrováno

BA31779,00001F4 -16-21JUL11-1/1

Čištění řádkových snímačů

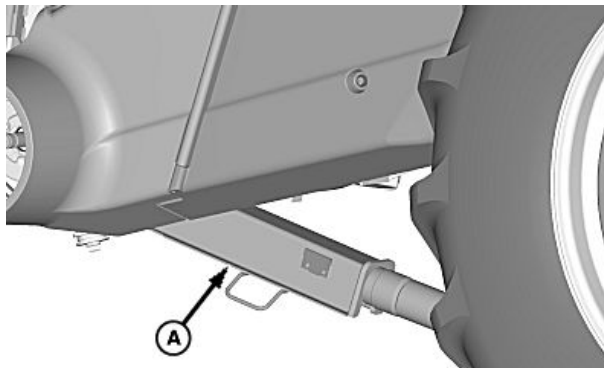
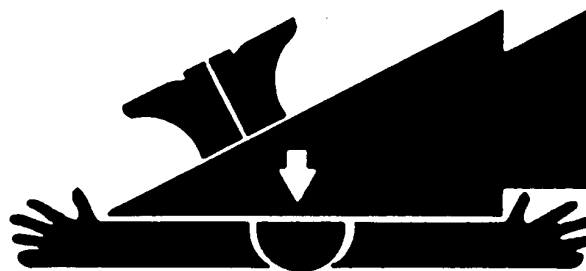
⚠ POZOR: ZASTAVTE motor, zajistěte stroj parkovací brzdou a vytáhněte klíček ze spínací skřínky.

Zdvihněte vál a spusťte bezpečnostní vzpěru (A) na pístnici hydraulického válce.

Každý den by mělo být kontrolováno, zda není nutné vyčistit snímač řádku. Pokud se na snímačích nahromadí materiál, může to bránit volnému pohybu a ovlivnit výkon. Při čištění řádkových snímačů zbavte snímače i jejich okolí nečistot. Zkontrolujte, že se snímače volně a bez překážek pohybují.

Každý rok zkontrolujte snímače z hlediska nadměrného opotřebení snímacích pouzder a hřidelí. Podle potřeby je vyměňte.

A—Bezpečnostní vzpěra



TS696 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -16-11NOV08-1/1

Specifikace

ES Prohlášení o shodě

DEERE & COMPANY
Moline, Illinois U.S.A.

Níže uvedená osoba prohlašuje, že

Produkt: AutoTrac™ RowSense™

splňuje všechna příslušná nařízení a základní požadavky níže uvedených směrnic:

Směrnice	Číselná hodnota	Způsob certifikace
Směrnice pro elektromagnetickou kompatibilitu	2004/108/ES	Vlastní certifikace, dodatek II směrnice

Jméno a adresa osoby autorizované v rámci Evropského společenství pro vytvoření technického popisu výrobku:

Brigitte Birk
Deere & Company European Office
John Deere Strasse 70
Mannheim, Germany D-68163
EUConformity@JohnDeere.com

Místo prohlášení: Kaiserslautern, Německo

Datum prohlášení: 29. července 2011

Výrobní závod: John Deere Intelligent Solutions Group

Jméno: Aaron Senneff

Název: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



BA31779,000024E -16-05AUG11-1/1

Index

	Strana		Strana
A		Křivky AB	
Adaptivní zakřivené dráhy		Bod A – ZD	45-2
Režim AutoTrac	40-2	Bod A – ZŠ	45-2
Režim dokumentace	40-2	Rozbalovací pole Stávající křivka	45-2
Ruční záznam	40-2	Tlačítko Nová	45-2
Aktivace	15-1	Tlačítko Odebrat	45-2
Aktivace funkce RowFinder	40-3, 60-4	Tlačítko počtu segmentů	45-2
Aktivace/deaktivace snímače	10-1	Tlačítko pozastavení	45-2
B		Tlačítko Rozestup stop	45-2
Bod A – ZD		Tlačítko záznamu/stop	45-2
Kruhová stopa	50-2	Kurz	
Křivky AB	45-2	Rovná stopa	35-2
Přímá stopa	35-2	N	
Bod A – ZŠ		Namontované	
Kruhová stopa	50-2	Snímač řádku	30-1
Křivky AB	45-2	Napětí	
Rovná stopa	35-2	Řádkové snímače	20-3, 25-1
Č		Nastavení	
Čistění		Rovná stopa	35-2
Řádkové snímače	80-1	Tlačítko obnovení činnosti	10-1
D		Nastavit obrazovku stopy 0	
Deaktivace funkce RowFinder	40-3, 60-4	Rovná stopa	35-2
Děliče sklizené plodiny	20-2, 25-2	O	
Diagnostika	75-1	Odhad řádku	20-2, 25-2
G		P	
GPS		Požadavky	15-1
Snímač řádku	30-1	Prodleva	10-1
H		Přejiždění řádku	35-3
Hodnota vyrovnání	15-1	R	
K		Režim AutoTrac	
Kalibrace		Adaptivní zakřivené dráhy	40-2
Diagnostika	75-1	Režim dokumentace	
Řádkové snímače	20-3, 25-1	Adaptivní zakřivené dráhy	40-2
Kompatibilita	15-1	Režim najetí do řádku	
Kruhová stopa		Tlačítko obnovení činnosti	10-1
Bod A – ZD	50-2	Režim navádění v řádku	
Bod A – ZŠ	50-2	Tlačítko obnovení činnosti	10-1
Rozbalovací nabídka aktuální kruhové stopy	50-2	Rovná stopa	
Rozbalovací nabídka Metoda	50-2	Bod A – ZD	35-2
Tlačítko Nová	50-2	Bod A – ZŠ	35-2
Tlačítko Odebrat	50-2	Kurz	35-2
Tlačítko Rozestup stop	50-2	Rozbalovací nabídka Aktuální stopa 0	35-2
		Rozbalovací nabídka Metoda	35-2
		Tlačítko Nastavit A	35-2
		Tlačítko Nastavit B	35-2
		Tlačítko Nová	35-2
		Tlačítko Odebrat	35-2
		Tlačítko Rozestup stop	35-2

Pokračování na další straně

	Strana		Strana
RowFinder		Tlačítko 3	10-1
Aktivace	40-3, 60-4	Tlačítko Odebrat	
Blokováno	40-3, 60-4	Kruhová stopa	50-2
Rozbalovací nabídka aktuální kruhové stopy		Křivky AB	45-2
Kruhová stopa	50-2	Rovná stopa	35-2
Rozbalovací nabídka Aktuální stopa 0		Tlačítko počtu segmentů	
Rovná stopa	35-2	Křivky AB	45-2
Rozbalovací nabídka Metoda		Tlačítko pozastavení	
Kruhová stopa	50-2	Křivky AB	45-2
Rovná stopa	35-2	Tlačítko Rozestup stop	
Rozbalovací pole Stávající křivka		Kruhová stopa	50-2
Křivky AB	45-2	Křivky AB	45-2
Ruční záznam		Rovná stopa	35-2
Adaptivní zakřivené dráhy	40-2	Tlačítko záznamu/stop	
		Křivky AB	45-2
Ř		U	
Řádkové snímače		Údržba	
Čistění	80-1	Čistění řádkových snímačů	80-1
Kalibrace	20-3, 25-1		
Napětí	20-3, 25-1	V	
Prodleva	10-1	Vedení v řádku	
Přejíždění řádku	35-3	Diagnostika	75-1
Vyrovnání stonků	20-2, 25-2	Nastavení vyrovnání	20-2, 25-2
S		Vyrovnání	20-2, 25-2
Signál řádkového snímače se ztrácí	35-3	Vícefunkční páka	10-1
Snímač řádku		Vyrovnání	
Namontované	30-1	Vedení v řádku	20-2, 25-2
Provoz s GPS	30-1	Vyrovnání stonků	
Symbol	30-1	Řádkové snímače	20-2, 25-2
Tlačítko stavu	10-1		
Žádný signál	30-1	Z	
Souvrat	30-2	Zjišťování a odstraňování závad	
Spouštění systému	10-1	Obrazovka diagnostiky	75-1
SSU	10-1		
Symbol		Ž	
Snímač řádku	30-1	Žádný signál	
T		Snímač řádku	30-1
Tlačítko 2			
Tlačítko obnovení činnosti	10-1		
Tlačítko 3			
Tlačítko obnovení činnosti	10-1		
Tlačítko Nastavit A			
Rovná stopa	35-2		
Tlačítko Nastavit B			
Rovná stopa	35-2		
Tlačítko Nová			
Kruhová stopa	50-2		
Křivky AB	45-2		
Rovná stopa	35-2		
Tlačítko obnovení činnosti			
Nastavení	10-1		
Režim najetí do řádku	10-1		
Režim navádění v řádku	10-1		
Tlačítko 2	10-1		

Dostupná servisní literatura John Deere

Technické informace

Technické informace je možné zakoupit od John Deere. Některé z těchto informací jsou dostupné v elektronické formě, například CD-ROM disky a v tištěné formě. Existují mnohé způsoby objednání. Bližší informace obdržíte u svého prodejce John Deere. Volejte **1-800-522-7448** na objednání pomocí kreditní karty. Vyhledejte online z <http://www.JohnDeere.com>. Připravte si prosím číslo modelu, výrobní číslo a název produktu.

Dostupné informace obsahují:

- **KATALOGY NÁHRADNÍCH DÍLŮ.** Seznam náhradních dílů dostupných pro vaše zařízení se schematickými ilustracemi, které vám pomohou určit správné díly. To je také užitečné při montáži a demontáži.
- **NÁVODY K POUŽITÍ** poskytují informace o bezpečnosti, provozu, údržbě a servisu. Tyto příručky a bezpečnostní značky mohou být k dispozici také v jiných jazycích.
- **NÁVODY NA VIDEOKAZETĚ** ukazují na bezpečnost, provoz, údržbu a servisní informace. Tyto pásy mohou být k dispozici v několika jazycích a formátech.
- **TECHNICKÉ PŘÍRUČKY** popisují servisní informace pro vaše zařízení. Zahrnuty jsou specifikace, ilustrované postupy montáže a demontáže, hydraulické schémata průtoku oleje a schémata zapojení kabeláží. Některé produkty obsahují samostatné příručky na opravu a diagnostiku. Některé součásti, například motory, jsou k dispozici v samostatných technických příručkách součástí
- **ZÁKLADNÍ NÁVODY** popisují základní informace bez ohledu na výrobce:
 - Řada zemědělských učebnic pokrývá technologie v zemědělství a farmaření, představuje předměty, jako jsou počítače, internet a přesné zemědělství.
 - Řada vedení zemědělského podniku zkoumá problémy "reálného světa" a nabízí praktické řešení v oblasti marketingu, financování, výběru zařízení a dodržování předpisů.
 - Základy servisních příruček vám ukazují, jak opravit a udržovat terénní zařízení.
 - Příručky základů na obsluhu stroje vysvětlují kapacity strojů a úpravy, jak zlepšit výkon stroje, a jak odstranit nadbytečné polní činnosti.



TS189 —UN—17JAN89



TS191 —UN—02DEC88



TS224 —UN—17JAN89



TS1663 —UN—10OCT97

DX,SERVLIT -16-31JUL03-1/1

John Deere je k vašim službám

SPOKOJENOST ZÁKAZNÍKA je pro John Deere důležitá.

Naši prodejci se snaží pohotově poskytnout náhradní díly a služby:

- Spotřební a náhradní díly na podporu vašeho vybavení.
- Školení servisních techniků a nutné nástroje na diagnostiku a opravy k údržbě vašeho vybavení.

PROCES ŘEŠENÍ PROBLÉMU SE SPOKOJENOSTI ZÁKAZNÍKŮ

Váš prodejce John Deere je zaměřen na podporu vašeho vybavení a vyřeší jakékoli problémy, které mohou nastat.

1. Při kontaktování svého prodejce mějte připraveny následující informace:

- Model stroje a identifikační číslo výrobku
- Datum nákupu

~~Charakter závady~~



2. Projednejte problém s vedoucím údržby prodejce.
3. Pokud problém nevyřešíte, vysvětlete ho vedoucímu obchodního oddělení a vyžádejte si pomoc.
4. Pokud máte trvalý problém, který vaše obchodní zastoupení není schopno vyřešit, požádejte vašeho prodejce, aby kvůli pomoci kontaktoval firmu John Deere. Nebo kontaktujte Ag Customer Assistance Center at 1-866-99DEERE (866-993-3373), nebo nám pošlete e-mail na www.deere.com/en_US/ag/contactus.

TS201 — UN — 15APR13

PK 1002 -16-02APR02-1/1

