



AutoTrac RowSense



INSTRUKCJA OBSŁUGI AutoTrac RowSense OMPFP17004 WYDANIE F2 (POLISH)

John Deere Ag Management Solutions
(Ta instrukcja zastępuje OMPFP11679)
PRINTED IN U.S.A.



Wstęp

Wstęp

W celu zapoznania się z prawidłowym sposobem obsługi systemu **NALEŻY UWAŻNIE PRZECZYTAĆ NINIEJSZĄ INSTRUKCJĘ OBSŁUGI**. Zaniechanie tego może doprowadzić do obrażeń ciała lub uszkodzenia sprzętu. Niniejsza instrukcja obsługi oraz znaki bezpieczeństwa mogą być dostępne także w innych językach. (W celu ich zamówienia skontaktować się z dealerem John Deere).

TEJ INSTRUKCJĘ **NALEŻY TRAKTOWAĆ** jako nieodłączną część posiadanego systemu; należy ją przekazać razem z systemem w przypadku jego sprzedaży.

JEDNOSTKAMI MIAR występującymi w tej instrukcji są zarówno jednostki metryczne, jak i ich odpowiedniki stosowane w USA. Należy stosować wyłącznie odpowiednie części zamienne i elementy złączne. Metryczne lub calowe śruby i nakrętki mogą wymagać stosowania odpowiednich metrycznych lub calowych kluczy.

PRAWA I LEWA STRONA MASZyny są określane zgodnie z kierunkiem ruchu maszyny do przodu.

GWARANCJA jest zapewniana przez firmę John Deere w ramach programu wsparcia dla klientów, którzy używają sprzętu i obsługują go w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi. Warunki gwarancji sprzętu GreenStar są wyjaśnione w karcie gwarancyjnej, którą powinien przekazać dealer.

Gwarancja ta stanowi zapewnienie, że firma John Deere naprawi lub wymieni swoje produkty, jeśli w okresie trwania gwarancji wystąpią defekty. W niektórych przypadkach firma John Deere zapewnia też wprowadzanie usprawnień w terenie bez obciążania kosztami klienta, nawet w przypadku produktów nieobjętych gwarancją. Jeśli system był nieprawidłowo używany lub został zmodyfikowany w celu zmiany jego działania w stopniu wykraczającym poza oryginalne specyfikacje fabryczne, gwarancja utraci ważność i wnioszek o wprowadzenie usprawnień w terenie może spotkać się z odmową.

KR43067,00000A2 -53-10NOV08-1/1

Spis treści

Strona	Strona
Bezpieczeństwo	
Rozpoznawanie informacji	
dotyczących bezpieczeństwa.....	5-1
Znaczenie napisów ostrzegawczych	5-1
Przestrzeganie instrukcji dotyczących	
bezpieczeństwa.....	5-1
Bezpieczeństwo przy obsłudze	5-2
Bezpieczne postępowanie z	
podzespołami elektronicznymi i podpórkami.....	5-2
Bezpieczna obsługa systemu naprowadzania.....	5-3
Prawidłowo używać pasa bezpieczeństwa	5-3
Zachować bezpieczną odległość od hedera.....	5-3
Zapoznanie się z instrukcją układu	
naprowadzania	5-4
Przycisk przywracania	
Konfiguracja przycisku przywracania	10-1
AutoTrac RowSense	
Informacje ogólne	15-1
Konfiguracja i kalibracja systemu w maszynach z rocznika modelowego 2012 i nowszych	
Konfiguracja systemu AutoTrac RowSense	20-1
Konfiguracja przesunięcia	
naprowadzania na rząd	20-2
Ustawianie wejścia w rząd	20-3
Procedura kalibracji czujników rzędu	20-4
Konfiguracja i kalibracja systemu w maszynach z rocznika modelowego 2011 i starszych	
Konfiguracja systemu AutoTrac RowSense	25-1
Procedura kalibracji czujników rzędu	25-1
Konfiguracja przesunięcia	
naprowadzania na rząd	25-2
Włączanie systemu	
Wyświetlacze i wskaźniki.....	30-1
Aktywacja czujników rzędu.....	30-2
Wyświetlacz 2600 i 2630 — ścieżka prosta	
Ścieżka prosta	35-1
Wyświetlacz 2600 i 2630 — krzywe adaptacyjne	
Krzywe adaptacyjne	40-1
Ustawienia krzywych adaptacyjnych	40-2
RowFinder	40-3
Wyświetlacz 2600 i 2630 — krzywe AB	
Krzywe AB	45-1
Wyświetlacz 2600 i 2630 — okrężna ścieżka	
Ustawienie okrężnej ścieżki.....	50-1
GS3 CommandCenter — prosta ścieżka	
Teoria działania.....	55-1
Tworzenie nowej prostej ścieżki	55-1
Metody A+B, A+Auto B i A+Kurs.....	55-2
GS3 CommandCenter — krzywe adaptacyjne	
Teoria działania.....	60-1
Modele kierowania.....	60-1
Tworzenie nowej krzywej ścieżki	
adaptacyjnej AB	60-2
Zapisywanie prostej ścieżki lub	
objeżdżanie przeszkód.....	60-4
RowFinder	60-4
GS3 CommandCenter — krzywe AB	
Teoria działania.....	65-1
Tworzenie nowej krzywej ścieżki AB	65-2
Zapisywanie prostej ścieżki lub	
objeżdżanie przeszkód.....	65-2
GS3 CommandCenter — okrężna ścieżka	
Teoria działania.....	70-1
Tworzenie nowej okrężnej ścieżki	70-1
Metoda jazdy po okręgu	70-1
Metoda szer./dług. geograficznej	70-1
Diagnostyka	
Ekrany diagnostyczne	75-1
Czyszczenie czujników rzędu	
Czyszczenie czujników rzędu.....	80-1
Specyfikacja	
Deklaracja zgodności WE.....	85-1

Instrukcje oryginalne. Wszystkie informacje, ilustracje i dane techniczne w tej instrukcji są oparte na najnowszych informacjach dostępnych w momencie publikacji. Zastrzega się prawo do wprowadzania zmian w dowolnym czasie bez powiadomienia.

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

Bezpieczeństwo

Rozpoznawanie informacji dotyczących bezpieczeństwa

To jest symbol niebezpieczeństwa. Ten symbol umieszczony na maszynie lub w tej instrukcji oznacza potencjalne niebezpieczeństwo uszkodzenia ciała.

Stosować zalecane środki ostrożności i robocze procedury bezpieczeństwa.



DX,ALERT -53-29SEP98-1/1

TS1389 —UN—28JUN13

Znaczenie napisów ostrzegawczych

Napisy — NIEBEZPIECZEŃSTWO, OSTRZEŻENIE lub UWAGA — są używane razem z symbolem niebezpieczeństwa. NIEBEZPIECZEŃSTWO oznacza zagrożenie najwyższego stopnia.

Napisy ostrzegawcze NIEBEZPIECZEŃSTWO lub OSTRZEŻENIE są umieszczane w miejscach szczególnych zagrożeń. Ogólne środki ostrożności są wymienione na napisach ostrzegawczych UWAGA. Środki ostrożności opisane w tej instrukcji są oznaczane napisem UWAGA.

 **NIEBEZPIECZEŃSTWO**

 **OSTRZEŻENIE**

 **UWAGA**

DX,SIGNAL -53-03MAR93-1/1

TS187 —53—30SEP88

Przestrzeganie instrukcji dotyczących bezpieczeństwa

Dokładnie przeczytać wszystkie informacje dotyczące bezpieczeństwa zamieszczone w tej instrukcji i na znakach bezpieczeństwa na maszynie. Utrzymywać znaki bezpieczeństwa w dobrym stanie. Uzupełniać zagubione znaki bezpieczeństwa lub wymieniać uszkodzone. Upewniać się, że nowe zespoły i części wymienne posiadają aktualne znaki bezpieczeństwa. Wymienne znaki bezpieczeństwa są dostępne u dealera John Deere.

Na częściach i podzespołach, pochodzących od dostawców, mogą występować dodatkowe informacje związane z bezpieczeństwem, nie przedstawione w tej instrukcji obsługi.

Zapoznać się z prawidłową obsługą maszyny i używaniem elementów sterowniczych. Nie dopuszczać osób bez odpowiedniego przeszkolenia do obsługi maszyny.

Utrzymywać maszynę w dobrym stanie technicznym. Nieautoryzowane modyfikacje maszyny mogą pogorszyć



jej funkcjonowanie i/lub bezpieczeństwo obsługi oraz wpływać na trwałość maszyny.

Jeżeli jakkolwiek część tej instrukcji jest niezrozumiała i potrzebna jest pomoc, skontaktować się z dealerem John Deere.

DX,READ -53-16JUN09-1/1

TS201 —UN—15APR13

Bezpieczeństwo przy obsłudze

Przed wykonaniem czynności obsługowych zapoznać się z procedurami obsługowymi. Utrzymywać czyste i suche miejsce pracy.

Nigdy nie smarować, nie obsługiwać i nie regulować maszyny będącej w ruchu. Chronić ręce, stopy i odzież przed elementami układów napędowych. Wyłączać wszystkie napędy i zmniejszać ciśnienie przy pomocy układów sterowania. Opuszczać wyposażenie na podłoże. Wyłączać silnik. Wyjmować kluczyk. Począć, aż maszyna ostygnie.

Podpierać w bezpieczny sposób wszystkie części maszyny, które muszą być podniesione dla przeprowadzenia czynności obsługowych.

Utrzymywać wszystkie części w dobrym stanie i dbać, aby były prawidłowo zamontowane. Natychmiast naprawiać uszkodzenia. Wymieniać zużyte lub uszkodzone części. Usuwać nadmiar smaru, oleju lub resztki innych materiałów.

W maszynach samojezdnych odłączać przewód masowy akumulatora (-) przed regulacją układu elektrycznego lub spawaniem maszyny.

W maszynach przyczepianych odłączyć zespół przewodów elektrycznych od ciągnika przed obsługą układu elektrycznego lub spawaniem maszyny.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -53-17FEB99-1/1

Bezpieczne postępowanie z podzespołami elektronicznymi i podpórkami

Upadek podczas montażu lub demontażu podzespołów elektronicznych zamontowanych na osprzęcie może spowodować poważne obrażenia ciała. Używać drabiny albo podestu, aby zapewnić sobie łatwy dostęp do każdego miejsca montażu. Wykorzystywać mocne i bezpieczne podpórki dla nóg i poręcze. Nie montować ani nie demontować podzespołów w warunkach wilgoci lub oblodzenia.

Do przeprowadzenia montażu lub obsługi stacji bazowej RTK na wieży lub wysokiej konstrukcji zatrudnić osobę z uprawnieniami do prac na wysokości.

Przy montażu lub obsłudze masztu odbiornika GPS używanego na narzędziu, stosować prawidłowe techniki podnoszenia i odpowiednie wyposażenie ochronne.



Maszt jest ciężki i może być nieporęczny. Jeśli miejsca montażu są niedostępne z podłoża lub podestu obsługowego, potrzebne są dwie osoby.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -53-24AUG10-1/1

Bezpieczna obsługa systemu naprowadzania

Nie należy używać systemów kierowania na drogach publicznych. Przed wjazdem na drogę publiczną zawsze należy wyłączyć (dezaktywować) systemy kierowania. Nie wolno włączać (aktywować) systemu kierowania podczas jazdy na drodze publicznej.

Systemy kierowania zostały zaprojektowane, aby pomóc operatorowi wydajniej wykonywać prace polowe. Operator jest zawsze odpowiedzialny za kurs maszyny.

Systemy kierowania oznaczają wszelkie systemy do automatyzacji kierowania pojazdem. Obejmują one, między innymi, AutoTrac, iGuide, iTEC Pro, ATU oraz RowSense.

Aby zapobiec obrażeniom operatora i osób postronnych:

- Nigdy nie wsiadaj ani nie wysiadaj podczas jazdy maszyny.

- Sprawdzaj, czy maszyna, sprzęt i system kierowania są ustawione prawidłowo. W przypadku używania iTEC Pro sprawdzaj, czy zdefiniowane zostały dokładne granice.
- Zachowaj szczególną ostrożność i zwracaj uwagę na zmieniające się warunki otoczenia.
- W razie konieczności przejmij kontrolę nad kierownicą w celu uniknięcia zagrożeń na polu, potrącenia osób postronnych lub kolizji z urządzeniami i innymi przeszkodami.
- Przerwij pracę, jeśli słaba widoczność ogranicza możliwość prowadzenia maszyny lub rozpoznawania ludzi lub przeszkód na drodze maszyny.
- Przy wyborze prędkości pojazdu należy wziąć pod uwagę warunki polowe, widoczność i konfigurację pojazdu.

JS56696,0000970 -53-10MAY11-1/1

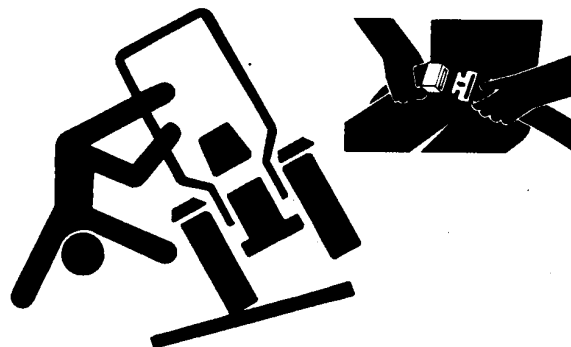
Prawidłowo używać pasa bezpieczeństwa

W ciągniku z ramą ochronną (ROPS) lub kabiną zawsze używać pasa bezpieczeństwa w celu zmniejszenia ryzyka zranienia w wyniku takich wypadków jak np. przewrócenie ciągnika.

Nie używać pasa bezpieczeństwa w ciągniku bez ramy ochronnej lub kabiny.

Wymienić w całości pas bezpieczeństwa, jeśli jego elementy mocujące, klamra, pas lub mechanizm cofania wykazują oznaki uszkodzeń.

Sprawdzać pas bezpieczeństwa oraz jego elementy mocujące przynajmniej raz w roku. Zwracać uwagę, czy elementy mocujące nie są obłuzowane, a pas nie wykazuje oznak uszkodzeń, takich jak: przecięcie, postrzępienie, nadmierne lub niespotykane zużycie, odbarwienie lub



wytarcie. Używać tylko części wymiennych odpowiednich do Twojej maszyny. Skontaktować się z dealerem John Deere.

DX,ROPS1 -53-07JUL99-1/1

TS205 —UN—23AUG88

Zachować bezpieczną odległość od hedera

Zespół tnący, ślimak, nagarniacz i walce zasilające nie mogą być całkowicie osłonięte ze względu na ich funkcje. Trzymać się z dala od tych zespołów, gdy są w ruchu. Zawsze wyłączać sprzęgło główne, zatrzymywać silnik i wyjmować kluczyk ze stacyjki przed wykonaniem czynności obsługowych lub usuwaniem materiału zapychającego maszynę.



FX,CUT -53-21DEC90-1/1

ES118704 —UN—21MAR95

Zapoznanie się z instrukcją układu naprowadzania

Przed przystąpieniem do korzystania z systemu Parallel Tracking lub AutoTrac należy dokładnie przeczytać Instrukcję obsługi układu naprowadzania w celu zrozumienia działania elementów oraz procedur niezbędnych do bezpiecznej i prawidłowej obsługi.

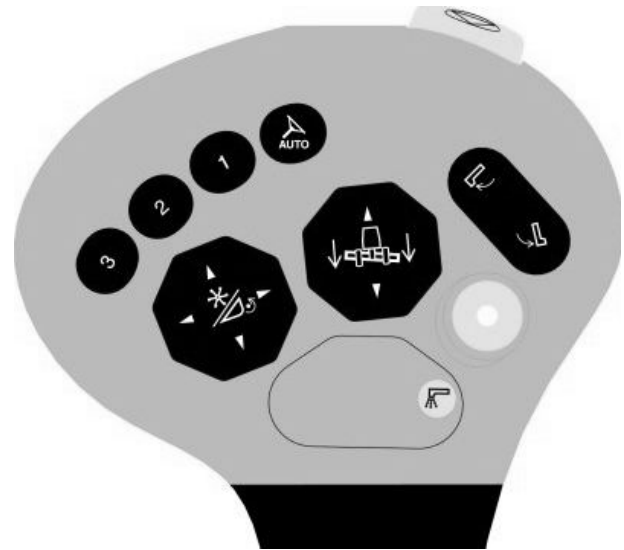
Instrukcja obsługi układu naprowadzania dotyczy zastosowania zarówno systemu naprowadzania Parallel Tracking, jak i systemu AutoTrac.

OUO6050,0000F2C -53-03APR08-1/1

Przycisk przywracania

Konfiguracja przycisku przywracania

Po podłączeniu kombajnu wyposażonego w system AutoTrac do hедера do kukurydzy wyposażonego w system RowSense przyciski aktywacyjne 2 i 3 na dźwigni wielofunkcyjnej zostaną automatycznie aktywowane w charakterze przycisków opuszczania hедера i przywracania systemu AutoTrac dla tego systemu. W kombajnach z rocznika modelowego 2012 i nowszych przycisk za pomocą przycisku Auto można włączać system AutoTrac, a aktywacja czujników rzędu nastąpi po zetknięciu uprawy z końcówkami pomiarowymi. (Więcej informacji zawiera punkt Ustawianie wejścia w rząd w sekcji Włączanie systemu).



Przycisk przywracania w kombajnie

PC13860 —UN—13JUL11

BA31779,00001F5 -53-08NOV11-1/1

AutoTrac RowSense

Informacje ogólne

System AutoTrac RowSense zawiera następujące komponenty:

- Zintegrowany i aktywowany w kombajnie system AutoTrac z uaktualnionym oprogramowaniem AutoTrac RowSense zespołu sterującego układu kierowniczego (SSU), odbiornik SF1 AutoTrac lub aktywacja SF2.
 - W przypadku kombajnów serii 50 i 60 konieczne jest zainstalowanie oprogramowania bramy / sterownika mostkowego.
 - W przypadku rocznika modelowego 2008 kombajnów serii S-, W-, T-, oraz rocznika modelowego 2009 kombajnów serii C- zapewnienie kompatybilności z systemem AutoTrac RowSense wymaga zainstalowania magistrali Lynx.
- Zintegrowany i aktywowany w kombajnie system AutoTrac z uaktualnionym oprogramowaniem AutoTrac RowSense zespołu sterującego układu kierowniczego (SSU), odbiornik SF1 AutoTrac lub aktywacja SF2.
- W kombajnach z rocznika modelowego 2012 i nowszych konieczny jest wyświetlacz GS3 2630 lub GreenStar™ 3 CommandCenter.
- W kombajnach z rocznika modelowego 2011 i starszych konieczny jest wyświetlacz GS2 2600, GS3 2630.
- Aktywacja programu GS3 AutoTrac RowSense dla wyświetlacza GS3 lub GS3 CommandCenter.
- Aktywacja odbiornika SF1 albo SF2 systemu AutoTrac RowSense dla wyświetlacza GreenStar 2.

- Odbiornik StarFire™ z aktywacją SF1, SF2 lub RTK.
- Jedna para czujników rzędu zamontowana na zatwierdzonym hederze do kukurydzy.

System AutoTrac RowSense współpracuje ze wszystkimi istniejącymi wzorami śledzenia i większością standardowych wzorów zbiorów. System AutoTrac działa w następujących trybach: krzywych adaptacyjnych, krzywych A-B, okrężnej ścieżki i prostej ścieżki. System AutoTrac RowSense to rozszerzenie systemu AutoTrac zintegrowanego z wyświetlaczem GS2, GS3 oraz GS3 CommandCenter do zbiorów kukurydzy. Czujniki rzędu zamontowane w położeniu jednego z rzędów wykrywają łodygi kukurydzy, rozpoznając w ten sposób położenie rzędu. Sygnały przesyłane przez czujniki rzędu są zintegrowane z istniejącymi sygnałami AutoTrac, pomagając utrzymać tor kombajnu wzdłuż rzędów. Kiedy sygnał z czujników rzędu nie jest wykrywany (np. urządzenie przemieszcza się drogą wodną), stosowane będzie zwykłe naprowadzanie GPS. Większość pozostałych cech systemu AutoTrac pozostaje niezmieniona. Czujniki rzędu stanowią po prostu inne źródło sygnału pozycjonującego, umożliwiającego kierowanie kombajnem. Wszystkie tryby śledzenia można konfigurować w ten sam sposób, jak ma to miejsce w przypadku systemu AutoTrac korzystającego z sygnału GPS.

BA31779.00001F6 -53-08NOV11-1/1

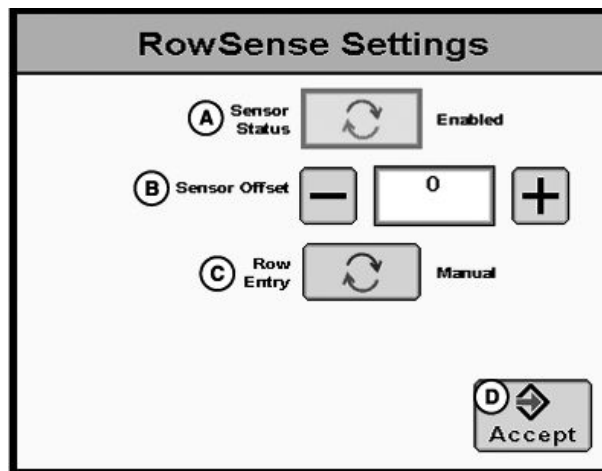
Konfiguracja systemu AutoTrac RowSense

WSKAZÓWKA: Przed przystąpieniem do korzystania z niniejszego produktu należy wykonać poniższe kroki, aby skonfigurować system AutoTrac:

1. Na wyświetlaczu GS3 wybrać kolejno MENU >> przycisk GREENSTAR 3 >> przycisk programowy NAPROWADZANIE >> kartę USTAWIENIA NAPROWADZANIA >> przycisk edycji USTAWIENIA ROWSENSE.

Na wyświetlaczu GS3 CommandCenter wybrać kolejno MENU >> przycisk GREENSTAR 3 >> przycisk programowy USTAWIENIA >> przycisk USTAWIENIA ROWSENSE.

2. Za pomocą przycisku przełączania włączyć czujniki rzędu.
3. Upewnić się, że wartość przesunięcia czujnika jest prawidłowa (wartość domyślna wynosi 0).
4. Wybrać tryb wejścia w rząd za pomocą przycisku przełącznika.
5. Wybrać przycisk Akceptuj, aby zamknąć ekran Ustawienia RowSense.



Ustawienia kalibracji

A—Stan czujnika

B—Przesunięcie czujnika
(-50–50)

C—Metoda wejścia w rząd

D—Akceptuj

BA31779,000020C -53-17OCT11-1/2

Ikona AutoTrac RowSense jest dostępna w następujących lokalizacjach:

- GS3 2630 — strona Naprowadzanie na karcie WIDOK.
- GreenStar™ 3 CommandCenter — Strona Praca

PC10040 —UN—04FEB08



BA31779,000020C -53-17OCT11-2/2

PC13820 —UN—14JUN11

Konfiguracja przesunięcia naprowadzania na rząd

Aby zmienić wyrównanie łądyg wchodzących do hedera do kukurydzy, do naprowadzania na rząd można dodać przesunięcie.

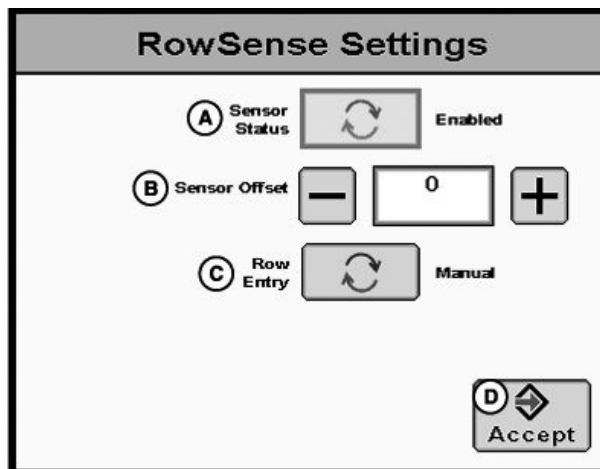
Przykładowe sytuacje, w których konieczna jest zmiana wyrównania:

- Przewidywany rząd uprawy znajduje się w środkowej części hedera do kukurydzy, a rzędy zostały przepchnięte nad hederem. Za pomocą przesunięcia można "podzielić różnice", tak że wszystkie rzędy się pochylały, ale nie w tak dużym stopniu, jak bez przesunięcia.
- Rozdzielacza łańców z zamocowanymi czujnikami rzędu niewyrównane względem rzędu. Przesunięcie może pomóc w skompensowaniu braku wyrównania, dopóki nie zostanie przeprowadzona naprawa w celu wyrównania czujników.

Wprowadzenie wartości przesunięcia poniżej 0 może spowodować nieznaczne zjeżdżanie kombajnu na lewo, a wartości powyżej 0 nieznaczne zjeżdżanie kombajnu na prawo. Wartość domyślna wynosi 0, a dostępny zakres wynosi od -50 do 50.

1. Na wyświetlaczu GS3 wybrać kolejno MENU >> przycisk GREENSTAR 3 >> przycisk programowy NAPROWADZANIE >> kartę USTAWIENIA NAPROWADZANIA >> przycisk edycji USTAWIENIA ROWSENSE.

Na wyświetlaczu GS3 CommandCenter wybrać kolejno MENU >> przycisk GREENSTAR 3 >> przycisk



A—Stan czujnika
B—Przesunięcie czujnika
(-50–50)

C—Metoda wejścia w rząd
D—Akceptuj

programowy USTAWIENIA >> przycisk USTAWIENIA ROWSENSE.

2. Wprowadzić przesunięcie naprowadzania na rząd (-50–50). Wartość domyślna to 0.
3. Wybrać przycisk Akceptuj, aby zamknąć ekran Ustawienia RowSense.

PC13820—UN—14JUN11

BA31779,000020D -53-08NOV11-1/1

Ustawianie wejścia w rząd

1. Na wyświetlaczu GS3 wybrać kolejno MENU >> przycisk GREENSTAR 3 >> przycisk programowy NAPROWADZANIE >> kartę USTAWIENIA NAPROWADZANIA >> przycisk edycji USTAWIENIA ROWSENSE.

Na wyświetlaczu GS3 CommandCenter wybrać kolejno MENU >> przycisk GREENSTAR 3 >> przycisk programowy USTAWIENIA >> przycisk USTAWIENIA ROWSENSE.

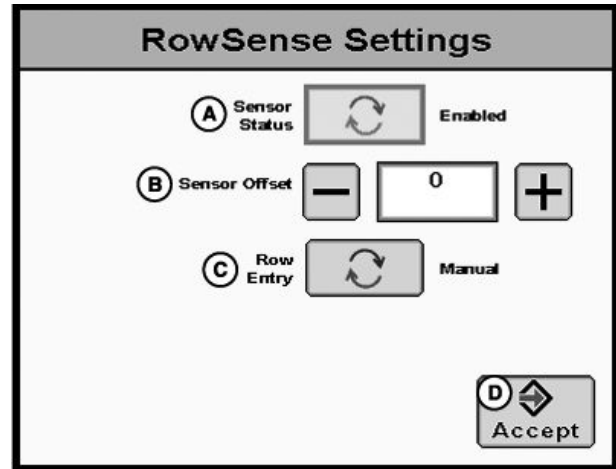
2. Wybrać tryb wejścia w rząd za pomocą przycisku przełącznika.
3. Wybrać przycisk Akceptuj, aby zamknąć ekran Ustawienia RowSense.

Ręczny:

1. Wjechać kombajnem w rząd.
2. Nacisnąć przycisk przywracania jeden raz, aby opuścić heder.
3. Nacisnąć przycisk przywracania drugi raz, aby włączyć funkcję naprowadzania oraz czujniki rzędu.

GPS:

1. Wjechać kombajnem w rząd.
2. Nacisnąć przycisk przywracania jeden raz, aby opuścić heder i włączyć funkcję naprowadzania.
3. Nacisnąć przycisk przywracania drugi raz, aby włączyć czujniki rzędu.



A—Stan czujnika

B—Przesunięcie czujnika
(-50–50)

C—Wejście w rząd

D—Akceptuj

WSKAZÓWKA: System AutoTrac włączy się po naciśnięciu przycisku Auto. Czujniki rzędu włączają się po zetknięciu uprawy z końcówkami pomiarowymi.

PC13820—UN—14JUN11

BA31779,000020E -53-08NOV11-1/1

Procedura kalibracji czujników rzędu

Niniejsza procedura jest przeprowadzana podczas instalacji lub po naprawie systemu. Czujniki rzędu muszą być zainstalowane i ustawione względem ograniczników spoczynkowych.

1. Przygotowanie do kalibracji

Sprawdzić, czy czujniki rzędu są zainstalowane i osadzone za pomocą sprężyn we właściwym położeniu. Unieść heder, tak aby czujniki rzędu nie stykały się z podłożem. Kombajn nie może się poruszać.

2. Wybrać kolejno MENU >> przycisk GREENSTAR 3 >> przycisk programowy DIAGNOSTYKA >> pozycja RowSense w menu rozwijanym.

3. Skalibrować spoczynkowe napięcia czujnika.

Nacisnąć przycisk KALIBRACJA, aby zapisać napięcia spoczynkowe czujnika w pamięci SSU.

WSKAZÓWKA: Aby przycisk kalibracji był widoczny, czujniki muszą być włączone.

WSKAZÓWKA: Wówczas na wyświetlaczu GS3 2630 i GreenStar™ 3 CommandCenter zostaną wyświetlone napięcia lewego i prawego czujnika. Napięcie spoczynkowe prawego czujnika powinno być większe niż 2,5 V. Napięcie spoczynkowe lewego czujnika powinno być mniejsze niż 2,5 V.

4. Po zakończeniu kalibracji zamknąć stronę Odczyty diagnostyczne RowSense.

GreenStar - Diagnostic Readings

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

Ustawienie kalibracji

A—Lista rozwijana widoku

B—Napięcie lewego czujnika

C—Napięcie prawego czujnika

D—Przycisk KALIBRACJA

E—Stan kalibracji

PC13818 —UN—17OCT11

BA31779,000020F -53-08NOV11-1/1

Konfiguracja systemu AutoTrac RowSense

WSKAZÓWKA: Przed przystąpieniem do korzystania z niniejszego produktu należy wykonać poniższe kroki, aby skonfigurować system AutoTrac:

1. Na wyświetlaczu GS2 wybrać kolejno Oryginalny wyświetlacz GreenStar >> USTAWIENIA >> AUTOTRAC
2. Dla pozycji Zainstalowana opcja naprowadzania na rząd i Włączona opcja naprowadzania na rząd wybrać ustawienie TAK.
3. Skalibrować czujniki naprowadzania na rząd.
4. Upewnić się, że wartość przesunięcia naprowadzania na rząd jest prawidłowa (wartość domyślna wynosi 100).

A—Czułość kierowania (50–200)

B—Kalibracja systemu AutoTrac

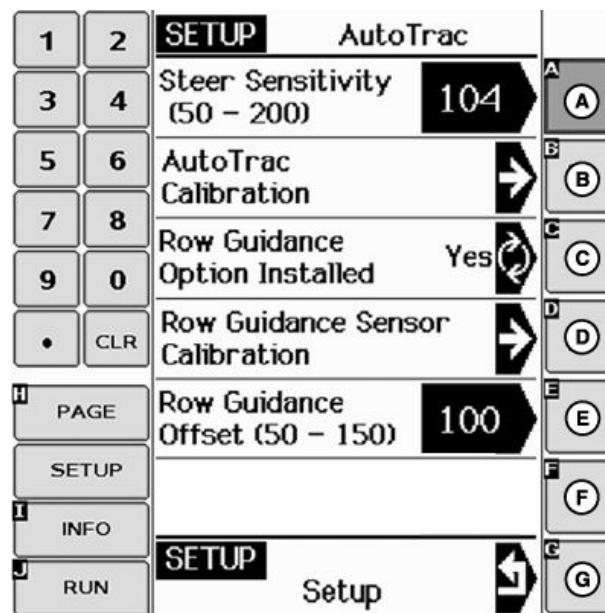
C—Zainstalowana opcja naprowadzania na rząd

D—Kalibracja czujnika naprowadzania na rząd

E—Przesunięcie naprowadzania na rząd (50–150)

F—Nie używany

G—Powrót



Ustawienia kalibracji

KR43067,00000FA -53-13NOV08-1/1

PC10466 —UN—27APR08

Procedura kalibracji czujników rzędu

Niniejsza procedura jest przeprowadzana podczas instalacji lub po naprawie systemu. Czujniki rzędu muszą być zainstalowane i ustawione względem ograniczników spoczynkowych.

1. Przygotowanie do kalibracji

Sprawdzić, czy czujniki rzędu są zainstalowane i osadzone za pomocą sprężyn we właściwym położeniu. Unieść heder, tak aby czujniki rzędu nie stykały się z podłożem. Kombajn nie może się poruszać.

A—Czułość kierowania (50–200)

B—Kalibracja systemu AutoTrac

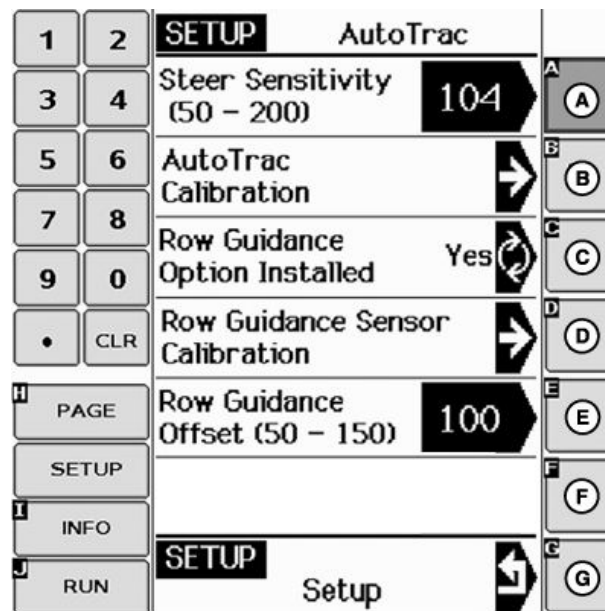
C—Zainstalowana opcja naprowadzania na rząd

D—Kalibracja czujnika naprowadzania na rząd

E—Przesunięcie naprowadzania na rząd (50–150)

F—Nie używany

G—Powrót



Ustawienia AutoTrac

Ciąg dalszy na następnej stronie

KR43067,0000123 -53-17NOV08-1/2

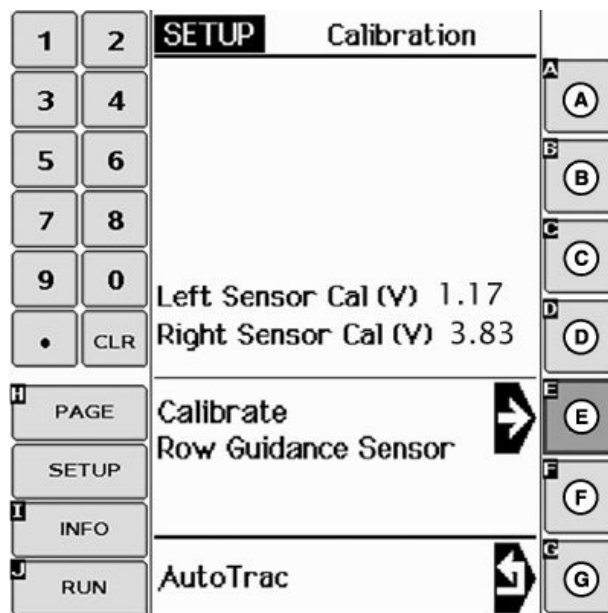
PC10466 —UN—27APR08

- Nacisnąć przycisk USTAWIENIA na oryginalnym monitorze GreenStar. Nacisnąć przycisk litery wskazywany przez AutoTrac.
- Skalibrować spoczynkowe napięcia czujnika.
Nacisnąć przycisk kalibracji czujnika naprowadzania na rząd (E), aby zapisać napięcia spoczynkowe czujnika w pamięci SSU.

WSKAZÓWKA: Wówczas na ekranie GSD zostaną wyświetlone napięcia lewego i prawego czujnika. Napięcie spoczynkowe prawego czujnika powinno być większe niż 2,5 V. Napięcie spoczynkowe lewego czujnika powinno być mniejsze niż 2,5 V.

- Po zakończeniu kalibracji zakończyć tryb kalibracji czujników rzędu.

A—Nieużywany
B—Nieużywany
C—Kalibracja lewego czujnika (V) 1,17
D—Kalibracja prawego czujnika (V) 3,83
E—Kalibracja czujnika naprowadzania na rząd
F—Nieużywany
G—Powrót



Ustawienie kalibracji

KR43067,0000123 -53-17NOV08-2/2

Konfiguracja przesunięcia naprowadzania na rząd

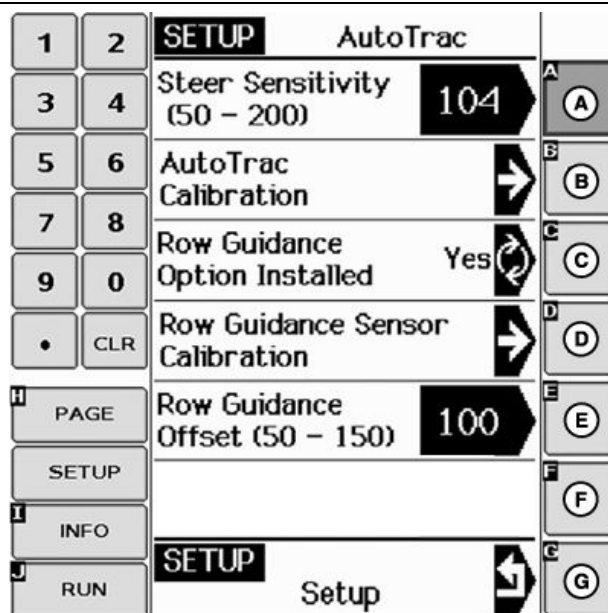
Aby zmienić wyrównanie łądyg wchodzących do hедера do kukurydzy, do naprowadzania na rząd można dodać przesunięcie.

Przykładowe sytuacje, w których konieczna jest zmiana wyrównania:

- Przewidywany rząd uprawy znajduje się w środkowej części hедера do kukurydzy, a rzędy zostały przepchnięte nad hederem. Za pomocą przesunięcia można "podzielić różnicę", tak że wszystkie rzędy się pochylały, ale nie w tak dużym stopniu, jak bez przesunięcia.
- Rozdzielacza łąnów z zamocowanymi czujnikami rzędu niewyrównane względem rzędu. Przesunięcie może pomóc w skompensowaniu braku wyrównania, dopóki nie zostanie przeprowadzona naprawa w celu fizycznego wyrównania czujników.

Wprowadzenie wartości przesunięcia poniżej 100 może spowodować nieznaczne zjeżdżanie kombajnu na lewo, a wartości powyżej 100 nieznaczne zjeżdżanie kombajnu na prawo. Wartość domyślna wynosi 100, a dostępny zakres wynosi od 50 do 150.

- Nacisnąć przycisk USTAWIENIA na oryginalnym monitorze GREENSTAR. Nacisnąć przycisk litery wskazywany przez AutoTrac.
- Wprowadzić przesunięcie naprowadzania na rząd (50–150). Wartość domyślna to 100.
- Zakończyć konfigurację.



Konfiguracja przesunięcia naprowadzania na rząd

A—Czułość kierowania (50–200)
B—Kalibracja systemu AutoTrac
C—Zainstalowana opcja naprowadzania na rząd
D—Kalibracja czujnika naprowadzania na rząd
E—Przesunięcie naprowadzania na rząd (50–150)
F—Nieużywany
G—Powrót

KR43067,00000D6 -53-12NOV08-1/1

Włączanie systemu

Wyświetlacze i wskaźniki

Podczas korzystania z systemu AutoTrac RowSense na ekranie będą widoczne następujące ikony. W przypadku wyświetlacza GS3 2630 ikona pojawi się na karcie WIDOK NAPROWADZANIA, na mapie wskazującej dostępne czujniki rzędu (po przełączeniu przycisku STAN CZUJNIKA do położenia włączenia). W przypadku wyświetlacza GreenStar™ 3 CommandCenter ikona pojawi się na stronie Praca. Każda ikona wskazuje, co się w danym momencie dzieje z kombajnem.

Gdy czujniki rzędu sterują pojazdem, biała ikona zostaje zastąpiona kolorową (zieloną) animacją.

PC10042C —UN—04FEB08



System zainstalowany (szare tło)

PC10042 —UN—04FEB08



System aktywny, pracuje przy użyciu czujnika rzędu i GPS (zielone tło)

PC10042A —UN—04FEB08



Utrata sygnału GPS, pracuje tylko przy użyciu czujnika rzędu (żółte tło)

PC10042B —UN—04FEB08



Utrata sygnału czujnika rzędu, pracuje tylko przy użyciu GPS (pomarańczowe tło)

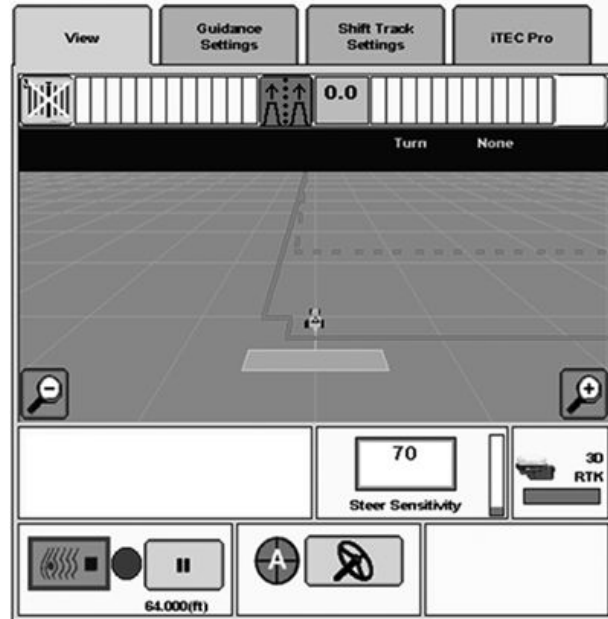
BA31779,0000224 -53-08JUL11-1/1

Aktywacja czujników rzędu

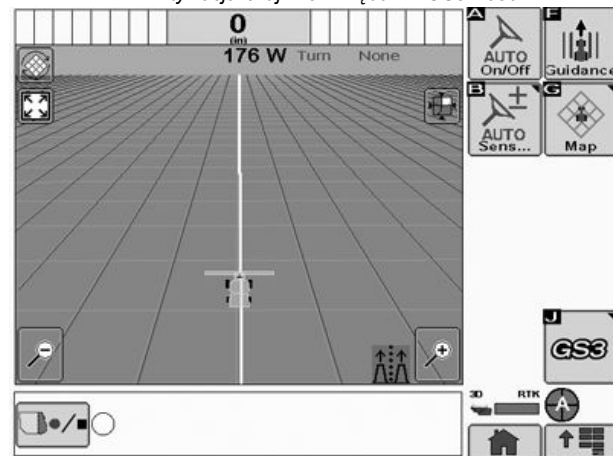
Czujniki rzędu naprowadzają kombajn, gdy tylko są w stanie określić pozycję rzędu. Operator będzie wiedział, że czujniki rzędu naprowadzają kombajn, gdy ikona systemu AutoTrac RowSense zostanie zastąpiona zieloną animacją.

Po ustaleniu wstępnej ścieżki (linii AB lub zarejestrowanego wcześniej przebiegu ścieżki krzywej), można nacisnąć przycisk przywracania, gdy kombajn znajdzie się w połowie szerokości rzędu i będzie ustawiony pod dopuszczalnym kątem względem rzędów. Czujniki rzędu zaczną naprowadzać kombajn, gdy tylko czujniki rzędu wykryją aktywność.

Zawracanie na obrzeżach: Zawracanie na obrzeżach przebiega tak samo, jak w przypadku systemu AutoTrac opartego na sygnale GPS. Operator zrównuje się ze ścieżką, którą chce podążać. Naciśnięcie przycisku wznowienia spowoduje, że system AutoTrac będzie prowadził maszyną po ścieżce naprowadzania. Czujniki rzędu wykrywają wówczas położenie rzędu i kierują wzdłuż niego. Funkcja rozszerzenia linii trybów "krzywa adaptacyjna", "okrężna ścieżka" i "krzywe AB" może posłużyć do rozszerzania przyległej ścieżki wyznaczonej na obrzeżach.



Aktywacja czujników rzędu — GS3 2630



Aktywacja czujników rzędu — GS3 CommandCenter

PC15049 — UN — 22MAY12

PC13877 — UN — 18JUL11

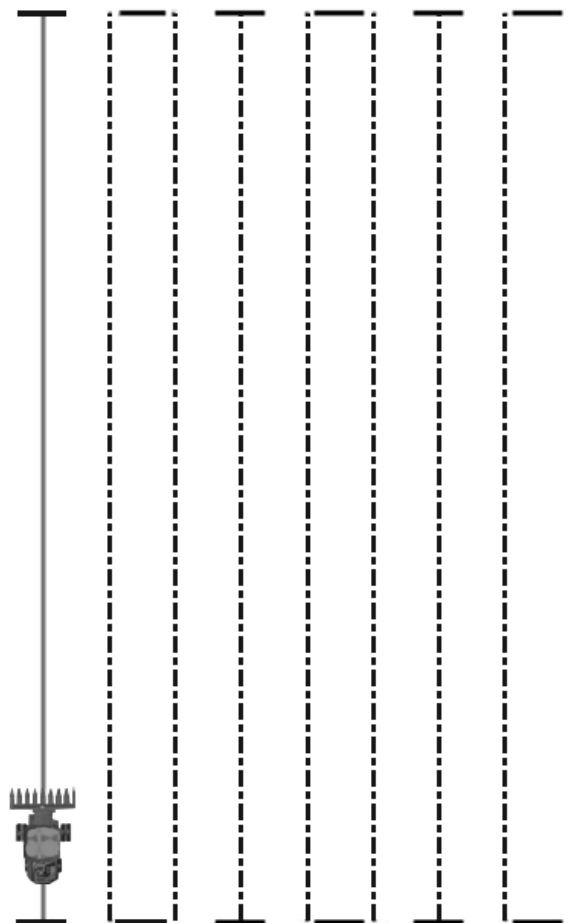
BA31779,0000470 -53-22MAY12-1/1

Ścieżka prosta

Tryb Ścieżka prosta powinien być używany wtedy, gdy rzędy są proste, a zmiana odległości między nimi nie przekracza więcej niż około 1 m (3-1/4 ft). W trybie prostej ścieżki kolejne linie są wyznaczane na podstawie pierwszej ścieżki.

Jeżeli pole jest stosunkowo proste i kurs się nie zmienia, zaleca się korzystanie z trybu prostej ścieżki, ponieważ umożliwia on wchodzenie na rzędy na przylegających ścieżkach. Jakość działania funkcji wchodzenia na rzędy rośnie, jeżeli pole zostało rozplanowane z uwzględnieniem systemu AutoTrac. Rośnie ona również wtedy, gdy poszczególne rzędy wypadają na drogach wodnych.

W trybie prostej ścieżki linia GPS automatycznie ulega wyśrodkowaniu. Zapewnia to prawidłowe wyrównanie ścieżki GPS z rzędami kukurydzy. **Funkcja ta jest niedostępna przy krzywych adaptacyjnych.**



Prosta ścieżka

Ciąg dalszy na następnej stronie

BA31779,0000201 -53-08NOV11-1/4

PC10390 —UN—07JAN08

MENU >> przycisk GREENSTAR >> przycisk programowy NAPROWADZANIE >> kartę USTAWIENIA NAPROWADZANIA

Wybrać opcję PROSTA ŚCIEŻKA z menu rozwijanego TRYB PROWADZENIA. Wybrać kartę WIDOK.

WSKAZÓWKA: Wstrzymać zapis, gdy nie wykonuje się zbioru plonów.

Przed uruchomieniem

1. Potwierdzić dostępność sygnału SF1, SF2 lub RTK, patrząc na ikonę na stronie Praca.
2. Sprawdzić, czy rozstaw ścieżek jest prawidłowy. Jeśli rozstaw ścieżek jest nieprawidłowy, należy go zmienić na karcie NAPROWADZANIE.

Wybrać opcję USTAW ŚCIEŻKĘ 0.

PC8663 —UN—29APR15



Przycisk MENU

PC12685 —UN—29APR15



Przycisk GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Przycisk programowy NAPROWADZANIE

BA31779,0000201 -53-08NOV11-2/4

1. Z menu rozwijanego BIEŻĄCA ŚCIEŻKA 0 wybrać nazwę ścieżki. Jeśli nie ma żadnej nazwy, należy utworzyć nową, wybierając przycisk NOWY.
 2. Wybrać metodę prowadzenia (A + B) z menu rozwijanego METODA.
 3. Przejechać do początku ścieżki i wybrać przycisk USTAW A.
 4. Przejechać do końca ścieżki i wybrać przycisk USTAW B.
- Zostanie utworzona linia poprowadzona przez pole.
5. Nacisnąć przycisk wznawiania, aby uruchomić system AutoTrac RowSense.

A—Menu rozwijane Bieżąca ścieżka 0

B—Menu rozwijane Metoda

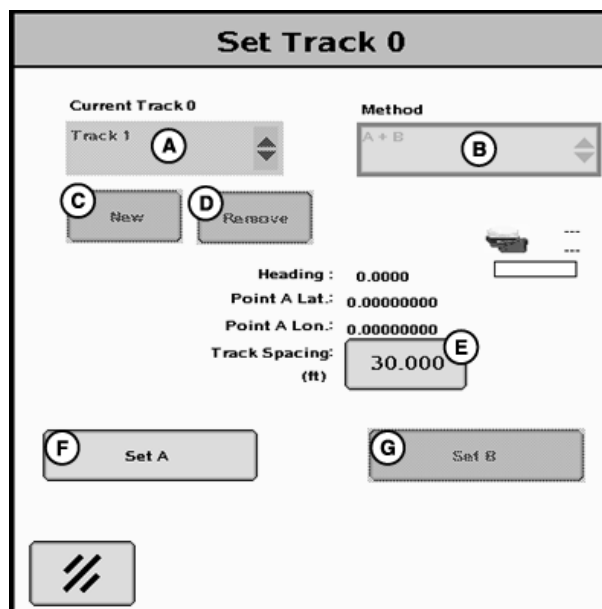
C—Przycisk Nowa

D—Przycisk Usuń

E—Przycisk Rozstaw ścieżek

F—Przycisk Ustaw A

G—Przycisk Ustaw B



Ustaw ścieżkę 0

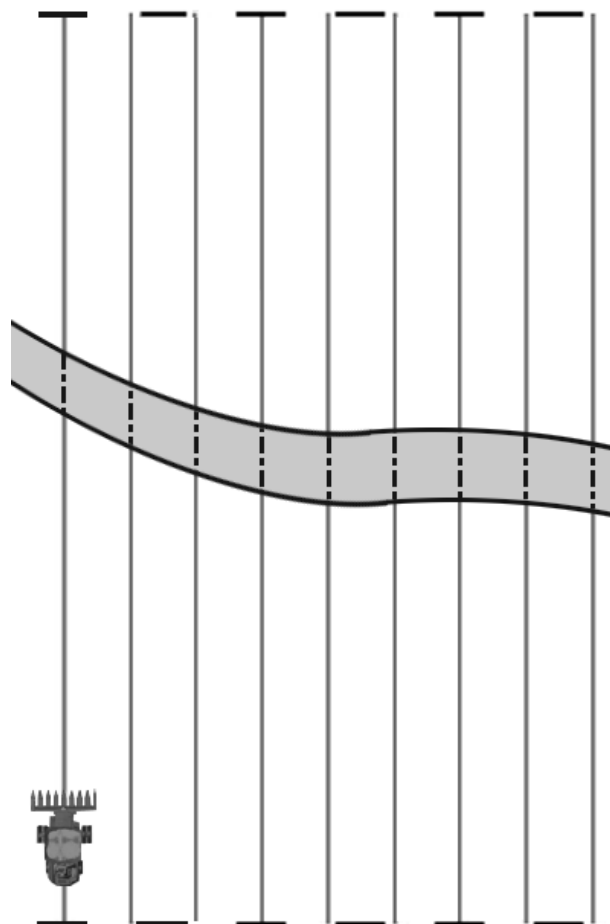
Ciąg dalszy na następnej stronie

BA31779,0000201 -53-08NOV11-3/4

PC10708 —UN—24OCT07

Wypadanie rzędu — w strumieniu nie będzie rzędu kukurydzy. Ścieżka prosta i krzywe AB wyśrodkowują ścieżkę, dlatego istnieje duże prawdopodobieństwo, że tryby te odnajdą właściwy rząd po drugiej stronie strumienia.

WSKAZÓWKA: W przypadku utraty zarówno sygnału GPS, jak i czujnika rzędu system nie zostanie włączony, dopóki nie nastąpi przywrócenie sygnału GPS.



Strumień

PC10391 —UN—08JAN08

BA31779,0000201 -53-08NOV11-4/4

Krzywe adaptacyjne



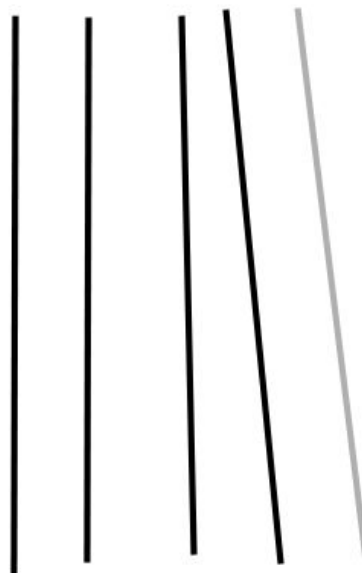
Ścieżki ulegają zmianie na przestrzeni pola

Trybu Krzywe adaptacyjne można użyć na wszystkich polach. Jednak jego użycie jest zalecane zwłaszcza wtedy, gdy ścieżka zmienia się na przestrzeni pola, występują znaczące zmiany kursu lub krzywa ma skomplikowany kształt. Tryb Krzywe adaptacyjne mają dodatkową funkcję umożliwiającą wybór opcji RowFinder za pomocą przycisku przełącznika. Czujniki rzędu można wykorzystać do kierowania kombajnem zawsze wtedy, gdy są one włączone w danym rzędzie. Zapis krzywej ścieżki musi być WŁĄCZONY. W ten sposób ustanowiony zostanie pierwszy przejazd, co umożliwia rozszerzenie prostych linii.

Tryb krzywych adaptacyjnych wyznacza tylko przyległe przejazdy, ale ma tę zaletę, że radzi sobie z różnymi kształtami krzywych i potencjalne błędy przewidywania rzędów nie kumulują się na całym polu.

Jeśli na polu pracuje wiele kombajnów, tryb krzywych adaptacyjnych zapobiega pominięciu ścieżki. W tym scenariuszu tryb krzywych adaptacyjnych może działać jedynie wówczas, gdy do własnego rozstawu ścieżek zostaną dodane rozstawy ścieżek innych kombajnów. Jeśli na tym samym polu składającym się z 30-calowych rzędów zbory wykonywane są za pomocą dwóch maszyn z hederem 12-rzędowym i hederem 8-rzędowym, każda z maszyn musiałaby mieć rozstaw ścieżek 20 rzędów (50 stóp).

Użycie trybu krzywych adaptacyjnych jest zalecane wtedy, gdy na polu występują częste zmiany ścieżki.



Kurs ulega zmianie na przestrzeni pola



Krzywe mają kształt litery U

Tryb krzywych adaptacyjnych wyznacza tylko następną ścieżkę.

KR43067.00000AE -53-10NOV08-1/1

Ustawienia krzywych adaptacyjnych

MENU >> przycisk GREENSTAR >> przycisk programowy NAPROWADZANIE >> kartę USTAWIENIA NAPROWADZANIA

Z menu rozwijanego TRYB PROWADZENIA należy wybrać opcję KRZYWE ADAPTACYJNE. Wybrać kartę WIDOK.

Przed uruchomieniem

1. Potwierdzić dostępność sygnału SF1, SF2 lub RTK, patrząc na ikonę na stronie Praca.
2. Sprawdzić, czy rozstaw ścieżek jest prawidłowy. Jeśli rozstaw ścieżek jest nieprawidłowy, należy go zmienić na karcie NAPROWADZANIE.

1. Wybrać przycisk Zapisz, aby rozpocząć zapisywanie ścieżki.
2. Przejechać ścieżką przez pole. Po przejechaniu przez pierwszą ścieżkę utworzona zostanie projekcja wyłącznie kolejnej ścieżki.
3. Nacisnąć przycisk wznawiania, aby uruchomić system AutoTrac RowSense.

Podczas pracy w trybie AutoTrac zapis zostaje przerwany po obrocie kierownicy. W trybie dokumentowania zapis zostaje przerwany po podniesieniu hedera.

Tryb AutoTrac — jeśli operator chce poprawić wejście w rząd tylko dla sąsiedniej ścieżki, należy powiązać zapis adaptacyjny z funkcją AutoTrac. Jest to zalecane wyłącznie wówczas, gdy pole jest względnie proste, nie występują na nim ostre zakrzywienia, a system AutoTrac jest rzadko wyłączany (z powodu ręcznego przejęcia kierowania lub utraty sygnału GPS).

Tryb Dokumentacja — powiązanie trybu Krzywe adaptacyjne z trybem Dokumentacja. Umożliwia operatorowi pochwylenie kierownicy w trakcie pracy bez przerwy w zapisie ścieżki, po której się porusza. Funkcja rozszerzeń linii będzie dostępna na kolejnej ścieżce, ale nie będą zbyt przydatne podczas wchodzenia w rząd,

PC8663 —UN—29APR15



Przycisk MENU

PC12685 —UN—29APR15



Przycisk GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Przycisk programowy NAPROWADZANIE

ponieważ w przypadku rzędów końcowych występuje opóźnienie przy podnoszeniu hedera. Wydajność będzie marginalna w okresach wypadania rzędów.

Zapis ręczny — operator może powiązać zapis adaptacyjny z zapisem ręcznym. W tym trybie nie można korzystać z rozszerzenia linii, chyba że operator będzie stale naciskał przycisk zatrzymania w rzędzie końcowym. Jeśli operator zapomni wyłączyć zapis, mogą pojawić się problemy, takie jak błędne przewidywanie krzywizny. Przykład: Jeśli operator zjedzie z rzędu w celu rozładunku, a nie użyje funkcji wstrzymania, ścieżka będzie zapisywana. Gdy operator będzie poruszał się sąsiednią ścieżką, kombajn będzie nieznacznie zjeżdżał z rzędu, ponieważ przewidywana linia będzie się znajdowała poza nim.

Ciąg dalszy na następnej stronie

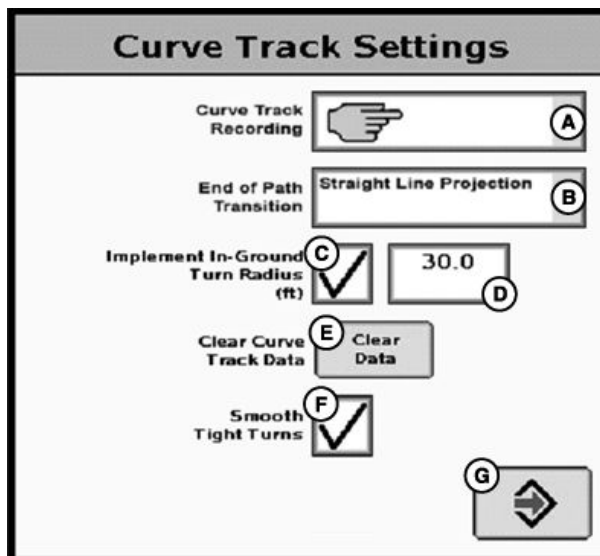
BA31779,0000472 -53-24MAY12-1/2

Nacisnąć: MENU >> przycisk GREENSTAR >> przycisk programowy NAPROWADZANIE >> kartę USTAWIENIA NAPROWADZANIA >> przycisk USTAWIENIA KRZYWEJ ŚCIEŻKI >> menu rozwijane ZAPIS KRZYWEJ ŚCIEŻKI (A).

Dostępne na liście tryby krzywych adaptacyjnych można zmieniać na powyższym ekranie, wybierając żądany tryb z menu rozwijanego.

- AutoTrac
- Dokumentacja
- Instrukcja

- | | |
|--|---|
| A—Zapis krzywej ścieżki | E—Przycisk kasowania danych |
| B—Koniec przejścia ścieżki | F—Pole wyboru Wyrównanie ostrych zakrętów |
| C—Pole wyboru Promień skreću ze sprzętem zagłębionym w glebie | G—Przycisk Akceptuj |
| D—Pole wprowadzania danych Promień skreću ze sprzętem zagłębionym w glebie | |



PC15156 —UN—24MAY12

BA31779,0000472 -53-24MAY12-2/2

RowFinder

Funkcji RowFinder można użyć w trybie krzywych adaptacyjnych do wykrywania rzędu znajdującego się co najmniej dwa przejazdy dalej. Aby włączyć funkcję RowFinder, należy zbliżając się do obrzeża w trybie Krzywa adaptacyjna, wybrać przycisk RowFinder. Spowoduje to zapisanie położenia i kursu pojazdu.

WSKAZÓWKĄ: Zapisane położenie oraz kurs zostaną odrzucone, jeśli w ciągu 3 minut od pierwszego użycia przycisku RowFinder nie zostanie wyłączona funkcja AutoTrac.

Należy pamiętać o wyłączeniu zapisu na końcu rzędu. Na wyświetlaczu pojawią się równoległe rzędy.

Należy przejechać po obrzeżu w kierunku odpowiedniego rzędu. Wejść w rząd i nacisnąć przycisk RowFinder, aby wyłączyć funkcję RowFinder. Spowoduje to przywrócenie trybu krzywych adaptacyjnych.

Przed rozpoczęciem zbiorów należy się upewnić, że zapis jest włączony. **Nacisnąć przycisk wznawiania.** Wówczas system AutoTrac poprowadzi kombajn wzdłuż rzędu, a nowa pierwsza ścieżka zostanie zapisana.

- | | |
|-----------------------------------|--------------------------------|
| A—Widok | F—Ikona stanu funkcji RowSense |
| B—Ustawienia naprowadzania | G—Przycisk Zapisz |
| C—Ustawienia przesunięcia ścieżki | H—Przycisk Wstrzymaj |
| D—iTec Pro | I—Przycisk wł./wył. kierowania |
| E—Przycisk RowFinder | |

PC15050 —UN—22MAY12

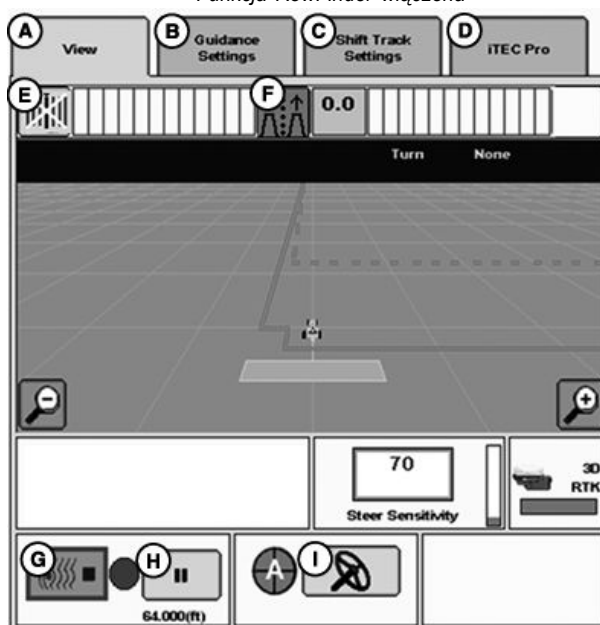


Funkcja RowFinder wyłączona

PC15051 —UN—22MAY12



Funkcja RowFinder włączona



PC15157 —UN—24MAY12

BA31779,0000471 -53-24MAY12-1/1

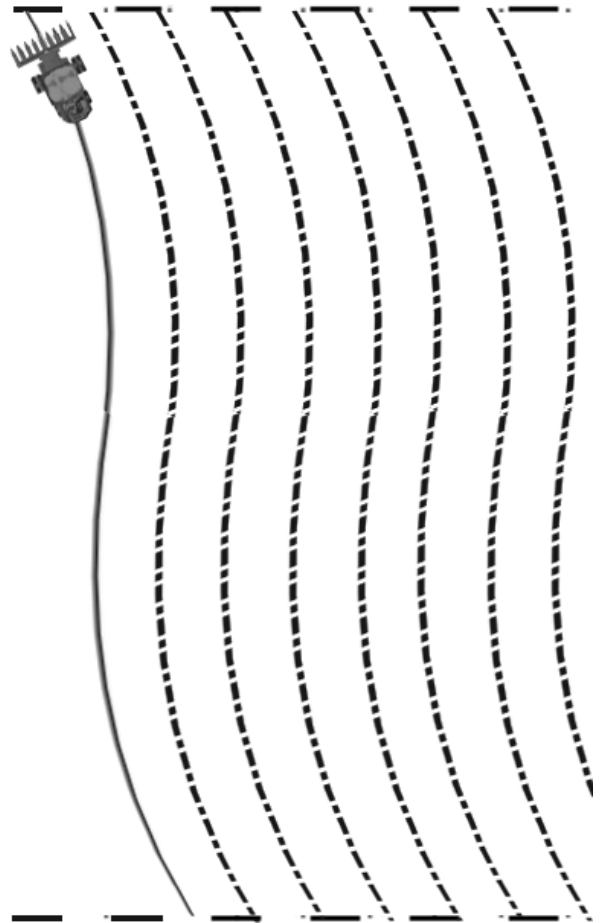
Wyświetlacz 2600 i 2630 — krzywe AB

Krzywe AB

Użycie trybu Krzywe AB jest zalecane wtedy, gdy na polu występuje ciągła jazda po krzywej. Umożliwia to wyznaczanie przyległych ścieżek. Jakość będzie lepsza, jeśli pole zostało rozplanowane z uwzględnieniem systemu AutoTrac. Tryb krzywych AB poprawia wyniki również w momentach wypadania rzędów.

Zaletą trybu krzywych AB jest rysowanie zakrzywionej ścieżki w polu w formie linii równoległych przy zachowaniu identycznego kształtu krzywej dla każdego przejazdu.

W trybie krzywych AB krzywa GPS ulega automatycznemu wyśrodkowaniu. Zapewnia to prawidłowe wyrównanie ścieżki GPS z rzędami kukurydzy. **Funkcja ta jest niedostępna przy krzywych adaptacyjnych.**



W trybie krzywych AB wszystkie linie są wyznaczone na podstawie pierwszej ścieżki

Ciąg dalszy na następnej stronie

BA31779,0000203 -53-08NOV11-1/3

PC10393—UN—08JAN08

MENU >> przycisk GREENSTAR >> przycisk programowy NAPROWADZANIE >> kartę USTAWIENIA NAPROWADZANIA

WSKAZÓWKA: Zapis należy wstrzymać, gdy nie wykonuje się zbioru plonów.

1. Z menu rozwijanego TRYB PROWADZENIA należy wybrać opcję KRZYWE AB. Wybrać kartę WIDOK.
2. Potwierdzić dostępność sygnału SF1, SF2 lub RTK, patrząc na ikonę na karcie WIDOK.
3. Nacisnąć przycisk KRZYWE AB.
4. Sprawdzić, czy rozstaw ścieżek jest prawidłowy. Jeśli rozstaw ścieżek jest nieprawidłowy, należy go zmienić na karcie NAPROWADZANIE.

PC8663 —UN—29APR15



Przycisk MENU

PC12685 —UN—29APR15



Przycisk GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



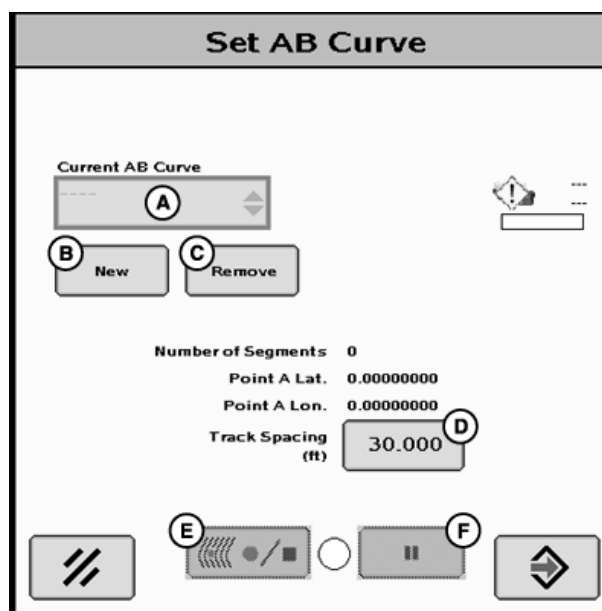
Przycisk programowy NAPROWADZANIE

BA31779,0000203 -53-08NOV11-2/3

5. Z menu rozwijanego BIEŻĄCA KRZYWA AB wybrać nazwę krzywej AB. Jeśli nie ma żadnej nazwy, należy utworzyć nową, wybierając przycisk NOWY.
6. Wybrać przycisk zapisu na początku pierwszego przejazdu.
7. Wybrać przycisk zatwierdzenia na końcu pierwszego przejazdu. Krzywe na polu zostaną wyznaczone.
8. Nacisnąć przycisk wznawiania, aby uruchomić system AutoTrac RowSense.

A—Menu rozwijane bieżącej krzywej AB
B—Przycisk Nowa
C—Przycisk Usuń

D—Przycisk Rozstaw ścieżek
E—Przycisk Zapisz/Zatrzymaj
F—Przycisk Wstrzymaj



PC10709 —UN—25OCT07

BA31779,0000203 -53-08NOV11-3/3

Ustawienie okrężnej ścieżki

Użycie trybu Okrężna ścieżka jest zalecane wtedy, gdy uprawa ma kształt okrężny.

Jeżeli rzędy do zbioru leżą na planie okręgu, należy użyć trybu okrężnej ścieżki. Umożliwia to zastosowanie w czujnikach rzędu krzywizny z sygnału GPS.

MENU >> przycisk GREENSTAR >> przycisk programowy NAPROWADZANIE >> kartę USTAWIENIA NAPROWADZANIA

1. Wybrać opcję OKRĘŻNA ŚCIEŻKA z menu rozwijanego TRYB PROWADZENIA. Wybrać kartę WIDOK.
2. Potwierdzić dostępność sygnału SF1, SF2 lub RTK, patrząc na ikonę na karcie WIDOK.
3. Nacisnąć przycisk USTAW OKRĄG.
4. Sprawdzić, czy rozstaw ścieżek jest prawidłowy. Jeśli rozstaw ścieżek jest nieprawidłowy, należy go zmienić na karcie NAPROWADZANIE.



PC8663 —UN—29APR15



Przycisk MENU

PC12685 —UN—29APR15



Przycisk GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Przycisk programowy NAPROWADZANIE

Ciąg dalszy na następnej stronie

BA31779,0000204 -53-08NOV11-1/2

PC10853 —UN—31JAN08

5. Z menu rozwijanego BIEŻĄCY OKRĄG wybrać nazwę okręgu. Jeśli nie ma żadnej nazwy, należy utworzyć nową, wybierając przycisk NOWY.
6. Wybrać metodę prowadzenia z menu rozwijanego METODA.
7. Podczas pierwszego przejazdu nacisnąć przycisk zapisu.
8. Po wykonaniu pierwszego przejazdu okrężnego nacisnąć przycisk zatwierdzenia. Okrąg na polu zostanie wyznaczony.
9. Nacisnąć przycisk wznowiania, aby uruchomić system AutoTrac RowSense.

A—Menu rozwijane Bieżący
okrąg
B—Menu rozwijane Metoda
C—Przycisk Nowa

D—Przycisk Usuń
E—Przycisk Rozstaw ścieżek

PC10710 —UN—26OCT07

BA31779,0000204 -53-08NOV11-2/2

GS3 CommandCenter — prosta ścieżka

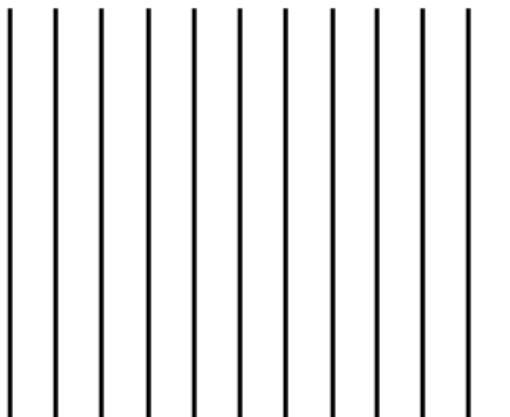
Teoria działania

Tryb prostej ścieżki ułatwia operatorowi jazdę wzdłuż prostych równoległych ścieżek. Najpierw należy ustawić ścieżkę 0 (ścieżkę odniesienia), przy użyciu jednej z wielu opcji. Po określeniu ścieżki 0 wygenerowane zostaną wszystkie przejazdy przez pole. Wygenerowane przejazdy mogą być wykorzystane do pracy z ręcznym naprowadzaniem lub z systemem AutoTrac. Każda następna ścieżka jest tworzona na podstawie oryginalnego przejazdu, aby zapewnić, że błędy kierowania nie będą się powielone na całym polu.

Kolejne przejazdy są identycznymi kopiami oryginalnego przejazdu.

WSKAZÓWKA: Terminy "ścieżka naprowadzania" i "linia AB" są używane zamiennie. Ścieżka 0 jest ścieżką zdefiniowaną przez operatora i punktem odniesienia, na którym są oparte wszystkie równoległe przejścia przez pole.

Odstępem między przejazdami równoległymi jest rozstaw ścieżek, wprowadzony w kreatorze ustawień.



PC9508 —UN—24OCT06

BA31779,0000233 -53-21JUL11-1/1

Tworzenie nowej prostej ścieżki

Istnieje kilka metod definiowania ścieżki 0:

- A + B — określenie ścieżki 0 przez przejechanie jej pojazdem.
- A + Auto B — określenie ścieżki 0 przez przejechanie jej pojazdem.
- A + Kurs — określenie ścieżki 0 przez przejechanie pojazdem do punktu A i wprowadzenie określonej wcześniej wartości kursu.
- Szer/dług. geogr. — określenie ścieżki 0 przez wprowadzenie określonych wcześniej wartości

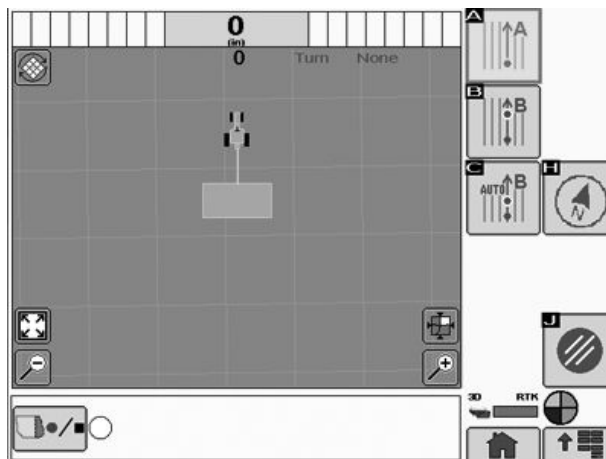
współrzędnych szerokości i długości geograficznej dla punktów A i B.

- Szer./dług. geogr. + Kurs — określenie ścieżki 0 przez wprowadzenie określonych wcześniej wartości współrzędnych szerokości i długości geograficznej i określonej wcześniej wartości kursu.

WSKAZÓWKA: Ścieżka 0 może być definiowana podczas pracy (np. sadzenia), lecz niektóre przyciski programowe nie są dostępne podczas jej tworzenia.

BA31779,0000227 -53-13JUL11-1/1

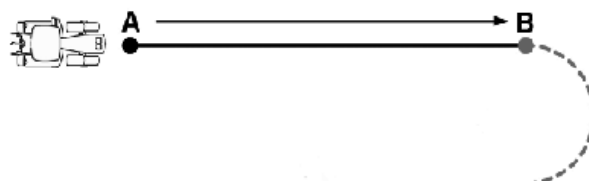
Metody A+B, A+Auto B i A+Kurs



PC10857XT —UN—16JUN10

Kurs

PC10857MT —UN—23APR09



BA31779,0000228 -53-14JUL11-1/4

1. Należy wybrać tryb PROSTEJ ŚCIEŻKI oraz wybrać lub utworzyć nazwę ścieżki na ostatniej stronie w Kreatorze ustawień (USTAW ŚCIEŻKĘ NAPROWADZANIA).

WSKAZÓWKA: Dostęp do tej strony można także uzyskać za pomocą przycisku programowego Szybka zmiana naprowadzania.

Główna strona GreenStar -> Szybka zmiana naprowadzania

2. Należy przejechać do pożądanego miejsca w polu, w celu utworzenia punktu A.

PC13868 —UN—14JUL11



Strona główna wyświetlacza GreenStar

PC10857JJ —UN—13APR09



Szybka zmiana naprowadzania

BA31779,0000228 -53-14JUL11-2/4

3. Wybrać przycisk programowy Ustaw A.

PC10857MU —UN—23APR09



Przycisk programowy Ustaw A

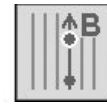
Ciąg dalszy na następnej stronie

BA31779,0000228 -53-14JUL11-3/4

4. Określić punkt B przy użyciu jednej z trzech opcji:

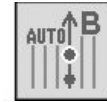
- Aby ręcznie ustawić punkt B, należy przejechać do pożądanego miejsca na polu w celu utworzenia punktu B i wybrać opcję Ustaw B. Minimalna odległość wynosi 3 m (10 ft). Zaleca się, aby punkt B ustawić w odległym krańcu pola w celu określenia pożądanego kierunku.
- Aby ustawić automatycznie punkt B, należy w dowolnym czasie wybrać opcję Ustaw automatycznie B. Punkt B zostanie ustawiony automatycznie, gdy pojazd odjedzie 15 m (45 ft) od punktu A. Metoda ta oblicza punkt B na podstawie danych ostatnich pięciu punktów pobranych z przejechanych 15 m (45 ft) i określa najlepiej dopasowaną do tych punktów linię w celu ustalenia kursu.
- Aby ustawić punkt B przez wprowadzenie wartości kierunku, należy wybrać przycisk programowy Ustaw kurs. Wprowadzić żadaną linię kierunku przy pomocy klawiatury numerycznej i zachować wartość, wybierając opcję Akceptuj. 0.000 wskazuje północ; 90.000 wschód; 180.000 południe; a 270.000 zachód.

PC10857MV —UN—23APR09



Przycisk programowy Ustaw B

PC10857MW —UN—23APR09



Ustaw automatycznie B

PC10857MX —UN—23APR09



Przycisk programowy Kurs

Ścieżka 0 jest teraz zdefiniowana, a ścieżki równoległe będą tworzone automatycznie. System GreenStar jest teraz ustawiony do pracy. Aby w dowolnej chwili anulować ustawienie i powrócić do strony Ustawienia naprowadzania, należy wybrać Anuluj.

BA31779,0000228 -53-14JUL11-4/4

GS3 CommandCenter — krzywe adaptacyjne

Teoria działania

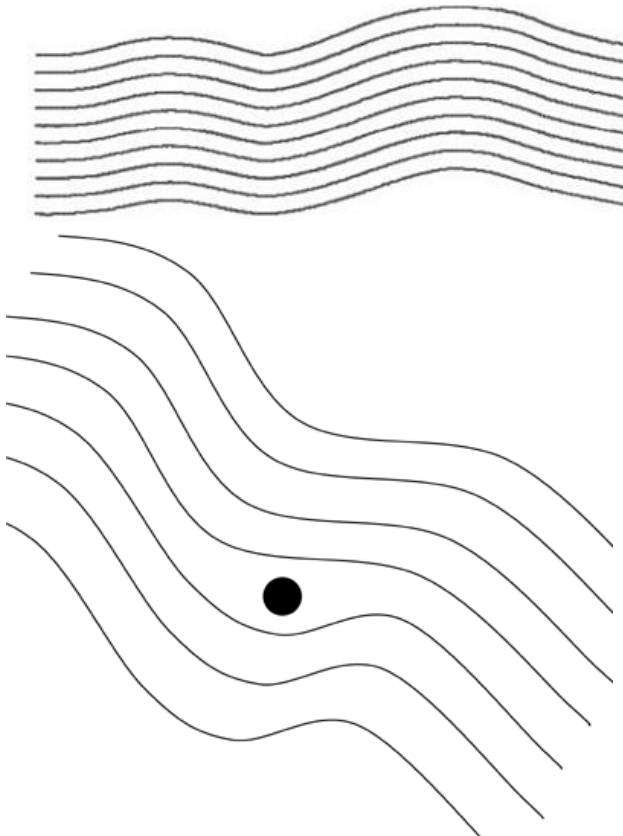
Tryb krzywych adaptacyjnych pozwala operatorowi zapisać ręcznie przejechaną krzywą ścieżkę. Po zapisaniu pierwszego krzywego przejazdu i po zawróceniu maszyny, operator może jechać po równoległej ścieżce lub uruchomić AutoTrac po pojawieniu się powielonej ścieżki. Pojazd będzie prowadzony wzdłuż kolejnych ścieżek, na podstawie uprzednio zapisanego przebiegu. Każda następna ścieżka jest tworzona w odniesieniu oryginalnego przejazdu, aby zapewnić, że błędy kierowania nie są rozmnożone na całym polu. Kolejne przejazdy nie są identycznymi kopiami oryginalnego przejazdu. Zakrzywienie ścieżek zmienia się, aby utrzymać błąd pomiędzy ścieżkami. W razie potrzeby operator może zmienić krzywą ścieżki w każdym punkcie pola przez zjechanie maszyną z wyznaczonej ścieżki.

WSKAZÓWKA: *Opuszczenie przejazdu nie jest dostępne w trybie krzywej ścieżki adaptacyjnej.*

Zakrzywienie ścieżki zmienia się zgodnie ze zwiększaniem się wypukłości lub wklęsłości w następnych ścieżkach.

Tryb krzywej ścieżki adaptacyjnej pozwala operatorowi na kierowanie i uzyskanie naprowadzania według różnych wzorów pola.

PC9028 —UN—16APR06



PC9029 —UN—17APR06

BA31779,0000234 -53-21JUL11-1/1

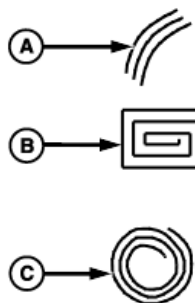
Modele kierowania

Ta metoda przeszukiwania wszystkich segmentów liniowych pozwala operatorowi na kierowanie i jazdę według różnych wzorów pola:

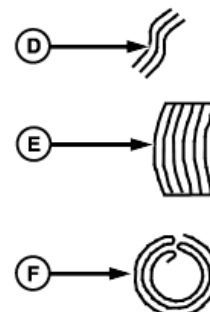
- Zwykły zakręt
- Typu S
- Prostokątny
- Typu tor wyścigowy
- Spiralny
- Kołowy

Praca z przesunięciem ścieżki

Nie zaleca się korzystania z przesunięcia ścieżek, jeżeli jest używana krzywa ścieżka. Przesunięcie ścieżki nie skompensuje w trybie krzywej ścieżki naturalnego dryftu GPS.



A—Zwykły zakręt
B—Prostokątny
C—Spiralny



D—Typu S
E—Typu tor wyścigowy
F—Kołowy

PC9032 —UN—17APR06

BA31779,0000235 -53-21JUL11-1/1

Tworzenie nowej krzywej ścieżki adaptacyjnej AB

WSKAZÓWKA: Ustawienie opcji Klient, Gospodarstwo i Pole nie są wymagane do pracy z krzywą ścieżką adaptacyjną, lecz zachowana może być tylko jedna globalna krzywa ścieżka adaptacyjna.

1. Należy wybrać tryb KRZYWEJ ŚCIEŻKI ADAPTACYJNEJ na ostatniej stronie w Kreatorze ustawień (USTAW ŚCIEŻKĘ NAPROWADZANIA).

WSKAZÓWKA: Dostęp do tej strony można także uzyskać za pomocą przycisku programowego Szybka zmiana naprowadzania.

2. Należy przejechać do wybranego punktu na danym polu, aby rozpocząć ścieżkę.

PC13868 —UN—14JUL11



Strona główna wyświetlacza GreenStar

PC10857JJ —UN—13APR09



Szybka zmiana naprowadzania

PC10857ND —UN—27APR09



Rozpocznij zapis

Ciąg dalszy na następnej stronie

BA31779,0000229 -53-14JUL11-1/2

3. Rozpocznij zapis.

WSKAZÓWKA: Gdy włączony jest tryb powtarzania, przycisk programowy krzywej adaptacyjnej jest nieaktywny. Przy zapisywaniu nowych ścieżek (np. sadzenia), tryb powtarzania powinien być niezaznaczony (wył.). Przy naprowadzaniu na istniejących ścieżkach (np. opryskiwanie, zbiory), tryb powtarzania powinien być zaznaczony (wł.). Tryb powtarzania jest standardowo wyłączony.

Aby rozpocząć ręczny zapis, należy wybrać przycisk programowy Zaczynij zapis krzywych adaptacyjnych. Po jego wybraniu, przycisk ten będzie zastąpiony następującymi przyciskami programowymi:

- Wstrzymanie zapisu
- Zatrzymanie zapisu
- Anuluj

WSKAZÓWKA: Zapis powinien być wyłączony jedynie w przypadku gdy maszyna jest prowadzona na zewnątrz normalnego wzoru pola (np. napełnianie opryskiwacza, sadzarki) lub jeżeli nie jest pożądane zapisywanie zakrętów na końcu pola.

Ustawienia krzywej — zapis może być uruchamiany w oparciu o funkcję AutoTrac lub Pokrycie, przez wybór tych opcji w ustawieniach naprowadzania.

4. Wykonać wstępny przejazd. Na mapie pojawi się niebieska ścieżka naprowadzania.

WSKAZÓWKA: Podczas jazdy na wprost zapisana ścieżka może nie być pokazywana za ikoną maszyny na wyświetlaczu. Ścieżka pojawi się po zawróceniu maszyny.

Podświetlona na białą linia nawigacyjna NIE pokaże się aż do zakończenia przejazdu i zawrócenia maszyny. Po zawróceniu maszyny system ustali ścieżkę do naprowadzania. System odnajduje segmenty linii, które są równoległe i znajdują się w przedziale od 0,5 do 1,5 rozstawu ścieżek. Pojawi się przewidywana ścieżka i operator będzie mógł na jej podstawie prowadzić pojazd. Przejechać wzdłuż wybranej ścieżki.

5. Zawrócić pojazd na końcu pierwszego przejazdu, wówczas wygenerowana zostanie biała linia nawigacyjna dla następnego przejazdu. Pojawienie się linii nawigacyjnej może potrwać kilka minut.
6. Po pojawieniu się białej linii nawigacyjnej dla zamierzonych przejazdów należy nacisnąć przełącznik

PC10857NE —UN—27APR09



Wstrzymanie zapisu

PC10857NF —UN—27APR09



Zatrzymanie zapisu

PC13868 —UN—14JUL11



Strona główna wyświetlacza GreenStar

PC10857JF —UN—13APR09



Ustawienia

PC10857NG —UN—27APR09



Ustawienia naprowadzania

wznowienia (tylko AutoTrac) w maszynie i maszyna będzie automatycznie kierowana po tej ścieżce. Przy ręcznym naprowadzaniu należy kierować się według białej linii nawigacyjnej.

7. Po zakończeniu pola wybrać Zatrzymaj zapis.

WAŻNE: Należy **ZATRZYMAĆ** zapis przed wjazdem na następne pole. Niewykonanie tego może spowodować wykasowanie danych krzywej adaptacyjnej z ostatniego pola przed rozpoczęciem zapisu danych krzywej adaptacyjnej na następnym polu.

WSKAZÓWKA: Przechowywane dane krzywej ścieżki adaptacyjnej są przypisane do nazwy wybranego klienta, gospodarstwa, pola. Będą one przechowywane w wewnętrznej pamięci wyświetlacza do czasu ich usunięcia przez użytkownika i mogą być przesyłane między wyświetlaczami.

BA31779,0000229 -53-14JUL11-2/2

Zapisywanie prostej ścieżki lub objeżdżanie przeszkód

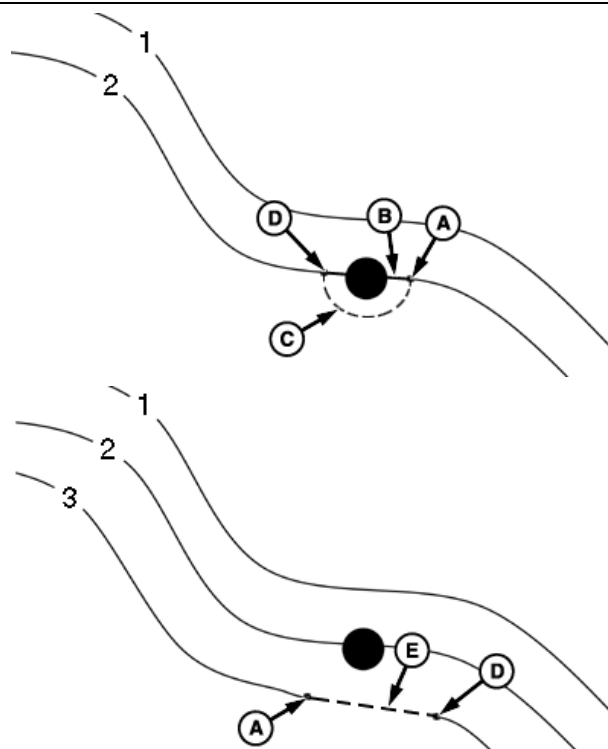
1. Rozpoczynanie zapisu
2. Wybrać opcję Zatrzymaj zapis, aby tymczasowo wstrzymać zapis ścieżki pojazdu.
3. Wybrać opcję Zapis, aby wznowić zapisywanie krzywej adaptacyjnej.

Odległość pomiędzy WSTRZYMANIEM i WZNOWIENIEM zapisu będzie połączona prostą linią. Może to być pomocne podczas długich prostych odcinków przejazdu lub objeżdżania przeszkód.

WSKAZÓWKA: Najdłuższy segment łączący (segment linii tworzony pomiędzy zapisem WSTRZYMANYM i NIEWSTRZYMANYM), jaki może być utworzony to odległość, 0,8 km (0.5 mili) (2640 ft). Dla większych odległości, segment linii nie połączy się, tworząc przerwę w ścieżce.

A—Zapis WSTRZYMANY
B—Generowany jest segment łączący w celu połączenia dwóch punktów.
C—Ścieżka ciągnika nie jest zapisywana, gdy zapis jest wstrzymany

D—Zapis NIEWSTRZYMANY
E—Ścieżka zapisana jako prosta linia między punktami A i D



BA31779.000022A -53-13JUL11-1/1

PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

RowFinder

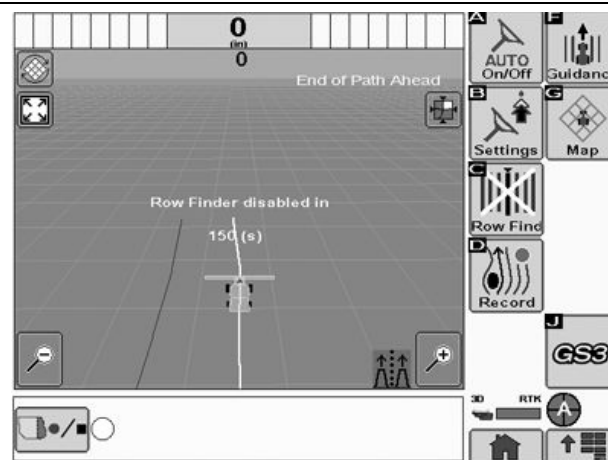
Funkcji RowFinder można użyć w trybie krzywych adaptacyjnych do wykrywania rzędu znajdującego się co najmniej dwa przejazdy dalej. Podczas zbliżania się do obrzeża w trybie krzywej adaptacyjnej należy wybrać przycisk WŁĄCZ ROWFINDER. Spowoduje to zapisanie położenia i kursu pojazdu.

WSKAZÓWKA: Zapisane położenie oraz kurs zostaną odrzucone, jeśli w ciągu 3 minut od pierwszego użycia przycisku WŁĄCZ ROWFINDER nie zostanie wyłączona funkcja AutoTrac.

Należy pamiętać o wyłączeniu zapisu na końcu rzędu. Na wyświetlaczu pojawią się równoległe rzędy.

Należy przejechać po obrzeżu w kierunku odpowiedniego rzędu. Wejść w rząd i wybrać przycisk WYŁĄCZ ROWFINDER. Spowoduje to przywrócenie trybu krzywych adaptacyjnych.

Przed rozpoczęciem zbiorów należy się upewnić, że zapis jest włączony. **Nacisnąć przycisk wznowiania.**



Wówczas system AutoTrac poprowadzi kombajn wzdłuż rzędu, a nowa pierwsza ścieżka zostanie zapisana.

BA31779.000024D -53-03AUG11-1/1

PC13966 —UN—03AUG11

Teoria działania

Tryb krzywych AB umożliwia operatorowi wykonywanie zakrzywionych równoległych przejazdów, mających punkty końcowe na którymkolwiek końcu pola. Ścieżki naprowadzania będą równoległe do ścieżki w każdym kierunku i będą generowane w oparciu o oryginalną ścieżkę, w celu zapewnienia, że błędy kierowania nie są rozmnażane na całym polu.

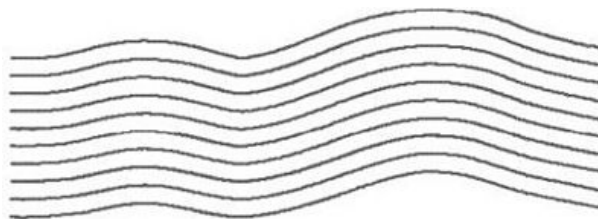
Ścieżka 0 jest ścieżką odniesienia, na której są oparte wszystkie następne zakrzywione przejścia przez pole. Po utworzeniu pierwszej krzywej AB (ścieżki 0) wygenerowane zostaną 4 ścieżki. System będzie kontynuował tworzenie dodatkowych przejazdów po przejechaniu ostatniego przejazdu wyświetlonego na ekranie.

WSKAZÓWKA: W trybie krzywych AB dostępne jest pominięcie przejazdu.

Generowanie informacji o ścieżce krzywej AB — podczas gdy system tworzy wstępne przejazdy po zapisaniu ścieżki 0 lub gdy tworzy dodatkowe przejazdy, w widoku perspektywicznym wyświetlany jest tekst "Tworzenie krzywej AB". W tym czasie nie będzie możliwe śledzenie żadnych ścieżek.

Granice tworzenia krzywej AB — wstępnie zapisana ścieżka AB musi mieć co najmniej 10 stóp długości i być prawidłową krzywą AB, aby można ją było wykorzystać do

PC9028 —UN—16APR06



naprowadzania. Pojazd musi znajdować się w odległości 400 metrów (0.25 mili) od miejsca gdzie zapisana została ścieżka 0, aby system mógł zacząć generować krzywe ścieżki. Gdy pojazd znajduje się w tej granicznej odległości, wygenerowanie ścieżki, która ukaże się na ekranie, może potrwać kilka minut. W tym czasie na ekranie wyświetlony będzie tekst "Tworzenie krzywej AB".

Wiele krzywych AB na polu — pole może zawierać wiele ścieżek krzywych AB. Każda krzywa AB dla danego pola musi być zapisana pod unikatową nazwą.

Numerowanie ścieżek — ścieżki zostaną ponumerowane w celu umożliwienia pominięcia przejazdu oraz ułatwienia odnajdywania przejazdów. Oznakowanie kierunku (N, S, E lub W) jest określone przez kurs ustalony między pierwszym a ostatnim punktem na krzywej.

Zakrzywienie ścieżki zmienia się zgodnie ze zwiększaniem się wypukłości lub wklęsłości w następnych ścieżkach.

BA31779,0000236 -53-21JUL11-1/1

Tworzenie nowej krzywej ścieżki AB

W celu ustawienia pierwszej krzywej AB (ścieżki 0), na podstawie której będą tworzone następne przejazdy przez pole, należy użyć poniższej procedury.

WSKAZÓWKA: Dla każdego pola można zapisać wiele krzywych AB. Należy je nazwać i zapisać oddzielnie.

1. Wybrać tryb KRZYWEJ ŚCIEŻKI AB oraz wybrać lub utworzyć nazwę ścieżki na ostatniej stronie w Kreatorze ustawień (USTAW ŚCIEŻKĘ NAPROWADZANIA).

WSKAZÓWKA: Dostęp do tej strony można także uzyskać za pomocą przycisku programowego Szybka zmiana naprowadzania.

2. Należy przejechać do wybranego punktu na danym polu, aby rozpocząć ścieżkę 0.
3. Wybranie Krzywych AB uruchomi przycisk programowy Zapis. Po jego wybraniu, przycisk ten będzie zastąpiony następującymi przyciskami programowymi:
 - Wstrzymanie zapisu
 - Zatrzymanie zapisu
 - Anuluj.
4. Wykonać wstępny przejazd. Na mapie pojawi się niebieska ścieżka naprowadzania.

PC13868 —UN—14JUL11



Strona główna wyświetlacza GreenStar

PC10857JJ —UN—13APR09



Szybka zmiana naprowadzania

WSKAZÓWKA: Podczas jazdy na wprost zapisana ścieżka może nie być pokazywana za ikoną maszyny na wyświetlaczu. Ścieżka pojawi się po zawróceniu maszyny.

5. Nacisnąć opcję Zatrzymaj zapis na końcu przejazdu i ścieżka zostanie zachowana do pamięci.

WSKAZÓWKA: Jeżeli podczas zapisu dojdzie do utraty sygnału GPS, zapis zostanie zatrzymany i zachowana zostanie krzywa AB, która była zapisywana do tego punktu. Jeżeli krzywa AB nie jest tą, którą operator zamierzał wykonać, można ją usunąć przy pomocy przycisku Usuń ścieżkę na stronie USTAW ŚCIEŻKĘ NAPROWADZANIA w KREATORZE USTAWIEŃ.

BA31779,000022B -53-14JUL11-1/1

Zapisywanie prostej ścieżki lub objeżdżanie przeszkód

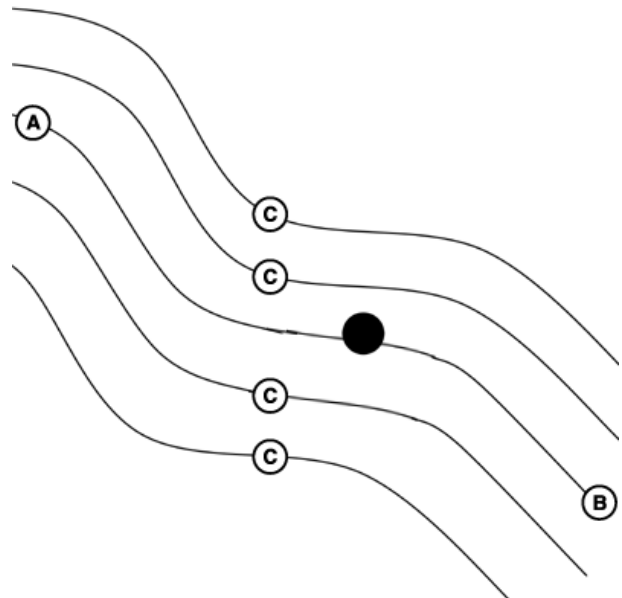
1. Rozpoczęcie zapisu krzywych AB
2. Wybrać opcję Zatrzymaj zapis, aby tymczasowo wstrzymać zapis ścieżki pojazdu.
3. Wybrać Zapis krzywych AB, aby wznowić zapisywanie krzywej AB.

Odległość pomiędzy WSTRZYMANIEM i WZNOWIENIEM zapisu będzie połączona prostą linią. Może to być pomocne podczas długich prostych odcinków przejazdu lub objeżdżania przeszkód.

WSKAZÓWKA: Najdłuższy segment łączący (segment linii tworzony pomiędzy zapisem WSTRZYMANYM i NIEWSTRZYMANYM), jaki może być utworzony to odległość, 0,8 km (0.5 mili) (2640 ft). Dla większych odległości, segment linii nie połączy się, tworząc przerwę w ścieżce.

A—Zatrzymanie przed przeszkodą
B—Wznowienie po przeszkodzie

C—Przejazdy wygenerowane ze ścieżki 0.



PC9030C —UN—27OCT06

BA31779,000022C -53-13JUL11-1/1

Teoria działania

Okrężne ścieżki ułatwiają operatorowi jeżdżenie po koncentrycznych okręgach w polu z obrotowym systemem irygacyjnym. Operatorzy mogą utworzyć wstępny okrąg przy pomocy kilku różnych metod. Po zdefiniowaniu wstępnego okręgu tworzone są wszystkie następne okręgi w polu.

Tryb okrężnej ścieżki jest dostępny dla ręcznego naprowadzania, jednakże używanie AutoTrac w trybie

okrężnej ścieżki wymaga aktywacji zarówno AutoTrac jak i Pivot Pro. Aktywacja Pivot Pro jest dostępna tylko w Ameryce Północnej.

Współrzędne szerokości i długości geograficznej środka okręgu są zapisywane w nazwie pola i z nią powiązane. Jeśli pole nie będzie wybrane w momencie definiowania środka okręgu, zapisane zostaną globalne środki okręgów. Środki okręgów mogą być przywołane do wykorzystania w przyszłości.

BA31779,0000237 -53-21JUL11-1/1

Tworzenie nowej okrężnej ścieżki

Okrężne ścieżki są tworzone przez zdefiniowanie środkowego punktu okręgu. Istnieją dwie metody definiowania środkowego punktu:

Wybrać tryb OKRĘŻNEJ ŚCIEŻKI AB oraz wybrać lub utworzyć nazwę ścieżki na ostatniej stronie w Kreatorze ustawień (USTAW ŚCIEŻKĘ NAPROWADZANIA).

WSKAZÓWKA: Dostęp do tej strony można także uzyskać za pomocą przycisku programowego Szybka zmiana naprowadzania.

PC13868 —UN—14JUL11



Strona główna wyświetlacza GreenStar

PC10857JJ —UN—13APR09



BA31779,000022D -53-14JUL11-1/1

Metoda jazdy po okręgu

- Przejazd po okręgach — tworzy okrężną ścieżkę przez przejechanie co najmniej 10 procent pożądanego okręgu. W celu uzyskania optymalnego wyliczenia środka okręgu i większej dokładności ścieżki zaleca się przejechanie całego okręgu.
- Szer./Dł. — ustawia okrężną ścieżkę według punktu o specyficznej szerokości i długości geograficznej w środku okręgu zdefiniowanego przez użytkownika.

1. Przejechać dożądanego miejsca na polu w celu utworzenia okrężnego przejazdu.

2. Wybrać opcję Rozpocznij zapis okręgu.
3. Przejechać po żądanym okręgu.
4. Wybrać opcję Zatrzymaj zapis okręgu. Ścieżki okrężne zostaną utworzone automatycznie z zastosowaniem rozstawu ścieżek określonego w kreatorze ustawień.

WSKAZÓWKA: Przycisk Zatrzymaj zapis okręgu pojawi się po przejechaniu fragmentu okręgu wystarczającego do obliczenia punktu środkowego.

BA31779,000022E -53-13JUL11-1/1

Metoda szer./dług. geograficznej

1. Wybrać Szerokość i długość geograficzna punktu środkowego.
2. Wprowadzić żądane wartości szerokości i długości geograficznej dla środka okręgu w stopniach dziesiętnych. Przy pierwszym wyświetleniu ekranu wyświetlane są poprzednie wartości szerokości i długości geograficznej powiązane z polem.

3. Zapisać wartości, wybierając opcję Akceptuj. Ścieżki okrężne zostaną utworzone automatycznie z zastosowaniem rozstawu ścieżek określonego w kreatorze ustawień.

WSKAZÓWKA: Może zająć konieczność ustawienia pojazdu na środkowej ścieżce górującej lub użycia przesunięcia środkowej ścieżki, aby uzyskać dopasowanie ścieżek z pojazdem.

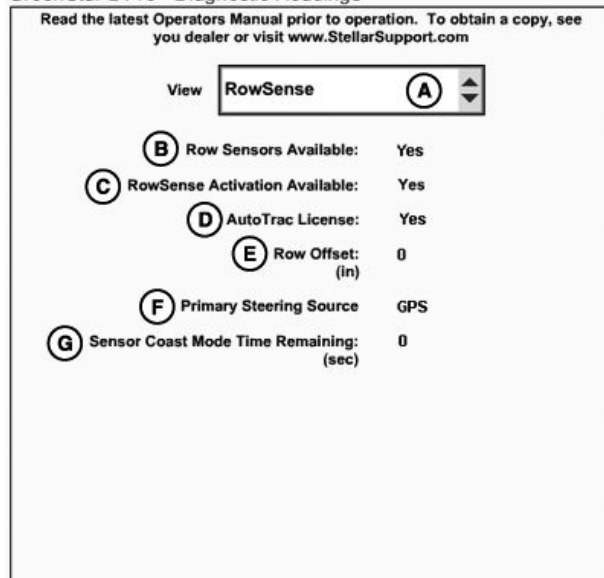
BA31779,000022F -53-13JUL11-1/1

Diagnostyka

Ekrany diagnostyczne

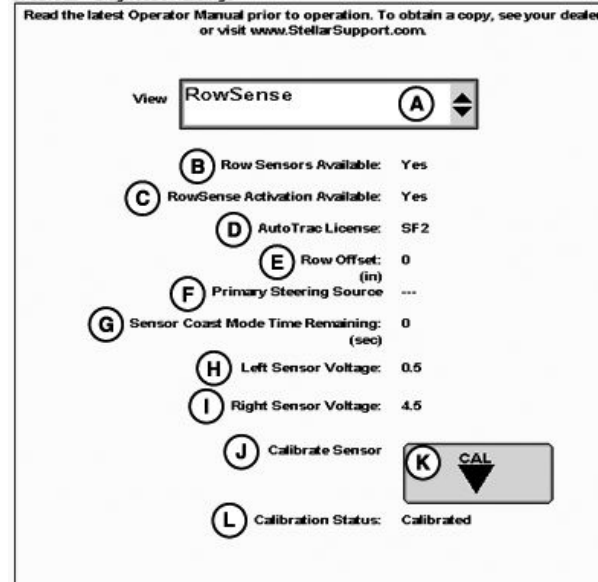
WSKAZÓWKA: Poniżej przedstawiono możliwe odpowiedzi ze strony układu diagnostyki wraz z krótkim objaśnieniem.

GreenStar 2 Pro - Diagnostic Readings



Odczyty diagnostyczne w przypadku rocznika modelowego starszego niż 2012

GreenStar - Diagnostic Readings



Odczyty diagnostyczne dla rocznika modelowego 2012

A—Menu rozwijane Widok
B—Dostępne czujniki rzędu
C—Dostępna aktywacja RowSense
D—Licencja AutoTrac

E—Przesunięcie rzędu
F—Podstawowe źródło kierowania
G—Pozostały czas trybu czujnika na biegu jałowym

H—Napięcie lewego czujnika
I— Napięcie prawego czujnika
J— Kalibracja czujnika
K—Przycisk KALIBRACJA

L— Stan kalibracji

Dostępne czujniki rzędu:

- A — tak
- B — nie

Dostępna aktywacja naprowadzania na rząd:

- A — tak (jeśli aktywacja AutoTrac RowSense GS3 jest dostępna)
- A — nie (jeśli aktywacja AutoTrac RowSense GS3 jest niedostępna)

Licencja AutoTrac:

- A — tak (SF1)
- B — tak (SF2)
- C — nie

Przesunięcie rzędu:

- Aktualna wartość przesunięcia rzędu, odległość zmierzona w (in.) lub (mm).

Podstawowe źródło kierowania:

- A — brak

- B — GPS
- C — czujniki rzędu

Pozostały czas trybu czujnika na biegu jałowym:

- Czasomierz do odliczania czasu utraty sygnału GPS, wyświetla wartość w sekundach.

Napięcie lewego czujnika

- Napięcie spoczynkowe czujnika powinno być mniejsze niż 2,5 V.

Napięcie prawego czujnika

- Napięcie spoczynkowe czujnika powinno być większe niż 2,5 V.

Kalibracja czujnika

Stan kalibracji

- Skalibrowany
- Brak kalibracji

BA31779,00001F4 -53-21JUL11-1/1

Czyszczenie czujników rzędu

Czyszczenie czujników rzędu

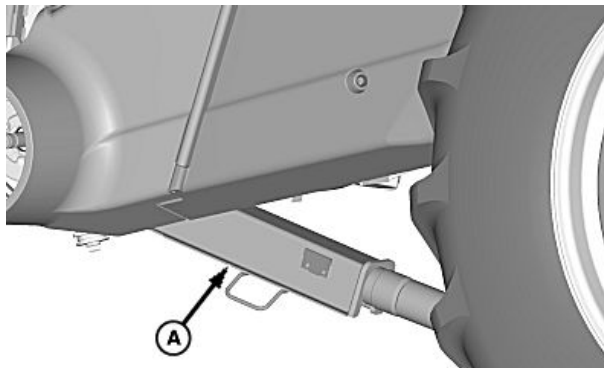
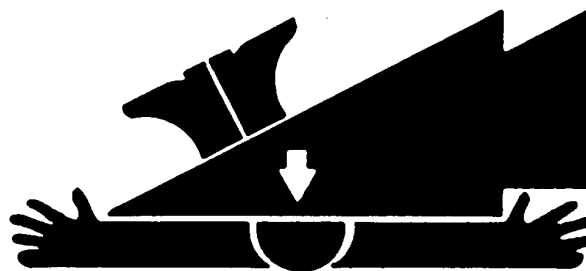
! UWAGA: WYŁĄCZYĆ silnik, włączyć hamulec postojowy i wyjąć kluczyk ze stacyjki.

Unieść heder i opuścić ogranicznik zabezpieczający (A) na tłoczysko siłownika hydraulicznego.

Czujniki rzędu należy sprawdzać codziennie w celu oceny konieczności czyszczenia. Materiał nagromadzony na czujnikach może uniemożliwiać swobodę ruchu i zmniejszać wydajność działania. W celu wyczyszczenia czujników rzędu usunąć zanieczyszczenia z czujników i otaczającego obszaru. Sprawdzić, czy czujniki poruszają się swobodnie.

Co roku sprawdzać tuleje i wały czujników pod kątem nadmiernego zużycia. W razie potrzeby wymienić.

A—Ogranicznik zabezpieczający



TS696 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -53-11NOV08-1/1

Specyfikacja

Deklaracja zgodności WE

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Osoba wymieniona poniżej oświadcza, że

Produkt: AutoTrac™ RowSense™

spełnia wszystkie stosowne postanowienia i podstawowe wymogi następujących dyrektyw:

Dyrektywa	Numer	Metoda certyfikacji
Dyrektywa Kompatybilności Elektro-magnetycznej	2004/108/WE	Certyfikacja własna, wg aneksu II dyrektywy

Imię/nazwisko i adres osoby na terenie Wspólnoty Europejskiej, upoważnionej do sporządzenia dokumentacji technicznej:

Brigitte Birk
Europejskie Biuro Deere & Company
John Deere Strasse 70
Mannheim, Niemcy D-68163
EUConformity@JohnDeere.com

Miejsce sporządzenia deklaracji:
Kaiserslautern, Niemcy

Imię i nazwisko: Aaron Senneff

Data sporządzenia deklaracji: 29 lipca 2011 r.

Tytuł: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions Group

Zakład produkcyjny: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



BA31779,000024E -53-05AUG11-1/1

Indeks

	Strona		Strona
A			
Aktywacja	15-1	Konserwacja	
C		Czyszczenie czujników rzędu	80-1
Czas opóźnienia	10-1	Krzywe AB	
Czujnik rzędu		Dł. geog. punktu A.....	45-2
Ikona	30-1	Menu rozwijane bieżącej krzywej AB	45-2
Obsługa za pomocą GPS	30-1	Przycisk Liczba segmentów	45-2
Przycisk stanu	10-1	Przycisk Nowa	45-2
Utrata sygnału	30-1	Przycisk Rozstaw ścieżek	45-2
Zainstalowane	30-1	Przycisk Usuń	45-2
Czujniki rzędu		Przycisk wstrzymania	45-2
Czas opóźnienia	10-1	Przycisk Zapis/Stop	45-2
Czyszczenie	80-1	Sz. geog. punktu A	45-2
Kalibracja	20-4, 25-1	Krzywe adaptacyjne	
Napięcia	20-4, 25-1	Tryb AutoTrac	40-2
Wypadanie rzędu	35-3	Tryb Dokumentacja	40-2
Wyrównanie łodyg	20-2, 25-2	Zapis ręczny	40-2
Czyszczenie		Kurs	
Czujniki rzędu	80-1	Ścieżka prosta	35-2
D		M	
Diagnostyka	75-1	Menu rozwijane Bieżąca ścieżka 0	
Dł. geog. punktu A		Ścieżka prosta	35-2
Krzywe AB	45-2	Menu rozwijane bieżącej krzywej AB	
Okrężna ścieżka	50-2	Krzywe AB	45-2
Ścieżka prosta	35-2	Menu rozwijane Bieżący okrag	
Dźwignia wielofunkcyjna	10-1	Okrężna ścieżka	50-2
E		Menu rozwijane Metoda	
Ekran Ustaw ścieżkę 0		Okrężna ścieżka	50-2
Ścieżka prosta	35-2	Ścieżka prosta	35-2
G		N	
GPS		Napięcia	
Czujnik rzędu	30-1	Czujniki rzędu	20-4, 25-1
I		Naprowadzanie na rząd	
Ikona		Diagnostyka	75-1
Czujnik rzędu	30-1	Ustawienia przesunięcia	20-2, 25-2
K		Wyrównanie	20-2, 25-2
Kalibracja		O	
Czujniki rzędu	20-4, 25-1	Okrężna ścieżka	
Diagnostyka	75-1	Dł. geog. punktu A.....	50-2
Kompatybilność	15-1	Menu rozwijane Bieżący okrag	50-2
Konfiguracja		Menu rozwijane Metoda	50-2
Przycisk przywracania	10-1	Przycisk Nowa	50-2
Ścieżka prosta	35-2	Przycisk Rozstaw ścieżek	50-2
		Przycisk Usuń	50-2
		Sz. geog. punktu A	50-2
		P	
		Przesunięcia	
		Naprowadzanie na rząd	20-2, 25-2

Ciąg dalszy na następnej stronie

	Strona		Strona
Przycisk 2		Przycisk Ustaw B	35-2
Przycisk przywracania	10-1	Przycisk Usuń	35-2
Przycisk 3		Sz. geog. punktu A	35-2
Przycisk przywracania	10-1		
Przycisk Liczba segmentów		T	
Krzywe AB	45-2	Tryb AutoTrac	
Przycisk Nowa		Krzywe adaptacyjne	40-2
Krzywe AB	45-2	Tryb Dokumentacja	
Okrężna ścieżka	50-2	Krzywe adaptacyjne	40-2
Ścieżka prosta	35-2	Tryb naprowadzania na rząd	
Przycisk przywracania		Przycisk przywracania	10-1
Konfiguracja	10-1	Tryb wejścia w rząd	
Przycisk 2	10-1	Przycisk przywracania	10-1
Przycisk 3	10-1		
Tryb naprowadzania na rząd	10-1	U	
Tryb wejścia w rząd	10-1	Utrata sygnału	
Przycisk Rozstaw ścieżek		Czujnik rzędu	30-1
Krzywe AB	45-2	Utrata sygnału czujnika rzędu	35-3
Okrężna ścieżka	50-2		
Ścieżka prosta	35-2	W	
Przycisk Ustaw A		Wartość przesunięcia	15-1
Ścieżka prosta	35-2	Włączanie funkcji RowFinder	40-3, 60-4
Przycisk Ustaw B		Włączanie systemu	10-1
Ścieżka prosta	35-2	Włączanie/wyłączanie stanu czujnika	10-1
Przycisk Usuń		Wykrywanie i usuwanie usterek	
Krzywe AB	45-2	Ekran diagnostyczny	75-1
Okrężna ścieżka	50-2	Wyłączanie funkcji RowFinder	40-3, 60-4
Ścieżka prosta	35-2	Wymagania	15-1
Przycisk wstrzymania		Wypadanie rzędu	35-3
Krzywe AB	45-2	Wyrównanie	
Przycisk Zapis/Stop		Naprowadzanie na rząd	20-2, 25-2
Krzywe AB	45-2	Wyrównanie łądyg	
Przypadkowy rząd	20-2, 25-2	Czujniki rzędu	20-2, 25-2
		Z	
R		Zainstalowane	
RowFinder		Czujnik rzędu	30-1
Włączanie	40-3, 60-4	Zapis ręczny	
Wyłączanie	40-3, 60-4	Krzywe adaptacyjne	40-2
Rozdzielacze łądów	20-2, 25-2	Zawracanie na obrzeżach	30-2
S			
SSU	10-1		
Sz. geog. punktu A			
Krzywe AB	45-2		
Okrężna ścieżka	50-2		
Ścieżka prosta	35-2		
Ś			
Ścieżka prosta			
Dł. geog. punktu A	35-2		
Kurs	35-2		
Menu rozwijane Bieżąca ścieżka 0	35-2		
Menu rozwijane Metoda	35-2		
Przycisk Nowa	35-2		
Przycisk Rozstaw ścieżek	35-2		
Przycisk Ustaw A	35-2		

Informacje techniczne

Informacje techniczne można zakupić u John Deere. Niektóre z tych informacji są dostępne w postaci mediów elektronicznych, takich jak płyty CD-ROM oraz w formie drukowanej. Jest wiele sposobów ich zamawiania. Skontaktować się z dealerem John Deere. Zadzwoń pod numer **1-800-522-7448**, aby zamówić przy użyciu karty kredytowej. Wyszukać online na stronie <http://www.JohnDeere.com>. Proszę mieć pod ręką numer modelu, numer seryjny i nazwę produktu.

Na dostępne informacje składają się:

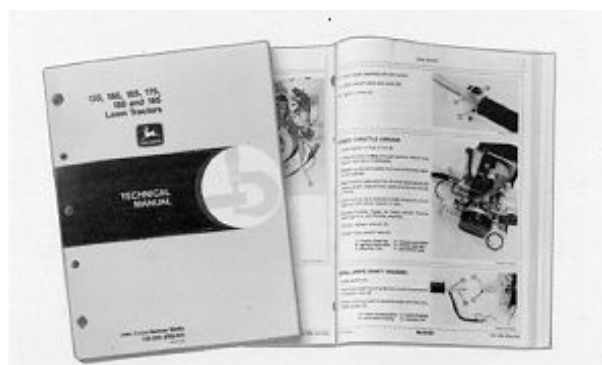
- **KATALOGI CZĘŚCI** z zestawieniem części serwisowych dostępnych do danej maszyny z widokami rozłożonych zespołów, co pomaga zidentyfikować prawidłowe części. Jest to również przydatne przy montażu i demontażu.
- **INSTRUKCJE OBSŁUGI** zawierają informacje o bezpieczeństwie, użytkowaniu, konserwacji i obsłudze. Te instrukcje i znaki bezpieczeństwa mogą być dostępne również w innych językach.
- **TAŚMY WIDEO DLA OPERATORA** z wyróżnieniem informacji o bezpieczeństwie, użytkowaniu, konserwacji i obsłudze. Te taśmy mogą być dostępne w wielu językach i formatach.
- **INSTRUKCJE NAPRAW** przedstawiające informacje o obsłudze serwisowej danej maszyny. Zawierają specyfikacje, zilustrowane procedury montażu i demontażu, schematy przepływu oleju hydraulicznego i schematy połączeń elektrycznych. Niektóre produkty mają specjalne instrukcje z informacjami o naprawach i diagnostyce. Do niektórych podzespołów, takich jak silnik, są dostępne osobne instrukcje napraw podzespołów.
- **Podręczniki z zakresu PODSTAW** zawierają podstawowe informacje niezależne od producenta:
 - Podręczniki z serii podstaw rolnictwa obejmują technologie gospodarstw o profilu produkcji roślinnej i zwierzęcej, opisując tematy takie jak komputery, Internet i rolnictwo precyzyjne.
 - Seria zarządzania biznesem w rolnictwie rozpatruje problemy rzeczywistego świata i oferuje praktyczne rozwiązania w zakresie marketingu, finansowania, wyboru sprzętu i zgodności pod kątem współpracy.
 - Podręczniki podstaw obsługi pokazują sposoby naprawy i utrzymania sprzętu terenowego.
 - Podręczniki podstaw użytkowania maszyn objaśniają możliwości i regulacje maszyn, sposoby na poprawienie osiągnięć i wyeliminowania niezbędnych prac polowych.



TS189 —UN—17JAN89



TS191 —UN—02DEC88



TS224 —UN—17JAN89



TS1663 —UN—10OCT97

DX,SERVLIT -53-31JUL03-1/1

Z obsługą John Deere podążasz pracy

John Deere jest do Twojej dyspozycji

SATYSFAKCJA KLIENTA jest ważna dla John Deere.

Nasi dealerzy dołożą wszelkich starań, aby zapewnić Ci szybką, efektywną obsługę i części:

- Obsługę i części serwisowe, aby wesprzeć Twój sprzęt.
- Wyszkolonych techników serwisu oraz niezbędne narzędzia diagnostyczne i naprawcze do prac obsługowych przy Twoim sprzęcie.

PROCES ROZWIĄZYWANIA PROBLEMU KU ZADOWOLENIU KLIENTA

Dealer John Deere ma za zadanie wspierać Twój sprzęt i rozwiązywać każdy Twój problem.

1. W przypadku kontaktu z dealerem, należy przygotować następujące informacje:

- Model maszyny i numer identyfikacyjny produktu
- Data zakupu
- Natura problemu

2. Omówić problem z szefem serwisu dealera.



TS201 — UN—15APR13

3. Jeśli rozwiązanie nie leży w jego gestii, przedstawić problem kierownictwu punktu dealerskiego i poprosić o pomoc.

4. W przypadku uporczywego problemu, którego punkt dealerski nie jest stanie rozwiązać, poprosić swojego dealera o kontakt z John Deere celu uzyskania wsparcia. Można także skontaktować się z Centrum Wsparcia Klienta Sektora Rolnego po numerem 1-866-99DEERE (866-993-3373) lub poprzez e-mail na stronie www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2 -53-02APR02-1/1

