



AutoTrac RowSense



LIETOŠANAS INSTRUKCIJA AutoTrac RowSense OMPFP17434 IZLAIDUMS F2 (LATVIAN)

John Deere Ag Management Solutions
(Šī rokasgrāmata nomaina OMPFP11679)
PRINTED IN U.S.A.



levads

Priekšvārds

Lai uzzinātu, kā pareizi rīkoties ar sistēmu, rūpīgi IZLASIET ŠO LIETOŠANAS INSTRUKCIJU. Neievērojot šo prasību, var gūt traumas vai sabojāt iekārtu. Šī rokasgrāmata un drošības zīmes uz mašīnas var būt pieejamas arī citās valodās. (Lai pasūtītu, sazinieties ar "John Deere" izplatītāju.)

ŠĪ ROKASGRĀMATA IR UZSKATĀMA par sistēmas neatņemamu sastāvdaļu, un tai jāietilpst sistēmas pārdošanas komplektā.

MĒRVIENTĪBAS šajā lietošanas instrukcijā dotas gan metriskajās, gan ASV lietojamās mērvienībās. Lietojiet tikai pareizas rezerves daļas un stiprinājumus. Metriskajiem un collu stiprinājumiem var būt nepieciešama īpaša metriskā vai collu atslēga.

LABĀ PUSE UN KREISĀ PUSE ir nosauktas, skatoties mašīnas braukšanas virzienā uz priekšu.

GARANTĪJA ir John Deere piedāvātās tehniskā atbalsta programmas sastāvdaļa klientiem, kuri ar iegādāto aprīkojumu strādā un to apkalpo, kā aprakstīts šajā rokasgrāmatā. GreenStar aparatūras garantijas nosacījumi ir paskaidroti garantijas sertifikātā, kas jums jāsaņem no sava izplatītāja.

Šī garantija apliecina, ka John Deere savus izstrādājumus aizvieto ar jauniem, ja defekti tiks atklāti garantijas perioda laikā. Atsevišķos gadījumos un bieži vien bez maksas John Deere nodrošina uzlabojumus arī tad, ja izstrādājuma garantijas laiks ir beidzies. Ja sistēma ir lietota nepareizi vai pārveidota neatbilstoši sākotnējiem rūpnīcas uzstādījumiem, garantija tiek anulēta un lauka uzlabojumu veikšana var tikt atteikta.

KR43067,00000A2 -25-10NOV08-1/1

Satura rādītājs

Lappuse

Drošība

Ievērojiet informāciju par drošību	5-1
Izprotiet signālvārdus.....	5-1
Sekoļiet drošības norādījumiem	5-1
Drošības pasākumi, veicot apkopi.....	5-2
Veiciet rūpīgu elektronisko komponentu un savienojumu pārbaudi	5-2
Droša vadības sistēmu ekspluatācija	5-3
Pareizi lietojiet drošības jostu	5-3
Uzturieties drošā attālumā no ražas novākšanas mezgļiem.....	5-3
Izlasiet praktisko rokasgrāmatu	5-4

Poga Atsākt

Pogas Atsākt iestatīšana	10-1
--------------------------------	------

AutoTrac RowSense

Pārskats.....	15-1
---------------	------

2012. gada modeļu un jaunāku iestatīšana un sistēmas kalibrēšana

AutoTrac RowSense iestatīšana	20-1
Rindu vadības nobīdes iestatīšana	20-2
Iestatīt iebraukšanu rindā	20-2
Rindu sensora kalibrēšanas procedūra	20-3

2011. gada modeļu un vecāku iestatīšana un sistēmas kalibrēšana

AutoTrac RowSense iestatīšana	25-1
Rindu sensora kalibrēšanas procedūra	25-1
Rindu vadības nobīdes iestatīšana	25-2

Sistēmas iespējošana

Displejs un indikatori.....	30-1
Rindu sensoru iespējošana	30-2

2600 un 2630 displejs — taisna trajektorija

Taisna trajektorija.....	35-1
--------------------------	------

2600 un 2630 displeja — adaptīvas līknes

Adaptīvas līknes	40-1
Iestatīt Adaptīvas līknes	40-2
Rindu meklētājs	40-3

2600 un 2630 displejs — AB līknes

AB līknes	45-1
-----------------	------

Lappuse

2600 un 2630 displejs — riņķveida trajektorija Iestatīt Riņķveida trajektoriju

GS3 CommandCenter — taisna trajektorija

Darbības pamatprincipi.....	55-1
Veidot jaunu taisnu trajektoriju.....	55-1
A+B, A+Auto B un A+Kurss metodes.....	55-2

GS3 CommandCenter — adaptīvas līknes

Darbības pamatprincipi.....	60-1
Vadības veidi	60-1
Veidot jaunu adaptīvas līknes trajektoriju	60-2
Taisna maršruta ierakstīšana vai vadīšana apkārt šķēršļiem	60-4
Rindu meklētājs	60-4

GS3 CommandCenter — AB līknes

Darbības pamatprincipi.....	65-1
Veidot jaunu AB līknes trajektoriju	65-1
Taisna maršruta ierakstīšana vai vadīšana apkārt šķēršļiem	65-2

GS3 CommandCenter — riņķveida trajektorija

Darbības pamatprincipi.....	70-1
Veidot jaunu riņķa trajektoriju	70-1
Riņķa braukšanas metode	70-1
Platuma / Garuma metode	70-1

Diagnostika

Diagnostikas ekrāni	75-1
---------------------------	------

Rindu sensoru tīrīšana

Rindu sensoru tīrīšana	80-1
------------------------------	------

Tehniskie dati

EK atbilstības deklarācija	85-1
----------------------------------	------

Originālās instrukcijas. Šajā rokasgrāmatā visa informācija, ilustrācijas un tehniskie dati ir balstīti uz pēdējo pieejamo informāciju, kāda ir publicēšanas laikā. Saglabājam visas tiesības jebkurā laikā bez brīdinājuma veikt izmaiņas.

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

Drošība

Ievērojiet informāciju par drošību

Šis ir brīdinājuma un trauksmes simbols. Redzot šo simbolu uz mašīnas vai šajā lietošanas instrukcijā, tas nozīmē ka pastāv bīstamība gūt ievainojumus.

Sekojiēt visiem drošības norādījumiem, kā arī vispārīgiem nelaimes gadījumu novēršanas priekšrakstiem.



DX,ALERT -25-29SEP98-1/1

TS1389 —UN—28JUN13

Izprotiet signālvārdus

Brīdinājuma zīmes ir papildinātas ar signālvārdiem — DANGER (briesmas), WARNING (brīdinājums) un CAUTION — (uzmanību). Ar uzrakstu BRIESMAS tiek apzīmētas vietas vai zonas ar vislielāko bīstamības pakāpi.

Brīdinājuma zīmes ar uzrakstu BRIESMAS vai BĪSTAMI tiek novietotas specifiskās bīstamās vietās. Brīdinājuma zīmes ar uzrakstu UZMANIES norāda uz vispārīgiem uzmanības pasākumiem. Brīdinājuma zīmes ar uzrakstu UZMANIES, šajā instrukcijā pievērš uzmanību drošības norādījumiem.



⚠ SARGIES

⚠ UZMANIES

DX,SIGNAL -25-03MAR93-1/1

TS187 —25—30SEP88

Sekojiēt drošības norādījumiem

Rūpīgi izlasiet visus šajā instrukcijā dotos drošības norādījumus, kā arī visas uz mašīnas esošās brīdinājuma zīmes. Uzturiet drošības zīmes labā salasāmā stāvoklī. Nomainiet iztrūkstošās vai sabojātās drošības zīmes. Nodrošiniet, lai jaunie aprīkojumi un rezerves daļas tiktu apgādātas ar derīgām, spēkā esošām brīdinājuma zīmēm. Brīdinājuma zīmju uzlīmes nomaīņai var iegādāties pie John Deere dīleriem.

Šeit var būt papildus drošības informācija attiecībā uz detaļām un komponentiem, kas nav izgatavoti rūpnīcās un kas nav norādīti šajā lietošanas instrukcijā.

Pirms darba sākuma iepazīstieties ar mašīnas apkalpošanas paņēmieniem un tās vadības ierīcēm. Nepieļaujiet, lai mašīnu kāds lieto bez vajadzīgajām speciālajām zināšanām.

Vienmēr uzturiet mašīnu labā kārtībā. Nepilnvarotas izmaiņas mašīnā var pasliktināt tās funkcijas un/vai darba drošību un lietošanas ilgumu.



Ja Jūs kādas šīs lietošanas instrukcijas daļas neizprotiet un Jums ir vajadzīga palīdzība, griezieties pie sava John Deere dīlera.

DX,READ -25-16JUN09-1/1

TS201 —UN—15APR13

Drošības pasākumi, veicot apkopi

Pirms apkopes darbu uzsākšanas jāiepazīstas ar to apjomu un secību. Darba vietai ir jābūt tīrai un sausai.

Elļošanas, apkopes un regulēšanas darbus veikt tikai tad, kad mašīna stāv. Pārliecinieties, ka rokas, kājas un apģērba gabali neatrodas kustīgo daļu bīstamajās zonās. Izslēdziet visas piedziņas sistēmas un iedarbiniet attiecīgās vadības ierīces, lai noņemtu spiedienu. Agregātu nolaidiet uz zemes. Apturiet motoru. Izņemiet atslēgu. Ļaujiet mašīnai atdzist.

Mašīnas detaļas, kuras apkopes laikā ir jāpaceļ, atbalstiet, lai novērstu nelaimes gadījumus.

Vienmēr pārliecinieties par visu detaļu derīgumu un pareizu montāžu. Bojājumus nekavējoties novērsiet. Nolietotās vai bojātās detaļas nomainiet. Notīriet smēres, eļļas vai netīrumu paliekas.

Pasgājēju iekārtām, pirms elektrisko sistēmu regulēšanas vai metināšanas darbu uzsākšanas pie mašīnas vienmēr atvienojiet akumulatoru masas vadu (-).

Velkamiem pievienotajiem agregātiem atvienot elektriskos savienojumus ar traktoru, pirms uzsākt darbus pie to elektriskajām iekārtām vai metināšanas darbus.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -25-17FEB99-1/1

Veiciet rūpīgu elektronisko komponentu un savienojumu pārbaudi

Veicot elektronisko iekārtu un mezglu montāžu un demontāžu nokrišana var radīt nopietnus ievainojumus. Izmantojiet pacelēju vai platformu, lai atvieglotu piekļuvi montāžas vietai. Izmantojiet drošu pamatni, ieņemiet stabilu stāvokli un pieturieties. Nemontējiet un nedemontējiet komponentes slapjos vai apledojuma apstākļos.

Ja jāveic instalācijas vai apkopes darbi RTK bāzes stacijas tornī vai citos augstu esošos mezglos, uzticiet tos sertificētiem augstkāpējiem.

Ja jāmontē vai jāveic apkopi globālās pozicionēšanas sistēmas uztvērēja tornim un iekārtām, lietojiet pareizos pacelšanas tehniskos līdzekļus un izmantojiet paredzētos drošības līdzekļus. Tornis ir smags un tā apkope var būt



apgrūtināta. Ja montāžas vieta nav pieejama no zemes vai apkopes platformas, montāžu jāveic diviem cilvēkiem.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -25-24AUG10-1/1

Droša vadības sistēmu ekspluatācija

Nelietojiet vadības sistēmas uz autoceļiem. Pirms uzbraukšanas uz autoceļa vienmēr izslēdziet (deaktivizējiet) vadības sistēmas. Nemēģiniet ieslēgt (aktivizēt) vadības sistēmu, braucot pa koplietošanas ceļu.

Vadības sistēmas ir paredzētas, lai palīdzētu operatoram efektīvāk ekspluatēt mašīnu. Operators vienmēr ir atbildīgs par mašīnas brauciena trajektoriju.

Vadības sistēmas ietver ikvienu lietojumu, kas automatizē transportlīdzekļa stūrēšanu. Tas ietver, bet neaprobežojas ar: AutoTrac, iGuide, iTEC Pro, ATU un RowSense.

Lai novērstu savainojuma iespējas operatoram un klātesošajiem:

- Nekad neiekāpiet vai neizkāpiet no braucoša transportlīdzekļa.
- Pārbaudiet, vai mašīna, agregāts un vadības sistēma ir pareizi iestatīti. Ja izmantojat iTEC Pro pārbaudiet, vai ir definētas precīzas robežas.
- Uzmanieties un pievērsiet uzmanību apkārtējai videi.
- Pārņemiet stūrēšanas vadību, kad jāizvairās no bīstamām vietām uz lauka, klātesošajiem cilvēkiem, aprīkojuma vai citiem šķēršļiem.
- Pārtrauciet darbu, ja slikta redzamība negatīvi ietekmē jūsu spēju vadīt mašīnu vai saredzēt cilvēkus vai šķēršļus mašīnas maršrutā.
- Izvēloties transportlīdzekļa ātrumu, ņemiet vērā apstākļus uz lauka, redzamību un transportlīdzekļa konfigurāciju.

JS56696,0000970 -25-10MAY11-1/1

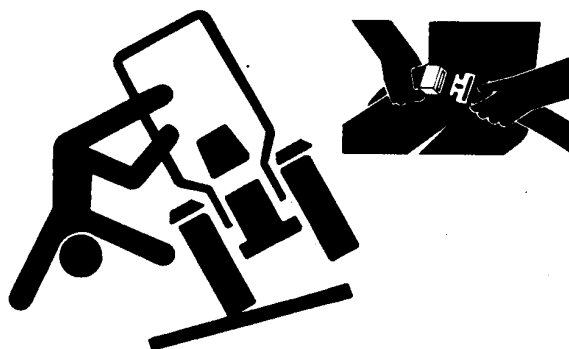
Pareizi lietojiet drošības jostu

Mašīnās ar pretapgāšanās aizsargiem vai kabīni vienmēr uzlieciet drošības jostu, lai nelaimes gadījumos (piem., mašīnai apgāžoties) samazinātu ievainojuma iespējas.

Mašīnās bez pretapgāšanās aizsargiem vai bez kabīnes drošības jostu neuzlieciet.

Ja ir bojājumu pazīmes nostiprināšanas detaļās, noslēgā, jostas rullī vai pašā jostā, nomainīt visu jostas komplektu.

Drošības jostu un nostiprinājuma detaļas jāpārbauda vismaz vienu reizi gadā. Griezt vērību uz valīgām nostiprinājuma detaļām vai jostas bojājumiem, kā piem. iegriezumiem, plūksnāšanos, neparasti stipru nolietojumu, krāsojuma zudumu vai noburzumiem. Drīkst lietot tikai mašīnai atļautās rezerves daļas. Griezieties pie sava John Deere dīlera.



TS205—UN—23AUG88

DX,ROPS1 -25-07JUL99-1/1

Uzturieties drošā attālumā no ražas novākšanas mezgļiem

Pļaušanas ierīci, gliemezi, tītavas un padeves rulljus nevar pilnībā aizklāt ar apvalku sakarā ar to funkcijām. Ekspluatācijas laikā uzturieties drošā attālumā no šīm kustīgajām daļām. Vienmēr izslēdziet galveno sajūgu un motoru, kā arī izņemiet aizdedzes atslēgu pirms mašīnas apkopes darbu veikšanas vai likvidējot aizsprostojumus.



ES 118 704

ES118704—UN—21MAR95

FX,CUT -25-21DEC90-1/1

Izlasiet praktisko rokasgrāmatu

Pirms Parallel Tracking vai AutoTrac sistēmas lietošanas pilnībā izlasiet praktisko rokasgrāmatu, lai izprastu komponentus un procedūras, kas nepieciešamas drošai un pareizai ekspluatācijai.

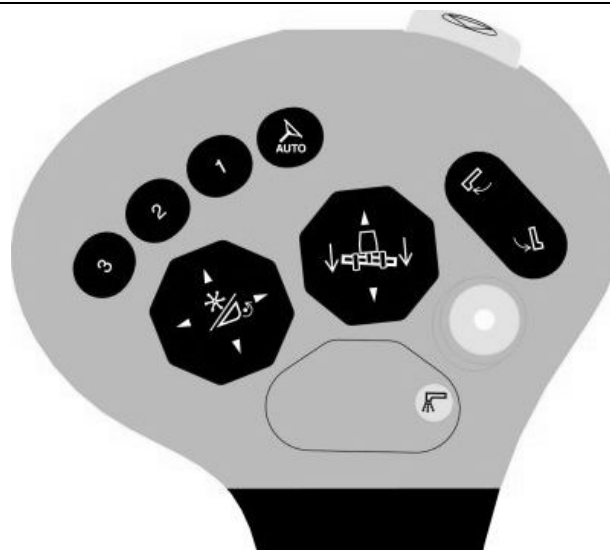
Vadības rokasgrāmata ir kopēja Parallel Tracking un AutoTrac vadības sistēmu lietotnēm.

OUO6050,0000F2C -25-03APR08-1/1

Poga Atsākt

Pogas Atsākt iestatīšana

Ja kombains aprīkots ar AutoTrac ir savienots ar RowSense aprīkotas kukurūzas galvu, aktivizēšanas pogas 2 un 3 uz daudzfunkciju sviras tiks aktivizēta automātiski, kas šajā sistēmā jāizmanto hедера nolaišanai un AutoTrac pogai Atsākt. Sākot ar 2012 gadu un jaunākiem kombainiem, pogu Auto var izmantot, lai iespējotu AutoTrac un rindu sensors tiks iespējots, kad graudaugi saskarsies ar uztveršanas taustiem. (Plašākai informācijai, skatiet Iestatīšana iebraukšanai rindā, Sistēmas iespējošanas nodaļā.)



Poga Atsākt uz kombaina

PC13860 —UN—13JUL11

BA31779,00001F5 -25-08NOV11-1/1

AutoTrac RowSense

Pārskats

AutoTrac RowSense sastāv no šādām sastāvdaļām

- Kombainā uzstādīts integrēts un aktivizēts AutoTrac ar atjaunotu AutoTrac RowSense programmatūru stūres sistēmas blokā (SSU), AutoTrac SF1 vai SF2 aktivizēšanu.
 - 50 un 60 sērijas kombainiem, jābūt uzstādītam tilta kontroltera/vārtejas programmatūras atjauninājumam.
 - 2008. gada modeļiem S-, W-, T- sērijas un 2009. gada modeļiem C- sērijas kombainiem jābūt uzstādītai LYNX kopnei, lai būtu savietojamība ar AutoTrac RowSense.
- Kombainā uzstādīts integrēts un aktivizēts AutoTrac ar atjaunotu AutoTrac RowSense programmatūru stūres sistēmas blokā (SSU), AutoTrac SF1 vai SF2 aktivizēšanu.
- 2012. gada modeļiem un jaunākiem kombainiem nepieciešams GS3 2630 displejs vai GreenStar™ 3 CommandCenter.
- 2011. gada modeļiem un vecākiem kombainiem nepieciešams GS2 2600 displejs vai GS3 2630 displejs.
- AutoTrac RowSense GS3 aktivizēšana GS3 displejam vai GS3 CommandCenter.

- AutoTrac RowSense SF1 vai SF2 aktivizēšana GreenStar 2 displejam.
- StarFire uztvērējs ar SF1, SF2 vai RTK aktivizēšanu.
- Viens paris rindu sensoru, kas uzmontēti uz pārbaudītas kukurūzas galvas.

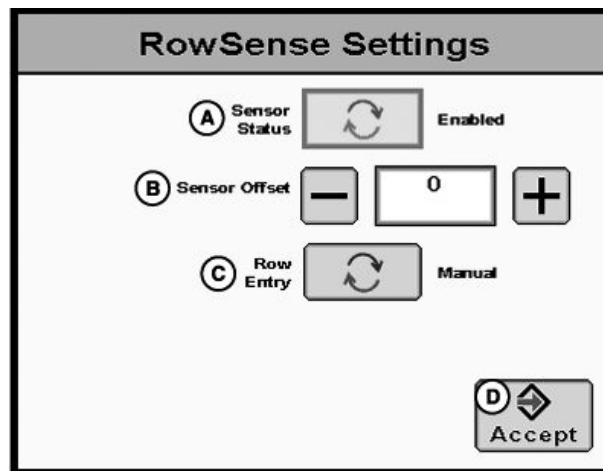
AutoTrac RowSense ir saderīgs ar visām esošajām sekošanas shēmām un ar lielāko daļu standarta labības novākšanas shēmām. AutoTrac darbojas tālāk minētajos režīmos: Adaptīvas līknes, AB līknes, riņķveida trajektorija un taisna trajektorija. AutoTrac RowSense ir uzlabojumi, lai integrētu AutoTrac GS2 displejā, GS3 displejā un GS3 CommandCenter, kukurūzas novākšanas laikā. Rindu sensori, kas uzstādīti uz vienas no rindām, konstatē kukurūzas stublājus, lai noteiktu, kur ir rinda. Rindu sensoru radītie signāli apvienojas ar esošajiem AutoTrac signāliem, lai palīdzētu noturēt kombainu uz rindām. Kad no rindu sensoriem nav signāla (piem., braucot cauri ūdenstecei), darbosies parastā GPS vadība. Lielākā daļa citu AutoTrac parametru paliek nemainīga. Rindu sensori ir vēl viens kombaina stūrēšanai paredzēts pozīcijas datu ievades veids. Visi sekošanas režīmi ir iestatīti tāpat kā AutoTrac, kas izmanto GPS.

BA31779,00001F6 -25-08NOV11-1/1

AutoTrac RowSense iestatīšana

PIEZĪME: Pirms lietot šo produktu, jāizpilda papildus turpmākās darbības, lai iestatītu AutoTrac:

1. GS3 displejā pārvietojieties uz IZVĒLNE >> poga GREENSTAR 3 >> izvēles taustiņš VADĪBA >> cilnē VADĪBAS IESTATĪJUMI >> ROWSENSE IESTATĪJUMU maiņas poga.
GS3 CommandCenter pārvietojieties uz IZVĒLNE >> poga GREENSTAR 3 >> izvēles taustiņš IESTATĪJUMI >> poga ROWSENSE IESTATĪJUMI
2. Lietojiet pārslēgšanas pogu, lai iespējotu Rindu vadības sensorus.
3. Pārliecinieties ka sensoru nobīdes vērtība ir pareiza (0 ir noklusējuma vērtība).
4. Lietojiet pārslēgšanas pogu, lai atlasītu režīmu iebrukšanai rindā.
5. Atlasiet Akceptēt, lai izietu no RowSense iestatījumiem.



Kalibrēšanas iestatīšana

A—Sensors statuss
B—Sensors nobīde (-50 – 50)
C—Metode iebrukšanai rindā
D—Akceptēt

BA31779,000020C -25-17OCT11-1/2

AutoTrac RowSense ikona ir pieejama sekojošās vietās:

- GS3 2630 — Vadības lapa, cilnē SKATĪT.
- GreenStar™ 3 CommandCenter — Izpildes lapa

PC10040 —UN—04FEB08



BA31779,000020C -25-17OCT11-2/2

PC13820 —UN—14JUN11

Rindu vadības nobīdes iestatīšana

Nobīdi var pievienot rindu vadībai, lai mainītu kātu izlīdzinājumu ieejot kukurūzas galvā.

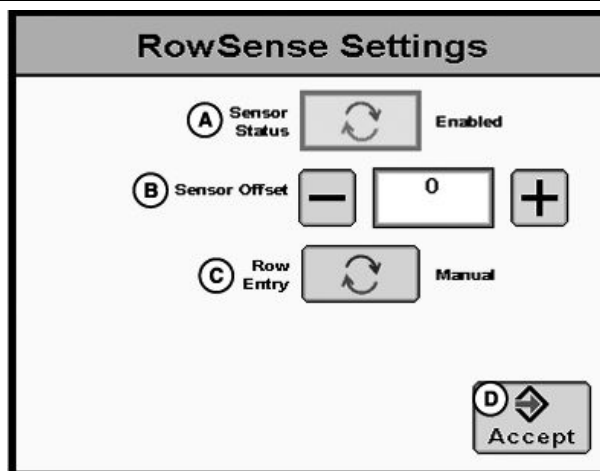
Piemēri, kad nepieciešams mainīt izlīdzinājumu:

- Iestādītā noteicēja rinda ir kukurūzas galvas vidū un rindas ir izvirzītas virs galvas. Var piemērot nobīdi "sadālīt starpību" tā, lai visas rindas noliecas, bet ne tik stipri, kā bez nobīdes.
- Graudaugu sadalītāji ar pievienotajiem rindu sensoriem nav saskaņoti ar rindu. Līdz var veikt remontdarbus, lai izlīdzinātu sensorus, var izmantot nobīdi, lai palīdzētu novērst izlīdzinājuma problēmas.

Ievadot nobīdes vērtības mazāks par 0 var izraisīt kombaina pārvietošanos nedaudz pa kreisi un vērtības lielākas par 0 var izraisīt kombaina pārvietošanos nedaudz pa labi. Noklusējuma vērtība ir 0, ar diapazonu no -50 – 50.

1. GS3 displejā pārvietojieties uz IZVĒLNE >> poga GREENSTAR 3 >> izvēles taustiņš VADĪBA >> cilne VADĪBAS IESTATĪJUMI >> ROWSENSE IESTATĪJUMU maiņas poga.

GS3 CommandCenter pārvietojieties uz IZVĒLNE >> poga GREENSTAR 3 >> izvēles taustiņš IESTATĪJUMI >> poga ROWSENSE IESTATĪJUMI



A—Sensors statuss
B—Sensors nobīde (-50 – 50)
C—Metode iebraukšanai rindā
D—Akceptēt

2. Ievadiet Rindu vadības nobīdi (-50 – 50). Noklusējuma vērtība ir 0.
3. Atlasiet Akceptēt, lai izietu no RowSense iestatījumiem.

BA31779,000020D -25-08NOV11-1/1

PC13820 — UN—14JUN11

Iestatīt iebraukšanu rindā

1. GS3 displejā pārvietojieties uz IZVĒLNE >> poga GREENSTAR 3 >> izvēles taustiņš VADĪBA >> cilne VADĪBAS IESTATĪJUMI >> ROWSENSE IESTATĪJUMU maiņas poga.

GS3 CommandCenter displeja pārvietojieties uz IZVĒLNE >> poga GREENSTAR 3 >> izvēles taustiņš IESTATĪJUMI >> poga ROWSENSE IESTATĪJUMI

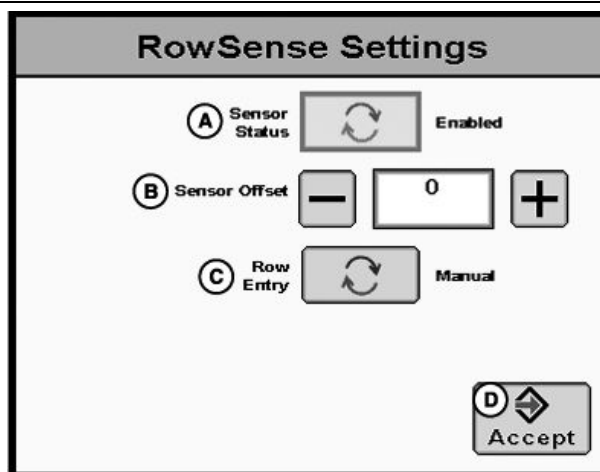
2. Lietojiet pārslēgšanas pogu, lai atlasītu režīmu iebraukšanai rindā.
3. Atlasiet Akceptēt, lai izietu no RowSense iestatījumiem.

Manuāls

1. Iebrauciet kombainu rindā.
2. Nospiediet pogu Atsākt pirmo reizi, lai pazeminātu galvu.
3. Nospiediet pogu Atsākt otro reizi, lai vadību un iespējotu rindu sensoru.

GPS:

1. Iebrauciet kombainu rindā.
2. Nospiediet pogu Atsākt pirmo reizi, lai pazeminātu galvu un iespējotu vadību.
3. Nospiediet pogu Atsākt otro reizi, lai iespējotu rindu sensoru.



A—Sensors statuss
B—Sensors nobīde (-50 – 50)
C—Iebraukšanai rindā
D—Akceptēt

PIEZĪME: AutoTrac iespējosies, kad nospiesta poga Auto. Rindu sensors iespējosies, kad graudaugi saskarsies ar uztveršanas taustiem.

BA31779,000020E -25-08NOV11-1/1

PC13820 — UN—14JUN11

Rindu sensora kalibrēšanas procedūra

Šī procedūra tiek veikta, kad sistēma tiek uzstādīta vai kad tā ir saremontēta. Rindu sensori jāuzstāda un jānovieto pret nekustīgu atduri.

1. Sagatavošanās kalibrēšanai

Pārbaudiet, ka rindu sensori ir uzstādīti un atspere tos notur miera stāvoklī. Paceliet hederu, lai nodrošinātu, ka rindu sensori nesaskaras ar zemi. Kombains nedrīkst kustēties.

2. Pārvietojieties uz IZVĒLNE >> poga GREENSTAR 3 >> izvēles taustiņš DIAGNOSTIKA >> nolaižamajā izvēlnē atlasiet RowSense.

3. Kalibrējiet sensoru nemainīgā spriegumā.

Nospiediet pogu KAL, lai saglabātu sensora miera stāvokļa spriegumu SSU atmiņā.

PIEZĪME: Sensors ir jābūt iespējamam, lai redzētu kalibrēšanas pogu.

PIEZĪME: Tad GS3 2630 un GreenStar™ 3 CommandCenter parādīs kreisā sensora un labā sensora spriegumu. Labā sensora miera stāvokļa spriegumam ir jābūt lielākam par 2,5 voltiem. Kreisā sensora miera stāvokļa spriegumam ir jābūt mazākam par 2,5 voltiem.

4. Kalibrēšanas beigas, izejiet no RowSense diagnostikas rādījumu lapas.

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**

Row Sensors Available: Yes

RowSense Activation Available: Yes

AutoTrac License: SF2

Row Offset: 0

Primary Steering Source: ---

Sensor Coast Mode Time Remaining: 0 (sec)

B Left Sensor Voltage: 0.5

C Right Sensor Voltage: 4.5

Calibrate Sensor

D **CAL**

E Calibration Status: Calibrated

Kalibrēšanas iestatīšana

A—Skatīt nolaižamo lodziņu
B—Kreisā sensora spriegums
C—Labā sensora spriegums

D—Poga KAL
E—Kalibrēšanas statuss

PC13818—UN—17OCT11

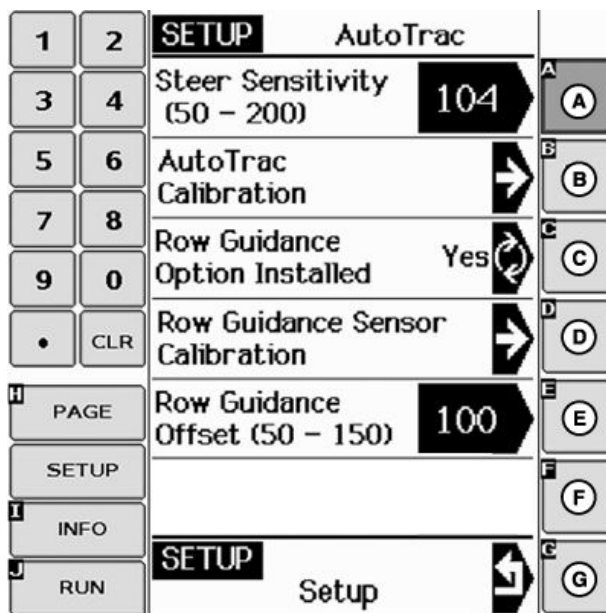
BA31779,000020F -25-08NOV11-1/1

AutoTrac RowSense iestatīšana

PIEZĪME: Pirms lietot šo produktu, jāizpilda papildus turpmākās darbības, lai iestatītu AutoTrac:

1. GS2 displejā pārvietojieties uz oriģinālo GreenStar displeju >> IESTATĪŠANA >> AUTOTRAC
2. Atlasiet JĀ, ja uzstādīta rindu vadības iespēja un iespējota rindu vadības opcija.
3. Kalibrējiet Rindu vadības sensorus.
4. Pārliecinieties rindu vadības nobīdes vērtība ir pareiza (100 ir noklusējuma vērtība).

- | | |
|-------------------------------------|---------------------------------|
| A—Stūrēšanas jutība (50–200) | E—Rindu vadības nobīde (50–150) |
| B—AutoTrac kalibrēšana | F—Nav izmantots |
| C—Uzstādīta rindu vadības iespēja | G—Atplūde |
| D—Rindu vadības sensora kalibrēšana | |



Kalibrēšanas iestatīšana

KR43067,00000FA -25-13NOV08-1/1

PC10466 —UN—27APR08

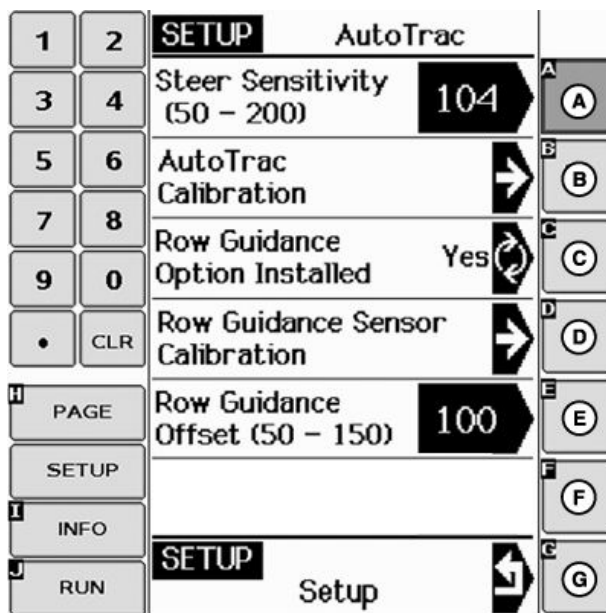
Rindu sensora kalibrēšanas procedūra

Šī procedūra tiek veikta, kad sistēma tiek uzstādīta vai kad tā ir saremontēta. Rindu sensori jāuzstāda un jānovieto pret nekustīgu atduri.

1. Sagatavošanās kalibrēšanai

Pārbaudiet, ka rindu sensori ir uzstādīti un atsperes tos notur miera stāvoklī. Paceliet hederu, lai nodrošinātu, ka rindu sensori nesaskaras ar zemi. Kombinezons nedrīkst kustēties.

- | | |
|-------------------------------------|---------------------------------|
| A—Stūrēšanas jutība (50–200) | E—Rindu vadības nobīde (50–150) |
| B—AutoTrac kalibrēšana | F—Nav izmantots |
| C—Uzstādīta rindu vadības iespēja | G—Atplūde |
| D—Rindu vadības sensora kalibrēšana | |



AutoTrac iestatīšana

Turpinājums nākamajā lappusē

KR43067,0000123 -25-17NOV08-1/2

PC10466 —UN—27APR08

- Nospiediet pogu IESTATĪŠANA uz oriģinālā GreenStar monitora. Nospiediet burta pogu, kas norāda uz AutoTrac.

- Kalibrējiet sensoru nemainīgā spriegumā.

Nospiediet rindu vadības sensora kalibrēšanas pogu (E), lai saglabātu sensora miera stāvokļa spriegumu SSU atmiņā.

PIEZĪME: Tad GSD ekrāns parādīs kreisā sensora un labā sensora spriegumus. Labā sensora miera stāvokļa spriegumam ir jābūt lielākam par 2,5 voltiem. Kreisā sensora miera stāvokļa spriegumam ir jābūt mazākam par 2,5 voltiem.

- Kalibrēšanas beigas, izejiet no rindu kalibrēšanas režīma.

A—Nav izmantots

B—Nav izmantots

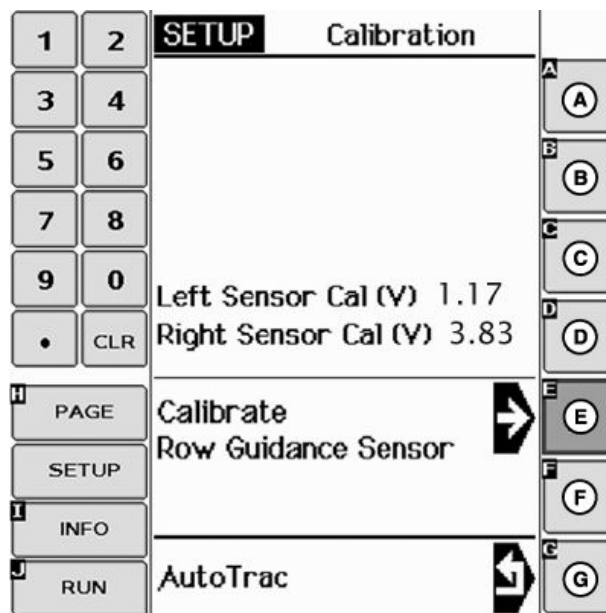
C—Kreisā sensora kalibrēšana (V) 1,17

D—Labā sensora kalibrēšana (V) 3,83

E—Kalibrējiet rindu vadības sensoru

F—Nav izmantots

G—Atplūde



Kalibrēšanas iestatīšana

KR43067,0000123 -25-17NOV08-2/2

PC10467 —UN—03MAR08

Rindu vadības nobīdes iestatīšana

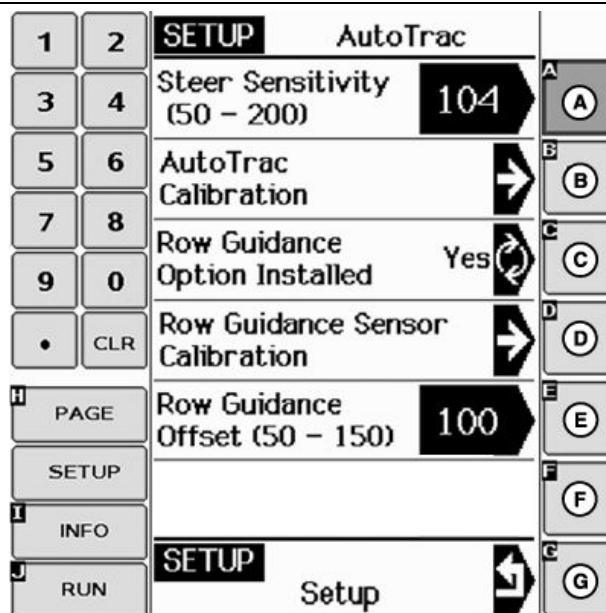
Nobīdi var pievienot rindu vadībai, lai mainītu kātu izlīdzinājumu ieejot kukurūzas galvā.

Piemēri, kad nepieciešams mainīt izlīdzinājumu:

- Iestādītā noteicēja rinda ir kukurūzas galvas vidū un rindas ir izvirzītas virs galvas. Var piemērot nobīdi "sadalīt starpību" tā, lai visas rindas noliecas, bet ne tik stipri, kā bez nobīdes.
- Graudaugu sadalītāji ar pievienotajiem rindu sensoriem nav saskaņoti ar rindu. Līdz var veikt remontdarbus, fiziski izlīdziniet sensorus, var izmantot nobīdi, lai palīdzētu novērst izlīdzinājuma problēmas.

Ievadot nobīdes vērtības mazāks par 100 var izraisīt kombaina pārvietošanos nedaudz pa kreisi un vērtības lielākas par 100 var izraisīt kombaina pārvietošanos nedaudz pa labi. Noklusējuma vērtība ir 100, ar diapazonu no 50 – 150.

- Nospiediet pogu IESTATĪŠANA uz oriģinālā GREENSTAR monitora. Nospiediet burta pogu, kas norāda uz AutoTrac.
- Ievadiet Rindu vadības nobīdi (50 – 150). Noklusējuma vērtība ir 100.
- Iestatīšanas beigas.



Rindu vadības nobīdes iestatīšana

A—Stūrēšanas jutība (50–200)

B—AutoTrac kalibrēšana

C—Uzstādīta rindu vadības iespēja

D—Rindu vadības sensora kalibrēšana

E—Rindu vadības nobīde (50–150)

F—Nav izmantots

G—Atplūde

KR43067,00000D6 -25-12NOV08-1/1

PC10466 —UN—27APR08

Sistēmas iespējošana

Displejs un indikatori

Izmantojot AutoTrac RowSense, uz ekrāna redzamas sekojošas ikonas. Uz GS3 2630 ikona parādās uz kartes, cilnē VADĪBAS SKATS, norādot ka ir pieejams rindu sensors (ja SENSORA STATUSA poga pārslēgta, lai iespējotu). Uz GreenStar™ 3 CommandCenter ikona parādīsies Izpildes lapā. Katra no ikonām norāda, kādi procesi attiecīgajā brīdī notiek kombainā.

Ikona mainās no baltas uz krāsainu (zaļā krāsā) animāciju, kad rindas sensori kontrolē transportlīdzekli.

PC10042C —UN—04FEB08



Sistēma ir uzstādīta (pelēks fons)

PC10042 —UN—04FEB08



Sistēma ir aktīva, darbojas ar abiem, rindu sensoru un GPS (zaļš fons)
PC10042A —UN—04FEB08



Zaudēts GPS signāls, darbojas tikai ar rindu sensora datiem (dzeltens fons)

PC10042B —UN—04FEB08



Zaudēts rindu sensora signāls, darbojas tikai ar GPS (oranžs fons)

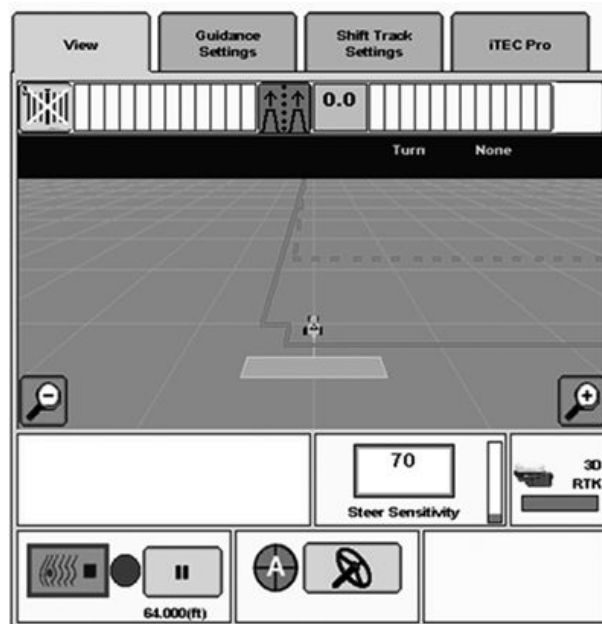
BA31779,0000224 -25-08JUL11-1/1

Rindu sensoru iespējošana

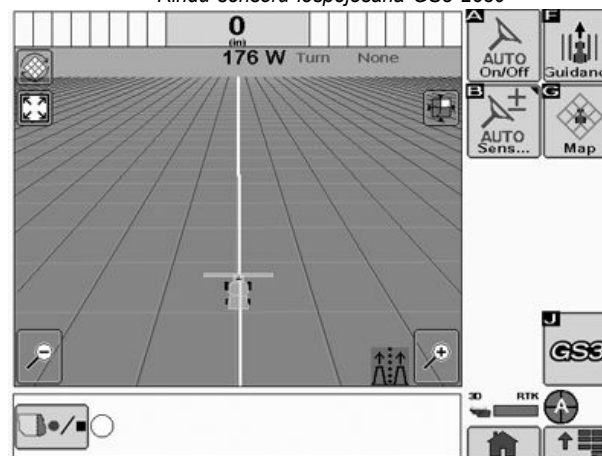
Rindu sensori vada kombainu, līdzko tie viņi var noteikt rindu pozīciju. Operatoram jāzina, ka rindu sensoriem vadot kombainu ar AutoTrac RowSense ikona mainās uz zaļu un parāda kustību.

Kad sākotnējais ceļš ir iestatīts (AB līnija vai sākotnēji ierakstītās liektās trajektorijas ceļš) un pogu **Atsākt var nospiegt, ja kombains trajektoriju atstarpes vidū un pieņemamā leņķī pret rindām. Rindu sensori vada kombainu tiklīdz ir aktivitāte rindu sensoros.**

Pagriezienu veikšana uz lauka malas: Pagriezieni uz lauku malām izpildīti tādā pašā veidā, kā izmantojot uz GPS balstītu AutoTrac. Operatora izlīdzinās ar trajektoriju, kurai vēlas sekot. Nospiežot pogu **Atsākšana**, ierosinās AutoTrac braukt pa vadības trajektoriju. Tad rindu sensors uztver rindas atrašanās vietu, un tai seko. Adaptīvo līkņu, riņķveida trajektorijas un AB līkņu līniju paplašināšanas funkciju var izmantot, lai paplašinātu blakus esoša ceļa projekciju uz lauka malām.



Rindu sensoru iespējošana GS3 2630



Rindu sensoru iespējošana GS3 CommandCenter

BA31779,0000470 -25-22MAY12-1/1

PC15049 —UN—22MAY12

PC13877 —UN—18JUL11

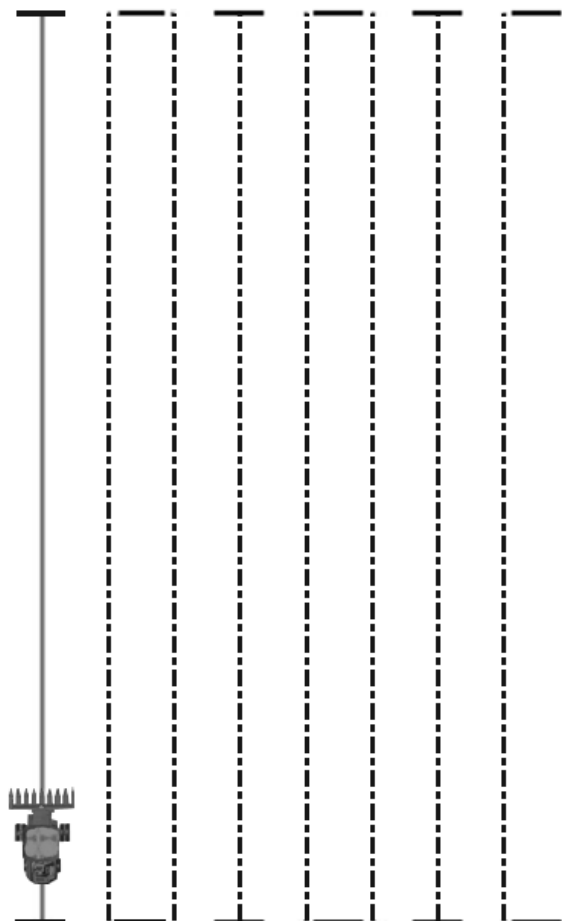
2600 un 2630 displejs — taisna trajektorija

Taisna trajektorija

Taisna trajektorija ir jāizmanto, ja rindas ir taisnas un neatšķiras vairāk kā par aptuveni 1 m (3-1/4 pēdas). Taisna trajektorija projicē visas rindas no pirmā ceļa.

Ja lauks ir samērā taisns un virziens nemainās, ieteicams izmantot taisnu trajektoriju, jo tā ļauj iebraukšanu rindā uz blakus esošām trajektorijām. Veiktspēja ar iebraukšanai rindā uzlabojas, ja lauks ir apstādīts, izmantojot AutoTrac. Veiktspēja arī tiks uzlabota periodos, kad rindas izzūd ūdensceļos.

Atrodoties uz taisnas trajektorijas, GPS līnija automātiski tiks atkārtoti centrēta. Tas nodrošina, ka GPS trajektorija ir pareizi centrēta ar labības rindām. **Šī funkcija nav pieejama adaptīvām līknēm.**



Taisna trajektorija

PC10390—UN—07JAN08

Turpinājums nākamajā lappusē

BA31779,0000201 -25-08NOV11-1/4

IZVĒLNE >> poga GREENSTAR >> izvēles taustiņš
VADĪBA >> cilnē VADĪBAS IESTATĪJUMI

Atlasiet TAISNA TRAJEKTORIJA nolaižamajā izvēlnē
SEKOŠANAS REŽĪMS. Atlasiet cilni SKATS.

PIEZĪME: Apturiet ierakstu, ja nenotiek ražas novākšana.

Pirms uzsākt

1. Pārliecinieties, ka ir SF1, SF2 vai RTK signāls, redzot uztvērēja ikonu lapā Skats.
2. Pārbaudiet vai trajektoriju atstarpe ir pareiza. Ja trajektoriju atstarpe nav pareiza, cilnē VADĪBA nomainiet trajektoriju atstarpi.

Atlasiet IESTATĪT 0 TRAJEKTORIJU.

PC8663 —UN—29APR15



Poga IZVĒLNE

PC12685 —UN—29APR15



Poga GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Izvēles taustiņš VADĪBA

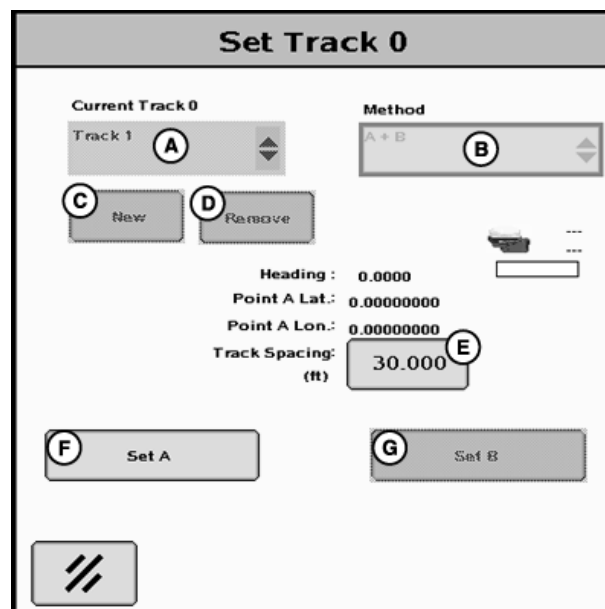
BA31779,0000201 -25-08NOV11-2/4

1. Atlasiet trajektorijas nosaukumu no ESOŠĀS 0 TRAJEKTORIJAS nolaižamās izvēlnes. Ja nosaukums neeksistē, izveidojiet jaunu, atlasot pogu JAUNS.
2. Atlasiet trajektorijas metodi (A + B) no nolaižamās izvēlnes Metode.
3. Brauciet, lai uzsāktu kustību pa trajektoriju un atlasiet pogu IESTATĪT A.
4. Brauciet līdz trajektorijas galam un atlasiet pogu IESTATĪT B.

Tiks izveidota A līnija, kas redzama apkārt laukam.

5. Nospiediet pogu **Atsākt**, lai darbinātu AutoTrac RowSense.

A—Nolaižamā izvēlne Esošā 0 trajektorija
B—Nolaižamā izvēlne Metode
C—Poga Jauns
D—Poga Noņemt
E—Poga Trajektoriju atstarpe
F—Poga Iestatīt A
G—Poga Iestatīt B



Iestatīt 0 trajektoriju

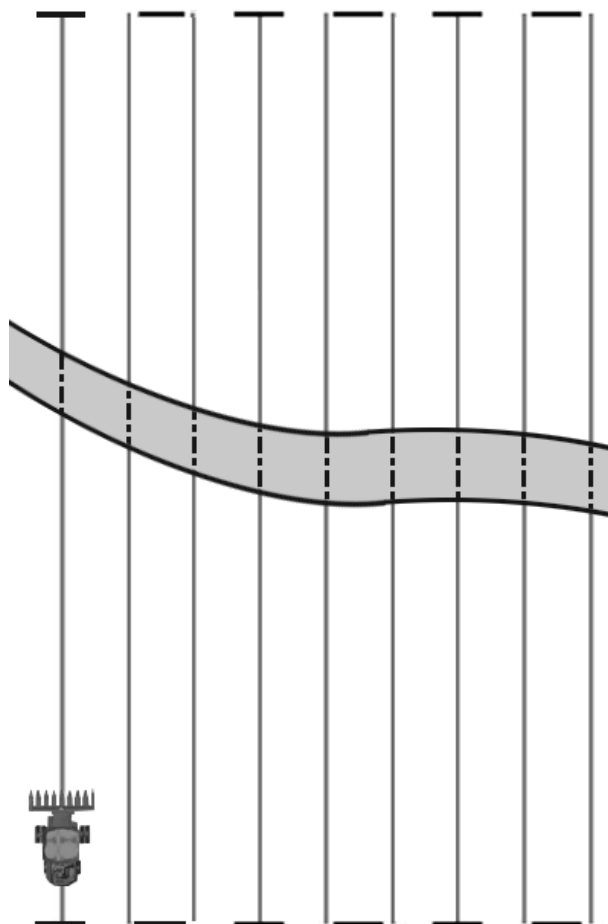
Turpinājums nākamajā lappusē

BA31779,0000201 -25-08NOV11-3/4

PC10708 —UN—24OCT07

Rindu izlaišana —ūdensceļā nebūs kukurūzas rindu. Tā kā taisna trajektorija un AB līkne pārcentrē trajektoriju, tas nodrošinot lielāku iespēju iegūt pareizu trajektoriju otrā pusē ūdens ceļam.

PIEZĪME: Ja abi GPS un rindu sensora datu signāli tiek zaudēti, sistēma negribēs iespējoties, kamēr GPS signāls netiks atjaunots.



Ūdensceļš

PC10391 —UN—08JAN08

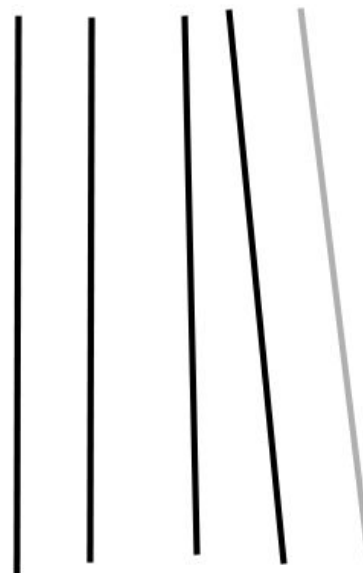
BA31779,0000201 -25-08NOV11-4/4

Adaptīvas līknes



Ceļš mainās ejot cauri laukam

PC10399 —UN—04FEB08



Kurss mainās ejot cauri laukam

PC10400 —UN—04FEB08

Adaptīvās līknes var lietot uz visiem laukiem, bet tās ir ļoti ieteicamas, ja, braucot pa lauku, mainās trajektorija, ievērojami mainās kurss, vai arī līknei ir U forma. Adaptīvai līknei ir pievienota papildu īpašība, radot iespēju Rindu meklētāju atlasīt ar pārslēgšanas pogu. Rindu sensoru var izmantot, lai stūrētu kombainu, līdzko tie rindai ir iespējoti. Liektas trajektorijas ierakstīšanai jābūt ieslēgtai. Tas izveidos pirmo trajektoriju un ļauj veidoties taisnas līnijas pagarinājumiem.

Adaptīvās līknes tiek projektētas tikai uz blakus pārejām, bet to priekšrocība ir spēja apstrādāt dažādas līkņu formas un iespēja aptuveni aprēķināt rindu kļūdas, kas nav uzkrātas uz visa lauka.

Ja laukā ir vairāki kombaini, adaptīvās līknes neļauj izlaist trajektoriju. Adaptīvie līknes šajā scenārijā var darboties tikai tad, ja trajektoriju atstarpe no cita kombaina tai ir pievienota. Piemēram, ja 12 rindu galva seko pēc 8 rindu galvas 76 cm (30 in) rindās, bet ražu novāc kopā vienā laukā, katrai būs nepieciešama trajektoriju atstarpe 20 rindas (15,24 m) (50 pēdas).

Adaptīvo līkņu izmantošana ir ieteicama, ja trajektorija uz visa lauka bieži mainās. Adaptīvās līknes projicē tikai pāri nākamajai trajektorijai.



Līknes ir U formas

PC11000 —UN—04FEB08

KR43067,00000AE -25-10NOV08-1/1

Iestatīt Adaptīvas līknes

IZVĒLNE >> poga GREENSTAR >> izvēles taustiņš
VADĪBA >> cilne VADĪBAS IESTATĪJUMI

Atlasiet ADAPTĪVA LĪKNE no nolaižamās izvēlnes
SEKOŠANAS REŽĪMS. Atlasiet cilni SKATS.

Pirms uzsākt

1. Pārliecinieties, ka ir SF1, SF2 vai RTK signāls, redzot uztvērēja ikonu lapā Skats.
2. Pārbaudiet vai trajektoriju atstarpe ir pareiza. Ja trajektoriju atstarpe nav pareiza, cilnē VADĪBA nomainiet trajektoriju atstarpi.
1. Atlasiet ieraksta pogu, lai sāktu ierakstīt trajektoriju.
2. Brauciet pa trajektoriju cauri laukam. Pēc braukšanas pa pirmo trajektoriju, tiks izveidots projekcija tikai nākamajai trajektorijai.
3. Nospiediet pogu Atsākt, lai darbinātu AutoTrac RowSense.

Atrodoties AutoTrac režīmā, ieraksts izslēdzas, kad tiek pagriezts stūres rats. Atrodoties dokumentācijas režīmā, ieraksts izslēdzas, kad tiek pacelts heders.

AutoTrac režīms — ja operators vēlas tikai uzlabot iebraukšanu rindā blakus esošajā trajektorijā, sasaistiet adaptīvo ierakstu ar AutoTrac. Tas ir ieteicams tikai tad, ja lauks ir samērā taisns bez ekstremālām līknēm un AutoTrac reti deaktivizējas (sakarā ar manuālu stūrēšanu vai GPS zudumu).

Dokumentācijas režīms — piesaista adaptīvās līknes dokumentācijai. Tas ļauj operatoram satvert stūri darbības laikā un turpināt tās trajektorijas ierakstīšanu uz kuras tas atrodas. Līnijas paplašinājumi ir pieejami nākamajā trajektorijā, bet tie nebūs ļoti noderīgi iebraukšanai rindā, jo pastāv aizkavēšanās paceļot galvu rindas galā. Veiktspēja var būt margināla rindu izlaišanas periodos.

PC8663 —UN—29APR15



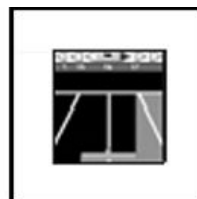
Poga IZVĒLNE

PC12685 —UN—29APR15



Poga GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Izvēles taustiņš VADĪBA

Manuāls ieraksts — operators var piesaistīt adaptīvu ierakstu pie manuāla ieraksta. Šis režīms neļauj līniju pagarinājumus, ja vien operators nepārtraukti neuzspiež pogu Stop katras rindas galā. Ja operators aizmirst izslēgt ierakstu, tas var novest pie tādas problēmas kā nepareiza izliekuma projekcija. Piemērs: Ja operators iziet ārā no rindas, lai izkrautu un nav nospiedis pauzi, trajektorija tiks ierakstīta. Kad operators brauc pa blakus trajektoriju, kombains tiks virzīts nedaudz ārā no rindas, jo projektētā līnija ir izslēgta.

Turpinājums nākamajā lappusē

BA31779,0000472 -25-24MAY12-1/2

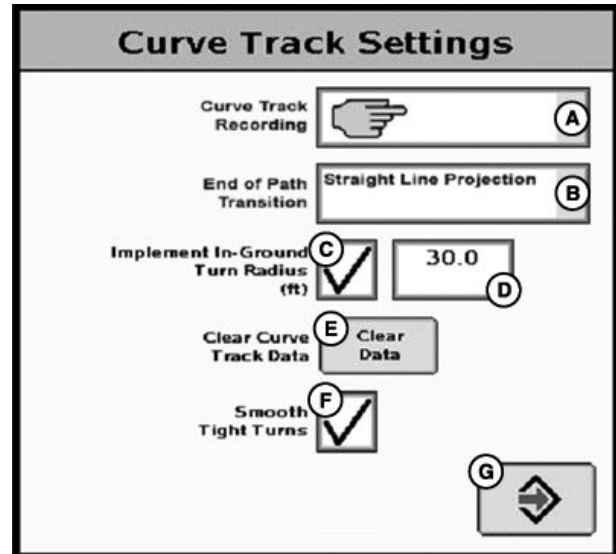
Nospieš: IZVELNE >> poga GREENSTAR >> izvēles taustiņš VADĪBA >> cilne VADĪBAS IESTATĪJUMI >> poga LIEKTAS TRAJEKTORIJAS IESTATĪJUMI >> nolaižamā izvēlne LIEKTAS TRAJEKTORIJAS IERAKSTĪŠANA (A).

Uzskaitīto Adaptīvās līknes režīmus var mainīt uz ekrāna, kā parādīts iepriekš, izmantojot nolaižamo izvēlni, lai izvēlētos vajadzīgo režīmu.

- AutoTrac
- Dokumentācija
- Manuāla

A—Liekas trajektorijas ierakstīšana
B—Parejas trajektorijas beigas
C—Izvēles rūtiņa Agregāta pagriezienu rādiuss zemē
D—Izvēles rūtiņa Agregāta pagriezienu rādiuss zemē

E—Poga Notīrīt datus
F—Izvēles rūtiņa Vienmērīgi, šauri pagriezieni
G—Poga Akceptēt



PC15156 —UN—24MAY12

BA31779,0000472 -25-24MAY12-2/2

Rindu meklētājs

Rindu meklētāju var izmantot strādājot adaptīvajās līknēs un atrodot rindu kas ir divu vai vairāku trajektoriju attālumā. Kad tuvojas lauka mala adaptīvajās līknes režīmā atlasiet Rindu meklētāja pogu, lai iespējotu Rindu meklētāju. Tas ierakstīs transportlīdzekļa pozīciju un kursu.

PIEZĪME: Ierakstītā pozīcija un kurss tiks izmesti, ja AutoTrac netiek atspējots 3 minūtēs pirmajā Rindu meklētāja pogas iespējošanas laikā

Pārliecinieties ka rindas galā ierakstīšana ir izslēgta. Displejs projicēs paralēlas rindas.

Lauka malā veiciet pagriezienu pret vēlamu rindu. Iebrauciet rindā un atlasiet pogu Rindu meklētājs, lai atspējotu Rindu meklētāju. Tas sistēmu atgriezīs atpakaļ Adaptīvajās līknes režīmā.

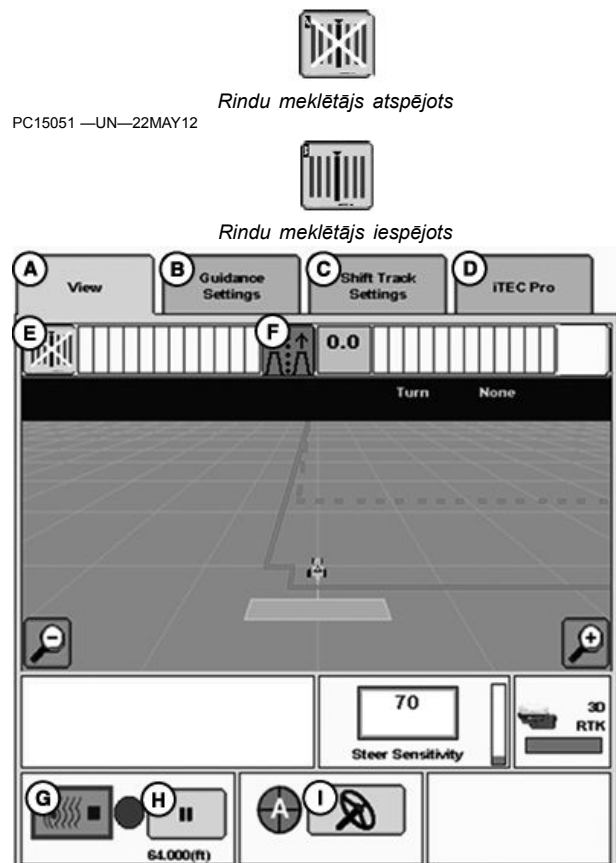
Pirms sākt ražas novākšanu pārliecinieties ka ierakstīšana ir atslēgta. **Nospiediet pogu Atsākt.** Tad AutoTrac vadīs kombainu pa rindu un tiks ierakstīta jauna trajektorija.

A—Skats
B—Vadības iestatījumi
C—Trajektorijas novirzes iestatījumi
D—iTec Pro
E—Poga Rindu meklētājs

F—RowSense statusa ikona
G—Ieraksta poga
H—Poga Pauze
I—Poga Stūrēšanu IESLĒGT/IZSLĒGT

PC15050 —UN—22MAY12

PC15051 —UN—22MAY12



PC15157 —UN—24MAY12

BA31779,0000471 -25-24MAY12-1/1

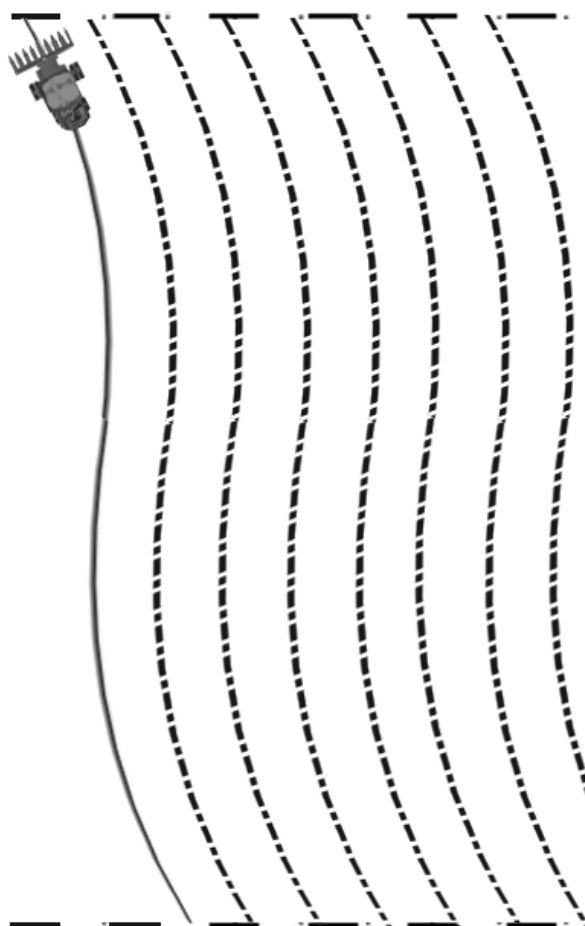
2600 un 2630 displejs — AB līknes

AB līknes

AB līkņu izmantošana ieteicama, ja uz visa lauka ir nepārtraukta līkne. Šādi ir iespējams ievadīt rindas uz blakus esošiem ceļiem. Veiktspēja uzlabojas, ja lauks ir apstādīts, izmantojot AutoTrac. AB līknes veiktspēju uzlabos arī rindu izzušanas periodos.

AB līknēm ir priekšrocība, ka tās spēj projicēt izsekošanu pa līkni pāri laukam kā paralēlas līnijas, bet līknes forma ir tāda pati katrā braucienā.

Atrodoties uz AB līknēm, GPS līkne tiks automātiski atkārtoti centrēta. Tas nodrošina, ka GPS trajektorija ir pareizi centrēta ar labības rindām. **Šī funkcija nav pieejama adaptīvām līknēm.**



AB līknes projicē visas rindas no pirmās trajektorijas

PC10393 — UN — 08JAN08

Turpinājums nākamajā lappusē

BA31779,0000203 -25-08NOV11-1/3

IZVĒLNE >> poga GREENSTAR >> izvēles taustiņš
VADĪBA >> cilnē VADĪBAS IESTATĪJUMI

PIEZĪME: Lūdzu apturiet ierakstu, ja nenotiek
ražas novākšana.

1. Atlasiet AB LĪKNES no nolaižamās izvēlnes
SEKOŠANAS REŽĪMS. Atlasiet cilni SKATS.
2. Pārliecinieties, ka ir SF1, SF2 vai RTK signāls, redzot
uztvērēja ikonu cilnē SKATS.
3. Atlasiet pogu AB LĪKNES.
4. Pārbaudiet vai trajektoriju atstarpe ir pareiza. Ja
trajektoriju atstarpe nav pareiza, cilnē VADĪBA
nomainiet trajektoriju atstarpi.

PC8663 —UN—29APR15



Poga IZVĒLNE

PC12685 —UN—29APR15



Poga GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Izvēles taustiņš VADĪBA

BA31779,0000203 -25-08NOV11-2/3

5. Atlasiet AB līknes nosaukumu no ESOŠĀS AB līknes
nolaižamās Izvēlnes. Ja nosaukums neeksistē,
izveidojiet jaunu, atlasot pogu JAUNS.
6. Uzsākot pirmo trajektoriju, atlasiet ieraksta pogu.
7. Pirmās trajektorijas beigās atlasiet pogu Akceptēt.
Līknes tiks projektētas apkārt visam laukam.
8. Nospiediet pogu Atsākt, lai darbinātu AutoTrac
RowSense.

A—Esošās AB līknes
nolaižamā Izvēlne
B—Poga Jauns
C—Poga Noņemt

D—Poga Trajektoriju atstarpe
E—Poga Ierakstīt / Beigt
F—Poga Pauze

Set AB Curve

Current AB Curve

(A) [Dropdown Menu]

(B) New (C) Remove

Number of Segments 0

Point A Lat. 0.00000000

Point A Lon. 0.00000000

Track Spacing (ft) 30.000 (D)

(E) [Icons: Parallel lines, Wavy lines, Square, Circle] (F) [Pause icon]

[Start icon]

PC10709 —UN—25OCT07

BA31779,0000203 -25-08NOV11-3/3

Iestatīt Riņķveida trajektoriju

Ieteicams izmantot izsekošanu pa apli, ja kultūraugi laukā ir iesēti ass centra apļos.

Ja rindas, no kurām jānovāc raža, ir izvietotas apļos, tad jāizmanto sekošanas pa apli funkcija. Tā ļauj GPS novirzes līnijas datus piemērot rindu sensoram.

IZVĒLNE >> poga GREENSTAR >> izvēles taustiņš VADĪBA >> cilnē VADĪBAS IESTATĪJUMI

1. Atlasiet RIŅĶVEIDA TRAJEKTORIJA nolaižamajā izvēlnē SEKOŠANAS REŽĪMS. Atlasiet cilni SKATS.
2. Pārliecinieties, ka ir SF1, SF2 vai RTK signāls, redzot uztvērēja ikonu cilnē Skats.
3. Atlasiet pogu IESTATĪT RIŅĶI.
4. Pārbaudiet vai trajektoriju atstarpe ir pareiza. Ja trajektoriju atstarpe nav pareiza, cilnē VADĪBA nomainiet trajektoriju atstarpi.



PC8663 —UN—29APR15



Poga IZVĒLNE

PC12685 —UN—29APR15



Poga GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Izvēles taustiņš VADĪBA

Turpinājums nākamajā lappusē

BA31779,0000204 -25-08NOV11-1/2

PC10853 —UN—31JAN08

5. Atlasiet riņķa nosaukumu no ESOŠĀ RIŅĶA nolaižamās izvēlnes. Ja nosaukums neeksistē, izveidojiet jaunu, atlasot pogu JAUNS.
6. Atlasiet braukšanas metodi no nolaižamās izvēlnes METODE.
7. Braucot pirmo trajektoriju, atlasiet ieraksta pogu.
8. Pēc pirmā riņķa izbraukšanas, atlasiet pogu akceptēt. Riņķis tiks projektēts laukā.
9. Nospiediet pogu Atsākt, lai darbinātu AutoTrac RowSense.

A—Nolaižamā izvēlne Esošais riņķis
 B—Nolaižamā izvēlne Metode
 C—Poga Jauns

D—Poga Noņemt
 E—Poga Trajektoriju atstarpe

PC10710 —UN—25OCT07

BA31779,0000204 -25-08NOV11-2/2

GS3 CommandCenter — taisna trajektorija

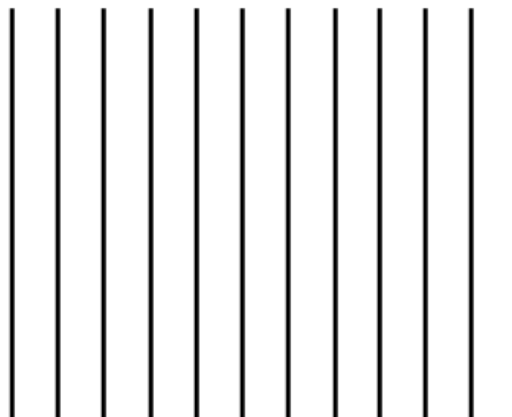
Darbības pamatprincipi

Taisnas trajektorijas režīms palīdz operatoram, braucot pa taisniem, paralēliem maršrutiem. Vispirms iestatiet 0 trajektoriju (atskaites maršruts), izmantojot vienu no vairākām opcijām. Kad 0 trajektorija (atskaites maršruts) ir noteikta, laukam tiek ģenerēti visi braucieni. Ģenerētos braucienus var lietot, lai darbotos ar manuālo vadību vai AutoTrac. Katrs brauciens tiek ģenerēts no sākotnējā brauciena, lai nodrošinātu, ka stūrēšanas kļūdas neizveidosies pa visu lauku.

Braucieni ir sākotnējā brauciena identiskas kopijas.

PIEZĪME: Termins "Vadības trajektorija" un "AB līnija" ir savstarpēji aizvietojami. 0 trajektorija ir operatora noteikta trajektorija un atskaites punkts, kurš ir par pamatu visiem paralēlajiem braucieniem uz lauka.

Attālums starp paralēlajiem braucieniem ir iestatījuma vednī ievadītā trajektoriju atstarpe.



PC9508 —JUN—24OCT06

BA31779,0000233 -25-21JUL11-1/1

Veidot jaunu taisnu trajektoriju

Ir vairākas metodes 0 trajektorijas noteikšanai:

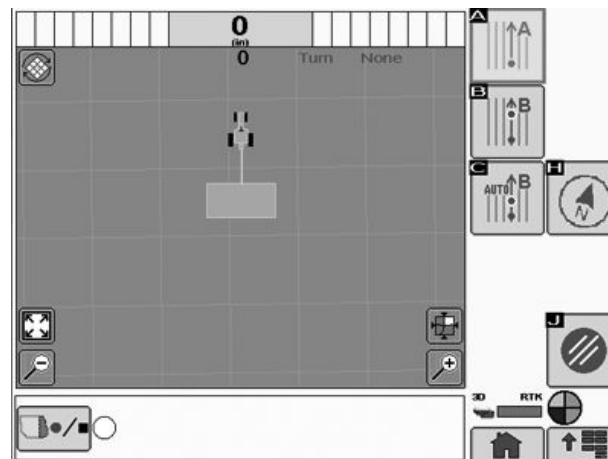
- A + B — nosaka 0 trajektoriju, braucot ar transportlīdzekli.
- A + Auto B — nosaka 0 trajektoriju, braucot ar transportlīdzekli.
- A + kurss — nosaka 0 trajektoriju, braucot ar transportlīdzekli uz punktu A un ievadot iepriekš noteiktu kursa vērtību.
- Platums/Garums — nosaka 0 trajektoriju ievadot iepriekš noteiktu platuma un garuma vērtības A un B punktiem.

- Platums/Garums + Kurss — nosaka 0 trajektoriju, ievadot iepriekš noteiktu platuma un garuma vērtību punktam A un ievada iepriekš noteiktu trajektorijas vērtību.

PIEZĪME: 0 trajektorija var tikt noteikta darbībā (piem. stādīšana), bet daži izvēles taustiņi nav pieejami, kamēr tā tiek veidota.

BA31779,0000227 -25-13JUL11-1/1

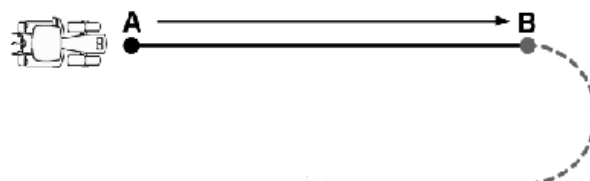
A+B, A+Auto B un A+Kurss metodes



PC10857XT —UN—16JUN10

Kurss

PC10857MT —UN—23APR09



BA31779,0000228 -25-14JUL11-1/4

1. Izvēlieties TAISNAS TRAJEKTORIJAS režīmu un izvēlieties vai veidojiet trajektorijas nosaukumu iestatīšanas vedņa pēdējā lapā (IESTATĪT VADĪBAS TRAJEKTORIJU).

PC13868 —UN—14JUL11

PIEZĪME: Lapa arī ir pieejama ar izvēles taustiņu Ātri mainīt vadību.

GreenStar galvenā lapa -> Ātra vadības maiņa

2. Brauciet uz vēlamu vietu laukā, lai veidotu punktu A.



GreenStar galvenā lapa

PC10857JJ —UN—13APR09



Ātri mainīt vadību

BA31779,0000228 -25-14JUL11-2/4

3. Izvēlieties IESTATĪT izvēles taustiņu A.

PC10857MU —UN—23APR09



Iestatiet izvēles taustiņu A

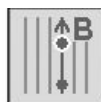
Turpinājums nākamajā lappusē

BA31779,0000228 -25-14JUL11-3/4

4. Nosakiet punktu B, izmantojot vienu no trīs opcijām:

- Lai manuāli iestatītu punktu B, brauciet uz vēlamā vietu laukā, veidojot punktu B, un izvēlieties iestatīt B. Minimālais attālums ir 3 m (10 pēdas). Ir ieteicams iestatīt B punktu tālu lauka galā, lai noteiktu vēlamā kursu.
- Lai automātiski iestatītu punktu B, jebkurā laikā izvēlieties iestatīt B automātiski. B punkts tiks automātiski izveidots, kad transportlīdzeklis nobrauks 15 m (45 ft) prom no punkta A. Pēc šīs metodes punktu B aprēķina no pēdējiem pieciem datu punktiem, kas tiek ņemti no nobrauktajiem 15 m (45 ft) un veido vispiemērotāko līniju caur šiem punktiem, nosakot kursu.
- Lai iestatītu punktu B, ievadot kursa virzienā, izvēlieties izvēles taustiņu Iestatīt kursu. Ievadiet vēlamā kursa līniju ar ciparu klaviatūru un saglabājiēt vērtību, izvēloties Apstiprināt. 0.000 norāda ziemeļus, 90.000 austrumus, 180.000 dienvidus, un 270.000 rietumus. Tagad 0 trajektorija ir noteikta, un paralēlās trajektorijas tiek izveidotas automātiski. GreenStar sistēma tagad ir darbam iestatīta.

PC10857MV —UN—23APR09

*Iestatiet izvēles taustiņu B*

PC10857MW —UN—23APR09

*Automātiski iestatīt B*

PC10857MX —UN—23APR09

*Izvēles taustiņš Kurss*

Lai atceltu iestatīšanu jebkurā laikā un atgrieztos Vadības iestatīšanas lapā, izvēlieties Atcelt.

BA31779,0000228 -25-14JUL11-4/4

GS3 CommandCenter — adaptīvas līknes

Darbības pamatprincipi

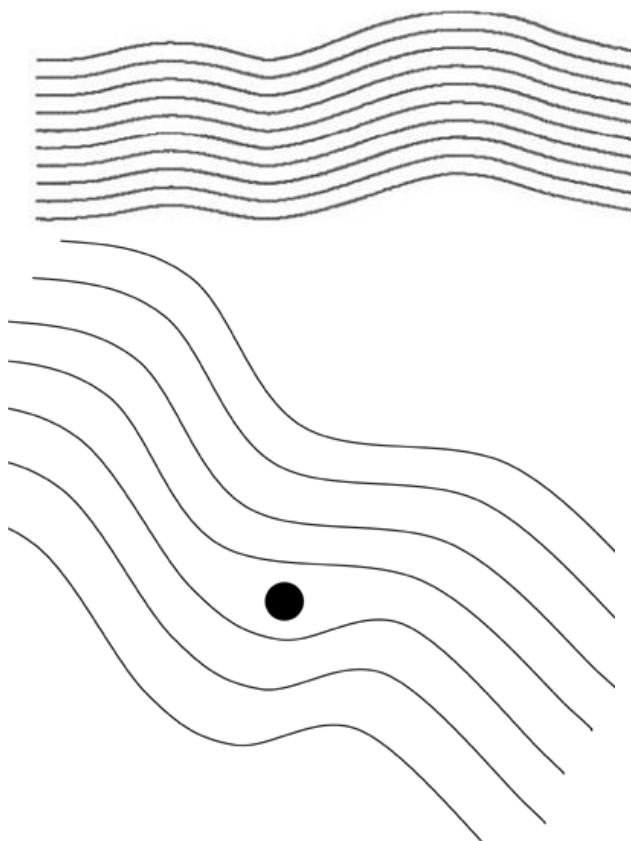
Adaptīvas līknes režīms ļauj operatoram ierakstīt manuāli izbrauktu liektas trajektorijas maršrutu. Kad pirmais liektas trajektorijas brauciens ir ierakstīts un mašīna tiek apgriezta, vadītājs var aktivizēt Parallel Track vai AutoTrac, tiklīdz parādās izveidotais maršruts. Transportlīdzeklis tiks vadīts pa sekojošiem braucieniem, pamatojoties uz iepriekš ierakstītiem braucieniem. Katrs brauciens tiek ģenerēts saskaņā ar sākotnējo braucienu, lai nodrošinātu, ka stūrēšanas kļūdas neizveidosies pa visu lauku. Braucieni nav sākotnējā brauciena identiskas kopijas. Brauciena izliekums mainās, lai saglabātu savstarpējo braucienus atšķirību. Kad nepieciešams, operators var mainīt līknes trajektorijas maršrutu jebkurā lauka vietā, vienkārši nobraucot mašīnu no izveidotā maršruta.

PIEZĪME: Izlaist braucienu adaptīvas līknes režīmā nav iespējams.

Maršruta izliekums mainās, kad sekojošie maršruti kļūst vairāk izliekti vai ieliekti.

Adaptīvas līknes trajektorijas režīms ļauj operatoram braukt un tikt vadītam pa dažādiem lauka maršrutiem.

PC9028 —UN—16APR06



PC9029 —UN—17APR06

BA31779,0000234 -25-21JUL11-1/1

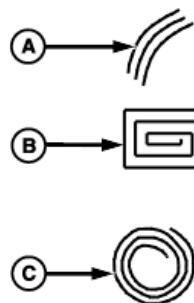
Vadības veidi

Šī visu līnijas segmentu pārmeklēšanas metode ļauj vadītājam vadīt mašīnu un virzīties pa lauku dažādos veidos:

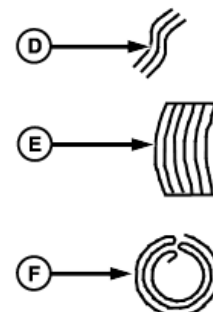
- Vienkārša līkne
- S-veida līkne
- Rāmja veida
- Brauciena trajektorija
- Spirālveida
- Riņķis

Trajektorijas nobīdes darbība

Lietojot liektu trajektoriju, nav ieteicams izmantot trajektorijas nobīdi. Lietojot liektu trajektoriju, nav ieteicams izmantot trajektorijas nobīdi. Trajektorijas nobīde nekompensēs raksturīgo GPS novirzi liektas trajektorijas režīmā.



A—Vienkārša līkne
B—Rāmja veida
C—Spirālveida



D—S-veida līkne
E—Brauciena trajektorija
F—Riņķis

PC9032 —UN—17APR06

BA31779,0000235 -25-21JUL11-1/1

Veidot jaunu adaptīvas līknes trajektoriju

PIEZĪME: Iestatījumi Klienta, Saimniecība un Lauks nav nepieciešami Adaptīvas līknes trajektorijas darbībām, bet saglabāt var tikai vienu globālo adaptīvas līknes trajektoriju.

1. Izvēlieties ADAPTĪVAS LĪKNES TRAJEKTORIJAS režīmu pēdējā lapā iestatīšanas vednī (IESTATĪT VADĪBAS TRAJEKTORIJU).

PIEZĪME: Lapa arī ir pieejama ar izvēles taustiņu **Ātri mainīt vadību**.

2. Brauciet uz vēlamu vietu laukā, lai uzsāktu trajektoriju.

PC13868 —UN—14JUL11



GreenStar galvenā lapa

PC10857JJ —UN—13APR09



Ātri mainīt vadību

PC10857ND —UN—27APR09



Sākt ierakstīšanu

Turpinājums nākamajā lappusē

BA31779,0000229 -25-14JUL11-1/2

3. Sāciet ierakstīšanu.

PIEZĪME: Izvēles taustiņš *Adaptīvas līknes ierakstīšana* tiek atspējots, kad atkārtšanas režīms ir **IESLĒGTS**. Kad tiek ierakstīts jauns maršruts (piem. stādīšana), atkārtšanas režīmam ir jābūt atbloķētam (**IZSLĒGTS**). Kad vada pa esošiem maršrutiem (piem. miglošana, ražas novākšana), atkārtšanas režīma taustiņu ir jāatzīmē (**IESLĒGTS**). Atkārtšanas režīms ir **IZSLĒGTS** pēc noklusējuma.

Lai sāktu ierakstīšanu manuāli, izvēlieties izvēles taustiņu **Sākt adaptīvas līknes ierakstīšanu**. Pēc taustiņa izvēles šis izvēles taustiņš tiks aizvietots ar šādiem izvēles taustiņiem:

- **Pauzēt ierakstīšanu**
- **Pārtraukt ierakstīšanu**
- **Atcelt**

PIEZĪME: Ierakstīšanu nepieciešams izslēgt tikai tad, ja mašīnu izbrauc ārā no parastā lauka maršruta (piem., uzpildīt miglotāju, stādītāju) vai, ja klients negrib ierakstīt pagriezienus lauka galos.

Līknes iestatījumi — ierakstīšana var ierosināt, pamatojoties uz AutoTrac vai pārklājumu un izvēloties šīs opcijas Vadības iestatījumos

4. Veiciet sākotnējo braucienu. Zila vadības trajektorija parādīsies uz kartes.

PIEZĪME: Kad braucat taisni, ierakstītais maršruts var neparādīties tieši aiz mašīnas ikonas uz displeja. Maršruts parādīsies, kad mašīna tiek apgriezta.

Balta izgaismota navigācijas līnija NEPARĀDĪSIES, līdz brauciens tiek pabeigts un mašīna tiek apgriezta. Kad mašīna tiek apgriezta, sistēma nosaka maršrutu, pa kuru vadīt. Sistēma atrod līnijas segmentu, kas ir paralēls un ir no 1/2 līdz 1–1/2 trajektoriju atstarpēm. Parādīsies prognozētais maršruts, no kura vadītājs var sākt navigāciju. Brauciet ar mašīnu pa vēlamo maršrutu.

- Vadiet transportlīdzekli līdz pirmā brauciena galam un gaidiet, līdz tiks ģenerēta līnija nākošajam braucienam. Tas var prasīt dažas sekundes, kamēr parādās navigācijas līnija.
- Kad baltā navigācijas līnija paredzētajam braucienam parādās, nospiediet turpināšanas slēdzi (AutoTrac

PC10857NE —UN—27APR09



Pauzēt ierakstīšanu

PC10857NF —UN—27APR09



Pārtraukt ierakstīšanu

PC13868 —UN—14JUL11



GreenStar galvenā lapa

PC10857JF —UN—13APR09



Iestatījumi

PC10857NG —UN—27APR09



Vadības iestatījumi

tikai) mašīnai, un mašīna automātiski stūrēs uz šo braucienu. Manuālā vadībā vadiet pa balti izgaismoto navigācijas līniju.

7. Izvēlieties Apstādināt ierakstīšanu, kad lauks ir pabeigts.

SVARĪGI: PĀRTRAUCIET ierakstīšanu, pirms ievadiet nākošo lauku. Adaptīvas līknes datu dzēšana no pēdējā lauka, pirms adaptīvas līknes ierakstīšanas nākošajam laukam, var radīt kļūdu.

PIEZĪME: Saglabātie adaptīvās līknes trajektorijas dati tiek pievienoti izvēlētajam Klientam, Saimniecībai, Lauka nosaukumam. Tie tiek saglabāti displeja iekšējā atmiņā, kamēr to lietotājs notīra, un var tikt pārraidīti no viena displeja uz otru.

BA31779,0000229 -25-14JUL11-2/2

Taisna maršruta ierakstīšana vai vadīšana apkārt šķēršļiem

1. Sākt ierakstīšanu
2. Izvēlieties Apturēt ierakstīšanu, lai īslaicīgi apstādinātu transportlīdzekļa maršruta ierakstu.
3. Izvēlieties ierakstīšanu, lai atsāktu adaptīvās līknes ierakstīšanu.

Attālums starp vietu, kur ierakstīšana bija uz PAUZE IESLĒGTA un TURPINĀTA, tiks savienotas ar taisnu līniju. Tas var noderēt, kad ir garš, taisns maršruta gabals vai apbraucot šķēršļus.

PIEZĪME: Garākais savienošais segments (līnijas segments, kas veidojas starp PAUZE IESLĒGTA un PAUZE IZSLĒGTA), ko var radīt, ir attālums 0,8 km (0.5 miles) (2640 ft). Garākai distancei līnijas segmenti netiks savienoti, rezultātā maršrutā būs pārrāvums.

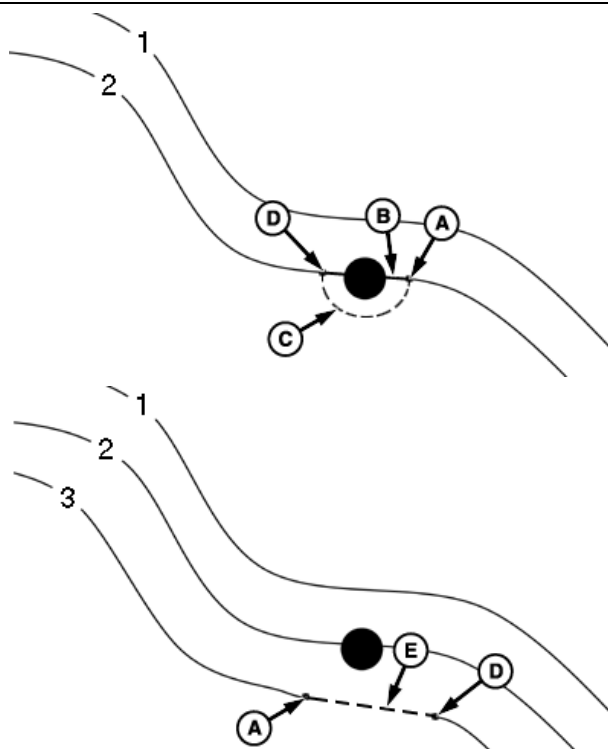
A—Ierakstīšanā PAUZE IESLĒGTA

B—Tiek ģenerēts savienošais segments, lai savienotu divus punktus

C—Kamēr pauze ieslēgta, traktora maršruts netiek ierakstīts

D—Ierakstīšana PAUZE atcelta

E—Maršruts tiek ierakstīts kā taisna līnija starp punktiem A un D



PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

BA31779,000022A -25-13JUL11-1/1

Rindu meklētājs

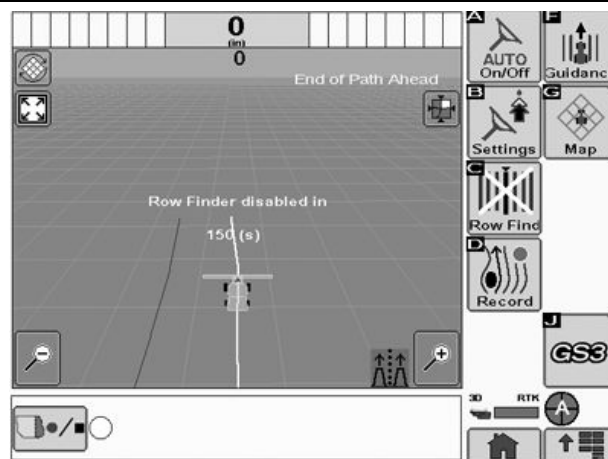
Rindu meklētāju var izmantot strādājot adaptīvajās līknēs un atrodot rindu kas ir divu vai vairāku trajektoriju attālumā. Kad tuvojas lauka mala adaptīvajās līknes režīmā atlasiet pogu IESPĒJOT RINDU MEKLĒTĀJU. Tas ierakstīs transportlīdzekļa pozīciju un kursu.

PIEZĪME: Ierakstītā pozīcija un kurss tiks izmesti, ja AutoTrac netiek atspējots 3 minūtēs pirmajā RINDU MEKLĒTĀJA pogas IESPĒJOŠANAS laikā

Pārliecinieties ka rindas galā ierakstīšana ir izslēgta. Displejs projicēs paralēlas rindas.

Lauka malā veiciet pagriezienu pret vēlamo rindu. Iebrauciet rindā un atlasiet pogu ATSPĒJOT RINDU MEKLĒTĀJU. Tas sistēmu atgriezīs atpakaļ Adaptīvās līknes režīmā.

Pirms sākt ražas novākšanu pārliecinieties ka ierakstīšana ir atslēgta. **Nospiediet pogu Atsākt.** Tad AutoTrac vadīs kombainu pa rindu un tiks ierakstīta jauna trajektorija.



PC13966 —UN—03AUG11

BA31779,000024D -25-03AUG11-1/1

Darbības pamatprincipi

AB līknes režīms ļauj operatoram braukt liektus, paralēlus braucienus, kuriem ir beigu punkts jebkurā no lauka galiem. Vadības trajektorija būs paralēla trajektorijai jebkurā virzienā un tiks ģenerēta, balstoties uz sākotnējo trajektoriju, lai nodrošinātu, ka stūrēšanas kļūdas neizveidosies pa visu lauku.

0 trajektorija ir atskaites trajektorija, kura ir pamats sekojošiem liektas trajektorijas braucieniem uz lauka. Ja AB līkne vienreiz ir izveidota (0 trajektorija), tiks ģenerētas 4 trajektorijas. Sistēma turpinās ģenerēt papildu braucienus, kad transportlīdzeklis brauks pēdējo uz ekrāna redzamo braucienu.

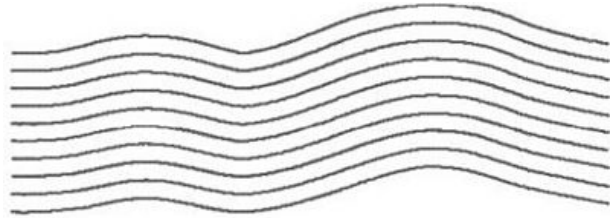
PIEZĪME: AB līknes režīmā ir iespējams izlaist braucienu.

AB liekta maršruta informācijas ģenerēšana —

Kad sistēma ģenerē sākotnējos braucienus pēc 0 trajektorijas ierakstīšanas vai kad tiek ģenerēti papildu braucieni, perspektīvas skatā parādīsies teksts "AB līknes ģenerēšana". Šajā laikā jūs nevarēsiet sekot ne pa vienu no maršrutiem.

AB līknes ģenerēšanas ierobežojumi — Sākotnēji ierakstītajai AB līknei jābūt vismaz 10 pēdu garai, lai AB līkne būtu derīga vadības lietošanai. Mašīnai jābūt 400 metru (0.25 miles) robežās no vietas, kur 0 trajektorija tika

PC9028 —UN—16APR06



ierakstīta sistēmā, lai sāktu ģenerēt liektas trajektorijas maršrutus. Ja transportlīdzeklis atrodas galējās robežās, var būt nepieciešamas vairākas minūtes, lai ģenerētu maršrutu, kas parādās uz ekrāna. Šajā laikā "AB līknes ģenerēšana" parādīsies uz ekrāna.

Vairākas AB līknes laukā — Laukam var būt vairāki AB liektas trajektorijas maršruti. Katru AB līkni laukam nepieciešams ierakstīt un piešķirt unikālu nosaukumu.

Trajektoriju numerācija — Trajektorijas tiek numurētas, lai būtu iespējams izlaist braucienu un palīdzēt atrast braucienus. Virziena apzīmējums (Z, D, A vai R) tiek definēts pēc kursa, kas noteikts starp pirmo un beidzamo līknes punktu.

Maršruta izliekums mainās, kad sekojošie maršruti kļūst vairāk izliekti vai ieliekti.

BA31779,0000236 -25-21JUL11-1/1

Veidot jaunu AB līknes trajektoriju

Veiciet sekojošu procedūru, lai iestatītu pirmo AB līkni (0 trajektorija), kura ir pamats sekojošiem liektas trajektorijas braucieniem uz lauka.

PIEZĪME: Vienam laukam var ierakstīt vairākas AB līknes. Tās vajadzēs nosaukt un ierakstīt atsevišķi.

1. Izvēlieties AB LĪKNES TRAJEKTORIJAS režīmu un izvēlieties vai veidojiet trajektorijas nosaukumu iestatīšanas vedņa pēdējā lapā (IESTATĪT VADĪBAS TRAJEKTORIJU).

PIEZĪME: Lapa arī ir pieejama ar izvēles taustiņu Ātri mainīt vadību.

2. Brauciet uz vēlamu vietu laukā, lai uzsāktu 0 trajektoriju.
3. Izvēlieties izvēles taustiņu Sāciet AB līknes ierakstīšanu. Pēc taustiņa izvēles šis izvēles taustiņš tiks aizvietots ar šādiem izvēles taustiņiem:
 - Pāuzēt ierakstīšanu
 - Pārtraukt ierakstīšanu
 - Atcelt.
4. Veiciet sākotnējo braucienu. Zila vadības trajektorija parādīsies uz kartes.

PC13868 —UN—14JUL11



GreenStar galvenā lapa

PC10857JJ —UN—13APR09



Ātri mainīt vadību

PIEZĪME: Kad braucat taisni, ierakstītais maršruts var neparādīties tieši aiz mašīnas ikonas uz displeja. Maršruts parādīsies, kad mašīna tiek apgriezta.

5. Brauciena galā nospiediet Apstādināt ierakstīšanu, un trajektorija tiks saglabāta atmiņā.

PIEZĪME: Ja ierakstīšanas laikā zūd GPS signāls, ierakstīšana apstājas, un AB līkne, kas tika ierakstīta līdz tam punktam, tiks saglabāta. Ja AB līkne nav tā, kas operatoram ir paredzēta, to var dzēst, lietojot taustiņu Dzēst trajektoriju uz IESTATĪT VADĪBAS TRAJEKTORIJU lapas IESTATĪŠANAS VEDNĪ.

BA31779,000022B -25-14JUL11-1/1

Taisna maršruta ierakstīšana vai vadīšana apkārt šķēršļiem

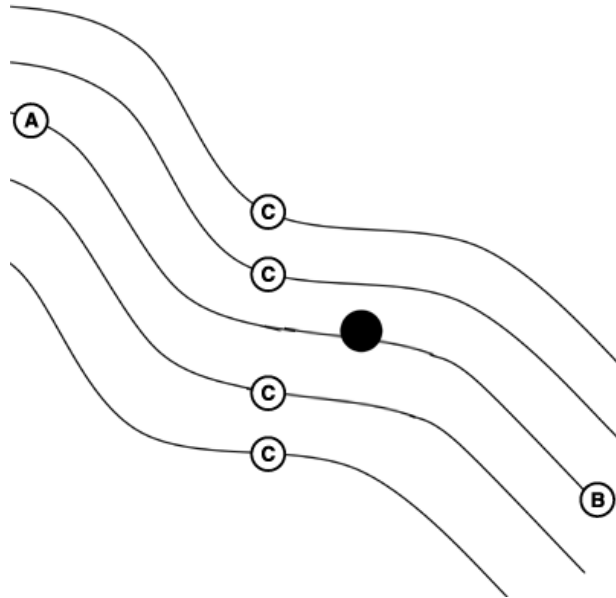
1. Sākt AB līknes ierakstīšanu
2. Izvēlieties Apturēt ierakstīšanu, lai īslaicīgi apstādinātu transportlīdzekļa maršruta ierakstu.
3. Izvēlieties AB līknes ierakstīšana, lai turpinātu AB līknes ierakstīšanu.

Attālums starp vietu, kur ierakstīšana bija uz PAUZE IESLĒGTA un TURPINĀTA, tiks savienotas ar taisnu līniju. Tas var noderēt, kad ir garš, taisns maršruta gabals vai apbraucot šķēršļus.

PIEZĪME: Garākais savienošais segments (līnijas segments, kas veidojas starp PAUZE IESLĒGTA un PAUZE IZSLĒGTA), ko var radīt, ir attālums 0,8 km (0.5 miles) (2640 ft). Garākai distancei līnijas segmenti netiks savienoti, rezultātā maršrutā būs pārrāvums.

A—Apstāšanās pirms šķēršļa
B—Turpināšana pēc šķēršļa

C—Maršruts, kas ģenerēts no
0 trajektorijas



PC9030C—UN—27OCT06

BA31779,000022C -25-13JUL11-1/1

Darbības pamatprincipi

Riņķa trajektorija palīdz operatoram braukt koncentriskus riņķus uz lauka ar centrālā punkta irigācijas sistēmu. Operators var izveidot sākuma riņķi, izmantojot daudzas no dažādām metodēm. Kad sākotnējais riņķis ir definēts, tiek izveidoti visi turpmākie riņķi laukā.

Riņķa trajektorijas režīms ir pieejams manuālā vadībā; tomēr, AutoTrac Riņķa trajektorijas režīmam ir

nepieciešami abi AutoTrac un Pivot Pro aktivizēšana. Pivot Pro aktivizēšana ir pieejama tikai Ziemeļamerikai.

Riņķa centra ģeogrāfiskā garuma un platuma koordinātes tiek saglabātas un saistītas ar lauka nosaukumu. Ja lauks nav izvēlēts, kad riņķa centrs ir definēts, globālais riņķa centrs tiks saglabāts. Riņķu centrus var atsaukt no atmiņas turpmākai lietošanai.

BA31779,0000237 -25-21JUL11-1/1

Veidot jaunu riņķa trajektoriju

Riņķa trajektorija tik veidota, definējot riņķa centru punktu. Riņķa centra punkta definēšanai ir divas metodes:

Vispirms izvēlieties RIŅĶA TRAJEKTORIJAS režīmu un izvēlieties vai veidojiet Trajektorijas nosaukumu Iestatīšanas vedņa pēdējā lapā (IESTATĪT VADĪBAS TRAJEKTORIJU).

PIEZĪME: Lapa arī ir pieejama ar izvēles taustiņu Ātri mainīt vadību.

PC13868 —UN—14JUL11



GreenStar galvenā lapa

PC10857JJ —UN—13APR09



BA31779,000022D -25-14JUL11-1/1

Riņķa braukšanas metode

- Braukt riņķus — Izveidojiet riņķa trajektoriju, braucot apmēram 10 procentus no nepieciešamā riņķa. Ieteicams izbraukt visu riņķi, lai iegūtu optimālu riņķa centra aprēķinu un augstākas precizitātes trajektoriju.
- Platums/Garums — Iestata riņķa trajektorijas vidus punktu noteiktā platumā un garumā, kuru noteicis lietotājs.

1. Brauciet līdz vēlamajai vietai laukā, kur jāizbrauc riņķveida brauciens.

2. Izvēlieties sākt riņķa ierakstīšanu.
3. Brauciet vēlamo riņķa braucienu.
4. Izvēlieties beigt riņķa ierakstīšanu. Riņķa trajektorija tiek veidota automātiski ar Iestatīšanas vednī noteikto Trajektoriju atstarpi.

PIEZĪME: Taustiņš Pārtraukt riņķa ierakstīšanu parādīsies, kad pietiekami daudz no riņķa ir nobraukts, lai aprēķinātu centra punktu.

BA31779,000022E -25-13JUL11-1/1

Platuma / Garuma metode

1. Izvēlieties centra punkta ģeogrāfisko platumu un garumu.
2. Riņķa centram ievadiet nepieciešamās ģeogrāfiskā platuma un garuma vērtības decimālās daļās. Iepriekšējās ar lauku saistītās ģeogrāfiskā platuma un garuma vērtības parādās, kad ievadīšanas ekrāns tiek parādīts pirmo reizi.

3. Saglabājiēt vērtības, izvēloties Akceptēt. Riņķa trajektorija tiek veidota automātiski ar Iestatīšanas vednī noteikto Trajektoriju atstarpi.

PIEZĪME: Transportlīdzekli var būt nepieciešams nostādīt uz augstākās vietas trajektorijas centra asī vai lietot trajektorijas pārslēgšanu uz centru, lai izlīdzinātu transportlīdzekli ar trajektorijām.

BA31779,000022F -25-13JUL11-1/1

112116
PN=38

Rindu sensoru tīrīšana

Rindu sensoru tīrīšana

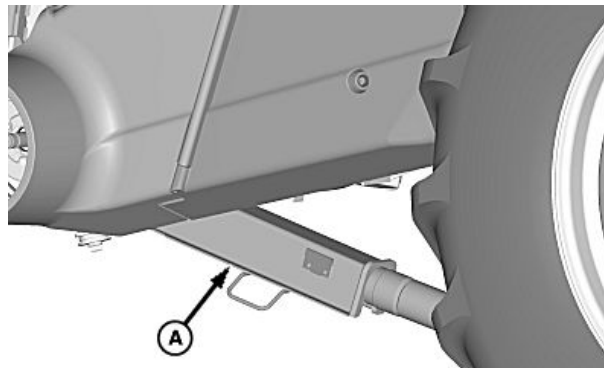
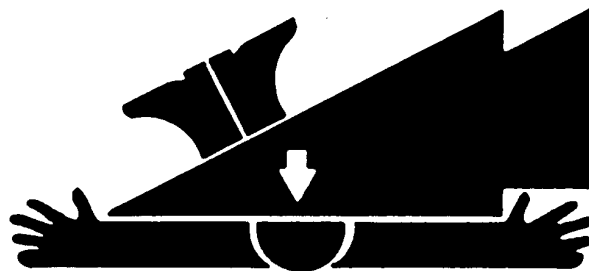
⚠ UZMANĪBU: APTURIET dzinēju, ieslēdziet stāvbremzi un izņemiet aizdedzes atslēgu.

Paceliet hederi un nolaidiet drošības aizturi (A) uz hidrauliskā cilindra kāta.

Rindas sensors būtu jāpārbauda katru dienu, lai noskaidrotu, vai tas ir jātīra. Materiāls, kas uzkrājas ap sensoriem, var kavēt brīvu kustību un negatīvi ietekmēt veikspēju. Lai notīrītu rindu sensorus, notīrot netīrumus no sensoriem un vietu ap tiem. Pārbaudiet, vai sensoru kustību neierobežo šķēršļi.

Katru gadu pārbaudiet, vai nav pārmērīgi nodilušas sensoru bukses un vārpstas. Ja nepieciešams, nomainiet.

A—Drošības aizturis



KR43067,00000B3 -25-11NOV08-1/1

TS696 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

Tehniskie dati

EK atbilstības deklarācija

Deere & Company
Moline, Ilinoisa, ASV

Tālāk norādītā persona deklarē, ka

Produkts: AutoTrac™ RowSense™

atbilst visiem turpmāk minēto direktīvu attiecīgajiem noteikumiem un būtiskajām prasībām:

Direktīva	Numurs	Sertificēšanas metode
Elektromagnētiskās saderības direktīva	2004/108/EK	Pašsertifikācija saskaņā ar direktīvas II pielikumu

Tās personas vārds, uzvārds un adrese Eiropas Kopienā, kura ir pilnvarota izstrādāt tehnisko dokumentāciju:

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

Deklarēšanas vieta: Kaiserslautern, Vācija

Deklarēšanas datums: 2011. gada 29. jūlijs

Izgatavošanas vieta: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09

Vārds, uzvārds: Aaron Senneff

Nosaukums: Engineering Manager, John Deere Intelligent
Solutions Group



BA31779,000024E -25-05AUG11-1/1

Alfabētiskais satura rādītājs

Lappuse		Lappuse	
A		Kurss	
AB līknes		Taisna trajektorija	35-2
Esošās AB līknes nolaižamā Izvēlne	45-2	M	
Poga Ierakstīt/Apturēt	45-2	Manuāla ierakstīšana	
Poga Jauns	45-2	Adaptīvas līknes	40-2
Poga Noņemt	45-2	N	
Poga Pauze	45-2	Nobīdes vērtība	15-1
Poga Segmentu skaits	45-2	Nolaižamā izvēlne Esošā 0 trajektorija	
Punkts A garums	45-2	Taisna trajektorija	35-2
Punkts A platums	45-2	Nolaižamā izvēlne Esošais riņķis	
Taustiņš Trajektorijas atstarpe	45-2	Riņķveida trajektorija	50-2
Adaptīvas līknes		Nolaižamā izvēlne Metode	
AutoTrac režīms	40-2	Riņķveida trajektorija	50-2
Dokumentācijas režīms	40-2	Taisna trajektorija	35-2
Manuāla ierakstīšana	40-2	Novirzes	
Aktivizēšana	15-1	Rindu vadība	20-2, 25-2
Atlikšanas laiks	10-1	P	
Atspējojiet Rindu meklētāju	40-3, 60-4	Pagrieziena lauka malā	30-2
AutoTrac režīms		Poga Atsākt	
Adaptīvas līknes	40-2	2. poga	10-1
D		3. poga	10-1
Daudzfunkciju svira	10-1	Iestatīšana	10-1
Diagnostika	75-1	Režīms iebraukšanai rindā	10-1
Dokumentācijas režīms		Rindu vadības režīms	10-1
Adaptīvas līknes	40-2	E	
E		Poga Ierakstīt/Apturēt	
Esošās AB līknes nolaižamā Izvēlne		AB līknes	45-2
AB līknes	45-2	Poga Iestatīt A	
G		Taisna trajektorija	35-2
GPS		Poga Iestatīt B	
Rindu sensors	30-1	Taisna trajektorija	35-2
Graudu dalītāji	20-2, 25-2	Poga Jauns	
I		AB līknes	45-2
Iespējojiet Rindu meklētāju	40-3, 60-4	Riņķveida trajektorija	50-2
Iestatīšana		Taisna trajektorija	35-2
Poga Atsākt	10-1	Poga Noņemt	
Taisna trajektorija	35-2	AB līknes	45-2
Ievietotas		Riņķveida trajektorija	50-2
Rindu sensors	30-1	Taisna trajektorija	35-2
Ikona		Poga Pauze	
Rindu sensors	30-1	AB līknes	45-2
K		Poga Segmentu skaits	
Kalibrēšana		AB līknes	45-2
Diagnostika	75-1	Prasības	15-1
Rindu sensors	20-3, 25-1	Problēmu novēršana	
		Diagnostikas ekrāns	75-1
		Punkts A garums	
		AB līknes	45-2
		Riņķveida trajektorija	50-2
		Taisna trajektorija	35-2

Turpinājums nākamajā lappusē

	Lappuse		Lappuse
Punkts A platums		Nolaižamā izvēlne Esošā 0 trajektorija	35-2
AB līknes	45-2	Nolaižamā izvēlne Metode	35-2
Riņķveida trajektorija	50-2	Poga Iestatīt A	35-2
Taisna trajektorija	35-2	Poga Iestatīt B	35-2
		Poga Jauns	35-2
R		Poga Noņemt	35-2
Režīms iebraukšanai rindā		Punkts A garums	35-2
Poga Atsākt	10-1	Punkts A platums	35-2
Rindas izlaišana	35-3	Taustiņš Trajektorijas atstarpe	35-2
Rindu meklētājs		Taustiņš Trajektorijas atstarpe	
Atspējot	40-3, 60-4	AB līknes	45-2
Iespējot	40-3, 60-4	Riņķveida trajektorija	50-2
Rindu noteikšana	20-2, 25-2	Taisna trajektorija	35-2
Rindu sensora signāla zaudēšana	35-3	Tehniskā apkope	
Rindu sensors		Rindu sensoru tīrīšana	80-1
Atlikšanas laiks	10-1	Tīrīšana	
Darbības ar GPS	30-1	Rindu sensors	80-1
Ievietotas	30-1		
Ikona	30-1	Z	
Kalibrēšana	20-3, 25-1	Zaudēts signāls	
Poga Statuss	10-1	Rindu sensors	30-1
Rindas izlaišana	35-3		
Spriegumi	20-3, 25-1		
Stublāju izlīdzinājums	20-2, 25-2		
Tīrīšana	80-1		
Zaudēts signāls	30-1		
Rindu vadība			
Diagnostika	75-1		
Nobīdes iestatīšana	20-2, 25-2		
Savietošana	20-2, 25-2		
Rindu vadības režīms			
Poga Atsākt	10-1		
Riņķveida trajektorija			
Nolaižamā izvēlne Esošais riņķis	50-2		
Nolaižamā izvēlne Metode	50-2		
Poga Jauns	50-2		
Poga Noņemt	50-2		
Punkts A garums	50-2		
Punkts A platums	50-2		
Taustiņš Trajektorijas atstarpe	50-2		
S			
Savietojamība	15-1		
Savietošana			
Rindu vadība	20-2, 25-2		
Sensora statuss iespējots/atspējots	10-1		
Sistēmas iespējošana	10-1		
Spriegumi			
Rindu sensors	20-3, 25-1		
SSU	10-1		
Stublāju izlīdzinājums			
Rindu sensors	20-2, 25-2		
T			
Taisna trajektorija			
Kurss	35-2		

Pieejamas John Deere publikācijas par apkopi

Tehniskā informācija

Tehniskā informācija iegūstama no John Deere. Dažas no šīm informācijām ir pieejamas elektroniskos medijos, tādos, kā CD-ROM diski, un izdrukātā formā. Šeit ir vairāki veidi, kā to pasūtīt. Sazinieties ar John Deere dīleri. Zvaniet **1-800-522-7448** lai pasūtītu lietojot kredītkarti. Meklējiet online no <http://www.JohnDeere.com>. Lūdzu, norādiet modeļa numuru, sērijas numuru un produkta nosaukumu.

Pieejamajā informācijā ietilpst:

- **DETAĻU KATALOGU** saraksts, kas vajadzīgas mašīnas servisam, ar ilustrācijām, kas palīdz atrast konkrēto detaļu. To var lietot arī demontāžai un montāžai.
- **LIETOŠANAS INSTRUKCIJAS** nodrošina drošu, operatīvu, apkopes un servisa informāciju. Šīs instrukcijas un drošības uzlīmes uz mašīnām ir pieejamas arī citās valodās.
- **LIETOŠANAS INSTRUKCIJAS VIDEO** rādīšana nodrošina drošu, operatīvu, apkopes un servisa informāciju. Šī informācija ir pieejama daudzās valodās un formātos.
- **TEHNISKĀ INSTRUKCIJA** sniedz servisa informāciju par jūsu mašīnu. Ieskaitot specifikācijas, ilustrācijas demontāžas un montāžas procedūrām, hidrauliskās eļļas plūsmas diagrammas, un vadojumu diagrammas. Dažiem produktiem ir atsevišķas instrukcijas remonta un diagnostikas informācijai. Daži komponenti, tādi kā motors, ir apgādāti ar separātu komponentu tehniskām instrukcijām
- **GALVENĀS INSTRUKCIJAS** detalizē galveno informāciju, kas saņemta no izgatavotāja:
 - Agricultural Primer sērija nosedz tehnoloģiju fermām un rančo, galvenajiem subjektiem, kā kompjūteri, Internets, un precīzo lauksaimniecību.
 - Farm Business Management sērija atspoguļo "real-world" problēmas un dod praktiskus padomus par marketinga, finansiālām un agregātu izvēles jomām.
 - Galvenās servisa instrukcijas parāda, kā remontēt un lietot bezceļa aprīkojumu.
 - Fundamentālo mašīnas operāciju instrukcijas parāda mašīnu parametrus un iestatījumus, kā piemērot mašīnu dažādiem apstākļiem, un kā veikt neparedzētās lauka operācijas.



TS189 —UN—17JAN89



TS191 —UN—02DEC88



TS224 —UN—17JAN89



TS1663 —UN—10OCT97

DX,SERVLIT -25-31JUL03-1/1

John Deere veic jums servisu

PASŪTĪTĀJU APMIERINĀŠANA ir priekš John Deere svarīga.

Jūsu dīleri nodrošina jūs ar apkalpošanu, kvalitatīvām detaļām un servisu:

–Tehniskā apkalpošana un serviss ir atbalsts jūsu aprikojumam.

–Kvalificēti servisa tehniķi un nepieciešamais diagnostikas un remonta instruments nodrošina jūsu iekārtai kvalitatīvu servisu.



TS201 —UN—15APR13

PIRCĒJA APMIERINĀŠANAS PROBLĒMAS RISINĀŠANAS PROCESS

Jūsu John Deere dīlers ir pilnvarots atbalstīt jūsu aprikojumu un risināt radušās problēmas.

1. Ja jūs griežieties pie dīlera, sagatavojiet sekojošu informāciju:

–Mašīnas modelis un produkta identifikācijas numurs

—legādes datums

—Problēmas būtība

2. Apspriediet problēmu ar dīlera servisa menedžeri.

3. Ja nepieciešams, apspriediet problēmu ar dīlera menedžeri un veiciet konsultācijas.

4. Ja jūsu radušos problēmu nevar atrisināt jūsu dīleris, lūdziet viņu saistīties ar John Deere konsultācijai. Jūsu kontakts ar Ag Customer Assistance Center at 1-866-99DEERE (866-993-3373) vai e-mail us at www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2 -25-02APR02-1/1

John Deere tehniskās palīdzības dienests rūpējas, lai varat domāt tikai par darbu.

John Deere tehniskās palīdzības dienests rūpējas, lai varat domāt tikai par darbu.

John Deere tehniskās palīdzības dienests rūpējas, lai varat domāt tikai par darbu.