



AutoTrac RowSense



ПОСІБНИК ОПЕРАТОРА

AutoTrac RowSense

OMPFP21036 ВІДАННЯ F2 (UKRAINIAN)

John Deere Ag Management Solutions
(Цей посібник заміняє OMPFP11679)
PRINTED IN U.S.A.



Впровадження

Передмова

УВАЖНО ПРОЧИТАЙТЕ ЦЮ ІНСТРУКЦІЮ, щоб зрозуміти правильний порядок експлуатації системи. Невиконання цієї вимоги може призвести до отримання травм або пошкодження обладнання. Ця інструкція та попереджувальні символи на вашій машині також можуть бути доступними на інших мовах. (Для замовлення зверніться до свого дилера компанії John Deere.)

ЦЯ ІНСТРУКЦІЯ – невід'ємна частина системи і повинна включатись у комплект для продажу.

ОДИНИЦІ ВИМІРЮВАННЯ в цьому посібнику наведені в метричній системі, а також вказано їх американські еквіваленти. Використовуйте тільки правильні запчастини та кріпильні елементи. Для метричних і дюймових кріпильних елементів необхідно використовувати належні метричні або дюймові гайкові ключі.

ПРАВА ТА ЛІВА СТОРОНИ визначаються, стоячи обличчям у напрямку переміщення машини вперед.

ГАРАНТІЯ надається в рамках програми підтримки John Deere для клієнтів, які здійснюють експлуатацію та технічне обслуговування обладнання, як це описано в цьому посібнику. Умови гарантії на обладнання GreenStar наведені в гарантійному сертифікаті, який ви повинні отримати від вашого дилера.

Компанія John Deere надає гарантійне обслуговування своєї продукції в разі виникнення дефектів протягом гарантійного періоду. В деяких випадках компанія John Deere також надає послуги з польового вдосконалення, часто безкоштовно для клієнта, навіть якщо продукт не покривається гарантією. У разі неналежної експлуатації системи або зміни її початкових заводських технічних характеристик гарантійні зобов'язання скасовуються, а у внесенні поліпшень для роботи в польових умовах може бути відмовлено.

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

Зміст

Сторінка	Сторінка
Заходи безпеки	Дисплей 2600 та 2630 — Круговий маршрут
Зверніть увагу на інформацію про заходи безпеки 5-1	Налаштування кругового маршруту 50-1
Попереджувальні слова — значення 5-1	GS3 CommandCenter - прямий маршрут
Дотримуйтесь інструкцій з техніки безпеки 5-1	Принцип роботи 55-1
Заходи безпеки при виконанні технічного обслуговування 5-2	Створення нового прямого маршруту 55-1
Заходи безпеки при поводженні з електронними компонентами та опорами 5-2	Методи «А + Б», «А + авто Б» і «А + напрямок» 55-2
Правила техніки безпеки під час використання системи навігації 5-3	GS3 CommandCenter — адаптивні криві
Правильне використання ременю безпеки 5-3	Принцип роботи 60-1
Тримайтесь подалі від рухомих частин комбайна 5-3	Шаблони навігації 60-1
Ознайомлення з інструкцією з навігації 5-4	Створення нового адаптивного маршруту 60-2
Кнопка відновлення	Запис прямого маршруту або об'їзд перешкод 60-4
Налаштування кнопки відновлення 10-1	RowFinder 60-4
AutoTrac RowSense	GS3 CommandCenter — криві АБ
Огляд 15-1	Принцип роботи 65-1
Модельний рік 2012 і новіші налаштування та калібрування системи	Створення нового непрямого маршруту АБ 65-1
Налаштування системи AutoTrac RowSense 20-1	Запис прямого маршруту або об'їзд перешкод 65-2
Налаштування зміщення навігації між рядами 20-2	GS3 CommandCenter — Круговий маршрут
Налаштування входження в ряд 20-2	Принцип роботи 70-1
Процедура калібрування датчика ряду 20-3	Створення нового кругового маршруту 70-1
Модельний рік 2011 та старіші налаштування та калібрування системи	Метод «Рух по колу» 70-1
Налаштування системи AutoTrac RowSense 25-1	Метод «Широта/довгота» 70-1
Процедура калібрування датчика ряду 25-1	Діагностика
Налаштування зміщення навігації між рядами 25-2	Діагностичні вікна 75-1
Увімкнення системи	Очищення датчиків рядків
Дисплеї та індикатори 30-1	Очищення датчиків рядків 80-1
Ввімкнення датчиків рядків 30-2	Технічні характеристики
Дисплей 2600 та 2630 — прямий маршрут	Декларація відповідності ЄС 85-1
Прямий маршрут 35-1	
Дисплей 2600 та 2630 — адаптивні криві	
Адаптивні криві 40-1	
Налаштування адаптивних кривих 40-2	
RowFinder 40-3	
Дисплей 2600 та 2630 — криві АБ	
Криві АБ 45-1	

Оригінальних інструкцій. Уся інформація, ілюстрації та технічні вимоги у цьому довіднику, які базуються на новітній інформації, доступні під час публікації. Зберігається право виконувати зміни в будь-який час без попередження.

COPYRIGHT © 2012
John Deere GmbH & Co. KG Mannheim Regional Center
Zentralfunktionen
All rights reserved.

3micm

Заходи безпеки

Зверніть увагу на інформацію про заходи безпеки

Це — попереджувальний символ. Коли ви бачите цей символ на вашій машині або в цій інструкції, пам'ятайте про можливість отримання травми.

Дотримуйтесь рекомендованих правил техніки безпеки та безпечних методів роботи.



T81389—UN—2&JUN13

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

Попереджувальні слова — значення

Попереджувальні слова — НЕБЕЗПЕЧНО, ОБЕРЕЖНО або УВАГА — використовуються з попереджувальними символами. НЕБЕЗПЕЧНО означає найбільш серйозні небезпеки.

Попереджувальні знаки «НЕБЕЗПЕЧНО» або «ОБЕРЕЖНО» розташовані поруч з конкретними джерелами небезпеки. Загальні заходи безпеки вказані на попереджувальних знаках «УВАГА». Слово «УВАГА» також призначене для того, щоб привернути увагу до повідомлень про дотримання правил безпеки в цій інструкції.

⚠ НЕБЕЗПЕЧНО

⚠ ПОПЕРЕДЖЕННЯ

⚠ УВАГА

TS187—UK—29APR17

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

Дотримуйтесь інструкцій з техніки безпеки

Уважно прочитайте всі повідомлення про дотримання правил безпеки в цій інструкції та на попереджувальних знаках на вашій машині. Підтримуйте попереджувальні знаки в гарному стані. Замініть відсутні або пошкоджені попереджувальні знаки. Переконайтеся в тому, що на компонентах нового обладнання та запчастинах є відповідні попереджувальні знаки. Запасні попереджувальні знаки можна придбати у вашого дилера John Deere.

На деталях та компонентах, отриманих від постачальників, може міститися додаткова інформація щодо правил техніки безпеки, яка не вказана в цій інструкції з експлуатації.

Ознайомтеся з правильним порядком експлуатації машини та використання органів управління. Не дозволяйте експлуатувати машину особам, які не пройшли відповідний інструктаж.

Підтримуйте вашу машину у належному справному



TS201—UN—15APR13

стані. Самовільні зміни машини можуть погіршити її функціональні характеристики та/або негативно вплинути на безпеку та строк служби машини.

Якщо у вас виникли питання щодо будь-якої частини цієї інструкції і вам потрібна допомога, зверніться до вашого дилера John Deere.

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

Заходи безпеки при виконанні технічного обслуговування

Вивчіть процедуру технічного обслуговування перед виконанням робіт. Тримайте робочу зону чистою та сухою.

Забороняється змащувати, обслуговувати або регулювати машину під час її руху. Не доторкайтеся руками, ногами та одягом до рухомих деталей. Виведіть із зачеплення всі елементи управління силовим приводом, щоб скинути тиск. Опустіть обладнання на землю. Заглушіть двигун. Вийміть ключ із замка запалювання. Дайте машині охолонути.

Забезпечте надійну опору для всіх елементів машини, які необхідно підняти для виконання технічного обслуговування.

Тримайте всі деталі у справному стані та правильно встановленими. Одразу усуньте всі пошкодження. Замініть зношені або зламані деталі. Видаліть всі накопичення мастила, оливи або забруднень.

На самохідному обладнанні відключіть кабель заземлення акумуляторної батареї (-) перед виконанням регулювань електричної системи або зварювальних робіт на машині.

На причіпних знаряддях відключіть джгут проводів від трактора перед виконанням технічного обслуговування компонентів електричної системи або зварювальних робіт на машині.



TS218—UN—23AUG88

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

Заходи безпеки при поводженні з електронними компонентами та опорами

Падіння під час монтажу або демонтажу електронних компонентів, встановлених на обладнанні, може призвести до серйозної травми. Використовуйте драбину або платформу, щоб легко дістатися до кожного місця монтажу. Використовуйте надійні та безпечні опори для ніг та рук. Забороняється виконувати монтаж або демонтаж компонентів в умовах високої вологості або обмерзання.

Встановлення або технічне обслуговування базової станції RTK на вежі або іншій високій конструкції повинен виконувати сертифікований монтажник.

При встановленні або технічному обслуговуванні щогли приймача глобальної системи позиціонування, що використовується на знарядді, використовуйте правильні методи підйому та носіть правильні засоби



TS249—UN—23AUG88

захисту. Щогла є важкою конструкцією. Потрібно дві людини, коли монтажні місця не доступні з землі або з сервісної платформи.

DX,WWW.RECEIVER-UK-24AUG10-1/1

Правила техніки безпеки під час використання системи навігації

Не використовуйте системи навігації на дорогах. Завжди вимикайте (деактивуйте) системи навігації перед виїздом на дорогу. Не намагайтеся увімкнути (активувати) систему навігації під час руху по дорозі.

Система навігації призначена для допомоги оператору для більш ефективного виконання операцій в польових умовах. Оператор завжди є відповідальним за маршрут руху машини.

Навігаційні системи включають у себе застосунки, які автоматизують керування машиною. Включаючи, але не обмежуючись, наступними: AutoTrac, iGuide, iTEC Pro, ATU, та RowSense.

Щоб запобігти травмуванню оператора й сторонніх осіб:

- У жодному разі не залазьте та вилазьте з машини, яка рухається.
- Перевіряйте належне регулювання машини, знаряддя та системи навігації. У разі використання системи iTEC Pro перевіряйте точне визначення меж.
- Будьте пильні та звертайте увагу на довколишні умови.
- За необхідності візьміть на себе керування кермом, щоб запобігти зіткненню на полі зі сторонніми особами, обладнанням або іншими перепонами.
- Зупиніть роботу, якщо недостатня видимість не дозволяє належним чином керувати машиною чи ідентифікувати людей або перешкоди на шляху машини.
- Під час вибору швидкості руху враховуйте польові умови, видимість і конфігурацію машини.

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

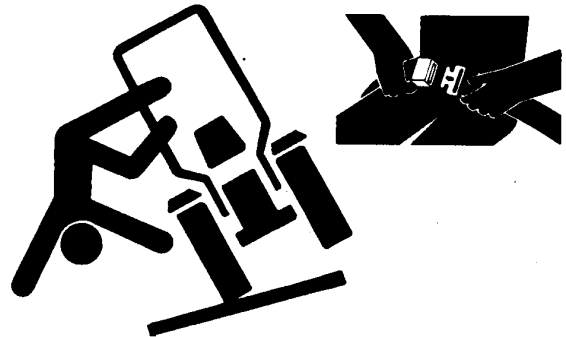
Правильне використання ременя безпеки

При роботі з конструкцією системи захисту від перекидання (ROPS) або кабіною використовуйте ремінь безпеки, щоб мінімізувати ризик отримання травми внаслідок таких аварій, як перекидання.

При роботі без ROPS або кабіни не використовуйте ремінь безпеки.

Повністю замініть ремінь безпеки, якщо на кріпильних деталях, замку, ремені або натягувачі є ознаки пошкодження.

Перевіряйте ремінь безпеки та кріпильні деталі щонайменше раз на рік. Перевіряйте наявність ознак послаблених кріпильних деталей або пошкодження ременя, наприклад, порізи, розсунення ниток, надмірний або незвичайний знос, зміна кольору або



TS205—UN—23AUG88

стирання. Для заміни використовуйте тільки запчастини, дозволені для вашої машини. Зверніться до вашого дилера John Deere.

DX,ROPS1-UK-29OCT07-1/1

Тримайтесь подалі від рухомих частин комбайна

Ріжучий апарат, шнек, мотовило та подавальний валець неможливо повністю захистити кожухом через особливості їхнього функціонування. Під час роботи машини не допускайте людей до цих елементів, що рухаються. Перед технічним обслуговуванням або очищенням машини завжди вимикайте головне зчеплення, глушіть двигун та виймайте ключ із замка запалювання.



ES 118 704

ES118704—UN—21MAR95

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

Ознайомлення з інструкцією з навігації

Перш ніж приступити до використання Parallel Tracking або AutoTrac, прочитайте цей посібник до кінця, щоб ознайомитися з компонентами і процедурами, необхідними для безпечної і належної роботи.

Цей посібник відноситься як до системи навігації Parallel Tracking, так і до системи навігації AutoTrac.

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

Кнопка відновлення

Налаштування кнопки відновлення

При під'єднанні комбайна з системою AutoTrac до кукурудзозбиральної приставки з системою RowSense кнопки активації 2 та 3 на багатофункціональному важелі автоматично вмикаються для використання в якості кнопок опускання жатки та відновлення роботи системи AutoTrac для цієї системи. На моделях 2012 року та новіших комбайнах кнопку Auto (Авто) можна використовувати для ввімкнення системи AutoTrac, а датчики рядів вмикаються, коли культура торкається щупів. (Більш детальну інформацію наведено в підрозділі "Налаштування входження в ряд" розділу "Ввімкнення системи").



Кнопка відновлення на комбайні

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

PC13860—UN—13JUL 11

AutoTrac RowSense

Огляд

Система AutoTrac RowSense складається з наступних компонентів

- Інтегрована система AutoTrac, встановлена та активована на комбайні, з оновленим програмним забезпеченням AutoTrac RowSense, закладеним в систему рульового керування (SSU), активація AutoTrac SF1 або SF2.
 - На комбайнах серії 50 та 60 треба встановити оновлення програмного забезпечення Bridge Controller/Gateway.
 - Для забезпечення сумісності з AutoTrac RowSense на моделі серії S, W, T 2008 року випуску та комбайні серії C 2009 року випуску необхідно встановити шину LYNX.
- Інтегрована система AutoTrac, встановлена та активована на комбайні, з оновленим програмним забезпеченням AutoTrac RowSense, закладеним в систему рульового керування (SSU), активація AutoTrac SF1 або SF2.
- На моделях 2012 року випуску та новіших комбайнах потрібен дисплей GS3 2630 або GreenStar™ 3 CommandCenter.
- На моделях 2011 року випуску та старіших комбайнах потрібен дисплей GS2 2600, GS3 2630.
- Активація AutoTrac RowSense GS3 для дисплея GS3 або GS3 CommandCenter.

- Активація AutoTrac RowSense SF1 або SF2 для дисплея GreenStar 2.
- Приймач StarFire з активацією SF1, SF2 або RTK.
- Одна пара датчиків рядів, встановлених на утверджену кукурудзозбиральну приставку.

Система AutoTrac RowSense працює з усіма існуючими схемами відстежування та більшістю стандартних схем збирання врожаю. Система AutoTrac працює в наступних режимах: адаптивні криві, криві АБ, круговий маршрут та прямий маршрут. AutoTrac RowSense — це доповнення до інтегрованої системи AutoTrac на дисплеях the GS2, GS3 та GS3 CommandCenter для збирання кукурудзи. Датчики рядів, встановлені в один з рядів, розпізнають стебла кукурудзи для визначення розташування ряду. Сигнали від датчиків рядів поєднуються з наявними сигналами AutoTrac, що допомагає утримувати комбайн в рядах. Якщо сигнал від датчиків рядів відсутній (наприклад, під час перетинання водоводу), використовуються дані стандартної системи GPS. Більшість інших характеристик системи AutoTrac залишається без змін. Датчиків рядів являють собою просто інше джерело вхідних даних для керування машиною за допомогою рульового колеса. Усі режими відстежування налаштовуються так само, як і для AutoTrac на базі GPS.

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

Налаштування системи AutoTrac RowSense

ПРИМІТКА: Окрім налаштування системи AutoTrac, перед використанням продукту треба виконати описані нижче дії.

1. На дисплеї GS3: МЕНЮ >> кнопка GREENSTAR 3 >> екранна клавіша НАВІГАЦІЯ >> вкладка ПАРАМЕТРИ НАВІГАЦІЇ >> кнопка НАЛАШТУВАННЯ ROWSENSE.

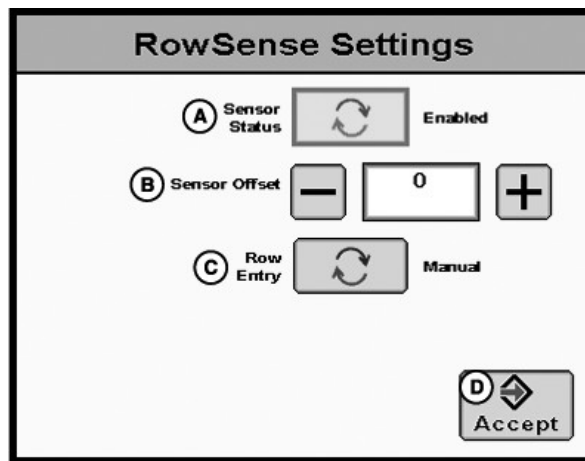
На дисплеї GS3 CommandCenter: МЕНЮ >> кнопка GREENSTAR 3 >> екранна клавіша НАЛАШТУВАННЯ >> кнопка НАЛАШТУВАННЯ ROWSENSE

2. За допомогою перемикача увімкніть датчики навігації між рядами.

3. Переконайтеся в тому, що встановлено правильне значення зміщення датчика (0 — це значення за замочуванням).

4. За допомогою перемикача оберіть режим входження в ряд.

5. Натисніть кнопку Асепт (Прийняти), щоб закрити сторінку налаштувань RowSense.



PC13820—UN—14JUN11

Налаштування калібрування

A—Стан датчика

B—Зміщення датчика (-50–50)

C—Метод входження в ряд

D—Прийняти

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

Розташування піктограми AutoTrac RowSense:

PC10040—UN—04FEB08

- GS3 2630 — сторінка навігації, вкладка ВИД.
- GreenStar™ 3 CommandCenter — сторінка запуску



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

Налаштування зміщення навігації між рядами

Для системи навігації між рядами можна налаштувати зміщення, щоб змінити вирівнювання стебел, які захоплюються кукурудзозбиральною приставкою.

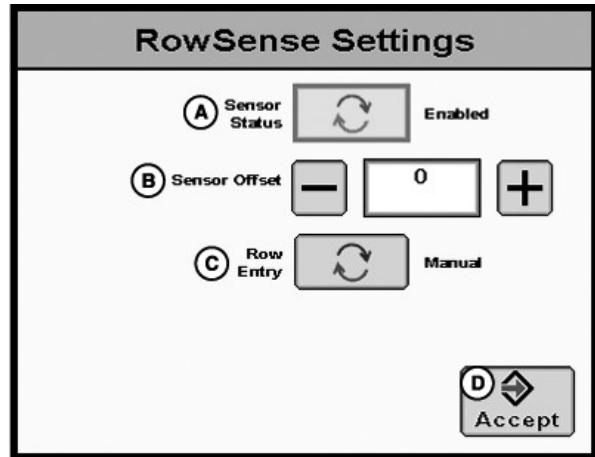
Нижче наведено приклади ситуацій, коли потрібне змінення вирівнювання.

- Висаджене стикове міжряддя знаходиться по центру кукурудзозбиральної приставки, і приставка завалює ряди. Шляхом зміщення можна "досягти компромісу", коли усі ряди нахилиються, але не так сильно, як без зміщення.
- Дільники зі встановленими датчиками рядів не вирівняно відносно ряду. Поки не з'явиться можливість проведення ремонту для вирівнювання датчиків, відхилення можна компенсувати за допомогою зміщення.

У разі введення значень зміщення менше 0 комбайн може рухатися трохи вліво, якщо задане значення зміщення перевищує 0 комбайн рухається трохи вправо. Значення за замовчуванням становить 0, діапазон: -50–50.

1. На дисплеї GS3: МЕНЮ >> кнопка GREENSTAR 3 >> екранна клавіша НАВІГАЦІЯ >> вкладка ПАРАМЕТРИ НАВІГАЦІЇ >> кнопка НАЛАШТУВАННЯ ROWSENSE.

На дисплеї GS3 CommandCenter: МЕНЮ >> кнопка



- A—Стан датчика
B—Зміщення датчика (-50–50)
C—Метод входження в ряд
D—Прийняти

GREENSTAR 3 >> екранна клавіша НАЛАШТУВАННЯ >> кнопка НАЛАШТУВАННЯ ROWSENSE

2. Введіть значення зміщення навігації між рядами (-50–50). Значення за замовчуванням становить 0.
3. Натисніть кнопку Accept (Прийняти), щоб закрити сторінку налаштувань RowSense.

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

Налаштування входження в ряд

1. На дисплеї GS3: МЕНЮ >> кнопка GREENSTAR 3 >> екранна клавіша НАВІГАЦІЯ >> вкладка ПАРАМЕТРИ НАВІГАЦІЇ >> кнопка НАЛАШТУВАННЯ ROWSENSE.

На дисплеї GS3 CommandCenter: МЕНЮ >> кнопка GREENSTAR 3 >> екранна клавіша НАЛАШТУВАННЯ >> кнопка НАЛАШТУВАННЯ ROWSENSE

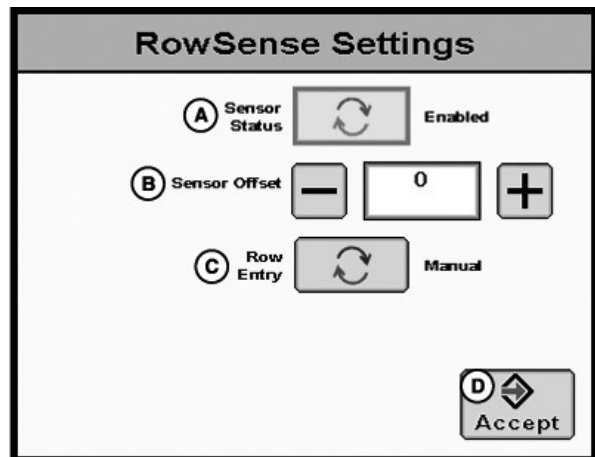
2. За допомогою перемикача оберіть режим входження в ряд.
3. Натисніть кнопку Accept (Прийняти), щоб закрити сторінку налаштувань RowSense.

Вручну:

1. Спрямуйте комбайн в ряд.
2. Натисніть кнопку відновлення перший раз, щоб опустити жатку.
3. Вдруге натисніть кнопку відновлення, щоб активувати систему навігації і датчики рядів.

GPS:

1. Спрямуйте комбайн в ряд.
2. Натисніть кнопку відновлення перший раз, щоб опустити жатку і активувати систему навігації.
3. Вдруге натисніть кнопку відновлення, щоб активувати датчики рядів.



- A—Стан датчика
B—Зміщення датчика (-50–50)
C—Входження в ряд
D—Прийняти

ПРИМІТКА: Система AutoTrac вмикається при натисканні кнопки Auto (Авто). Датчики рядів вмикаються, коли культура торкається щупів.

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

Процедура калібрування датчика ряду

Процедуру виконують під час встановлення або після ремонту системи. Датчики рядів треба встановити та розмістити на нерухомих фіксаторах.

1. Підготовка до калібрування

Переконайтеся в тому, що датчики рядів встановлено так, що пружини тримають їх у нерухомому положенні. Підніміть жатку для виключення контакту датчиків рядів з ґрунтом. Комбайн не повинен рухатися.

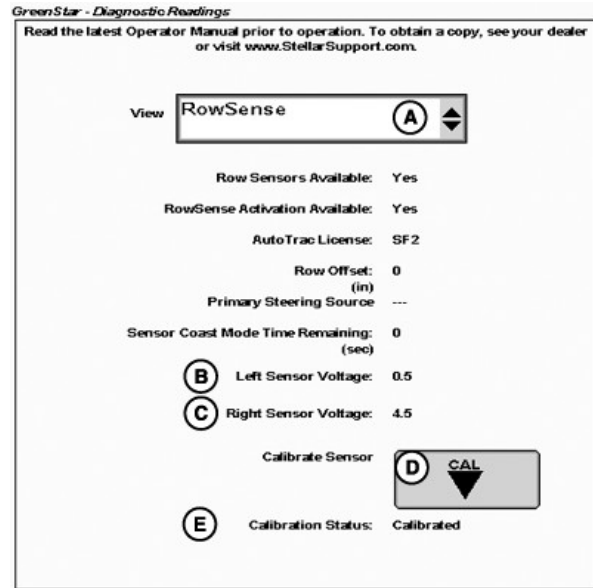
2. Виконайте наступне: МЕНЮ >> кнопка GREENSTAR 3 >> екранна клавіша ДІАГНОСТИКА >> оберіть RowSense у розкритому меню.

3. Відкалібруйте значення напруги датчика в стані спокою.

Натисніть кнопку калібрування CAL, щоб зберегти значення напруги датчика у стані спокою у пам'ять SSU.

ПРИМІТКА: Щоб кнопка калібрування стала видимою, треба увімкнути датчики.

ПРИМІТКА: Тепер на дисплеї GS3 2630 та GreenStar™ 3 CommandCenter будуть відображатися значення напруги лівого та правого датчика. В стані спокою напруга правого датчика має бути вище 2,5 В. Напруга лівого датчика в стані спокою має бути менше 2,5 В.



Налаштування калібрування

- A—Розкриття меню перегляду
- B—Напруга лівого датчика
- C—Напруга правого датчика
- D—Кнопка калібрування
- E—Стан калібрування

4. Завершивши калібрування, закрийте сторінку діагностичних показань RowSense.

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

Налаштування системи AutoTrac RowSense

ПРИМІТКА: Окрім налаштування системи AutoTrac, перед використанням продукту треба виконати описані нижче дії.

1. На дисплеї GS2 перейдіть на оригінальний дисплей GreenStar >> налаштування >> AUTOTRAC
2. Оберіть "ТАК", щоб встановити опцію "Навігація по рядках", і "Увімкнення опції навігації по рядках".
3. Відкалібруйте датчики навігації по рядках.
4. Переконайтеся, що значення зміщення навігації по рядках правильне (значення за замовчуванням 100).

A—Чутливість кермування (50-200)

B—Калібрування системи AutoTrac

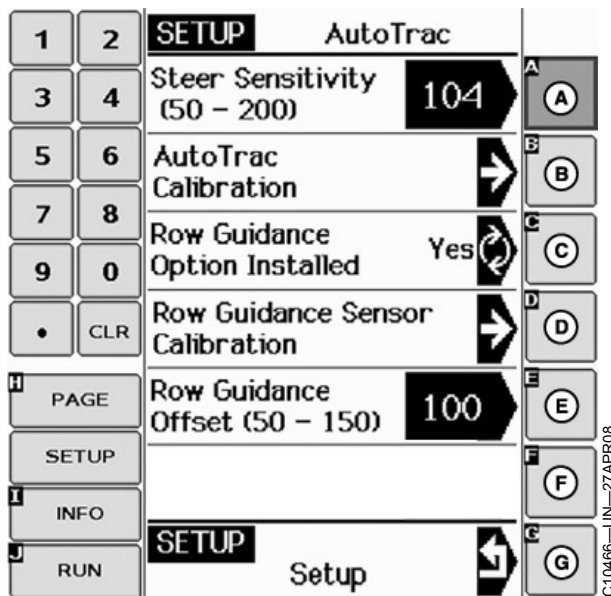
C—Встановлено опцію навігація по рядках

D—Калібрування датчика навігації по рядках

E—Зміщення навігації між рядками (50-150)

F—Не використовується

G—Повернутися



Налаштування калібрування

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

Процедура калібрування датчика ряду

Процедуру виконують під час встановлення або після ремонту системи. Датчики рядів треба встановити та розмістити на нерухомих фіксаторах.

1. Підготовка до калібрування

Переконайтеся в тому, що датчики рядів встановлено так, що пружини тримають їх у нерухомому положенні. Підніміть жатку для виключення контакту датчиків рядів з ґрунтом. Комбайн не повинен рухатися.

A—Чутливість кермування (50-200)

B—Калібрування системи AutoTrac

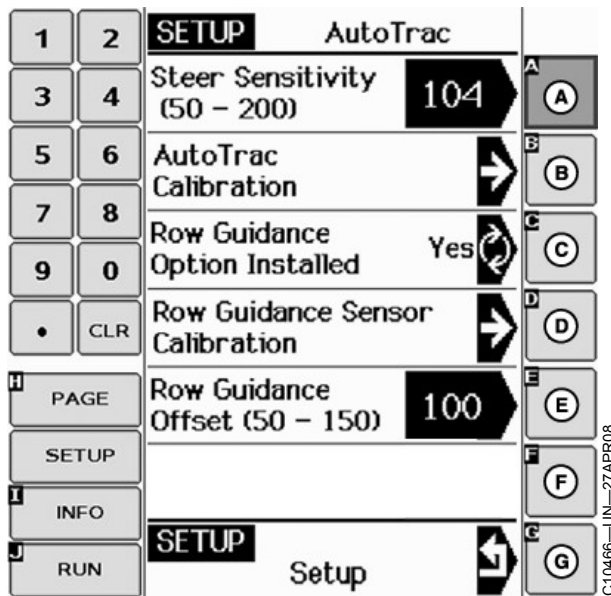
C—Встановлено опцію навігація по рядках

D—Калібрування датчика навігації по рядках

E—Зміщення навігації між рядками (50-150)

F—Не використовується

G—Повернутися



Налаштування системи AutoTrac

Продовження на наступній сторінці

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

2. Натисніть кнопку "налаштування" на початковому моніторі GreenStar. Натисніть кнопку літери, на яку вказує AutoTrac.

3. Відкалібруйте значення напруги датчика в стані спокою.

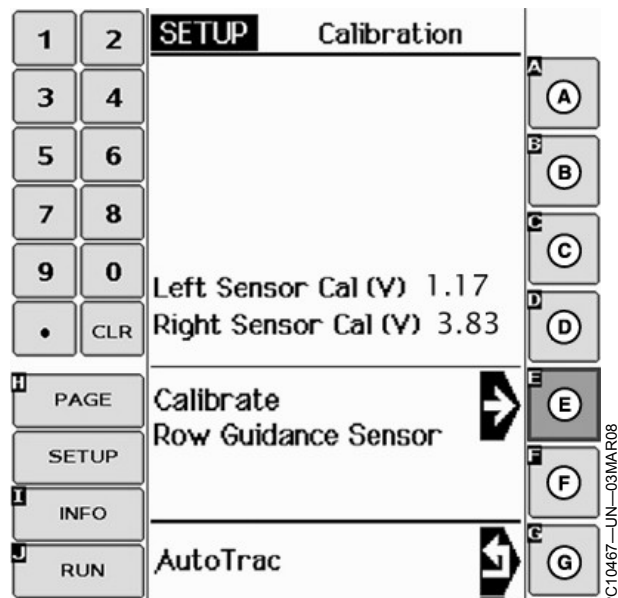
Натисніть кнопку Калібрування датчика навігації по рядках (E), щоб зберегти значення напруги датчика у стані спокою у пам'яті SSU.

ПРИМІТКА: Тепер на дисплеї GSD будуть відображатися значення напруги лівого та правого датчика. В стані спокою напруга правого датчика має бути вище 2,5 В. Напруга лівого датчика в стані спокою має бути менше 2,5 В.

4. Кінець калібрування, вихід з режиму калібрування датчика рядка.

A—Не використовується
B—Не використовується
C—Калібрування лівого датчика (V) 1,17
D—Калібрування правого датчика (V) 3,83

E—Калібрування датчика навігації по рядках
F—Не використовується
G—Повернутися



Налаштування калібрування

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

Налаштування зміщення навігації між рядками

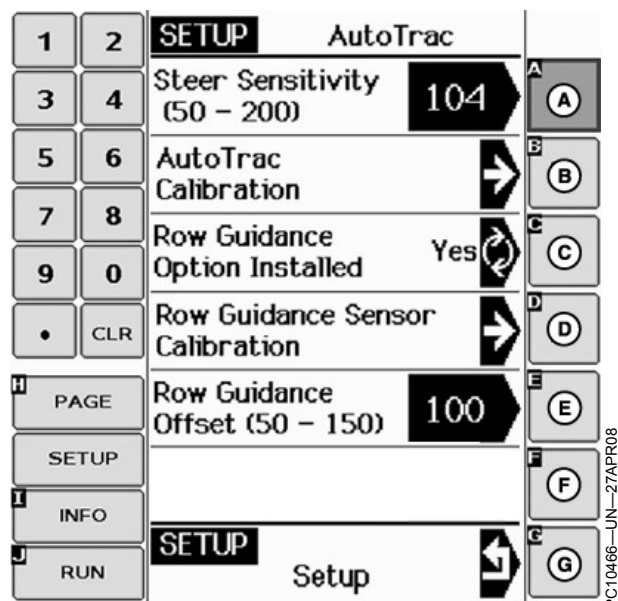
Для системи навігації між рядками можна налаштувати зміщення, щоб змінити вирівнювання стебел, які захоплюються кукурудзозбиральною приставкою.

Нижче наведено приклади ситуацій, коли потрібне змінення вирівнювання.

- Висаджене стикове міжряддя знаходиться по центру кукурудзозбиральної приставки, і приставка завалює ряди. Шляхом зміщення можна "досягти компромісу", коли усі ряди нахилиються, але не так сильно, як без зміщення.
- Дільники зі встановленими датчиками рядів не вирівняно відносно ряду. Поки не з'явиться можливість проведення ремонту для фізичного вирівнювання датчиків, відхилення можна компенсувати за допомогою зміщення.

У разі введення значень зміщення менше 100 комбайн може рухатися трохи вліво, якщо задане значення зміщення перевищує 100 комбайн рухається трохи вправо. Значення за замовчуванням становить 100, діапазон: 50–150.

1. Натисніть кнопку "налаштування" на початковому моніторі GreenStar. Натисніть кнопку літери, на яку вказує AutoTrac.
2. Введіть значення зміщення навігації між рядками (50–150). Значення за замовчуванням становить 100.
3. Кінець налаштування.



Налаштування зміщення навігації між рядками

A—Чутливість кермування (50-200)
B—Калібрування системи AutoTrac
C—Встановлено опцію навігація по рядках
D—Калібрування датчика навігації по рядках

E—Зміщення навігації між рядками (50-150)
F—Не використовується
G—Повернутися

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

Увімкнення системи

Дисплеї та індикатори

В ході використання системи AutoTrac RowSense ви побачите на екрані наступні піктограми. На дисплеї GS3 2630 піктограма з'явиться на карті під вкладкою GUIDANCE VIEW (ВИД НАВІГАЦІЇ). Вона вказує на те, що датчики рядів доступні (якщо кнопка СТАН ДАТЧИКА знаходиться у увімкненому положенні). На дисплеї GreenStar™ 3 CommandCenter піктограма з'явиться на сторінці запуску. Кожна піктограма вказує на те, що відбувається у комбайні в певний момент.

Коли датчики керують машиною, піктограма змінюється з білої на кольорову (зелений) анімовану.

PC10042C—UN—04FEB08



PC10042—UN—04FEB08 Система встановлено (сірий фон)



PC10042A—UN—04FEB08 Система активна, працює як з датчиком ряду, так і з GPS (зелений фон)



PC10042B—UN—04FEB08 Сигнал GPS втрачено, система працює лише з даними датчика ряду (жовтий фон)



Сигнал датчика ряду втрачено, система працює лише з GPS (помаранчевий фон)

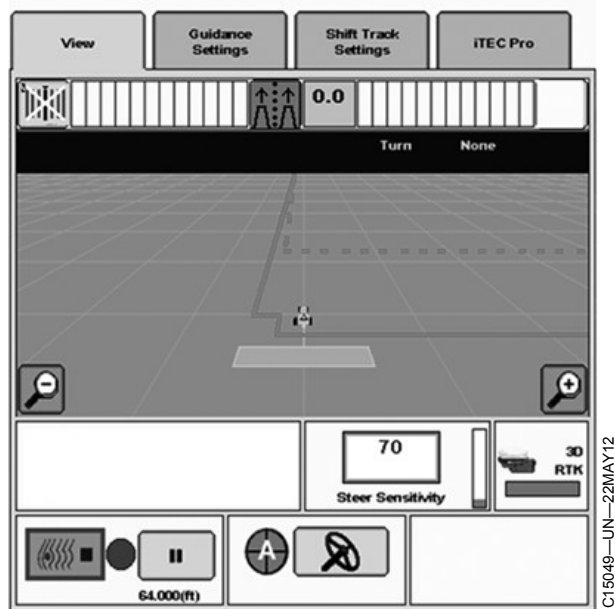
BA31779,0000224-UK-08JUL11-1/1

Ввімкнення датчиків рядів

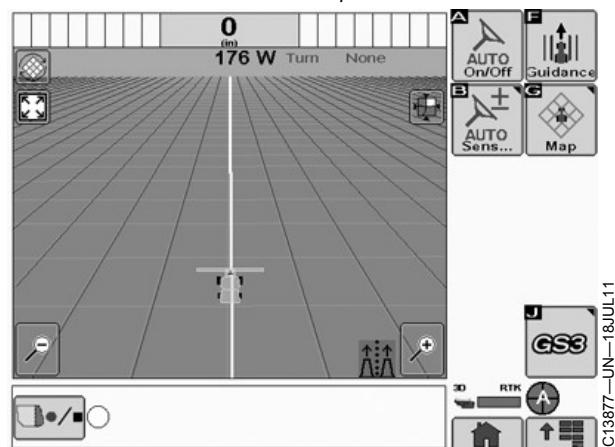
Датчики рядів керують комбайном, коли можуть визначити положення ряду. Коли піктограма AutoTrac RowSense змінює свій колір на зелений та показує рух, це вказує оператору на те, що датчики рядів ведуть комбайн.

Після визначення початкового маршруту (лінія АБ або записаний маршрут за кривою), коли комбайн знаходиться на половині відстані між рядками та в межах припустимого кута до рядів, можна натиснути кнопку відновлення. Датчики рядів починають керувати комбайном одразу після того, як на них відстежується активність.

Поворот на поворотній смузі: Рух поворотною смугою виконується так само, як і при використанні AutoTrac на базі GPS. Оператор дотримується маршруту, за яким він бажає рухатися. Натиснення кнопки відновлення змушує систему AutoTrac скеровувати машину на навігаційний маршрут. Датчики рядів визначають положення ряду і дотримуються його. Функцію подовження адаптивних кривих, кругового маршруту та кривих АБ можна застосовувати для подовження проєкцій суміжних рядів у поворотні смуги.



Ввімкнення датчиків рядів GS3 2630



Ввімкнення датчиків рядів GS3 CommandCenter

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

Дисплей 2600 та 2630 — прямий маршрут

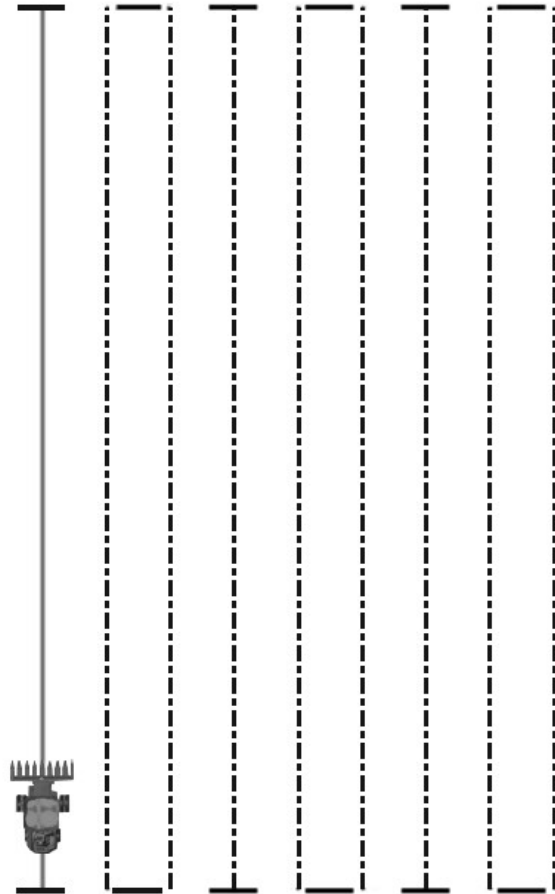
Прямий маршрут

Прямий маршрут слід використовувати, коли рядки є прямими і не змінюються більше ніж приблизно на 1 м (3 1/4 фута). Прямий маршрут проектує всі лінії від першої колії.

Якщо поле є відносно прямим, а напрямок не змінюється, рекомендується використовувати прямий маршрут, оскільки це дозволяє робити рядки на сусідніх коліях. Продуктивність введення рядків покращується, коли поле засаджується за допомогою AutoTrac. Продуктивність також покращується в періоди випадання рядків на шляхах переміщення води.

При використанні прямого маршруту лінія GPS рецентрується автоматично. Це гарантує, що колія GPS належним чином вирівняна відносно рядків кукурудзи.

Ця функція недоступна при використанні адаптивних кривих.



PC10390—UN—07JAN08

Прямий маршрут

Продовження на наступній сторінці

BA31779.0000201-UK-08NOV11-1/4

МЕНЮ >> кнопка GREENSTAR >> екранна клавіша НАВІГАЦІЯ >> вкладка ПАРАМЕТРИ НАВІГАЦІЇ

PC8663—UN—29APR15

Виберіть пряме відстеження в розкритому меню «Tracking Mode» (Режим відстеження). Перейдіть до вкладки Перегляд.

ПРИМІТКА: Призупиніть записування, коли не виконується збирання врожаю.

Перед заводженням

1. Переконайтеся, що сигнал SF1, SF2 або RTK присутній під час перегляду піктограми приймача на вкладці Перегляд.
2. Перевірте правильність відстані між проходами. Якщо відстань між проходами не правильна, змініть відстань між проходами на вкладці навігація.

Виберіть "ЗАДАТИ МАРШРУТ 0".



Кнопка МЕНЮ

PC12685—UN—29APR15



PC8673—UN—14OCT07

Кнопка GREENSTAR 3



Екранна клавіша НАВІГАЦІЯ

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

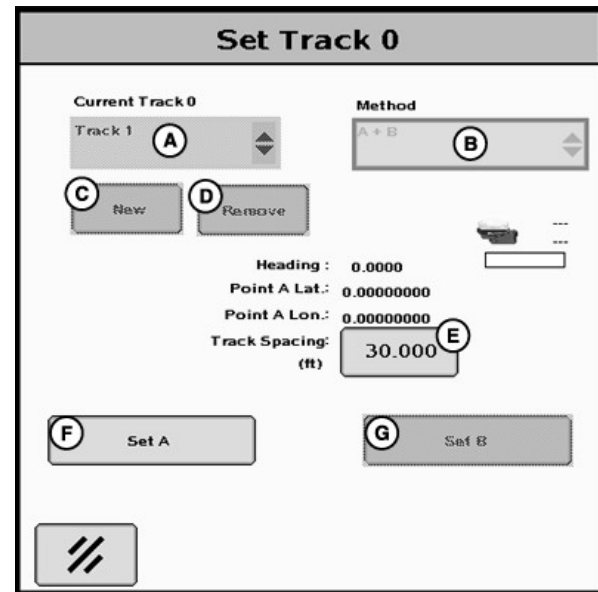
1. Виберіть ім'я маршруту в розкритому меню Поточний маршрут 0. Якщо жодного імені немає, створіть його, натиснувши кнопку "створити".
2. Виберіть метод маршруту (A + B) в розкритому меню методів.
3. Проїдьте до початку маршруту та натисніть кнопку "ЗАДАТИ А".
4. Проїдьте до кінця маршруту та натисніть кнопку "ЗАДАТИ Б".

Буде створена лінія, в якій будуть створюватися проекти по полю.

5. Натисніть кнопку відновлення, щоб запустити RowSense AutoTrac.

A—Розкритве меню «Current Track 0» (Поточний маршрут 0)
B—Розкритве меню «Method» (Метод)
C—Кнопка «New» (Новий)
D—Кнопка видалення

E—Кнопка відстані між проходами
F—Кнопка «Set A» (Задати A)
G—Кнопка «Set B» (Задати B)



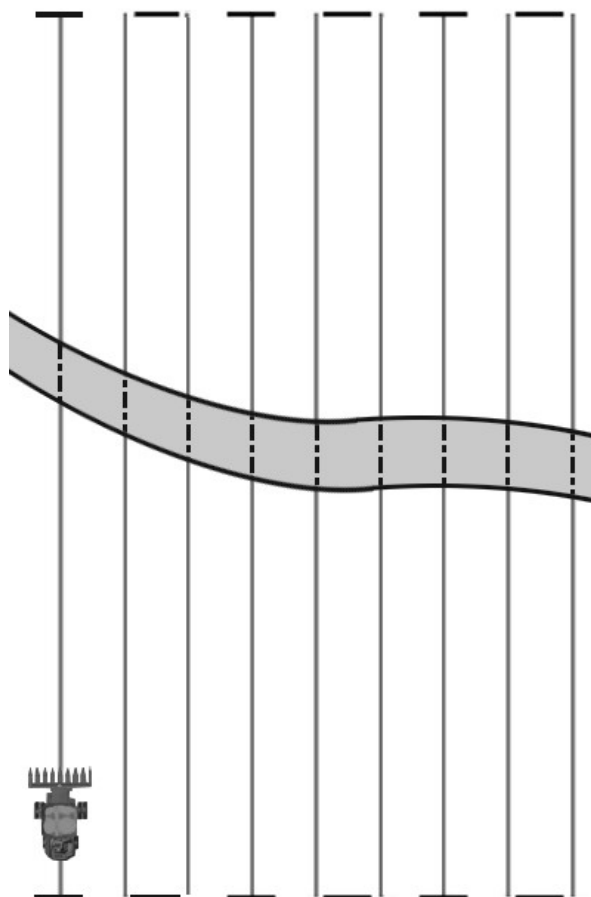
Задавання маршруту 0

Продовження на наступній сторінці

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

Випадання ряду — не буде кукурудзяного ряду в водоводі. Оскільки прямий маршрут і криві АБ повторюють маршрут, є більший шанс, що він знайде коректний ряд з іншого боку водоводу.

ПРИМІТКА: Якщо втрачаються сигнали даних датчика GPS та рядка, система не ввімкнеться, доки не буде відновлено GPS-сигнал.



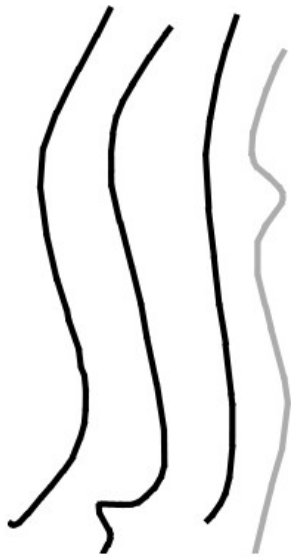
PC10391—UN—08JAN08

Водовід

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

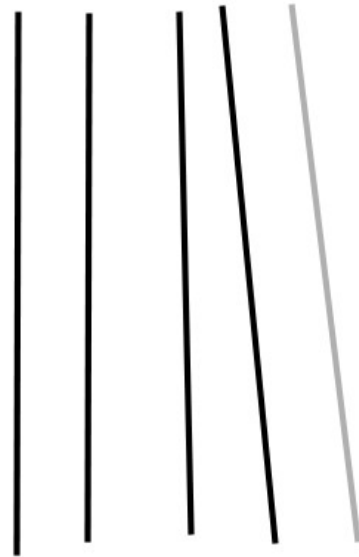
Дисплей 2600 та 2630 — адаптивні криві

Адаптивні криві



PC10399—UN—04FEB08

Зміна маршруту відбувається при переході по полю



PC10400—UN—04FEB08

Зміна напрямку в полі

Адаптивні криві можуть використовуватися на всіх полях, але настійно рекомендуються у випадках, коли колія змінюється при проходженні через поле, значно змінюється напрямок, або крива має U-образну форму. Адаптивні криві мають додаткову функцію, що дозволяє вибрати RowFinder за допомогою кнопки-перемикача. Датчики рядків можна використовувати для керування комбайном кожного разу, коли вони вмикаються в рядку. Реєстрація шляху кривої повинна бути увімкнена. Це встановлює перший прохід, і дає змогу виконувати прямолінійні розширення.

Адаптивні криві проектується лише на сусідній прохід, але мають перевагу обробки кривих різних форм, а потенційні помилки стикового міжряддя не накопичуються зі всього поля.

Якщо в полі є декілька комбайнів, адаптивні криві не дозволяють пропустити прохід. Адаптивні криві в цьому випадку можуть працювати тільки в тому випадку, якщо відстань між проходами інших комбайнів (комбайну) додається до нього. Наприклад, якщо 12-рядкова голівка має відповідну 8-рядкову голівку на 30-дюймових рядках при збиранні разом в тому ж полі, кожна з них потребує відстані між проходами 20 рядів (50 футів).

Рекомендується використовувати адаптивні криві, якщо



PC11000—UN—04FEB08

Криві являють собою U-подібну форму

шлях часто змінюється по всьому полі. Адаптивні криві проектує лише наступну колію.

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

Налаштування адаптивних кривих

МЕНЮ >> кнопка GREENSTAR >> екранна клавіша НАВІГАЦІЯ >> вкладка ПАРАМЕТРИ НАВІГАЦІЇ

Виберіть "Адаптивні криві" (Adaptive Curves) в розкритому меню "Режим стеження" (Tracking Mode). Перейдіть до вкладки Перегляд.

Перед заводженням

1. Переконайтеся, що сигнал SF1, SF2 або RTK присутній під час перегляду піктограми приймача на вкладці Перегляд.
2. Перевірте правильність відстані між проходами. Якщо відстань між проходами не правильна, змініть відстань між проходами на вкладці навігація.

1. Натисніть кнопку "Записати", щоб розпочати записування шляху.
2. Проведіть шлях через поле. Після руху по першому шляху буде створено проекцію лише наступного шляху.
3. Натисніть кнопку відновлення, щоб запустити RowSense AutoTrac.

Під час роботи в режимі AutoTrac записування вимикається при увімкненні рульового колеса. У режимі документації записування вимикається при піднятті жатці.

Режим AutoTrac — Якщо оператор хоче поліпшити в'їзд у рядок тільки для сусіднього проходу, прив'яжіть Адаптивне записування до AutoTrac. Це рекомендовано використовувати лише в тому випадку, якщо поле є відносно прямим, без великих кривих, і функція AutoTrac рідко деактивується (внаслідок ручного рульового управління або втрати GPS сигналу).

Режим документування — Пов'яжіть адаптивні криві до документації. Завдяки цьому оператор може захопити рульове колесо під час роботи і продовжувати записування шляху, на якому він знаходиться.

PC8663—UN—29APR15



Кнопка МЕНЮ

PC12685—UN—29APR15



PC8673—UN—14OCT07

Кнопка GREENSTAR 3



Екранна клавіша НАВІГАЦІЯ

Подовження лінії доступне на наступному проході, але воно не буде дуже корисним на початку рядка, так як є затримка при збиранні головок на кінцевих рядах. Продуктивність може бути маргінальною в періоди випадання рядків.

Записування вручну — Оператор може пов'язати Адаптивне записування з ручним записом. Цей режим не дозволяє розширювати рядки, якщо тільки оператор постійно натискатиме кнопку зупинки на кінцевому рядку. Якщо оператор забуває вимкнути записування, це може призвести до таких проблем, як неправильне проектування кривизни. Приклад: Якщо оператор вийде з рядка для вивантаження та не натискає паузу, шлях буде записаний. Коли оператор рухається по суміжному шляху, комбайн буде витягнуто з ряду, оскільки проектована лінія вимкнена.

Продовження на наступній сторінці

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

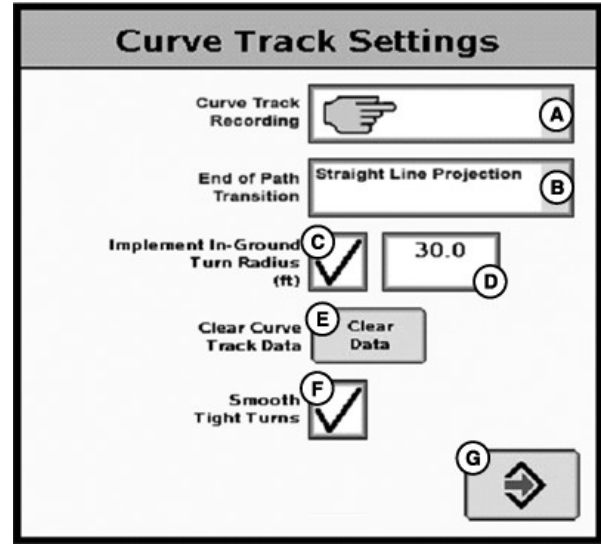
Натисніть: МЕНЮ >> кнопка GREENSTAR >> екранна кнопка НАВІГАЦІЇ >> вкладка Параметри навігації >> кнопка Змінення параметрів непрямого маршруту >> Розкритиме меню записування непрямого маршруту (A).

Наведені нижче режими адаптивної кривої можна змінити на екрані, що відображається вище за допомогою розкритого меню, щоб вибрати потрібний режим.

- Система AutoTrac
- Документація
- Ручний режим

A—Записування непрямого маршруту
B—Кінець переходу шляху
C—Прапорець радіуса розвороту знаряддя в землі
D—Поле введення радіуса розвороту знаряддя в землі

E—Кнопка "видалення даних"
F—Прапорець згладжування крутих поворотів
G—Кнопка "Підтвердження"



PC15156—UN—24MAY12

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

RowFinder

PC15050—UN—22MAY12

Функцію RowFinder можна використовувати під час роботи за адаптивними кривими для пошуку ряду, що знаходиться на відстані двох або більше проходів. При наближенні до поворотної смуги в режимі адаптивної кривої натисніть кнопку RowFinder, щоб увімкнути RowFinder. Положення та напрямок руху машини буде записано.

ПРИМІТКА: Якщо протягом 3 хвилин після натиснення кнопки ROWFINDER не вимкнути систему AutoTrac, записані положення та напрямок руху буде скинуто

В кінці ряду переконайтеся в тому, що запис вимкнено. Дисплей створить проекції паралельних рядів.

Продовжуйте рух поворотною смугою в напрямку потрібного ряду. Увійдіть в рядок і натисніть кнопку RowFinder, щоб вимкнути RowFinder. Після цього система повернеться в режим адаптивних кривих.

Перш ніж розпочати збирання врожаю, переконайтеся в тому, що запис ввімкнено. **Натисніть кнопку відновлення.** Система AutoTrac почне керування рухом комбайна у ряді, і буде записано новий перший прохід.

A—Перегляд
B—Параметри навігації
C—Параметри змінення маршруту
D—iTec Pro
E—Кнопка RowFinder

F—Піктограма стану RowSense
G—Кнопка запису
H—Кнопка «Pause» (Призупинення)
I—Кнопка вмикання/вимикання рульового управління

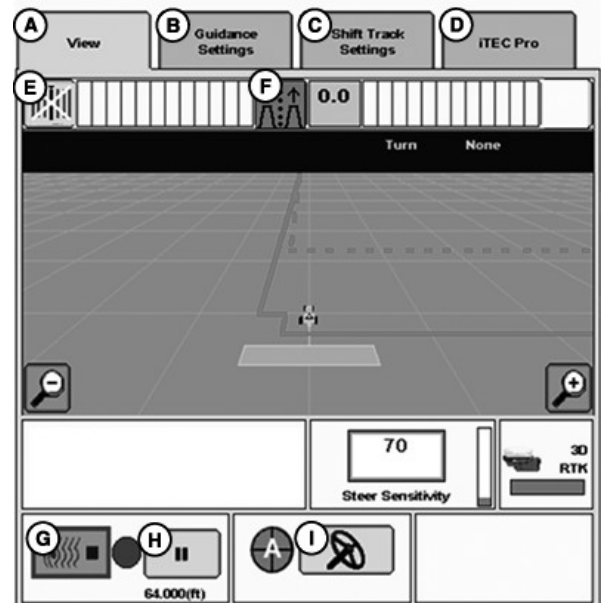
PC15051—UN—22MAY12



RowFinder вимкнено



RowFinder увімкнено



PC15157—UN—24MAY12

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

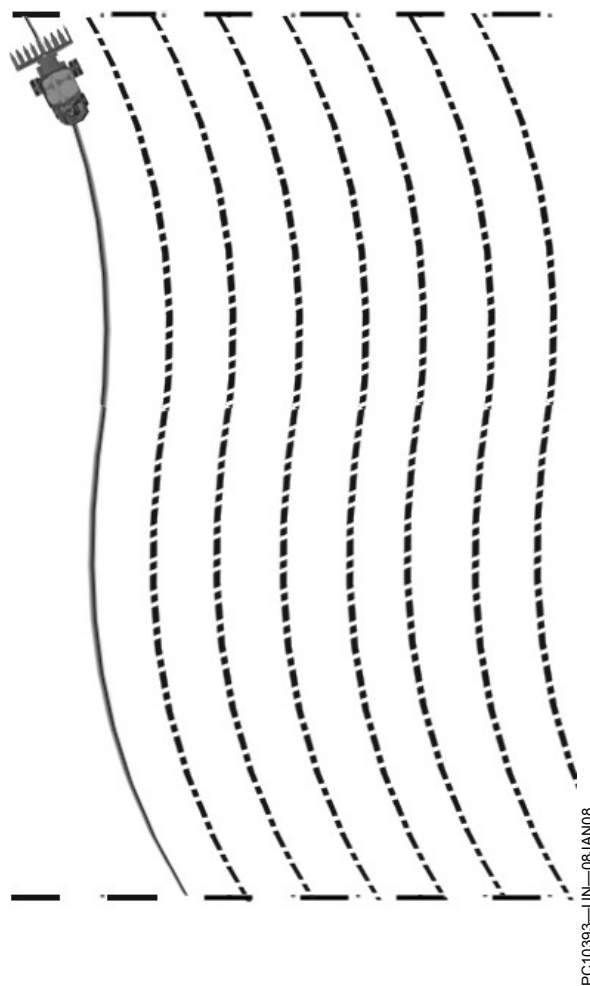
Дисплей 2600 та 2630 — криві АБ

Криві АБ

Криві АБ рекомендується використовувати тоді, коли у всьому полі спостерігається суцільна крива. Це дозволяє робити рядки на сусідніх коліях. Продуктивність буде поліпшена, якщо поле засівається за допомогою AutoTrac. Криві АБ також покращують продуктивність в періоди випадання рядків.

Криві АБ мають перевагу проектування закругленого маршруту через поле у вигляді паралельних ліній, але форма кривої однакова на кожному проході.

В режимі кривих АБ крива GPS буде рецентруватися автоматично. Це гарантує, що колія GPS належним чином вирівняна відносно рядків кукурудзи. **Ця функція недоступна при використанні адаптивних кривих.**



Криві АБ повністю проектують усі лінії від першого проходу

Продовження на наступній сторінці

BA31779.0000203-UK-08NOV11-1/3

PC10393—UN—08JAN08

МЕНЮ >> кнопка GREENSTAR >> екранна клавіша НАВІГАЦІЯ >> вкладка ПАРАМЕТРИ НАВІГАЦІЇ

PC8663—UN—29APR15

ПРИМІТКА: Призупиніть записування, коли не виконується збирання врожаю.

1. Виберіть "КРИВІ АБ" в розкривному меню "РЕЖИМ СТЕЖЕННЯ". Перейдіть до вкладки Перегляд.
2. Переконайтеся, що сигнал SF1, SF2 або RTK присутній під час перегляду піктограми приймача на вкладці Перегляд.
3. Натисніть кнопку "КРИВІ АБ".
4. Перевірте правильність відстані між проходами. Якщо відстань між проходами не правильна, змініть відстань між проходами на вкладці навігація.

PC12685—UN—29APR15



Кнопка МЕНЮ



PC8673—UN—14OCT07

Кнопка GREENSTAR 3



Екранна клавіша НАВІГАЦІЯ

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

5. Виберіть назву кривої АБ в розкривному меню ПОТОЧНА КРИВА АБ. Якщо жодного імені немає, створіть його, натиснувши кнопку "створити".
6. Натисніть кнопку записування на початку першого проходу.
7. Натисніть кнопку прийняти в кінці першого проходу. Криві будуть спроектовані по полю.
8. Натисніть кнопку відновлення, щоб запустити RowSense AutoTrac.

A—Розкривне меню поточна крива АБ

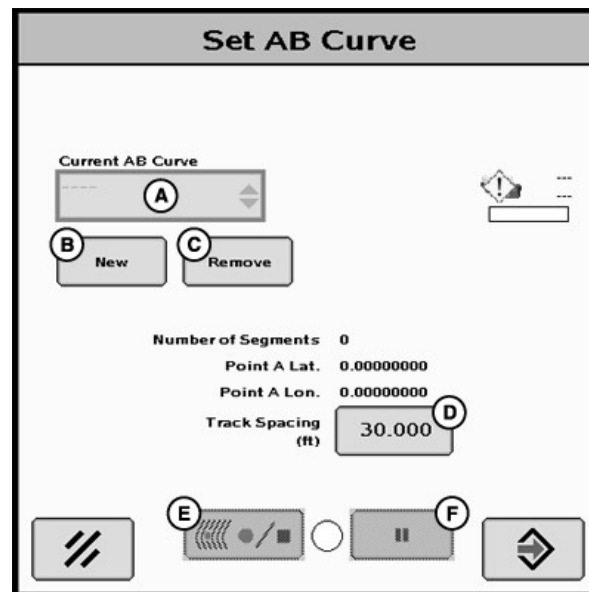
B—Кнопка «New» (Новий)

C—Кнопка видалення

D—Кнопка відстані між проходами

E—Кнопка Записування/зупинення

F—Кнопка «Pause» (Призупинення)



PC10703—UN—25OCT07

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

Дисплей 2600 та 2630 — Круговий маршрут

Налаштування кругового маршруту

Круговий маршрут рекомендується використовувати тоді, коли культуру посаджено в полі з центральним стрижнем.

Якщо рядки, які потрібно збирати, знаходяться в колах, слід використовувати круговий маршрут. Це дозволяє вводити кривизну з GPS, яка застосовується датчиком рядків.

МЕНЮ >> кнопка GREENSTAR >> екранна клавіша НАВІГАЦІЯ >> вкладка ПАРАМЕТРИ НАВІГАЦІЇ

1. У розкритому меню РЕЖИМ СТЕЖЕННЯ виберіть пункт КРУГОВИЙ МАРШРУТ. Перейдіть до вкладки Перегляд.
2. Переконайтеся, що сигнал SF1, SF2 або RTK присутній під час перегляду піктограми приймача на вкладці Перегляд.
3. Натисніть кнопку "ЗАДАТИ КОЛО".
4. Перевірте правильність відстані між проходами. Якщо відстань між проходами не правильна, змініть відстань між проходами на вкладці навігація.



PC8663—UN—29APR15



Кнопка МЕНЮ

PC12685—UN—29APR15



PC8673—UN—14OCT07

Кнопка GREENSTAR 3



Екранна клавіша НАВІГАЦІЯ

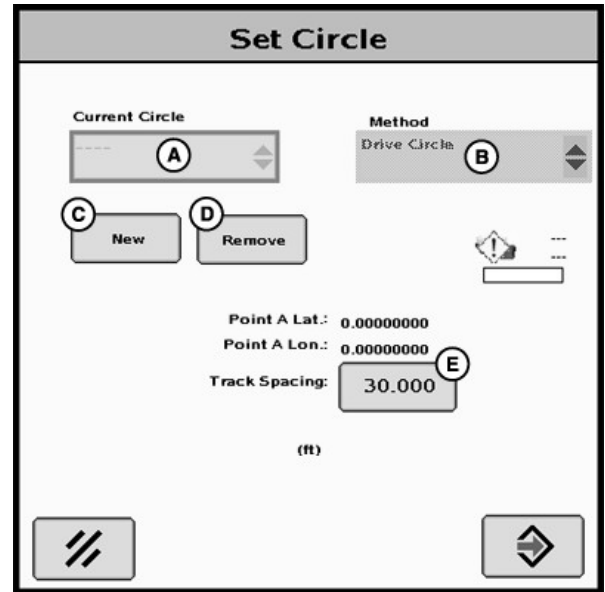
Продовження на наступній сторінці

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

PC10853—UN—31JAN08

5. Оберіть назву кола в розкритому меню "ПОТОЧНЕ КОЛО". Якщо жодного імені немає, створіть його, натиснувши кнопку "створити".
6. Виберіть метод керування в розкритому меню методів.
7. При русі першим проходом натисніть кнопку запису.
8. Після завершення руху по першому колу натисніть кнопку прийняти. Коло буде спроектовано в полі.
9. Натисніть кнопку відновлення, щоб запустити RowSense AutoTrac.

A—Розкритве меню "Поточне Коло"
B—Розкритве меню «Method» (Метод)
C—Кнопка «New» (Новий)
D—Кнопка видалення
E—Кнопка відстані між проходами



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

GS3 CommandCenter - прямий маршрут

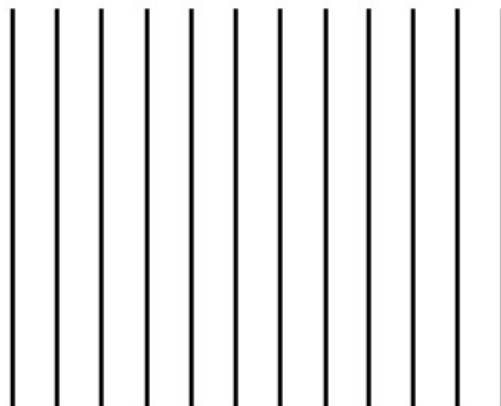
Принцип роботи

Режим прямого маршруту допомагає оператору здійснювати прямі паралельні проходи. Спочатку налаштуйте маршрут 0 (опорний) за допомогою декількох параметрів. Після визначення маршруту 0 генеруються всі проходи для поля. Такі проходи можна використовувати для виконання ручної навігації або роботи системи AutoTrac. Кожен новий прохід створюється на основі початкового проходу, щоб помилки рульового управління не поширювалися на все поле.

Нові проходи є точними копіями початкового проходу.

ПРИМІТКА: Терміни «навігаційний маршрут» і «лінія АБ» є взаємозамінними. Маршрут 0 — це маршрут, визначений оператором, і опорна точка, від якої будуть прокладені всі наступні паралельні проходи в полі.

Відстань між паралельними проходами — це відстань між проходами, введена в майстрі налаштувань.



PC9508—JN—24OCT06

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

Створення нового прямого маршруту

Існує кілька способів визначення маршруту 0:

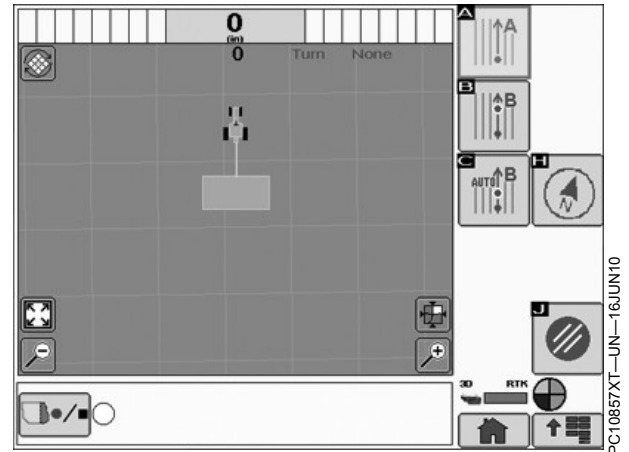
- А + Б — визначення маршруту 0 з рухом на машині.
- А + авто Б — визначення маршруту 0 з рухом на машині.
- А + напрямок — визначення маршруту 0 з рухом на машині в точку А, після чого вводиться попередньо визначене значення напрямку.
- Широта/довгота — визначення маршруту 0 за допомогою введення попередньо визначених значень координат широти і довготи для точок А і Б.

- Широта, довгота та напрямок — визначення маршруту 0 за допомогою введення попередньо визначених значень координат широти та довготи для точки А й введення попередньо визначеного значення напрямку.

ПРИМІТКА: Маршрут 0 можна визначити під час роботи (наприклад, при сівбі), однак під час його створення деякі екранні клавіші можуть бути недоступні.

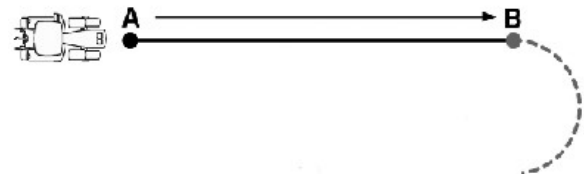
BA31779,0000227-UK-13JUL11-1/1

Методи «А + Б», «А + авто Б» і «А + напрямок»



PC10857MT—UN—23APR09

Напрямок руху



BA31779,0000228-UK-14JUL11-1/6

1. Виберіть режим ПРЯМОГО МАРШРУТУ і виберіть або створіть ім'я маршруту на останній сторінці майстра налаштувань (НАЛАШТУВАННЯ НАВІГАЦІЙНОГО МАРШРУТУ).

PC13868—UN—14JUL11

ПРИМІТКА: Доступ до цієї сторінки можна також отримати за допомогою екранної клавіші швидкої зміни навігації.

Головна сторінка GreenStar -> Швидка зміна навігації

2. Підведіть машину до потрібного місця в полі, щоб створити точку А.

PC10857JJ—UN—13APR09

Головна сторінка GreenStar



Швидка зміна навігації

BA31779,0000228-UK-14JUL11-2/6

3. Натисніть екранну клавішу «Задати А».
4. Визначте точку Б за допомогою одного з трьох наступних методів:

PC10857MU—UN—23APR09



Екранна клавіша «Задати А»

BA31779,0000228-UK-14JUL11-3/6

- Для установки точки Б вручну підведіть машину до необхідного положення на полі та натисніть функціональну клавішу «Задати Б». Мінімальна відстань становить 3 м (10 футів). Рекомендується задавати точку Б в дальньому кінці поля для визначення необхідного напрямку.

PC10857MV—UN—23APR09



Екранна клавіша «Задати Б»

Продовження на наступній сторінці

BA31779,0000228-UK-14JUL11-4/6

- Для автоматичної установки точки Б можна в будь-який час натиснути клавішу «Автоматично установити Б». Точка Б буде встановлена автоматично, коли машина проїде 15 м (45 футів) від точки А.

Цей метод передбачає розрахування точки Б за останніми п'ятьма точками даних, отриманими під час проходження відстані 15 м (45 футів). Після

PC10857MW—UN—23APR09



Автоматично установити Б

цього через точки проводиться лінія максимальної відповідності, що визначає напрямок.

BA31779,0000228-UK-14JUL11-5/6

- Для установки точки Б за допомогою введення напрямку натисніть екранну клавішу «Задати напрямок».

Введіть потрібний напрямок лінії з допомогою цифрової клавіатури і збережіть значення, натиснувши кнопку «Прийняти». 0,000 позначає північ, 90,000 — схід, 180,000 — південь і 270,000 — захід.

Маршрут 0 визначено, а паралельні маршрути створюються автоматично. Система GreenStar тепер налаштована для роботи.

PC10857MX—UN—23APR09



Екранна клавіша напрямку руху

Для скасування налаштування в будь-який час і повернення на сторінку налаштування навігації натисніть кнопку скасування.

BA31779,0000228-UK-14JUL11-6/6

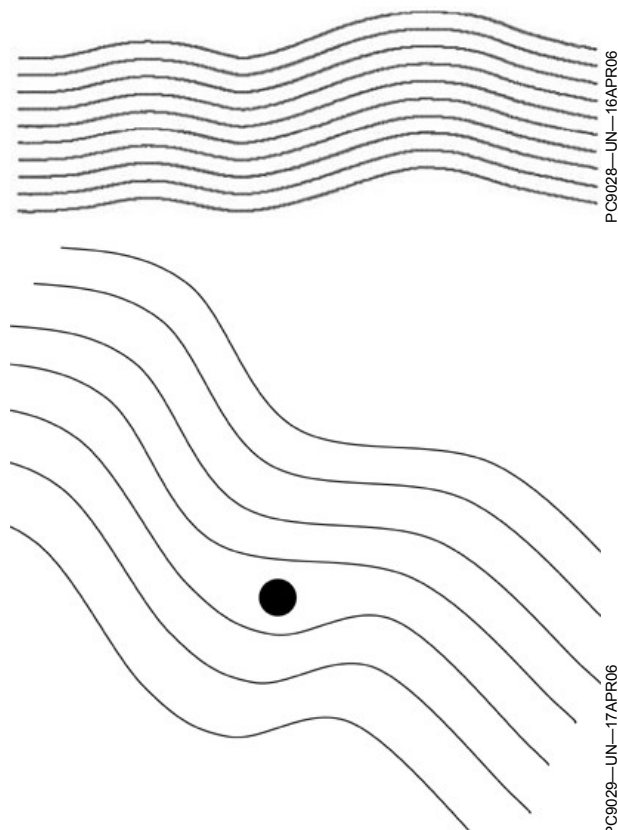
Принцип роботи

У режимі адаптивних кривих оператор може записувати непряний маршрут, пройдений у режимі ручного управління. Коли записування першого непрямого проходу буде завершено, а машину розвернуто, оператор може перейти на роботу в режимі паралельного стеження або активувати систему AutoTrac, як тільки прокладений маршрут з'явиться на екрані. Управління машиною при русі по наступним проходах буде виконуватися на основі раніше зареєстрованого проходу. Кожен новий прохід створюється на основі початкового проходу, щоб помилки рульового управління не поширювалися на все поле. Нові проходи не є точними копіями початкового проходу. Кривизна проходів змінюється для збереження однакової похибки між проходами. За потреби оператор може змінити непряний маршрут у будь-якій точці поля, просто з'їхавши з прокладеного маршруту.

ПРИМІТКА: У режимі адаптивних кривих функція пропуску проходів недоступна.

Кривизна проходу змінюється в міру того, як збільшується опуклість або увігнутість наступних проходів.

У режимі адаптивного непрямого маршруту оператор може здійснювати рух на основі різних польових шаблонів.



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

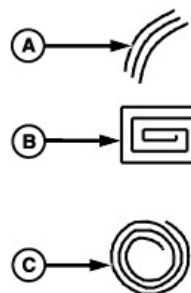
Шаблони навігації

Використовуючи функцію пошуку по всіх лінійних сегментах, оператор може здійснювати рух на основі різних польових шаблонів.

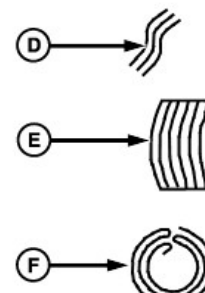
- Проста крива
- S-подібна крива
- Коробочка
- Трек
- Спіраль
- Коло

Використання зміщення маршруту

При використанні непрямого маршруту застосовувати функцію зміщення маршруту не рекомендується. Функція зміщення маршруту не забезпечує компенсацію похибки, притаманної GPS-системам, під час роботи в режимі непрямого маршруту.



A—Проста крива
B—Коробочка
C—Спіраль



D—S-подібна крива
E—Трек
F—Коло

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

Створення нового адаптивного маршруту

ПРИМІТКА: Для роботи в режимі адаптивного непрямого маршруту налаштовувати клієнта, ферму і поле не потрібно, однак можна зберегти тільки один глобальний адаптивний непрямий маршрут.

1. Виберіть режим АДАПТИВНОГО НЕПРЯМОГО МАРШРУТУ на останній сторінці майстра налаштувань (НАЛАШТУВАННЯ НАВІГАЦІЙНОГО МАРШРУТУ).

ПРИМІТКА: Доступ до цієї сторінки можна також отримати за допомогою екранної клавіші швидкої зміни навігації.

2. Підведіть машину до необхідного місця полі, щоб почати маршрут.

PC13868—UN—14JUL11



PC10857JJ—UN—13APR09 Головна сторінка GreenStar



PC10857ND—UN—27APR09 Швидка зміна навігації



Почати записування

BA31779,0000229-UK-14JUL11-1/3

3. Почніть записування.

ПРИМІТКА: Екранна клавіша записування адаптивної кривої неактивна, коли увімкнений режим повторення. При записуванні нових маршрутів (наприклад, для сівки), режим повторення повинен бути вимкнений. При навігації по існуючих маршрутах (наприклад, для обприскування або збирання врожаю) режим повторення повинен бути увімкнений. Режим повторення за замовчуванням вимкнений.

Щоб вручну почати записування, натисніть екранну клавішу початку записування адаптивних кривих. Ця екранна клавіша після натискання буде замінена на наступні екранні клавіші.

- Пауза записування
- Зупинка записування
- Скасувати

PC10857NE—UN—27APR09



PC10857NF—UN—27APR09 Пауза записування



Зупинка записування

ПРИМІТКА: Записування потрібно вимкати тільки в тому випадку, якщо машина виводиться за межі нормального польового шаблону (наприклад, для заправки обприскувача, сівалки) або якщо не потрібно записувати повороти в кінці поля.

Продовження на наступній сторінці

BA31779,0000229-UK-14JUL11-2/3

Налаштування кривої — записування можна запускати на основі параметрів AutoTrac або «Покриття», вибравши їх в налаштуваннях навігації

PC13868—UN—14JUL11

4. Пройдіть перший прохід. На карті відобразиться блакитний навігаційний маршрут.

ПРИМІТКА: При русі вперед записаний маршрут, можливо, не буде відображатися на дисплеї позаду значка машини. Маршрут відобразиться після повороту машини.

Виділена білим навігаційна лінія НЕ з'явиться до тих пір, поки не буде досягнутий кінець проходу, і машина не розвернеться. Після розвороту машини система визначить маршрут для навігації. Система визначає паралельний лінійний сегмент, який розташований на 1/2–1 1/2 відстані між проходами. З'явиться прогнозований прохід, по якому оператор зможе орієнтуватися. Ведіть машину по необхідному маршруту.

5. Поверніть машину в кінці першого проходу, після чого з'явиться біла навігаційна лінія для наступного проходу. Виведення на екран навігаційної лінії може зайняти кілька секунд.

6. Коли нарешті з'явиться біла навігаційна лінія для проходу натисніть кнопку відновлення (тільки для системи AutoTrac) на машині і вона автоматично поверне на цей прохід. При ручній навігації направте машину на білу навігаційну лінію.

7. Натисніть «Зупинка записування», коли поле закінчиться.



PC10857JF—UN—13APR09 Головна сторінка GreenStar



PC10857NG—UN—27APR09

Налаштування



Параметри навігації

ВАЖЛИВО: ЗУПИНІТЬ записування, перш ніж в'їжджати на наступне поле. В протилежному випадку це може призвести до видалення даних адаптивної кривої з останнього поля до записування даних адаптивної кривої в наступне поле.

ПРИМІТКА: Збережені дані адаптивного непрямого маршруту призначаються заданому імені клієнта, ферми і поля. Вони будуть зберігатися у внутрішній пам'яті дисплея до видалення користувачем. Крім того, їх можна переміщати з одного дисплея на інший.

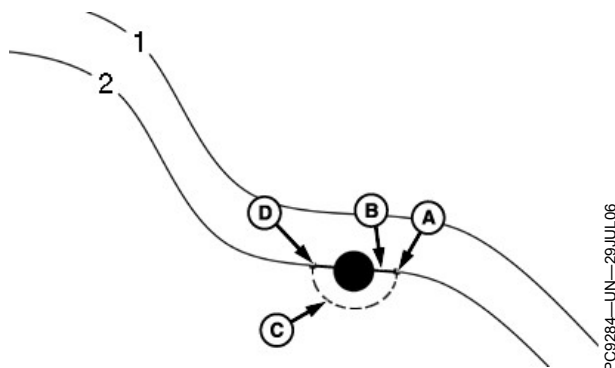
BA31779,0000229-UK-14JUL11-3/3

Запис прямого маршруту або об'їзд перешкод

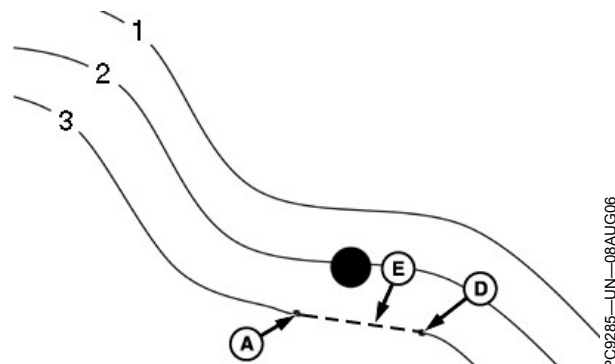
1. Почати записування
2. Натисніть «Пауза записування», щоб призупинити записування маршруту машини.
3. Натисніть «Записування», щоб відновити запис адаптивної кривої.

Точки ПАУЗИ і ВІДНОВЛЕННЯ записування будуть з'єднані прямою лінією. Такий порядок роботи корисний в тому випадку, коли прохід має довгу прямолінійну ділянку або при об'їзді перешкод.

ПРИМІТКА: Максимальна довжина з'єднувального сегмента (лінійний сегмент, створений між точкою ПАУЗИ і ВІДНОВЛЕННЯ записування) становить 0,8 км (0,5 милі) (2 640 футів). Якщо відстань перевищить це значення, лінійний сегмент не буде з'єднано, що призведе до розриву в маршруті.



PC9284-UN-29JUL06



PC9285-UN-08AUG06

- A—Запис поставлено на ПАУЗУ
 B—Для з'єднання двох точок створюється лінійний сегмент
 C—Під час паузи маршрут трактора не записується
 D—Запис ВІДНОВЛЕНО
 E—Маршрут, записаний як пряма лінія між точками A і D

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

RowFinder

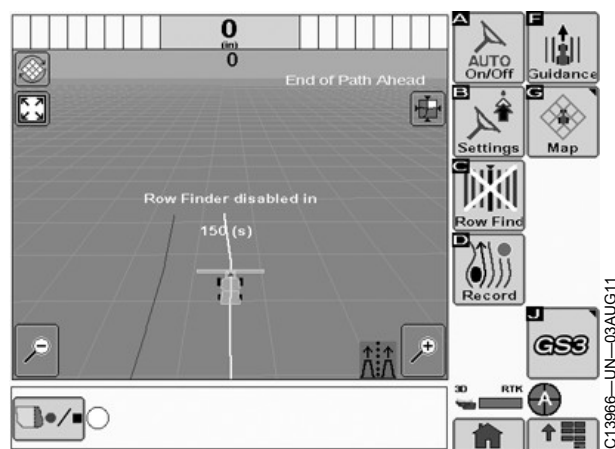
Функцію RowFinder можна використовувати під час роботи за адаптивними кривими для пошуку ряду, що знаходиться на відстані двох або більше проходів. При наближенні до поворотної смуги в режимі адаптивної кривої натисніть кнопку ВВІМКНЕННЯ ROWFINDER. Положення та напрямок руху машини буде записано.

ПРИМІТКА: Якщо протягом 3 хвилин після натиснення кнопки ВВІМКНЕННЯ ROWFINDER не вимкнута систему AutoTrac, записані положення та напрямок руху буде скинуто.

В кінці ряду переконайтеся в тому, що запис вимкнено. Дисплей створить проекції паралельних рядів.

Продовжуйте рух поворотною смугою в напрямку потрібного ряду. Увійдіть в ряд і натисніть кнопку ВІМКНЕННЯ ROWFINDER. Після цього система повернеться в режим адаптивних кривих.

Перш ніж розпочати збирання врожаю, переконайтеся в



PC13966-UN-03AUG11

тому, що запис ввімкнено. **Натисніть кнопку відновлення.** Система AutoTrac почне керування рухом комбайна у ряді, і буде записано новий перший прохід.

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

Принцип роботи

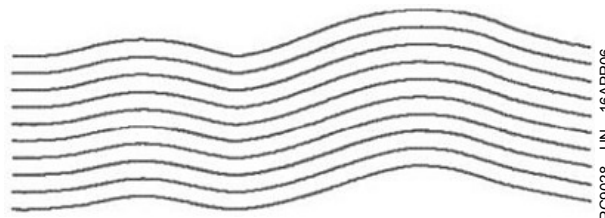
У режимі кривих АБ оператор може провести вигнуті паралельні проходи з кінцевими точками на кожному кінці поля. Навігаційні маршрути паралельні маршруту в кожному напрямку і генеруються на підставі вихідного маршруту, щоб помилки рульового управління не поширювалися на все поле.

Маршрут 0 — це контрольний маршрут, від якого прокладаються наступні криволінійні проходи в полі. Після створення першої кривої АБ (маршрут 0) будуть створені 4 маршрути. Система продовжуватиме створювати додаткові проходи після проходження машиною останнього проходу, показаного на екрані.

ПРИМІТКА: У режимі "Криві АБ" доступний пропуск проходів.

Створення даних про маршрут за кривою АБ: у міру створення системою початкових проходів після запису маршруту 0 або при генеруванні додаткових проходів на екрані виду в перспективі відобразиться напис «Створення кривої АБ». В цей час відстежувати маршрути не вдасться.

Граничні значення створення кривих АБ: довжина кривої АБ, записаної першою, має становити не менше 10 футів, щоб її можна було використовувати для навігації. Машина повинна розташовуватися на відстані не більше 400 м (0,25 милі) від того місця, де маршрут 0



був записаний, щоб система могла почати створювати непрямі маршрути. Якщо машина перебуває на максимально допустимій відстані, то для створення маршруту і виведення його на екран може знадобитися кілька хвилин. В цей час на екрані відображається напис «Створення кривої АБ».

Кілька кривих АБ в полі: поле може містити кілька маршрутів на основі кривої АБ. Кожна крива АБ, записана для поля, повинна мати унікальну назву.

Нумерація маршрутів: нумерація маршрутів дозволяє виконувати пропуск проходів і полегшує їх пошук. Мітка напрямку (N (північ), S (південь), E (схід) або W (захід)) призначається за напрямком, визначеним між початковою і кінцевою точками кривої.

Кривизна проходу змінюється в міру того, як збільшується опуклість або увігнутість наступних проходів.

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

Створення нового непрямого маршруту АБ

Виконайте наступну процедуру, щоб налаштувати першу криву АБ (маршрут 0), від якої будуть прокладатися наступні криволінійні проходи в поле.

ПРИМІТКА: Для поля можна записати кілька кривих АБ. Їм необхідно дати унікальні імена і записати окремо.

1. Виберіть режим НЕПРЯМОГО МАРШРУТУ АБ і виберіть або створіть ім'я маршруту на останній сторінці майстра налаштувань (НАЛАШТУВАННЯ НАВІГАЦІЙНОГО МАРШРУТУ).

ПРИМІТКА: Доступ до цієї сторінки можна також отримати за допомогою екранної клавіші швидкої зміни навігації.

2. Підведіть машину до необхідного місця полі, щоб почати маршрут 0.
3. Натисніть екранну клавішу початку записи кривих АБ. Ця екранна клавіша після натискання буде замінена на наступні екранні клавіші.

- Пауза записування
- Зупинка записування
- Відміна.

4. Пройдіть перший прохід. На карті відобразиться блакитний навігаційний маршрут.

PC13868—UN—14JUL11



PC10857JJ—UN—13APR09 Головна сторінка GreenStar



Швидка зміна навігації

ПРИМІТКА: При русі вперед записаний маршрут, можливо, не буде відображатися на дисплеї позаду значка машини. Маршрут відобразиться після повороту машини.

5. Натисніть «Зупинка записування» в кінці проходу і маршрут буде збережений в пам'яті.

ПРИМІТКА: При втраті сигналу GPS під час записування записування буде зупинено, і крива АБ, записана до цього моменту, буде збережена. Якщо крива АБ відрізняється від тієї, яка необхідна оператору, її можна видалити за допомогою кнопки «Стерти маршрут» на сторінці МАЙСТРА НАЛАШТУВАНЬ «НАЛАШТУВАННЯ НАВІГАЦІЙНОГО МАРШРУТУ».

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

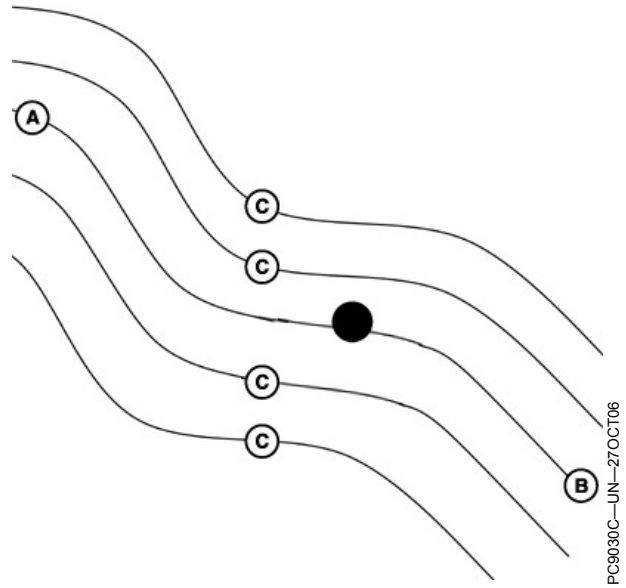
Запис прямого маршруту або об'їзд перешкод

1. Почніть записування кривих АБ
2. Натисніть «Пауза записування», щоб призупинити записування маршруту машини.
3. Натисніть «Записування кривих АБ», щоб відновити запис кривої АБ.

Точки ПАУЗИ і ВІДНОВЛЕННЯ записування будуть з'єднані прямою лінією. Такий порядок роботи корисний в тому випадку, коли прохід має довгу прямолінійну ділянку або при об'їзді перешкод.

ПРИМІТКА: Максимальна довжина з'єднувального сегмента (лінійний сегмент, створений між точкою ПАУЗИ і ВІДНОВЛЕННЯ записування) становить 0,8 км (0,5 милі) (2 640 футів). Якщо відстань перевищить це значення, лінійний сегмент не буде з'єднано, що призведе до розриву в маршруті.

А—Пауза перед перешкодою С—Проходи, створені на основі маршруту 0
В—Відновлення після перешкоди



PC8030C—UN—27 OCT 06

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

GS3 CommandCenter — Круговий маршрут

Принцип роботи

Режим кругового маршруту призначений для руху по концентричних кругах на полі з системами кругового зрошення. Існує декілька способів створення початкового круга. Після визначення початкового круга створюються всі подальші круги на полі.

У режимі кругового маршруту можна використати ручну навігацію; проте для використання системи AutoTrac в

режимі кругового маршруту необхідно активувати AutoTrac і Pivot Pro. Активація Pivot Pro доступна тільки в країнах Північної Америки.

Координати широти і довготи центру круга збережені і пов'язані з ім'ям поля. Якщо при визначенні центру круга поле не вибране, глобальні центри круга будуть збережені. Центри кругів можна викликати для подальшого використання.

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

Створення нового кругового маршруту

Кругові маршрути створюються шляхом визначення центральної точки маршруту. Існує два способи визначення центральної точки.

Спочатку виберіть режим КРУГОВОГО МАРШРУТУ і виберіть або створіть ім'я маршруту на останній сторінці майстра налаштувань (НАЛАШТУВАННЯ НАВІГАЦІЙНОГО МАРШРУТУ).

ПРИМІТКА: Доступ до цієї сторінки можна також отримати за допомогою екранної клавіші швидкої зміни навігації.

PC13868—UN—14JUL11



PC10857JJ—UN—13APR09 Головна сторінка GreenStar



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

Метод «Рух по колу»

- Рух по колу — круговий маршрут створюється після проїзду не менше 10 відсотків необхідного круга. Для оптимального розрахунку центру і отримання точнішого маршруту рекомендується проїхати круг повністю.
- Широта/довгота — задається круговий маршрут, в якому широта і довгота центральної точки круга визначаються користувачем.

1. Підведіть машину до потрібного місця в полі, щоб виконати круговий прохід.

2. Почніть запис круга.

3. Виконайте прохід по потрібному колу.

4. Зупиніть запис круга. Кругові маршрути створюються автоматично при визначенні відстані між проходами в майстрі налаштувань.

ПРИМІТКА: Кнопка зупинки запису круга відобразиться після проходження відстані, достатньої для розрахунку центральної точки.

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

Метод «Широта/довгота»

1. Виберіть широту і довготу центральної точки.
2. Введіть необхідні значення широти і довготи центру круга в десяткових градусах. Попередні значення широти і довготи, пов'язані з полем, з'являться при першому відображенні екрану введення.
3. Збережіть значення, натиснувши кнопку «Прийняти».

Кругові маршрути створюються автоматично при визначенні відстані між проходами в майстрі налаштувань.

ПРИМІТКА: Може знадобитися вирівняти машину на маршруті центрального поворотного шарніра тягача або відцентрувати зміщення маршруту, щоб вирівняти маршрути відносно машини.

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

Діагностика

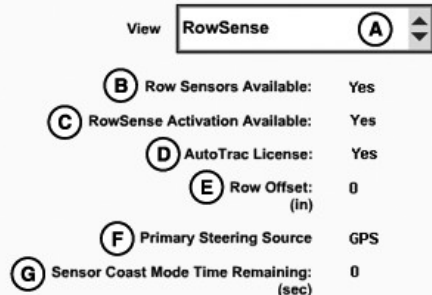
Діагностичні вікна

ПРИМІТКА: Можливі діагностичні відповіді із коротким поясненням.

BA31779,00001F4-UK-21JUL11-1/2

GreenStar 2 Pro - Diagnostic Readings

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



PC13824—UN—28JUN11

Діагностичні показання до MY12

- A—Розкривне меню перегляду
B—Доступні датчики рядів
C—Доступна активація RowSense
D—Ліцензія AutoTrac
E—Зміщення ряду
F—Первинне джерело рульового керування

Доступні датчики рядів:

- A — Так
- B — Ні

Доступна активація системи навігації між рядами:

- A — Так (за наявності активації AutoTrac RowSense GS3)
- C — Ні (у разі відсутності активації AutoTrac RowSense GS3)

Ліцензія AutoTrac:

- A — Так (SF1)
- B — Так (SF2)
- C — Ні

Зміщення ряду:

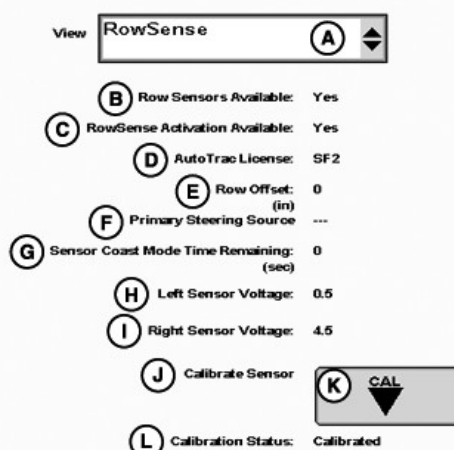
- Поточне значення зміщення ряду, відстань в (дюймах) або (мм).

Первинне джерело рульового керування:

- A — Немає
- B — GPS

GreenStar - Diagnostic Readings

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



PC13823—UN—27JUN11

Діагностичні показання MY12

- G—Час роботи в режимі керування від датчика, що залишився
H—Напруга лівого датчика
I—Напруга правого датчика
J—Калібрування датчика
K—Кнопка калібрування
L—Стан калібрування

- C — Датчики рядів

Час роботи в режимі керування від датчика, що залишився:

- Зворотний відлік часу після втрати сигналу GPS, в секундах.

Напруга лівого датчика

- Напруга датчика в стані спокою має бути менше 2,5 В.

Напруга правого датчика

- Напруга датчика в стані спокою має перевищувати 2,5 В.

Калібрування датчика

Стан калібрування

- Відкалібровано
- Не відкалібровано

BA31779,00001F4-UK-21JUL11-2/2

Очищення датчиків рядків

Очищення датчиків рядків

⚠ ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Вимкніть двигун, поставте машину на стоянкове гальмо та вийміть ключ із замка запалювання.

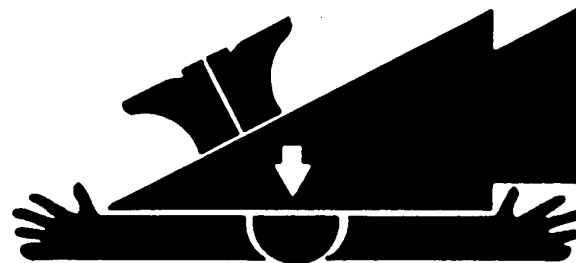
KR43067,00000B3-UK-11NOV08-1/2

Підніміть жатку та опустіть запобіжний фіксатор (А) на шток гідравлічного циліндра.

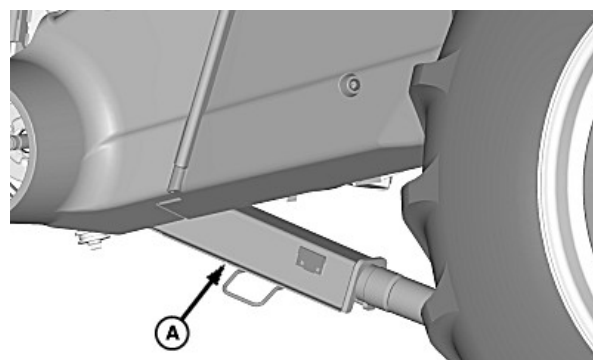
Датчики рядків необхідно перевіряти щоденно для визначення необхідності їх очищення. Якщо на датчиках накопичуються сторонні речовини, це може спричинити вільний рух та негативно вплинути на їхню ефективність. Для очищення датчиків рядків усуньте сторонні речовини з датчиків та прилеглих ділянок. Перевірте, чи можуть датчики рухатися вільно.

Щорічно перевіряйте наявність ознак надмірного зносу втулок та осей датчиків. Замініть за потреби.

А—Запобіжний фіксатор



TS696—UN—21SEP89



H90831—UN—26FEB08

KR43067,00000B3-UK-11NOV08-2/2

Технічні характеристики

Декларація відповідності ЄС

Deere & Company
Молін, Іллінойс США

Нижчезазначена особа заявляє, що

Виріб: AutoTrac™ RowSense™

відповідає усім чинним нормам та основним вимогам таких директив:

Директива	Номер	Метод сертифікації
Директива з електромагнітної сумісності	2004/108/ЄС	Самосертифікація згідно Додатку II Директиви

Ім'я та адреса особи в Європейському співтоваристві, уповноваженої на складання файлу технічної документації:

Brigitte Birk
Європейський офіс Deere & Company
John Deere Strasse 70
Мангайм, Німеччина D-68163
EUConformity@JohnDeere.com

Місце декларування: Кайзерслаутерн,
Німеччина

ПІБ: Аарон Сеннефф

Дата декларування: 29 липня 2011 р.

Посада: Керівник інженерно-технічної групи, компанія John
Deere Intelligent Solutions Group

Виробничий комплекс: John Deere Intelligent Solutions Group

BA31779,000024E-UK-05AUG11-1/2

DXCE01—UN—28APR09



BA31779,000024E-UK-05AUG11-2/2

Індекс

	Сторінка		Сторінка
G		Вирівнювання стебла	20-2, 25-2
GPS		Калібрування	20-3, 25-1
Датчик ряду	30-1	Напруга	20-3, 25-1
		Час затримки	10-1
R		Датчики рядків	
RowFinder		Очищення	80-1
Ввімкнення	40-3, 60-4	Діагностика	75-1
Вимкнення	40-3, 60-4	Дільники	20-2, 25-2
S		E	
SSU	10-1	Екран задавання маршруту 0	
		Прям. марш.	35-2
A		3	
Адаптивні криві		Запис вручну	
Запис вручну	40-2	Адаптивні криві	40-2
Режим AutoTrac	40-2	Зміщення	
Режим документування	40-2	Навігація між рядами	20-2, 25-2
Активіація	15-1	Значення зміщення	15-1
Б		К	
Багатофункціональний важіль	10-1	Калібрування	
B		Датчики рядів	20-3, 25-1
Ввімкнення RowFinder	40-3, 60-4	Діагностика	75-1
Ввімкнення системи	10-1	Кнопка «New» (Новий)	
Вимкнення RowFinder	40-3, 60-4	Криві АБ	45-2
Вимоги	15-1	Круг. марш.	50-2
Випадання ряду	35-3	Прям. марш.	35-2
Вирівнювання		Кнопка «Pause» (Призупинення)	
Навігація між рядами	20-2, 25-2	Криві АБ	45-2
Вирівнювання стебла		Кнопка «Set A» (Задати А)	
Датчики рядів	20-2, 25-2	Прям. марш.	35-2
Встановлено		Кнопка «Set B» (Задати В)	
Датчик ряду	30-1	Прям. марш.	35-2
Втрата сигналу датчика рядка	35-3	Кнопка «Видалити»	
Д		Криві АБ	45-2
Датчик ряду		Круг. марш.	50-2
Встановлено	30-1	Прям. марш.	35-2
Кнопка стану	10-1	Кнопка 2	
Піктограма	30-1	Кнопка відновлення	10-1
Робота з GPS	30-1	Кнопка 3	
Сигнал втрачено	30-1	Кнопка відновлення	10-1
Датчики рядів		Кнопка відновлення	
Випадання ряду	35-3	Кнопка 2	10-1
		Кнопка 3	10-1
		Налаштування	10-1
		Режим входження в ряд	10-1
		Режим навігації між рядами	10-1
		Кнопка відстані між проходами	
		Криві АБ	45-2

Продовження на наступній сторінці

	Сторінка		Сторінка
Круг. марш.	50-2	Кнопка «Set B» (Задати B)	35-2
Прям. марш.	35-2	Кнопка «Видалити»	35-2
Кнопка записування/зупинення		Кнопка відстані між проходами	35-2
Криві АБ	45-2	Напрямок	35-2
Кнопка кількості сегментів		Розкривне меню «Current Track 0»	
Криві АБ	45-2	(Поточний маршрут 0).....	35-2
Криві АБ		Розкривне меню «Method» (Метод)	35-2
Кнопка «New» (Новий)	45-2	Точка А Довгота	35-2
Кнопка «Pause» (Призупинення)	45-2	Точка А Широта	35-2
Кнопка «Видалити»	45-2		
Кнопка відстані між проходами	45-2	Р	
Кнопка записування/зупинення	45-2	Режим AutoTrac	
Кнопка кількості сегментів	45-2	Адаптивні криві	40-2
Розкривне меню поточна крива АБ	45-2	Режим входження в ряд	
Точка А Довгота	45-2	Кнопка відновлення	10-1
Точка А Широта	45-2	Режим документування	
Круг. марш.		Адаптивні криві	40-2
Кнопка «New» (Новий)	50-2	Режим навігації між рядами	
Кнопка «Видалити»	50-2	Кнопка відновлення	10-1
Кнопка відстані між проходами	50-2	Розкривне меню «Current Track 0» (Поточний	
Розкривне меню «Method» (Метод)	50-2	маршрут 0)	
Точка А Довгота	50-2	Прям. марш.	35-2
Точка А Широта	50-2	Розкривне меню «Method» (Метод)	
Н		Круг. марш.	50-2
Навігація між рядами		Прям. марш.	35-2
Вирівнювання	20-2, 25-2	Розкривне меню поточна крива АБ	
Діагностика	75-1	Криві АБ	45-2
Налаштування зміщення	20-2, 25-2		
Налаштування		С	
Кнопка відновлення	10-1	Сигнал втрачено	
Прям. марш.	35-2	Датчик ряду	30-1
Напруга		Стан датчика: ввімкнено/вимкнено	10-1
Датчики рядів	20-3, 25-1	Стикове міжряддя	20-2, 25-2
Напрямок		Сумісність	15-1
Прям. марш.	35-2		
О		Т	
Очищення		Технічне обслуговування	
Датчики рядків	80-1	Очищення датчиків рядків	80-1
П		Точка А Довгота	
Піктограма		Криві АБ	45-2
Датчик ряду	30-1	Круг. марш.	50-2
Поворот на поворотній смузі	30-2	Прямий маршрут	35-2
Пошук та усунення несправностей		Точка А Широта	
Вікно діагностики	75-1	Криві АБ	45-2
Прям. марш.		Круг. марш.	50-2
Кнопка «New» (Новий)	35-2	Прям. марш.	35-2
Кнопка «Set A» (Задати A)	35-2		

Продовження на наступній сторінці

Сторінка

Ч

Час затримки 10-1

Наявна література з обслуговування машини John Deere™

Технічна інформація

Технічну інформацію можна придбати в компанії John Deere. Публікації доступні в друкованій формі або на компакт-диску.

Для замовлень:

- Магазин технічної інформації John Deere: **www.JohnDeere.com/TechInfoStore**
- Тел. 1-800-522-7448
- Зверніться до вашого дилера John Deere

Доступна інформація включає:

DX,SERVLIT-UK-07DEC16-1/5

В КАТАЛОГАХ ЗАПЧАСТИН перелічені запчастини, доступні для вашої машини, з ілюстраціями в розібраному вигляді, що допоможе вам з визначенням правильних деталей. Це також допоможе при збиранні та розбиранні.



TS189—UN—17JAN89

DX,SERVLIT-UK-07DEC16-2/5

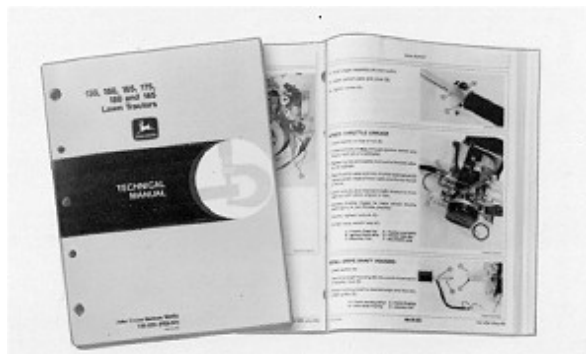
ІНСТРУКЦІЇ З ЕКСПЛУАТАЦІЇ містять інформацію, яка стосується правил техніки безпеки, експлуатації та технічного обслуговування.



TS191—UN—02DEC88

DX,SERVLIT-UK-07DEC16-3/5

ТЕХНІЧНІ ІНСТРУКЦІЇ містять інформацію щодо технічного обслуговування вашої машини. Тут містяться специфікації, ілюстровані процедури збирання та розбирання, схеми гідравлічних магістралей та електричних з'єднань. Деякі продукти мають окремі інструкції з ремонту та діагностики. Деякі компоненти, наприклад, двигуни, розглядаються в окремій технічній інструкції.



TS224—UN—17JAN89

Продовження на наступній сторінці

DX,SERVLIT-UK-07DEC16-4/5

НАВЧАЛЬНА ПРОГРАМА включає п'ять серій книжок з базовою інформацією, незалежно від виробника:

- Серія Agricultural Primer (Сільське господарство для початківців) охоплює технології ведення фермерського господарства та скотарства.
- Серія Farm Business Management (Менеджмент фермерського господарства) розглядає реальні проблеми та пропонує практичні рішення в сфері маркетингу, фінансів, вибору обладнання та дотримання нормативних вимог.
- Інструкції серії Fundamentals of Service (Основні принципи технічного обслуговування) містять інструкції з ремонту та технічного обслуговування позашляхової техніки.
- Інструкції серії Fundamentals of Machine Operation (Основні принципи експлуатації машин) містять опис функцій машин, процедури регулювання, методи покращення ефективності машин, а також оптимізації польових робіт.
- Інструкції серії Fundamentals of Compact Equipment



Service (Основні принципи технічного обслуговування компактного обладнання) містять інструкції з технічного обслуговування обладнання з механізмом відбору потужності до 40 кінських сил.

TS1663—UN—10OCT97

DX,SERVLIT-UK-07DEC16-5/5

Компанія John Deere до ваших послуг

ЗАДОВОЛЕННЯ КЛІЄНТІВ має велике значення для компанії John Deere.

Наші дилери надають вам оперативне та ефективне обслуговування і послуги з поставки запчастин:

–Технічне обслуговування та запчастини для підтримки вашого обладнання.

–Кваліфіковані спеціалісти з технічного обслуговування, а також діагностичні і ремонтні інструменти, необхідні для обслуговування вашого обладнання.



TS201—UN—15APR13

ПРОЦЕС ВИРІШЕННЯ ПРОБЛЕМ КЛІЄНТІВ

Ваш дилер John Deere завжди готовий надати вам необхідну технічну підтримку та допомогти у вирішенні проблем, які можуть виникнути у вас.

1. При зверненні до вашого дилера підготуйте наступну інформацію:

–Модель машини та її артикул

–Дата покупки

–Характер проблеми

2. Обговоріть проблему з сервіс-менеджером дилера.

3. Якщо він не може вирішити проблему, поясніть її керівнику менеджера та зверніться за допомогою.

4. Якщо у вас постійно виникає проблема, яку дилер не в змозі вирішити, попросіть вашого дилера звернутися до компанії John Deere за допомогою. Або зверніться до Центру допомоги клієнтам Ag за номером 1-866-99DEERE (866-993-3373) або по електронній пошті, вказаній на сторінці www.deere.com/en_US/ag/contactus/

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

