AutoTrac™ RowSense™ 8000 系列 青贮收获机

操作手册

AutoTrac™ RowSense™ 8000 系列 自走式青贮收获机

OMPFP21038 版本 A5 (CHINESE)

John Deere Ag Management Solutions
欧洲机型
PRINTED IN GERMANY

简介

前言

重要提示： 本手册仅适用于配备 AutoTrac™ RowSense™ 导航选装件的 8000 系列青贮收获机。

用户需认真阅读本手册，正确掌握系统的操作方法。否则可能导致人身伤害或机器的损坏。本手册和机器上的安全标志还有其他语言版本可供选择。（敬请向约翰迪尔经销商洽购。）

本手册是本机必不可少的组成部分。转售本机时，请务必将本手册随机一同转让。

本手册中的度量单位制采用公制和对应的美国常用英制标准。只能使用正确的备件和紧固件。公制和英制紧固件可能需要特定的公制或英制扳手。

右手侧和左手侧由面向机器向前行进方向而定。

保修是约翰迪尔客户支持计划的一部分，用于帮助客户按照本手册中的说明操作和维护设备。有关 GreenStar 硬件质保服务的详细内容，请参见经销商所提供的质保服务卡。

本保修条款保证在产品的保修期内如果约翰迪尔产品出现瑕疵，约翰迪尔将为其产品提供支持。在某些情况下，约翰迪尔还可以提供现场改进，且通常是免费的；即使已超过了保修期依然如此。但如不当使用本系统、或对本系统进行了超出原厂技术规格要求的改造，本质保服务将自行失效，现场改进服务也将可能不予提供。

OUCC002,0004255 -14-07JAN15-1/1

注册商标

本《操作手册》中出现的所有商标列表。

注册商标	
AutoTrac™ RowSense™	迪尔公司的商标
GreenStar™	迪尔公司的一个注册商标
GreenStar™ 3 2630 显示器	迪尔公司的商标
StarFire™	迪尔公司的商标

OUCC002,0004261 -14-07JAN15-1/1

目录

页

安全须知
熟悉安全信息.....05-1
理解标志词.....05-1
遵守安全规程.....05-1
安全搬运电子部件和托架.....05-2
正确使用电子显示器.....05-2
安全使用导航系统.....05-2
认真阅读《导航手册》.....05-2
正确使用座椅安全带.....05-3

操作 AutoTrac™ RowSense™
概况.....10-1
AutoTrac™ RowSense™ 导航.....10-2
GreenStar 设置页.....10-3
GreenStar 导航页.....10-4
GreenStar 机器/农具页.....10-5
启用/激活/操作 AutoTrac™ RowSense™.....10-8
标定行传感器.....10-11

保养和维护
清洁行传感器.....20-1

原始说明。本手册中的所有信息、插图和技术规格，全部依据出版时的最新资料编写而成。本公司保留随时变更的权利。如有变更，恕不另行通知。

COPYRIGHT © 2015
DEERE & COMPANY
European Office Mannheim
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRUCTION ™ Manual

安全须知

熟悉安全信息

这是一个安全警示标志。 在机器上或者本手册中看到此标志时，一定要提高警惕，以免造成人员伤亡。

应遵守注意事项及安全操作规范。

T81389 —UN—28JUN13

DX,ALERT -14-29SEP98-1/1

理解标志词

标志词 危险、警告或者小心与安全警告标志一起使用。 危险表示可能会发生极严重的伤害。

危险（DANGER）或警告（WARNING）标志位于可能会出现某些特殊危险的地方。 一般性的防范措施列于小心安全标志下。 在本手册中，小心一词也提醒我们应注意一些安全信息。

TS187 —14—22MAR11

DX,SIGNAL -14-03MAR93-1/1

遵守安全规程

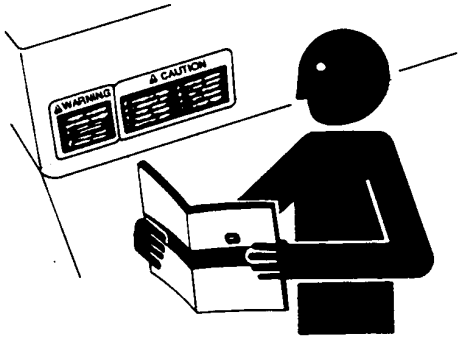
请认真阅读本手册和机器安全标志上的所有安全信息。 必须始终保持安全标志的状态良好。 如安全标志丢失或损坏，应及时更换。 确保购进的新部件和修理的零件中包含有现行有效的安全标志。 可从约翰·迪尔经销商定购安全标志进行替换。

有些零件和部件上可能还有其他的安全信息，它们来自于配件供应商，这些信息未收入本操作手册中。

学会操作机器方法和正确使用各种操作手柄和按钮的方法。 禁止任何未经培训的人员操作本机。

必须始终保持机器的工作状态良好。 未经授权对机器进行改造将削弱机器功能及/或安全性，并影响机器寿命。

如果您对本手册中的任何内容有疑问时，请与约翰·迪尔经销商联系并获取帮助。



TS201 —UN—15APR13

DX,READ -14-16JUN09-1/1

安全搬运电子部件和托架

安装或拆卸固定在设备上的电子部件时跌落可能导致严重伤害。 安装或拆卸时应使用工作梯或操作台。 使用紧固和牢固的脚踏板和把手。 不得在雨雪条件下安装或拆卸部件。

如果将RTK基站安装在高塔或其它高结构件处或进行保养，必须使用有认证的攀爬工具。

如果安装或检修农具上使用的全球定位接收器天线塔，请使用正确的起重技术并穿戴正确的防护设备。 天线塔很重，可能很难操纵。 如果站在地面上或另一个平台上无法接近固定位置，将需要两个人安装或拆卸。

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -14-24AUG10-1/1

正确使用电子显示器

电子显示器属于辅助设备，用来帮助驾驶员完成田间作业、提高舒适度和用作娱乐工具。显示器有许多功能，可以用于各种机器系统应用，并且可以和手持式电子设备等其他辅助设备配套使用。

辅助设备指的是机器主要用途之外的其他用途所需的设备。驾驶员始终负责机器的安全操作和控制。

为了防止在操作机器时受伤：

- 必须按照安装说明正确定位显示器。检查确认设备已可靠固定，并且不影响驾驶员的视野和机器的操作控制。
- 不要因为显示器而分散注意力。保持警觉。密切注意机器的状况和周围环境。
- 在机器运动过程中，不要更改设置或访问那些需要长时间使用显示器控制装置的功能。在试图进行如上操作前，先将机器停放在一个安全场所，并结合驻车制动器。
- 不要把音量设置得太高，以免听不到车外其他来往车辆尤其是应急车辆的鸣笛声。

为了提高操作安全性，必须限制机器的运动，并且/或者将机器置于驻车挡，否则必须禁用某些显示器功能。超控这一安全功能可能会违反相关法律，并且容易引发设备损坏以及严重的人身伤亡事故。

只有在安全有保障，并且符合说明书上的说明时，才能使用显示器功能。无论使用何种辅助设备，都必须符合安全驾驶规则以及国家或地方法律和交通法规。

OUCC002,000426C -14-15JAN15-1/1

安全使用导航系统

禁止在公路上使用 AutoTrac 系统。

- 驶上公路前，必须关闭（取消激活或禁用） AutoTrac™ 系统。
- 在公路运输过程中，禁止打开（激活）AutoTrac™ 系统。

AutoTrac™ 系统的用途是帮助驾驶员提高田间作业效率。驾驶员必须始终负责机器的行驶路径。为避免驾驶员和第三方人员受到伤害：

- 始终保持警惕，密切注意周围环境。
- 必须在需要时控制方向盘，避免田间事故，伤害第三方，损坏设备或碰撞其他障碍物。
- 如果能见度不好，影响操作机器或难以确定机器行驶路线上的人员或障碍物，必须停止操作。

OUCC002,0004252 -14-07JAN15-1/1

认真阅读《导航手册》

操作 AutoTrac™ 前，必须认真阅读《导航手册》，了解其组成部件并熟悉安全和正确操作程序。

《导航手册》适用于 AutoTrac™ 导航系统应用。

OUCC002,0004251 -14-07JAN15-1/1

正确使用座椅安全带

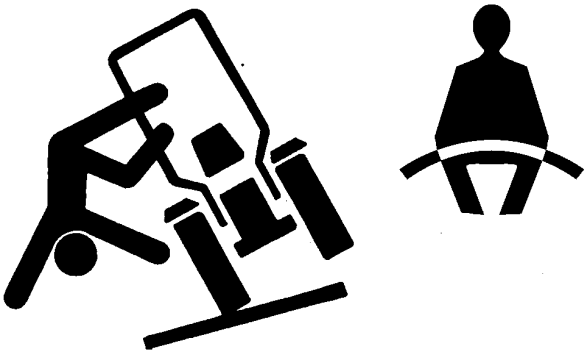
避免翻车造成人身伤亡事故。

本机器配备了翻车防护架（ROPS）。 在操作配备 ROPS 的机器时，必须使用座椅安全带。

- 握住安全带插销，拉着座椅安全带横跨过身体。
- 将插销插到带扣中。 此时会有一声“喀嗒”声。
- 拽一下安全带插销，确认安全带已扣好。
- 在大腿部位将座椅安全带调整好。

如果安装紧固件、带扣、安全带或收缩器出现损坏迹象，必须更换整条座椅安全带。

每年至少应检查一次安全带和安装紧固件。 检查固定件是否松动，或带条是否有损坏迹象，如割口、断裂、过度磨损或非正常磨损、褪色或损伤。 务必使用许可在您的机器上使用的更换件进行更换。 请与约翰·迪尔经销商联系。



TS1729 —UN—24MAY13

DX,ROPS1 -14-22AUG13-1/1

概况

小心： 不要在公路上使用 AutoTrac™ RowSense™ 系统。进入公路前，必须关闭（禁用）AutoTrac™ RowSense™ 系统。在公路上运输时，不要试图打开（激活）AutoTrac™ RowSense™ 系统。

系统激活后，提高警惕并注意周围环境。必要时，控制转向，避开田间危险、旁人、设备或其他障碍。要安全操作和转向机器，如果能见度极差，妨碍辨认能力，要停止操作。

重要提示： AutoTrac™ RowSense™ 系统的设计用途是帮助驾驶员提高田间作业效率。驾驶员负责控制收获机行驶路线，在操作收获机过程中，必须一直注意周围环境。如果能见度不好，影响操作机器或难以确定机器行驶路线上的人员或障碍物，必须停止操作。

在操作收获机的过程中，必须稳坐在座椅上。必须使用座椅安全带。

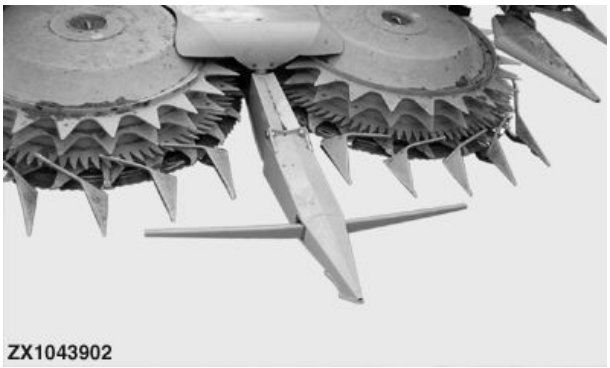
AutoTrac™ RowSense™ 系统由以下部件组成

- 安装在机器上并且已激活的集成式 AutoTrac™，且升级版 AutoTrac™ RowSense™ 软件已编程在转向系统单元（SSU）中。
- AutoTrac™ RowSense™ SF1 或 SF2 激活功能
- 安装到许可使用的旋转式割台上的行传感器（咨询约翰·迪尔经销商）
- 带 SF1、SF2 或 RTK 激活功能的 StarFire™ 接收器

AutoTrac™ RowSense™ 适用于所有现有循迹样式和最标准的收获样式。

AutoTrac™ 适用于下列模式：

- 自适应曲线



ZX1043902 —UN—30APR10

AutoTrac™ RowSense™ 传感器

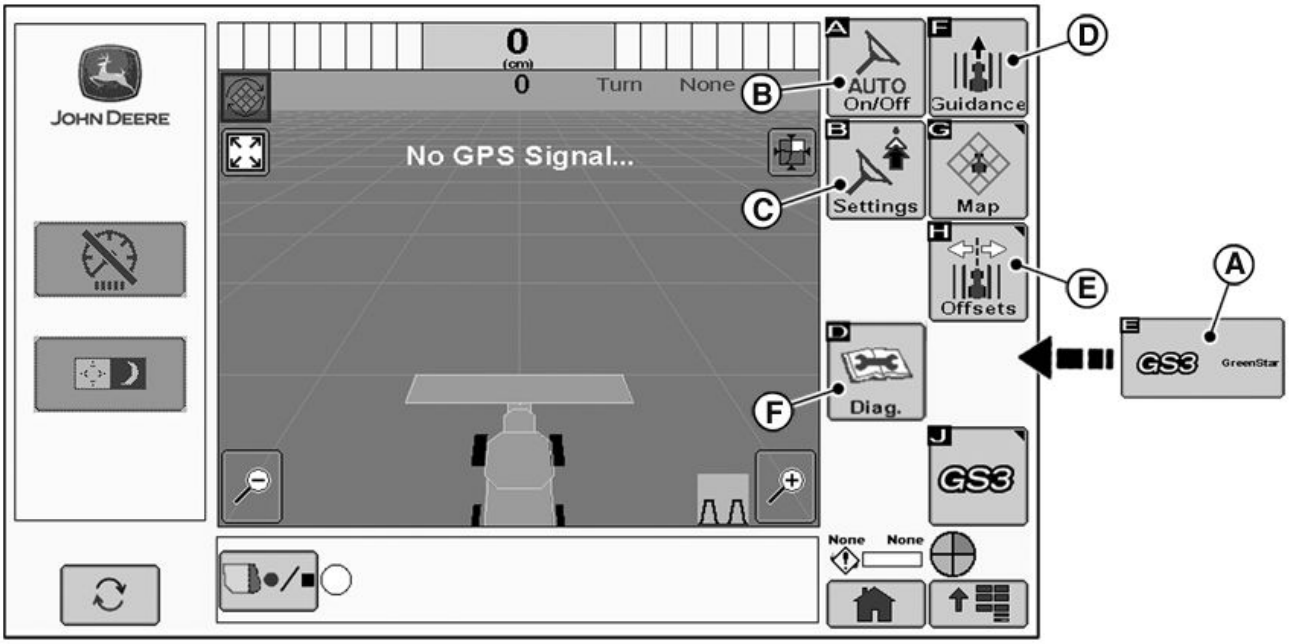
- AB 曲线
- 圆形轨迹
- 和直线轨迹

AutoTrac™ RowSense™ 是一项增强功能，用在 GreenStar 3 2630 显示器的集成式 AutoTrac™ 上。安装在中间行点的行传感器可探测玉米杆以确定行的位置。行传感器提供的信号与已有的 AutoTrac™ 信号结合起来，有助于将机器保持在行上。如果行传感器没有传来信号（例如，驶过水沟时），则使用正常的 GPS 导航。

重要提示： AutoTrac™ 的其他大部分特征保持不变。简而言之，行传感器是另外一种操控机器转向的位置输入。所有循迹模式的设置方式，都和基于 GPS 的 AutoTrac™ 设置方式相同。阅读并熟悉《GreenStar™ 3 2630 显示器 — 导航操作手册》。

OUCC002,0004253 -14-07JAN15-1/1

AutoTrac™ RowSense™ 导航



A—GS3 按钮
B—“自动开/关”按钮
C—“设置”按钮
D—“导航”按钮
E—“偏移量”按钮
F—“诊断”按钮

当 GS3 按钮（A）高亮显示时，轻触或按下“确认”按钮。此时显示 AutoTrac™ RowSense™ 页。

操作 AutoTrac™ RowSense™ 之前，系统必须已配置完毕。步骤如下：

1. 按下“设置”按钮（C），启用行传感器，选择所需的导航模式（参见本节中的 **GreenStar 设置页**）。
2. 按下“导航”按钮（D），设置所需的循迹模式（参见本节中的 **GreenStar 导航页**）。
3. 按下“偏移”按钮（E），设置机器和割台（参见本节中的 **GreenStar 机器/农具页**）。

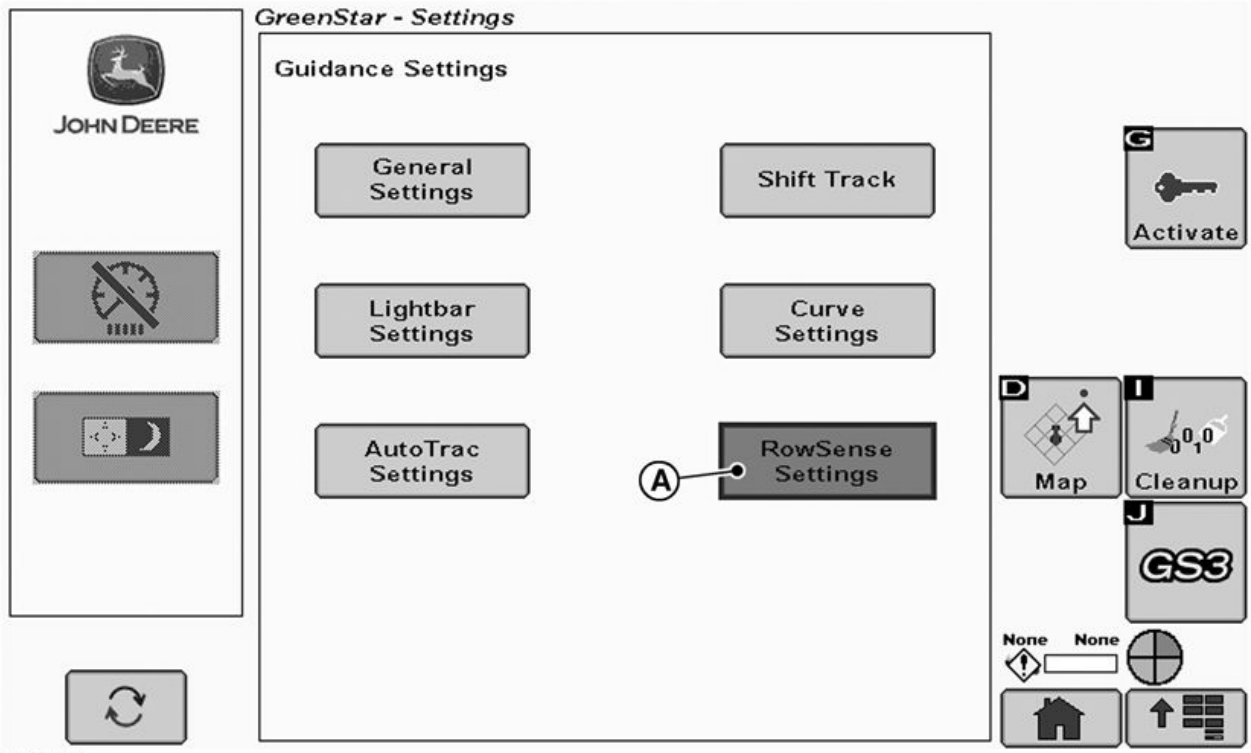
配置之后，可以操作 AutoTrac™ RowSense™。参见本节中的 **启用/激活/操作 AutoTrac™ RowSense™**。

要开始行传感器标定并观察某些诊断读数值，按下“诊断”按钮（F）并访问 GreenStar — 诊断读数值页面。参见本节中的**标定行传感器**。

注意：“自动开/关”按钮（B）启用或禁用 AutoTrac™ RowSense™ 系统。参见本节中的“启用/激活/操作 AutoTrac™ RowSense™”。

OUCC002,0004254 -14-07JAN15-1/1

GreenStar 设置页



ZX227712

ZX227712 —UN—25NOV14

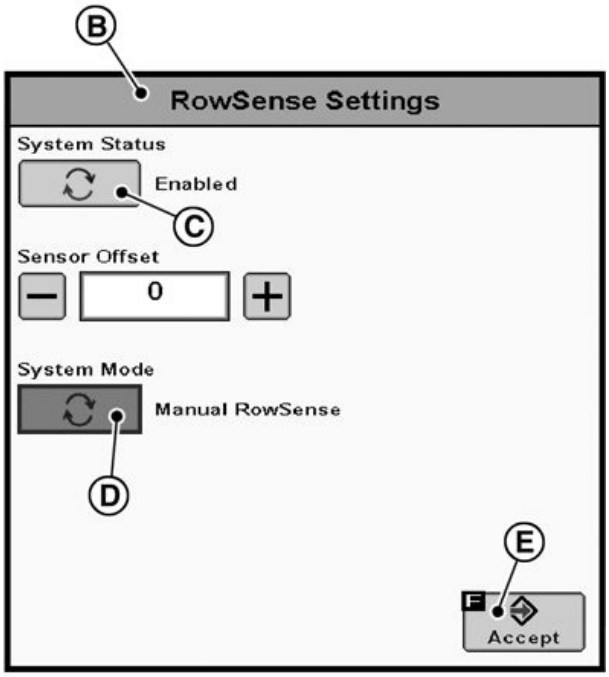
在这一页上，按下“RowSense 设置”按钮（A），启用行传感器并选择导航模式。此时显示 RowSense 设置页（B）。

- 要启用或禁用行传感器，按下“系统状态切换”按钮（C）。

重要提示： 不要将传感器状态切换为禁用。

- 按下“系统模式”按钮（D），选择 AutoTrac™ RowSense™ 激活后，必须使用哪个导航模式（参见本节中的 **启用/激活/操作 AutoTrac™ RowSense™**）。
  - 只有在割台上需要用到使用行传感器的导航功能时（无 AutoTrac™ 导航），才选择**手动 RowSense** 模式。
  - 如果导航时必须优先使用行传感器，则选择 **AutoTrac RowSense** 模式；如果行传感器探测不到作物，则选择 GPS 信号（AutoTrac™ 导航）。
- 按下“接受”按钮（E）。

A—“RowSense 设置”按钮
B—RowSense 设置页
C—“系统状态切换”按钮
D—“系统模式”按钮
E—接受按钮

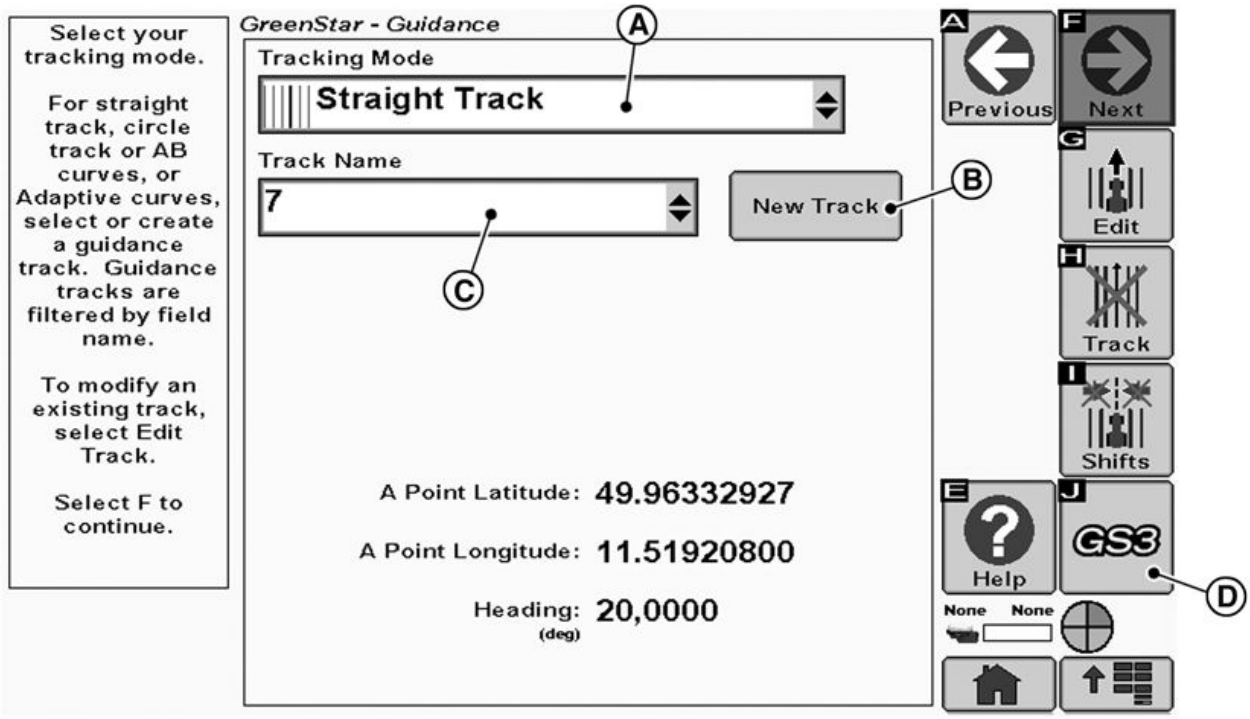


ZX227713

ZX227713 —UN—25NOV14

OUCC002,000425C -14-07JAN15-1/1

GreenStar 导航页



ZX227710

A—循迹模式
B—“新轨迹”按钮
C—轨迹名称
D—GS3 按钮

如需定义一个轨迹样式，可选择循迹模式（A），然后添加新轨迹（B），或选择已确定的轨迹名称（C）。遵照显示的说明。

- 当行是直线形，且变化不超过大约 1 米（3-1/4 英寸）时，应使用**直线轨迹**。“直线轨迹”将所有的线都投射到第一条路径旁边。
  如果田间相对较直，且地头没有变化，建议使用直线轨迹，因为直线轨迹可以使行进入相邻路径。如果田间播种时使用了 AutoTrac，则采用“行进入”可提高作业性能。另外，在水沟中行信号失落期间，性能也会得到改善。在“直线轨迹”时，GPS 线路自动重新居中。这样可以确保 GPS 路径正确对准玉米行。**在自适应曲线模式下，该功能不可用。**

- 在所有田间都可以使用 **自适应曲线**，但是强烈建议在经过田间时路径改变、首向变化大或曲线为 U 形的情况下使用这一曲线模式。曲线轨迹记录必须开启。这样就确定出了第一道，并且也就有可能生成直线延伸线。自适应曲线虽然只能投射到相邻的道上，但是这种曲线具有优势，可以处理不同形状的曲线，并且整块农田的估算行误差也不会累加到一起。
  在田间需要频繁改变路径时，建议使用自适应曲线。自适应曲线只在下一个路径上投射。

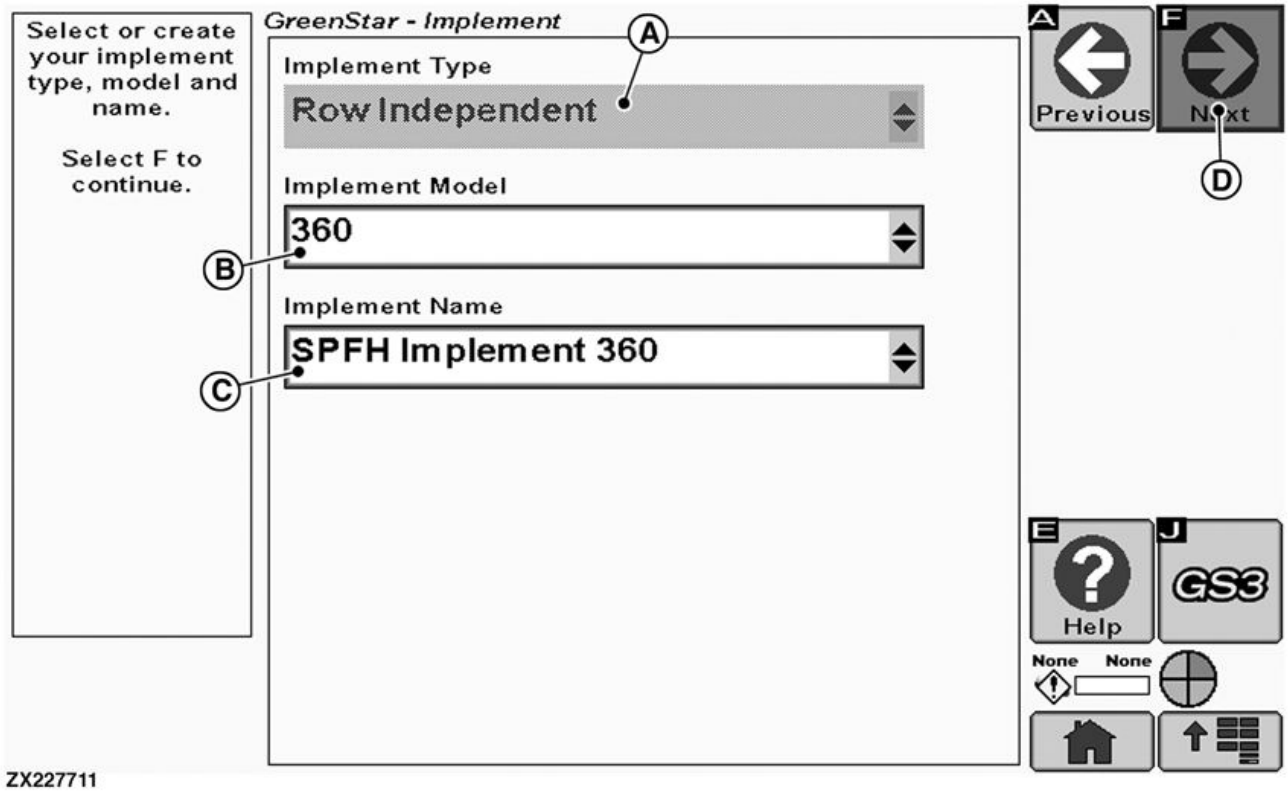
- 如果在田间曲线呈连续状，建议使用**AB 曲线**。这样使得机器能在相邻路径上行进入。如果田间播种时使用了 AutoTrac™，此时收获性能会得到提高。另外，采用“AB 曲线”，还可以提高行信号失落期间的作业性能。“AB 曲线”的优点是可以将田间的曲线轨迹投射为平行线，但是，在各道上的曲线形状都一样。
  在“AB 曲线”模式下，GPS 曲线自动重新居中。这样可以确保 GPS 路径正确对准玉米行。**在自适应曲线模式下，该功能不可用。**

- 如果作物种植在中间转塔式农田中，则建议使用**圆形轨迹**作业。
  如果需要以圆圈方式收获玉米行，应采用“圆形轨迹”。这样选择，允许从待施加的 GPS 曲率输入到行传感器中。

按下 GS3 按钮（D），回到 AutoTrac™ RowSense™ 页。

OUCC002,000425D -14-07JAN15-1/1

GreenStar 机器/农具页



A—农具型式
B—农具型号
C—农具名称
D—“下一步”按钮

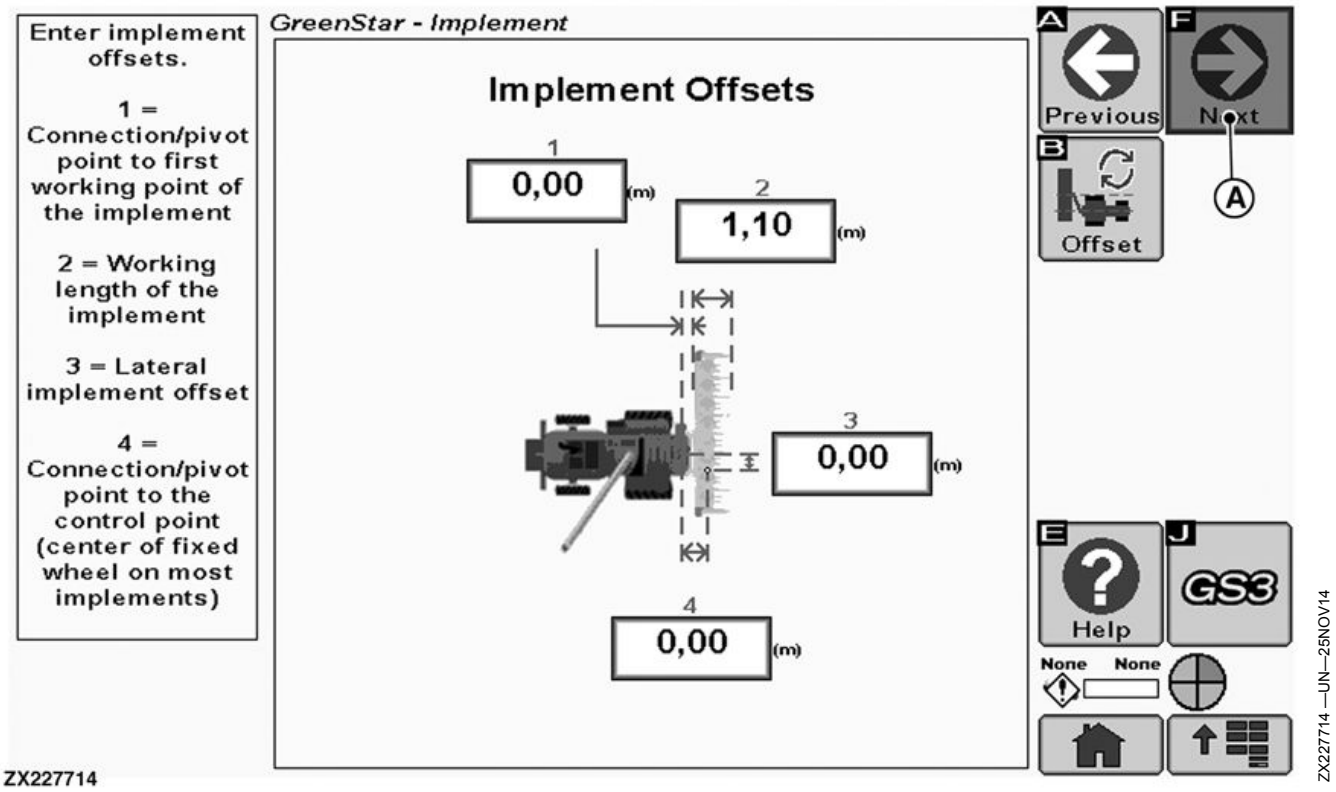
1. 输入挂接到机器上的农具型式（A）、型号（B）和名称（C）（割台）。

   注意： 农具型式自动设定为“行独立”。

   按“下一页”按钮（D），输入农具偏移值。

接下页

OUCC002,000425E -14-07JAN15-1/3



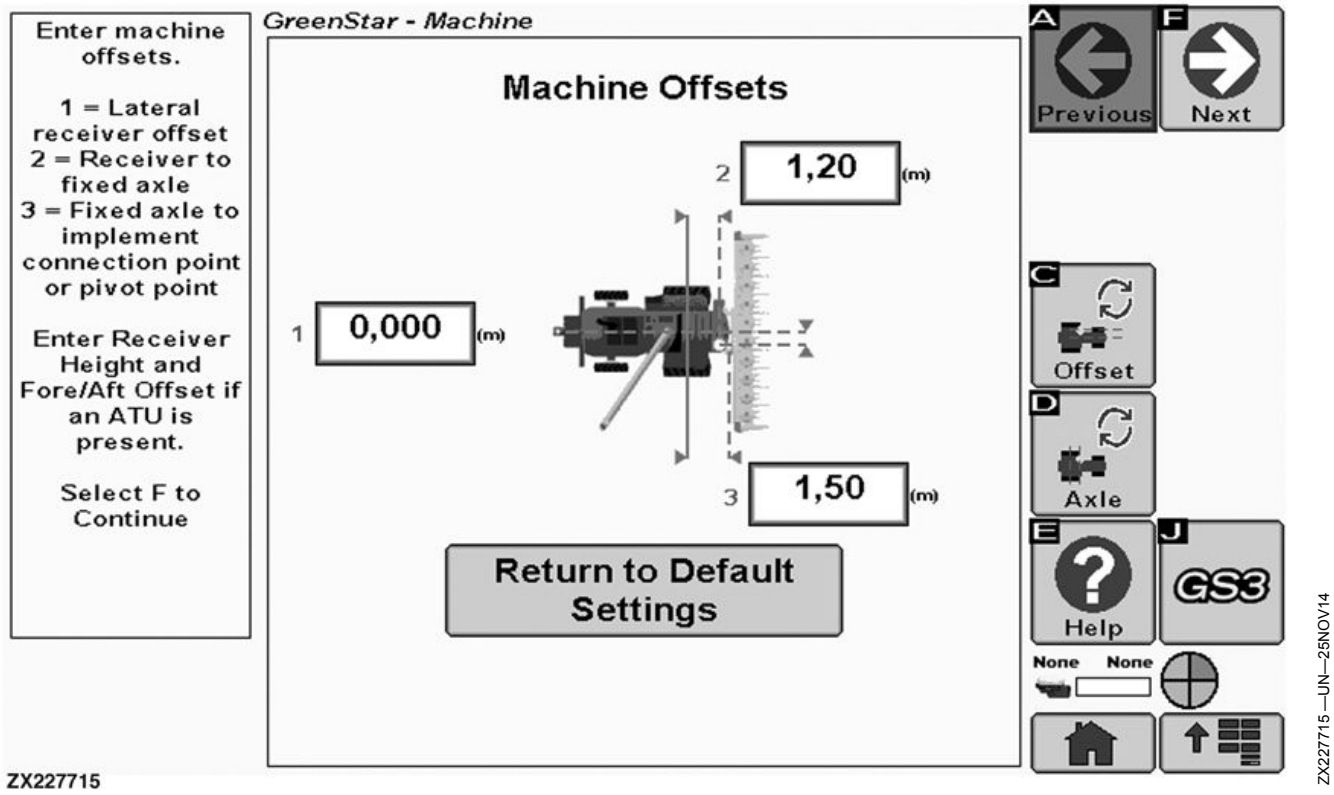
A—“下一步”按钮

2. 按照显示屏上的说明，输入农具偏移值：
   - 1 — 连接点/枢轴点到农具的第一个工作点。
   - 2 — 农具的工作长度。
   - 3 — 农具横向偏移。
   - 4 — 连接点/枢轴点到控制点（大多数农具的固定车轮的中心）。

按“下一页”按钮（A），输入机器偏移值。

接下页

OUCC002,000425E -14-07JAN15-2/3



3. 按照显示屏上的说明，输入机器偏移值：
   - 1 — 接收器横向偏移。
   - 2 — 接收器到固定式车桥。
   - 3 — 固定式车桥到农具连接点或枢轴点。

OUCC002,000425E -14-07JAN15-3/3

启用/激活/操作 AutoTrac™ RowSense™

启用该系统，必须满足以下条件：

- 已检测到 AutoTrac™ RowSense™ 控制单元（SSU）。
- 已经设置循迹。
- 循迹开启。
- SSU 在正常工作模式。
- 主离合器已结合。
- 按下“自动打开/关闭”按钮（A），在 AutoTrac™ 系统启用和禁用之间切换。

系统启用后，在需要转向辅助时，驾驶员必须手动将系统改为激活状态。

要激活系统，必须满足以下条件：

- “公路安全模式”按钮在“田间”模式
- 割台已结合。
- 前进行驶速度大于 .5 公里/小时（.3 英里/小时）或倒车速度低于 10 公里/小时（6.0 英里/小时）。
- 前进行驶速度低于 22 公里/小时（13.2 英里/小时）。
- 机器首向在预期轨迹的 80° 范围内，条件是速度低于 10 公里/小时（6.0 英里/小时）。
- 机器首向在预期轨迹的 45° 范围内，条件是速度大于 10 公里/小时（6.0 英里/小时）。
- 偏离轨迹误差在轨迹间距的 40% 以内。
- 驾驶员已就座。

小心： AutoTrac 在激活状态时，驾驶员负责路径端头处调头和避开障碍物时操纵机器。

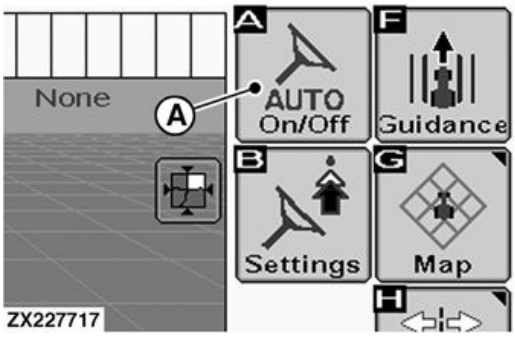
小心： 系统在青贮收获机的转向系统上自动起作用。为避免受伤，务必在标定前确认周围没有旁观人员。

小心： 进入公路前，必须关闭（禁用）AutoTrac™ RowSense™ 系统。在公路上运输时，不要试图打开（激活）AutoTrac™ RowSense™ 系统。

按下多功能手柄上的“AutoTrac” 按钮（B），激活系统。这样可以在默认行导航模式下启用辅助转向（参见 **GreenStar 设置页**）。

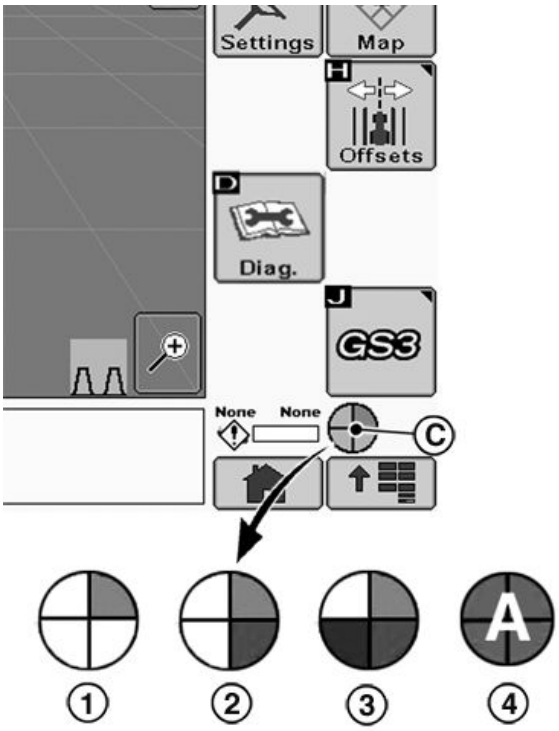
检查 AutoTrac™ RowSense™ 状态饼图（C）。状态饼图（C）显示 AutoTrac™ RowSense™ 所处的阶段。

- 阶段 1—**已安装（图 1/4）**— 已安装 AutoTrac™ 控制单元（SSU）和所有其他必需的紧固件。
- 阶段 2 —**已配置（图 2/4）** — AutoTrac™ 激活有效，已确定循迹模式并建立了有效的轨道 0。已选择 AutoTrac™ 激活功能的正确 StarFire™ 信号级别。车辆条件已满足。
- 阶段 3 —**已启用（图 3/4）** — 已按下“自动开/关”按钮，并显示“转向开启”。
- 阶段 4 —**已激活（带字母“A”的图 4/4）** — 按下了多功能手柄上的“AutoTrac™” 按钮，AutoTrac™ RowSense™ 正在使机器转向。



ZX227717 —UN—25NOV14

ZX227718 —UN—25NOV14



ZX227716 —UN—17DEC14

A—“自动开/关”按钮
B—AutoTrac 按钮
C—AutoTrac™ RowSense™ 状态饼图

按下页

OUCC002,0004269 -14-15JAN15-1/3

操作 AutoTrac™ RowSense™ 时，显示图标（A），说明行传感器可用。各个图标（1、2、3 和 4）说明此时机器遇到的情况。

当行传感器控制机器时，“导航状态”图标（A）从白色变为彩色（绿色）动态形式，具体如下：

1. **系统已安装**（灰色背景）
2. **系统处于活动状态**，既可以用行传感器工作，也可以用 GPS 工作（绿色背景）
3. **GPS 信号丢失**，只用行传感器数据工作（黄色背景）
4. **行传感器信号丢失**，只用 GPS 工作（橙色背景）

注意： 作业时，图标状态为 3 或 4，则导航精确性降低。

只要行传感器可以确定一个行位置，就会引导机器。当“AutoTrac™ RowSense™”图标（A）变为绿色并显示动态时，驾驶员就知道此时行传感器正在引导机器。

一旦设定了初始路径（AB 线或初始记录的“曲线轨迹道”），并按下了“自动打开/关闭”按钮启用 AutoTrac™ RowSense™，那么在机器处于轨迹间距的一半以内，并且与行之间的角度符合要求时，就可以按下“AutoTrac”按钮。行传感器上一有活动，行传感器即引导机器。

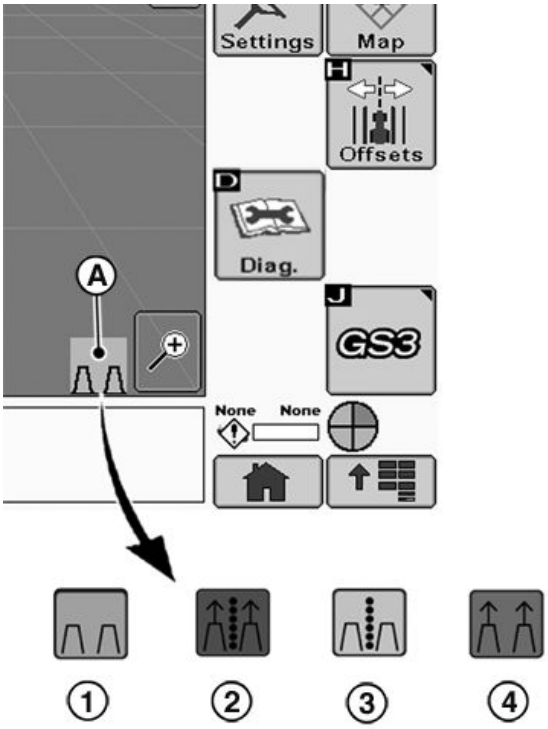
地头转弯： 地头转向的方法与使用基于 GPS 的 AutoTrac™ 时一样。驾驶员对准需要跟随的路径。按“AutoTrac”按钮会使 AutoTrac™ RowSense™ 驶向导航路径。然后，行传感器检测行的位置并跟随该行。可以利用“自适应曲线”、“圆形轨迹”和“AB 曲线”等线延伸功能，将相邻的路径投影延伸到地头中。

调整行导航偏移

根据需要，如果机器偏离了轨迹，使用控制旋钮（B）使其返回到轨迹上（轨迹调整）。

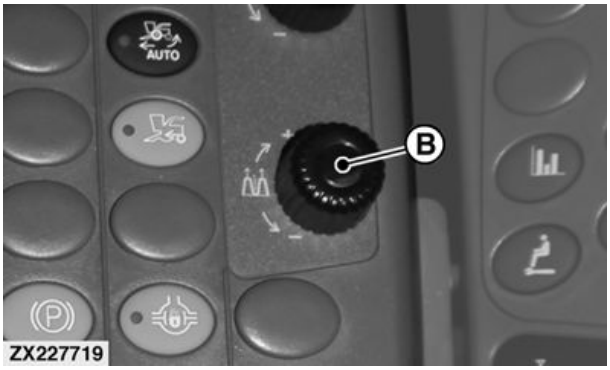
利用控制旋钮（B），行导航系统可以使机器移向同一作物行中的任意一侧。如果是在坡地上作业，可以利用该偏移调节功能收获中间行的作物，并对侧滑进行补偿。向左或向右转动控制旋钮（B）。

注意： 详细信息，参见“GreenStar™ 3 2630 显示器 — 导航”和“GreenStar™ 3 2630 显示器 — 基本应用程序《操作手册》”。



ZX227709

ZX227709 —UN—17DEC14



ZX227719

ZX227719 —UN—25NOV14

A—“导航状态”图标
B—“行导航偏移控制”旋钮
1—“系统已安装”图标
2—“系统激活”图标
3—“GPS 信号丢失”图标
4—“行传感器信号丢失”图标

接下页

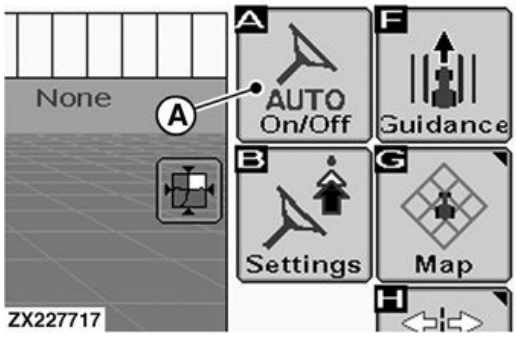
OUCC002,0004269 -14-15JAN15-2/3

取消激活 AutoTrac™ RowSense™

小心： 进入公路前，必须关闭（禁用）AutoTrac™ RowSense™ 系统。如需从“导航视图”选项条上禁用 AutoTrac™，切换转向开/关按钮（A），直到显示“转向关闭”为止。

AutoTrac™ RowSense™ 系统可通过以下方法取消激活：

- 按下自动开/关按钮（A），在启用/禁用 AutoTrac™ 之间切换。
- 将方向盘转动 30 度以上。
- 分离主离合器。
- 将“公路安全模式”按钮置于“公路”模式。
- 将行驶速度降至 .5 公里/小时（.3 英里/小时）以下的时间超过 30 秒。
- 将前进行驶速度提高至15 公里/小时（9.3 英里/小时）以上。
- 倒车。
- 驾驶员不在座椅上的时间超过 7 秒。



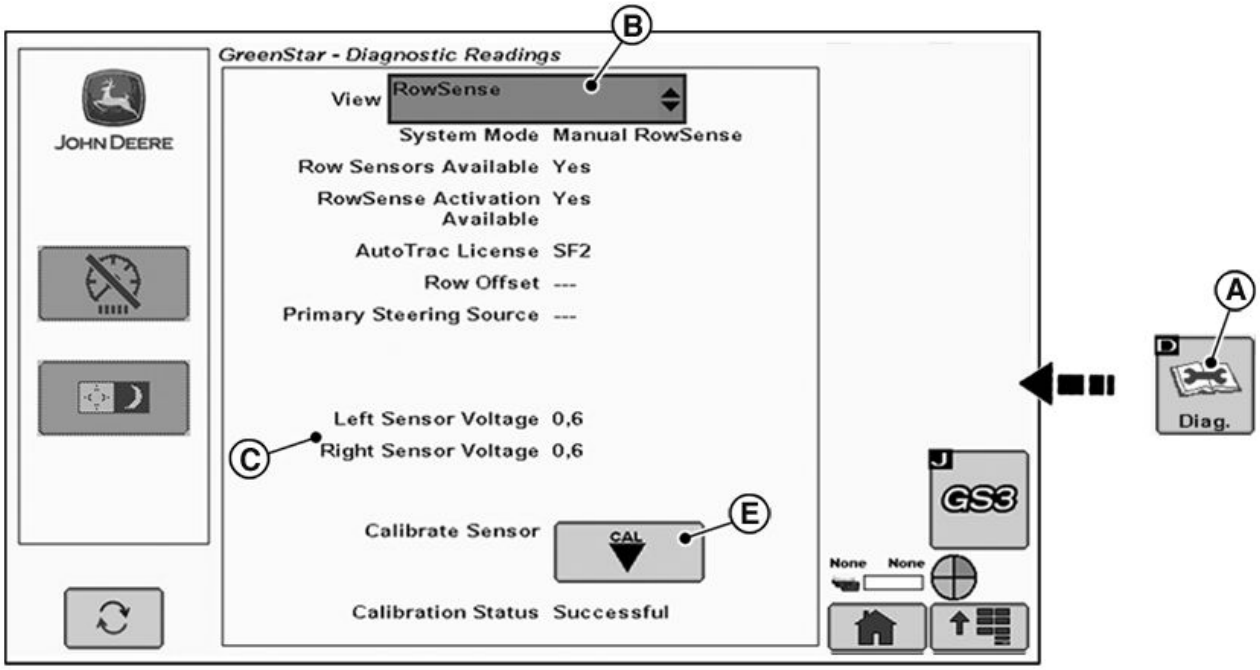
ZX227717 —UN—25NOV14

A—“自动开/关”按钮

- 改变了轨迹号。

OUCC002,0004269 -14-15JAN15-3/3

标定行传感器



ZX227728

ZX227728 —UN—17DEC14

重要提示： 行传感器探头必须紧贴着静止限位器安装和定位。

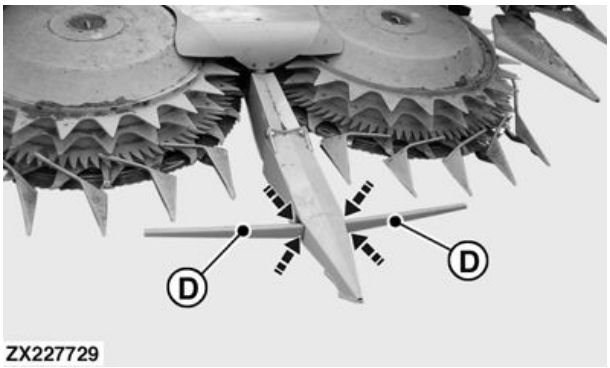
小心： 为了避免严重的人员伤亡，关闭发动机，并在清洁行传感器之前结合驻车制动器并拔下钥匙。

重要提示： 确保没有原料堆积在行传感器区域，否则会使两个探头（D）无法到达静止位置（见箭头）。

当标定行传感器时，必须保持非常干净，特别是行传感器附近以避免不正确标定（错误标定值）。

如果更换了行传感器，则需要进行标定。步骤如下：

1. 提升收割台，确认行传感器探头未触及地面。机器不得移动。
2. 在 AutoTrac™ RowSense™ 主页上，按下诊断按钮（A）以访问 GreenStar — 诊断读数值页面。
3. 在视图（B）的下拉菜单中选择**RowSense**。
4. 读取实际的左侧和右侧传感器电压值（C）。
5. 标定传感器的静止电压。按“标定”按钮（E），将传感器静止电压保存到 AutoTrac™ RowSense™（SBBC）控制单元中。



ZX227729

ZX227729 —UN—15JAN15

A—“诊断”按钮
B—查看
C—左/右传感器电压
D—传感器探头
E—“标定”按钮

6. 检查左侧和右侧传感器的静止电压值（C）是否足够接近零伏。

OUCC002,000426A -14-15JAN15-1/1

清洁行传感器

小心： 为了避免严重的人员伤亡，关闭发动机，并在清洁行传感器之前结合驻车制动器并拔下钥匙。

应每天一次检查行传感器，确认是否需要清洁。

另外，检查并根据需要调整分禾器尖高度，避免过多物料在传感器处聚积。

如果在传感器上积聚有物料，会妨碍传感器自由移动，并影响性能。从传感器及其两侧周围部位（参见箭头）清除碎屑，从而清洁行传感器。

检查确认传感器探头移动自如，无任何障碍。

ZX1043903 —UN—30APR10

OUCC002,000426B -14-15JAN15-1/1

索引

页

A

AutoTrac RowSense 导航 10-2

G

GreenStar 农具页 10-5
GreenStar 导航页 10-4
GreenStar 机器页 10-5
GreenStar 设置页 10-3

口

启用 AutoTrac RowSense 10-8

手

操作 AutoTrac RowSense 10-8
操作说明
  AutoTrac RowSense 导航..... 10-2
  GreenStar 农具页..... 10-5
  GreenStar 导航页..... 10-4
  GreenStar 机器页..... 10-5
  GreenStar 设置页..... 10-3
  启用 AutoTrac RowSense..... 10-8
  操作 AutoTrac RowSense..... 10-8
  标定行传感器 10-11
  概况..... 10-1
  激活 AutoTrac RowSense..... 10-8

木

标定行传感器.....10-11
概况 10-1

水

清洁行传感器..... 20-1
激活 AutoTrac RowSense 10-8

纟

维护
  清洁行传感器 20-1

约翰迪尔的服务保证您的机器每时每刻正常工作

约翰•迪尔零件

我们为您提供快捷的约翰·迪尔原厂零件供应服务，最大程度地减小您的停机时间。

这是我们'为什么要保持大量各种零件库存的原因 - 快速满足您的需求。

TS100 —UN—23AUG88

DX,IBC,A -14-04JUN90-1/1

合适的工具

精密的工具和测试设备可使我们的服务部快速找出并排除故障 . . . 节约您的时间和金钱。

TS101 —UN—23AUG88

DX,IBC,B -14-04JUN90-1/1

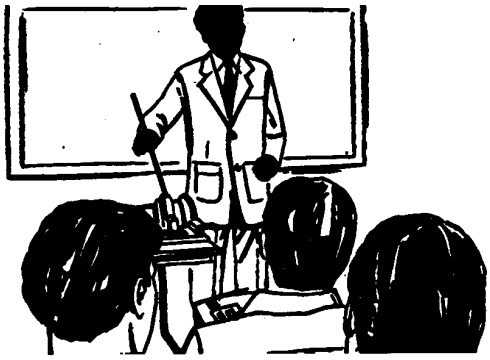
高素质的技术员工

约翰·迪尔的维护技术人员将进行定期培训。

我们定期举办培训班，确保我们的维修人员熟知您的设备并能熟练进行保养。

结果？

让您彻底放心！



TS102 —UN—23AUG88

DX,IBC,C -14-04JUN90-1/1

快速服务

我们的目标是：在您需要的时候、在您需要的地点提供快速高效服务。

根据情况的不同，我们可在您现场也可在我们维修点修理您的设备： 联系我们，您值得信赖的伙伴。

约翰·迪尔卓越的技术服务： 随叫随到。

TS103 —UN—23AUG88

DX,IBC,D -14-04JUN90-1/1