

**AutoTrac™
RowSense™
8000 シリーズ
フォーレイジハーベスター**

オペレータマニュアル



**AutoTrac™ RowSense™ 8000シリー
ズ SPFH**

OMPFP21042 A5 版 (JAPANESE)

John Deere Ag Management Solutions

欧州版
Printed in Germany



概要

序文

重要：このマニュアルは、AutoTrac™ RowSense™ 誘導オプションを装備している 8000 シリーズフォールジョハーベスターのみを対象としています。

このマニュアルをよく読んで、システムの正しい操作方法を習得してください。これを守らないと、けがをしたり、装置が損傷したりするおそれがあります。このマニュアルと機械上の安全標示ラベルは、他の言語でも入手可能です。(注文するには、John Deere™ 販売店にお問い合わせください)。

このマニュアルはシステムの常備部品と見なし、システムを売却する場合は一緒に引き渡してください。

このマニュアルでは、メートル法、および対応する米国慣用単位 (ヤード・ポンド法) の両方で測定値を記載しています。正しい交換部品と留め具のみを使用してください。メトリックまたはインチの留め具には、専用のメトリックまたはインチサイズのレンチが必要になる場合があります。

右側か左側かは、機械の前進方向に向かった状態で決まります。

保証は、このマニュアルで説明されているように装置の操作とメンテナンスを実行しているお客様に対して、John Deere サポートプログラムの一部として提供されます。GreenStar ハードウェアの保証については、お客様が取扱店から受け取った保証証明書で説明しています。

この保証は、保証期間内に欠陥が確認された John Deere 製品について John Deere 社が支援することを保証しています。状況によっては、John Deere は、製品が保証期間を過ぎていても頻繁にお客様に無料で現場改善を提供しています。システムを間違えて使用した場合、または工場出荷時の本来の仕様を超えて性能を変更するために改造した場合、この保証は無効になり、現場改善は拒否される場合があります。

OUCC002.0004255-40-07JAN15-1/1

商標

このオペレータマニュアル全体で使用されている商標の一覧です。

商標	
AutoTrac™ RowSense™	Deere & Company の商標
GreenStar™	Deere & Company の商標
GreenStar™ 3 2630 ディスプレイ	Deere & Company の商標
StarFire™	Deere & Company の商標

OUCC002.0004261-40-07JAN15-1/1

目次

	ページ
安全	
安全情報の確認	05-1
シグナルワードの確認	05-1
安全上の注意事項の順守	05-1
電子部品とブラケットの安全な取り扱い	05-2
電子ディスプレイの正しい使用	05-2
誘導システムの安全な操作	05-2
『誘導マニュアル』を読む	05-3
シートベルトの適切な着用	05-3
 AutoTrac™ RowSense™ の操作	
概要	10-1
AutoTrac™ RowSense™ 誘導	10-2
GreenStar 設定ページ	10-3
GreenStar 誘導ページ	10-4
GreenStar 機械 / 作業機ページ	10-5
AutoTrac™ RowSense™ の有効化 / 起動 / 操作	10-8
畝センサーのキャリブレーション	10-11
 整備とメンテナンス	
畝センサーの清掃	20-1

本文書は翻訳版です。このマニュアルに掲載の全ての情報、画像、仕様は、発行時の情報に基づいています。予告なしに変更されることがあります。

COPYRIGHT © 2015
John Deere GmbH & Co. KG Mannheim Regional Center
Zentralfunktionen
All rights reserved.

安全情報の確認

これは安全警告マークです。機械上、またはマニュアル内にこのマークのある場所では、けがをしないように注意してください。

推奨されている注意事項と安全操作の慣行に従ってください。



T81389—UN—2&JUN13

DX,ALERT-40-29SEP98-1/1

シグナルワードの確認

シグナルワード「危険」、「警告」、「注意」は安全警告マークと共に使用されます。「危険」は最も重大な危険要素を示します。

「危険」または「警告」安全標示ラベルは、特定の危険要素の近くにあります。一般注意事項は「注意」安全標示ラベルに記載されています。「注意」はこのマニュアルに記載されている安全上の注意事項への注意も促しています。

 **危険**

 **警告**

 **注意**

TS187—40—20JUN12

DX,SIGNAL-40-03MAR93-1/1

安全上の注意事項の順守

機械上の安全標示ラベルと当マニュアルに記載されているすべての安全上の注意事項を注意深く読んでください。安全標示ラベルを良好な状態に保ってください。安全標示ラベルが足りない場合は補充し、状態の悪いラベルは交換してください。新しい装置部品や修理部品に、最新の安全標示ラベルが付けられているか確認してください。交換用の安全標示ラベルは担当の John Deere 取扱店から入手できます。

販売業者から供給される部品については、このオペレータマニュアルに転記されていない追加の安全情報が存在する可能性があります。

適切な機械の操作方法とコントロールの使用法を習得してください。説明なしで他の人に操作させないでください。

機械を適切な作動状態に保ってください。許可なく機械



TS201—UN—15APR13

を改造すると、機能や安全性を損なう可能性があり、機械寿命に影響を及ぼすことがあります。

このマニュアルに不明な点があり、サポートが必要な場合は、John Deere 取扱店までご連絡ください。

DX,READ-40-16JUN09-1/1

電子部品とブラケットの安全な取り扱い

装置への電子部品の取り付けまたは取り外し中に落下すると、大けがをすることがあります。取り付け位置に容易に近づけるように、はしごや作業台を使用してください。安全で強固な足場と手掛りを使用してください。濡れたり凍ったりした状態での部品の取り付け、取り外しは避けてください。

RTK 基地局をタワーその他の高架構造物に設置したり、整備する場合は、認可された昇降器具を使用してください。

インプルメントに使用する測位受信機のマストを設置したり、整備する場合は、適切なつり上げ方法を使用して適切な保護具を着用してください。マストは重いので、取り扱いは容易ではありません。地上または整備用作業台か



TS249—UN—23AUG88

ら近づけない取り付け位置での作業は、2 人で行ってください。

DX,WW,RECEIVER-40-24AUG10-1/1

電子ディスプレイの正しい使用

電子ディスプレイは圃場での運転でオペレータを支援し、苦痛な作業から解放して快適性を提供するための補助装置です。ディスプレイは幅広い機能を提供し、他のさまざまな機械システムのアプリケーションで使用することが可能であり、携帯型電子デバイスのような他の補助装置とともに使用することができます。

補助装置は、お使いの機械の主要な使用用途において、必ずしも必要とされない装置のことを指します。機械の安全な運転と制御については、必ずオペレータが責任を持つ必要があります。

機械の運転中のけがを防止するため、以下に注意してください。

- 取付説明書に従ってディスプレイを配置してください。装置が固定されていること、ドライバの視界を妨げないこと、または機械操作用のコントロールを妨げないことを確認してください。
- ディスプレイに気を取られないようにしてください。

常に警戒してください。機械と周囲の環境に対して注意を払ってください。

- 機械が動いている間は、ディスプレイの操作に時間がかかるような機能へのアクセスや設定の変更を行わないでください。機械を安全な場所で停止させ、PARK ポジションにしてからこれらの操作を行ってください。
- 周囲の交通状況や緊急車両の音が聞こえないような音量に絶対に設定しないでください。

安全な運転を行うため、ディスプレイの一部の機能を機械の動きが制限されるか PARK ポジションにするまで無効にすることができます。この安全機能を無効にすることは該当する法令に対する違反であり、損傷や重大な死傷事故につながるおそれがあります。

機能が安全に使用できる状況で、かつ指定された手順に従える場合のみ、使用可能なディスプレイの機能のみを使用してください。補助装置を使用するときは、必ず安全運転の規則または現地の法令および交通規制に従ってください。

OUCC002,000426C-40-15JAN15-1/1

誘導システムの安全な操作

車道では AutoTrac システムを使用しないでください。

- 道路に入る前に必ず AutoTrac™ システムを OFF (解除、無効化) にしてください。
- 道路輸送中は AutoTrac™ システムを ON (起動) にしないでください。

AutoTrac™ システムの目的は、圃場での運転をより効率よく実行できるようにオペレータを支援することです。オペレータは機械の進路に対して常に責任があります。オペレータや周りの人がけがしないための注意事項：

- 周囲の環境を常に警戒し、注意を払ってください。
- 必要に応じてステアリングを制御して、圃場の危険要素、周りの人、装置、その他の障害物を避けてください。
- 視界が悪く、機械を操作したり、機械の進路にいる人や障害物を識別したりすることが難しい場合は、操作を停止してください。

OUCC002,0004252-40-07JAN15-1/1

『誘導マニュアル』を読む

AutoTrac™ の操作を開始する前に、『誘導マニュアル』をよく読んで、安全で適切な操作に必要な部品や手順を理解してください。

『誘導マニュアル』は、AutoTrac™ 誘導システムアプリケーション用です。

OUC002,0004251-40-07JAN15-1/1

シートベルトの適切な着用

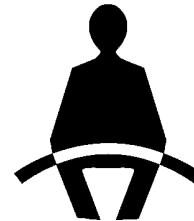
転倒中の死傷事故を防止してください。

この作業機には転倒時保護構造 (ROPS) が装備されています。ROPS を使用して作業する際はシートベルトを着用してください。

- ラッチを保持し、シートベルトを引いて体にかけます。
- ラッチをバックルに挿入します。カチッと音がしたか確認します。
- シートベルトのラッチを引き、しっかり固定されていることを確認します。
- シートベルトを腰にぴったり合わせてください。

シートベルトの取り付け具、バックル、ベルト、引き込み部に損傷の見られる場合は、シートベルト全体を交換してください。

シートベルトと取り付け金具は少なくとも年に 1 回点検してください。金具の緩みや、ベルトの傷み (切れ、ほつ



TS1729—UN—24MAY13

れ、過剰または異常な擦り切れ、変色、摩耗など) の兆候に注意してください。各機械に対して認可されている交換部品のみを使用してください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。

DX,ROPS1-40-22AUG13-1/1

AutoTrac™ RowSense™ の操作

概要

注意： 車道では AutoTrac™ RowSense™ システムを使用しないでください。車道に入る前に必ず AutoTrac™ RowSense™ システムを OFF (無効化) にしてください。車道輸送中は AutoTrac™ RowSense™ システムを ON (起動) にしないでください。

システムが作動しているときは、周囲の環境に常に警戒し、注意を払ってください。必要に応じてステアリングを制御して、圃場の危険要素、周りの人、装置、その他の障害物を避けてください。機械を安全に操舵するため、視界が悪い場合は、操作を停止してください。

重要： AutoTrac™ RowSense™ システムの目的は、圃場での運転をより効率よく実行できるようにオペレータを支援することです。オペレータは常に機械の進路に責任を負い、操作中は周囲の環境に注意する必要があります。機械の進路にいる人や障害物を識別するため、視界が悪い場合は操作を停止してください。

機械の操作は必ずオペレータシートから行ってください。シートベルトは常時着用してください。

AutoTrac™ RowSense™ は次の部品から構成されます。

- 機械に取り付けられ作動された組み込みの AutoTrac™ およびステアリングシステムユニット (SSU) にプログラムされたアップグレード済みの AutoTrac™ RowSense™ ソフトウェア。
- AutoTrac™ RowSense™ SF1 または SF2 アクティベーション
- 認定ロータリーヘッダーに取り付けられた畝センサー (John Deere 取扱店にお問い合わせください)
- StarFire™ レシーバおよび SF1、SF2、または RTK アクティベーション

AutoTrac™ RowSense™ は、既存のトラッキングパターンおよびほとんどの標準収穫パターンで機能します。



AutoTrac™ RowSense™ センサー

AutoTrac™ は次のモードで機能します。

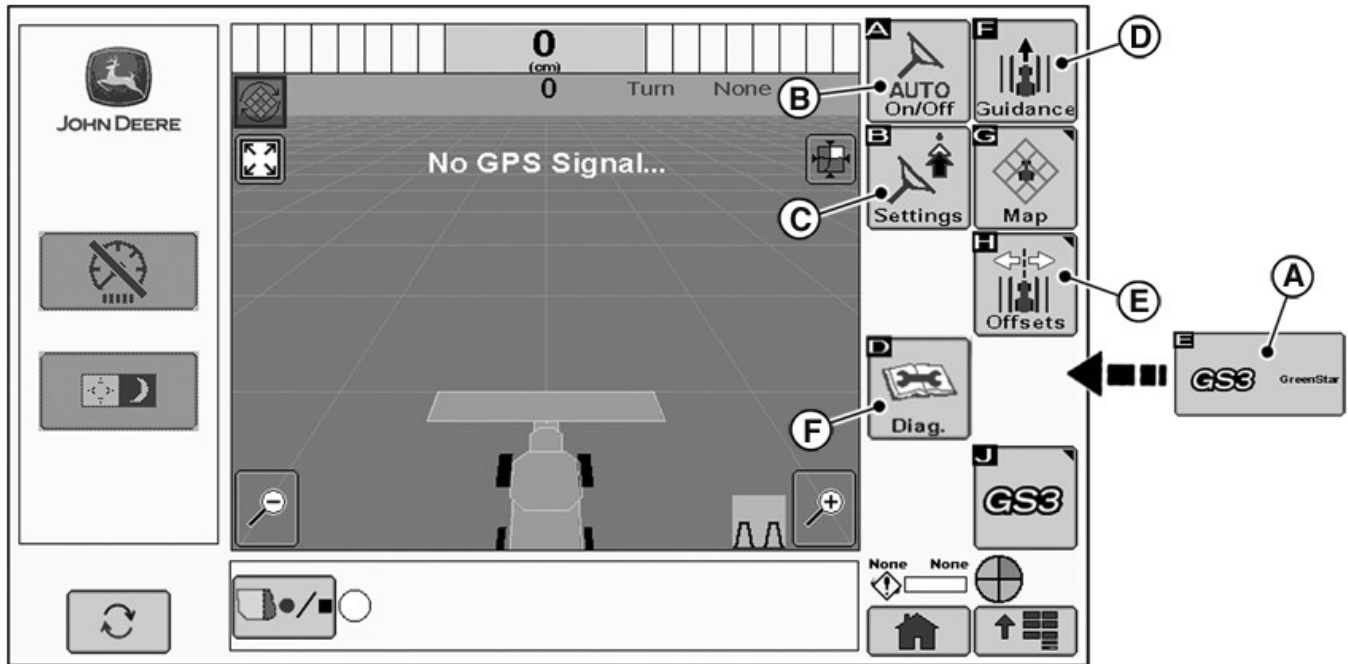
- 適応曲線
- AB 曲線
- サークルトラック
- 直線トラック

AutoTrac™ RowSense™ は、GreenStar™ 3 2630 ディスプレイの組み込み AutoTrac™ の拡張機能です。中間畝ポイントに取り付けられた畝センサーは、トウモロコシの茎を検出して畝の位置を確認します。畝センサーからの信号が既存の AutoTrac™ 信号と統合されて、機械を畝の上に維持します。畝センサーからの信号がないときは (水路運転中など)、通常の GPS 誘導が適用されます。

重要： 他の AutoTrac™ の特徴はほとんど変更されていません。畝センサーは、機械の操舵にとって単なる別の位置入力です。すべてのトラッキングモードは、GPS ベースの AutoTrac™ と同じやり方で設定されます。「GreenStar™ 3 2630 ディスプレイ：誘導」取扱説明書をよく読み、理解するようにしてください。

OUCC002.0004253-40-07JAN15-1/1

AutoTrac™ RowSense™ 誘導



ZX227708

ZX227708—UN—17DEC14

A: 「GS3」ボタン

B: 「AUTO ON/OFF (自動 ON/OFF)」ボタン

C: 「Settings (設定)」ボタン

D: 「Guidance (誘導)」ボタン

E: 「Offset (オフセット)」ボタン

F: 「Diagnostic (診断)」ボタン

「GS3」ボタン (A) が強調表示されたら、確定ボタンに触れるか押します。AutoTrac™ RowSense™ ページが表示されます。

AutoTrac™ RowSense™ を操作する前に、システムを構成する必要があります。次の手順に従います：

1. 設定ボタン (C) を押して畝センサーを有効にし、必要な誘導モードを選択します (このセクションの「GreenStar 設定ページ」参照)。
2. 誘導ボタン (D) を押して、必要なトラッキングモードを選択します (このセクションの「GreenStar 誘導ページ」参照)。
3. オフセットボタン (E) を押して、機械とヘッダーを設定

します (このセクションの「GreenStar 機械 / 装置ページ」参照)。

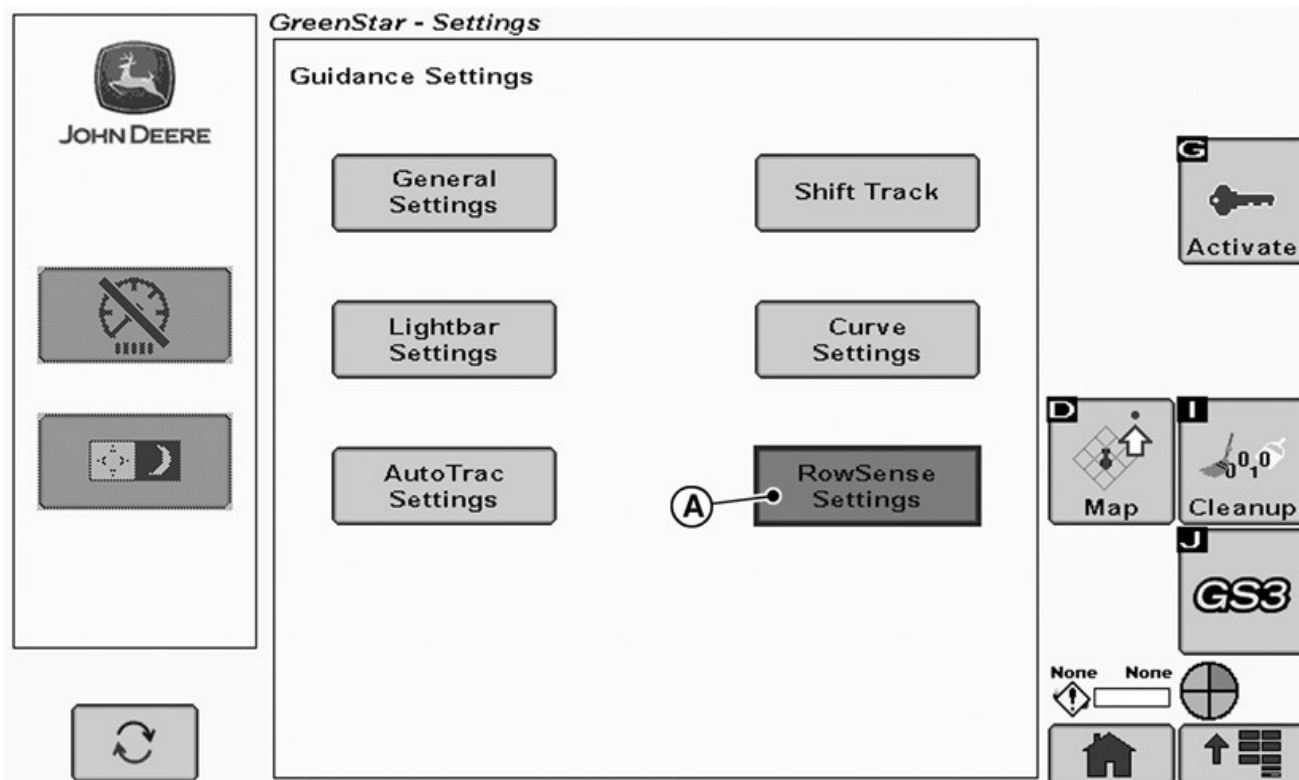
構成が終了したら、AutoTrac™ RowSense™ を操作できます。このセクションの「AutoTrac™ RowSense™ の有効化 / 起動 / 操作」を参照してください。

畝センサー較正を開始して一部の診断結果を表示するには、「Diagnostic (診断)」ボタン (F) を押して「GreenStar-Diagnostic Readings (GreenStar - 診断結果)」ページに進みます。このセクションの「畝センサーの較正」を参照してください。

注記：「AUTO ON/OFF」ボタン (B) により、AutoTrac™ RowSense™ システムを有効または無効にします。このセクションの「AutoTrac™ RowSense™ の有効化 / 起動 / 操作」を参照してください。

OUCC002,0004254-40-07JAN15-1/1

GreenStar 設定ページ



ZX227712

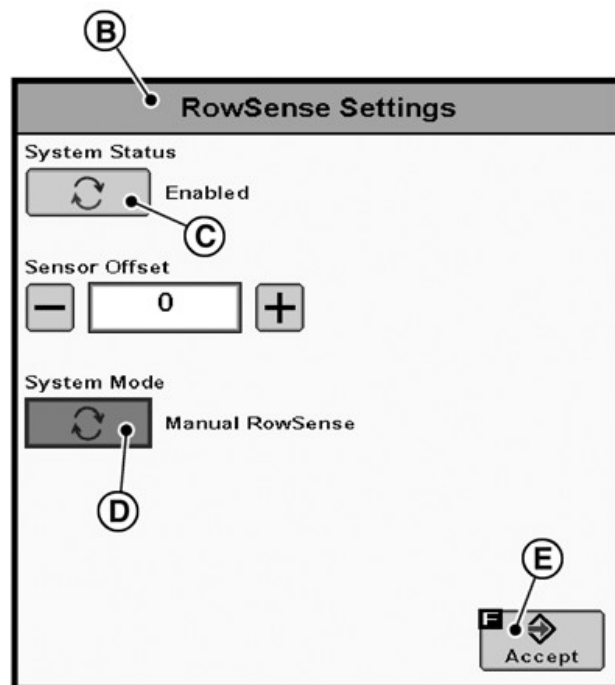
- A : 「RowSense Settings (RowSense 設定)」ボタン
 B : 「RowSense Settings (RowSense 設定)」ページ
 C : 「System Status (システムステータス)」切り替えボタン
 D : 「System Mode (システムモード)」ボタン
 E : 「Accept (承認)」ボタン

このページから、RowSense 設定ボタン (A) を押して畝センサーを有効にし、誘導モードを選択します。RowSense 設定ページ (B) が表示されます。

- 畝センサーを有効または無効にするには、システムステータス切り替えボタン (C) を押します。

重要： センサーステータスを切り替えて無効にしないでください。

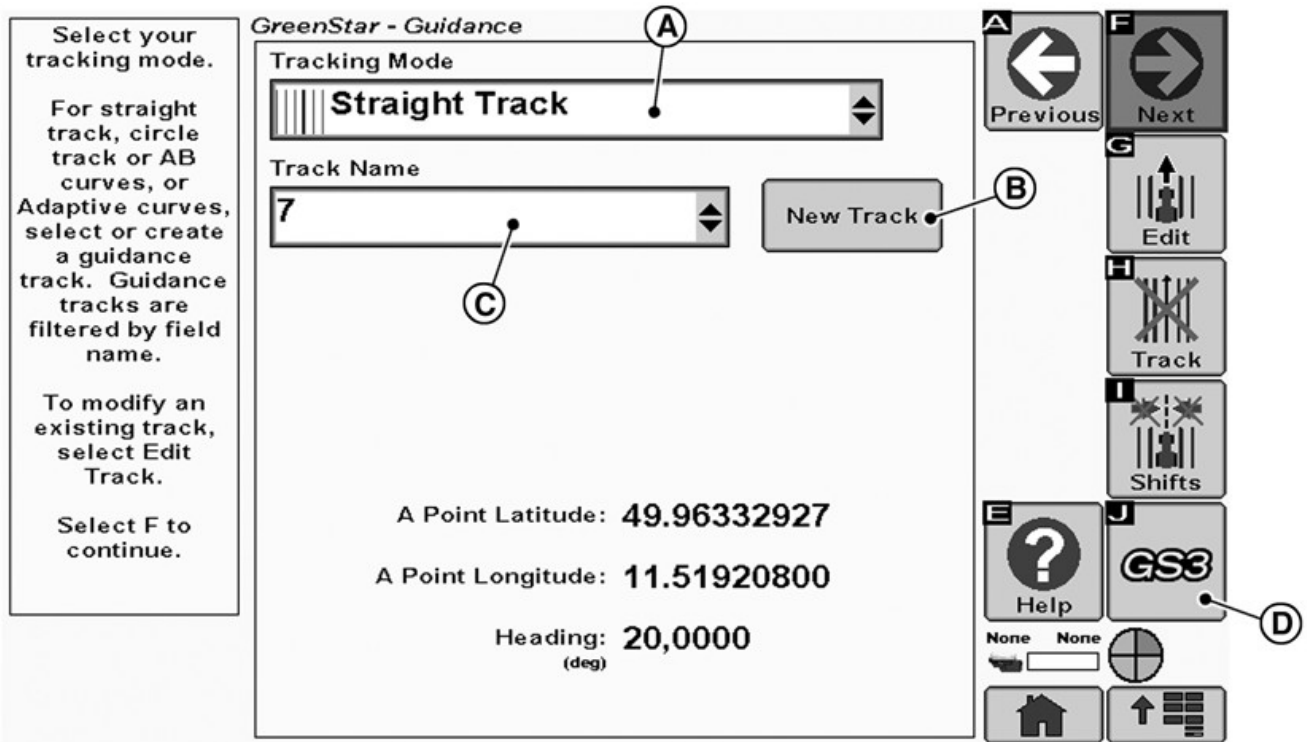
- システムモードボタン (D) を押して、AutoTrac™ RowSense™ の起動時に使用する必要がある誘導モードを選択します (このセクションの「**AutoTrac™ RowSense™ の有効化 / 起動 / 操作**」参照)。
 - ： 畝センサーを使用する誘導のみが必要な場合 (AutoTrac™ 誘導なし)、「**Manual RowSense (手動 RowSense)**」モードを選択します。
 - ： 誘導で畝センサーを優先して使用する必要がある場合は「**AutoTrac RowSense**」モード、畝センサーが作物を検出していない場合は「GPS 信号」 (AutoTrac™ 誘導) を選択します。
- Accept (OK) ボタン (E) を押します。



ZX227713

OUC002,000425C-40-07JAN15-1/1

GreenStar 誘導ページ



ZX227710

ZX227710—UN—25NOV14

A : Tracking Mode (追跡モード) B : 「New Track (新規トラック)」ボタン
C : 軌道名 D : 「GS3」ボタン

トラックパターンを定義するには、トラッキングモード (A) を選択して新規トラック (B) を追加するか、定義済みのトラック名 (C) を選択します。表示される指示に従います。

- 「**Straight Track (直線トラック)**」は、畝がまっすぐで、約 1 m (3-1/4 ft) 以上変化しない場合に使用してください。ストレートトラックではすべてのラインを最初の進路から推定します。圃場が比較的まっすぐで方位が変わらない場合は、隣接進路に対する畝入力が可能ですので、直線トラックを使用することをお勧めします。圃場が AutoTrac で播種されている場合、畝入力による性能は向上します。畝が水路に脱落している期間も性能は向上します。直線トラックのときは、GPS ラインは自動的に再センタリングされます。これにより、GPS 進路はトゥモロコシの畝と正しく整列します。**この機能は、アダプティブカーブでは使用できません。**
- 「**Adaptive Curves (適応曲線)**」はすべての圃場で使用できますが、圃場の通行中に進路が変わったり、方位が大幅に変わったり、曲線が U 形の場合に強くお勧めします。カーブトラックの記録が ON である必要があります。これによって最初の走行パスが確立し、直線の延長が可能になります。適応曲線から隣接走行パスが推定されるだけで、さまざまな曲線形状を処理するという利点があり、推

定畝エラーが発生しても圃場全体に累積されることはありません。圃場全体で進路が頻繁に変わる場合は、適応曲線の使用をお勧めします。アダプティブカーブは、その次の進路のみを推定します。

- 「**AB Curves (AB 曲線)**」は、圃場全体に継続的な曲線がある場合にお勧めします。これにより、隣接する進路上の畝へのエントリが可能になります。圃場が AutoTrac™ で播種されている場合は性能が向上します。AB 曲線によって畝の脱落中も性能が向上します。AB カーブには圃場全体のカーブトラックを平行線として推定するという利点がありますが、カーブの形状は各走行パスで同じです。AB 曲線のときは、GPS 曲線は自動的に再センタリングされます。これにより、GPS 進路はトゥモロコシの畝と正しく整列します。**この機能は、アダプティブカーブでは使用できません。**
- 「**Circle Track (円軌道)**」は、作物がセンターピボット (灌漑) 圃場に播種されている場合にお勧めします。収穫する畝が円の場合、サークルトラックを使用してください。これにより、GPS 曲率からの入力を畝センサーに適用できます。

GS3 ボタン (D) を押して、AutoTrac™ RowSense™ ページに戻ります。

OUCC002,000425D-40-07JAN15-1/1

GreenStar 機械 / 作業機ページ

Select or create your implement type, model and name.
Select F to continue.

GreenStar - Implement

Implement Type
Row Independent (A)

Implement Model
360 (B)

Implement Name
SPFH Implement 360 (C)

Navigation buttons: Previous (A), Next (F/D), Help (E), GS3 (J), Home, and a directional pad.

ZX227711

A : Implement Type (作業機の種類) B : 「Implement Model (作業機のモデル)」 C : Implement Name (作業機名)
D : 「Next」(次へ) ボタン

1. 機械に取り付けられている作業機の種類 (A)、モデル (B)、名前 (C) (ヘッダー) を入力します。

「Next (次へ)」ボタン (D) を押して装置のオフセットを入力します。

注記：装置の種類は自動的に「Row Independent」に設定されます。

次のページへ

OUCC002.000425E-40-07JAN15-1/3

ZX227711—UN—25NOV14

Enter implement offsets.

1 = Connection/pivot point to first working point of the implement

2 = Working length of the implement

3 = Lateral implement offset

4 = Connection/pivot point to the control point (center of fixed wheel on most implements)

GreenStar - Implement

Implement Offsets

1: 0,00 (m)

2: 1,10 (m)

3: 0,00 (m)

4: 0,00 (m)

A Previous **F** Next

B Offset **A**

E ? Help **J** GS3

None None

Home Up

ZX227714

ZX227714—UN—25NOV14

A : 「Next」 (次へ) ボタン

2. 装置のオフセットを画面に記載されているように入力します。

- : 1: 接続 / ピボットポイントから装置の最初の作業ポイントまで。
- : 2: 装置の作業長さ。
- : 3: 横方向の装置のオフセット。
- : 4: 接続 / ピボットポイントから制御ポイントまで (ほとんどの装置の固定輪の中央)。

「Next (次へ)」ボタン (A) を押して機械のオフセットを入力します。

次のページへ

OUCC002.000425E-40-07JAN15-2/3

Enter machine offsets.

1 = Lateral receiver offset
2 = Receiver to fixed axle
3 = Fixed axle to implement connection point or pivot point

Enter Receiver Height and Fore/Aft Offset if an ATU is present.

Select F to Continue

GreenStar - Machine

Machine Offsets

1 0,000 (m)

2 1,20 (m)

3 1,50 (m)

Return to Default Settings

A Previous

F Next

C Offset

D Axle

E Help

J GS3

None None

ZX227715

ZX227715—UN—25NOV14

3. 機械のオフセットを画面に記載されているように入力します。

: 1: 横方向のレシーバのオフセット。

: 2: レシーバから固定車軸まで。

: 3: 固定車軸から作業機の接続ポイントまたはピットポイント

OUCC002,000425E-40-07JAN15-3/3

AutoTrac™ RowSense™ の有効化 / 起動 / 操作

システムを有効にするには、次の条件を満たす必要があります。

- AutoTrac™ RowSense™ コントロールユニット (SSU) が検出されている。
- 追跡が設定されている。
- 追跡が ON。
- SSU が正常な作動モードにある。
- メインクラッチが接続されている。
- AutoTrac™ の有効 / 無効を切り替えるには、AUTO ON/OFF ボタン (A) を押します。

システムが有効になったら、オペレータはステアリングアシスタンスが必要なときに手でシステムを「起動」状態にする必要があります。

システムを起動するには、次の条件を満たす必要があります。

- 道路安全モードボタンが圃場モード
- ヘッダーが接続されている。
- 前進対地速度が 0.5 km/h (0.3 mph) を超えるか、後退対地速度が 10 km/h (6.0 mph) 未満。
- 前進対地速度が 22 km/h (13.2 mph) 未満。
- 10 km/h (6.0 mph) 未満の速度の場合、機械方位が必要なトラックから 80°以内。
- 10 km/h (6.0 mph) より高い速度の場合、機械方位が必要なトラックから 45°以内。
- トラック逸脱誤差がトラックの間隔の 40% 以内。
- オペレータがシートに座っている。

注意： AutoTrac が作動しているときにオペレータが走行路端と衝突回避の運転を担当します。

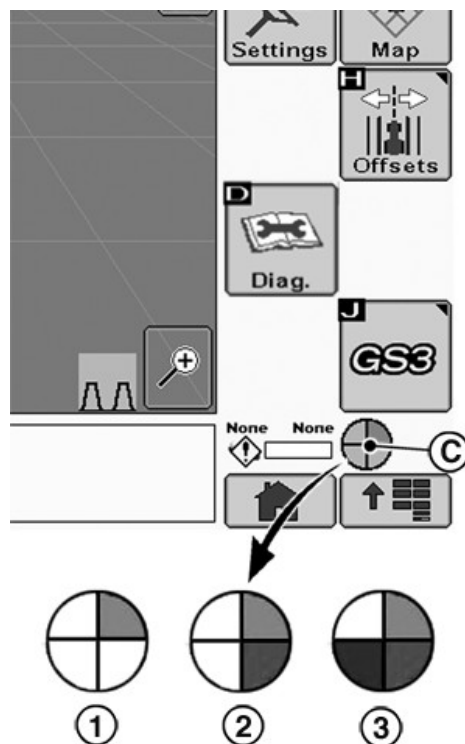
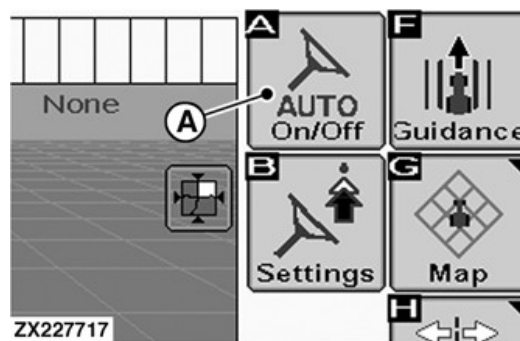
注意： システムがフォーレージハーベスターのステアリングシステムで自動的に操作します。けがを避けるため、キャリブレーションの前に付近に誰もいないことを確認します。

注意： 車道に入る前に必ず AutoTrac™ RowSense™ システムを OFF (無効化) にしてください。車道輸送中は AutoTrac™ RowSense™ システムを ON (起動) にしないでください。

マルチファンクションレバーの AutoTrac ボタン (B) を押してシステムを起動します。これにより、既定の畝誘導モードでステアリングアシスタンスが開始されます (「GreenStar 設定ページ」参照)。

AutoTrac™ RowSense™ ステータスパイ (C) を確認します。ステータスパイ (C) は、AutoTrac™ RowSense™ のステージを示します。

- ステージ 1：取り付け済み (パイの 1/4)：AutoTrac™ コントロールユニット (SSU) およびその使用に必要な他のハードウェアがすべて取り付けられています。
- ステージ 2：構成済み (パイの 2/4)：有効な AutoTrac™ アクティブーション、トラッキングモードが決定され、有効なトラック 0 が確立されています。



ZX227716

A : 「AUTO ON/OFF (自動 ON/OFF)」ボタン
B : AutoTrac™ ボタン
C : AutoTrac™ RowSense™ ステータスパイ

AutoTrac™ 起動用の正しい StarFire™ 信号レベルが選択されています。車両条件に適合しています。

- ステージ 3 : **有効 (パイの 3/4)** : AUTO ON/OFF ボタンが押されており、「ステアリング ON」が表示されます。

- ステージ 4 : **起動済み (パイの 4/4 と文字 A)** : マルチファンクションレバーの AutoTrac™ ボタンが押されており、AutoTrac™ RowSense™ で機械を操舵しています。

OUC002,0004269-40-15JAN15-1/3

AutoTrac™ RowSense™ の操作時は、畝センサーが使用可能であることを示すアイコン (A) が表示されます。各アイコン (1、2、3、4) は、その時点で機械に何が起きているかを示します。

畝センサーが機械を制御しているときは、誘導ステータスアイコン (A) は白から色付き (緑) のアニメーションに変わります。

1. **システム取り付け済み** (灰色の背景色)
2. **システムアクティブ**、畝センサーと GPS 両方で作動中 (緑の背景色)
3. **GPS 消失**、畝センサーデータのみで作動中 (黄の背景色)
4. **畝センサー信号消失**、GPS のみで作動中 (オレンジの背景色)

注記 : アイコンステータス 3 または 4 での作動時は、誘導精度が低下します。

畝センサーが畝位置を決定できるときは常に、畝センサーが機械を誘導します。AutoTrac™ RowSense™ アイコン (A) が緑に変わって動きを示すことにより、畝センサーが機械を誘導していることがわかります。

最初の走行パスが設定され (ABラインまたは最初に記録された曲線トラックパス)、AUTO ON/OFF ボタンが押されて AutoTrac™ RowSense™ が有効になったら、その後トラックの間隔の半分以内で、畝に対して許容される角度に機械があるときは、AutoTrac ボタンを押すことができます。畝センサーへの作用があるとすぐに、畝センサーは機械を誘導します。

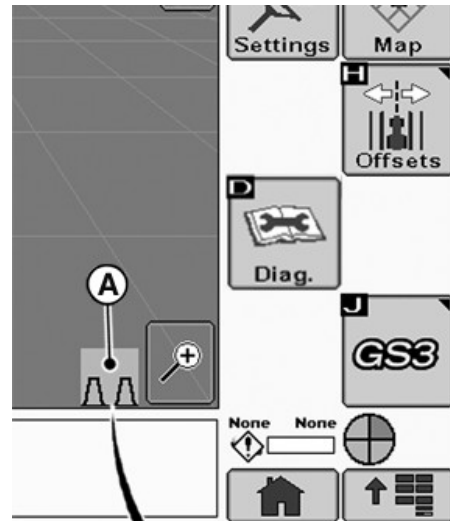
枕地旋回の実行 : 枕地旋回は GPS ベースの AutoTrac™ と同じように行われます。オペレータは、必要な進路にぴったり合わせます。AutoTrac ボタンを押すと、AutoTrac™ RowSense™ が誘導進路に運転します。畝センサーは畝の位置を検出してたどります。アダプティブカーブ、サークルトラック、AB カーブのライン延長機能を使用すると、隣接する進路の推定を枕地内に延長できます。

畝誘導オフセットの調整

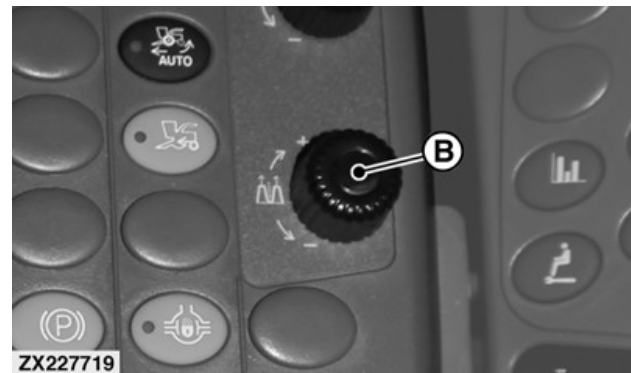
機械が軌道を逸れている場合は、必要に応じて、制御ダイヤル (B) を使用して機械を軌道に戻します (軌道調整)。

制御ダイヤル (B) を使用すると、畝誘導システムで機械を同一作物畝内で左右に動かすことができます。このオフセット調整により、中間畝を収穫したり、機械を傾斜地で操作している場合の横滑りを補正することができます。制御ダイヤル (B) を左右に回します。

注記 : 詳細については、「GreenStar™ 3 2630 ディスプレイ : 誘導」と「GreenStar™ 3 2630 ディスプレイ : 基本アプリケーション」取扱説明書を参照してください。



ZX227709



- A : 「Guidance Status (誘導ステータス)」アイコン
 B : Row Guidance オフセット
 1 : 「System Installed (システム取り付け済み)」アイコン
 2 : 「System Active (システム有効)」アイコン
 3 : 「Lost GPS (GPS 喪失)」アイコン
 4 : 「Lost Row Sensor Signal (畝センサー信号喪失)」アイコン

次のページへ

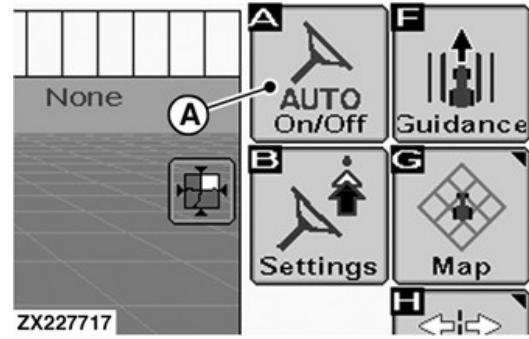
OUC002,0004269-40-15JAN15-2/3

AutoTrac™ RowSense™ 無効化

⚠ 注意： 車道に入る前に必ず AutoTrac™ RowSense™ システムを OFF (無効化) にしてください。
GUIDANCE VIEW (ガイダンスビュー) タブから AutoTrac™ を無効に切り替えるには、**STEER OFF (ステアリングオフ)** が表示されるまで **STEER ON/OFF ボタン (A)** を押します。

AutoTrac™ RowSense™ システムは次の方法で「解除」できます。

- AutoTrac™有効化/無効化間の切り替えは、Auto on/off (自動オン/オフ) ボタン(A)を押します。
- ステアリングホイールを 30°以上回す。
- メインクラッチを解除します。
- 道路安全モードボタンを道路モードに切り替えます。
- 走行速度を 30 秒以上 0.5 km/h (0.3 mph) 未満に下げます。
- 前進対地速度を 15 km/h (9.3 mph) 以上に上げます。
- 反転操作で運転します。



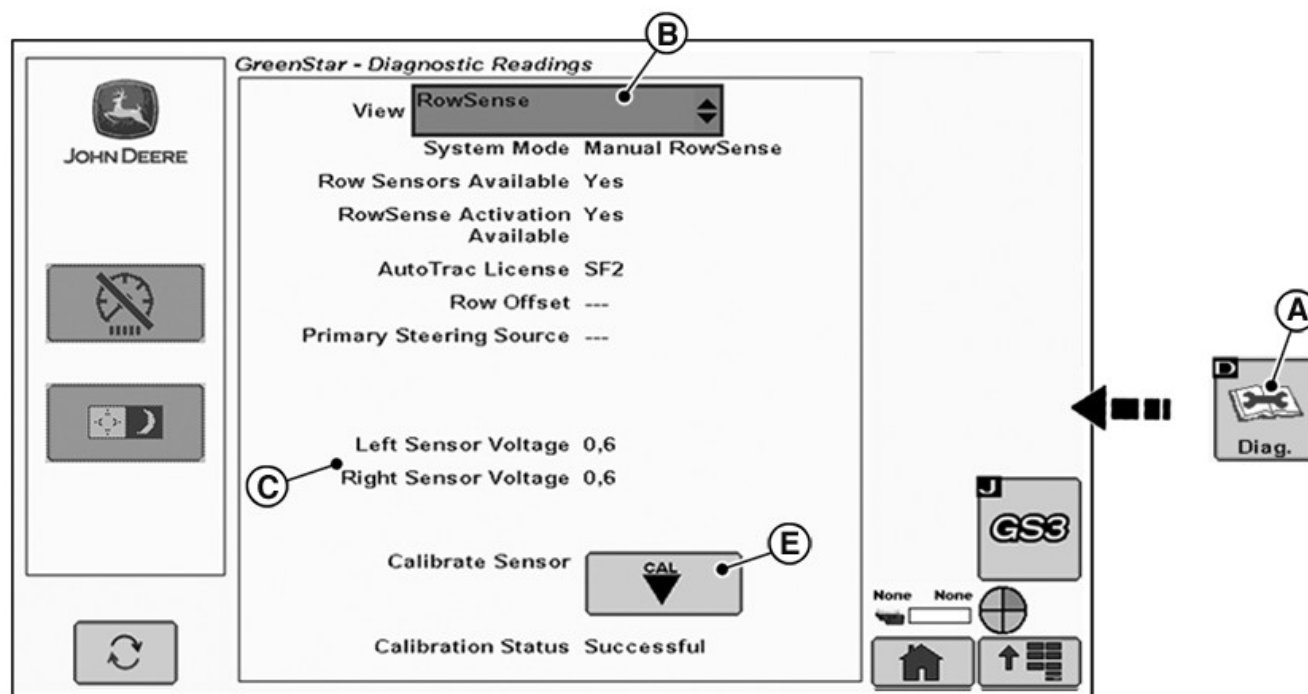
A : 「AUTO ON/OFF (自動 ON/OFF)」ボタン

- オペレーターがシートから 7 秒以上離れる。
- トラック番号を変更する。

ZX227717—UN—25NOV14

OUCC002,0004269-40-15JAN15-3/3

畝センサーのキャリブレーション



ZX227728

重要： 畝センサーフィーラーを取り付けて、所定の静止位置に位置決めする必要があります。

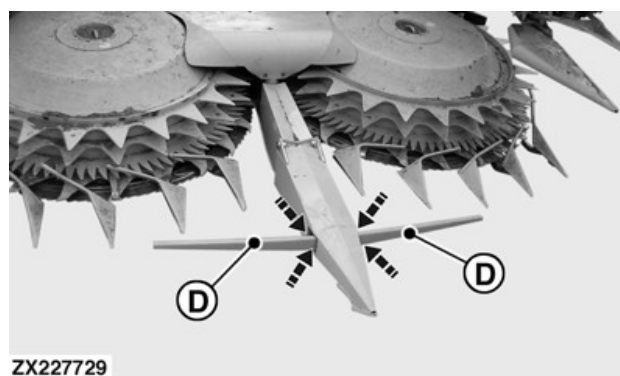
注意： 大けがや死亡事故を防止するため、畝センサーを清掃する前にエンジンを停止し、パーキングブレーキをかけてキーを抜いてください。

重要： 両方のフィーラー (D) が静止位置に保たれないような異物が畝センサー部に堆積していないことを確認してください。

畝センサーの較正時は、特にセンサー付近などで清潔性を最高のレベルに保ち、不適切な較正 (正しくない較正值) を防止する必要があります。

畝センサーを交換した場合は、較正を行う必要があります。次の手順に従います：

1. ヘッダーを上げて、畝センサーフィーラーが地面に接触していないことを確認します。機械は動いてはいけません。
2. AutoTrac™ RowSense™ メインページで、「Diagnostic (診断)」ボタン (A) を押して、「GreenStar-Diagnostic Readings (GreenStar - 診断結果)」ページにアクセスします。
3. 「View (表示)」(B) ドロップダウンリストで「RowSense」を選択します。
4. 実際の左右センサーの電圧値 (C) を読み取ります。
5. センサーの静止時電圧を較正します。Calibration (キャリブレーション) ボタン (E) を押して、静止時電圧を AutoTrac™ RowSense™ (SBBC) コントロールユニットに保存します。
6. 左右のセンサーの静止時電圧値 (C) が 0 V に近いことを確認します。



ZX227729

- A : 「Diagnostic (診断)」ボタン
B : View (表示)
C : 「Left/Right Sensor Voltage (左右センサー電圧)」
D : センサーフィーラー
E : 「Calibration (キャリブレーション)」ボタン

OUCC002.000426A-40-15JAN15-1/1

畝センサーの清掃

⚠ 注意： 大けがや死亡事故を防止するため、畝センサーを清掃する前にエンジンを停止し、パーキングブレーキをかけてキーを抜いてください。

畝センサーは毎日点検して清掃が必要かどうかを確認してください。

さらに点検し、必要に応じて作物ディバイダー先端部の高さを調整してセンサーに素材が溜まらないようにしてください。

素材がセンサーに堆積した場合、これによって自由な動きが損なわれ性能に影響があります。畝センサーを清掃するには、センサーとその両側の周辺部からごみを除去します(矢印を参照してください)。

センサーフィラーが障害なしに自由に動くことを確認します。



OUCC002.000426B-40-15JAN15-1/1

索引

	ページ		ページ
A		漢字	
AutoTrac™ Rowsense™ 起動	10-8	概要	10-1
AutoTrac™ Rowsense™ 操作	10-8	畝センサーのキャリブレーション	10-11
AutoTrac™ Rowsense™ 有効化	10-8	畝センサーの清掃	20-1
AutoTrac™ RowSense™ 誘導	10-2	操作手順	
		AutoTrac™ Rowsense™ 起動	10-8
G		AutoTrac™ Rowsense™ 操作	10-8
GreenStar 設定ページ	10-3	AutoTrac™ Rowsense™ 有効化	10-8
GreenStar 誘導ページ	10-4	AutoTrac™ RowSense™ 誘導	10-2
GreenStar™ 機械ページ	10-5	GreenStar 設定ページ	10-3
GreenStar™ 作業機ページ	10-5	GreenStar 誘導ページ	10-4
		GreenStar™ 機械ページ	10-5
め		GreenStar™ 作業機ページ	10-5
メンテナンス		概要	10-1
畝センサーの清掃	20-1	畝センサーのキャリブレーション	10-11

John Deere のサービスがお客様の現場を守ります

John Deere 製部品

当社は、正規の John Deere 製部品を迅速にお届けして、ダウンタイムを最小限に抑えます。

豊富で充実した在庫を常に維持し、お客様のニーズを先取りしてお応えいたします。



TS100—UN—23AUG88

DX,IBC,A-40-04JUN90-1/1

適切な工具

お客様の時間と経費を無駄にしないように、当社のサービス部門は、精密工具と検査機器を使用して迅速に故障を特定し、修理を行います。



TS101—UN—23AUG88

DX,IBC,B-40-04JUN90-1/1

十分な訓練を受けた技術員

John Deere 整備士にとって学習期間が終了することはありません。

お客様の機器およびそのメンテナンス方法を担当者に習得させるため、訓練教育は定期的に行われています。

その結果が、お客様に信頼していただける知識です。



TS102—UN—23AUG88

DX,IBC,C-40-04JUN90-1/1

迅速なサービス

当社の目標は、お客様の望む時に、お客様の望む場所で、迅速で効率的なケアを提供することです。

お客様の所在地、または当社にて、それぞれの状況に応じた修理を行うことができます。何でもご安心してご相談ください。

卓越した JOHN DEERE のサービス：いつでも必要な時にお応えいたします。



TS103—UN—23AUG88

DX,IBC,D-40-04JUN90-1/1