

AutoTrac RowSense



PRIRUČNIK ZA RUKOVANJE AutoTrac RowSense OMPFP21079 IZDANJE F2 (CROATIAN)

John Deere Ag Management Solutions
(Ovaj priručnik zamjenjuje OMPFP11679)
PRINTED IN U.S.A.



Uvod

Predgovor

Pažljivo PROČITAJTE OVAJ PRIRUČNIK za rukovanje kako biste ovaj sustav naučili koristiti na pravilan način. U suprotnom može doći do osobnih ozljeda ili oštećenja opreme. Ovaj priručnik i znakovi sigurnosti na uređaju mogu biti dostupni i na drugim jezicima. (Za naručivanje kontaktirajte zastupnika tvrtke John Deere.)

OVAJ PRIRUČNIK SMATRA SE neodvojivim dijelom sustava i trebao bi ostati uz sustav u slučaju daljnje prodaje.

MJERE navedene u ovom priručniku pružene su u metričkom obliku, ali su navedene i ekvivalentne mjere koje vrijede u SAD. Upotrebljavajte samo ispravne zamjenske dijelove i pričvršćenja. Za metričke ili inčne vijke potrebne su različite vrste metričkih ili inčnih ključeva.

DESNA i LIJEVA strana određuju se u odnosu na smjer kretanja stroja kada vozi prema naprijed.

JAMSTVO je pruženo kao dio programa podrške tvrtke John Deere za korisnike koji rukuju opremom i održavaju je na način opisan u ovom priručniku. Jamstvo za GreenStar opremu objašnjeno na jamstvenoj potvrdi koju ste morali primiti od svog zastupnika.

Tvrtka John Deere ovim putem jamči kako će unutar jamstvenog razdoblja popraviti svoje proizvode u slučaju kvarova. Pod određenim okolnostima tvrtka John Deere osigurava i popravak na terenu, često bez dodatne naplate, čak i ako je isteklo jamstveno razdoblje. Ako se sa sustavom loše postupalo ili su na njemu izvođene preinake da bi se promijenile njegove performanse izvan izvornih tvorničkih specifikacija, jamstvo će biti poništeno i pravo na terenska poboljšanja bit će osporeno.

KR43067,00000A2 -A5-10NOV08-1/1

Sadržaj

Stranica

Stranica

Sigurnost

Prepoznavanje sigurnosnih obavijesti	5-1
Razumijevanje riječi upozorenja	5-1
Poštivanje sigurnosnih uputa	5-1
Sigurnost pri servisnim radovima	5-2
Sigurno rukovanje elektroničkim sastavnicama i držačima	5-2
Sigurno rukovanje sustavom navođenja	5-3
Sigurnosni pojas	5-3
Sigurna udaljenost od jedinica za žetvu	5-3
Pročitajte priručnik za navođenje	5-4

Tipka za nastavljajanje

Postavljanje tipke za nastavak	10-1
--------------------------------------	------

AutoTrac RowSense

Pregled	15-1
---------------	------

Godina modela 2012. i novije – Postavljanje i baždarenje sustava

Postavljanje sustava AutoTrac RowSense	20-1
Podešavanje odstupanja navođenja po redovima	20-2
Postavljanje ulaska u red	20-2
Postupak baždarenja senzora reda	20-3

Godina modela 2011. i starije – Postavljanje i baždarenje sustava

Postavljanje sustava AutoTrac RowSense	25-1
Postupak baždarenja senzora reda	25-1
Podešavanje odstupanja navođenja po redovima	25-2

Omogućavanje sustava

Zaslone i indikatori	30-1
Uključivanje senzora reda	30-2

Zaslon 2600 i 2630 – Ravna putanja

Ravna putanja	35-1
---------------------	------

Zaslone 2600 i 2630 – Prilagodljive krivulje

Prilagodljive krivulje	40-1
Postavljanje Prilagodljive krivulje	40-2
RowFinder	40-3

Zaslone 2600 i 2630 – A–B krivulje

A–B krivulje	45-1
--------------------	------

Zaslon 2600 i 2630 – Kružna putanja

Postavljanje kružne putanje	50-1
-----------------------------------	------

GS3 CommandCenter – Ravna putanja

Teorija rada	55-1
Stvaranje nove ravne putanje	55-1
Metode A+B, A+Auto B i A+smjer	55-2

GS3 CommandCenter – Prilagodljive krivulje

Teorija rada	60-1
Uzorci navođenja	60-1
Kreiranje nove prilagodljive zavojite putanje	60-2
Snimanje ravne putanje ili zaobilazanje prepreka	60-4
RowFinder	60-4

GS3 CommandCenter – A–B krivulje

Teorija rada	65-1
Kreiranje nove zavojite putanje AB	65-1
Snimanje ravne putanje ili zaobilazanje prepreka	65-2

GS3 CommandCenter – Kružna putanja

Teorija rada	70-1
Stvaranje nove kružne putanje	70-1
Metoda vožnje po krugu	70-1
Metoda geografske širine/dužine	70-1

Dijagnostika

Zaslon dijagnostike	75-1
---------------------------	------

Čišćenje senzora reda

Čišćenje senzora reda	80-1
-----------------------------	------

Tehnički podaci

EZ izjava o sukladnosti	85-1
-------------------------------	------

*Izvorne upute. Sve informacije, crteži i tehnički podaci u ovom priručniku
zasnivaju se na najnovijim informacijama dostupnim u trenutku objavljivanja.
Zadržavamo pravo na izmjene u bilo koje vrijeme bez prethodne najave.*

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

Sigurnost

Prepoznavanje sigurnosnih obavijesti

Ovo je znak za sigurnosno upozorenje. Ovaj znak na vašem stroju ili u ovom Priručniku znači da postoji opasnost od mogućih povreda.

Slijedite sigurnosne upute kao i opće propise o zaštiti na radu.



DX,ALERT -A5-29SEP98-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Razumijevanje riječi upozorenja

Upozoravajući znak se proširuje pojmovima OPASNOST, OPREZ ili POZOR. Pri tome OPASNOST označava mjesta ili područja s najvećim stupnjem opasnosti.

Upozoravajuće naljepnice OPASNOST ili OPREZ, koriste se na posebnim mjestima na kojima postoji opasnost. Upozoravajuće naljepnice s oznakom POZOR sadrže opće mjere opreza. Upozoravajući znakovi s natpisom POZOR i u ovom Priručniku upućuju na sigurnosne upute.

⚠ OPASNOST

⚠ UPOZORENJE

⚠ OPREZ

DX,SIGNAL -A5-03MAR93-1/1

TS187 —A5—23APR14

Poštivanje sigurnosnih uputa

Pažljivo pročitajte sve sigurnosne poruke navedene u ovom priručniku, kao i sve sigurnosne oznake postavljene na stroju. Sigurnosne oznake održavajte u dobrom stanju. Zamijenite nedostajuće ili oštećene sigurnosne oznake. Paziti na to da se na novoj opremi ili zamijenjenim dijelovima nalaze trenutno važeće sigurnosne oznake. Zamjenske sigurnosne oznake možete dobiti kod servisera John Deere opreme.

Na dijelovima i sastavnicama mogu postojati dodatne sigurnosne informacije koje nisu navedene u ovom Priručniku za rukovanje.

Dobro upoznajte rukovanje strojem i njegovim kontrolnim uređajima prije početka rada. Nemojte dozvoliti da strojem upravlja neobučena osoba.

Stroj uvijek držite u dobrom radnom stanju. Nedozvoljene preinake utječu na funkcioniranje i/ili radnu sigurnost i životni vijek trajanja stroja.



Ako ne razumijete bilo koji dio ovih uputa za rad i potrebna vam je pomoć, kontaktirajte vašeg servisera John Deere opreme.

DX,READ -A5-16JUN09-1/1

TS201 —UN—15APR13

Sigurnost pri servisnim radovima

Radovi na servisiranju polaze od toga, da je osoblje dobro upoznato s postupcima. Prostor za rad treba biti čist i suh.

Radovi na podmazivanju, održavanju i namještanju mogu se obavljati samo kada stroj miruje. Čuvajte ruke, noge i odjeću podalje od pogonjenih dijelova. Sve radne sustave isključite; ispustite tlak aktiviranjem komandi. Spustite priključak na zemlju. Isključite motor. Izvadite ključ paljenja. Pustite da se motor ohladi.

Učvrstite svaki element stroja koji se mora podignuti radi održavanja, kako se ne bi srušio.

Držite sve dijelove u dobrom stanju i pravilno ugrađene. Kvarove odmah otklanjajte. Mijenjajte istrošene ili oštećene dijelove. Uklonite sve naslage maziva, ulja ili nečistoća.

Na automatskoj opremi, odspojite kabel uzemljenja (-) akumulatora prije obavljanja bilo kakvih namještanja na električnim sustavima ili zavarivanju na stroju.

Kod ugrađenih uređaja, prije bilo kakvih radova na električnom sustavu ili zavarivanja, odspojite električnu vezu prema traktoru.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -A5-17FEB99-1/1

Sigurno rukovanje elektroničkim sastavnicama i držačima

Pad tijekom postavljanja ili uklanjanja elektroničkih sastavnica montiranih na opremi, može prouzročiti ozbiljne povrede. Upotrijebite ljestve ili platformu kako biste lakše pristupili svakom položaju za postavljanje. Upotrebljavajte čvrste i sigurne oslonce za noge i rukohvate. Ne ugrađujte i ne uklanjajte sastavnice u vlažnim ili hladnim vremenskim uvjetima.

Ako ugrađujete ili servirate RTK (Real-Time Kinematic) baznu postaju na toranj ili drugu visoku konstrukciju, pozovite ovlaštenog penjača.

Ako ugrađujete ili servirate stup prijamnika za globalno pozicioniranje koji se koristi na priključnom uređaju, upotrijebite odgovarajuće tehnike podizanja i nosite odgovarajuću zaštitnu opremu. Stup je težak i može biti



nespretno s njime rukovati. Kada mjesta ugradnje nisu pristupačna, potrebne su dvije osobe koje stoje na tlu ili na servisnoj platformi.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -A5-24AUG10-1/1

Sigurno rukovanje sustavom navođenja

Sustave navođenja ne upotrebljavajte na javnim prometnicama. Sustave navođenja uvijek isključite (onemogućite) prije izlaska na javnu prometnicu. Sustave navođenja ne uključujte (ne aktivirajte) tijekom prijevoza na javnim prometnicama.

Sustavi navođenja namijenjeni su kao pomoć rukovatelju za učinkovitije obavljanje operacija na polju. Rukovatelj je uvijek odgovoran za kretanje stroja.

Sustavi navođenja obuhvaćaju bilo koju aplikaciju koja automatizira upravljanje vozilom. To uključuje, ali se ne ograničava na, AutoTrac, iGuide, iTEC Pro, ATU i RowSense.

Kako biste spriječili ozljeđivanje operatera ili drugih osoba u blizini:

- Nikad se ne penjite ili silazite s vozila koje se kreće.
- Provjerite jesu li stroj, alat i sustav navođenja ispravno postavljeni. Ako koristite iTEC Pro, provjerite jesu li utvrđene točne granice.
- Budite na oprezu i obraćajte pažnju na događaje u neposrednoj blizini.
- Po potrebi preuzmite kontrolu nad upravljačem kako biste izbjegli opasnosti u polju, druge osobe, opremu ili prepreke.
- Zaustavite radove ako slaba vidljivost umanjuje vašu mogućnost rukovanja strojem ili ako u smjeru kretanja stroja uočite druge osobe ili prepreke.
- Kod odabira brzine vozila u obzir uzmite uvjete na polju, vidljivost te konfiguraciju vozila.

JS56696,0000970 -A5-10MAY11-1/1

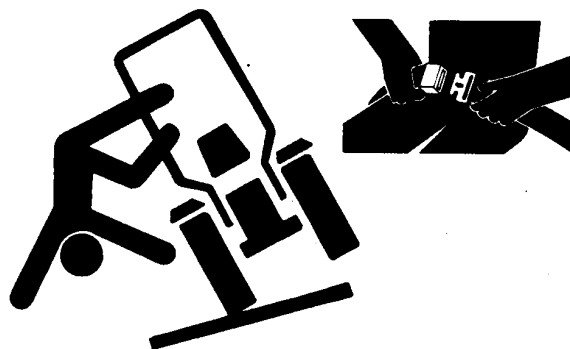
Sigurnosni pojas

Kod strojeva sa zaštitnim okvirom ili kabinom (ROPS), uvijek postavite odnosno vezite sigurnosni pojas, kako biste smanjili opasnost od povreda u nesretnim slučajevima (npr. prevrtanje stroja).

Kod strojeva bez zaštitnog okvira (ROPS) ili kabine, sigurnosni pojas ne stavljati.

Zamijeniti kompletan sigurnosni pojas ako učvrсни vijci, bravica, pojas ili naprava s valjcima pokazuju znakove oštećenja.

Provjerite sigurnosni pojas vozačkog sjedala i pripadnu konstrukciju barem jednom godišnje. Potražite znakove popuštanja konstrukcije ili oštećenja remena, poput rezova, ispadanja vlakana, izrazitu ili neuobičajeno istrošenost, gubitak boje ili trenje. Zamijenite samo s



TS205 —UN—23AUG88

rezervnim dijelovima odobrenim za vaš stroj. Posjetite Vašeg servisera John Deerea.

DX,ROPS1 -A5-07JUL99-1/1

Sigurna udaljenost od jedinica za žetvu

Kosa, pužnica, motovilo i dobavni valjci ne mogu se u potpunosti zaštititi zbog njihove funkcije. Držite se podalje od ovih pokretnih dijelova tijekom rada. Uvijek deaktivirajte glavnu papučicu spojke, isključite motor i izvucite ključ prije servisiranja ili oslobađanja stroja.



ES 118 704

ES118704 —UN—21MAR95

FX,CUT -A5-21DEC90-1/1

Pročitajte priručnik za navođenje

Prije nego pokušate s korištenjem sustava paralelnog praćenja Parallel Tracking ili AutoTrac, u potpunosti pročitajte priručnik za Navođenje kako biste razumjeli komponente i postupke koji su potrebni za siguran i pravilan rad.

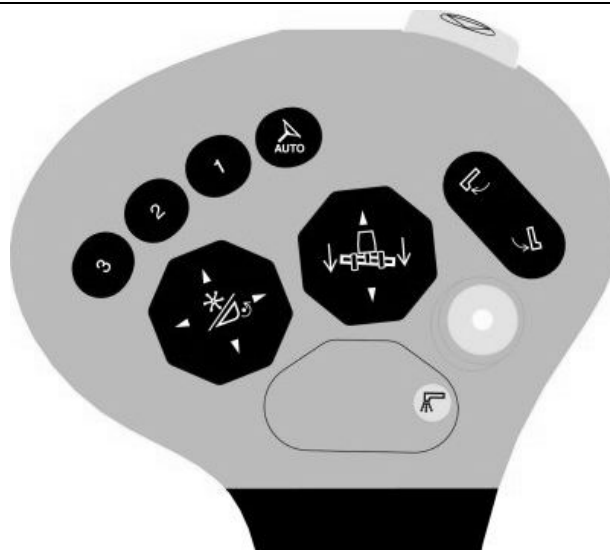
Priručnik za Navođenje odnosi se i na primjenu sustava navođenja paralelnog praćenja Parallel Tracking i na AutoTrac.

OUO6050,0000F2C -A5-03APR08-1/1

Tipka za nastavljjanje

Postavljanje tipke za nastavak

Kada je kombajn opremljen sustavom AutoTrac spojen na heder za kukuruz opremljen funkcijom RowSense, tipke za aktivaciju 2 i 3 na višefunkcijskoj upravljačkoj ručici automatski će se aktivirati za spuštanje hedera i tipke za nastavak rada funkcije AutoTrac za taj sustav. Na modelu iz 2012. i novijim kombajnim tipka Auto može se upotrebljavati za uključivanje sustava AutoTrac, a senzori reda uključit će se kada usjev dotakne osjetnike. (Za više detalja pogledajte Postavljanje ulaska u red u odjeljku Omogućivanje sustava.)



Tipka za nastavak na kombajnu

PC13860—UN—13JUL11

BA31779,00001F5 -A5-08NOV11-1/1

AutoTrac RowSense

Pregled

AutoTrac RowSense sastoji se od sljedećih komponenti

- Integrirani sustav AutoTrac, instaliran i aktiviran na kombajnu s nadograđenim softverom AutoTrac RowSense programiranim u jedinici sustava upravljanja (SSU), aktivacija AutoTrac SF1 ili SF2.
 - Na kombajnim serija 50 i 60 mora biti instalirano ažuriranje softvera kontrolera premošćivanja/pristupnika.
 - Kombajni iz serije S, W, T iz 2008. i serije C iz 2009. moraju imati instaliranu sabirnicu LYNX kako bi bili kompatibilni sa sustavom AutoTrac RowSense.
- Integrirani sustav AutoTrac, instaliran i aktiviran na kombajnu s nadograđenim softverom AutoTrac RowSense programiranim u jedinici sustava upravljanja (SSU), aktivacija AutoTrac SF1 ili SF2.
- Kombajni iz 2012. i noviji zahtijevaju zaslon GS3 2630 ili GreenStar™ 3 CommandCenter.
- Kombajni iz 2011. i stariji zahtijevaju zaslon GS2 2600, GS3 2630.
- Aktivacija sustava AutoTrac RowSense GS3 za zaslon GS3 ili GS3 CommandCenter.
- Aktivacija sustava AutoTrac RowSense SF1 ili SF2 za zaslon GreenStar 2.

- StarFire prijemnik s aktivacijom SF1, SF2 ili RTK.
- Jedan par senzora reda postavljen na odobreni heder za kukuruz.

AutoTrac RowSense radi sa svim postojećim uzorcima praćenja i većinom standardnih žetvenih uzoraka. AutoTrac radi u sljedećim načinima rada: prilagodljive krivulje, AB krivulje, kružna putanja i ravna putanja. AutoTrac RowSense je poboljšanje integriranog sustava AutoTrac na zaslonu GS2, zaslonu GS3 i sustavu GS3 CommandCenter prilikom žetve kukuruza. Senzori reda postavljeni na jedan od redova otkrivaju klasove kukuruza i prema njima određuju položaj reda. Signali koje odašilju senzori reda ugrađeni su u postojeće signale funkcije AutoTrac kako bi kombajn ostao u dotičnom redu. Kad senzori reda ne odašilju signale (npr. vožnja kroz vodu), primijenit će se uobičajeno GPS navođenje. Većina drugih karakteristika sustava AutoTrac ostaje nepromijenjena. Senzori reda su jednostavno još jedna ulazna informacija o položaju koja pomaže pri upravljanju kombajnom. Svi načini praćenja podešeni su na isti način kao na sustavu AutoTrac temeljenom na GPS-u.

BA31779,00001F6 -A5-08NOV11-1/1

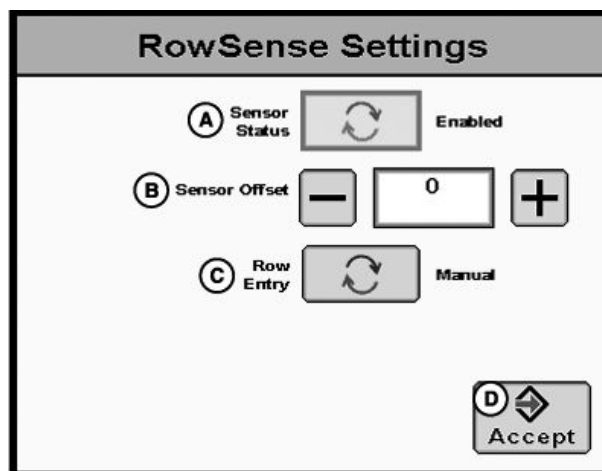
Postavljanje sustava AutoTrac RowSense

NAPOMENA: Osim postavljanja sustava AutoTrac, potrebno je dovršiti sljedeće korake prije upotrebe proizvoda:

1. Na zaslonu GS3 idite na IZBORNIK >> tipka GREENSTAR 3 >> programabilna tipka NAVOĐENJE >> kartica POSTAVKE NAVOĐENJA >> tipka za promjenu POSTAVKI ROWSENSE.

Na prikazu GS3 CommandCenter idite na IZBORNIK >> tipka GREENSTAR 3 >> programabilna tipka POSTAVKE >> tipka POSTAVKE ROWSENSE

2. Upotrijebite preklopni gumb da biste uključili senzore navođenja po redovima.
3. Pobrinite se da je vrijednost odstupanja senzora ispravna (zadana vrijednost je 0).
4. Upotrijebite preklopni gumb da biste odabrali način ulaska u red.
5. Odaberite Prihvati da biste napustili postavke za RowSense.



Postavljanje baždarenja

A—Status senzora
B—Odstupanje senzora (-50 – 50)
C—Način ulaska u red
D—Prihvati

BA31779,000020C -A5-17OCT11-1/2

Sličica AutoTrac RowSense dostupna je na sljedećim mjestima:

- GS3 2630 – Stranica navođenja u kartici PREGLED.
- GreenStar™ 3 CommandCenter – stranica za pokretanje

PC10040 —UN—04FEB08



BA31779,000020C -A5-17OCT11-2/2

PC13820 —UN—14JUN11

Podešavanje odstupanja navođenja po redovima

Navođenju reda može se dodati odstupanje radi promjene poravnanja stabljika koje ulaze u heder za kukuruz.

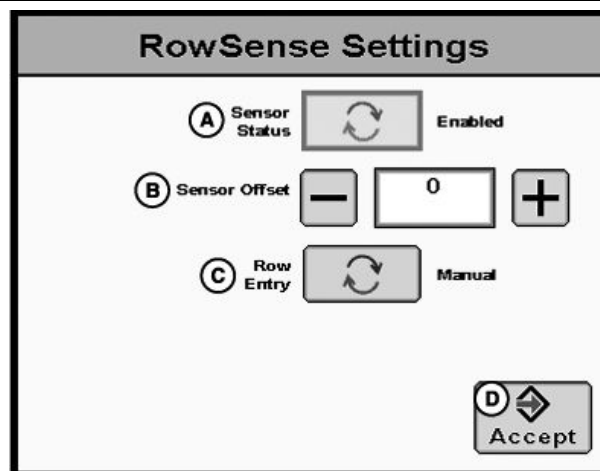
Primjeri kada je potrebna promjena poravnanja:

- Posijani naslućeni red je u sredini hедера za kukuruz, a redovi su prevrnuti hederom. Odstupanje se može primijeniti na "podjelu razlike" tako da se svi redovi nakose, ali ne oštro kao bez odstupanja.
- Djelitelji usjeva s pričvršćenim senzorima reda nisu poravnati s redom. Dok se ne izvedu popravci za poravnanje senzora, može se primijeniti odstupanje kako bi se nadoknadila neporavnatost.

Unosom vrijednosti odstupanja manjih od 0 kombajn može voziti malo ulijevo, a unosom vrijednosti većih od 0 kombajn može voziti malo udesno. Zadana je vrijednost 0, uz raspon od -50 do 50.

1. Na zaslonu GS3 idite na IZBORNİK >> tipka GREENSTAR 3 >> programabilna tipka NAVOĐENJE >> kartica POSTAVKE NAVOĐENJA >> tipka za promjenu POSTAVKI ROWSENSE.

Na prikazu GS3 CommandCenter idite na IZBORNİK >> tipka GREENSTAR 3 >> programabilna tipka POSTAVKE >> tipka POSTAVKE ROWSENSE



- A—Status senzora
B—Odstupanje senzora (-50 – 50)
C—Način ulaska u red
D—Prihvati

2. Unesite odstupanje navođenja po redovima (-50 – 50). Standardna vrijednost je 0.
3. Odaberite Prihvati da biste napustili postavke za RowSense.

BA31779,000020D -A5-08NOV11-1/1

PC13820 —UN—14JUN11

Postavljanje ulaska u red

1. Na zaslonu GS3 idite na IZBORNİK >> tipka GREENSTAR 3 >> programabilna tipka NAVOĐENJE >> kartica POSTAVKE NAVOĐENJA >> tipka za promjenu POSTAVKI ROWSENSE.

Na prikazu GS3 CommandCenter idite na IZBORNİK >> tipka GREENSTAR 3 >> programabilna tipka POSTAVKE >> tipka POSTAVKE ROWSENSE

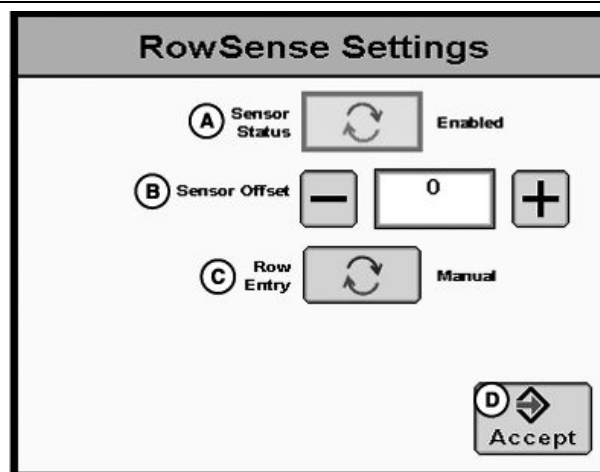
2. Upotrijebite preklopni gumb da biste odabrali način ulaska u red.
3. Odaberite Prihvati da biste napustili postavke za RowSense.

Ručno:

1. Dovezite kombajn u red.
2. Prvi put pritisnite tipku za nastavak da biste spustili heder.
3. Ponovno pritisnite tipku za nastavak da biste aktivirali navođenje i senzore reda.

GPS:

1. Dovezite kombajn u red.
2. Prvi put pritisnite tipku za nastavak da biste spustili heder i uključili navođenje.
3. Ponovno pritisnite tipku za nastavak da biste aktivirali senzore reda.



- A—Status senzora
B—Odstupanje senzora (-50 – 50)
C—Ulazak u red
D—Prihvati

NAPOMENA: AutoTrac se uključuje kada se pritisne tipka Auto. Senzori reda uključuju se kada usjev dotakne osjetnike.

BA31779,000020E -A5-08NOV11-1/1

PC13820 —UN—14JUN11

Postupak baždarenja senzora reda

Ovaj se postupak izvršava prilikom ugradnje sustava ili nakon popravka sustava. Senzori reda moraju se postaviti i namjestiti uz graničnike.

1. Priprema za baždarenje

Provjerite jesu li senzori reda ugrađeni s oprugama koje ih drže u položaju mirovanja. Podignite heder kako senzori reda ne bi dodirivali tlo. Kombajn se ne smije pomicati.

2. Idite na IZBORNİK >> tipka GREENSTAR 3 >> programabilna tipka DIJAGNOSTIKA >> odaberite RowSense u padajućem izborniku.

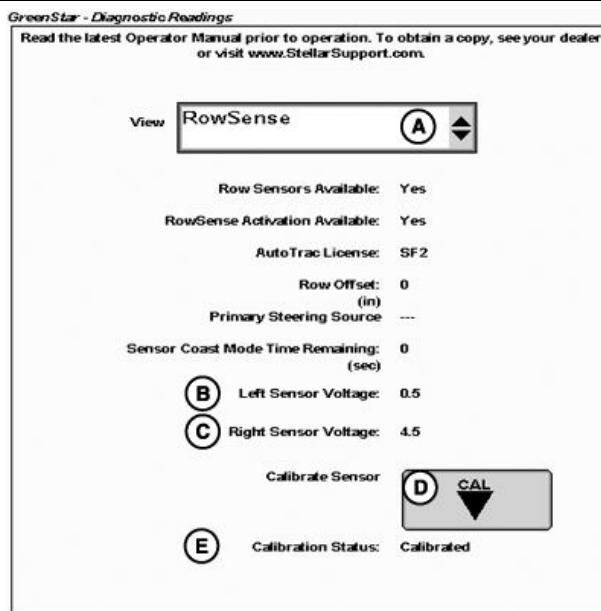
3. Baždarite senzor na vrijednosti napona u stanju mirovanja.

Pritisnite tipku CAL kako biste pohranili vrijednosti napona senzora u stanju mirovanja u memoriju SSU.

NAPOMENA: Senzori moraju biti omogućeni da biste vidjeli tipku za baždarenje.

NAPOMENA: GS3 2630 i GreenStar™ 3 CommandCenter sada će prikazati napone lijevog i desnog senzora. Napon desnog senzora u stanju mirovanja mora biti veći od 2,5 V. Napon lijevog senzora u stanju mirovanja mora biti manji od 2,5 V.

4. Kraj baždarenja, napustite stranicu za dijagnostička očitavanja RowSense.



Postavljanje baždarenja

A—Padajući prikaz
B—Napon lijevog senzora
C—Napon desnog senzora

D—CAL tipka
E—Status baždarenja

PC13818 —UN—17OCT11

BA31779,000020F -A5-08NOV11-1/1

Postavljanje sustava AutoTrac RowSense

NAPOMENA: Osim postavljanja sustava AutoTrac, potrebno je dovršiti sljedeće korake prije upotrebe proizvoda:

1. Na zaslonu GS2 krenite do Originalni zaslon GreenStar >> POSTAVLJANJE >> AUTOTRAC
2. Odaberite DA za opciju Navođenja po redovima je ugrađeno i Navođenje po redovima je omogućeno.
3. Baždarite senzore navođenja po redovima.
4. Provjerite je li točna vrijednost pomaka navođenja po redovima (zadana vrijednost je 100).

A—Osjetljivost upravljača (50–200)

B—AutoTrac baždarenje

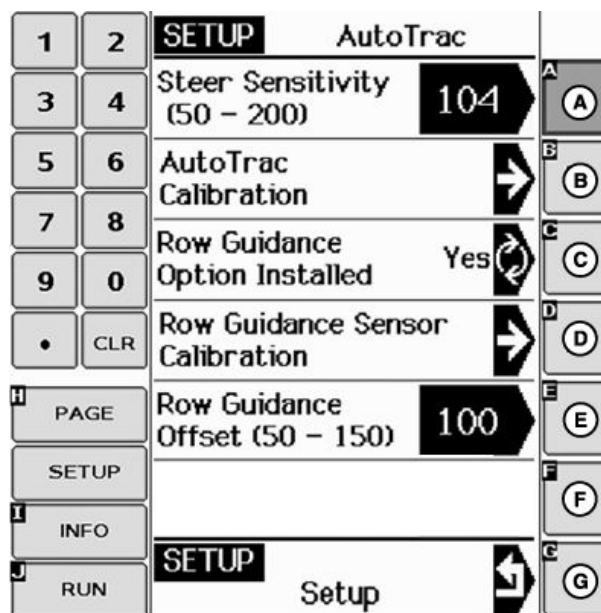
C—Opcija navođenja po redovima je ugrađena

D—Baždarenje senzora navođenja po redovima

E—Pomak navođenja po redovima (50–150)

F—Ne upotrebljava se

G—Povrat



Postavljanje baždarenja

KR43067,00000FA -A5-13NOV08-1/1

PC10466—UN—27APR08

Postupak baždarenja senzora reda

Ovaj se postupak izvršava prilikom ugradnje sustava ili nakon popravka sustava. Senzori reda moraju se postaviti i namjestiti uz graničnike.

1. Priprema za baždarenje

Provjerite jesu li senzori reda ugrađeni tako da ih opruga pridržava u položaju za mirovanje. Podignite heder kako biste osigurali da senzori reda ne dodiruju tlo. Kombajn se ne smije pomicati.

A—Osjetljivost upravljača (50–200)

B—AutoTrac baždarenje

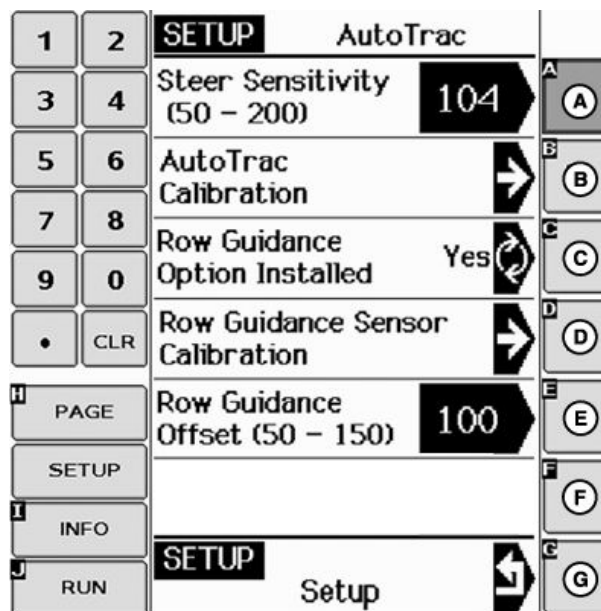
C—Opcija navođenja po redovima je ugrađena

D—Baždarenje senzora navođenja po redovima

E—Pomak navođenja po redovima (50–150)

F—Ne upotrebljava se

G—Povrat



AutoTrac postavke

Nastavlja se na sljedećoj stranici

KR43067,0000123 -A5-17NOV08-1/2

PC10466—UN—27APR08

2. Pritisnite tipku POSTAVLJANJE na originalnom monitoru GreenStar. Pritisnite tipku sa slovom koja usmjerava na AutoTrac.

3. Baždarijte senzor na vrijednosti napona u stanju mirovanja.

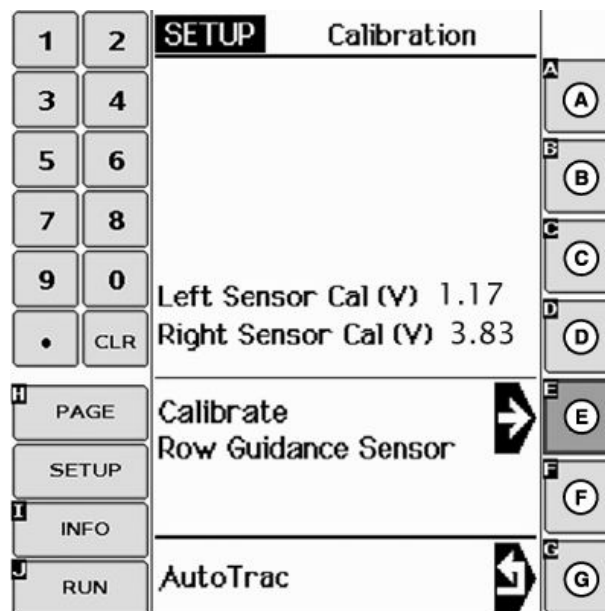
Pritisnite tipku Baždarenje senzora navođenja po redovima (E) da biste napone senzoru u položaju mirovanja pohranili u SSU memoriju.

NAPOMENA: Zaslon GSD sada će prikazati napone lijevog i desnog senzora. Napon desnog senzora u stanju mirovanja mora biti veći od 2,5 V. Napon lijevog senzora u stanju mirovanja mora biti manji od 2,5 V.

4. Završite baždarenje i napustite način baždarenja senzora reda.

A—Ne upotrebljava se
B—Ne upotrebljava se
C—Baždarenje lijevog senzora (V) 1.17
D—Baždarenje desnog senzora (V) 3.83

E—Baždarenje senzora navođenja po redovima
F—Ne upotrebljava se
G—Povrat



Postavljanje baždarenja

KR43067,0000123 -A5-17NOV08-2/2

PC10467—UN—03MAR08

Podešavanje odstupanja navođenja po redovima

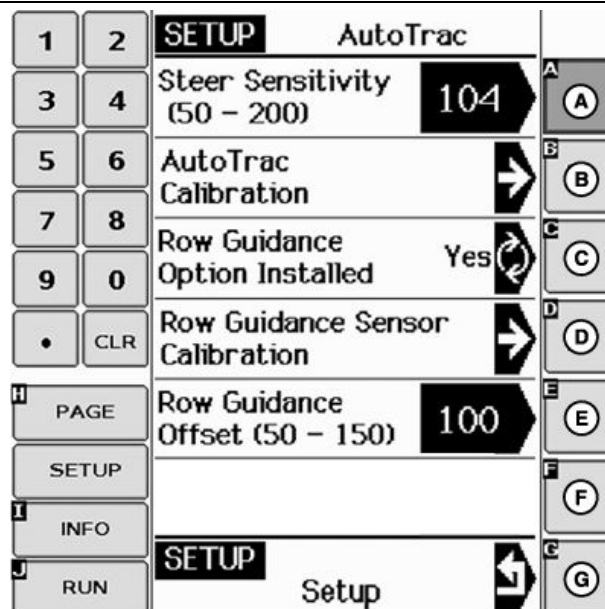
Navođenju reda može se dodati odstupanje radi promjene poravnanja stabljika koje ulaze u heder za kukuruz.

Primjeri kada je potrebna promjena poravnanja:

- Posijani naslućeni red je u sredini hедера za kukuruz, a redovi su prevrnuti hederom. Odstupanje se može primijeniti na "podjelu razlike" tako da se svi redovi nakose, ali ne oštro kao bez odstupanja.
- Djelitelji usjeva s pričvršćenim senzorima reda nisu poravnati s redom. Dok se ne izvede popravci radi fizičkog poravnavanja senzora, može se primijeniti pomak kao pomoć u ispravljanju odstupanja od poravnanja.

Unosom vrijednosti odstupanja manjih od 100 kombajn može voziti malo ulijevo, a unosom vrijednosti većih od 100 kombajn može voziti malo udesno. Zadana je vrijednost 100, uz raspon od 50 do 150.

1. Pritisnite tipku POSTAVLJANJE na originalnom monitoru GREENSTAR. Pritisnite tipku sa slovom koja usmjerava na AutoTrac.
2. Unesite pomak navođenja po redovima (50–150). Zadana vrijednost je 100.
3. Završite postavljanje.



Podešavanje odstupanja navođenja po redovima

A—Osjetljivost upravljača (50–200)
B—AutoTrac baždarenje
C—Opcija navođenja po redovima je ugrađena
D—Baždarenje senzora navođenje po redovima

E—Pomak navođenja po redovima (50–150)
F—Ne upotrebljava se
G—Povrat

KR43067,00000D6 -A5-12NOV08-1/1

PC10466—UN—27APR08

Omogućavanje sustava

Zasloni i indikatori

Prilikom upotrebe sustava AutoTrac RowSense vidjet ćete sljedeće sličice na zaslonu. Na prikazu GS3 2630 prikazat će se sličica na mapi u kartici PREGLED NAVOĐENJA što znači da su senzori reda dostupni (kada je tipka STATUS SENZORA prebačena na omogućeno). Na prikazu GreenStar™ 3 CommandCenter prikazat će se sličica na stranici za pokretanje. Svaka sličica prikazuje što se u tom trenutku događa na kombajnu.

Sličica se mijenja se iz bijelog u obojeni (zeleni) animirani oblik kada senzori reda upravljaju vozilom.

PC10042C —UN—04FEB08



Sustav je instaliran (siva pozadina)

PC10042 —UN—04FEB08



Sustav je aktivan, radi sa senzorom reda i GPS-om (zeleni pozadina)

PC10042A —UN—04FEB08



Izgubljen je GPS signal, radi samo s podacima senzora reda (žuta pozadina)

PC10042B —UN—04FEB08



Izgubljen je signal senzora reda, radi samo s GPS-om (narančasta pozadina)

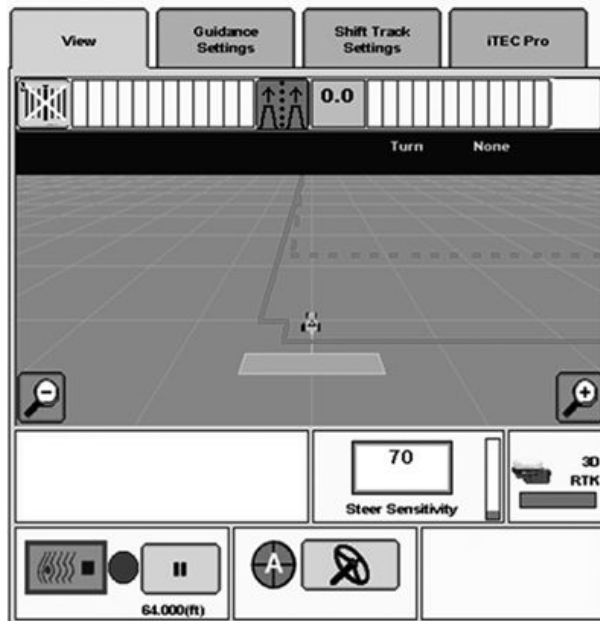
BA31779,0000224 -A5-08JUL11-1/1

Uključivanje senzora reda

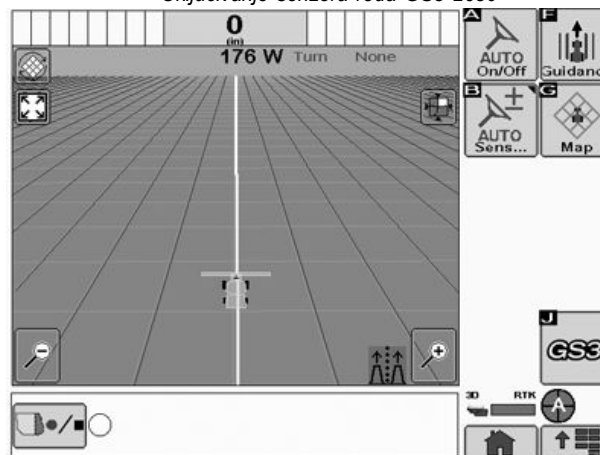
Senzori reda navode kombajn kad god mogu odrediti položaj reda. Vozač će znati da senzori reda navode kombajn kada se sličica sustava AutoTrac RowSense promijeni u zelenu i prikaže kretanje.

Kada se postavi početna putanja (AB linija ili početni snimljeni prijelaz zavojaite putanje), tipka za nastavak može se pritisnuti kada se kombajn nalazi unutar polovice razmaka putanje i unutar prihvatljivog kuta prema redovima. Senzori reda navode kombajn čim postoji aktivnost na sensorima reda.

Okretanje na predbrežju: Okretanja na predbrežju postižu se na isti način kao sa sustavom AutoTrac temeljenom na GPS-u. Vozač se poravnava s putanjom koju želi slijediti. Pritiskom na gumb za nastavak sustav AutoTrac vozit će prema putanji navođenja. Senzori reda zatim otkrivaju položaj reda i prate ga. Značajka produžetka linije za prilagodljive krivulje, kružnu putanju i AB krivulje može se upotrijebiti za produljivanje projiciranja susjednih staza u predbrežja.



Uključivanje senzora reda GS3 2630



Uključivanje senzora reda GS3 CommandCenter

BA31779,0000470 -A5-22MAY12-1/1

PC15049 —UN—22MAY12

PC13877 —UN—18JUL11

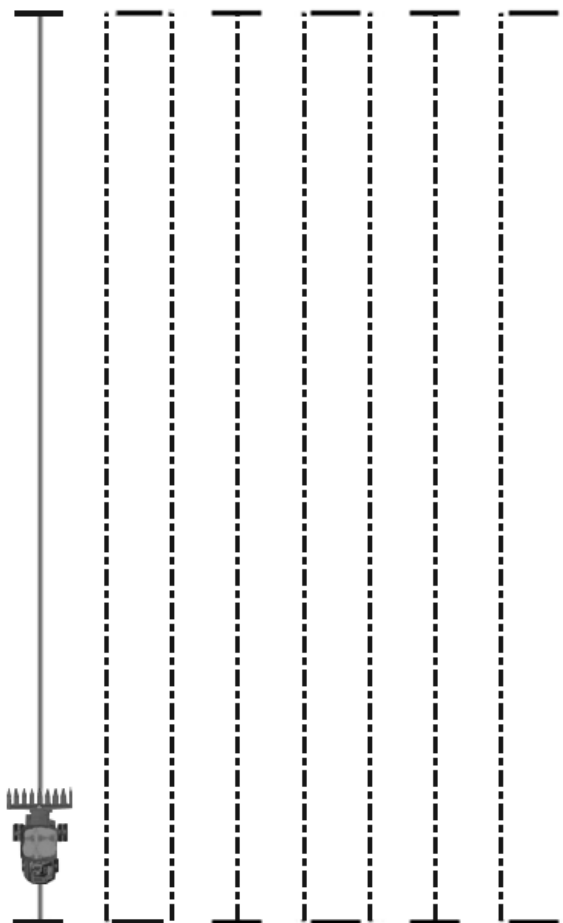
Zaslon 2600 i 2630 – Ravna putanja

Ravna putanja

Ravnu putanju mora upotrijebiti ako su redovi ravni i ne variraju za više od otprilike 1 m (3–1/4 ft). Ravna putanja projektira sve linije prve staze.

Ako je polje relativno ravno i kurs se ne mijenja, preporučuje se upotreba ravne putanje jer će to omogućiti ulaske u redove na susjednim putanjama. Performanse ulaska u red bit će poboljšane kada je na polju sađeno upotrebom sustava AutoTrac. Performanse će također biti poboljšane tijekom razdoblja kada se red prekida zbog vodenih površina.

Kada radi u načinu Ravna putanja, GPS linija automatski će se vratiti u sredinu. To jamči pravilno poravnavanje GPS staze s redovima kukuruza. **Ova značajka nije dostupna za prilagodljive krivulje.**



Ravna putanja

Nastavlja se na sljedećoj stranici

BA31779,0000201 -A5-08NOV11-1/4

PC10390 —UN—07JAN08

IZBORNÍK >> tipka GREENSTAR >> programibilna tipka
NAVOĐENJE >> kartica POSTAVKE NAVOĐENJA

Odaberite RAVNA PUTANJA na padajućem izborniku
NAČIN PRAĆENJA. Odaberite karticu PRIKAZ.

NAPOMENA: *Pauzirajte snimanje dok ne izvodite žetvu.*

Prije započinjanja

1. Pobrinite se da je prisutan SF1, SF2 ili RTK signal tako da pogledate ikonu prijemnika na stranici Prikaz.
2. Provjerite je li razmak putanje točan. Ako razmak putanje nije točan, promijenite razmak putanje na kartici NAVOĐENJE.

Odaberite POSTAVI PUTANJU 0.

PC8663 —UN—29APR15



Tipka IZBORNÍK

PC12685 —UN—29APR15



Tipka GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



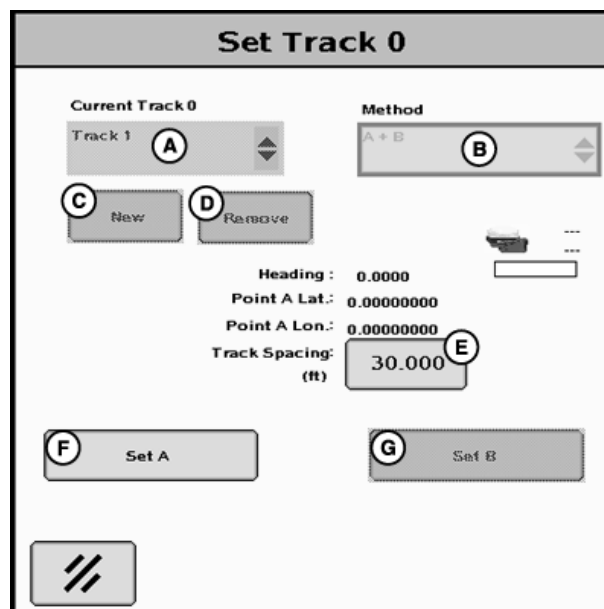
Programibilna tipka Navođenje

BA31779,0000201 -A5-08NOV11-2/4

1. Na padajućem popisu TRENUTAČNA PUTANJA 0 odaberite naziv putanje. Ako naziv ne postoji, izradite novi tako da odaberete tipku NOVO.
 2. Na padajućem okviru METODA odaberite metodu putanje (A+B).
 3. Odvezite do početka putanje i odaberite tipku POSTAVI A.
 4. Odvezite do završetka putanje i odaberite tipku POSTAVI B.
- Izradit će se linija koja je projicirana duž polja.
5. Pritisnite tipku za nastavljjanje sustava AutoTrac RowSense.

A—Padajući izbornik
Trenutačna putanja 0
B—Padajući izbornik Metoda
C—Tipka Novo
D—Tipka Ukloni

E—Tipka Razmak putanje
F—Tipka Postavi A
G—Tipka Postavi B



Postavi putanju 0

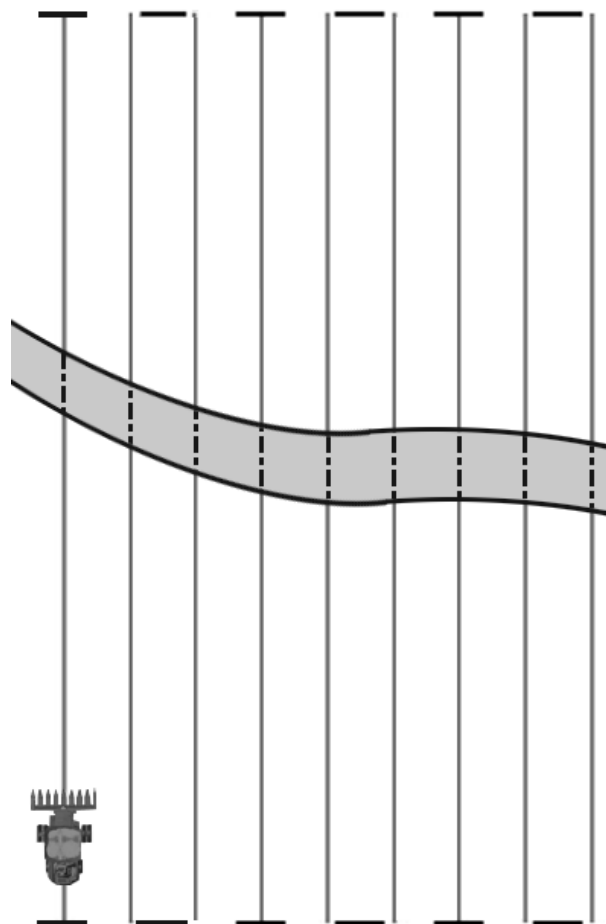
Nastavlja se na sljedećoj stranici

BA31779,0000201 -A5-08NOV11-3/4

PC10708 —UN—24OCT07

Prekid reda – Na vodenoj površini neće biti reda s kukuruzom. Obzirom da Ravna putanja i A–B krivulje vraćaju putanju u sredinu, postoji veća šansa da se pronađe pravilan red na drugoj strani vodene površine.

NAPOMENA: Ako se izgube i signal GPS i senzora reda, sustav se neće aktivirati dok se ne obnovi GPS signal.



Vodena površina

PC10391 —UN—08JAN08

BA31779,0000201 -A5-08NOV11-4/4

Zasloni 2600 i 2630 – Prilagodljive krivulje

Prilagodljive krivulje



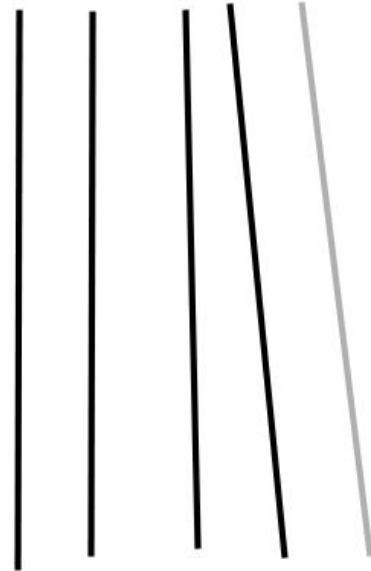
Putanja se mijenja dok prolazite poljem

Prilagodljive krivulje mogu se koristiti u svim poljima, ali njihova se upotreba posebno preporučuje kada se staza mijenja dok prolazi kroz polje, ako su promjene pravca značajne ili ako je krivulja U-oblika. Prilagodljive krivulje imaju dodatnu značajku koja omogućuje odabir sustava RowFinder putem tipke za prebacivanje. Senzori reda mogu se upotrijebiti za upravljanje kombajnom svaki put kada su aktivirani na redu. Snimanje zavojite putanje mora biti uključeno. Ovo će uspostaviti prvi prolazaka, te omogućiti pojavljivanje produžetaka ravne linije.

Prilagodljive krivulje se projiciraju samo na susjednim prilazima, ali imaju prednost u mogućnosti baratiranja različitim oblicima krivulja, a potencijalne pogreške naslućenih redova ne akumuliraju se na polju.

Ako se na polju nalazi više kombajna, Prilagodljive krivulje ne dopuštaju preskakanje prolaska. Prilagodljive krivulje u ovom scenariju mogu raditi samo ako razmak putanja drugih kombajna doda njihovom vlastitom. Primjerice, ako iza heder s 12 redova dolazi heder s 8 redova u redovima širine 76 cm (30 in.) dok zajedno izvode žetvu na istom polju, svaki će trebati razmak putanja od 20 redova (15 m / 50 ft.).

Upotreba Prilagodljivih krivulja je preporučena kada se putanja učestalo mijenja kroz polje. Prilagodljive krivulje projiciraju samo sljedeću stazu.



Kurs se mijenja na polju



Krivulje su U-oblika

KR43067,00000AE -A5-10NOV08-1/1

Postavljanje Prilagodljive krivulje

IZBORNIK >> tipka GREENSTAR >> programibilna tipka
NAVOĐENJE >> kartica POSTAVKE NAVOĐENJA

Na padajućem izborniku NAČIN PRAĆENJA odaberite
PRILAGODLJIVE KRIVULJE. Odaberite karticu PRIKAZ.

Prije započinjanja

1. Pobrinite se da je prisutan SF1, SF2 ili RTK signal tako da pogledate ikonu prijemnika na stranici Prikaz.
2. Provjerite je li razmak putanje točan. Ako razmak putanje nije točan, promijenite razmak putanje na kartici NAVOĐENJE.
1. Odaberite tipku Snimi da biste započeli snimanje putanje.
2. Vozite putanjom kroz polje. Nakon vožnje prvom putanjom izradit će se projekcija samo sljedeće putanje.
3. Pritisnite tipku za nastavljjanje sustava AutoTrac RowSense.

Kada ste u načinu AutoTrac, snimanje se prekida kada se okrene upravljač. Kada ste u načinu dokumentiranja, snimanje se prekida kada se podigne heder.

AutoTrac način rada – Ako rukovatelj želi poboljšati ulazak u red samo za susjedni prilazak, vežite snimanje Prilagodljive krivulje sa sustavom AutoTrac. Ovo se preporučuje samo ako je polje relativno ravno i bez ekstremnih zavoja, a sustav AutoTrac se rijetko deaktivira (uslijed ručnog upravljanja ili gubitka GPS signala).

Način rada Dokumentacije – Vezivanje snimanje Prilagodljive krivulje s Dokumentacijom. Ovo rukovatelju omogućuje da uhvati upravljač tijekom rada i nastavi snimanje putanje na kojoj se nalazi. Produžeci linija dostupni su za sljedeći prolazak, ali oni neće biti jako korisni kod ulaska u red uslijed zadržke u podizanju

PC8663 —UN—29APR15



Tipka IZBORNIK

PC12685 —UN—29APR15



Tipka GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Programibilna tipka Navođenje

hedera na završecima redova. Performanse će biti marginalne tijekom razdoblja kada se red prekida zbog vodenih površina.

Ručno snimanje – Rukovatelj može vezati snimanje Prilagodljive krivulje s Ručnim snimanjem. Ovaj način rada neće dopustiti produžetke linija, osim ako rukovatelj kontinuirano pritišće tipku zaustavljanja na završetku reda. Ako rukovatelj zaboravi isključiti snimanje, to može dovesti do problema, kao što je nepravilno projiciranje krivulje. Primjer: Ako rukovatelj izađe iz reda radi istovara i ne pritisne pauziranje, putanja će biti snimljena. Kada rukovatelj vozi susjednom putanjom, kombajn će biti lagano vučen izvan reda jer je projicirana linija isključena.

Nastavlja se na sljedećoj stranici

BA31779,0000472 -A5-24MAY12-1/2

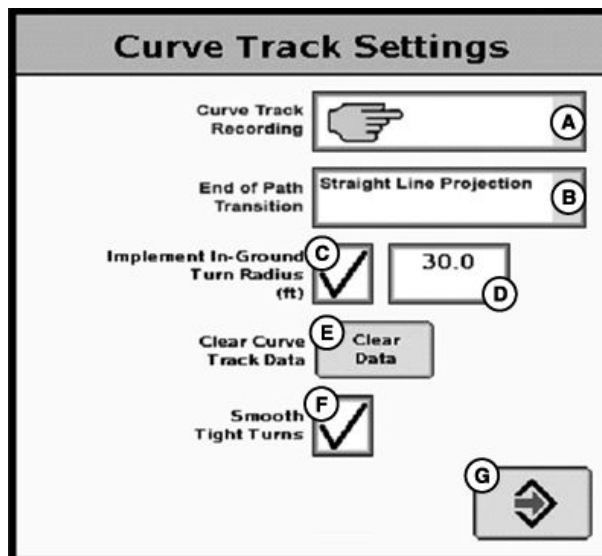
Pritisnite: IZBORNIK >> tipka GREENSTAR >> programibilna tipka NAVOĐENJE >> kartica POSTAVKE NAVOĐENJA >> tipka POSTAVKE ZAVOJITE PUTANJE >> padajući izbornik SNIMANJE ZAVOJITE PUTANJE (A).

Ispisani načini rada Prilagodljive krivulje mogu se promijeniti na iznad prikazanom zaslonu, korištenjem padajućeg izbornika za odabir željenog načina rada.

- AutoTrac
- Dokumentacija
- Ručno

A—Snimanje zavojitje putanje
B—Prelazak na završetku putanje
C—Potvrđni okvir Radijus zakretanja alata u zemlji
D—Okvir za unos Radijus zakretanja alata u zemlji

E—Tipka za brisanje podataka
F—Potvrđni okvir Izravnavaj uske zavoje
G—Tipka Prihvati



BA31779,0000472 -A5-24MAY12-2/2

PC15156 —UN—24MAY12

RowFinder

RowFinder može se upotrijebiti kada radite s prilagodljivim krivuljama i tražite red koji se nalazi dva ili više prijelaza dalje. Kada se približavate predbrežju u načinu Prilagodljiva krivulja, odaberite tipku RowFinder da biste omogućili sustav RowFinder. To će snimiti položaj vozila i smjer.

NAPOMENA: Snimljeni položaj i kurs bit će odbačeni ako AutoTrac nije isključen unutar 3 minute od prvog omogućivanja tipke RowFinder.

Na kraju reda pobrinite se da je snimanje isključeno. Zaslom će projicirati paralelne redove.

Produžite u predbrežje prema željenom redu. Uđite u red i odaberite tipku RowFinder da biste onemogućili sustav RowFinder. To će sustav vratiti u način rada prilagodljivih krivulja.

Prije početka žetve pobrinite se da je snimanje uključeno. **Pritisnite tipku za nastavak.** AutoTrac će zatim navoditi kombajn po redu i zabilježiti će se nova prva putanja.

A—Prikaz
B—Postavke navođenja
C—Postavke pomaka putanje
D—iTec Pro
E—Tipka RowFinder

F—Ikona stanja RowSense
G—Tipka Snimi
H—Tipka Pauza
I—Tipka za UKLJUČIVANJE/ISKLJUČIVANJE upravljača

PC15050 —UN—22MAY12

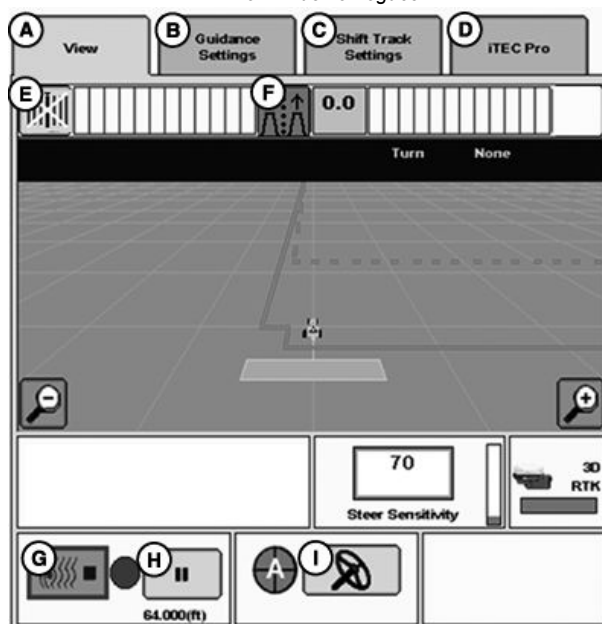


RowFinder onemogućen

PC15051 —UN—22MAY12



RowFinder omogućen



BA31779,0000471 -A5-24MAY12-1/1

PC15157 —UN—24MAY12

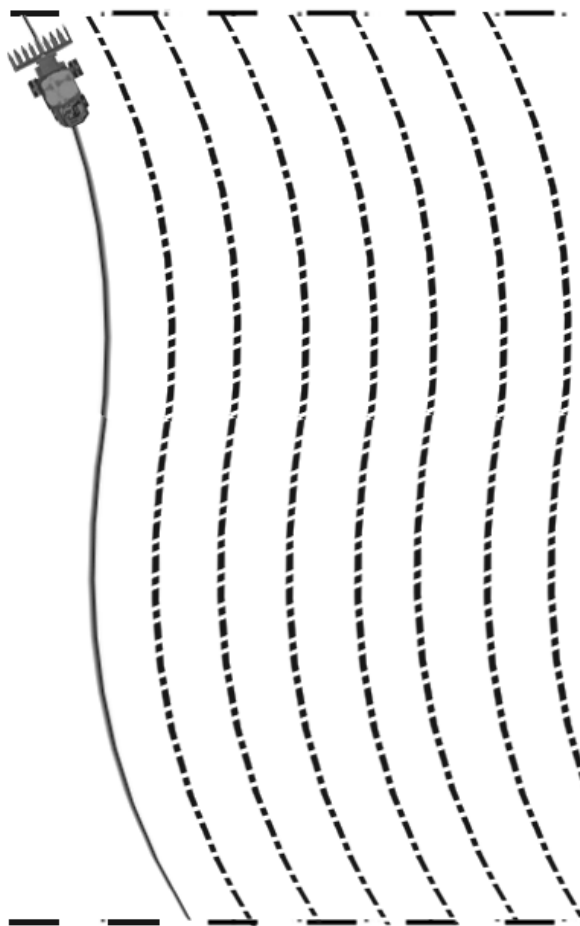
Zasloni 2600 i 2630 – A–B krivulje

A–B krivulje

Upotreba A–B krivulja preporučuje se kada postoji neprekidna krivulja kroz polje. To omogućuje ulazak reda u okolne staze. Performanse će biti poboljšane kada je na polju sađeno upotrebom sustava AutoTrac. Performanse A–B krivulje također će biti poboljšane tijekom razdoblja kada se red prekida.

A–B krivulje imaju prednost projiciranja zakrivljenih putanja duž polja u vodoravnim linijama, dok je oblik krivulje isti pri svakom prolasku.

Kada radi u načinu A–B krivulje, GPS krivulja automatski će se vratiti u sredinu. To jamči pravilno poravnavanje GPS staze s redovima kukuruza. **Ova značajka nije dostupna za prilagodljive krivulje.**



A–B krivulje projiciraju sve linije na osnovu prvog prolaska

Nastavlja se na sljedećoj stranici

BA31779,0000203 -A5-08NOV11-1/3

PC10393 —UN—08JAN08

IZBORNIK >> tipka GREENSTAR >> programibilna tipka
NAVOĐENJE >> kartica POSTAVKE NAVOĐENJA

NAPOMENA: *Pauzirajte snimanje dok ne izvodite žetvu.*

1. Na padajućem izborniku NAČIN PRAĆENJA odaberite A–B KRIVULJE. Odaberite karticu PRIKAZ.
2. Pobrinite se da je prisutan SF1, SF2 ili RTK signal tako da pogledate ikonu prijemnika na stranici PRIKAZ.
3. Odaberite tipku A–B KRIVULJE.
4. Provjerite je li razmak putanje točan. Ako razmak putanje nije točan, promijenite razmak putanje na kartici NAVOĐENJE.

PC8663 —UN—29APR15



Tipka IZBORNIK

PC12685 —UN—29APR15



Tipka GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



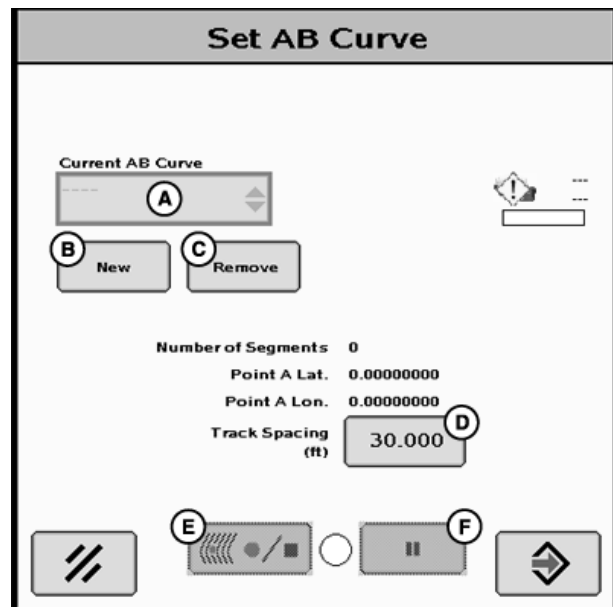
Programibilna tipka Navođenje

BA31779,0000203 -A5-08NOV11-2/3

5. Na padajućem izborniku TRENUTAČNA A–B KRIVULJA odaberite naziv A–B krivulje. Ako naziv ne postoji, izradite novi tako da odaberete tipku NOVO.
6. Na početku prvog prolaska odaberite tipku Snimanje.
7. Na završetku prvog prolaska odaberite tipku Prihvati. Krivulje će biti projicirane preko polja.
8. Pritisnite tipku za nastavljjanje sustava AutoTrac RowSense.

A—Padajući izbornik
Trenutačna A–B krivulja
B—Tipka Novo
C—Tipka Ukloni

D—Tipka Razmak putanje
E—Tipka Snimi/Zaustavi
F—Tipka Pauza



BA31779,0000203 -A5-08NOV11-3/3

PC10709 —UN—25OCT07

Zaslon 2600 i 2630 – Kružna putanja

Postavljanje kružne putanje

Upotreba kružne putanje preporučuje se kada je usjev zasađen na polju sa središnjom zakretnom točkom.

Ako su redovi za žetvu kružni, potrebno je koristiti kružnu putanju. Ovo omogućuje da se unos iz GPS zakrivljenosti primijeni na senzore reda.

IZBORNIK >> tipka GREENSTAR >> programibilna tipka NAVOĐENJE >> kartica POSTAVKE NAVOĐENJA

1. Na padajućem izborniku NAČIN PRAĆENJA odaberite KRUŽNA PUTANJA. Odaberite karticu PRIKAZ.
2. Pobrinite se da je prisutan SF1, SF2 ili RTK signal tako da pogledate ikonu prijemnika na stranici PRIKAZ.
3. Odaberite tipku POSTAVI KRUG.
4. Provjerite je li razmak putanje točan. Ako razmak putanje nije točan, promijenite razmak putanje na kartici NAVOĐENJE.



PC8663 —UN—29APR15



Tipka IZBORNIK

PC12685 —UN—29APR15



Tipka GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Programibilna tipka Navođenje

Nastavlja se na sljedećoj stranici

BA31779,0000204 -A5-08NOV11-1/2

PC10853 —UN—31JAN08

5. Na padajućem popisu TRENUTAČNi KRUG odaberite naziv kruga. Ako naziv ne postoji, izradite novi tako da odaberete tipku NOVO.
6. Na padajućem okviru METODA odaberite metodu vožnje.
7. Odaberite tipku Snimanje dok vozite prvi prolazak.
8. Odaberite tipku Prihvati kada odvezite prvi prolazak. Krug će biti projiciran na polju.
9. Pritisnite tipku za nastavljjanje sustava AutoTrac RowSense.

A—Padajući izbornik
Trenutačni krug
B—Padajući izbornik Metoda
C—Tipka Novo

D—Tipka Ukloni
E—Tipka Razmak putanja

PC10710 —UN—25OCT07

BA31779,0000204 -A5-08NOV11-2/2

GS3 CommandCenter – Ravna putanja

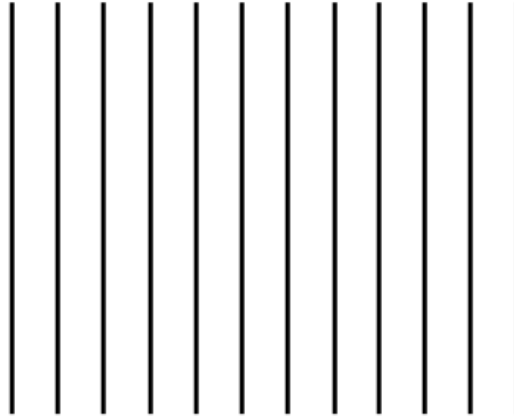
Teorija rada

Način rada ravne putanje vozaču pomaže pri vožnji u ravnim paralelnim stazama. Najprije postavite Putanju 0 (referentna putanja) s pomoću jedne od opcija. Nakon definiranja Putanje 0 stvaraju se svi prijelazi za polje. Stvoreni prijelazi mogu se upotrebljavati za ručno navođenje ili AutoTrac. Svaki prijelaz stvara se iz izvornog prijednog prijelaza kako bi se osiguralo da se pogreške u upravljanju ne ponavljaju u cijelom polju.

Prijelazi su identične kopije izvornog prijelaza.

NAPOMENA: Pojmovi “Putanja za navođenje” i “AB linija” su izmjenjivi. Putanja 0 je putanja koju definira vozač i referentna točka na kojoj se temelje svi paralelni prijelazi u polju.

Razmak između paralelnih prijelaza je Razmak putanje koji se unosi u Čarobnjaku za postavljanje.



PC9508 —UN—24OCT06

BA31779,0000233 -A5-21JUL11-1/1

Stvaranje nove ravne putanje

Postoji nekoliko načina definiranja Putanje 0:

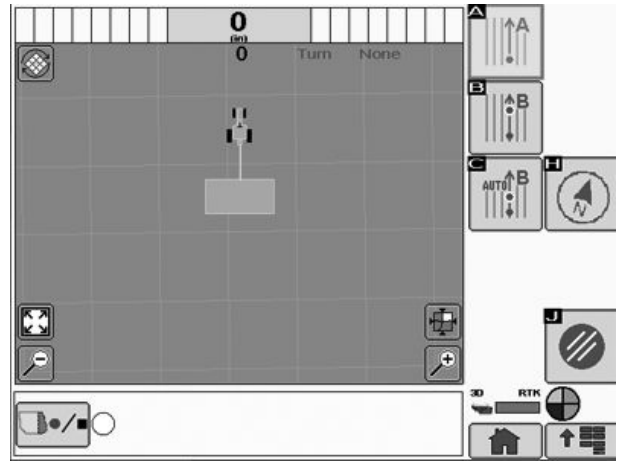
- A + B – definiranje Putanje 0 vožnjom kroz nju.
- A + Auto B – definiranje Putanje 0 vožnjom kroz nju.
- A + smjer – definiranje putanje 0 vožnjom do točke A i unosom prethodno definirane vrijednosti smjera.
- Geog.šir./Geog.duž. – definiranje putanje 0 unosom prethodno definirane geografske širine i dužine za točke A i B.

- Geog.šir./Geog.duž. + smjer – definiranje Putanje 0 unosom prethodno definirane geografske širine i dužine za točku A i unos prethodno definirane vrijednosti smjera.

NAPOMENA: Putanja 0 može se definirati za vrijeme neke operacije (npr. sadnje), ali neke programabilne tipke neće biti dostupne za vrijeme njezinog stvaranja.

BA31779,0000227 -A5-13JUL11-1/1

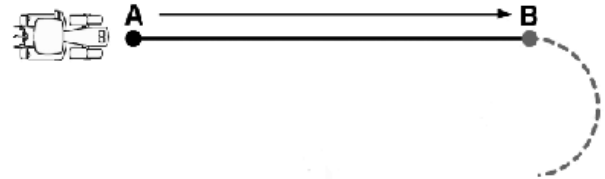
Metode A+B, A+Auto B i A+smjer



PC10857XT —UN—16JUN10

PC10857MT —UN—23APR09

Smjer



BA31779,0000228 -A5-14JUL11-1/4

1. Odaberite način rada RAVNA PUTANJA i odaberite ili kreirajte naziv putanje na posljednjoj stranici Čarobnjaka za postavljanje (POSTAVLJANJE PUTANJE ZA NAVOĐENJE).

PC13868 —UN—14JUL11

NAPOMENA: Stranici možete pristupiti i putem programabilne tipke za brzu promjenu navođenja.

GreenStar – Glavna stranica -> Brza promjena navođenja

2. Odvezite se do željene lokacije u polju da biste kreirali točku A.



GreenStar – Glavna stranica

PC10857JJ —UN—13APR09



Brza promjena navođenja

BA31779,0000228 -A5-14JUL11-2/4

3. Odaberite programabilnu tipku za postavljanje točke A.

PC10857MU —UN—23APR09



Programabilna tipka za postavljanje točke A

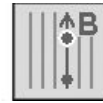
Nastavlja se na sljedećoj stranici

BA31779,0000228 -A5-14JUL11-3/4

4. Definirajte točku B s pomoću jedne od tri opcije:

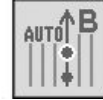
PC10857MV —UN—23APR09

- Za ručno postavljanje točke B odvezite se do željene lokacije u polju da biste kreirali točku B i odaberite Postavi točku B. Minimalni razmak je 3 m (10 ft). Preporučuje se postavljanje točke B na samom kraju polja zbog definiranja željenog smjera.



Programabilna tipka za postavljanje točke B

PC10857MW —UN—23APR09



Automatsko postavljanje točke B

PC10857MX —UN—23APR09



Programabilna tipka za smjer

- Za automatsko postavljanje točke B u bilo kojem trenutku odaberite Automatski postavi točku B. Točka B se automatski postavlja kada se vozilo udalji 15 m (45 ft) od točke A. Ova metoda izračunava točku B iz posljednjih pet točaka preuzetih tijekom prelaska 15 m (45 ft) i za određivanje smjera kretanja iscrtava najpodesniju liniju kroz te točke.
- Za postavljanje točke B unosom smjera odaberite programabilnu tipku za postavljanje smjera. Unesite željeni smjer linije koristeći se brojčanom tipkovnicom i snimite vrijednost odabirom Prihvati. 0.000 naznačuje sjever, 90.000 istok, 180.000 jug i 270.000 zapad. Putanja 0 je definirana i paralelne putanje kreiraju se automatski. GreenStar sustav postavljen je za rad.

Za poništavanje postavljanja u bilo kojem trenutku i povratak na stranicu za postavljanje navođenja, odaberite Odustani.

BA31779,0000228 -A5-14JUL11-4/4

GS3 CommandCenter – Prilagodljive krivulje

Teorija rada

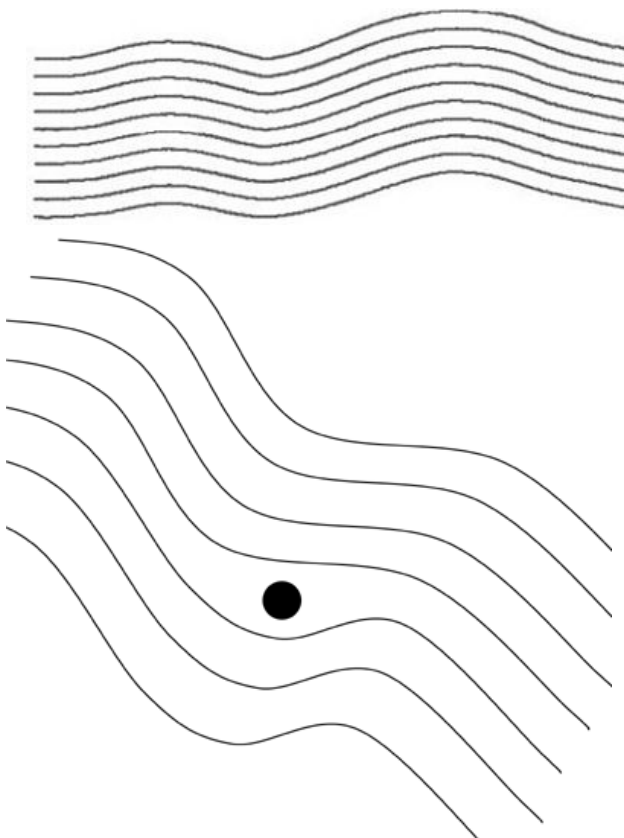
Način rada prilagodljivih krivulja vozaču omogućuje snimanje ručno vožene zavojite putanje. Kada se snimi prvi zavojiti prijelaz i stroj se okrene, vozač može uključiti Paralelnu putanju ili aktivirati AutoTrac kada se pojavi umnožena putanja. Vozilo će biti navođeno kroz sljedeće prijelaze na temelju prethodnih snimljenih prijelaza. Svaki prijelaz stvara se u odnosu na izvorni prijeđeni prijelaz kako bi se osiguralo da se pogreške u upravljanju ne ponavljaju u cijelom polju. Prijelazi nisu identične kopije izvornog prijelaza. Zavojitost prijelaza mijenja se kako bi se održala razina pogreške od prijelaza do prijelaza. Kada je to potrebno, vozač može promijeniti zavojitu putanju bilo gdje u polju tako da jednostavno usmjeri stroj podalje od umnožene putanje.

NAPOMENA: Opcija Preskoči prijelaz nije dostupna u načinu rada prilagodljivih krivulja.

Zakrivljenost putanje mijenja se kako kasnije putanje postaju konveksne ili konkavne.

Način rada prilagodljivih krivulja vozaču omogućuje vožnju i navođenje duž cijelog niza uzoraka u polju.

PC9028 —UN—16APR06



PC9028 —UN—17APR06

BA31779,0000234 -A5-21JUL11-1/1

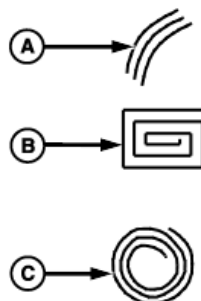
Uzorci navođenja

Metoda traženja svih linijskih segmenata omogućuje rukovatelju vožnju i navođenje duž cijelog niza obrazaca u polju:

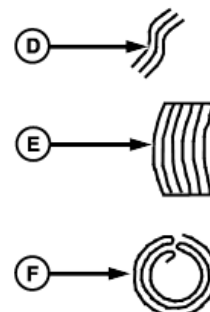
- Jednostavna krivulja
- S-krivulja
- Četvrtasto
- Paralelno
- Spiralno
- Kružno

Operacija Pomak putanje

Ne preporučuje se korištenje pomaka putanje kada se koristi Zavojita putanja. Pomak putanje neće kompenzirati unutrašnji GPS pomak u načinu rada zavojite putanja.



A—Jednostavna krivulja
B—Četvrtasto
C—Spiralno



D—S-krivulja
E—Paralelno
F—Kružno

PC9032 —UN—17APR06

BA31779,0000235 -A5-21JUL11-1/1

Kreiranje nove prilagodljive zavojite putanje

NAPOMENA: Podešavanje klijenta, farme i polja nije potrebno za rad prilagodljivih zavojitih putanja, ali samo se jedna opća prilagodljiva zavojita putanja može snimiti.

1. Odaberite način rada PRILAGODLJIVA ZAVOJITA PUTANJA na posljednjoj stranici Čarobnjaka za postavljanje (POSTAVLJANJE PUTANJE ZA NAVOĐENJE).

NAPOMENA: Stranici možete pristupiti i putem programabilne tipke za brzu promjenu navođenja.

2. Odvezite se do željene lokacije u polju za početak putanje.

PC13868 —UN—14JUL11



GreenStar – Glavna stranica

PC10857JJ —UN—13APR09



Brza promjena navođenja

PC10857ND —UN—27APR09



Započni snimanje

Nastavlja se na sljedećoj stranici

BA31779,0000229 -A5-14JUL11-1/2

3. Počnite snimanje.

NAPOMENA: Programabilna tipka za snimanje prilagodljive krivulje ne može se upotrebljavati kada je uključen način rada ponavljanja. Pri snimanju novih putanja (npr. pri sađenju) način rada ponavljanja treba odznačiti (isključiti). Prilikom navođenja po postojećim putanjama (npr. pri prskanju ili žetvi) način rada ponavljanja treba označiti (uključiti). Način rada ponavljanja je isključen prema zadatome.

Za početak ručnog snimanja odaberite programabilnu tipku za početak snimanja prilagodljive krivulje. Nakon odabira programabilne tipke nju zamjenjuju sljedeće programabilne tipke:

- Pauziraj snimanje
- Zaustavi snimanje
- Odustani

NAPOMENA: Snimanje treba isključiti samo ako se stroj vozi izvan uobičajenog obrasca polja (npr. za punjenje prskalice ili sijačice) ili ako ne želite snimiti zaokretanje na kraju polja.

Postavke krivulje – snimanje se može aktivirati na temelju sustava AutoTrac ili pokrivenosti odabirom tih opcija u postavkama navođenja

4. Odvezite početni prijelaz. Plava putanja za navođenje prikazuje se na mapi.

NAPOMENA: Kada vozite ravno snimljena putanja možda se neće prikazati iza sličice stroja na prikazu. Putanja se pojavljuje nakon okretanja stroja.

Bijela istaknuta navigacijska linija NE pojavljuje se sve do kraja prijelaza i zaokretanja stroja. Kada se stroj zaokrene sustav određuje putanju navođenja. Sustav locira linijski segment koji je paralelan i unutar 1/2 do 1 – 1/2 razmaka putanje. Prikazat će se predviđena putanja iz koje se vozač može kretati. Vozite po željenoj putanji.

5. Zaokrenite vozilo na kraju prvog prijelaza i pojavit će se bijela navigacijska linija za sljedeći prijelaz. Može proći nekoliko sekundi prije nego što se pojavi navigacijska linija.
6. Kada se prikaže bijela navigacijska linija za predviđeni prijelaz pritisnite prekidač za nastavak (samo

PC10857NE —UN—27APR09



Pauziraj snimanje

PC10857NF —UN—27APR09



Zaustavi snimanje

PC13868 —UN—14JUL11



GreenStar – Glavna stranica

PC10857JF —UN—13APR09



Postavke

PC10857NG —UN—27APR09



Postavke navođenja

AutoTrac) na stroju i stroj će se automatski usmjeriti prema tom prijelazu. Kod ručnog navođenja navodite stroj po bijeloj istaknutoj navigacijskoj liniji.

7. Odaberite Zaustavi snimanje kada je polje završeno.

VAŽNO: ZAUSTAVITE snimanje prije ulaska u sljedeće polje. U protivnom može doći do brisanja podataka o prilagodljivim krivuljama posljednjeg polja prije snimanja podataka o prilagodljivim krivuljama sljedećeg polja.

NAPOMENA: Spremljeni podaci o prilagodljivim zavojitim putanjama dodjeljuju se odabranom klijentu, farmi, polju. Ostaju u internoj memoriji prikaza sve dok ih korisnik ne obriše i mogu se prenositi s jednog prikaza na drugi.

BA31779,0000229 -A5-14JUL11-2/2

Snimanje ravne putanje ili zaobilaženje prepreka

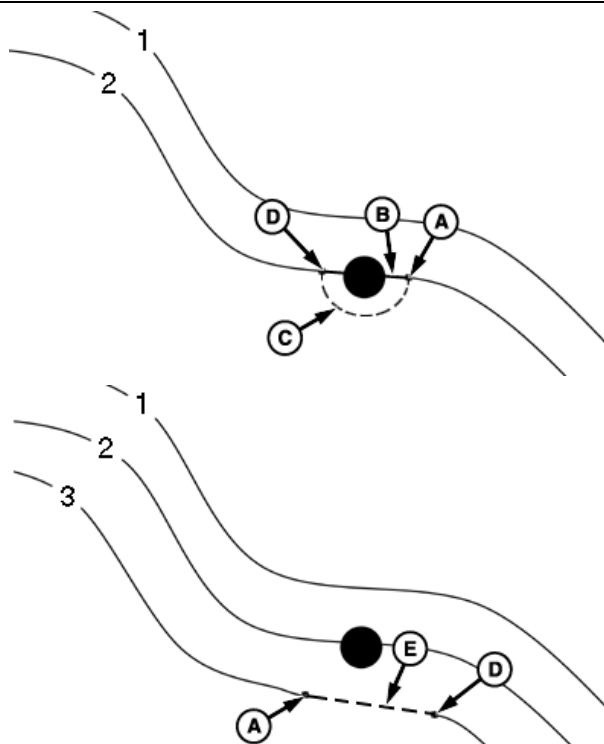
1. Započni snimanje
2. Odaberite pauziranje snimanja za privremeni prekid snimanja putanje vozila.
3. Odaberite tipku za snimanje za nastavak snimanja prilagodljive krivulje.

Udaljenost od točke PAUZE do točke NASTAVKA snimanja bit će označena ravnom linijom. Ovo može biti korisno kod dugih ravnih dionica ili tijekom obilaska prepreke.

NAPOMENA: Najdulji premošćeni segment (segment linije između početka i kraja pauze) koji se može izraditi je 0,8 km (0,5 milja, 2640 ft). Za veću udaljenost segment linije neće se spojiti, što će rezultirati prekidom u putanji.

A—Snimanje PAUZIRANO
B—Segment premošćivanja izrađuje se za povezivanje dviju točaka
C—Putanja traktora koja nije snimljena tijekom pauziranja

D—NASTAVAK snimanja
E—Putanja snimljena kao ravna linija između točaka A i D



PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

BA31779,000022A -A5-13JUL11-1/1

RowFinder

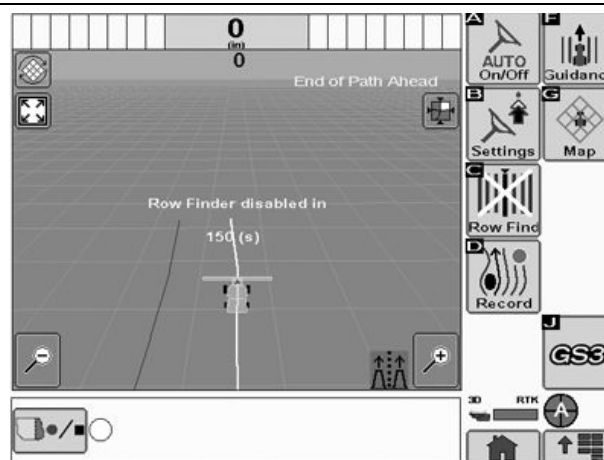
RowFinder može se upotrijebiti kada radite s prilagodljivim krivuljama i tražite red koji se nalazi dva ili više prijelaza dalje. Kada se približavate predbrežju u načinu prilagodljive krivulje odaberite tipku OMOGUĆI ROWFINDER. To će snimiti položaj vozila i smjer.

NAPOMENA: Snimljeni položaj i smjer bit će odbačeni ako se AutoTrac ne isključi unutar 3 minute od odabira tipke OMOGUĆI ROWFINDER

Na kraju reda pobrinite se da je snimanje isključeno. Zaslom će projicirati paralelne redove.

Produžite u predbrežje prema željenom redu. Unesite red i odaberite tipku ONEMOGUĆI ROWFINDER. To će sustav vratiti u način rada prilagodljivih krivulja.

Prije početka žetve pobrinite se da je snimanje uključeno. **Pritisnite tipku za nastavak.** AutoTrac će zatim navoditi kombajn po redu i zabilježit će se nova prva putanja.



PC13966 —UN—03AUG11

BA31779,000024D -A5-03AUG11-1/1

GS3 CommandCenter – A–B krivulje

Teorija rada

Način rada AB krivulje vozaču omogućuje vožnju zakrivljenim paralelnim prijelazima koji imaju krajnje točke na bilo kojem kraju polja. Putanje za navođenje bit će paralelne s putanjom u bilo kojem smjeru i stvorit će se na temelju izvorne putanje kako bi se osiguralo da se pogreške pri upravljanju ne šire na cijelo polje.

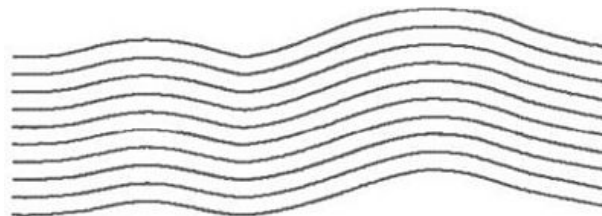
Putanja 0 je referentna putanja na kojoj se zasnivaju svi sljedeći zavojiti prijelazi u polju. Kada se kreira prva AB krivulja (Putanja 0), stvorit će se 4 putanje. Sustav će nastaviti sa stvaranjem dodatnih prijelaza kada vozilo odvozi posljednjim prijelazom prikazanim na zaslonu.

NAPOMENA: Preskakanje prijelaza dostupno je u načinu AB krivulje.

Stvaranje informacija AB zavojite putanje – dok sustav stvara početne prijelaze nakon snimanja Putanje 0 ili tijekom stvaranja dodatnih prijelaza, na prikazu perspektive pojavit će se poruka "Stvaranje AB krivulje". Tijekom ovog razdoblja ne možete se kretati izvan bilo koje putanje.

Ograničenja stvaranja AB krivulje – prvotno snimljena AB krivulja mora biti duljine od najmanje 10 ft. kako bi bila valjana AB krivulja koja se može upotrijebiti u navođenju. Vozilo mora biti unutar 400 metara (0,25 milja) od lokacije snimanja Putanje 0 kako bi sustav započeo

PC9028 —UN—16APR06



stvaranje zavojitih putanja. Ako se vozilo nalazi na rubu ovog ograničenja, moglo bi biti potrebno nekoliko minuta prije nego što se generirana putanja prikaže na zaslonu. Tijekom ovog razdoblja na zaslonu će se pojaviti poruka "Stvaranje AB krivulje".

Višestruke AB krivulje u polju – polje može sadržavati višestruke AB zavojite putanje. Svaka A-B krivulja za polje mora se snimiti i imati prepoznatljivo ime.

Dodjeljivanje broja putanje – putanjama će se dodijeliti broj kako bi se napravio prostor za preskakanje prijelaza i pomoglo pri pronalaženju prijelaza. Oznaka smjera (S, J, I ili Z) definirana je na temelju smjera određenog između prve i posljednje točke krivulje.

Zakrivljenost putanje mijenja se kako kasnije putanje postaju konveksne ili konkavne.

BA31779,0000236 -A5-21JUL11-1/1

Kreiranje nove zavojite putanje AB

Upotrebjavajte sljedeći postupak za postavljanje prve krivulje AB (Putanja 0) na kojoj se temelje sljedeći zavojiti prijelazi u polju.

NAPOMENA: Za jedno polje može se snimiti više AB krivulja. Njih je potrebno nazvati i odvojeno snimiti.

1. Odaberite način rada ZAVOJITA PUTANJA AB i odaberite ili kreirajte ime putanje na posljednjoj stranici Čarobnjaka za postavljanje (POSTAVLJANJE PUTANJE ZA NAVOĐENJE).

NAPOMENA: Stranici možete pristupiti i putem programabilne tipke za brzu promjenu navođenja.

2. Odvezite se do željene lokacije u polju kako bi se pokrenula Putanja 0.
3. Odaberite programabilnu tipku za početak snimanja krivulja AB. Nakon odabira programabilne tipke nju zamjenjuju sljedeće programabilne tipke:
 - Pauziraj snimanje
 - Zaustavi snimanje
 - Odustani
4. Odvezite početni prijelaz. Plava putanja za navođenje prikazuje se na mapi.

PC13868 —UN—14JUL11



GreenStar – Glavna stranica

PC10857JJ —UN—13APR09



Brza promjena navođenja

NAPOMENA: Kada vozite ravno snimljena putanja možda se neće prikazati iza sličice stroja na prikazu. Putanja se pojavljuje nakon okretanja stroja.

5. Pritisnite tipku za zaustavljanje snimanja na kraju prijelaza da biste spremili putanju.

NAPOMENA: U slučaju gubitka GPS signala tijekom snimanja, snimanje se zaustavlja i AB krivulja koja je snimljena do tog trenutka bit će spremljena. Ako krivulja AB nije krivulja koju je vozač želio, može je obrisati tipkom za brisanje putanje na stranici POSTAVLJANJE PUTANJE ZA NAVOĐENJE u ČAROBNJAKU ZA POSTAVLJANJE.

BA31779,000022B -A5-14JUL11-1/1

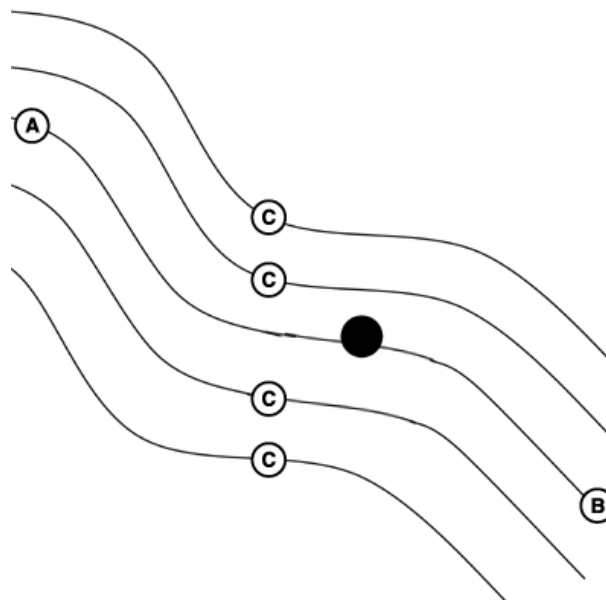
Snimanje ravne putanje ili zaobilazanje prepreka

1. Početak snimanja AB krivulja
2. Odaberite pauziranje snimanja za privremeni prekid snimanja putanje vozila.
3. Odaberite Snimanje AB krivulja za nastavak snimanja AB krivulje.

Udaljenost od točke PAUZE do točke NASTAVKA snimanja bit će označena ravnom linijom. Ovo može biti korisno kod dugih ravnih dionica ili tijekom obilaska prepreke.

NAPOMENA: Najdulji premošćeni segment (segment linije između početka i kraja pauze) koji se može izraditi je 0,8 km (0,5 milja, 2640 ft). Za veću udaljenost segment linije neće se spojiti, što će rezultirati prekidom u putanji.

A—Zaustavljanje prije prepreke C—Putanje stvorene na temelju Putanje 0
B—Nastavak nakon prepreke



PC9030C —UN—27OCT06

BA31779,000022C -A5-13JUL11-1/1

GS3 CommandCenter – Kružna putanja

Teorija rada

Kružna putanja vozaču omogućuje vožnju u koncentričnim krugovima u polju sa sustavom navodnjavanja s pomoću središnjeg klipa. Vozači mogu stvoriti početni krug nizom različitih metoda. Kada se definira početni krug, izrađuju se svi sljedeći krugovi u polju.

Način rada kružne putanje dostupan je za Ručno navođenje; međutim, za upotrebu funkcije AutoTrac u

načinu rada kružne putanje potrebno je aktivirati AutoTrac i Pivot Pro. Aktivacija za Pivot Pro dostupna je samo u Sjevernoj Americi.

Koordinate geografske širine i dužine za središte kruga spremljene su i pridružene nazivu polja. Ako polje nije odabrano kada se definira središte kruga, spremić će se globalna središta kruga. Središta krugova mogu se pozvati i za buduću upotrebu.

BA31779,0000237 -A5-21JUL11-1/1

Stvaranje nove kružne putanje

Kružne se putanje stvaraju određivanjem središnje točke kruga. Postoje dvije metode za određivanje središnje točke:

Odaberite način rada KRUŽNA PUTANJA i odaberite ili kreirajte ime putanje na posljednjoj stranici Čarobnjaka za postavljanje (POSTAVLJANJE PUTANJE ZA NAVOĐENJE).

NAPOMENA: Stranici možete pristupiti i putem programabilne tipke za brzu promjenu navođenja.

PC13868 —UN—14JUL11



GreenStar – Glavna stranica

PC10857.JJ —UN—13APR09



BA31779,000022D -A5-14JUL11-1/1

Metoda vožnje po krugu

- Vožnja po krugu – stvara se kružna putanja tako da se odvozi najmanje 10 posto željenog kruga. Za optimalno izračunavanje središta kruga i višu razinu preciznosti putanje preporučuje se da odvezete cijeli krug.
- Geog.šir./Geog.duž. – postavlja kružnu putanju iz određene točke geografske širine i dužine u središtu kruga koju postavlja korisnik.

1. Odvezite se do željene lokacije u polju kako bi se stvorio kružni prijelaz.

2. Odaberite Pokreni snimanje kruga.
3. Odvezite željeni kružni prijelaz.
4. Odaberite Zaustavi snimanje kruga. Kružne putanje stvaraju se automatski s pomoću razmaka putanje definiranog u Čarobnjaku za postavljanje.

NAPOMENA: Gumb Zaustavi snimanje kruga pojavljuje se kada se odvezio dovoljni dio kruga za izračunavanje središnje točke.

BA31779,000022E -A5-13JUL11-1/1

Metoda geografske širine/dužine

1. Odaberite geografsku širina i dužinu za središte.
2. Unesite željene vrijednosti geografske širine i dužine u decimalnim stupnjevima za središte kruga. Prethodne vrijednosti geografske širine i dužine povezane s poljem prikazuju se kod prvog prikaza zaslona za unos.

3. Spremite vrijednosti odabirom Prihvati. Kružne putanje stvaraju se automatski s pomoću razmaka putanje definiranog u Čarobnjaku za postavljanje.

NAPOMENA: Kako bi se putanje poravnale s vozilom, možda će biti potrebno vozilo poravnati na središnjem stupu zakretanja ili upotrijebiti pomak središnje putanje.

BA31779,000022F -A5-13JUL11-1/1

Dijagnostika

Zaslon dijagnostike

NAPOMENA: Mogući dijagnostički odgovori navedeni s kratkim objašnjenjem.

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

View **RowSense** (A)

(B) Row Sensors Available: Yes

(C) RowSense Activation Available: Yes

(D) AutoTrac License: Yes

(E) Row Offset: 0 (in)

(F) Primary Steering Source: GPS

(G) Sensor Coast Mode Time Remaining: 0 (sec)

Preddijagnostička očitavanja MY12

GreenStar - Diagnostic Readings

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

View **RowSense** (A)

(B) Row Sensors Available: Yes

(C) RowSense Activation Available: Yes

(D) AutoTrac License: SF2

(E) Row Offset: 0 (in)

(F) Primary Steering Source: ---

(G) Sensor Coast Mode Time Remaining: 0 (sec)

(H) Left Sensor Voltage: 0.5

(I) Right Sensor Voltage: 4.5

(J) Calibrate Sensor

(K) CAL

(L) Calibration Status: Calibrated

Dijagnostička očitavanja MY12

A—Prikaz padajućeg izbornika
B—Senzori redova dostupni
C—Aktivacija RowSense dostupna

D—AutoTrac licenca
E—Odstupanje reda
F—Primarni izvor upravljanja
G—Preostalo vrijeme načina rada obalnog senzora

H—Napon lijevog senzora
I—Napon desnog senzora
J—Baždarenje senzora
K—CAL tipka

L—Status baždarenja

Senzori redova dostupni:

- A – Da
- B – Ne

Dostupna aktivacija navođenja po redovima:

- A – Da (ako je dostupna aktivacija AutoTrac RowSense GS3)
- C – Ne (ako nije dostupna aktivacija AutoTrac RowSense GS3)

AutoTrac licenca:

- A – Da (SF1)
- B – Da (SF2)
- C – Ne

Odstupanje reda:

- Trenutačna vrijednost odstupanja reda, udaljenost mjerena u (in.) ili (mm).

Primarni izvor upravljanja

- A – Nema

- B – GPS
- C – Senzori reda

Preostalo vrijeme načina rada obalnog senzora:

- Mjerač za odbrojavanje vremena kada je GPS signal izgubljen, prikazuje se u sekundama.

Napon lijevog senzora

- Napon senzora u stanju mirovanja mora biti manji od 2,5 V.

Napon desnog senzora

- Napon senzora u stanju mirovanja mora biti veći od 2,5 V.

Baždarenje senzora

Status baždarenja

- Baždareno
- Nije baždareno

BA31779,00001F4 -A5-21JUL11-1/1

Čišćenje senzora reda

Čišćenje senzora reda

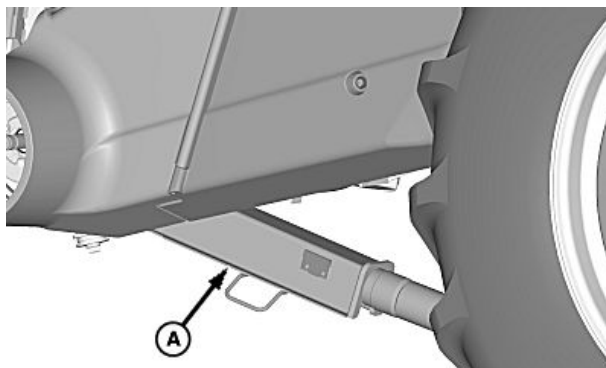
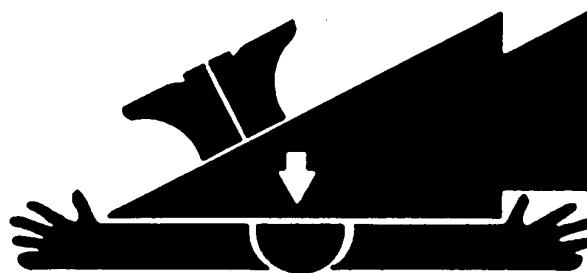
⚠ POZOR: UGASITE motor, postavite parkirnu kočnicu i izvadite ključ.

Podignite heder i spustite sigurnosni graničnik (A) na motku hidrauličnog cilindra.

Senzore reda treba provjeravati svaki dan i prema potrebi očistiti. Ako se na senzorima nakupilo puno materijala, to može spriječiti slobodno pokretanje i utjecati na performanse. Da biste očistili senzore reda, uklonite otpad sa senzora i okolnih područja. Provjerite pomiču li se senzori slobodno i bez ometanja.

Godišnje provjeravajte radi pretjeranog trošenja čahura i osovina senzora. Zamijenite ako je potrebno.

A—Sigurnosni graničnik



KR43067,00000B3 -A5-11NOV08-1/1

TS686—UN—21SEP89

H90891—UN—26FEB08

Tehnički podaci

EZ izjava o sukladnosti

Deere & Company
Moline, Illinois U.S.A.

Osoba navedena ispod izjavljuje da

Proizvod: AutoTrac™ RowSense™

ispunjava sve relevantne odredbe i bitne zahtjeve sljedećih direktiva:

Direktiva	Broj	Metoda izdavanja certifikata
Direktiva za elektromagnetsku usklađenost	2004/108/EZ	Samostalna certifikacija, prema aneksu II direktive

Ime i adresa osobe iz zemlje članice Europske Unije, ovlaštena za sastavljanje tehničke dokumentacije:

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

Mjesto izjave: Kaiserslautern, Njemačka

Ime: Aaron Senneff

Datum izjave: 29. srpnja 2011

Titula: Menadžer inženjeringa, John Deere Intelligent Solutions Group

Proizvodna jedinica: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



BA31779,000024E -A5-05AUG11-1/1

Indeks

	Stranica		Stranica
A		N	
A–B krivulje		Način navođenja po redovima	
Padajući izbornik Trenutačna A–B krivulja.....	45-2	Tipka za nastavak	10-1
Tipka Broj segmenta	45-2	Način rada Dokumentacije	
Tipka Novo.....	45-2	Prilagodljive krivulje	40-2
Tipka Pauza	45-2	Način ulaska u red	
Tipka Razmak putanje	45-2	Tipka za nastavak	10-1
Tipka Snimanje/Zaustavi.....	45-2	Napon	
Tipka Ukloni	45-2	Senzori reda.....	20-3
Točka A – Geog. duž.	45-2	Naponi	
Točka A – Geog. šir.	45-2	Senzori reda.....	25-1
Aktivacija	15-1	Naslućeni red.....	20-2, 25-2
AutoTrac način rada		Navođenje po redovima	
Prilagodljive krivulje	40-2	Dijagnostika	75-1
B		Podešavanje odstupanja.....	20-2, 25-2
Baždarenje		Poravnanje.....	20-2, 25-2
Dijagnostika	75-1	O	
Senzori reda.....	20-3, 25-1	Održavanje	
Č		Čišćenje senzora reda	80-1
Čišćenje		Odstupanja	
Senzori reda.....	80-1	Navođenje po redovima	20-2
D		Okretanje na predbrežju	30-2
Dijagnostika	75-1	Omogući RowFinder.....	40-3, 60-4
Djelitelji usjeva.....	20-2, 25-2	Omogućivanje sustava	10-1
G		Omogućivanje/onemogućivanje statusa senzora	10-1
GPS		Onemogući RowFinder.....	40-3, 60-4
Senzor reda	30-1	P	
Gubitak signala senzora reda.....	35-3	Padajući izbornik Metoda	
I		Kružna putanja.....	50-2
Instalirano		Ravna putanja.....	35-2
Senzor reda	30-1	Padajući izbornik Trenutačna A–B krivulja	
Izgubljeni signal		A–B krivulje	45-2
Senzor reda	30-1	Padajući izbornik Trenutačna putanja 0	
K		Ravna putanja.....	35-2
Kompatibilnost.....	15-1	Padajući izbornik Trenutačni krug	
Kružna putanja		Kružna putanja.....	50-2
Padajući izbornik Metoda.....	50-2	Pomaci	
Padajući izbornik Trenutačni krug	50-2	Navođenje po redovima	25-2
Tipka Novo.....	50-2	Poravnanje	
Tipka Razmak putanje	50-2	Navođenje po redovima	20-2, 25-2
Tipka Ukloni	50-2	Poravnanje stabljika	
Točka A – Geog. duž.	50-2	Senzori reda.....	25-2
Točka A – Geog. šir.	50-2	Poravnanje stabljiki	
		Senzori reda.....	20-2
		Postavljanje	
		Ravna putanja.....	35-2
		Tipka za nastavak	10-1
		Prekid reda	35-3
		Prilagodljive krivulje	
		AutoTrac način rada.....	40-2

Nastavlja se na sljedećoj stranici

	Stranica		Stranica
Način rada Dokumentacije.....	40-2	Ravna putanja.....	35-2
Ručno snimanje	40-2	Tipka Pauza	
		A–B krivulje	45-2
R		Tipka Postavi A	
Ravna putanja		Ravna putanja.....	35-2
Padajući izbornik Metoda.....	35-2	Tipka Postavi B	
Padajući izbornik Trenutačna putanja 0.....	35-2	Ravna putanja.....	35-2
Smjer.....	35-2	Tipka Razmak putanje	
Tipka Novo.....	35-2	A–B krivulje	45-2
Tipka Postavi A	35-2	Kružna putanja.....	50-2
Tipka Postavi B	35-2	Ravna putanja.....	35-2
Tipka Razmak putanje	35-2	Tipka Snimanje/Zaustavi	
Tipka Ukloni	35-2	A–B krivulje	45-2
Točka A – Geog. duž.	35-2	Tipka Ukloni	
Točka A – Geog. šir.	35-2	A–B krivulje	45-2
Rješavanje problema		Kružna putanja.....	50-2
Zaslon dijagnostike	75-1	Ravna putanja.....	35-2
RowFinder		Tipka za nastavak	
Omogući.....	40-3, 60-4	Način navođenja po redovima	10-1
Onemogući.....	60-4	Način ulaska u red	10-1
Onemogućivanje	40-3	Postavljanje.....	10-1
Ručno snimanje		Tipka 2	10-1
Prilagodljive krivulje	40-2	Tipka 3	10-1
		Točka A – Geog. duž.	
S		A–B krivulje	45-2
Senzor reda		Kružna putanja.....	50-2
Instalirano	30-1	Ravna putanja.....	35-2
Izgubljeni signal	30-1	Točka A – Geog. šir.	
Rad s GPS-om.....	30-1	A–B krivulje	45-2
Sličica.....	30-1	Kružna putanja.....	50-2
Tipka za status	10-1	Ravna putanja.....	35-2
Senzori reda		V	
Baždarenje.....	20-3, 25-1	Višenamjenska ručica.....	10-1
Čišćenje	80-1	Vrijednost odstupanja	15-1
Napon	20-3	Vrijeme zadržavanja	10-1
Naponi.....	25-1		
Poravnanje stabljika.....	25-2	Z	
Poravnanje stabljiki.....	20-2	Zahtjevi	15-1
Prekid reda.....	35-3	Zaslon Postavi putanju 0	
Vrijeme zadržavanja	10-1	Ravna putanja.....	35-2
Sličica			
Senzor reda	30-1		
Smjer			
Ravna putanja.....	35-2		
SSU	10-1		
T			
Tipka 2			
Tipka za nastavak	10-1		
Tipka 3			
Tipka za nastavak	10-1		
Tipka Broj segmenta			
A–B krivulje.....	45-2		
Tipka Novo			
A–B krivulje.....	45-2		
Kružna putanja.....	50-2		

Dostupna servisna dokumentacija tvrtke John Deere

Tehničke informacije

Tehničke informacije se mogu naručiti od tvrtke John Deere. Publikacije su dostupne kao otisnuta izdanja ili pohranjene na CD-ROM-u.

Narudžbe se mogu obaviti na jedan od sljedećih načina:

- John Deere trgovina tehničkih informacija:
www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- Tel. 1-800-522-7448
- Kontaktirajte vašeg John Deere servisera

U dostupne informacije spadaju:

KATALOZI DIJELOVA s popisima dijelova za servisiranje vašeg stroja sa shematskim ilustracijama radi lakše identifikacije ispravnih dijelova. Također su korisni pri sklapanju i rasklapanju.



TS189 —UN—17JAN89

DX,SERV LIT -A5-07DEC16-1/4

PRIRUČNICI ZA RUKOVANJE pružaju sigurnosne, radne i servisne informacije te informacije o održavanju.



TS191 —UN—02DEC88

DX,SERV LIT -A5-07DEC16-2/4

TEHNIČKI PRIRUČNICI nude servisne informacije u svezi vašeg stroja. Obuhvaćaju specifikacije, ilustrirane postupke sklapanja i rasklapanja, dijagrame protoka hidrauličnog ulja i dijagrame električne instalacije. Neki proizvodi imaju zasebne priručnike za popravke i dijagnostiku. Neke sastavnice, kao što su motori, opisane su u odvojenom tehničkom priručniku za sastavnice.



TS224 —UN—17JAN89

Nastavlja se na sljedećoj stranici

DX,SERV LIT -A5-07DEC16-3/4

OBRAZOVNI PROGRAM uključuje pet sveobuhvatnih serija knjiga s detaljnim osnovnim informacijama bez obzira na proizvođača:

- Serija poljoprivrednih udžbenika obuhvaća tehnologiju obrađivanja zemlje i vođenju gospodarstava.
- Serija Upravljanje poljoprivrednim poslovanjem, razmatra stvarne probleme i nudi praktična rješenja u području marketinga, financiranja, odabira opreme i zakonskih propisa.
- Priručnici Osnovni servisi, objašnjavaju način obavljanja popravaka i održavanja opreme koja je namijenjena za uporabu na poljima.
- Priručnici Osnove rukovanja strojem, objašnjavaju kapacitete i namještanja stroja, način poboljšanja učinka stroja i način uklanjanja suvišnih postupaka u polju.
- Priručnici Osnove kompaktne opreme, daju upute o servisiranju i održavanju opreme do 40 PV konjskih snaga.



TS1663—UN—10OCT97

DX,SERVLIT -A5-07DEC16-4/4

Servis tvrtke John Deere pomaže vam u radu

John Deere Vam stoji na raspolaganju

ZADOVOLJSTVO KUPACA je važno tvrtki John Deere.

Naši distributeri nastoje vam pružiti kvalitetne dijelove i brzu uslugu:

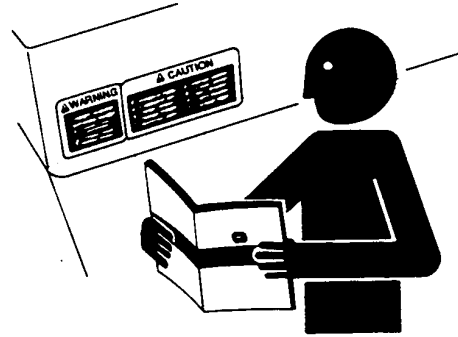
- Dijelove za održavanje i servisne dijelove da podržavaju vašu opremu.
- Obučene servisne tehničare te potrebne dijagnostičke alate i alate za popravak radi servisa vaše opreme.

RJEŠAVANJE PROBLEMA KADA KUPCI NISU ZADOVOLJNI

Vaš serviser opreme John Deere je posvećen pružanju podrške vašoj opremi i rješavanju svih problema koje možete iskusiti.

1. Kada kontaktirate sa svojim serviserom, unaprijed pripremite sljedeće informacije:

- Oznaka modela i serijski broj proizvoda
- Datum kupovine
- Prirodu problema



TS201—UN—15APR13

2. Razgovor o problemu s rukovoditeljem servisa.

3. Ako je nemoguće riješiti, objasnite problem upravitelju zastupništva i zatražite pomoć.

4. Ako imate uporan problem koji vaše zastupništvo ne može riješiti, zamolite vašeg distributera da kontaktira John Deere radi pomoći. Ili kontaktirajte centar za kupce - Ag Customer Assistance Center 1-866-99DEERE (866-993-3373) ili elektronsku poštu na adresi www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2 -A5-02APR02-1/1

