

AutoTrac RowSense



KÄYTTÖOHJE

AutoTrac RowSense

OMPFP21081 PAINOS F2 (FINNISH)

John Deere Ag Management Solutions

(Tämä opas korvaa julkaisun OMPFP11679)

PRINTED IN U.S.A.



Johdanto

Johdanto

PEREHDY TÄHÄN KÄYTTÖOPPAASEEN huolella, jotta opit järjestelmän oikean käyttötekniikan. Muuten seurauksena voi olla loukkaantuminen tai laitteiden vaurioituminen. Käyttöohje ja koneen turvamerkit ovat saatavana useilla kielillä. (Tilaa John Deere -jälleenmyyjältä.)

TÄMÄ KÄSIKIRJA on järjestelmään kiinteästi kuuluva osa ja sen tulee siirtyä uudelle omistajalle järjestelmän myynnin yhteydessä.

MITTAYKSIKÖINÄ tässä käyttöohjeessa käytetään sekä metrisiä mittoja että vastaavia amerikkalaisia mittoja. Käytä vain sopivankokoisia varaosia ja kiinnittimiä. Metrijärjestelmän mukaisia tai tuumamittaisia kiinnittimiä varten saatetaan tarvita erityisiä metrijärjestelmän mukaisia tai tuumamittaisia työkaluja.

Koneen OIKEA JA VASEN PUOLI on määritelty normaaliin ajosuuntaan nähden.

TAKUU annetaan osana John Deeren tukiohjelmaa asiakkaille, jotka käyttävät ja huoltavat laitteitaan tässä käyttöohjeessa kuvatulla tavalla. GreenStar-takuu selitetään takuutodistuksessa, jonka ostaja saa jälleenmyyjältä.

Takuun mukaisesti John Deere takaa tuotteensa siltä varalta, että niissä ilmenee vikoja takuuajana. Joissakin tapauksissa John Deere suorittaa myös maksuttomia parannuksia jälkiasennuksina, vaikka tuotteen takuuajaka oli jo umpeutunut. Jos järjestelmää käytetään väärin tai siihen tehdään tehtaan alkuperäisten määritysten vastaisia muutoksia, takuu mitätöityy ja jälkiasennuksina tehtävät parannukset voidaan evätä.

KR43067,00000A2 -22-10NOV08-1/1

Sisältö

Sivu	Sivu
Turvallisuus	
Turvallisuusohjeiden merkintä	5-1
Varoitusten luokittelu	5-1
Noudata turvallisuusohjeita	5-1
Turvallinen kunnossapito	5-2
Elektronisten komponenttien ja pidikkeiden turvallinen käsittely	5-2
Käytä ohjausjärjestelmää turvallisesti	5-3
Käytä turvavöitä oikein	5-3
Puintiysikön tapaturmavaara	5-3
Lue käyttöapas	5-4
Jatka-painike	
Jatka-painikkeen asetukset	10-1
AutoTrac RowSense	
Yleiskatsaus	15-1
Mallivuoden 2012 ja uudempien asetus- ja kalibrointijärjestelmä	
AutoTrac RowSense -järjestelmän asetus	20-1
Rivijolinjan siirtymän asetus	20-2
Rivinsyötön asetus	20-2
Rivitunnistinten kalibrointitoimenpiteet	20-3
Mallivuoden 2011 ja vanhempien asetus- ja kalibrointijärjestelmä	
AutoTrac RowSense -järjestelmän asetus	25-1
Rivitunnistinten kalibrointitoimenpiteet	25-1
Riviohjauksen siirtymän asetus	25-2
Järjestelmän käyttöönotto	
Näytöt ja merkkivalot	30-1
Rivitunnistimien kytkentä	30-2
2600- ja 2630-näyttö – suora reitti	
Suora reitti	35-1
2600- ja 2630 -näyttö – mukautuvat kaaret	
Mukautuvat kaaret	40-1
Mukautuvien kaarien käyttöönotto	40-2
RowFinder	40-3
2600- ja 2630 -näyttö – AB-kaaret	
AB-kaaret	45-1
2600- ja 2630-näyttö – ympyräreitti	
Ympyräreitin käyttöönotto	50-1
GS3 CommandCenter – suora reitti	
Toimintaperiaate	55-1
Uuden suoran reitin luominen	55-1
Menetelmät A + B, A + Autom. B ja A + Suunta ..	55-1
GS3 CommandCenter – mukautuvat kaaret	
Toimintaperiaate	60-1
Opastuskuvio	60-1
Uuden mukautuvan kaarevan reitin luominen	60-2
Suoran reitin tallentaminen tai esteiden kiertäminen	60-4
RowFinder	60-4
GS3 CommandCenter – AB-kaaret	
Toimintaperiaate	65-1
Uuden kaarevan AB-reitin luominen	65-1
Suoran reitin tallentaminen tai esteiden kiertäminen	65-2
GS3 CommandCenter – ympyräreitti	
Toimintaperiaate	70-1
Uuden ympyräreitin luominen	70-1
Ajoympyrämenetelmä	70-1
Lat/Long-menetelmä	70-1
Diagnostiikka	
Vianmääritysnäytöt	75-1
Rivitunnistimien puhdistus	
Rivitunnistimien puhdistus	80-1
Tekniset tiedot	
EY-vaatimustenmukaisuusvakuutus	85-1

Alkuperäisohjeet. Kaikki tämän käsikirjan tiedot, kuvat ja spesifikaatiot perustuvat uusimpiin julkaisuhetkellä saatavilla oleviin tietoihin. Pidätämme oikeuden muutoksiin ilman erillistä ilmoitusta.

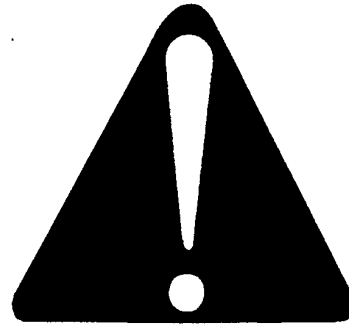
COPYRIGHT © 2012
DEERE & COMPANY
European Office Mannheim
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION™ Manual

Turvallisuus

Turvallisuusohjeiden merkintä

Tämä on turvallisuusohjetta osoittava merkki. Lue koneessa ja käyttöohjeessa oleva ohje erityisen hyvin estääksesi mahdollisen tapaturman.

Noudata suositeltuja varotoimia ja työskentele turvallisella tavalla.



T81388 —UN—28JUN13

DX,ALERT -22-29SEP98-1/1

Varoitusten luokittelu

Varoitukset on luokiteltu eriasteisiksi: VAARA, VAROITUS tai HUOMIO. VAARA-varoitustarra osoittaa erittäin vaarallista aluetta.

VAARA- tai VAROITUS-tarrat on sijoitettu lähelle erityistä vaaraa. Yleiset ohjeet on merkitty HUOMIO-varoitustarralla. Tekstin yhteydessä olevat turvallisuusohjeet on merkitty tässä kirjassa HUOMIO-sanalla.



TS187 —22—30SEP88

DX,SIGNAL -22-03MAR93-1/1

Noudata turvallisuusohjeita

Lue huolellisesti kaikki tämän oppaan ja koneeseen kiinnitettyjen turvamerkkien sisältämät turvallisuusviestit. Pidä turvamerkkit moitteettomassa kunnossa. Korvaa puuttuvat tai vahingoittuneet turvamerkkit. Varmista, että uudet laitteiston komponentit ja varaosat on varustettu ajan tasalla olevilla turvamerkeillä. Turvamerkkejä on saatavissa John Deere -jälleenmyyjältä.

Ulkopuolisilta toimittajilta hankittuihin varaosiin ja komponentteihin saattaa liittyä lisäksi turvallisuusohjeita, jotka puuttuvat tästä käyttöohjeesta.

Opettele käyttämään konetta ja sen hallintalaitteita oikein. Älä anna kenenkään käyttää järjestelmää ilman riittävää opastusta.

Pidä kone moitteettomassa toimintakunnossa. Luvattomat muutokset koneeseen saattavat heikentää koneen suorituskykyä ja/tai turvallisuutta sekä lyhentää koneen käyttöikää.



Jos et ymmärrä jotain tämän oppaan osaa ja tarvitset opastusta, ota yhteys John Deere -jälleenmyyjään.

TS201 —UN—15APR13

DX,READ -22-16JUN09-1/1

Turvallinen kunnossapito

Ymmärrä huoltotoimenpiteen tarkoitus ennen kuin ryhdyt työhön. Pidä työympäristö puhtaana ja kuivana.

Älä voitele, huolla tai säädä konetta sen käydessä. Pidä kädet, jalat ja vaatetus pois liikkuvien osien läheisyydestä. Kytke voimansiirto pois päältä, liikuttele hallintavipuja paineen poistamiseksi ja laske työkonne maahan. Anna moottorin jäähtyä. Poista virta-avain virtalukosta. Anna moottorin jäähtyä.

Tue kunnolla ne koneen osat, joiden täytyy olla nostettuna huollon aikana.

Pidä kaikki osat kunnossa ja oikein asennettuina. Korjaa vauriot viipymättä. Uusi vaurioituneet tai kuluneet osat, ennen kuin syntyy suuria vaurioita. Poista rasva, öljy ja muut jätteet.

Irrota itsekulkevien koneiden akun maakaapeli ennen sähkö- tai hitsaustöitä.

Irrota työkonneen johtosarja traktorista ennen sähkölaitteiden huolto- tai hitsaustöitä.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -22-17FEB99-1/1

Elektronisten komponenttien ja pidikkeiden turvallinen käsittely

Putoaminen varusteisiin kuuluvien elektronisten komponenttien asennuksen tai irrotuksen aikana voi aiheuttaa vakavan loukkaantumisen. Käytä tikkaita tai huoltotasoa, jotta yletyt helposti asennuskohteisiin. Käytä tukevia ja turvallisia jalan- ja kädensijoja. Älä asenna tai irrota komponentteja märissä tai jäisissä olosuhteissa.

Käytä pylvääseen tai muuhun korkeaan rakenteeseen asennettavan paikannusohjauksen (RTK) maatukiaseman asentamisessa tai huoltamisessa henkilöä, joka on hyväksytty kiipeämistehtäviin.

Sovella työkonneeseen kiinnitettävän GPS-vastaanottimen pylvään asentamisessa tai huoltamisessa asianmukaista nostotekniikkaa ja käytä asianmukaista suojavarustusta. Pylväs on raskas ja hankala käsitellä. Työskentelyyn tulee



osallistua kaksi henkilöä, mikäli asennuskohteita ei ole mahdollista saavuttaa maasta tai huoltotasolta käsin.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -22-24AUG10-1/1

Käytä ohjausjärjestelmää turvallisesti

Ohjausjärjestelmiä ei saa käyttää maantiellä. Ohjausjärjestelmät on aina kytkettävä pois päältä ennen maantielle tuloa. Ohjausjärjestelmää ei saa kytkeä päälle (aktivoida) maantiekuljetuksessa.

Ohjausjärjestelmät on suunniteltu auttamaan kuljettajaa käyttämään konetta tehokkaammin. Käyttäjää on aina vastuussa koneen kulkureittien hallinnasta.

Ohjausjärjestelmät tarkoittavat kaikkia sovellukset, jotka automatisoivat ajoneuvon ohjausta. Tällaisia sovelluksia ovat esimerkiksi AutoTrac, iGuide, iTEC Pro, ATU ja RowSense.

Käyttäjän ja sivullisten vahingoittumisen välttäminen:

- Älä koskaan nouse liikkuvaan ajoneuvoon tai poistu liikkuvasta ajoneuvosta.
- Tarkista, että koneen, työkoneen ja ohjausjärjestelmän asetukset on määritetty oikein. Jos käytössä on iTEC Pro, tarkista, että rajat on määritetty tarkasti.
- Pysy valppaana ja seuraa ympäristön tapahtumia.
- Ohjaa tarvittaessa itse maastoesteiden, sivullisten, laitteiden tai muiden esteiden välttämiseksi.
- Lopeta käyttö, jos huono näkyvyys haittaa koneen käyttöä tai estää sinua havaitsemasta ihmisiä tai esteitä koneen kulkureitillä.
- Ota ajoneuvon nopeutta päätettäessä huomioon pellon olosuhteet, näkyvyys ja ajoneuvon kokoonpano.

JS56696,0000970 -22-10MAY11-1/1

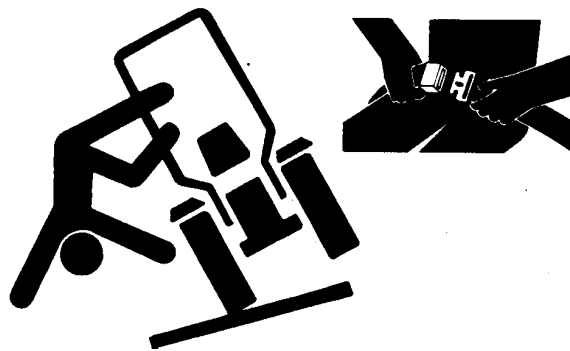
Käytä turvavyötä oikein

Loukkaantumisriskiä onnettomuuden yhteydessä, esimerkiksi traktorin kaatuessa, voidaan pienentää käyttämällä turvavyötä, kun kuljetetaan traktoria, jossa on turvakaari tai hytti.

Älä käytä turvavyötä, jos traktorissa ei ole turvakaarta tai hyttiä.

Tarkista turvavyön ja sen kiinnitysosien kunto vähintään kerran vuodessa.

Tarkista, etteivät osat ole irrallisia ja ettei vyö ole vaurioitunut. Vyössä ei saa olla viiltoja, eikä siinä saa näkyä merkkejä rispaantumisesta, kovasta tai epätavallisesta kulumisesta, värin vaihtumisesta tai hankautumisesta. Käytä vain varaosia, jotka on



TS205 — UN—23AUG88

hyväksytty käytettäväksi koneen kanssa. Ota yhteyttä John Deere -piirimyyjiin.

DX,ROPS1 -22-07JUL99-1/1

Puintiyksikön tapaturmavaara

Teräpalkkia, syöttökierukkaa, kaatokelaa ja syöttötela ei voida täysin suojata niiden toimintatavan vuoksi. Pysy riittävän kaukana liikkuvista osista. Kytke koneen voimansiirto pois päältä, sammuta moottori ja irrota virta-avain, ennen kuin huollat tai puhdistat konetta.



ES 118 704

ES118704 — UN—21MAR95

FX,CUT -22-21DEC90-1/1

Lue käyttöopas

Ennen Parallel Tracking- tai AutoTrac-järjestelmien käyttämistä on huolellisesti luettava ajolinjan ohjauksen käyttöopas, josta käyttäjä saa tiedot komponenteista sekä turvalliseen ja oikeanlaiseen käyttöön vaadittavista menettelyistä.

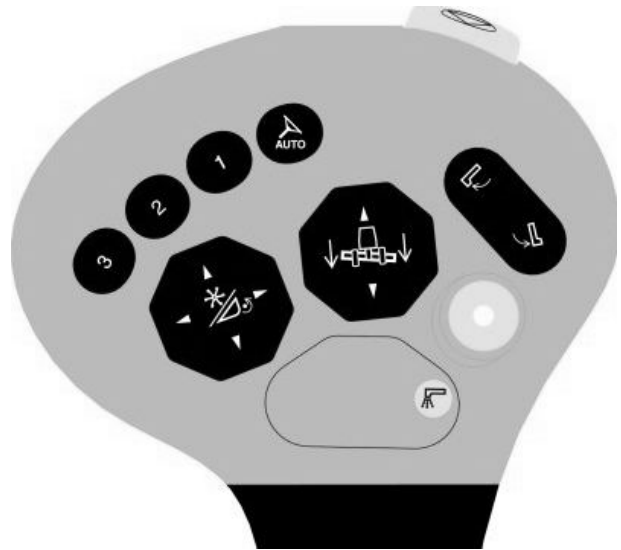
Ajolinjan ohjauksen käyttöopas koskee sekä Parallel Tracking- että AutoTrac-ohjausjärjestelmien toimintoja.

OUO6050,0000F2C -22-03APR08-1/1

Jatka-painike

Jatka-painikkeen asetukset

Kun puimurin varusteena oleva AutoTrac on kytketty maissipöytään, jossa on varusteena RowSense, monitoimikahvan aktivointipainikkeet 2 ja 3 aktivoidaan automaattisesti käytettäväksi leikkuupöydän laskupainikkeena ja AutoTracin Jatka-painikkeena tässä järjestelmässä. Vuoden 2012 ja sitä uudemmissa puimureissa Auto-painiketta voi käyttää AutoTrac-ohjauksen käyttöönottoon, ja rivitunnistimet kytkeytyvät päälle, kun vilja koskettaa tuntoelintä. (Katso lisätietoja osion Järjestelmän käyttöönotto kohdasta Rivinsyötön asetus.)



Puimurin Jatka-painike

PC13860—UN—13JUL11

BA31779,00001F5 -22-08NOV11-1/1

AutoTrac RowSense

Yleiskatsaus

AutoTrac RowSense -järjestelmä koostuu seuraavista osista

- Integroitu AutoTrac asennettu ja aktivoitu puimuriin, päivitetty AutoTrac RowSense -ohjelmisto ohjelmoitu Steering System Unit -järjestelmään (SSU), AutoTrac SF1 tai SF2 -aktivointi.
 - 50- ja 60-sarjan puimureihin tulee asentaa yhteysohjaimen/yhdyysväylän päivitys.
 - Vuoden 2008 S-, W- ja T-sarjan ja vuoden 2009 C-sarjan puimureissa on oltava LYNX-väylä asennettuna, jotta ne ovat yhteensopivia AutoTrac RowSensen kanssa.
- Integroitu AutoTrac asennettu ja aktivoitu puimuriin, päivitetty AutoTrac RowSense -ohjelmisto ohjelmoitu Steering System Unit -järjestelmään (SSU), AutoTrac SF1 tai SF2 -aktivointi.
- Vuoden 2012 ja uudemmissa puimureissa on oltava GS3 2630 -näyttö tai GreenStar™ 3 CommandCenter.
- Vuoden 2011 ja vanhemmissa puimureissa on oltava GS2 2600 -näyttö tai GS3 2630 -näyttö.
- AutoTrac RowSensen GS3-aktivointi GS3-näyttöön tai GS3 CommandCenteriin.

- AutoTrac RowSensen SF1- tai SF2-aktivointi GreenStar 2 -näyttöön.
- StarFire-vastanotin ja SF1-, SF2- tai RTK-aktivointi.
- Yksi pari rivitunnistimia asennettu hyväksytyyn maissipöytään.

AutoTrac RowSense toimii kaikkien olemassa olevien seurantamallien ja yleisimpien korjuumallien yhteydessä. AutoTracin toiminnassa ovat seuraavat tilat: Mukautuvat kaaret, AB-kaaret, ympyräreitti ja suora reitti. AutoTrac RowSense on laajennus integroituun AutoTraciin GS2-näytössä, GS3-näytössä ja GS3-CommandCenterissä maissin korjuuseen. Riviin asennetut rivitunnistimet paikallistavat maissintähkät, jotta rivin sijainti havaitaan. Rivitunnistinten signaalit integroidaan olemassa olevien AutoTrac-signaalien kanssa, jotta puimuri pysyy riveillä. Kun rivitunnistimista ei tule signaalia (jos ajetaan esimerkiksi vesistössä), käytössä on normaali GPS-paikannus. AutoTracin muut toiminnot säilyvät muuttumattomina. Rivitunnistimet ovat yksinkertaisesti toinen sijaintijärjestelmä puimurin ohjaamiseen. Kaikki seurantamallit asetetaan samalla tavalla kuin GPS-pohjaisessa AutoTracissa.

BA31779,00001F6 -22-08NOV11-1/1

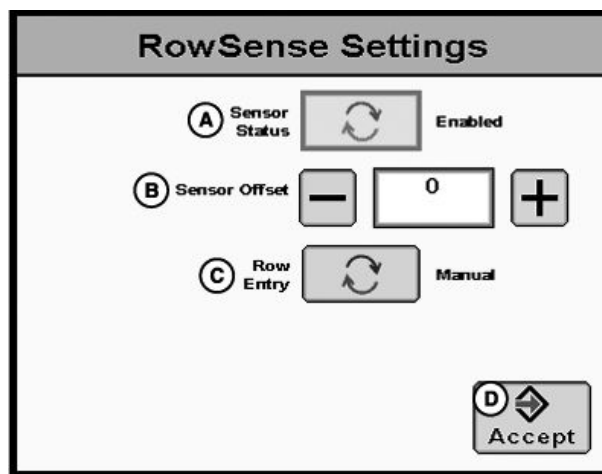
AutoTrac RowSense -järjestelmän asetus

HUOMAA: Ennen kuin käytät tätä tuotetta, AutoTracin asetuksen lisäksi on suoritettava seuraavat vaiheet:

1. Siirry GS3-näytössä kohtaan VALIKKO >> GREENSTAR 3 -painike >> OPASTUS-näppäin >> OPASTUKSEN ASETUKSET -välilehti >> muuta ROWSENSE ASETUKSET -painike.

Siirry GS3 CommandCenterissä kohtaan VALIKKO >> GREENSTAR 3 -painike >> ASETUKSET-näppäin >> ROWSENSE ASETUKSET -painike

2. Aktivoi riviajolinjan tunnistimet painamalla vaihtopainiketta.
3. Varmista, että tunnistimen siirtymäarvo on oikein (oletusarvo on 0).
4. Valitse rivinsyöttötila painamalla vaihtopainiketta.
5. Pääset pois RowSense-asetuksista painamalla Hyväksy-painiketta.



Kalibrointiasetus

A—Tunnistintila
B—Tunnistimen siirtymä
(-50-50)

C—Rivisyöttömetodi
D—Hyväksy

BA31779,000020C -22-17OCT11-1/2

AutoTrac RowSense -kuvakkeet ovat seuraavissa kohdissa:

- GS3 2630 – Opastussivu KATSO-välilehdessä.
- GreenStar™ 3 CommandCenter — Suoritussivu

PC10040 —UN—04FEB08



BA31779,000020C -22-17OCT11-2/2

Riviajolinjan siirtymän asetus

Ajolinjaan voidaan lisätä siirtymä maissipöydälle tulevien tärkkien suuntauksen muuttamiseksi.

Esimerkkejä, jolloin suuntauksen muuttaminen on tarpeen:

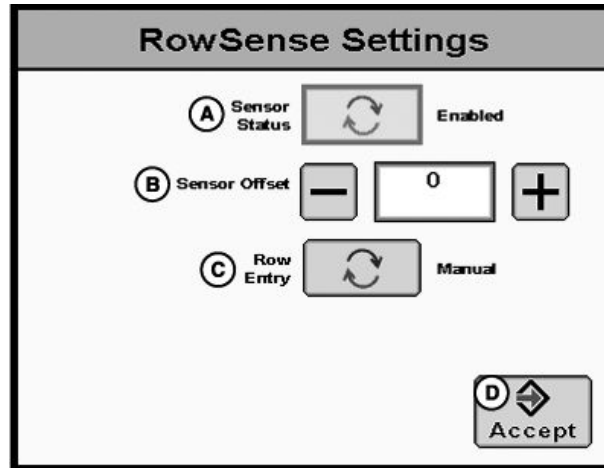
- Istutettu arvausrivi on maissipöydän keskellä ja rivit on työnnetty pöydän yli. Siirtymän voi lisätä jakamaan eron niin, että kaikki rivit kallistuvat, mutta ei niin paljon kuin ilman siirtymää.
- Laihonjakajat, joihin on kiinnitetty rivitunnistimet eivät ole linjassa rivin kanssa. Kunnes korjauksia voi tehdä tunnistinten kohdistamiseksi, siirtymä voidaan lisätä korvaamaan vääristynyttä linjausta.

Nollaa pienempien siirtymäarvojen syöttäminen voi saada puimurin ajamaan hieman vasemmalle, ja nollaa suuremmat arvot voivat saada puimurin ajamaan hieman oikealle. Oletusarvo on 0 siirtymäarvolla -50-50.

1. Siirry GS3-näytössä kohtaan VALIKKO >> GREENSTAR 3 -painike >> OPASTUS-näppäin >> OPASTUKSEN ASETUKSET -välilehti >> muuta ROWSENSE ASETUKSET -painike.

Siirry GS3 CommandCenterissä kohtaan VALIKKO >> GREENSTAR 3 -painike >> ASETUKSET-näppäin >> ROWSENSE ASETUKSET -painike

2. Syötä riviajolinjan siirtymä (-50-50). Oletusarvo on 0.



A—Tunnistintila
B—Tunnistimen siirtymä
(-50-50)

C—Rivisyöttömetodi
D—Hyväksy

3. Pääset pois RowSense-asetuksista painamalla Hyväksy-painiketta.

BA31779,000020D -22-08NOV11-1/1

PC13820—UN—14/JUN11

Rivinsyötön asetus

1. Siirry GS3-näytössä kohtaan VALIKKO >> GREENSTAR 3 -painike >> OPASTUS-näppäin >> OPASTUKSEN ASETUKSET -välilehti >> muuta ROWSENSE ASETUKSET -painike.

Siirry GS3 CommandCenterissä kohtaan VALIKKO >> GREENSTAR 3 -painike >> ASETUKSET-näppäin >> ROWSENSE ASETUKSET -painike

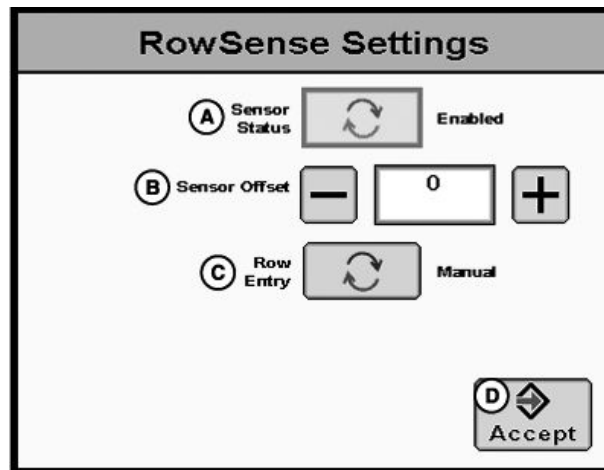
2. Valitse rivinsyöttötila painamalla vaihtopainiketta.
3. Pääset pois RowSense-asetuksista painamalla Hyväksy-painiketta.

Manuaalinen:

1. Aja puimuri riville.
2. Paina Jatka-painiketta ensimmäisen kerran laskeaksesi pöydän.
3. Paina Jatka-painiketta toisen kerran ottaaksesi ohjauksen ja rivitunnistimet käyttöön.

GPS:

1. Aja puimuri riville.
2. Paina Jatka-painiketta ensimmäisen kerran laskeaksesi pöydän ja ottaaksesi ohjauksen käyttöön.
3. Paina Jatka-painiketta toisen kerran ottaaksesi ohjauksen käyttöön.



A—Tunnistintila
B—Tunnistimen siirtymä
(-50-50)

C—Rivinsyöttö
D—Hyväksy

HUOMAA: AutoTrac kytkeytyy päälle, kun Auto-painiketta painetaan. Rivitunnistimet kytkeytyvät päälle, kun viljan koskettaa tuntoelintä.

BA31779,000020E -22-08NOV11-1/1

PC13820—UN—14/JUN11

Rivitunnistinten kalibrointitoimenpiteet

Tämä toimenpide suoritetaan, kun järjestelmä asennetaan tai kun järjestelmä on korjattu. Rivitunnistimet on asennettava ja asetettava levossa olevia pysäyttäimiä vasten.

1. Valmistaudu kalibrointiin

Varmista, että rivitunnistimet on asennettu niin, että jouset pitävät niitä lepoasennossa. Nosta leikkuupöytä varmistaaksesi, että rivitunnistimet eivät kosketa maata. Puimuri ei saa liikkua.

2. Siirry kohtaan VALIKKO >> GREENSTAR 3 -painike >> VIANMÄÄRITYS-näppäin >> valitse RowSense pudotusvalikosta.

3. Kalibroi tunnistimen lepojännitteet.

Paina CAL-painiketta tallentaaksesi tunnistimen lepojännitteet SSU:n muistiin.

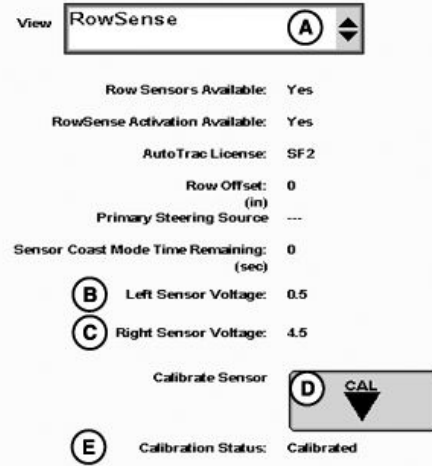
HUOMAA: Tunnistimien on oltava käytössä, jotta näet kalibrointipainikkeen.

HUOMAA: GS3 2630 ja GreenStar™ 3 CommandCenter näyttävät nyt vasemman tunnistimen ja oikean tunnistimen jännitteet. Oikean tunnistimen lepojännitteen tulisi olla yli 2,5 voltia. Vasemman tunnistimen lepojännitteen tulisi olla alle 2,5 voltia.

4. Kalibrointi päättynyt, poistu RowSensen vianmäärityslukemat -sivulta.

GreenStar - Diagnostic Readings

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



Kalibrointiasetus

- A—Katso pudotusvalikko
- B—Vasemman tunnistimen jännite
- C—Oikean tunnistimen jännite
- D—CAL-painike
- E—Kalibrointitila

PC13818 —UN—17OCT11

BA31779.000020F -22-08NOV11-1/1

AutoTrac RowSense -järjestelmän asetus

HUOMAA: Ennen kuin käytät tätä tuotetta, AutoTracin asetuksen lisäksi on suoritettava seuraavat vaiheet:

1. Siirry GS2-näytöltä alkuperäiselle GreenStar-näytölle >> ASETUS >> AUTOTRAC
2. Valitse Rivinohjaus asennettu- ja Rivinohjaus käytössä -kohtiin KYLLÄ.
3. Kalibroi rivinohjauksen tunnistimet.
4. Varmista, että rivinohjauksen siirtymän arvo on oikea (oletusarvo on 100).

A—Ohjausherkkyyys (50–200)
B—AutoTrac-kalibrointi
C—Rivinohjaus asennettu
D—Rivinohjauksen tunnistimen kalibrointi

E—Rivinohjauksen siirtymä (50–150)
F—Ei käytössä
G—Palautus

1	2	SETUP	AutoTrac	
3	4	Steer Sensitivity (50 – 200)	104	A
5	6	AutoTrac Calibration	→	B
7	8	Row Guidance Option Installed	Yes	C
9	0	Row Guidance Sensor Calibration	→	D
.	CLR	Row Guidance Offset (50 – 150)	100	E
H	PAGE			F
	SETUP			G
I	INFO			
J	RUN	SETUP	Setup	

Kalibrointiasetus

KR43067,00000FA -22-13NOV08-1/1

PC10466—UN—27APR08

Rivitunnistinten kalibrointitoimenpiteet

Tämä toimenpide suoritetaan, kun järjestelmä asennetaan tai kun järjestelmä on korjattu. Rivitunnistimet on asennettava ja asetettava levossa olevia pysäyttäimiä vasten.

1. Valmistaudu kalibrointiin

Tarkista, että rivitunnistimet on asennettu niin, että jouset pitävät ne lepoasennossa. Nosta leikkuupöytää ja varmista, että rivitunnistimet eivät kosketa maata. Puimuri ei saa liikkua.

A—Ohjausherkkyyys (50–200)
B—AutoTrac-kalibrointi
C—Rivinohjaus asennettu
D—Rivinohjauksen tunnistimen kalibrointi

E—Rivinohjauksen siirtymä (50–150)
F—Ei käytössä
G—Palautus

1	2	SETUP	AutoTrac	
3	4	Steer Sensitivity (50 – 200)	104	A
5	6	AutoTrac Calibration	→	B
7	8	Row Guidance Option Installed	Yes	C
9	0	Row Guidance Sensor Calibration	→	D
.	CLR	Row Guidance Offset (50 – 150)	100	E
H	PAGE			F
	SETUP			G
I	INFO			
J	RUN	SETUP	Setup	

AutoTrac-järjestelmän asetukset

Jatkuu seuraavalla sivulla

KR43067,0000123 -22-17NOV08-1/2

PC10466—UN—27APR08

2. Paina alkuperäisessä GreenStar-näytössä ASETUS-painiketta. Paina AutoTracin osoittamaa kirjainpainiketta.

3. Kalibroi tunnistimen lepojännitteet.

Tallenna tunnistimien lepojännitteet SSU-muistiin painamalla rivinohjauksen tunnistimien kalibrointipainiketta (E).

HUOMAA: Vasemman ja oikean tunnistimen jännitelukemat näkyvät nyt GSD-näytössä. Oikean tunnistimen lepojännitteen tulisi olla yli 2,5 voltia. Vasemman tunnistimen lepojännitteen tulisi olla alle 2,5 voltia.

4. Kalibrointi valmis, poistu rivitunnistimien kalibrointitilasta.

A—Ei käytössä

B—Ei käytössä

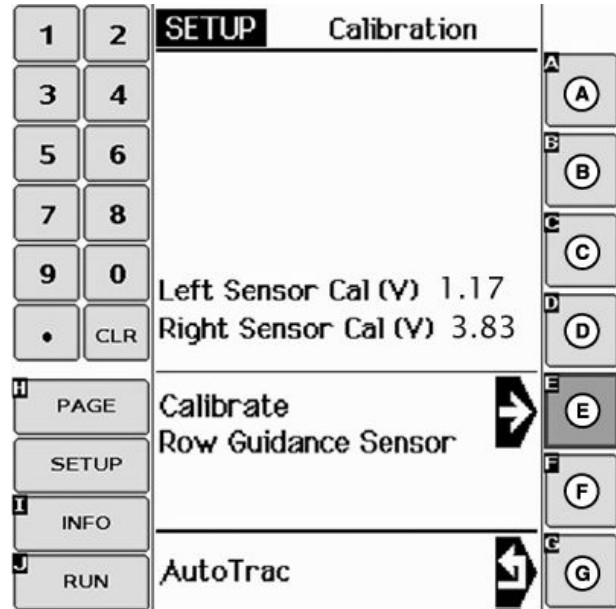
C—Vasemman tunnistimen kal. (V) 1.17

D—Oikean tunnistimen kal. (V) 3.83

E—Kalibroi rivinohjauksen tunnistin

F—Ei käytössä

G—Palautus



Kalibrointiasetus

PC10467—UN—03MAR08

KR43067,0000123 -22-17NOV08-2/2

Rivinohjauksen siirtymän asetus

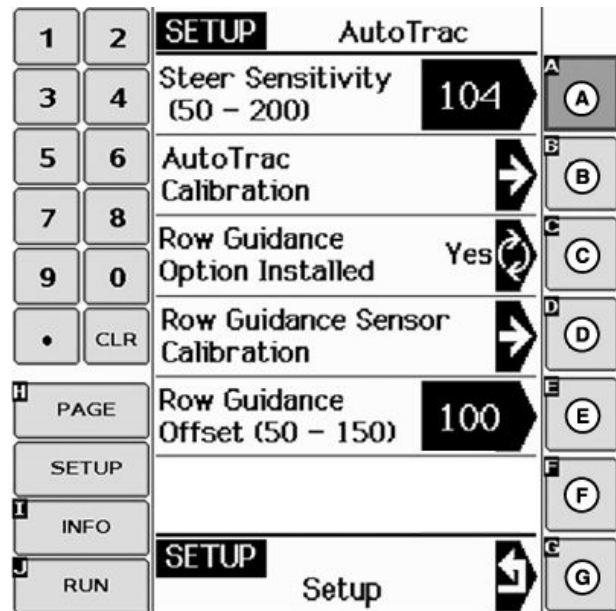
Ajolinjaan voidaan lisätä siirtymä maissipöydälle tulevien tåhkien suuntauksen muuttamiseksi.

Esimerkkejä, jolloin suuntauksen muuttaminen on tarpeen:

- Istutettu arvausrivi on maissipöydän keskellä ja rivit on työnnetty pöydän yli. Siirtymän voi lisätä jakamaan eron niin, että kaikki rivit kallistuvat, mutta ei niin paljon kuin ilman siirtymää.
- Laihonjaoittimet, joihin on kiinnitetty rivitunnistimet, eivät ole linjassa rivin kanssa. Tämä poikkeama voidaan korvata käyttämällä siirtymää siihen asti, kun tunnistimet voidaan suunnata fyysisesti korjaustoimena.

Jos syötetty siirtymäarvo on alle 100, leikkuupuimuri saattaa ajaa hieman vasemmalle. Jos syötetty siirtymäarvo on yli 100, leikkuupuimuri saattaa ajaa hieman oikealle. Oletusarvo on 100 siirtymäarvolla 50-150.

1. Paina alkuperäisessä GREENSTAR-näytössä ASETUS-painiketta. Paina AutoTracin osoittamaa kirjainpainiketta.
2. Syötä rivinohjauksen siirtymä (50–150). Oletusarvo on 100.
3. Asetus valmis.



Riviajolinjan siirtymän asetus

A—Ohjausherkkyyys (50–200)

B—AutoTrac-kalibrointi

C—Rivinohjaus asennettu

D—Rivinohjauksen tunnistimen kalibrointi

E—Rivinohjauksen siirtymä (50–150)

F—Ei käytössä

G—Palautus

PC10466—UN—27APR08

KR43067,00000D6 -22-12NOV08-1/1

Järjestelmän käyttöönotto

Näytöt ja merkkivalot

Kun AutoTrac RowSense on käytössä, näytöllä on seuraavat kuvakkeet. GS3 2630 -näytöllä näkyy kuvake kartalla OHJAUSNÄKYMÄ-välilehdellä osoituksena siitä, että rivitunnistimet ovat valittavissa (kun TUNNISTIMEN TILA -painike on kytketty käyttöön). GreenStar™ 3 CommandCenterissä näkyy kuvake Suoritus-sivulla. Jokainen kuvake osoittaa, mitä puimurissa tapahtuu.

Kuvake muuttuu valkoisesta värilliseksi (vihreä) animaatioksi, kun rivitunnistimet ohjaavat ajoneuvoa.

PC10042C —UN—04FEB08



Järjestelmä asennettu (harmaa tausta)

PC10042 —UN—04FEB08



Järjestelmä aktiivinen, käytössä rivitunnistin ja GPS (vihreä tausta)

PC10042A —UN—04FEB08



Ei GPS:ää, käytössä vain rivitunnistimen tiedot (keltainen tausta)

PC10042B —UN—04FEB08



Ei rivitunnistimen signaalia, käytössä vain GPS (oranssi tausta)

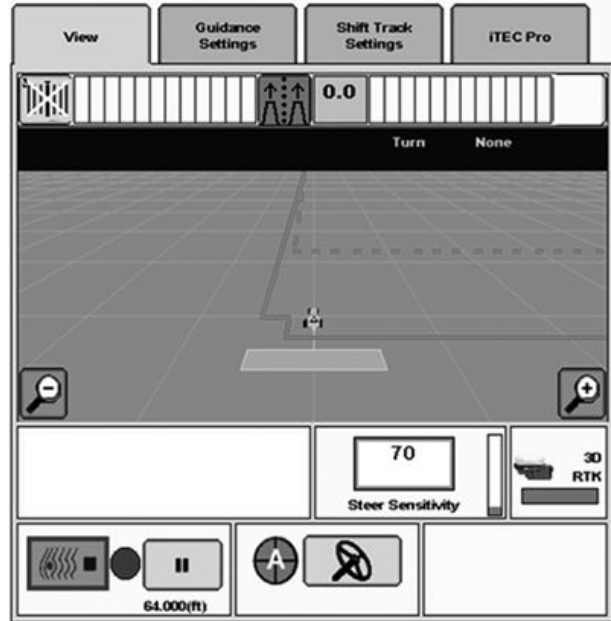
BA31779,0000224 -22-08JUL11-1/1

Rivitunnistimien kytkentä

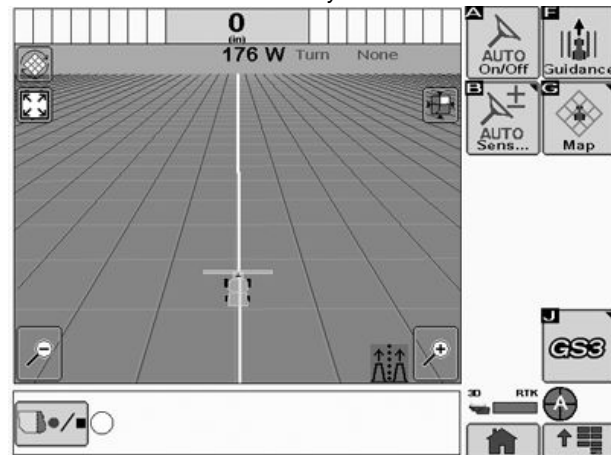
Rivitunnistimet ohjaavat puimuria aina kun ne pystyvät määrittelemään rivin sijainnin. Kuljettaja tietää, että rivitunnistimet ohjaavat puimuria, kun AutoTrac RowSense-järjestelmän kuvake muuttuu vihreäksi ja alkaa liikkua.

Kun alun polku on asetettu (AB-rivi tai tallennettu Kaareva reitti), Jatka-painiketta voidaan painaa, kun puimuri on reitin välityksen puolimatassa ja sopivassa kulmassa riveihin nähden. Rivin tunnistimet ohjaavat puimuria heti, kun rivitunnistimissa on toimintaa.

Päisteessä kääntyminen: Päisteessä kääntymiset tehdään samoin kuin GPS-pohjaisessa AutoTracissa. Kuljettaja kohdistaa koneen sen polun kanssa, jota he haluavat seurata. Jatka-painiketta painamalla AutoTrac ajaa ohjauspolulle. Rivitunnistimet havaitsevat sitten rivin sijainnin ja seuraavat sitä. Mukautuvien kaarien, ympyräreitin ja AB-kaarien ajolinjan pidennysominaisuus voidaan ottaa käyttöön viereisen polun laajentamiseksi päisteisiin.



Rivitunnistimien kytkentä GS3 2630



Rivitunnistimien kytkentä GS3 CommandCenter

PC15049 —UN—22MAY12

PC13877 —UN—18JUL11

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

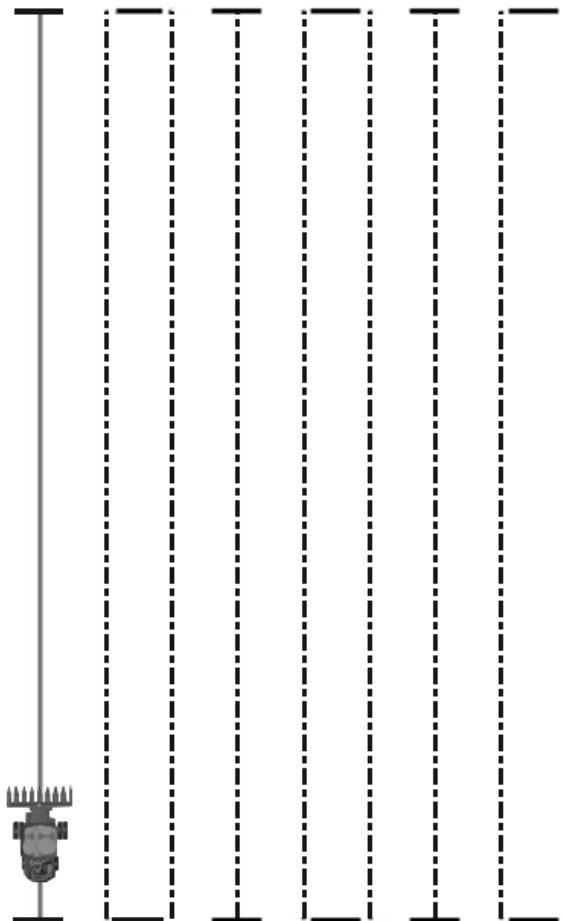
2600- ja 2630-näyttö – suora reitti

Suora reitti

Suora reitti tulee olla käytössä, kun rivit ovat suorassa eikä vaihtelu ole suurempaa kuin 1 m (3-1/4 ft). Suora reitti määrittää kaikki linjat samansuuntaisiksi ensimmäisen kanssa.

Jos pelto on suhteellisen suora ja suunta ei muutu, suoran reitin käyttö on suositeltavaa, sillä se sallii riville pääsyn vierekkäisillä reiteillä. Riville pääsyn tehokkuus paranee, kun pelto istutetaan AutoTracilla. Tehokkuus paranee myös rivin ohitusjaksojen aikana vesialueilla.

Suoraa reittiä käytettäessä GPS-linja keskitetään automaattisesti. Näin varmistetaan, että GPS-reitti on asianmukaisesti kohdistettu kylvöriveihin. **Tämä toiminto ei ole käytössä mukautuvissa kaarissa.**



Suora reitti

Jatkuu seuraavalla sivulla

BA31779,0000201 -22-08NOV11-1/4

PC10390 —UN—07JAN08

VALIKKO >> GREENSTAR-painike >> AJOLINJAN OHJAUS -toiminnevalitsin >> AJOLINJAN OHJAUS -välilehti

Valitse AJOLINJAN OHJAUSTILA -alasvetovalikosta SUORA REITTI. Valitse NÄKYMÄ-välilehti.

HUOMAA: Keskeytä tallennus, kun sadonkorjuu ei ole käynnissä.

Ennen aloitusta

1. Varmista Näkymä-sivun vastaanotinkuvakkeesta, että SF1, SF2 tai RTK-signaali toimii.
2. Varmista, että ajolinjojen etäisyys on oikea. Jos ajolinjojen etäisyys ei ole oikea, muuta sitä AJOLINJAN OHJAUS -välilehdellä.

Valitse ASETA AJOURA 0.

PC8663 —UN—29APR15



VALIKKO-painike

PC12685 —UN—29APR15



GREENSTAR 3 -painike

PC8673 —UN—14OCT07



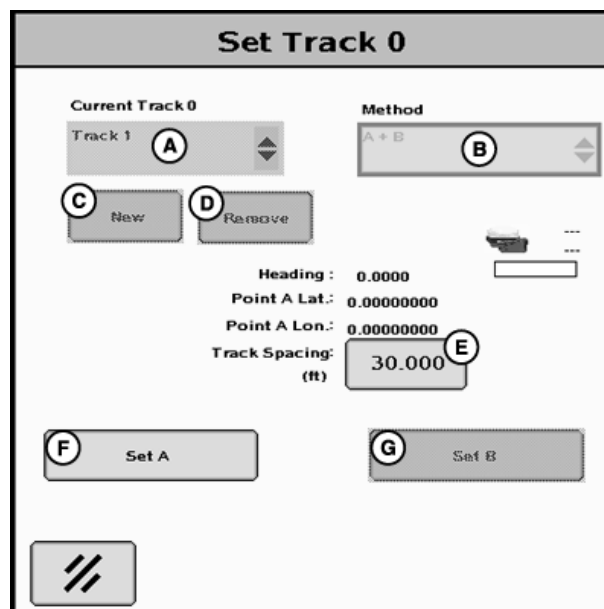
AJOLINJAN OHJAUS -toiminnevalitsin

BA31779,0000201 -22-08NOV11-2/4

1. Valitse ajouran nimi NYKYINEN AJOURA 0 -alasvetovalikosta. Jos nimeä ei ole, luo uusi nimi valitsemalla UUSI-painike.
2. Valitse MENETELMÄ-alasvetovalikosta ajouran menetelmä (A+B).
3. Aja ajouran alkuun ja valitse ASETA A -painike.
4. Aja ajouran loppuun ja valitse ASETA B -painike.
Luodaan linja, jonka mukaan koko pelto määritetään.
5. Käynnistä AutoTrac RowSense painamalla Jatka-painiketta.

A—Nykyinen ajoura 0
-alasvetovalikko
B—Menetelmän alasvetova-
likko
C—Uusi-painike
D—Poista-painike

E—Ajolinjojen etäisyys
-painike
F—Aseta A -painike
G—Aseta B -painike



Aseta ajoura 0

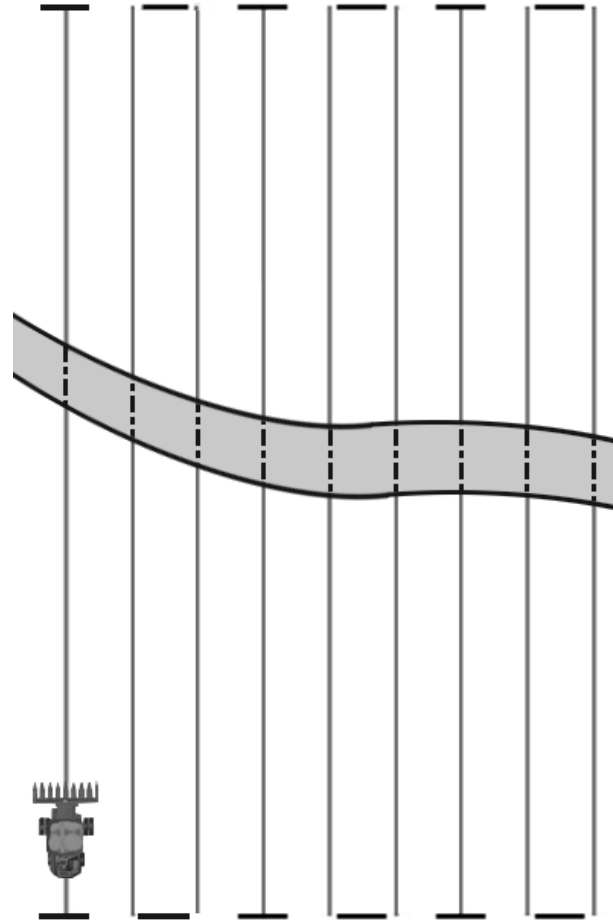
Jatkuu seuraavalla sivulla

BA31779,0000201 -22-08NOV11-3/4

PC10708 —UN—24OCT07

Rivin ohitus – vesialueella ei ole kylvöriiviä. Suora reitti ja AB-kaarteet keskittävät ajouran uudelleen, mikä parantaa järjestelmän mahdollisuuksia löytää oikea rivi vesialueen toisella puolella.

HUOMAA: Jos sekä GPS:n että rivitunnistimen datasiinaalit katoavat, järjestelmä ei toimi ennen kuin GPS-signaali on palautunut.

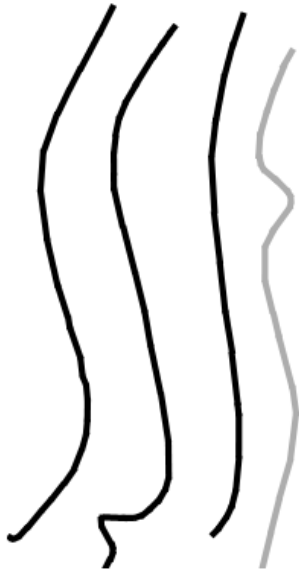


Vesialue

PC10391 —UN—08JAN08

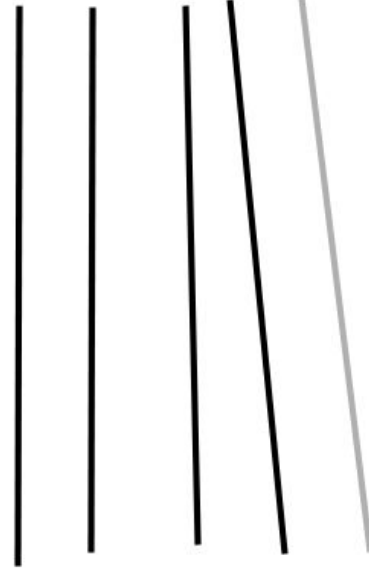
BA31779,0000201 -22-08NOV11-4/4

Mukautuvat kaaret



Reitti muuttuu pellon läpi ajettaessa

PC10399 —UN—04FEB08



Suunta muuttuu pellon läpi ajettaessa

PC10400 —UN—04FEB08

Mukautuvat kaaret voidaan ottaa käyttöön kaikilla pelloilla, mutta se on erittäin suositeltavaa, kun reitti muuttuu pellolla ajettaessa, suunta muuttuu merkittävästi tai kaari on U:n muotoinen. Mukautuvat kaaret sisältää lisätoiminnon, jonka avulla RowFinder voidaan valita vaihtopainikkeella. Rivitunnistimia voidaan käyttää leikkuupuimurin ohjaamiseen aina, kun ne ovat käytössä rivillä. Kaarevan ajouran tallennuksen on oltava PÄÄLLÄ. Tämä määrittää ensimmäisen reitin ja mahdollistaa suorien linjojen pidennykset.

Mukautuvat kaaret määritetään vain viereisen reitin mukaan, mutta etuna on erilaisten kaarevien muotojen käsittely, ja mahdolliset arvausrivien virheet eivät kumuloidu koko peltoon.

Jos pellolla on uerita leikkuupuimureita, mukautuvat kaaret ei salli yksittäisen reitin jättämistä väliin. Tässä tilanteessa mukautuvat kaaret toimii vain, jos muiden leikkuupuimurien ajolinjojen etäisyys lisätään erikseen. Esimerkiksi jos 12-rivinen leikkuupöytä seuraa 8-rivistä leikkuupöytää 30 in. riveillä koneiden työskennellessä samalla pellolla, molemmat tarvitsevat 20 rivin (50 ft) ajolinjojen etäisyyden.

Mukautuvien kaarien käyttö on suositeltavaa, kun reitti muuttuu usein pellon aikana. Mukautuvat kaaret vaikuttaa vain viereiseen reittiin.



Kaaret ovat U:n muotoisia

PC11000 —UN—04FEB08

KR43067,00000AE -22-10NOV08-1/1

Mukautuvien kaarien käyttöönotto

VALIKKO >> GREENSTAR-painike >> AJOLINJAN OHJAUS -toiminnevalitsin >> AJOLINJAN OHJAUS -välilehti

Valitse AJOLINJAN OHJAUSTILA -alasvetovalikosta MUKAUTUVAT KAARET. Valitse NÄKYMÄ-välilehti.

Ennen aloitusta

1. Varmista Näkymä-sivun vastaanotinkuvakkeesta, että SF1, SF2 tai RTK-signaali toimii.
2. Varmista, että ajolinjojen etäisyys on oikea. Jos ajolinjojen etäisyys ei ole oikea, muuta sitä AJOLINJAN OHJAUS -välilehdellä.
1. Aloita reitin tallennus painamalla tallennuspainiketta.
2. Aja reitti pellon läpi. Ensimmäisen reitin ajamisen jälkeen luodaan vain seuraavan reitin linja.
3. Käynnistä AutoTrac RowSense painamalla Jatka-painiketta.

Järjestelmän ollessa AutoTrac-tilassa tallennus lopetetaan, kun ohjauspyörää käännetään. Järjestelmän ollessa dokumentointitilassa tallennus lopetetaan, kun leikkuupöytä nostetaan.

AutoTrac-tila – Jos käyttäjä haluaa riville pääsyn toimivan paremmin vain viereisellä reitillä, yhdistä mukautuvat kaaret AutoTraciin. Tätä suositellaan vain, jos pelto on suhteellisen suora eikä siinä ole jyrkkiä kaarteita, ja AutoTrac poistetaan käytöstä harvoin (manuaalisen ohjauksen tai GPS-signaalin katoamisen vuoksi).

Dokumentointitila – Mukautuvat kaaret yhdistetään dokumentointiin. Tällöin käyttäjä voi tarttua ohjauspyörään ajon aikana ja jatkaa senhetkisen reittinsä tallennusta. Linjojen pidennykset ovat käytettävissä seuraavalla reitillä, mutta ne eivät ole kovin hyödyllisiä riville pääsyn suhteen, koska leikkuupöydän nostossa rivien lopussa

PC8663 —UN—29APR15



VALIKKO-painike

PC12685 —UN—29APR15



GREENSTAR 3 -painike

PC8673 —UN—14OCT07



AJOLINJAN OHJAUS -toiminnevalitsin

tapahtuu viive. Tehokkuus on vain marginaalinen rivin ohitusjaksojen aikana.

Manuaalinen tallennus – Käyttäjä voi yhdistää mukautuvat kaaret manuaaliseen tallennukseen. Linjojen pidennykset eivät ole mahdollisia tässä tilassa, ellei käyttäjä paina pysäytyspainiketta jatkuvasti rivin lopussa. Jos käyttäjä unohtaa lopettaa tallennuksen, voi ilmetä ongelmia, kuten kaarosten virheellinen määrittäminen. Esimerkki: Jos käyttäjä poikkeaa riviltä kuorman purkamista varten eikä paina keskeytyspainiketta, reitti tallennetaan. Kun käyttäjä ajaa viereistä reittiä, leikkuupuimuri ohjataan hieman sivuun riviltä, määritetyn linjan mukaisesti.

Jatkuu seuraavalla sivulla

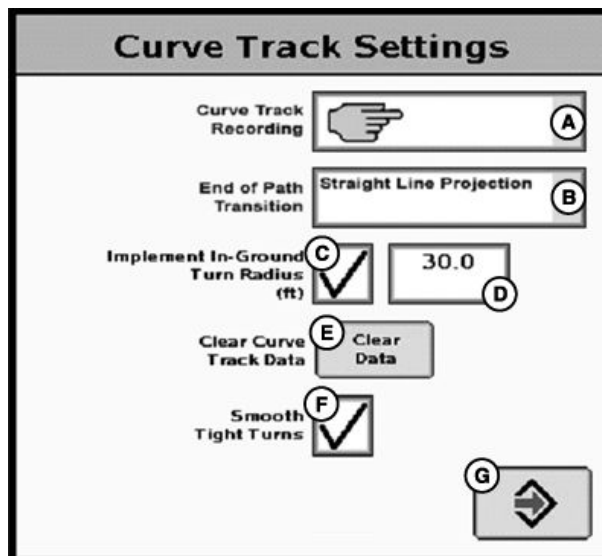
BA31779,0000472 -22-24MAY12-1/2

Paina: VALIKKO >> GREENSTAR-painike >> AJOLINJAN OHJAUS -toiminnevalitsin >> AJOLINJAN OHJAUSASETUKSET -välilehti >> KAAREVAN AJOURAN ASETUKSET -painike >> KAAREVAN AJOURAN TALLENNUS -alasvetovalikko (A).

Tässä lueteltuja mukautuvat kaaret -tiloja voi muuttaa yllä olevassa näytössä valitsemalla haluttu tila alasvetovalikosta.

- AutoTrac
- Dokumentointi
- Manuaalinen

- A—Kaarevan ajouran tallennus
 B—Siirtymä reitin lopussa
 C—Työkoneen kääntösäde maassa -valintaruutu
 D—Työkoneen kääntösäde maassa -tallennusruutu
 E—Tyhjennä tiedot -painike
 F—Pehmeät tiukat käännökset -valintaruutu
 G—Hyväksy-painike



BA31779,0000472 -22-24MAY12-2/2

PC15156 —UN—24MAY12

RowFinder

RowFinderia voidaan käyttää, kun työskennellään mukautuvissa kaarissa ja etsittäessä riviä, joka on kahden tai useamman ajolinjan päässä. Kun lähestyt päistettä mukautuvat kaaret -tilassa, ota RowFinder käyttöön valitsemalla RowFinder-painike. Tämä toimenpide tallentaa ajoneuvon sijainnin ja suunnan.

HUOMAA: Tallennettu sijainti ja suunta hylätään, jos AutoTracia ei poisteta käytöstä kolmen minuutin kuluessa RowFinder-painikkeen ensimmäisestä käyttöönotosta.

Varmista, että rivin päässä tallennus on poistettu käytöstä. Näytössä näkyy rinnakkaiset rivit.

Jatka päisteessä haluttua riviä kohti. Siirry riville ja poista RowFinder käytöstä valitsemalla RowFinder-painike. Tämä muuttaa järjestelmän takaisin Mukautuvat kaaret -tilaan.

Varmista ennen sadonkorjuun aloittamista, että tallennus on käynnissä. **Paina Jatka-painiketta.** AutoTrac ohjaa sitten puimurin riviä pitkin ja uusi ensimmäinen reitti tallennetaan.

- A—Näkymä
 B—Ajolinjan ohjausasetukset
 C—Ajolinjan vaihtoasetukset
 D—iTec Pro
 E—RowFinder-painike
 F—RowSense-tilakuvake
 G—Tallenna-painike
 H—Keskeytä-painike
 I—Ohjauk PÄÄLLE/POIS -painike

PC15050 —UN—22MAY12

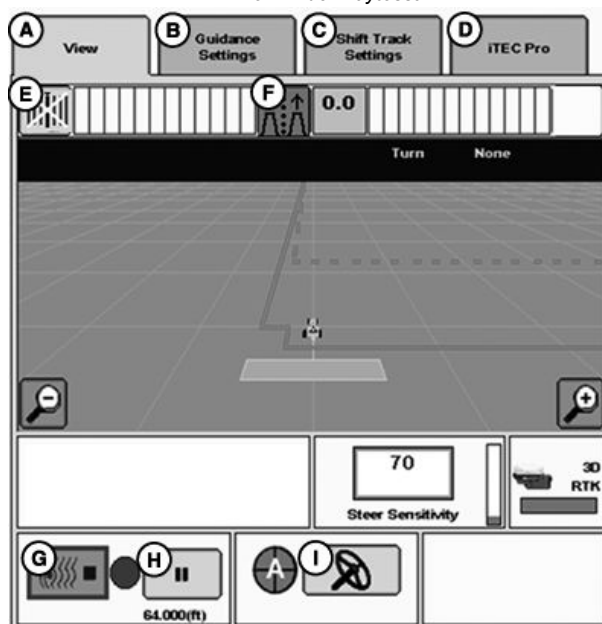


RowFinder ei käytössä

PC15051 —UN—22MAY12



RowFinder käytössä



BA31779,0000471 -22-24MAY12-1/1

PC15157 —UN—24MAY12

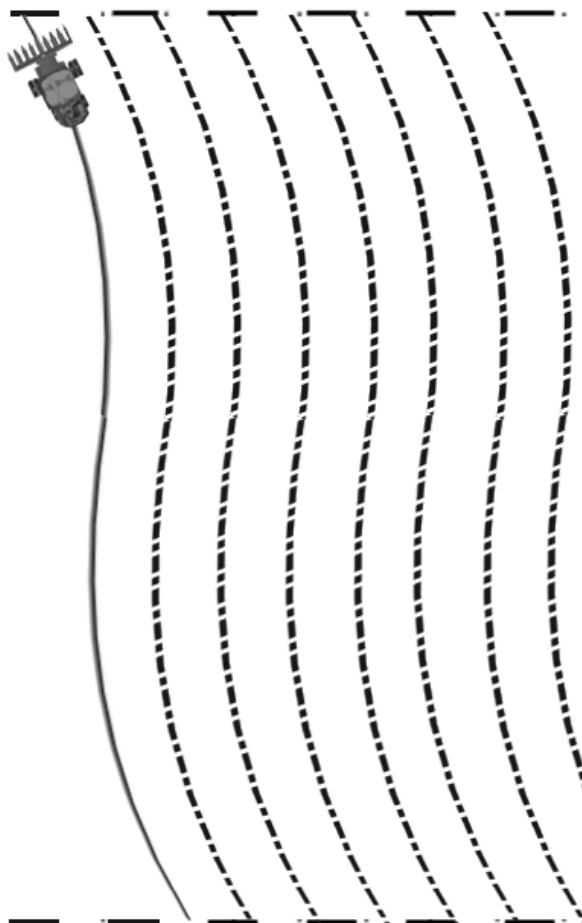
2600- ja 2630 -näyttö – AB-kaaret

AB-kaaret

AB-kaarien käyttöä suositellaan, jos pellon poikki kulkee jatkuva kaareva reitti. Se mahdollistaa riviin pääsyn viereisillä reiteillä. Tehokkuus paranee, jos pelto istutetaan AutoTracilla. AB-kaarien tehokkuus paranee myös rivin ohitusjaksojen aikana.

AB-kaarien etuna on kaarevan ajouran määrittäminen pellolla rinnakkaisiksi linjoiksi, mutta kaaren muoto on sama jokaisella reitillä.

AB-kaaria käytettäessä GPS-kaari keskitetään uudelleen automaattisesti. Näin varmistetaan, että GPS-reitti on asianmukaisesti kohdistettu kylvöriveihin. **Tämä toiminto ei ole käytössä mukautuvissa kaarissa.**



PC10393 —UN—08JAN08

AB-kaaret määrittää kaikki linjat samansuuntaisiksi ensimmäisen kanssa.

Jatkuu seuraavalla sivulla

BA31779,0000203 -22-08NOV11-1/3

VALIKKO >> GREENSTAR-painike >> AJOLINJAN OHJAUS -toiminnevalitsin >> AJOLINJAN OHJAUS -välilehti

HUOMAA: Keskeytä tallennus, kun sadonkorjuu ei ole käynnissä.

1. Valitse AJOLINJAN OHJAUSTILA -alasvetovalikosta AB-KAARET. Valitse NÄKYMÄ-välilehti.
2. Varmista NÄKYMÄ-välilehden vastaanotinkuvakkeesta, että SF1, SF2 tai RTK-signaali toimii.
3. Valitse AB-KAARET-painike.
4. Varmista, että ajolinjojen etäisyys on oikea. Jos ajolinjojen etäisyys ei ole oikea, muuta sitä AJOLINJAN OHJAUS -välilehdellä.

PC8663 —UN—29APR15



VALIKKO-painike

PC12685 —UN—29APR15



GREENSTAR 3 -painike

PC8673 —UN—14OCT07



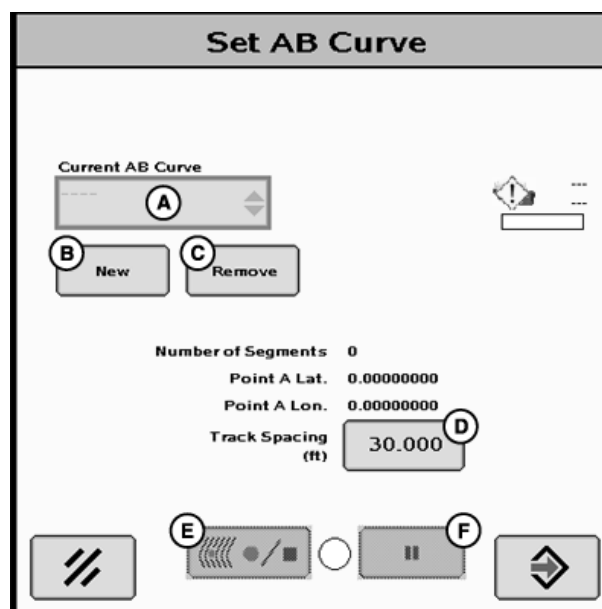
AJOLINJAN OHJAUS -toiminnevalitsin

BA31779,0000203 -22-08NOV11-2/3

5. Valitse AB-kaaren nimi NYKYINEN AB-KAARI -alasvetovalikosta. Jos nimeä ei ole, luo uusi nimi valitsemalla UUSI-painike.
6. Paina tallennuspainiketta ensimmäisen ajokerran alussa.
7. Paina hyväksymispainiketta ensimmäisen ajokerran lopussa. Kaaret määritetään koko peltoon.
8. Käynnistä AutoTrac RowSense painamalla Jatka-painiketta.

A—Nykyinen AB-kaari
-alasvetovalikko
B—Uusi-painike
C—Poista-painike

D—Ajolinjojen etäisyys
-painike
E—Tallennuksen aloitus-
/lopetuspainike
F—Keskeytä-painike



PC10709 —UN—25OCT07

BA31779,0000203 -22-08NOV11-3/3

2600- ja 2630-näyttö – ympyräreitti

Ympyräreitin käyttöönotto

Ympyräreitin käyttöä suositellaan, kun kylvö tehdään pelloille, jossa on pyörivä kastelujärjestelmä.

Jos korjattava sarka on ympyrän muodossa, ympyräreittiä on käytettävä. Tällöin rivitunnistimille voidaan käyttää GPS-kaarevuustietoja.

VALIKKO >> GREENSTAR-painike >> AJOLINJAN OHJAUS -toiminnevalitsin >> AJOLINJAN OHJAUS -välilehti

1. Valitse AJOLINJAN OHJAUSTILA -alasvetovalikosta YMPYRÄREITTI. Valitse NÄKYMÄ-välilehti.
2. Varmista NÄKYMÄ-välilehden vastaanotinkuvakkeesta, että SF1, SF2 tai RTK-signaali toimii.
3. Valitse ASETA YMPYRÄ -painike.
4. Varmista, että ajolinjojen etäisyys on oikea. Jos ajolinjojen etäisyys ei ole oikea, muuta sitä AJOLINJAN OHJAUS -välilehdellä.



PC8663 —UN—29APR15



VALIKKO-painike

PC12685 —UN—29APR15



GREENSTAR 3 -painike

PC8673 —UN—14OCT07



AJOLINJAN OHJAUS -toiminnevalitsin

Jatkuu seuraavalla sivulla

BA31779,0000204 -22-08NOV11-1/2

PC10853 —UN—31JAN08

5. Valitse ympyrän nimi NYKYINEN YMPYRÄ -alasvetovalikosta. Jos nimeä ei ole, luo uusi nimi valitsemalla UUSI-painike.
6. Valitse MENETELMÄ-alasvetovalikosta ajomenetelmä.
7. Paina tallennuspainiketta ensimmäisen ajokerran aikana.
8. Paina hyväksymispainiketta ensimmäisen ajetun ympyrän jälkeen. Ympyrä määritetään koko peltoon.
9. Käynnistä AutoTrac RowSense painamalla Jatka-painiketta.

A—Nykyinen ympyrä
-alasvetovalikko
B—Menetelmän alasvetova-
likko
C—Uusi-painike

D—Poista-painike
E—Ajolinjojen etäisyys
-painike

PC10710 —UN—25OCT07

BA31779,0000204 -22-08NOV11-2/2

GS3 CommandCenter – suora reitti

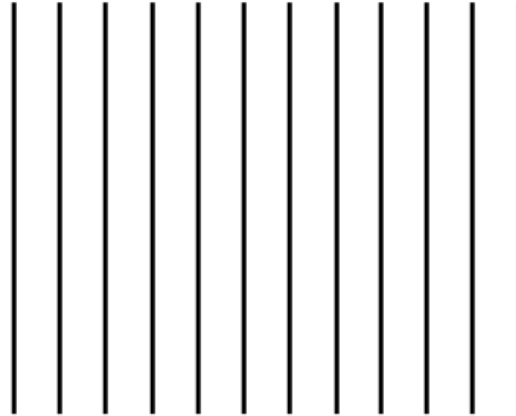
Toimintaperiaate

Suora reitti -tila auttaa kuljettajaa ajamaan suoria samansuuntaisia ajolinjoja. Määritä ensin reitti 0 (viitereitti) jotakin useista vaihtoehdoista käyttämällä. Kun reitti 0 on määritetty, kaikki pellon ajolinjat luodaan sen perusteella. Toiminnon luomia ajolinjoja voi hyödyntää manuaalisessa opastuksessa ja AutoTrac-järjestelmissä. Ajolinja luodaan aina ensimmäisen ajetun reitin perusteella, jotta ohjausvirheet eivät toistu samanlaisina koko pellolla.

Ajolinjat ovat ensimmäisen ajolinjan tarkkoja toisintoja.

HUOMAA: Termit "ohjausreitti" ja "AB-rivi" tarkoittavat samaa asiaa. Reitti 0 on kuljettajan määrittämä viitepiste, johon pellon kaikki rinnakkaiset ajolinjat perustuvat.

Rinnakkaisten ajolinjojen välinen väli on ohjatussa asennuksessa määritetty reittiväli.



PC9508 —UN—24OCT06

BA31779,0000233 -22-21JUL11-1/1

Uuden suoran reitin luominen

Reitin 0 voi määrittää useilla eri tavoilla:

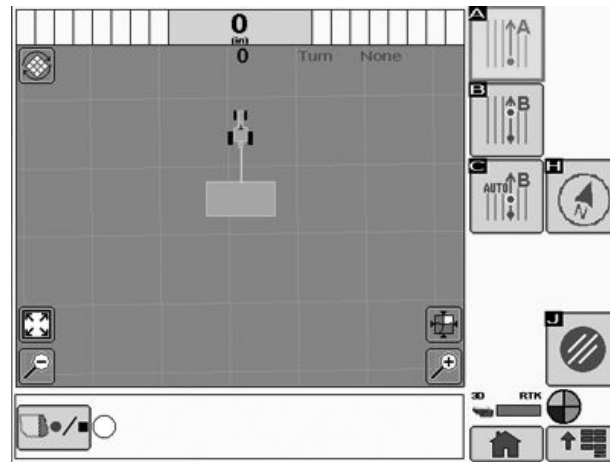
- A + B – Määritä reitti 0 ajamalla se ajoneuvolla.
- A + Autom. B – Määritä reitti 0 ajamalla se ajoneuvolla.
- A + Suunta – Määritä reitti 0 ajamalla pisteeseen A ja syöttämällä ennalta määritetty suunta-arvo.

- Lat/Long – Määritä reitti 0 syöttämällä ennalta määritetyt latitudi- ja longitudikoordinaattiarvot A- ja B-pisteille.
- Lat/Long + Suunta – Määritä reitti 0 syöttämällä ennalta määritetyt latitudi- ja longitudiarvot A-pisteelle ja syöttämällä ennalta määritetty suunta-arvo.

HUOMAA: Reitti 0 voidaan määrittää toiminnon (kuten istutuksen) aikana, mutta jotkin näppäimet eivät ole käytettävissä, kun sitä luodaan.

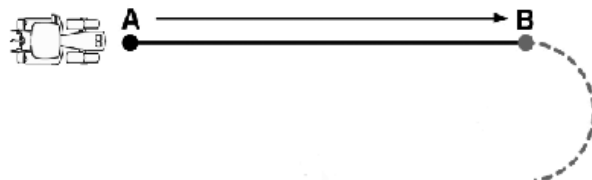
BA31779,0000227 -22-13JUL11-1/1

Menetelmät A + B, A + Autom. B ja A + Suunta



Suunta

PC10857MT —UN—23APR09



PC10857XT —UN—16JUN10

Jatkuu seuraavalla sivulla

BA31779,0000228 -22-14JUL11-1/4

1. Valitse SUORA REITTI -tila ja valitse tai luo reitin nimi ohjatun asennuksen viimeisellä sivulla (OHJAUSREITIN ASETTAMINEN).

PC13868 —UN—14JUL11



GreenStar-pääsivu

HUOMAA: Tämän sivun voi avata myös Opastuksen nopea vaihto -näppäimellä.

PC10857JJ —UN—13APR09



Opastuksen nopea vaihto

GreenStar-pääsivu -> Opastuksen nopea vaihto

2. Aja pellolle kohtaan, johon A-piste on tarkoitus luoda.

BA31779,0000228 -22-14JUL11-2/4

3. Valitse ASETA A -näppäin.

PC10857MU —UN—23APR09



Aseta A -näppäin

BA31779,0000228 -22-14JUL11-3/4

4. Määritä B-piste jollakin seuraavista kolmesta vaihtoehdosta:

PC10857MV —UN—23APR09



Aseta B -näppäin

- Jos haluat asettaa B-pisteen manuaalisesti, aja haluamaasi B-pisteen luontikohtaan pellolla ja valitse Aseta B. Vähimmäisetäisyys on 3 metriä (10 ft). B-piste kannattaa asettaa pellon etäisimpään päähän haluttua suuntaa määrittäessä.

PC10857MW —UN—23APR09



Määritä B automaattisesti

- Määrittääksesi B-pisteen automaattisesti, valitse Aseta B koska tahansa. B-piste asetetaan automaattisesti, kun ajoneuvo on kulkenut 15 m (45 ft) A-pisteestä.

Tässä menetelmässä piste B lasketaan 15 metrin (45 ft) ajatun matkan viiden viimeisen tietopisteen mukaan ja suunta määritetään kyseisiä pisteitä parhaiten noudattavan linjan perusteella.

PC10857MX —UN—23APR09



Suunta-näppäin

- Asettaaksesi B-pisteen syöttämällä ajosuunnan, valitse Suunnan asetus -näppäin. Syötä haluttu suuntakompensointi numeronäppäimistöllä ja tallenna arvo valitsemalla Hyväksy. 0.000 merkitsee pohjoista, 90.000 itää, 180.000 etelää ja 270.000 länttä. Reitti 0 on nyt määritetty ja rinnakkaiset reitit luodaan automaattisesti. GreenStar-järjestelmä on nyt toimintavalmis.

Voit peruuttaa asetusten määrittämisen milloin tahansa ja palata Ohjausasetukset-sivulle valitsemalla Peruuta.

BA31779,0000228 -22-14JUL11-4/4

GS3 CommandCenter – mukautuvat kaaret

Toimintaperiaate

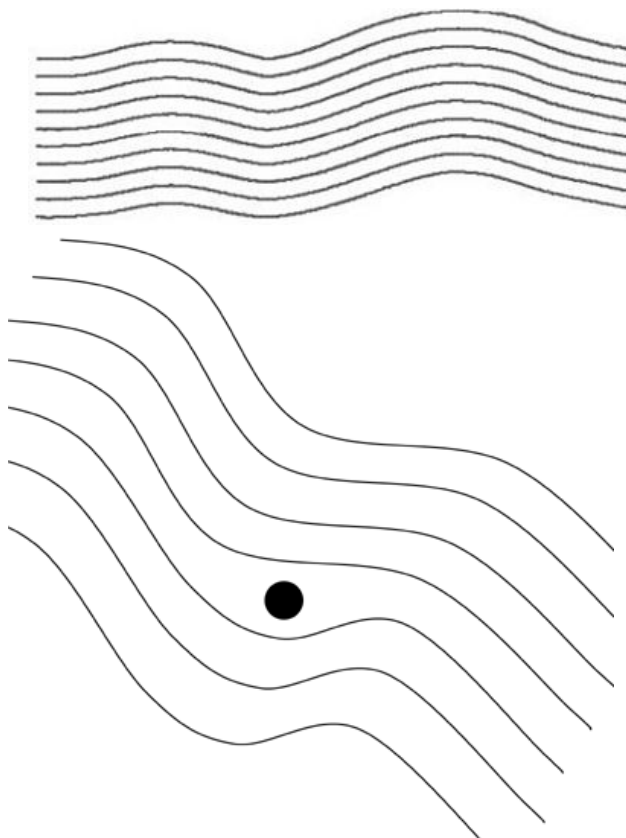
Mukautuvat kaaret -tilassa kuljettaja voi ajaa ja tallentaa kaarevan reitin. Kun ensimmäinen kaareva ajolinja on tallennettu, kone käännetty ympäri ja laskettu reitti tullut näkyviin, kuljettaja voi käyttää Parallel Track -ohjausta tai aktivoida AutoTrac-järjestelmän. Ajoneuvo opastetaan seuraaviin ajolinjoihin edellisen tallennetun ajolinjan perusteella. Kukaan ajolinja luodaan ensimmäisen ajetun reitin perusteella, jotta ohjausvirheet eivät toistu samanlaisina koko pellolla. Ajolinjat eivät ole ensimmäisen ajolinjan tarkkoja toisintoja. Ajolinjan kaari muuttuu ajolinjaan tulevien virheiden mukaan. Kuljettaja voi muuttaa kaarevaa reittiä missä tahansa pellon kohdassa yksinkertaisesti ohjaamalla koneen pois lasketulta reitiltä.

HUOMAA: Ajolinjan ohittaminen ei ole käytettävissä Mukautuvat kaaret -tilassa.

Reitin kaari muuttuu sitä mukaa kuin ajolinjoihin tulee eri asteista aaltoitua.

Mukautuvassa Kaareva reitti -tilassa kuljettajaa voidaan auttaa ja opastaa erilaisten peltokuvioden ajamisessa.

PC9028 —UN—16APR06



PC9028 —UN—17APR06

BA31779,0000234 -22-21JUL11-1/1

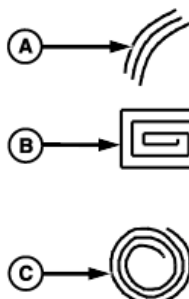
Opastuskuviot

Tässä menetelmässä, jossa etsitään kaikki viivasegmentit, kuljettajaa voidaan auttaa ja opastaa erilaisten peltokuvioden ajamisessa:

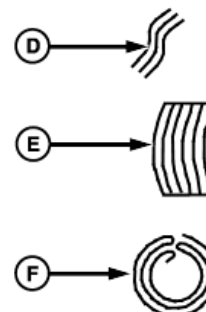
- Tavallinen kaari
- Aaltokuvio
- Sisäkkäinen nelikulmio
- Ratakuvio
- Kerä
- Ympyrä

Reitinvaihtotoimet

Reitinvaihtoa ei suositella Kaareva reitti -tilassa. Reitinvaihto ei kompensoi Kaareva reitti -tilalle ominaista GPS-liukumaa.



A—Tavallinen kaari
B—Sisäkkäinen nelikulmio
C—Spiraali



D—Aaltokuvio
E—Ratakuvio
F—Ympyrä

PC9032 —UN—17APR06

BA31779,0000235 -22-21JUL11-1/1

Uuden mukautuvan kaarevan reitin luominen

PC13868 —UN—14JUL11

HUOMAA: Asiakasta, maatilaa ja peltoa ei tarvitse määrittää mukautuvan kaarevan reitin ajoa varten, mutta yleisiä mukautuvia kaarevia reittejä voi tallentaa vain yhden.



GreenStar-pääsivu

PC10857JJ —UN—13APR09



Opastuksen nopea vaihto

PC10857ND —UN—27APR09



Aloita tallennus

1. Viimeistelet ohjatun asennuksen viimeiseltä sivulta (OHJAUSREITIN ASETTAMINEN) MUKAUTUVA KAAREVA REITTI.

HUOMAA: Tämän sivun voi avata myös Opastuksen nopea vaihto -näppäimellä.

2. Aja pellolle kohtaan, josta reitin on tarkoitus alkaa.

Jatkuu seuraavalla sivulla

BA31779,0000229 -22-14JUL11-1/2

3. Aloita tallennus.

HUOMAA: Kaarevan reitin tallennuspainike on poistettu käytöstä, kun toistamistila on käytössä. Uusia reittejä (esim. istutusreittejä) tallennettaessa toistamistilaa ei pidä ottaa käyttöön (pois päältä). Aiemmin määritetyillä ajolinjoilla ohjattaessa (esim. ruiskutus- ja sadonkorjuureitit), toistamistila pitää ottaa käyttöön (päällä). Oletusarvoisesti toistamistila on pois päältä.

Voit aloittaa manuaalisen tallennuksen valitsemalla mukautuvan kaarevan reitin Aloita tallennus -näyttöpainike. Tämä näppäin korvataan seuraavilla näppäimillä sen valinnan jälkeen:

- Keskeytä tallennus
- Lopeta tallennus
- Peruuta

HUOMAA: Tallennus täytyy poistaa käytöstä vain, jos kone ajetaan normaalin peltokuvion ulkopuolelle (esimerkiksi ruiskulaitteen tai istutuskoneen täyttövarten) tai jos et halua tallentaa käännöksiä pellon reunojen kohdalla.

Kaaren asetukset – Tallennuksen voi käynnistää AutoTracin tai peiton perusteella valitsemalla kyseiset asetukset opastuksen asetuksista.

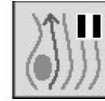
4. Aja ensimmäinen ajolinja. Kartalle tulee näkyviin sininen ohjausreitti.

HUOMAA: Kun ajat suoraan, tallennettu ajolinja ei ehkä näy näytön konekuvakkeen takana. Ajolinja tulee näkyviin, kun kone käynnistetään.

Valkoisella korostettu navigointiviiva tulee näkyviin VASTA ajolinjan päässä, koneen kääntämisen jälkeen. Kun kone on käännetty, järjestelmä määrittää reitin, jonka mukaan konetta ohjataan. Järjestelmä etsii viivasegmentin, joka on samansuuntainen ja reittivälialueella 0,5–1,5. Näkyviin tulee ennakoitu reitti, jonka perusteella kuljettaja voi ohjata konetta. Aja ajoneuvoa halutulla reitillä.

- Kun käännät ajoneuvon ensimmäisen ajolinjan päätteeksi, ohjelma muodostaa valkoisen navigointiviivan seuraavalle ajolinjalle. Navigointiviivan ilmestymiseen saattaa kestää muutama sekunti.
- Kun halutun ajolinjan valkoinen navigointiviiva tulee näkyviin, paina koneen palautuskytkintä (toimii

PC10857NE —UN—27APR09



Keskeytä tallennus

PC10857NF —UN—27APR09



Lopeta tallennus

PC13868 —UN—14JUL11



GreenStar-pääsivu

PC10857JF —UN—13APR09



Asetukset

PC10857NG —UN—27APR09



Ohjausasetukset

vain AutoTrac-järjestelmässä). Kone ohjataan automaattisesti kyseiselle ajolinjalle. Jos haluat käyttää manuaalista opastusta, ohjaa ajoneuvoa valkoisella korostettua navigointiviivaa pitkin.

7. Valitse Lopeta tallennus, kun pelto on valmis.

TÄRKEÄÄ: PYSÄYTÄ tallennus ennen seuraavalle pellolle siirtymistä. Jos et tee näin, mukautuvan kaaren tiedot saatetaan poistaa edelliseltä pellolta, ennen kuin seuraavan pellon mukautuvan kaaren tiedot tallennetaan.

HUOMAA: Tallennetut mukautuvan kaarevan reitin tiedot määritetään valitun asiakkaan, maatilan ja kentän nimeen. Ne tallennetaan näytön sisäiseen muistiin, kunnes käyttäjä poistaa ne. Ne voidaan siirtää näytöstä toiseen.

BA31779,0000229 -22-14JUL11-2/2

Suoran reitin tallentaminen tai esteiden kiertäminen

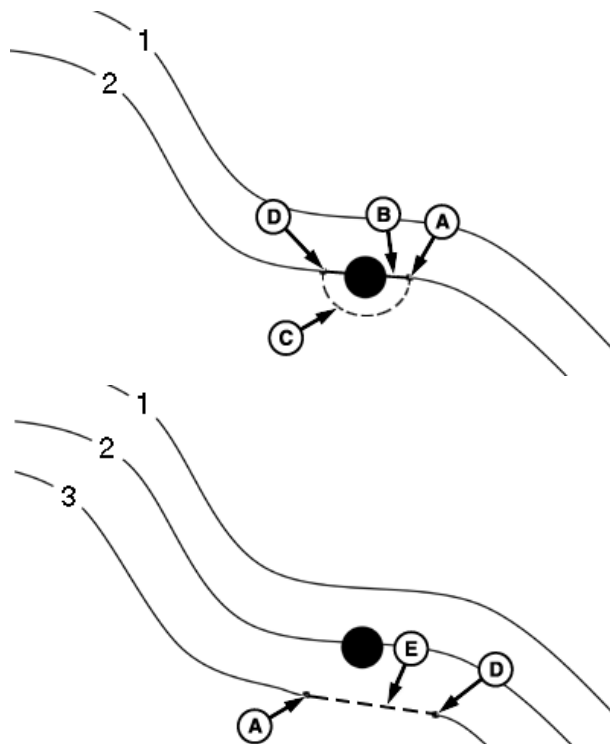
1. Aloita tallennus
2. Valitse Keskeytä tallennus, jos haluat keskeyttää ajoneuvon ajolinjan tallennuksen tilapäisesti.
3. Valitse Tallennus, jos haluat jatkaa mukautuvan kaaren tallennusta.

Tallennuksen KESKEYTYSKOHTA ja JATKOKOHTA yhdistetään suoralla viivalla. Tästä on hyötyä, kun reitissä on pitkä suora osuus tai kun esteitä on tarkoitus kiertää.

HUOMAA: Yhdistävä segmentti (KESKEYTYSKOHDAN ja JATKAMISKOHDAN välinen viivasegmentti) voi olla enintään 0,8 km (0,5 mailia tai 2640 ft.) pitkä. Jos etäisyys on pitkä, pisteitä ei voi yhdistää ja ajolinjaan jää aukko.

A—Tallennus KESKEYTETTY
B—Pisteet on yhdistetty yhdistävällä segmentillä
C—Ajoneuvon reitin tallennus keskeytetään, kunnes tallennusta jatketaan

D—Tallennuksen JATKAMISKOHTA
E—Ajolinja tallennetaan A- ja D-pisteiden välisenä suorana viivana



BA31779,000022A -22-13JUL11-1/1

PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

RowFinder

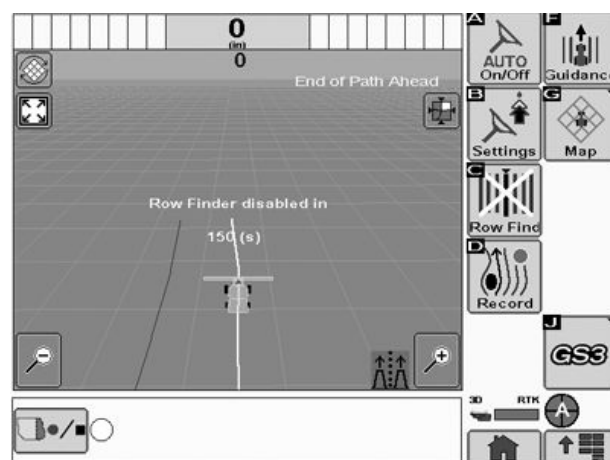
RowFinderia voidaan käyttää, kun työskennellään mukautuvissa kaarissa ja etsittäessä riviä, joka on kahden tai useamman ajolinjan päässä. Kun lähestytään päistettä mukautuvassa kaaritulassa, valitse OTA ROWFINDER KÄYTTÖÖN -painike. Tämä toimenpide kirjaa ajoneuvon sijainnin ja suunnan.

HUOMAA: Tallennettu sijainti ja suunta poistetaan, jos AutoTracia ei ole kytketty 3 minuutin kuluessa OTA ROWFINDER KÄYTTÖÖN -painikkeen painamisesta

Varmista, että rivin päässä tallennus on poistettu käytöstä. Näytössä näkyvät rinnakkaiset rivit.

Jatka päisteessä haluttua riviä kohti. Aja riville ja valitse OTA ROWFINDER POIS KÄYTTÖSTÄ -painike. Tämä muuttaa järjestelmän takaisin Mukautuvat kaaret -tilaan.

Varmista ennen sadonkorjuun aloittamista, että tallennus on käynnissä. **Paina Jatka-painiketta.** AutoTrac ohjaa



sitten puimurin riviä pitkin ja uusi ensimmäinen reitti tallennetaan.

BA31779,000024D -22-03AUG11-1/1

PC13966 —UN—03AUG11

GS3 CommandCenter – AB-kaaret

Toimintaperiaate

AB-kaaret-tilan avulla kuljettaja voi ajaa kaarevilla rinnakkaisajolinjoilla, joiden päätepisteet ovat pellon jommassakummassa päässä. Ohjausreitit ovat samansuuntaisia reitin kanssa kumpaankin suuntaan, ja ne muodostetaan alkuperäisen reitin perusteella, jotta voidaan varmistaa, että ohjausvirheet eivät toistu samanlaisina koko pellolla.

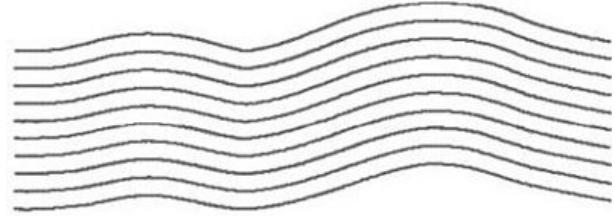
Reitti 0 on viitereitti, johon pellon kaikki seuraavat kaarevat ajolinjat perustuvat. Kun ensimmäinen kaareva AB-reitti (reitti 0) on luotu, 4 reittiä luodaan. Uusia ajolinjoja luodaan aina, kun viimeinen näyttöruudussa näkyvä ajolinja on ajettu.

HUOMAA: Ajolinjan ohittaminen on käytettävissä AB-kaaret-tilassa.

Luodaan AB-kaarevan reitin tietoja – Kun järjestelmä luo ensimmäiset ajolinjat reitin 0 tallennuksen jälkeen tai kun se luo muita linjoja, perspektiivinäkymässä näkyy teksti AB-kaarien luomisesta. Tänä aikana kuljettaja ei voi ohjata ajoneuvoa reittien perusteella.

AB-kaaren muodostamiseen liittyvät rajoitukset – Ensimmäisen AB-kaaren täytyy olla vähintään 3 m (10 ft) pitkä, jotta sitä voidaan käyttää opastuksessa. Jotta kaarevia reittejä voi muodostaa, järjestelmä edellyttää,

PC9028 —UN—16APR06



että ajoneuvo on enintään 400 metrin (0,25 mailia) päässä kohdasta, jossa reitti 0 on tallennettu. Jos ajoneuvo on tällä enimmäisetäisyydellä, reitin muodostaminen ja tuleminen näyttöruutuun voi kestää useita minutteja. Tässä vaiheessa näytössä näkyy ilmoitus AB-kaarien luomisesta.

Pellolla on useita AB-kaaria – Pellolla voi olla useita kaarevia AB-reittejä. Kukin AB-kaari täytyy tallentaa erikseen ja tallentaa yksilöllisellä nimellä.

Reittien numerointi – Reitit numeroidaan, jotta ajolinjoja voidaan ohittaa ja ajolinjat on helpompi löytää. Suuntamerkintä (P, E, I tai L) määritetään kaaren ensimmäisen ja viimeisen pisteen suunnan mukaan.

Reitin kaari muuttuu sitä mukaa kuin ajolinjoihin tulee eri asteista aaltoitua.

BA31779,0000236 -22-21JUL11-1/1

Uuden kaarevan AB-reitin luominen

Määritä ensimmäinen kaareva AB-reitti (reitti 0), johon pellon kaikki seuraavat ajolinjat perustuvat, seuraavassa kuvatulla tavalla.

HUOMAA: Samalle pellolle voi tallentaa useita AB-kaaria. Ne täytyy kuitenkin nimetä ja tallentaa erikseen.

1. Valitse KAAREVA AB-REITTI -tila ja valitse tai luo reitin nimi ohjatun asennuksen viimeisellä sivulla (OHJAUSREITIN ASETTAMINEN).

HUOMAA: Tämän sivun voi avata myös Opastuksen nopea vaihto -näppäimellä.

2. Aja pellolle kohtaan, josta reitin 0 on tarkoitus alkaa.
3. Valitse kaarevan AB-reitin Aloita tallennus -näyttöpainike. Tämä näppäin korvataan seuraavilla näyttöpainikkeilla sen valinnan jälkeen:
 - Keskeytä tallennus
 - Lopeta tallennus
 - Peruuta.
4. Aja ensimmäinen ajolinja. Kartalle tulee näkyviin sininen ohjausreitti.

PC13868 —UN—14JUL11



GreenStar-pääsivu

PC10857JJ —UN—13APR09



Opastuksen nopea vaihto

HUOMAA: Kun ajat suoraan, tallennettu ajolinja ei ehkä näy näytön konekuvakkeen takana. Ajolinja tulee näkyviin, kun kone käynnistetään.

5. Kun painat Lopeta tallennus -painiketta ajolinjan päätteeksi, reitti tallennetaan muistiin.

HUOMAA: Jos GPS-signaali häviää kesken tallennuksen, tallennus lopetetaan ja toistaiseksi tallennetut AB-kaaritiedot jäävät muistiin. Jos kuljettaja ei halua AB-kaarta, sen voi poistaa Poista reitti -painikkeella ohjatun asennuksen OHJAUSREITIN ASETTAMINEN -sivulla.

BA31779,000022B -22-14JUL11-1/1

Suoran reitin tallentaminen tai esteiden kiertäminen

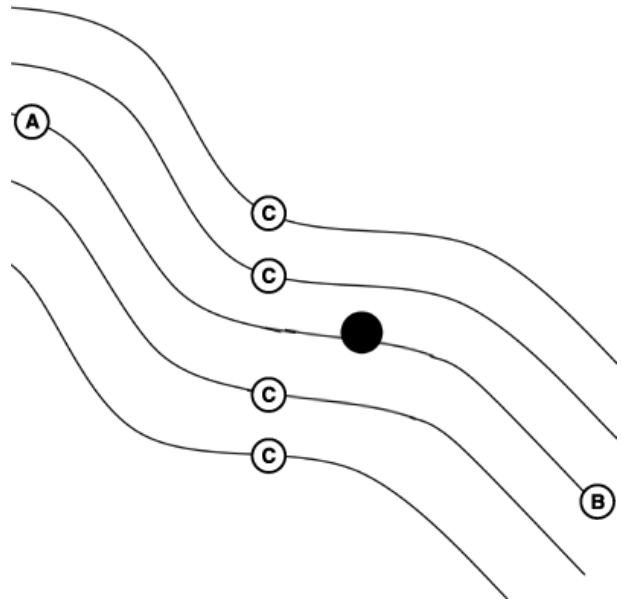
1. Aloita AB-kaarten tallennus
2. Valitse Keskeytä tallennus, jos haluat keskeyttää ajoneuvon ajolinjan tallennuksen tilapäisesti.
3. Valitse AB-kaarten tallennus, jos haluat jatkaa AB-kaaren tallennusta.

Tallennuksen KESKEYTYSKOHTA ja JATKOKOHTA yhdistetään suoralla viivalla. Tästä on hyötyä, kun reitissä on pitkä suora osuus tai kun esteitä on tarkoitus kiertää.

HUOMAA: Yhdistävä segmentti (KESKEYTYSKOHDAN ja JATKAMISKOHDAN välinen viivasegmentti) voi olla enintään 0,8 km (0,5 mailia tai 2640 ft) pitkä. Jos etäisyys on pitkä, pisteitä ei voi yhdistää ja ajolinjaan jää aukko.

A—Keskeytys ennen estettä
B—Jatkaminen esteen jälkeen

C—Reitin 0 mukaan luodut reitit



PC9030C—UN—27OCT06

BA31779,000022C -22-13JUL11-1/1

GS3 CommandCenter – ympyräreitti

Toimintaperiaate

Ympyräreitti auttaa kuljettajia ohjaamaan ajoneuvoa samankeskisillä ympyröillä pellolla pyöriviä kastelujärjestelmiä käytettäessä. Kuljettajat voivat luoda alkuympyrän useilla eri tavoilla. Kun alkuperäinen ympyräreitti on määritetty, pellolle luodaan seuraavat ympyräreitit.

Ympyräreitti-tila on käytettävissä manuaalisessa opastuksessa, mutta AutoTrac-toiminto edellyttää

Ympyräreitti-tilassa sekä AutoTrac- että Pivot Pro -aktivointia. Pivot Pro -aktivointi on saatavilla vain Pohjois-Amerikassa.

Ympyrän keskipisteen leveys- ja pituuskoordinaatit tallennetaan ja liitetään kentän nimeen. Jos kenttää ei ole valittu ympyrän keskipisteen määrittämisen yhteydessä, järjestelmään tallennetaan yleiset ympyröiden keskipisteet. Ympyrän keskipisteet voidaan hakea käyttöön myös myöhemmin.

BA31779,0000237 -22-21JUL11-1/1

Uuden ympyräreitin luominen

Ympyräreitit luodaan määrittämällä ympyrän keskipiste. Keskipisteen voi määrittää kahdella tavalla:

Valitse ensin YMPYRÄREITTI-tila ja valitse tai luo reitin nimi ohjatun asennuksen viimeisellä sivulla (OHJAUSREITIN ASETTAMINEN).

HUOMAA: Tämän sivun voi avata myös Opastuksen nopea vaihto -näyttöpainikkeella.

PC13868 —UN—14JUL11



GreenStar-pääsivu

PC10857JJ —UN—13APR09



BA31779,000022D -22-14JUL11-1/1

Ajoympyrämenetelmä

- Ajoympyrä – Luo ajoympyrän ajamalla vähintään 10 prosenttia halutusta ympyrästä. Jotta reitistä tulisi tarkempi ja ympyrän keskipiste saataisiin määritettyä optimaalisesti, on suositeltavaa ajaa ympyrä kokonaisuudessaan.
- Lat/Long – Asettaa ympyräreitin tietyille latitudi- ja longitudipisteelle käyttäjän määrittämän ympyrän keskelle.

1. Luo ympyränmuotoinen ajolinja ajamalla pellolla haluamaasi paikkaan.

2. Valitse Käynnistä ympyrän tallennus.
3. Aja haluamasi ympyränmuotoinen ajolinja.
4. Valitse Pysäytä ympyrän tallennus. Ympyräreitit luodaan automaattisesti ohjatussa asennuksessa määritetyllä reittivälillä.

HUOMAA: Lopeta ympyrän tallennus -painike tulee näkyviin, kun ympyrää on ajettu riittävästi keskipisteen laskemiseksi.

BA31779,000022E -22-13JUL11-1/1

Lat/Long-menetelmä

1. Valitse keskipisteen leveys- ja pituusaste.
2. Syötä haluamasi ympyrän keskipisteen leveys- ja pituuskoordinaatit desimaaliasteita käyttäen. Syöttöruudussa näkyvät ensin aiemmin peltoon liitetyt pituus- ja leveyskoordinaatit.

3. Tallenna arvot valitsemalla Hyväksy. Ympyräreitit luodaan automaattisesti ohjatussa asennuksessa määritetyllä reittivälillä.

HUOMAA: Kone täytyy tarvittaessa kohdistaa pyörivän kastelujärjestelmälaitteen mukaan laskettuun reittiin tai kohdistaa reitteihin reitinvaihdon keskitystoiminnolla.

BA31779,000022F -22-13JUL11-1/1

Diagnostiikka

Vianmäärittämisnäytöt

HUOMAA: Mahdollisia vianmäärittäksen vastauksia ja lyhyt kuvaus.

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)

Vianmäärittäyskoodit, ennen 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

MY12 vianmäärittäyskoodit

A—Katso pudotusvalikko

B—Saatavilla olevat rivitunnistimet

C—RowSense-aktivointi käytettävissä:

Saatavilla olevat rivitunnistimet:

- A — Kyllä
- B — Ei

Rivijolinjan aktivointi käytettävissä:

- A — Kyllä (jos AutoTrac RowSense GS3 -aktivointi on käytettävissä)
- C — Ei (jos AutoTrac RowSense GS3 -aktivointi ei ole käytettävissä)

AutoTrac-lisenssi:

- A — Kyllä (SF1)
- B — Kyllä (SF2)
- C — Ei

Rivin siirtymä:

- Nykyisen rivin siirtymäarvo, etäisyys mitataan (in.) tai (mm).

Pääasiallinen ohjauslähde:

D—AutoTrac-lisenssi

E—Rivin siirtymä

F—Pääasiallinen ohjauslähde

G—Tunnistimen vapaalla-ajotilan jäljellä oleva aika

H—Vasemman tunnistimen jännite

I—Oikean tunnistimen jännite

J—Kalibroi tunnistin

K—CAL-painike

L—Kalibrointitila

- A — Ei mitään
- B — GPS
- C — Rivitunnistimet

Tunnistimen vapaalla-ajotilan jäljellä oleva aika:

- Laskuriajastin, kun GPS-signaali häviää, näyttö sekunteina.

Vasemman tunnistimen jännite

- Tunnistimen lepojännitteen tulisi olla alle 2,5 voltia.

Oikean tunnistimen jännite

- Tunnistimen lepojännitteen tulisi olla yli 2,5 voltia.

Kalibroi tunnistin

Kalibrointitila

- Kalibroitu
- Ei kalibroitu

BA31779,00001F4 -22-21JUL11-1/1

Rivitunnistimien puhdistus

Rivitunnistimien puhdistus

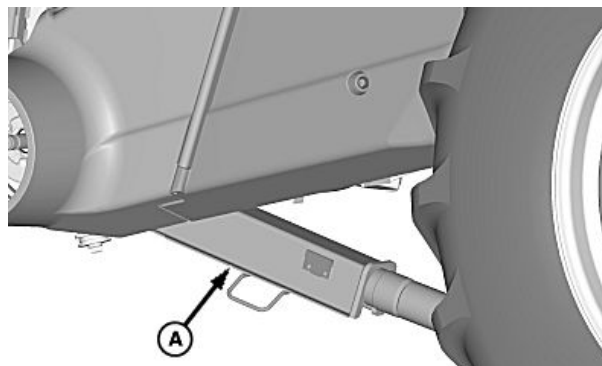
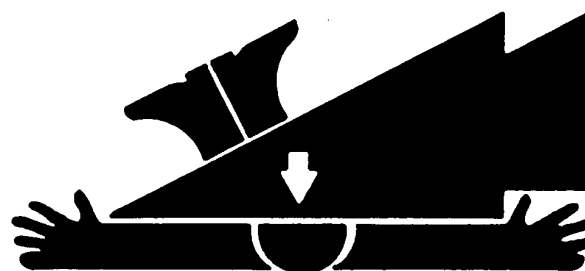
⚠ HUOMIO: Sammuta moottori, kytke seisontajarru ja irrota virta-avain.

Nosta leikkuupöytää ja laske turvatanko (A) hydraulikkasylinlerin varren päälle.

Tarkista päivittäin, pitääkö rivitunnistimet puhdistaa. Jos tunnistimiin on kertynyt paljon ainesta, se ei ehkä liiku vapaasti, mikä vaikuttaa sen suorituskykyyn. Puhdista rivitunnistimet poistamalla roskat tunnistimista ja niiden ympäriltä. Varmista, että tunnistimet liikkuvat esteettömästi.

Tarkasta tunnistimien holkit ja akselit vuosittain liiallisen kulumisen varalta. Vaihda tarvittaessa.

A—Turvatanko



TS696 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -22-11NOV08-1/1

Tekniset tiedot

EY-vaatimustenmukaisuusvakuutus

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

Alla nimetty henkilö vakuuttaa, että

Tuote: AutoTrac™ RowSense™

täyttää kaikki seuraavien direktiivien mainittua konetta koskevat määräykset ja oleelliset vaatimukset:

Direktiivi	Lukumäärä	Sertifointitapa
Sähkömagneettista yhteensopivuutta koskeva direktiivi	2004/108/EY	Sisäinen sertifiointi, direktiivin liitteen II nojalla

Teknisen rakennetiedoston laatimiseen valtuutetun henkilön nimi ja osoite Euroopan yhteisön alueella:

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

Vakuutuksen antopaikka: Kaiserslautern,
Saksa

Nimi: Aaron Senneff

Vakuutuksen antopäivämäärä: 29 heinäkuuta
2011

Asema: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions
Group

Valmistusyksikkö: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



BA31779,000024E -22-05AUG11-1/1

Hakemisto

	Sivu		Sivu
A		Jännitteet	
AB-kaaret		Rivitunnistimet.....	20-3, 25-1
Ajolinjojen etäisyys -painike.....	45-2	Järjestelmän käyttöönotto.....	10-1
Keskeytä-painike.....	45-2		
Nykyinen AB-kaari -alasvetovalikko.....	45-2	K	
Piste A lev.....	45-2	Kalibrointi	
Piste A pit.....	45-2	Rivitunnistimet.....	20-3, 25-1
Poista-painike.....	45-2	Vianmääritys.....	75-1
Segmenttien määrä -painike.....	45-2	Keskeytä-painike	
Tallenna-/Pysäytä-painike.....	45-2	AB-kaaret.....	45-2
Uusi-painike.....	45-2	Kuvake	
Ajolinjojen etäisyys -painike		Rivitunnistin.....	30-1
AB-kaaret.....	45-2		
Suora reitti.....	35-2	L	
Ympyräreitti.....	50-2	Laihonjakajat.....	20-2
Aktivointi.....	15-1	Laihonjaoittimet.....	25-2
Arvausrivi.....	20-2, 25-2	Lykkäysaika.....	10-1
Asennettu			
Rivitunnistin.....	30-1	M	
Aseta A -painike		Manuaalinen tallennus	
Suora reitti.....	35-2	Mukautuvat kaaret.....	40-2
Aseta ajoura 0 -näyttö		Menetelmän alasvetovalikko	
Suora reitti.....	35-2	Suora reitti.....	35-2
Aseta B -painike		Ympyräreitti.....	50-2
Suora reitti.....	35-2	Monitoimikahva.....	10-1
Asetus		Mukautuvat kaaret	
Jatka-painike.....	10-1	AutoTrac-tila.....	40-2
Suora reitti.....	35-2	Dokumentointitila.....	40-2
AutoTrac-tila		Manuaalinen tallennus.....	40-2
Mukautuvat kaaret.....	40-2		
		N	
D		Nykyinen AB-kaari -alasvetovalikko	
Dokumentointitila		AB-kaaret.....	45-2
Mukautuvat kaaret.....	40-2	Nykyinen ajoura 0 -alasvetovalikko	
		Suora reitti.....	35-2
G		Nykyinen ympyrä -alasvetovalikko	
GPS		Ympyräreitti.....	50-2
Rivitunnistin.....	30-1		
		O	
H		Ota käyttöön RowFinder.....	40-3, 60-4
Huolto			
Rivitunnistimien puhdistus.....	80-1	P	
Hävinnyt signaali		Painike 2	
Rivitunnistin.....	30-1	Jatka-painike.....	10-1
		Painike 3	
J		Jatka-painike.....	10-1
Jatka-painike		Piste A lev.....	
Asetus.....	10-1	AB-kaaret.....	45-2
Painike 2.....	10-1	Suora reitti.....	35-2
Painike 3.....	10-1	Ympyräreitti.....	50-2
Riviajolinjan tila.....	10-1		
Rivinsyöttötila.....	10-1		

Jatkuu seuraavalla sivulla

	Sivu		Sivu
Piste A pit.		Nykyinen ajoura 0 -alasvetovalikko.....	35-2
AB-kaaret.....	45-2	Piste A lev.	35-2
Suora reitti.....	35-2	Piste A pit.....	35-2
Ympyräreitti.....	50-2	Poista-painike	35-2
Poista käytöstä RowFinder.....	40-3, 60-4	Suunta.....	35-2
Poista-painike		Uusi-painike	35-2
AB-kaaret.....	45-2	Suunta	
Suora reitti.....	35-2	Suora reitti.....	35-2
Ympyräreitti.....	50-2	Suuntaus	
Puhdistus		Riviajolinja.....	20-2
Rivitunnistimet.....	80-1	Rivinohjaus	25-2
Päisteessä kääntyminen.....	30-2		

R

Riviajolinja	
Siirtymän asetus	20-2
Suuntaus.....	20-2
Vianmääritys	75-1
Riviajolinjan tila	
Jatka-painike.....	10-1
Rivin ohitus.....	35-3
Rivinohjaus	
Siirtymän asetus	25-2
Suuntaus.....	25-2
Rivinsyöttötila	
Jatka-painike.....	10-1
Rivitunnistimen signaali katoaa	35-3
Rivitunnistimet	
Jännitteet	20-3, 25-1
Kalibrointi	20-3, 25-1
Lykkäysaika	10-1
Puhdistus	80-1
Rivin ohitus	35-3
Tähkien suuntaus.....	20-2, 25-2
Rivitunnistin	
Asennettu.....	30-1
GPS:n käyttö.....	30-1
Hävinnyt signaali.....	30-1
Kuvake.....	30-1
Tila-painike.....	10-1
RowFinder	
Ota käyttöön.....	40-3, 60-4
Poista käytöstä.....	40-3, 60-4

S

Segmenttien määrä -painike	
AB-kaaret.....	45-2
Siirtymäarvo.....	15-1
Siirtymät	
Riviajolinja.....	20-2
Rivinohjaus	25-2
SSU	10-1
Suora reitti	
Ajolinjojen etäisyys -painike	35-2
Aseta A -painike.....	35-2
Aseta B -painike.....	35-2
Menetelmän alasvetovalikko.....	35-2

T

Tallenna-/Pysäytä-painike	
AB-kaaret.....	45-2
Tunnistimen tila käyttöön/pois käytöstä	10-1
Tähkien suuntaus	
Rivitunnistimet.....	20-2, 25-2

U

Uusi-painike	
AB-kaaret.....	45-2
Suora reitti.....	35-2
Ympyräreitti.....	50-2

V

Vaatimukset	15-1
Vianetsintä	
Vianmääritysnäyttö	75-1
Vianmääritys	75-1

Y

Yhteensopivuus	15-1
Ympyräreitti	
Ajolinjojen etäisyys -painike	50-2
Menetelmän alasvetovalikko.....	50-2
Nykyinen ympyrä -alasvetovalikko.....	50-2
Piste A lev.	50-2
Piste A pit.....	50-2
Poista-painike	50-2
Uusi-painike	50-2

Julkaistua John Deere – huoltokirjallisuutta

Tekniset tiedot

Teknisiä tietoja sisältäviä julkaisuja voi hankkia John Deereltä. Julkaisut ovat saatavissa painettuna tai CD-ROM-levyllä.

Tilauksia voi tehdä seuraavilla tavoilla:

- John Deeren teknisten tietojen kauppa:
www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- Soita numeroon 1-800-522-7448
- Ota yhteyttä John Deere -jälleenmyyjään

Saatavissa oleviin julkaisuihin sisältyvät:

VARAOSAKUVASTOT, jotka sisältävät koneeseesi saatavissa olevat varaosat. Kuvastot sisältävät hajotuskuvia, jotka helpottavat sopivan varaosan löytämistä. Kuvastot ovat hyödyllisiä myös osien kokoamisen ja purkamisen yhteydessä.



TS189 —UN—17JAN89

DX,SERVIT -22-07DEC16-1/4

KÄYTTÖOHJEET sisältävät turvallisuutta, käyttöä, kunnossapitoa ja huoltoa koskevia tietoja.



TS191 —UN—02DEC88

DX,SERVIT -22-07DEC16-2/4

TEKNISISSÄ KÄSIKIRJOISSA on koneesi huoltamista koskevia tietoja. Käsikirjat sisältävät teknisiä tietoja, kuvien avulla havainnollistettuja kokoamis- ja purkamisohjeita, vaihteistoöljykaavioita ja johdotuskaavioita. Eräitä tuotteita varten on laadittu erilliset korjausta ja diagnostiikkaa koskevat oppaat. Eräitä komponentteja (kuten moottoreita) varten on saatavissa erillisiä komponentin korjaamokäsikirjoja.



TS224 —UN—17JAN89

Jatkuu seuraavalla sivulla

DX,SERVIT -22-07DEC16-3/4

OPINTO-OHJELMAAN kuuluu viisi kattavaa kirjasarjaa. Kirjasarjat sisältävät perustietoa, joka ei ole valmistajakohtaista:

- Maataloustoiminnan perusteisiin liittyvä sarja käsittelee maanviljelyssä ja karjanhoidossa käytettävää tekniikkaa.
- Maatilojen liiketoiminnan johtamista käsittelevä sarja tarkastelee arkipäivän ongelmia ja esittelee käytännön ratkaisuja markkinointiin, rahoitukseen, varusteiden valintaan ja yhteensopivuuteen liittyviin kysymyksiin.
- Huoltamisen perusteita käsittelevät oppaat opastavat lukijaa työkonien korjaamisessa ja kunnossapidossa.
- Koneiden käytön perusteita koskevat oppaat antavat tietoa koneiden kapasiteetista ja säädöistä samoin kuin siitä, miten koneiden suorituskykyä on mahdollista parantaa ja miten tarpeettomat peltotyöt on mahdollista välttää.



- Pienkoneiden perusteita käsittelevät oppaat tarjoavat huolto- ja kunnossapito-ohjeita koneille, joiden voimanoton teho on korkeintaan 40 hv.

TS1663—UN—10OCT97

DX,SERVLIT -22-07DEC16-4/4

John Deere -huolto pitää koneesi työssä

John Deere palveluksessasi

TYYYTYVÄINEN ASIAKAS on John Deerelle tärkeä asia.

Jälleenmyyjämme pyrkivät siihen, että saat sekä varaosat että palvelun nopeasti ja tehokkaasti:

- Kunnossapito ja varaosat varusteidesi tukena.
- Koulutettu huoltohenkilöstö ja varusteidesi huoltamiseen tarvittavat diagnostiikka- ja korjausvälineet.

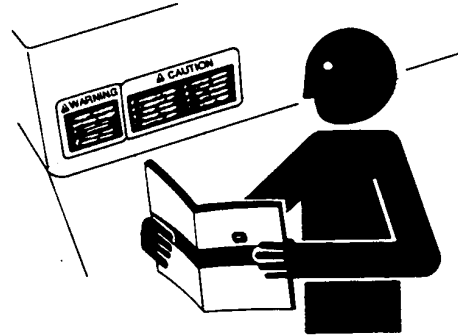
ASIAKASTYYTYVÄISYYDEN ONGELMIIN LIITTYVÄ RATKAISUPROSESSI

John Deere -jälleenmyyjä on omistautunut tarjoamaan sinulle varusteisiisi liittyvää tukea ja ratkaisemaan mahdollisesti kohtaamasi ongelmat.

1. Valmistaudu ilmoittamaan jälleenmyyjällesi yhteydenoton yhteydessä seuraavat tiedot:

- Koneen malli ja koneen tunnistenumero
- Ostopäivämäärä
- Ongelman luonne

2. Keskustele ongelmasta jälleenmyyjän asiakaspalvelupäällikön kanssa.



TS201—UN—15APR13

3. Jos ongelma ei ratkea tämän avulla, kuvaile ongelma jälleenmyyjän johdolle ja pyydä tätä avustamaan sen ratkaisemisessa.

4. Jos ongelmasi on niin hankala, ettei jälleenmyyjäsi pysty ratkaisemaan sitä, pyydä jälleenmyyjääsi ottamaan yhteyttä John Deereen ongelman ratkaisemiseksi. Vaihtoehtoisesti voit ottaa itse yhteyttä Ag Customer Assistance Center -keskuksen numeroon 1-866-99DEERE (866-993-3373) tai lähettämällä sähköpostia osoitteeseen www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2 -22-01MAR06-1/1

