

AutoTrac RowSense



PRIRUČNIK ZA RUKOVAOCA

AutoTrac RowSense

OMPFP21083 IZDANJE F2 (SERBIAN)

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



Uvod

Predgovor

PROČITAJTE OVAJ PRIRUČNIK pažljivo, da biste naučili kako da ispravno rukujete sistemom. U suprotnom, može doći do telesnih povreda ili do oštećenja opreme. Ovaj priručnik i bezbednosne oznake na vašoj mašini mogu se dobiti i na drugim jezicima. (Kontaktirajte svog prodavca John Deere opreme radi narudžbine.)

OVAJ PRIRUČNIK SE SMATRA sastavnim delom vašeg sistema i treba da ga priložite uz sistem kada ga prodajete.

MERE date u ovom priručniku su date i u metričkim i u uobičajenim ekvivalentnim jedinicama koje se koriste u Americi. Koristite isključivo odgovarajuće rezervne delove i pričvršćivače. Metrički i colovni pričvršćivači mogu zahtevati upotrebu odgovarajućih metričkih ili colovnih ključeva.

LEVA I DESNA STRANA se određuju gledajući u čeonom smeru mašine kada se kreću unapred.

GARANCIJA je obezbeđena kao deo programa podrške John Deere namenjenog kupcima koji rukuju opremom i održavaju je na način opisan u ovom priručniku. Garancija za GreenStar hardver je objašnjena na potvrdi o garanciji koju ste dobili od svog prodavca.

Ova garancija vam pruža potvrdu da će John Deere zameniti svoje proizvode u slučaju kvara u garantnom roku. U nekim slučajevima, John Deere obezbeđuje i poboljšanja na terenu, često besplatna za kupca, čak i ukoliko je garantni rok za proizvod istekao. U slučaju neodgovarajućeg korišćenja sistema ili modifikovanja sistema radi promene performansi mimo originalnih fabričkih specifikacija, garancija se poništava i poboljšanja na terenu mogu biti uskraćena.

KR43067,00000A2 -A6-10NOV08-1/1

Sadržaj

Strana	Strana
Bezbednost	
Proučite uputstva za bezbedan rad.....	5-1
Razumevanje poruka upozorenja.....	5-1
Pazite na upozorenja o merama bezbednosti	5-1
Postupajte po uputstvima za bezbedno održavanje.....	5-2
Bezbedno rukovanje električnim delovima i nosačima.....	5-2
Koristite sisteme vođenja na bezbedan način	5-3
Pravilno koristite sigurnosni pojas	5-3
Držite se dalje od jedinice za žetvu	5-3
Pročitajte uputstvo za upotrebu	5-4
Dugme "Nastavak rada"	
Podešavanje dugmeta "Nastavak rada"	10-1
AutoTrac RowSense	
Pregled	15-1
Model proizveden 2012. godine i novije podešavanje i sistem za kalibraciju	
Podešavanje AutoTrac RowSense	20-1
Podešavanja pomaka vođenja redova	20-2
Podešavanje ulaska u red	20-2
Postupak kalibracije senzora reda.....	20-3
Model proizveden 2011. godine i starije podešavanje i sistem za kalibraciju	
Podešavanje AutoTrac RowSense	25-1
Postupak kalibracije senzora reda.....	25-1
Podešavanje pomaka za ravnanje redova	25-2
Omogućavanje rada sistema	
Displeji i indikatori.....	30-1
Aktiviranje senzora redova	30-2
Prikaz 2600 i 2630 – Prava putanja	
Prava putanja	35-1
Prikaz 2600 i 2630 – Prilagodljive krive	
Prilagodljive krive.....	40-1
Podešavanje prilagodljivih krivih.....	40-2
RowFinder	40-3
Prikaz 2600 i 2630 – AB krive	
AB krive	45-1
Prikaz 2600 i 2630 – Kružna putanja	
Podešavanje kružne putanje	50-1
GS3 CommandCenter – Prava putanja	
Princip rada	55-1
Kreiranje nove prave putanje.....	55-1
Metode A+B, A+Auto B i A+pravac	55-2
GS3 CommandCenter – Prilagodljive krive	
Princip rada	60-1
Modeli navođenja	60-1
Kreiranje nove prilagodljive krive putanje	60-2
Snimanje prave staze ili zaobilazanje prepreka ..	60-4
RowFinder	60-4
GS3 CommandCenter – AB krive	
Princip rada	65-1
Kreiranje nove krive putanje AB	65-1
Snimanje prave staze ili zaobilazanje prepreka ..	65-2
GS3 CommandCenter – Kružna putanja	
Princip rada	70-1
Kreiranje nove kružne putanje.....	70-1
Metod Vožnja po krugu.....	70-1
Metoda geografske širine/dužine.....	70-1
Dijagnostika	
Dijagnostički ekrani.....	75-1
Čišćenje senzora redova	
Čišćenje senzora redova	80-1
Tehnički podaci	
EC izjava o usaglašenosti	85-1

Originalna uputstva. Sve informacije, crteži i tehnički podaci u ovom priručniku zasnivaju se na najnovijim informacijama dostupnim u vreme objavljivanja. Rezervisana su prava na izmene u bilo kom trenutku bez najave.

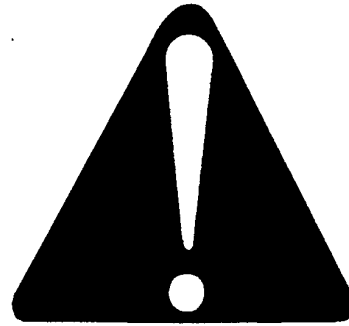
COPYRIGHT © 2012
DEERE & COMPANY
European Office Mannheim
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION™ Manual

Bezbednost

Proučite uputstva za bezbedan rad

Ovo je znak za upozorenje u vezi bezbednosti pri radu. Kada vidite ovaj simbol na svojoj mašini ili u ovom priručniku, budite na oprezu od moguće povrede.

Postupajte u skladu sa preporukama za mere opreza i preporukama za bezbedan rad.



DX,ALERT -A6-29SEP98-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Razumevanje poruka upozorenja

Poruke - reči upozorenja za—OPASNOST: (DANGER), za OPREZNOST (WARNING), i za PAŽNJA (CAUTION)—se koriste uz simbol za vrstu opasnosti. OPASNOST označava mesto ili područje sa najvećim stepenom opasnosti.

Poruke upozorenja OPASNOST ili UPOZORENJE nalaze se blizu mesta specifičnih opasnosti. Porukom upozorenja PAŽNJA ukazuje se da su potrebne opšte mere opreza. Porukom upozorenja PAŽNJA takođe se ukazuje se da su potrebne mere opreza navedene u ovom priručniku.



OPASNOST



UPOZORENJE



PAŽNJA

DX,SIGNAL -A6-03MAR93-1/1

TS187 —A6—08SEP03

Pazite na upozorenja o merama bezbednosti

Pažljivo pročitajte sve sigurnosne poruke u ovom priručniku i na oznakama na vašoj mašini. Održavajte oznake za bezbedan rad u čistom stanju. Zamenite izgubljene i oštećene oznake za bezbedan rad. Vodite računa da delovi nove opreme i rezervni delovi imaju aktuelne oznake za bezbedan rad. Rezervne oznake za bezbedan rad možete da nabavite kod svog prodavca John Deere mašina.

Na njima mogu biti dodatne sigurnosne informacije sadržane na delovima i komponentama drugih dobavljača tako da nisu prikazane u ovom priručniku za rukovaoca.

Naučite kako da ispravno koristite komande i upravljate mašinom. Ne dozvolite bilo kakvo rukovanje bez uputstava.

Održavajte svoju mašinu u pogodnom radnom stanju. Neovlašćeno prepravljanje mašine može da ošteti funkcije i/ili bezbednost i da utiče na radni vek mašine.



Ako ne razumete neki deo ovog priručnika i u slučaju da vam je potrebna pomoć, kontaktirajte vašeg prodavca John Deere mašina.

DX,READ -A6-16JUN09-1/1

TS201 —UN—15APR13

Postupajte po uputstvima za bezbedno održavanje

Pre početka rada proverite da li ste dobro razumeli sve procedure rada. Vodite računa o tome da zona za rad mora biti čista i suva.

Nikada nemojte da podmazujete, popravljate ili podešavate mašinu dok je u pokretu. Pazite da ruke, noge i odeća ne dospeju u područje komponenta pogona koje se obrću. Isključite sve prenose snage i ispuštite pritisak iz instalacija aktiviranjem odgovarajućih komandi. Priključene mašine i opremu spustite na zemlju. Zaustavite rad motora. Izvucite ključ za paljenje. Pustite da se mašina ohladi.

Obezbedite da se ne sruši svaki deo mašine koji mora da se podigne radi servisiranja.

Uvek pazite na stručnu montažu i ispravno stanje svakoga dela. Odmah popravite kvar. Zamenite istrošene ili pokvarene delove. Uklonite sve naslage masti, ulja ili otpadaka.

Na samohodnoj mašini, otkačite (skinite) kabel za masu sa akumulatora (-) pre radova na sistemu električne struje ili zavarivanja na mašini.

Pre bilo kakvih radova na električnoj instalaciji priključene mašine ili njenog zavarivanja rastavite električne vodove prema traktoru.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -A6-17FEB99-1/1

Bezbedno rukovanje električnim delovima i nosačima

Pad u toku ugradnje ili zamene delova električne instalacije montiranih na opremi može prouzrokovati ozbiljne povrede. Koristite merdevine ili platformu da bi lakše dohvatili bilo koji položaj za montažu. Koristite čvrst i siguran oslonac za noge i ruke. Nemojte da ugrađujete ili uklanjate delove u vlažnim uslovima ili po mrazu.

Ako ugrađujete ili servisirate RTK baznu stanicu na tornju ili drugim visokim strukturama, upotrebite provereni penjač.

Ako ugrađujete ili servisirate antenski stub prijemnika sistema za globalno pozicioniranje koji se koristi na nekom priključnom uređaju, upotrebite odgovarajuću tehniku penjanja i nosite odgovarajuću zaštitnu opremu. Antenski stub je težak i može biti nezgodan za manipulisanje.



Dve osobe su potrebne kada položaji za montažu nisu pristupačni sa zemlje ili sa servisne platforme.

DX,WW,RECEIVER -A6-24AUG10-1/1

TS249 —UN—23AUG88

Koristite sisteme vođenja na bezbedan način

Ne koristite sisteme vođenja na putevima. Uvek isključite (onemogućite) sisteme vođenja pre izlaska na put. Ne pokušavajte da uključite (aktivirate) sistem vođenja prilikom transportovanja na putu.

Sistemi vođenja treba da pomognu rukovaocu da efikasnije obavlja operacije u polju. Rukovalac je uvek odgovoran za putanju mašine.

Sistemi vođenja sadrže bilo kakvu aplikaciju za automatsko upravljanje vozilom. U to spadaju AutoTrac, iGuide, iTEC Pro, ATU i RowSense, ali ne samo oni.

Da se rukovalac i posmatrač ne bi povredili:

- Nikada se ne penjite i ne silazite sa vozila u pokretu.
- Proverite da li su mašina, priključna oprema i sistem vođenja pravilno podešeni. Ako koristite iTEC Pro, proverite da li su definisane precizne međe.
- Uvek budite oprezni i obratite pažnju na okolinu.
- Po potrebi, preuzmite kontrolu nad volanom da biste izbegli opasnosti u polju, posmatrače, opremu ili druge prepreke.
- Prekinite sa radom ako loša vidljivost umanjuje vašu sposobnost da koristite mašinu ili uočite ljude ili prepreke na stazi.
- Kada birate brzinu vozila, razmotrite uslove polja, vidljivost i konfiguraciju vozila.

JS56696,0000970 -A6-10MAY11-1/1

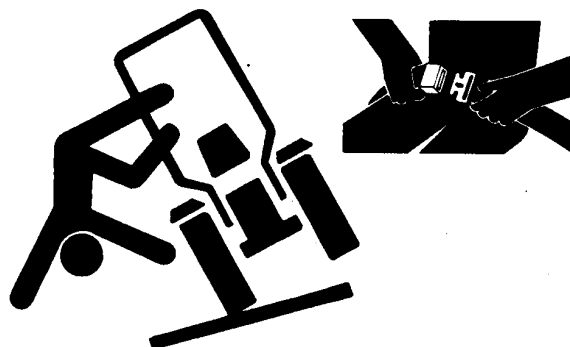
Pravilno koristite sigurnosni pojas

Upotrebljavajte sigurnosni pojas kada radite sa mašinom koja ima ram za zaštitu pri prevrtanju (ROPS) ili kabinu, kako biste smanjili opasnost od povređivanja pri nesreći kao što je prevrtanje traktora.

Kada radite sa mašinom koja nema ram za zaštitu pri prevrtanju ili kabinu, ne stavljajte sigurnosni pojas.

Zamenite kompletan sigurnosni pojas, ako uočite znake oštećenja na mehaničkim elementima za pričvršćenje pojasa, na kopči, na samom pojasu ili na mehanizmu za uvlačenje pojasa.

Proveravajte sigurnosni pojas i mehaničke elemente za njegovo pričvršćenje najmanje jednom godišnje. Pri tome treba paziti na mesta pričvršćenja ili na oštećenja na pojasu, kao npr na rezove, ispadanje vlakana, izrazitu ili neuobičajenu istrošenost, promenu boje ili habanjem



TS205—UN—23AUG88

istrošena mesta. Delove zamenite isključivo rezervnim delovima koji su odobreni za Vašu mašinu. Konsultujte svog prodavca John Deere mašina.

DX,ROPS1 -A6-07JUL99-1/1

Držite se dalje od jedinice za žetvu

Sekač, svrdlo, kalem i ulazni valjci ne mogu biti potpuno zaštićeni zbog svoje funkcije. Držite se dalje od ovih pokretnih elemenata tokom rada. Uvek oslobodite glavno kvačilo, isključite motor i sklonite ključ pre servisiranja ili čišćenja mašine.



ES118704—UN—21MAR95

FX,CUT -A6-21DEC90-1/1

Pročitajte uputstvo za upotrebu

Pre nego što pokušate da koristite Parallel Tracking ili AutoTrac, detaljno pročitajte Priručnik za vođenje da biste razumeli komponente i postupke neophodne za bezbedan i ispravan rad.

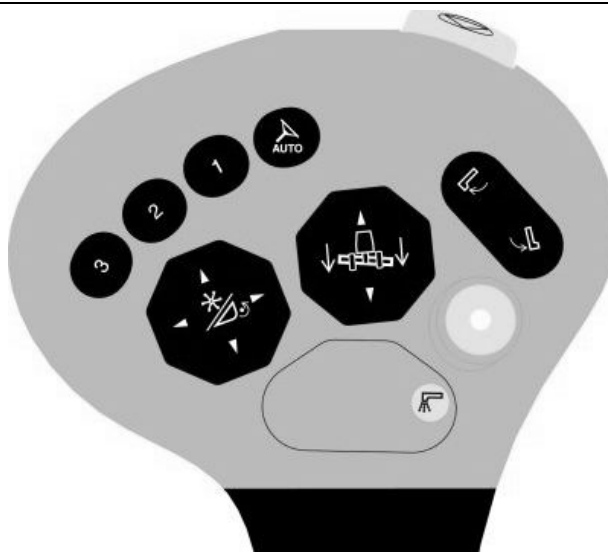
Priručnik za vođenje se koristi za aplikacije i Parallel Tracking i AutoTrac sistema za vođenje.

OUO6050,0000F2C -A6-03APR08-1/1

Dugme "Nastavak rada"

Podešavanje dugmeta Nastavak rada“

Kada je kombajn koji je opremljen funkcijom AutoTrac povezan sa glavom za kukuruz koja je opremljena funkcijom RowSense, dugmad za aktivaciju 2 i 3 na višenamenskoj regulacionoj ručici se automatski aktiviraju za korišćenje kao dugmad za nastavak funkcije spuštenog hedera i funkcije AutoTrac za ovaj sistem. Na modelu iz 2012. godine i novijim kombajnim, dugme Auto“ može da se koristi za aktiviranje funkcije AutoTrac, a funkcija senzora reda se aktivira kada usev dođe u kontakt sa senzorima. (Pogledajte Podešavanje ulaska u red“ u odeljku Aktiviranje sistema“ da biste videli više informacija.)



Dugme za nastavak rada na kombajnu

BA31779,00001F5 -A6-08NOV11-1/1

PC13860—UN—13JUL11

AutoTrac RowSense

Pregled

Funkcija AutoTrac RowSense se sastoji od sledećih komponenti

- Integrirani AutoTrac instaliran i aktiviran na kombajn, sa nadograđenim softverom AutoTrac RowSense programiranim u jedinici sistema upravljanja (SSU), AutoTrac sa aktivacijom za SF1 ili SF2.
 - Za kombajne serije 50 i 60, mora da se instalira ažuriranje za softver za kontroler mosta/mrežni prolaz.
 - Kombajni modela za godinu 2008 S-, W-, T-serije i modela iz godine 2009 C-serije moraju da imaju instaliranu LYNX magistralu da bi bili kompatibilni sa funkcijom AutoTrac RowSense.
- Integrirani AutoTrac instaliran i aktiviran na kombajn, sa nadograđenim softverom AutoTrac RowSense programiranim u jedinici sistema upravljanja (SSU), AutoTrac sa aktivacijom za SF1 ili SF2.
- Kombajni modela iz 2012. godine i noviji zahtevaju GS3 2630 displej ili GreenStar™ 3 CommandCenter.
- Kombajni modela iz 2011. godine i stariji zahtevaju GS2 2600 displej, GS3 2630 displej.
- Aktivacija funkcije AutoTrac RowSense GS3 za GS3 displej ili GS3 CommanCenter.

- Aktivacija funkcije AutoTrac senzora reda SF1 ili SF2 za GreenStar 2 displej.
- StarFire prijemnik sa aktivacijom za SF1, SF2 ili RTK.
- Jedan par senzora reda montirani na odobrenu glavu za kukuruz.

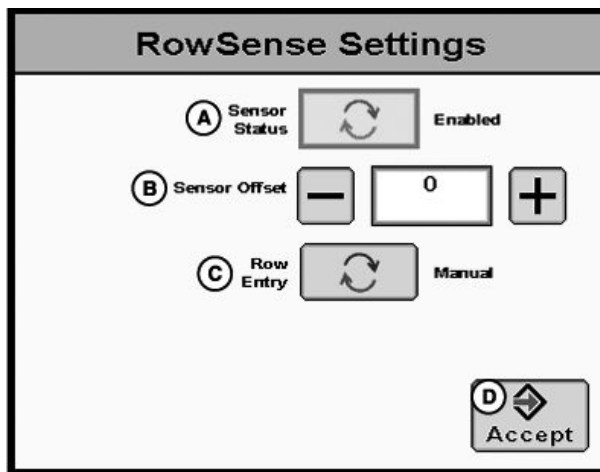
AutoTrac RowSense rade sa svim postojećim obrascima i sa najvišim standardima u toku žetve. AutoTrac radi u sledećim režimima: Prilagodljive krive, AB krive, kružne putanje i ravne putanje. AutoTrac RowSense je proširenje integrisane funkcije AutoTrac na displeju GS2, GS3 i GS3 CommanCenter prilikom žetve kukuruza. Senzori reda montirani na jedan od redova detektuju stabljiku kukuruza da bi znail gde se nalazi red. Signali koje šalju senzori reda su integrisani sa postojećim AutoTrac signalima da bi olakšali održavanje kombajna u redovima. Kada signal ne dolazi iz senzora reda (na primer, vožnja kroz vodu, primenjuje se obično GPS navođenje. Mnoge druge karakteristike AutoTrac ostaju nepromenjene. Senzori reda su jednostavno još jedan unos pozicije za upravljanje kombajnom. Svi režimi za staze su postavljeni na isti način kao što su sa funkcijom AutoTrac koja radi na osnovu GPS-a.

BA31779,00001F6 -A6-08NOV11-1/1

Podešavanje AutoTrac RowSense

NAPOMENA: Pre korišćenja ovog proizvoda, pored podešavanja AutoTrac sistema moraju da se izvrše sledeći koraci:

1. Na displeju GS3, idite na MENI >> dugme GREENSTAR 3 >> softverski taster VOĐENJE >> karticu PODEŠAVANJE VOĐENJA >> dugme za promenu za PODEŠAVANJE ZA ROWSENSE.
Na GS3 CommandCenter, idite na MENI >> dugme GREENSTAR 3 >> softverski taster PODEŠAVANJA >> dugme PODEŠAVANJE ZA ROWSENSE
2. Koristite dugme za uključivanje/isključivanje da biste aktivirali senzore za vođenje redova.
3. Uverite se da je vrednost pomaka senzora tačna (0 je podrazumevana vrednost).
4. Koristite dugme za uključivanje/isključivanje da biste izabrali režim ulaza u red.
5. Izaberite "Prihvati" da biste izašli iz podešavanja za RowSense.



Podešavanje kalibracije

A—Status senzora

B—Pomak senzora (-50 - 50)

C—Metoda ulaska u red

D—Prihvati

BA31779,000020C -A6-17OCT11-1/2

Ikone za AutoTrac RowSense su dostupne na sledećim mestima:

- GS3 2630 – Stranica za vođenje u okviru kartice PRIKAZ.
- GreenStar™ 3 CommandCenter – stranica pokretanja

PC10040 —UN—04FEB08



BA31779,000020C -A6-17OCT11-2/2

Podešavanja pomaka vođenja redova

Pomak se može dodati navođenju prema redu radi izmene poravnanja stabljika koje nailaze na glavu za kukuruz.

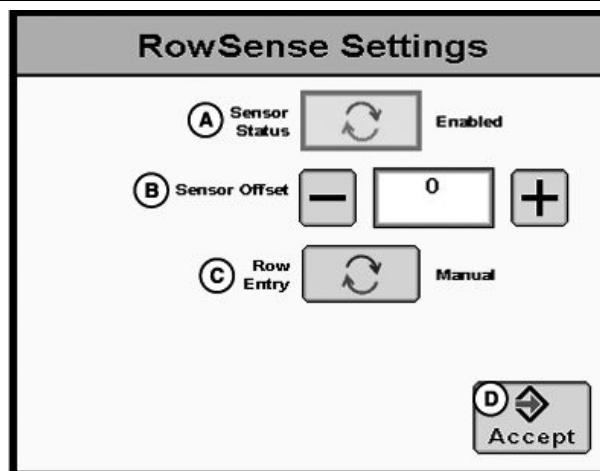
Primeri kada je potrebno menjanje poravnanja:

- Zasađeni procenjeni red je u sredini glave za kukuruz i redovi se guraju preko glave. Pomak može da se primeni na podelu razlike, tako da se svi redovi naginju, ali ne pod tolikim nagibom kao bez pomaka.
- Prikazani razdeljivači useva sa senzorima reda nisu poravnati sa redom. Sve dok se ne izvrše popravke da biste poravnali senzore, može se primeniti pomak kako bi se nadoknadilo pogrešno poravnanje.

Unošenje vrednosti pomaka manje od 0 može da prouzrokuje da kombajn vuče blago ulevo, a vrednosti veće od 0 mogu da prouzrokuju da kombajn vuče blago udesno. Podrazumevana vrednost je 0, sa opsegom od -50 - 50.

1. Na displeju GS3, idite na MENI >> dugme GREENSTAR 3 >> softverski taster NAVOĐENJE >> karticu PODEŠAVANJE NAVOĐENJA >> dugme za promenu za PODEŠAVANJE ZA ROWSENSE.

Na GS3 CommandCenter, idite na MENI >> dugme GREENSTAR 3 >> softverski taster PODEŠAVANJA >> dugme PODEŠAVANJE ZA ROWSENSE



- A—Status senzora
B—Pomak senzora (-50 - 50)
C—Metoda ulaska u red
D—Prihvati

2. Unesite pomak za vođenje reda (-50 – 50). Osnovna fabrička vrednost je 0.
3. Izaberite Prihvati“ da biste izašli iz podešavanja za RowSense.

BA31779,000020D -A6-08NOV11-1/1

PC13820 —UN—14JUN11

Podešavanje ulaska u red

1. Na displeju GS3, idite na MENI >> dugme GREENSTAR 3 >> softverski taster NAVOĐENJE >> karticu PODEŠAVANJE NAVOĐENJA >> dugme za promenu za PODEŠAVANJE ZA ROWSENSE.

Na displeju GS3 CommandCenter, idite na MENI >> dugme GREENSTAR 3 >> softverski taster PODEŠAVANJA >> dugme za PODEŠAVANJE ZA ROWSENSE

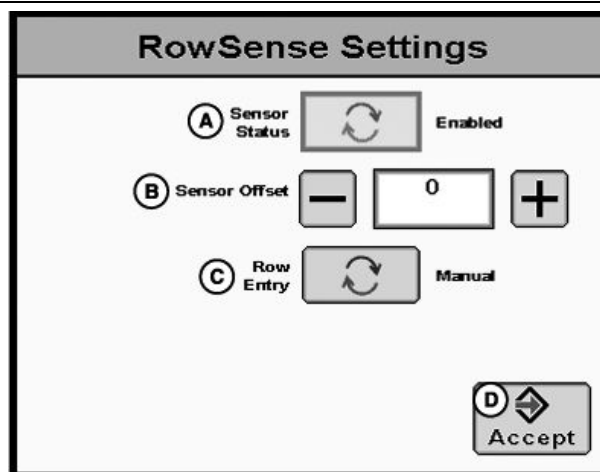
2. Koristite dugme za uključivanje/isključivanje da biste izabrali režim ulaza u red.
3. Izaberite Prihvati“ da biste izašli iz podešavanja za RowSense.

Ručno:

1. Vozite kombajn u red.
2. Pritisnite jednom dugme za nastavak rada da spustite heder.
3. Pritisnite dugme za nastavak rada još jednom da aktivirate navođenje i senzore redova.

GPS:

1. Vozite kombajn u red.
2. Pritisnite jednom dugme za nastavak rada da spustite heder i aktivirate navođenje.



- A—Status senzora
B—Pomak senzora (-50 - 50)
C—Ulaz u red
D—Prihvati

3. Pritisnite dugme za nastavak rada još jednom da aktivirate senzore redova.

NAPOMENA: AutoTrac se aktivira kada se pritisne dugme AUTOMATSKI“. Senzori redova se aktiviraju kada usev dođe u kontakt sa senzorima.

BA31779,000020E -A6-08NOV11-1/1

PC13820 —UN—14JUN11

Postupak kalibracije senzora reda

Ovaj postupak se izvršava kada se sistem instalira ili nakon što se popravi. Senzori reda moraju biti instalirani i namešteni protiv zaustavljanja.

1. Priprema za kalibraciju

Uverite se da su senzori redova instalirani sa oprugama koje ih drže u položaju u mirovanju. Podignite heder da osigurate da senzori reda ne dodiruju tlo. Kombajn ne sme da se kreće.

2. Idite na MENI >> dugme GREENSTAR 3 >> softverski taster DIJAGNOSTIKA >> izaberite RowSense u padajućem meniju.

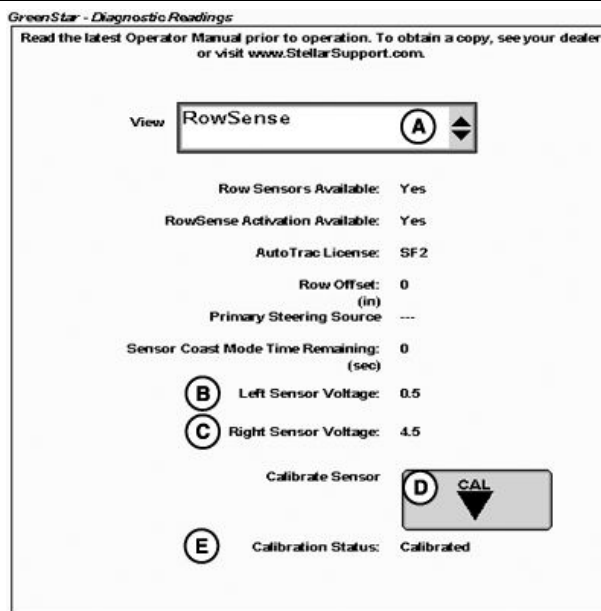
3. Kalibrišite napone senzora u mirovanju.

Pritisnite dugme CAL da biste sačuvali napon senzora u mirovanju u SSU memoriju.

NAPOMENA: Senzori moraju da se aktiviraju da bi se videlo dugme za kalibraciju.

NAPOMENA: GS3 2630 i GreenStar™ 3 CommandCenter sada prikazuju napone za levi i desni senzor. Napon desnog senzora u mirovanju treba da bude veći od 2,5 volti. Napon levog senzora u mirovanju treba da bude manji od 2,5 volti.

4. Završetak kalibracije, zatvorite stranicu Dijagnostička očitavanja za RowSense™.



Podešavanje kalibracije

A—Prikaz padajuće liste
B—Napon levog senzora
C—Napon desnog senzora

D—Dugme CAL
E—Status kalibracije

BA31779,000020F -A6-08NOV11-1/1

PC13818 —UN—17OCT11

Podešavanje AutoTrac RowSense

NAPOMENA: Pre korišćenja ovog proizvoda, pored podešavanja AutoTrac sistema moraju da se izvrše sledeći koraci:

1. Na GS2 prikazu, pronađite Originalni GreenStar prikaz >> PODEŠAVANJE >> AUTOTRAC
2. Izaberite DA za Opcija za ravnanje redova je instalirana i Opcija za ravnanje redova je omogućena.
3. Izvršite kalibraciju senzora za ravnanje redova.
4. Proverite da li je vrednost pomaka za ravnanje redova tačna (100 je podrazumevana vrednost).

- | | |
|--|-------------------------------------|
| A—Osetljivost upravljača (50–200) | E—Pomak za ravnanje redova (50–150) |
| B—AutoTrac kalibracija | F—Nije u upotrebi |
| C—Opcija za ravnanje redova je instalirana | G—Povratak |
| D—Kalibracija senzora za ravnanje redova | |

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
PAGE	SETUP			F
INFO				G
RUN		SETUP	Setup	

Podešavanje kalibracije

KR43067,00000FA -A6-13NOV08-1/1

PC10466—UN—27APR08

Postupak kalibracije senzora reda

Ovaj postupak se izvršava kada se sistem instalira ili nakon što se popravi. Senzori reda moraju biti instalirani i namešteni protiv zaustavljanja.

1. Priprema za kalibraciju

Proverite da li su senzori redova instalirani tako da ih opruge drže u položaju mirovanja. Podignite heder da biste osigurali da senzori redova ne dodiruju tlo. Kombajn ne sme da se kreće.

- | | |
|--|-------------------------------------|
| A—Osetljivost upravljača (50–200) | E—Pomak za ravnanje redova (50–150) |
| B—AutoTrac kalibracija | F—Nije u upotrebi |
| C—Opcija za ravnanje redova je instalirana | G—Povratak |
| D—Kalibracija senzora za ravnanje redova | |

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
PAGE	SETUP			F
INFO				G
RUN		SETUP	Setup	

Podešavanje AutoTrac sistema

Nastavak na sledećoj strani

KR43067,0000123 -A6-17NOV08-1/2

PC10466—UN—27APR08

2. Pritisnite dugme PODEŠAVANJE na originalnom GreenStar monitoru. Pritisnite dugme sa slovom na koje pokazuje AutoTrac.

3. Izvršite kalibraciju napona senzora u mirovanju.

Pritisnite dugme za kalibraciju senzora za ravnanje redova (E) da biste sačuvali napone senzora u mirovanju u SSU memoriji.

NAPOMENA: GSD ekran će sada prikazati napone levog senzora i desnog senzora. Napon desnog senzora u mirovanju treba da bude veći od 2,5 volti. Napon levog senzora u mirovanju treba da bude manji od 2,5 volti.

4. Na kraju kalibracije izađite iz režima kalibracije senzora redova.

A—Nije u upotrebi

B—Nije u upotrebi

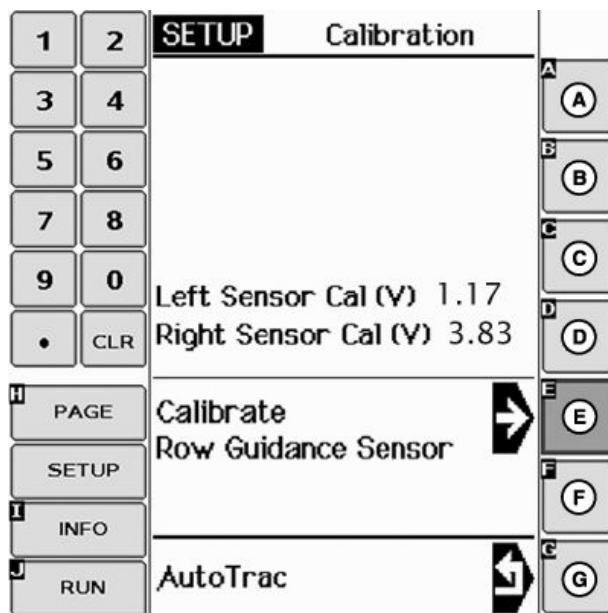
C—Kal. levog senzora (V) 1,17

D—Kal. desnog senzora (V) 3,83

E—Kalibracija senzora za ravnanje redova

F—Nije u upotrebi

G—Povratak



Podešavanje kalibracije

KR43067,0000123 -A6-17NOV08-2/2

Podešavanje pomaka za ravnanje redova

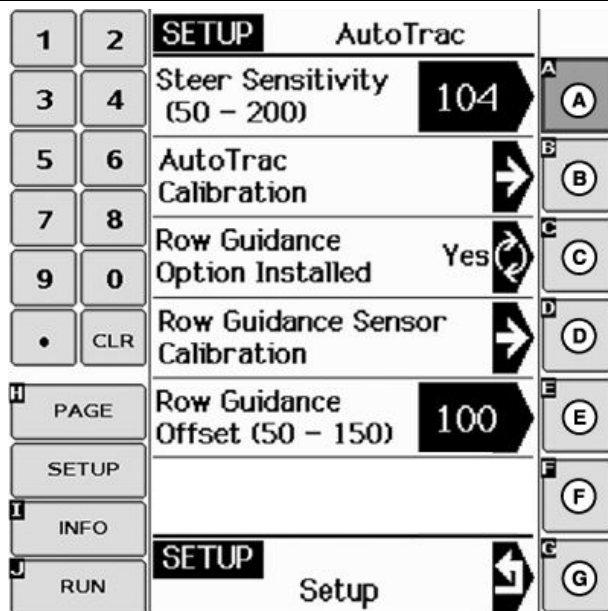
Pomak se može dodati ravnanju redova radi izmene poravnjanja stabljika koje nailaze na heder za kukuruz.

Primeri kada je potrebno menjanje poravnjanja:

- Zasađeni procenjeni red je u sredini glave za kukuruz i redovi se guraju preko glave. Pomak može da se primeni na podelu razlike, tako da se svi redovi naginju, ali ne pod tolikim nagibom kao bez pomaka.
- Prikazani separatori useva sa senzorima reda nisu poravnati sa redom. Do stvaranja uslova za fizičko poravnanje senzora, moguće je primeniti pomak kako bi se kompenzovalo pogrešno poravnanje.

Unošenje vrednosti pomaka manje od 100 može da prouzrokuje da kombajn vuče blago ulevo, a vrednosti veće od 100 mogu da prouzrokuju da kombajn vuče blago udesno. Podrazumevana vrednost je 100, sa opsegom od 50 – 150.

1. Pritisnite dugme PODEŠAVANJE na originalnom GREENSTAR monitoru. Pritisnite dugme sa slovom na koje pokazuje AutoTrac.
2. Unesite pomak ravnanja redova (50–150). Podrazumevana vrednost je 100.
3. Kraj podešavanja.



Podešavanja pomaka vođenja redova

A—Osetljivost upravljača (50–200)

B—AutoTrac kalibracija

C—Opcija za ravnanje redova je instalirana

D—Kalibracija senzora za ravnanje redova

E—Pomak za ravnanje redova (50–150)

F—Nije u upotrebi

G—Povratak

KR43067,00000D6 -A6-12NOV08-1/1

Omogućavanje rada sistema

Displeji i indikatori

Kada se koristi AutoTrac RowSense, videćete sledeće ikone na ekranu. Na GS3 2630 se pojavljuje ikona na mapi ispod kartice PRIKAZ VOĐENJA koja ukazuje na to da su dostupni senzori reda (kada se uključi dugme za STATUS SENZORA). Na GreenStar™ 3 CommandCenter, pojavljuje se ikona na stranici Rad“. Svaka ikona označava šta se dešava na kombajnu u tom trenutku.

Ikona se menja iz bele u obojeni (zeleni) animirani oblik kada senzori redova upravljaju vozilom.

PC10042C —UN—04FEB08



Sistem je instaliran (siva pozadina)

PC10042 —UN—04FEB08



Sistem je aktivan, radi sa obe funkcije, senzorom reda i GPS (zeleni pozadina)

PC10042A —UN—04FEB08



Izgubljen GPS signal, radi samo sa podacima dobijenim od senzora reda (žuta pozadina)

PC10042B —UN—04FEB08



Izgubljen signal senzora reda, radi samo sa podacima dobijenih preko GPS signala (narandžasta pozadina)

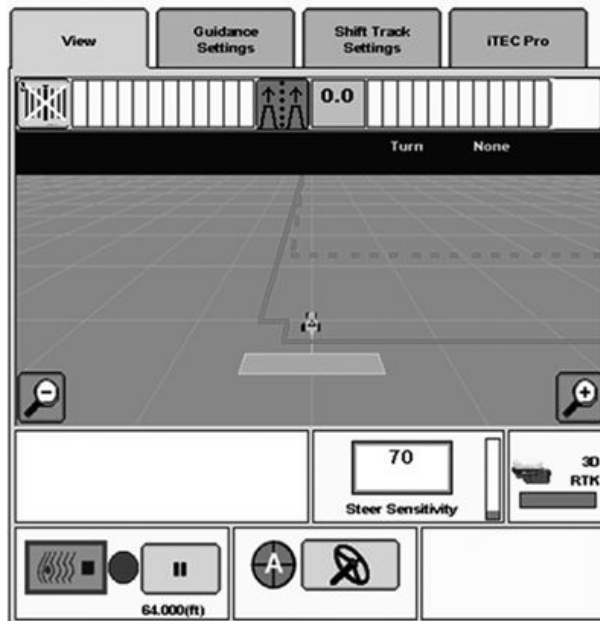
BA31779,0000224 -A6-08JUL11-1/1

Aktiviranje senzora redova

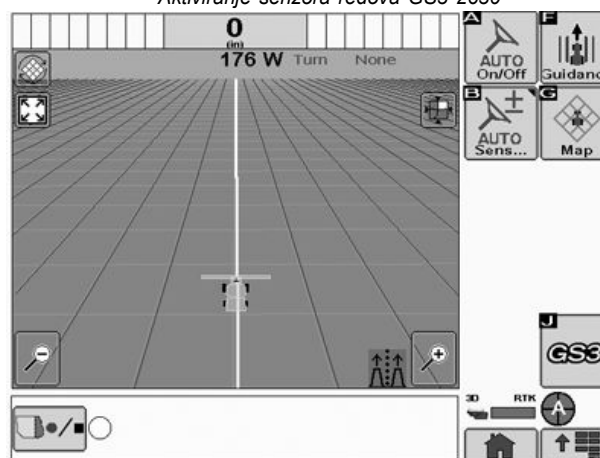
Senzori redova navode kombajn kada god mogu da utvrde položaj reda. Rukovalac će znati da senzori reda navode kombajn tako što će se ikona AutoTrac RowSense promeniti u zelenu boju i prikazati kretanje.

Kada se podesi početna putanja (AB linija ili početni zabeležen prolaz krive putanje), onda može da se pritisne dugme za nastavak rada kada se kombajn nalazi na polovini razmaka putanje i prihvatljivi ugao u odnosu na redove. Senzori reda navode kombajn čim se pojavi aktivnost na sensorima reda.

Pravljenje okreta na kraju parcele: Okreti na kraju parcele se postižu na isti način kao pomoću sistema AutoTrac zasnovanog na GPS-u. Rukovalac se poravnava sa putanjom koju želi da prati. Pritisak na dugme za nastavak rada će prouzrokovati da AutoTrac vozi do putanje vođenja. Senzori redova otkrivaju položaj reda i prate ga. Funkcija produženja linije režima prilagodljivih krivih, kružne putanje i AB krivih može da se koristi da se produži projekcija susedne putanje na krajevima parcele.



Aktiviranje senzora redova GS3 2630



Aktiviranje senzora redova GS3 CommandCenter

BA31779,0000470 -A6-22MAY12-1/1

PC15049 —UN—22MAY12

PC13877 —UN—18JUL11

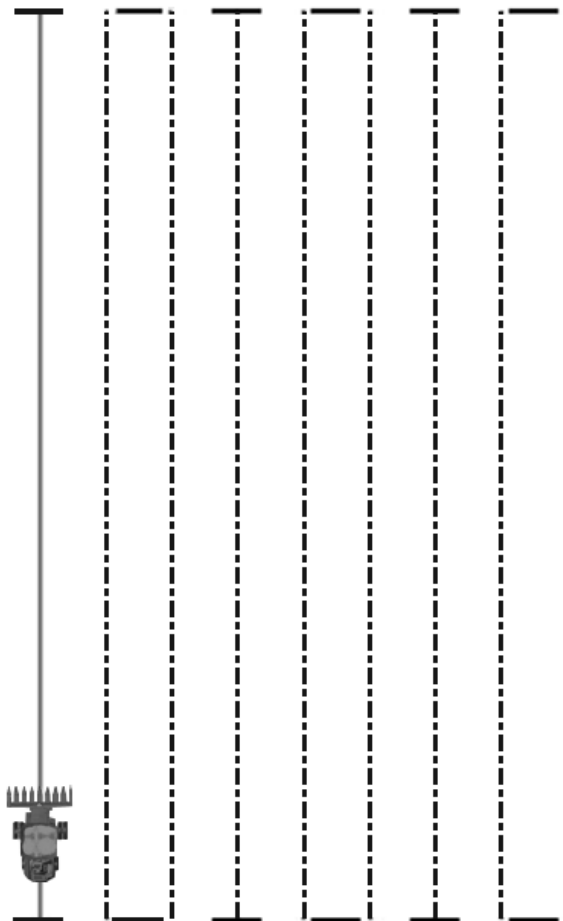
Prikaz 2600 i 2630 – Prava putanja

Prava putanja

Prava putanja treba da se koristi kada su redovi pravi i ne odstupaju više od približno 1 m (3–1/4 ft). Prava putanja projektuje sve linije u odnosu na prvu putanju.

Ako je polje relativno pravo i pravac se ne menja, preporučuje se upotreba prave putanje jer će to omogućiti ulaz u redove na susednim putanjama. Performanse ulaska u redove će se poboljšati kada je polje posađeno pomoću AutoTrac sistema. Performanse će se takođe poboljšati tokom perioda napuštanja reda u kanalima za vodu.

U režimu prave putanje, GPS linija će se automatski ponovo centrirati. Ovo osigurava da je GPS putanja pravilno poravnata sa redovima kukuruza. **Ova funkcija nije dostupna u režimu prilagodljivih krivih.**



Prava putanja

Nastavak na sledećoj strani

BA31779,0000201 -A6-08NOV11-1/4

PC10390 —UN—07JAN08

MENI >> dugme GREENSTAR >> softverski taster
GUIDANCE >> kartica PODEŠAVANJA VOĐENJA

Izaberite PRAVA PUTANJA iz padajućeg menija REŽIM
PRAĆENJA. Izaberite karticu PRIKAZ.

NAPOMENA: *Pauzirajte snimanje kada ne
obavljate žetvu.*

Pre startovanja

1. Proverite da li SF1, SF2 ili RTK signal postoji pregledom ikone prijemnika na stranici Prikaz.
2. Proverite da li je razmak između putanja tačan. Ako razmak između putanja nije ispravan, promenite razmak između putanja na kartici VOĐENJE.

Izaberite PODESI PUTANJU 0.

PC8663 —UN—29APR15



Dugme MENI

PC12685 —UN—29APR15



Dugme GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



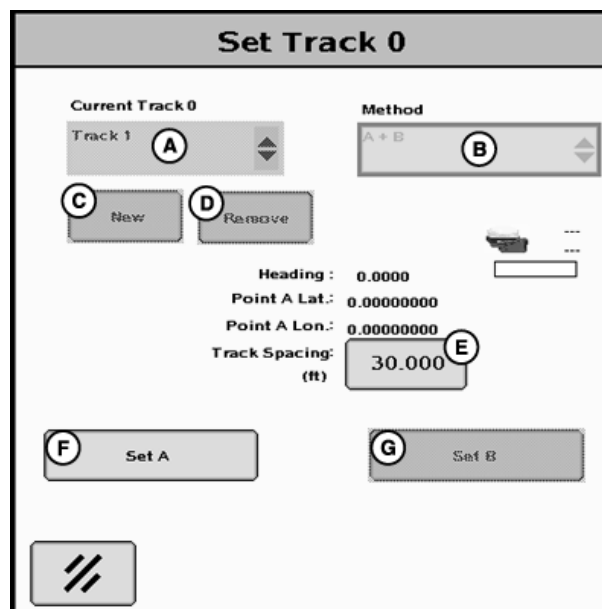
Softverski taster VOĐENJE

BA31779,0000201 -A6-08NOV11-2/4

1. Izaberite ime putanje iz padajućeg menija TRENUTNA PUTANJA 0. Ako ime ne postoji, kreirajte novo ime biranjem dugmeta NOVO.
2. Izaberite metodu za putanju (A + B) iz padajućeg menija METODA.
3. Vozite do početka putanje i izaberite dugme PODESI A.
4. Vozite do kraja putanje i izaberite dugme PODESI B.
Kreirace se linija koja se projektuje preko polja.
5. Pritisnite dugme za nastavak rada da biste aktivirali AutoTrac RowSense.

A—Padajući meni za trenutnu
putanju 0
B—Padajući meni za metodu
C—Dugme "Novo"
D—Dugme "Ukloni"

E—Dugme "Razmak putanja"
F—Dugme "Podesi A"
G—Dugme "Podesi B"



Podesi putanju 0

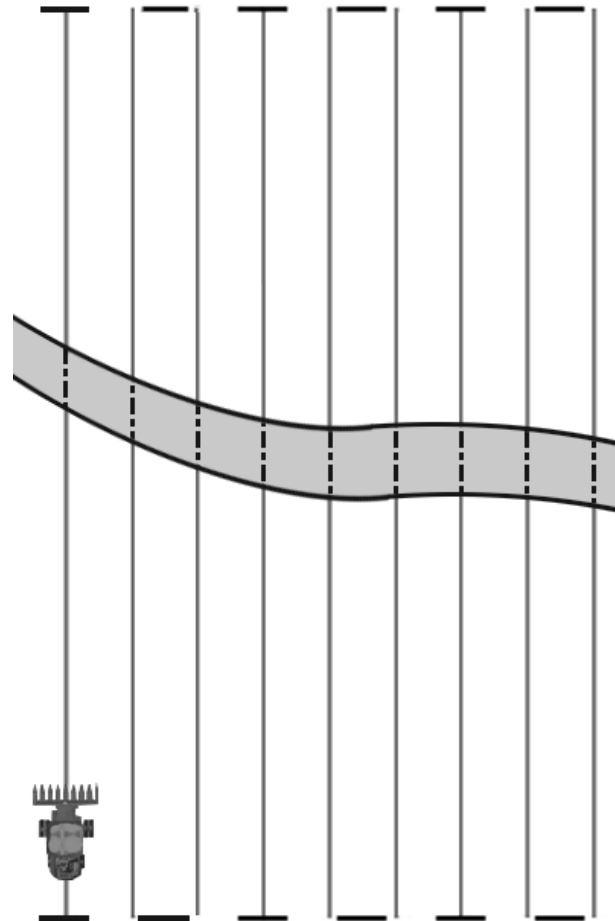
Nastavak na sledećoj strani

BA31779,0000201 -A6-08NOV11-3/4

PC10708 —UN—24OCT07

Napuštanje reda – U kanalu za vodu neće postojati red kukuruza. Budući da prava putanja i AB krive ponovo centriraju putanju, postoji veća šansa da će pronaći tačan red na drugoj strani kanala za vodu.

NAPOMENA: Ako su i GPS signal podataka i signal podataka senzora reda izgubljeni, sistem se neće aktivirati dok se GPS signal ne obnovi.



Kanal za vodu

PC10391 —UN—08JAN08

BA31779,0000201 -A6-08NOV11-4/4

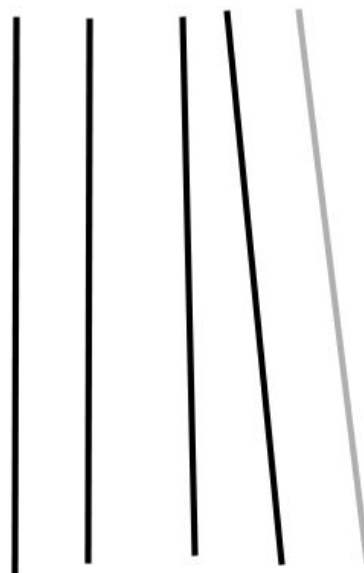
Prikaz 2600 i 2630 – Prilagodljive krive

Prilagodljive krive



Putanja se menja prilikom prolaska kroz polje

PC10399 —UN—04FEB08



Pravac se menja kroz polje

PC10400 —UN—04FEB08

Prilagodljive krive mogu da se koriste na svim poljima, ali se najviše preporučuju kada se putanja menja duž polja, značajno menja usmerenje, ili je kriva u obliku slova U. Opcija Prilagodljive krive sadrži dodatnu funkciju koja omogućava da se RowFinder odabire dugmetom. Senzori redova mogu da se koriste za upravljanje kombajnom uvek kada je aktivan u redu. Snimanje krive putanje mora da bude UKLJUČENO. Ovime se uspostavlja prvi prolaz i omogućava pojava produženja prave linije.

Prilagodljive krive se projektuju samo na susedni prolaz, ali imaju prednost rukovanja različitim oblicima krive i potencijalne greške pogađanja reda se ne akumuliraju za celo polje.

Ako se u polju nalazi više kombajna, opcija Prilagodljive krive ne dozvoljava preskakanje prolaza. Opcija Prilagodljive krive u ovom scenariju može da radi samo ako je razmak između putanja drugih kombajna dodat posmatranom kombajnu. Na primer, ako heder za 12 redova prati heder za 8 redova u redovima od 30 in. tokom zajedničke žetve u istom polju, svakom će trebati razmak između putanja od 20 redova (50 ft).

Upotreba prilagodljivih krivih se preporučuje kada se staza često menja pri kretanju kroz polje. Režim prilagodljivih krivih projektuje još samo sledeću stazu.



Krive su u obliku slova U

PC11000 —UN—04FEB08

KR43067,00000AE -A6-10NOV08-1/1

Podešavanje prilagodljivih krivih

MENI >> dugme GREENSTAR >> softverski taster GUIDANCE >> kartica PODEŠAVANJA VOĐENJA

Izaberite PRILAGODLJIVE KRIVE u padajućem meniju REŽIM PRAĆENJA. Izaberite karticu PRIKAZ.

Pre startovanja

1. Proverite da li SF1, SF2 ili RTK signal postoji pregledom ikone prijemnika na stranici Prikaz.
2. Proverite da li je razmak između putanja tačan. Ako razmak između putanja nije ispravan, promenite razmak između putanja na kartici VOĐENJE.
1. Izaberite dugme za snimanje da biste započeli snimanje staze.
2. Vozite stazom kroz polje. Nakon vožnje kroz prvu stazu, kreiraće se projekcija samo sledeće staze.
3. Pritisnite dugme za nastavak rada da biste aktivirali AutoTrac RowSense.

Kada je aktivan AutoTrac režim, snimanje se isključuje kada kada se upravljač okreće. Kada je aktivan režim dokumentacije, snimanje se isključuje kada se heder podigne.

AutoTrac režim – Ako rukovalac želi poboljšan ulazak u red samo za susedni prolaz, povežite Prilagodljivo snimanje sa AutoTrac. Ovo se preporučuje samo ako je polje relativno pravo bez ekstremnih krivih i AutoTrac se retko deaktivira (zbog ručnog upravljanja ili gubitka GPS signala).

Režim dokumentacije – Povežite prilagodljive krive sa dokumentacijom. Ovo omogućava rukovaocu da uhvati upravljač tokom rada i da nastavi da snima stazu na kojoj se mašina nalazi. Produžeci linije su dostupni pri sledećem prolazu, ali neće biti veoma korisni u ulasku u red jer postoji kašnjenje u preuzimanje hedera na krajnjim

PC8663 —UN—29APR15



Dugme MENI

PC12685 —UN—29APR15



Dugme GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Softverski taster VOĐENJE

redovima. Performanse će biti marginalne tokom perioda napuštanja reda.

Ručno snimanje – Rukovalac može da poveže Prilagodljivo snimanje sa Ručnim snimanjem. Ovaj režim neće dozvoliti produžetke linije osim ako rukovalac nije neprestano pritiskao dugme za zaustavljanje u krajnjem redu. Ako rukovalac zaboravi da isključi snimanje, to možete da dovede do problema kao što je netačna projekcija krive. Primer: Ako rukovalac izađe iz reda radi istovara i ne pritisne pauziranje, staza će biti snimljena. Kada rukovalac vozi susednom stazom, kombajn će biti neznatno pomeren iz reda jer postoji odstupanje projektovane linije.

Nastavak na sledećoj strani

BA31779,0000472 -A6-24MAY12-1/2

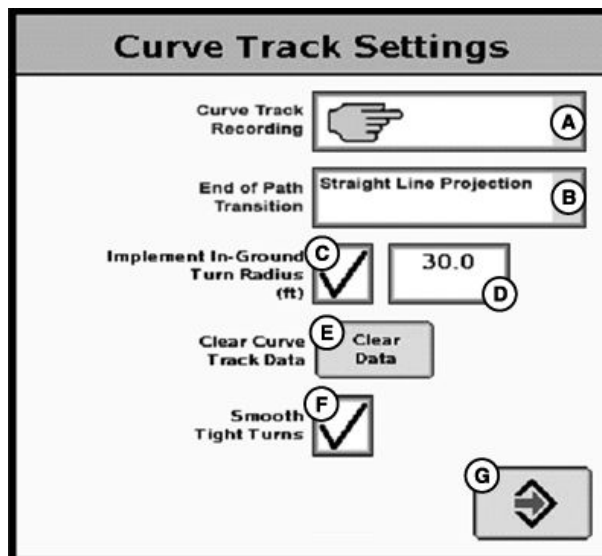
Pritisnite: MENI >> dugme GREENSTAR >> softverski taster VOĐENJE >> karticu PODEŠAVANJA VOĐENJA >> dugme PODEŠAVANJA KRIVE PUTANJE >> padajući meni SNIMANJE KRIVE PUTANJE (A).

Navedeni režimi prilagodljive krive mogu da se menjaju na ekranu prikazanom gore uz korišćenje padajućeg menija za odabir željenog režima.

- AutoTrac
- Dokumentacija
- Ručno

A—Snimanje krive putanje
B—Kraj promene staze
C—Polje za potvrdu "Poluprečnik zaokretanja priključne opreme u zemlji"
D—Polje za unos "Poluprečnik zaokretanja priključne opreme u zemlji"

E—Dugme "Izbriši podatke"
F—Polje za potvrdu "Ublažavanje oštih zaokreta"
G—Dugme "Prihvati"



BA31779,0000472 -A6-24MAY12-2/2

PC15156 —UN—24MAY12

RowFinder

Funkcija pronalaženja reda može da se koristi kada se radi u režimu prilagodljivih krivih i pronalazi red koji je udaljen dva ili tri prolaza. Kada se približavate kraju parcele u režimu Prilagodljiva kriva, izaberite dugme RowFinder da biste omogućili RowFinder. To će zabeležiti položaj i pravac vozila.

NAPOMENA: Snimljeni položaj i pravac će biti odbačeni ako se AutoTrac ne deaktivira u roku od 3 minuta od prvog omogućavanja dugmeta RowFinder

Na kraju reda, proverite da li je snimanje isključeno. Na displeju će se prikazati paralelni redovi.

Nastavite na kraju parcele prema željenom redu. Unesite red i izaberite dugme RowFinder da biste onemogućili RowFinder. To će vratiti sistem u režim prilagodljivih krivih.

Proverite da li je snimanje uključeno pre pokretanja žetve. **Pritisnite dugme za nastavak rada.** AutoTrac će zatim navoditi kombajn niz red i biće zabeležena nova prva putanja.

A—Prikaz
B—Podešavanja vođenja
C—Podešavanja promene putanje
D—iTec Pro
E—Dugme RowFinder

F—Ikona statusa RowSense
G—Dugme "Snimanje"
H—Dugme "Pauziraj"
I—Dugme "Upravljanje UKLJ/ISKLJ"

PC15050 —UN—22MAY12

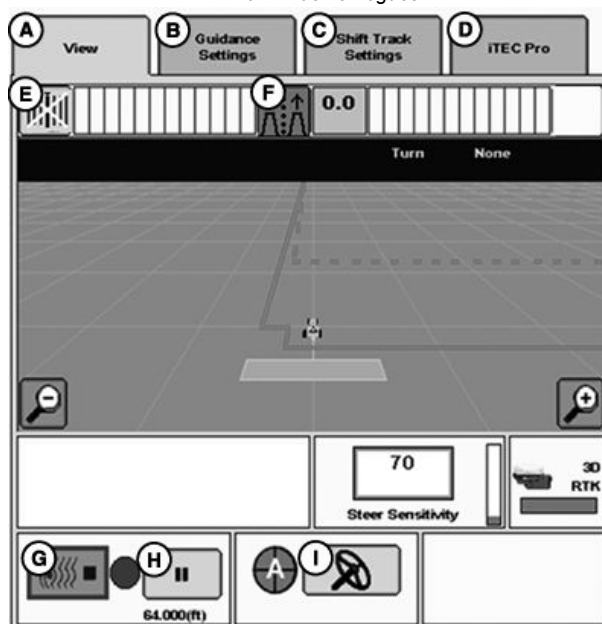


RowFinder onemogućen

PC15051 —UN—22MAY12



RowFinder omogućen



BA31779,0000471 -A6-24MAY12-1/1

PC15157 —UN—24MAY12

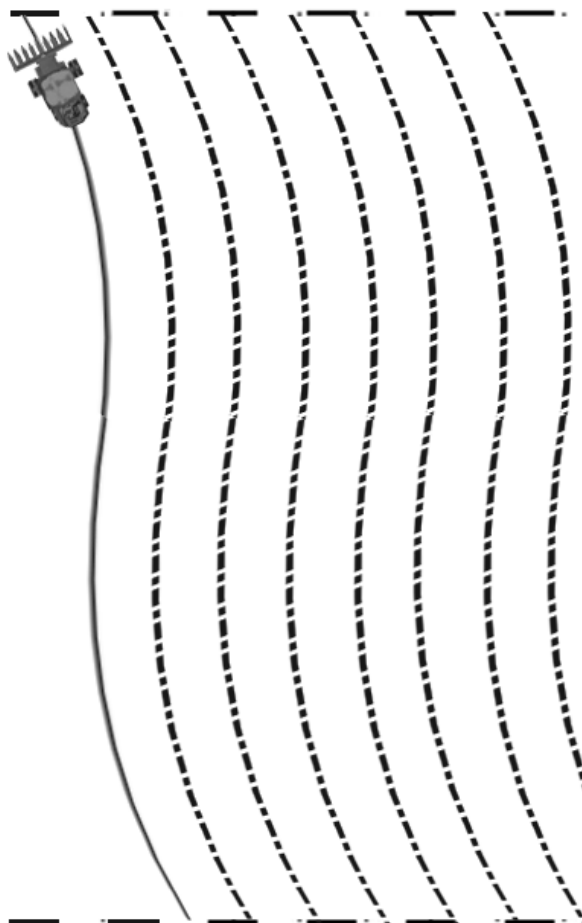
Prikaz 2600 i 2630 – AB krive

AB krive

Upotreba AB krivih se preporučuje kada postoji stalna kriva kroz polje. Ovo omogućava unos reda na susednim putanjama. Performanse će se poboljšati ako je polje posađeno pomoću AutoTrac sistema. AB krive će takođe poboljšati performanse kroz periode napuštanja reda.

Režim AB krivih ima prednost projektovanja zakrivljenih putanja poput paralelnih linija duž polja, ali je oblik krive isti pri svakom prolazu.

U režimu AB krivih, GPS kriva će se automatski ponovo centrirati. Ovo osigurava da je GPS putanja pravilno poravnata sa redovima kukuruza. **Ova funkcija nije dostupna u režimu prilagodljivih krivih.**



AB krive projektuju sve linije iz prvog prolaza

Nastavak na sledećoj strani

BA31779,0000203 -A6-08NOV11-1/3

PC10393 —UN—08JAN08

MENI >> dugme GREENSTAR >> softverski taster
GUIDANCE >> kartica PODEŠAVANJA VOĐENJA

*NAPOMENA: Pauzirajte snimanje kada ne
obavljate žetvu.*

1. Izaberite AB KRIVE u padajućem meniju REŽIM PRAČENJA. Izaberite karticu PRIKAZ.
2. Proverite da li SF1, SF2 ili RTK signal postoji pregledom ikone prijemnika na stranici PRIKAZ.
3. Izaberite dugme AB KRIVE.
4. Proverite da li je razmak između putanja tačan. Ako razmak između putanja nije ispravan, promenite razmak između putanja na kartici VOĐENJE.

PC8663 —UN—29APR15



Dugme MENI

PC12685 —UN—29APR15



Dugme GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



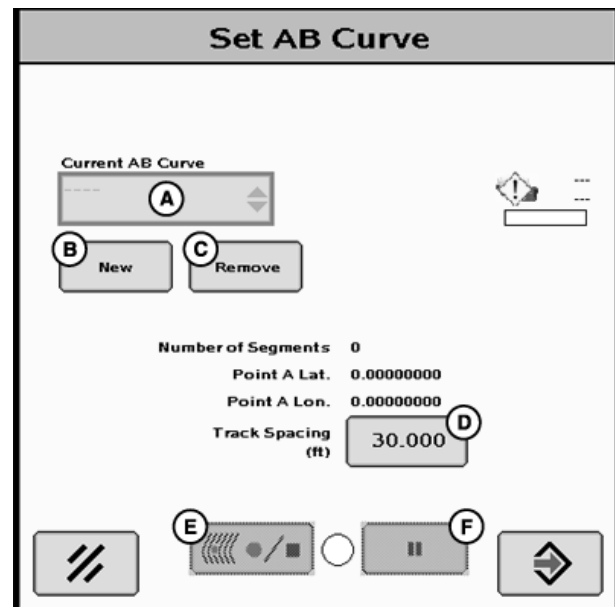
Softverski taster VOĐENJE

BA31779,0000203 -A6-08NOV11-2/3

5. Izaberite ime AB krive iz padajućeg menija TRENUTNA AB KRIVA. Ako ime ne postoji, kreirajte novo ime biranjem dugmeta NOVO.
6. Izaberite dugme za snimanje na početku prvog prolaza.
7. Izaberite dugme za prihvatanje na kraju prvog prolaza. Krive će biti projektovane u celom polju.
8. Pritisnite dugme za nastavak rada da biste aktivirali AutoTrac RowSense.

A—Padajući meni "Trenutna
AB kriva"
B—Dugme "Novo"
C—Dugme "Ukloni"

D—Dugme "Razmak putanja"
E—Dugme za snimanje/prekid
snimanja
F—Dugme "Pauziraj"



BA31779,0000203 -A6-08NOV11-3/3

PC10709 —UN—25OCT07

Prikaz 2600 i 2630 – Kružna putanja

Podešavanje kružne putanje

Upotreba kružne putanje se preporučuje kada je usev posađen u centralno kružno zasađenom polju.

Ukoliko su redovi koje treba požnjati u krugovima, treba da se koristi režim Kružne putanje. Ovo dozvoljava primenu unosa sa GPS krive na senzore redova.

MENI >> dugme GREENSTAR >> softverski taster GUIDANCE >> kartica PODEŠAVANJA VOĐENJA

1. Izaberite KRUŽNA PUTANJA iz padajućeg menija REŽIM PRAĆENJA. Izaberite karticu PRIKAZ.
2. Proverite da li SF1, SF2 ili RTK signal postoji pregledom ikone prijemnika na stranici PRIKAZ.
3. Izaberite dugme PODESI KRUG.
4. Proverite da li je razmak između putanja tačan. Ako razmak između putanja nije ispravan, promenite razmak između putanja na kartici VOĐENJE.



PC8663 —UN—29APR15



Dugme MENI

PC12685 —UN—29APR15



Dugme GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Softverski taster VOĐENJE

Nastavak na sledećoj strani

BA31779,0000204 -A6-08NOV11-1/2

PC10853 —UN—31JAN08

5. Izaberite ime kruga iz padajućeg menija TRENUTNI KRUG. Ako ime ne postoji, kreirajte novo ime biranjem dugmeta NOVO.
6. Izaberite metodu vožnje iz padajućeg menija METODA.
7. Izaberite dugme za snimanje tokom vožnje prvog prolaza.
8. Izaberite dugme za prihvatanje nakon vožnje prvog kruga. Krug će biti projektovan u polju.
9. Pritisnite dugme za nastavak rada da biste aktivirali AutoTrac RowSense.

A—Padajući meni za trenutni krug
B—Padajući meni za metodu
C—Dugme "Novo"

D—Dugme "Ukloni"
E—Dugme "Razmak putanja"

PC10710 —UN—25OCT07

BA31779,0000204 -A6-08NOV11-2/2

GS3 CommandCenter – Prava putanja

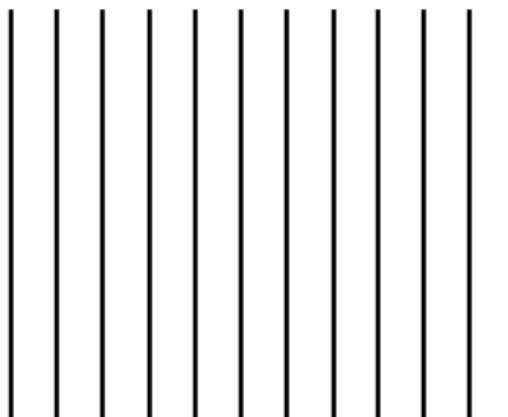
Princip rada

Režim prave putanje pomaže rukovaocu da vozi po pravim, paralelnim stazama. Prvo treba podesiti putanju 0 (referentnu putanju) pomoću jedne od opcija. Kada je putanja 0 definisana, generišu se svi prolazi za polje. Generisani prolazi mogu da se koriste za ručno navođenje ili AutoTrac. Svaki prolaz se generiše na osnovu prvobitno napravljenog prolaza da bi se sprečile greške prilikom upravljanja na celom polju.

Ostali prolazi su isti kao prvobitni prolaz.

NAPOMENA: Izrazi Putanja navođenja“ i Linija AB“ imaju isto značenje. Putanja 0 je putanja koju definiše rukovalac i predstavlja referencu na kojoj se zasnivaju svi paralelni prolazi u polju.

Razmak između paralelnih prolaza je razmak putanja unet preko čarobnjaka za podešavanje.



PC9508 —UN—24OCT06

BA31779,0000233 -A6-21JUL11-1/1

Kreiranje nove prave putanje

Postoji više metoda za definisanje putanje 0:

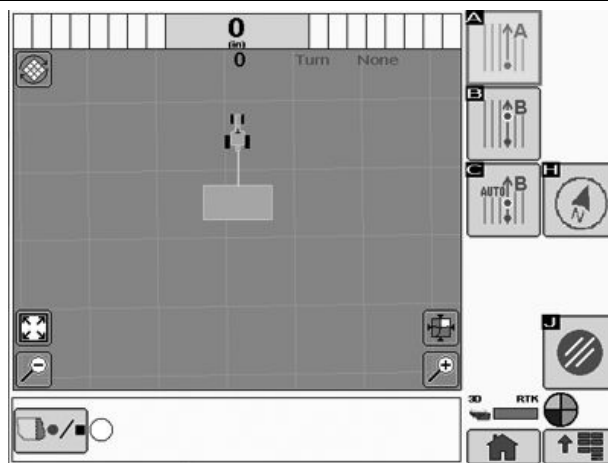
- A + B – definisanje putanje 0 vožnjom vozila po njoj.
- A + Auto B – definisanje putanje 0 vožnjom vozila po njoj.
- A + pravac – definisanje putanje 0 vožnjom vozila do tačke A i unosom prethodno definisane vrednosti pravca.
- Geografska širina/dužina – definisanje putanje 0 unosom prethodno definisanih koordinatnih vrednosti geografske širine i dužine tačaka A i B.

- Geografska širina/dužina + pravac – definisanje putanje 0 unosom prethodno definisanih vrednosti geografske širine i dužine tačke A i unosom prethodno definisane vrednosti pravca.

NAPOMENA: Putanja 0 se može definisati tokom rada (npr. prilikom sadenja), ali neke softverske tastere nije moguće koristiti tokom kreiranja.

BA31779,0000227 -A6-13JUL11-1/1

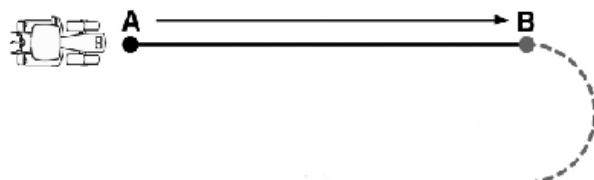
Metode A+B, A+Auto B i A+pravac



PC10857XT —UN—16JUN10

Pravac

PC10857MT —UN—23APR09



BA31779,0000228 -A6-14JUL11-1/4

1. Odaberite režim RAVNA PUTANJA i odaberite ili kreirajte ime putanje na poslednjoj stranici čarobnjaka za podešavanje (PODEŠAVANJE PUTANJE ZA NAVOĐENJE).

PC13868 —UN—14JUL11

NAPOMENA: Stranici možete da pristupite i preko softverskog tastera za brzu promenu navođenja.

GreenStar – Glavna stranica -> Brza promena navođenja

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



GreenStar – Glavna stranica

PC10857JJ —UN—13APR09



Brza promena navođenja

BA31779,0000228 -A6-14JUL11-2/4

3. Odaberite softverski taster za podešavanje tačke A.

PC10857MU —UN—23APR09



Softverski taster za podešavanje tačke A

Nastavak na sledećoj strani

BA31779,0000228 -A6-14JUL11-3/4

4. Definišite tačku B pomoću jedne od tri opcije:

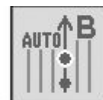
PC10857MV —UN—23APR09

- Za ručno podešavanje tačke B, odvezite se do željene lokacije u polju da biste kreirali tačku B i odaberite taster za podešavanje tačke B. Minimalno rastojanje je 3 m (10 ft). Preporučuje se podešavanje tačke B na samom kraju polja zbog definisanja željenog pravca.



Softverski taster za podešavanje tačke B

PC10857MW —UN—23APR09



Automatsko podešavanje tačke B

PC10857MX —UN—23APR09



Softverski taster za pravac

- Da biste automatski podesili tačku B, izaberite opciju Automatski podesi B" u bilo kom trenutku. Tačka B se automatski podešava kada se vozilo udalji 15 m (45 ft) od tačke A.

Pri ovoj metodi, tačka B se proračunava na osnovu pet poslednjih izmerenih tačaka na rastojanju od 15 m (45 ft), između kojih se "provlači" najbliža linija za određivanje pravca.

- Da biste podesili tačku B unosom pravca kretanja, odaberite softverski taster Podešavanje pravca". Unesite željeni pravac linije koristeći numeričku tastaturu i snimite vrednost biranjem opcije za prihvatanje.

Vrednost 0.000 označava sever, 90.000 istok, 180.000 jug, a 270.000 zapad.

Putanja 0 je definisana i paralelne putanje se kreiraju automatski. GreenStar sistem je podešen za rad. Za poništavanje podešavanja u bilo kom trenutku i povratak na stranicu za podešavanje navođenja, odaberite opciju za poništavanje.

BA31779,0000228 -A6-14JUL11-4/4

GS3 CommandCenter – Prilagodljive krive

Princip rada

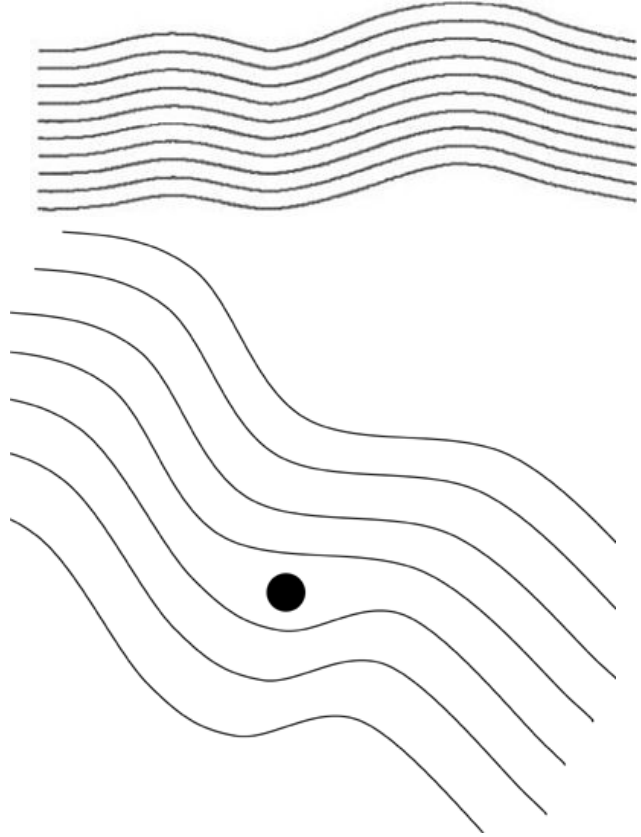
Režim prilagodljivih krivih omogućava rukovaocu snimanje ručno vožene krive putanje. Nakon snimanja prvog krivolinijskog prolaza i zaokretanja mašine, rukovalac može da aktivira paralelno praćenje ili AutoTrac kada se generisana putanja pojavi. Vozilo se vodi po sledećim prolazima na osnovu prethodno snimljenog prolaza. Svaki prolaz se generiše povezano sa prvobitno napravljenim prolazom da bi se sprečile greške prilikom upravljanja na celom polju. Ostali prolazi nisu isti kao prvobitni prolaz. Krivina prolaza se menja kako bi se zadržala greška između prolaza. Po potrebi, rukovalac može da promeni krivu stazu bilo gde u polju skretanjem mašine sa generisane putanje.

NAPOMENA: Preskakanje prolaza nije moguće u režimu prilagodljivih krivih.

Krivina putanje se menja ako su sledeće putanje ispučnije ili udubljenije.

Režim prilagodljivih krivih putanja omogućava rukovaocu vožnju i vođenje po poljima različitih oblika.

PC9028 —UN—16APR06



PC9028 —UN—17APR06

BA31779,0000234 -A6-21JUL11-1/1

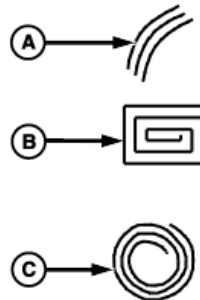
Modeli navođenja

Metoda pretraživanja svih linijskih segmenata omogućava rukovaocu vožnju i vođenje po poljima koja čine različiti oblici:

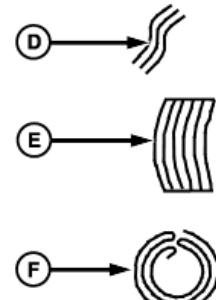
- Jednostavna kriva
- S-kriva
- Pravolinijska spirala
- "Trkačka staza"
- Spirala
- Krug

Operacija pomeranja putanje

Pomeranje putanje se ne preporučuje pri korišćenju krive putanje. Pomeranje putanje ne kompenzuje karakterističan GPS pomak u režimu krive putanje.



A—Jednostavna kriva
B—Pravolinijska spirala
C—Spirala



D—S-kriva
E—Trkačka staza
F—Krug

PC9032 —UN—17APR06

BA31779,0000235 -A6-21JUL11-1/1

Kreiranje nove prilagodljive krive putanje

NAPOMENA: Podešavanje klijenta, farme i polja nije potrebno za korišćenje prilagodljivih krivih putanja, ali samo jedna opšta prilagodljiva kriva putanja može da se snimi.

1. Odaberite režim PRILAGODLJIVA KRIVA PUTANJA na poslednjoj stranici čarobnjaka za podešavanje (PODEŠAVANJE PUTANJE ZA NAVOĐENJE).

NAPOMENA: Stranici možete da pristupite i preko softverskog tastera za brzu promenu navođenja.

2. Odvezite se do željene lokacije u polju gde treba da počne putanja.

PC13868 —UN—14JUL11



GreenStar – Glavna stranica

PC10857JJ —UN—13APR09



Brza promena navođenja

PC10857ND —UN—27APR09



Započni snimanje

Nastavak na sledećoj strani

BA31779,0000229 -A6-14JUL11-1/2

3. Počnite snimanje.

NAPOMENA: Softversko dugme za snimanje prilagodljive krive se ne može koristiti kada je režim ponavljanja uključen. Pri snimanju novih putanja (npr. pri sađenju), režim ponavljanja treba poništiti (isključiti). Prilikom vođenja po postojećim putanjama (npr. pri prskanju ili žetvi), režim ponavljanja treba potvrditi (uključiti). Režim ponavljanja je isključen (osnovno podešavanje).

Za početak ručnog snimanja, odaberite softverski taster za početak snimanja prilagodljive krive. Nakon izbora softverskog tastera, njega zamenjuju sledeći softverski tasteri:

- Pauziranje snimanja
- Prekid snimanja
- Poništi

NAPOMENA: Snimanje treba isključiti samo ako se mašina vozi izvan polja (npr. za punjenje prskalice ili sadilice) ili ako nije poželjno snimiti zaokretanje na kraju polja.

Podešavanja krive – Snimanje se može aktivirati na osnovu AutoTrac sistema ili pokrivenosti ako su te opcije odabrane u delu za podešavanje navođenja.

4. Napravite prvi prolaz. Plava putanja za navođenje se prikazuje na mapi.

NAPOMENA: Pri pravolinijskom kretanju, snimljena staza možda ne može da se prikaže iza ikone mašine na prikazu. Staza se pojavljuje nakon skretanja mašine.

Bela, naglašena navigaciona linija se NE pojavljuje sve do kraja prolaza i zaokretanja mašine. Kada se mašina zaokrene, sistem određuje putanju vođenja. Sistem pronalazi paralelan linijski segment u opsegu od 1/2 do 1-1/2 od razmaka putanja. Pojavljuje se predviđena putanja od koje rukovalac može da se kreće. Vozite vozilo po željenoj putanji.

5. Zaokrenite vozilo na kraju prvog prolaza i bela navigaciona linija za sledeći prolaz će se pojaviti. Može proći nekoliko sekundi pre nego što se navigaciona linija pojavi.
6. Kada se bela navigaciona linija za planirani prolaz pojavi, pritisnite prekidač za nastavak (samo AutoTrac)

PC10857NE —UN—27APR09



Pauziranje snimanja

PC10857NF —UN—27APR09



Prekid snimanja

PC13868 —UN—14JUL11



GreenStar – Glavna stranica

PC10857JF —UN—13APR09



Podešavanja

PC10857NG —UN—27APR09



Podešavanja navođenja

na mašini i mašina će se automatski usmeriti ka tom prolazu. Kod ručnog navođenja, vodite mašinu po belo, naglašenoj navigacionoj liniji.

7. Odaberite taster za prekid snimanja na kraju polja.

VAŽNO: PREKINITE snimanje pre ulaska u novo polje. U protivnom, možete obrisati podatke o prilagodljivim krivama poslednjeg polja pre snimanja podataka o prilagodljivim krivama sledećeg polja.

NAPOMENA: Sačuvani podaci o prilagodljivim krivim putanjama pripisuju se odabranom imenu klijenta, farme i polja. Ostaju u internoj memoriji prikaza sve dok ih ne obriše rukovalac i mogu da se prebacuju sa jednog prikaza na drugi.

BA31779,0000229 -A6-14JUL11-2/2

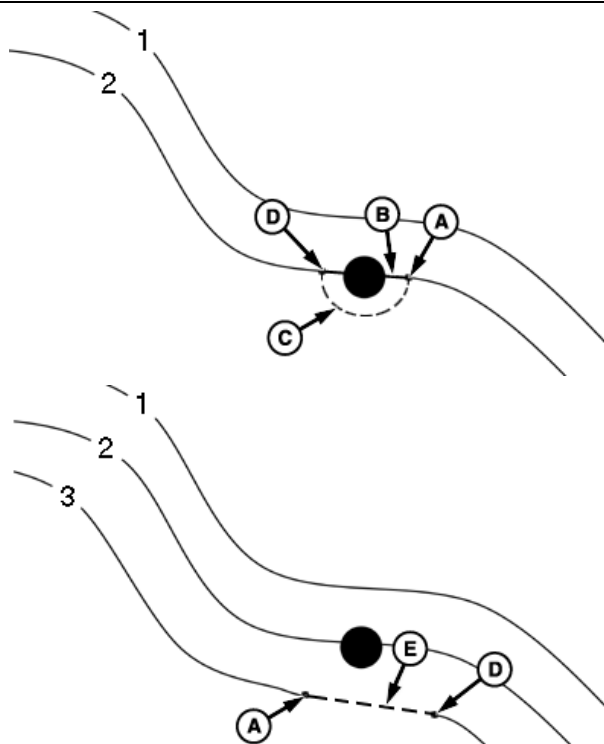
Snimanje prave staze ili zaobilaženje prepreka

1. Započni snimanje
2. Odaberite taster za pauzu snimanja za privremeni prekid snimanja staze vozila.
3. Odaberite taster za snimanje za nastavak snimanja prilagodljive krive.

Rastojanje od tačke PAUZE do tačke NASTAVKA snimanja biće označeno pravom linijom. To je korisno pri dugom, pravolinijskom delu staze ili pri zaobilaženju prepreka.

NAPOMENA: Najduži segment za premošćavanje (linijski segment kreiran od tačke PAUZE do tačke NASTAVKA) iznosi 0,8 km (0,5 mi) (2640 ft). Ako je rastojanje veće, linijski segment ne može da spoji krajeve, zbog čega nastaje prekid staze.

- | | |
|--|---|
| A—Snimanje je PAUZIRANO | D—NASTAVAK snimanja |
| B—Segment za premošćavanje se generiše za spajanje dve tačke | E—Staza se snima kao prava linija od tačke A do tačke D |
| C—Traktorska staza se ne snima tokom pauze | |



PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

BA31779,000022A -A6-13JUL11-1/1

RowFinder

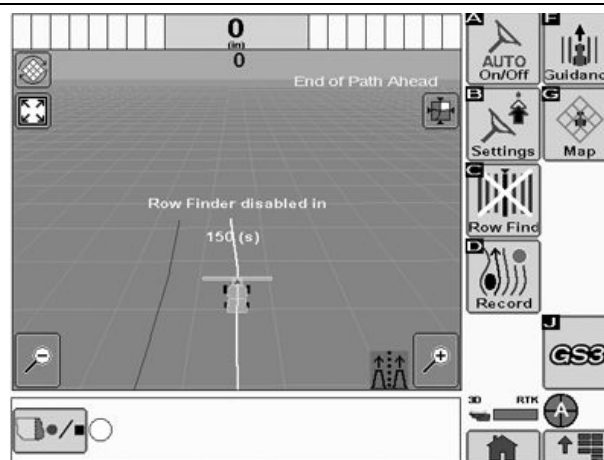
Funkcija pronalaženja reda može da se koristi kada se radi u režimu prilagodljivih krivih i pronalazi red koji je udaljen dva ili tri prolaza. Kada se približavate kraju parcele u režimu prilagodljive krive, odaberite dugme AKTIVIRAJ ROWFINDER. To će zabeležiti položaj i pravac vozila.

NAPOMENA: Snimljeni položaj i pravac će biti odbačeni ako se AutoTrac ne deaktivira u roku od 3 minuta od prvog izbora dugmeta AKTIVIRAJ ROWFINDER

Na kraju reda, proverite da li je snimanje isključeno. Na displeju će se prikazati paralelni redovi.

Nastavite na kraju parcele prema željenom redu. Uđite u red i izaberite dugme DEAKTIVIRAJ ROWFINDER. To će vratiti sistem u režim prilagodljivih krivih.

Proverite da li je snimanje uključeno pre pokretanja žetve. **Pritisnite dugme za nastavak rada.** AutoTrac će zatim navoditi kombajn niz red i biće zabeležena nova prva putanja.



PC13966 —UN—03AUG11

BA31779,000024D -A6-03AUG11-1/1

GS3 CommandCenter – AB krive

Princip rada

Režim krivih AB omogućava rukovaocu vožnju po paralelnim krivolinijskim prolazima čije su krajnje tačke na oba kraja polja. Putanje za navođenje su paralelne prvobitnoj putanji u oba smera i generišu se na osnovu prvobitne putanje da bi se sprečile greške prilikom upravljanja na celom polju.

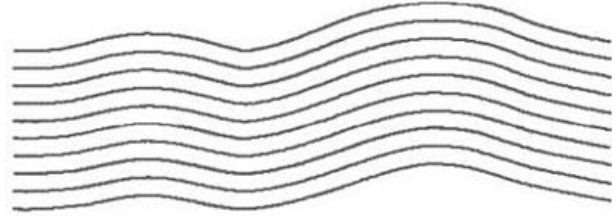
Putanja 0 je referentna putanja na kojoj se zasnivaju sledeći krivolinijski prolazi u polju. Nakon kreiranja prve krive AB (putanje 0), generišu se 4 putanje. Sistem nastavlja da generiše dodatne prolaze kada se vozilo kreće po poslednjem prolazu prikazanom na ekranu.

NAPOMENA: Preskakanje prolaza je moguće u režimu AB krivih.

Informacije o generisanju krivih putanja AB – Kada sistem generiše početne prolaze nakon snimanja putanje 0 ili kada generiše dodatne prolaze, tekst Generisanje krive AB se prikazuje u prikazu iz perspektive. Tada nije moguće praćenje nijedne staze.

Ograničenja pri generisanju AB krive – Prvobitno snimljena kriva AB mora da bude dugačka najmanje 10 ft da bi bila važeća kriva AB za navođenje. Vozilo sme da bude najviše 400 metara (0,25 mi) od mesta snimanja

PC9028 —UN—16APR06



putanje 0 da bi sistem počeo da generiše krive putanje. Ako je vozilo na toj graničnoj udaljenosti, može proći nekoliko minuta pre nego što se generisana putanja prikaže na ekranu. Tada se tekst Generisanje krive AB prikazuje na ekranu.

Nekoliko krivih AB u polju – Polje može da ima nekoliko krivih putanja AB. Svaku krivu AB nekog polja treba snimiti i jednoznačno imenovati.

Numerisanje putanja – Putanje se numerišu da bi se omogućilo preskakanje prolaza i olakšalo njihovo pronalaženje. Oznaka pravca (S, J, Z ili I) definisana je pravcem između prve i poslednje tačke krive.

Krivina putanje se menja ako su sledeće putanje ispučene ili udubljene.

BA31779,0000236 -A6-21JUL11-1/1

Kreiranje nove krive putanje AB

Koristite sledeći postupak za podešavanje prve krive AB (putanje 0) na kojoj se zasnivaju sledeći krivolinijski prolazi u polju.

NAPOMENA: Nekoliko krivih AB se može snimiti za svako polje. Treba ih numerisati i snimiti odvojeno.

1. Odaberite režim KRIVA PUTANJA AB i odaberite ili kreirajte ime putanje na poslednjoj stranici čarobnjaka za podešavanje (PODEŠAVANJE PUTANJE ZA NAVOĐENJE).

NAPOMENA: Stranici možete da pristupite i preko softverskog tastera za brzu promenu navođenja.

2. Odvezite se do željene lokacije u polju gde treba da počne putanja 0.
3. Odaberite softverski taster za početak snimanja krive AB. Nakon izbora softverskog tastera, njega zamenjuju sledeći softverski tasteri:
 - Pauziranje snimanja
 - Prekid snimanja
 - Poništavanje.
4. Napravite prvi prolaz. Plava putanja za navođenje se prikazuje na mapi.

PC13868 —UN—14JUL11



GreenStar – Glavna stranica

PC10857JJ —UN—13APR09



Brza promena navođenja

NAPOMENA: Pri pravolinijskom kretanju, snimljena staza možda ne može da se prikaže iza ikone mašine na prikazu. Staza se pojavljuje nakon skretanja mašine.

5. Pritisnite taster za prekid snimanja na kraju prolaza da biste memorisali putanju.

NAPOMENA: Ako se GPS signal izgubi tokom snimanja, prekida se snimanje i memoriše se kriva AB snimljena do tog trenutka. Ako kriva AB nije kriva koju je rukovalac hteo da napravi, može je obrisati dugmetom za brisanje putanje na stranici PODEŠAVANJE PUTANJE ZA NAVOĐENJE kod ČAROBNJAKA ZA PODEŠAVANJE.

BA31779,000022B -A6-14JUL11-1/1

Snimanje prave staze ili zaobilaženje prepreka

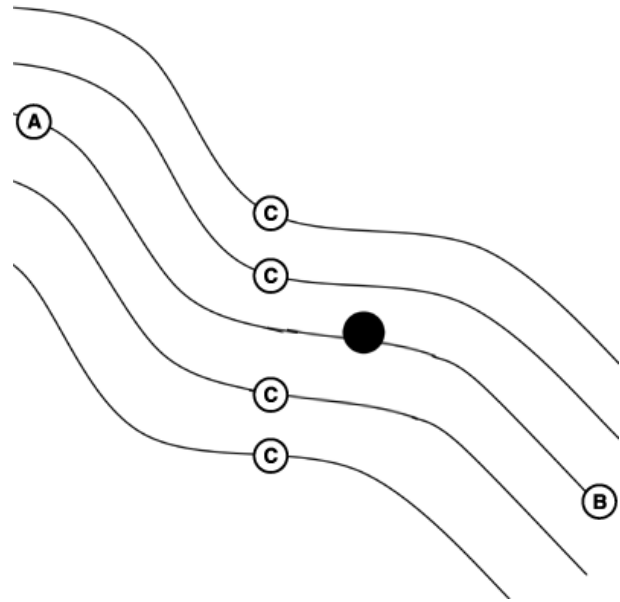
1. Počnite da snimate krive AB
2. Odaberite taster za pauzu snimanja za privremeni prekid snimanja staze vozila.
3. Odaberite taster za snimanje krive AB za nastavak snimanja krive AB.

Rastojanje od tačke PAUZE do tačke NASTAVKA snimanja biće označeno pravom linijom. To je korisno pri dugom, pravolinijskom delu staze ili pri zaobilaženju prepreka.

NAPOMENA: Najduži segment za premošćavanje (linijski segment kreiran od tačke PAUZE do tačke NASTAVKA) iznosi 0,8 km (0,5 mi) (2640 ft). Ako je rastojanje veće, linijski segment ne može da spoji krajeve, zbog čega nastaje prekid staze.

A—Pauza pre prepreke
B—Nastavak posle prepreke

C—Staze generisane na osnovu putanje 0



PC9030C—UN—27OCT06

BA31779,000022C -A6-13JUL11-1/1

GS3 CommandCenter – Kružna putanja

Princip rada

Režim kružne putanje pomaže rukovaocima da se kreću po koncentričnim krugovima u polju sa navodnjavanjem preko centar pivoa. Rukovaoci mogu da naprave početni krug na više načina. Nakon definisanja početnog kruga, kreiraju se svi naredni krugovi u polju.

Režim kružne putanje postoji kod ručnog navođenja, međutim, za AutoTrac u režimu kružne putanje potrebna

je aktivacija za AutoTrac i Pivot Pro. Pivot Pro aktivacija je moguća samo u Severnoj Americi.

Geografska širina i dužina centra kruga se snimaju i pripisuju imenu polja. Ako polje nije odabrano prilikom definisanja centra kruga, opšti centri krugova se snimaju. Centri krugova se mogu kasnije koristiti.

BA31779,0000237 -A6-21JUL11-1/1

Kreiranje nove kružne putanje

Kružne putanje se kreiraju definisanjem središnje tačke kruga. Postoje dve metode za definisanje središnje tačke:

Odaberite režim KRUŽNA PUTANJA i odaberite ili kreirajte ime putanje na poslednjoj stranici čarobnjaka za podešavanje (PODEŠAVANJE PUTANJE ZA NAVOĐENJE).

NAPOMENA: Stranici možete da pristupite i preko softverskog tastera za brzu promenu navođenja.

PC13868 —UN—14JUL11



GreenStar – Glavna stranica

PC10857.JJ —UN—13APR09



BA31779,000022D -A6-14JUL11-1/1

Metod Vožnja po krugu“

- Vožnja po krugu – kreiranje kružne putanje vožnjom po željenom krugu u dužini od bar 10%. Preporučuje se vožnja po celom krugu radi optimalnog proračuna centra kruga i veće tačnosti putanje.
- Geografska širina/dužina – određivanje kružne putanje na osnovu specifične geografske širine i dužine sredine kruga koje definiše korisnik.

1. Odvezite se do željene lokacije u polju da biste napravili kružni prolaz.

2. Odaberite početak snimanja kruga.
3. Napravite željeni kružni prolaz.
4. Odaberite kraj snimanja kruga. Kružne putanje se kreiraju automatski pomoću razmaka putanja definisanog preko čarobnjaka za podešavanje.

NAPOMENA: Dugme za kraj snimanja kruga se pojavljuje kada se pređe deo kruga dovoljan za proračun središnje tačke.

BA31779,000022E -A6-13JUL11-1/1

Metoda geografske širine/dužine

1. Izaberite geografsku širinu i dužinu središnje tačke.
2. Unesite željenu geografsku širinu i dužinu u decimalnim stepenima za centar kruga. Prethodne vrednosti geografske širine i dužine u vezi sa određenim poljem prikazuju se kada se ekran za unos prikaže prvi.

3. Snimite vrednost izborom opcije "Prihvati". Kružne putanje se kreiraju automatski pomoću razmaka putanja definisanog preko čarobnjaka za podešavanje.

NAPOMENA: Možda ćete morati da poravnate vozilo sa putanjom tornja centar pivoa ili da pomerite putanju ka sredini da biste putanje poravnali sa vozilom.

BA31779,000022F -A6-13JUL11-1/1

Dijagnostika

Dijagnostički ekrani

NAPOMENA: Mogući dijagnostički odgovori navedeni sa 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)

Pripremna MY12 dijagnostička očitavanja

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: 0.6

(I) Right Sensor Voltage: 4.5

(J) Calibrate Sensor

(K) CAL

(L) Calibration Status: Calibrated

MY12 dijagnostička očitavanja

A—Prikaz padajućeg menija
B—Dostupni su senzori reda
C—Dostupna je aktivacija funkcije RowSense

D—Licenca za AutoTrac
E—Pomak reda
F—Primarni izvor upravljanja
G—Preostalo vreme režima traganja senzora

H—Napon levog senzora
I—Napon desnog senzora
J—Kalibracija senzora
K—Dugme CAL

L—Status kalibracije

Dostupni senzori redova:

- A – Da
- B – Ne

Dostupna je aktivacija vođenja reda:

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

Licenca za AutoTrac:

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

Pomak reda:

- Trenutna vrednost pomaka reda, rastojanje se meri u (in.) ili (mm).

Primarni izvor upravljanja:

- A – Nijedno

- B – GPS
- C – Senzori reda

Preostalo vreme režima traganja senzora:

- Tajmer za odbrojanje kada se izgubi GPS signal, prikazuje se u sekundama.

Napon levog senzora

- Napon senzora u mirovanju treba da bude manji od 2,5 volti.

Napon desnog senzora

- Napon senzora u mirovanju treba da bude veći od 2,5 v.

Kalibracija senzora

Status kalibracije

- Kalibrisano
- Nije kalibrisano

BA31779,00001F4 -A6-21JUL11-1/1

Čišćenje senzora redova

Čišćenje senzora redova

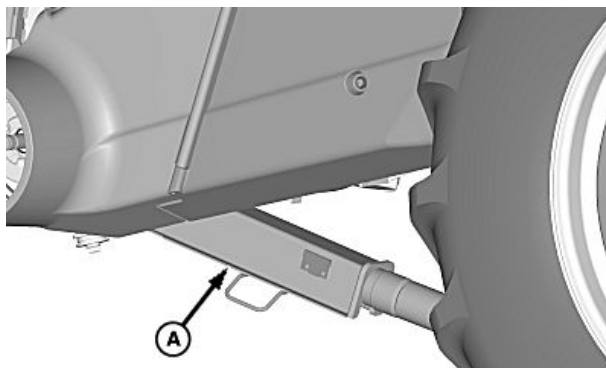
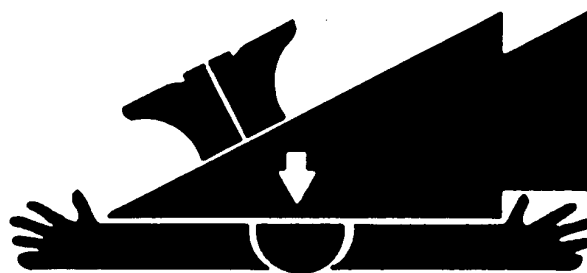
⚠ PAŽNJA: ISKLJUČITE motor, povucite parkirnu kočnicu i izvadite ključ.

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

Senzore redova treba svakodnevno proveravati da bi se videlo da li je neophodno čišćenje. Ako se na senzorima nakupio materijal, to može da spreči slobodno pokretanje i da utiče na performanse. Da biste očistili senzore redova, uklonite otpatke sa senzora i okolnih površina. Proverite da li se senzori slobodno pomeraju bez prepreka.

Jednom godišnje proverite da li postoje znakovi prevelike istrošenosti čaura i osovina senzora. Zamenite po potrebi.

A—Sigurnosni graničnik



KR43067,00000B3 -A6-11NOV08-1/1

TS686 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

Tehnički podaci

EC izjava o usaglašenosti

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

Osoba navedena ispod izjavljuje da

Proizvod: AutoTrac™ RowSense™

ispunjava sve relevantne odredbe i bitne zahteve sledećih direktiva:

Direktiva	Broj	Postupak izdavanja sertifikata
Direktiva o elektromagnetnoj kompatibilnosti	2004/108/EZ	Samostalno izdavanje sertifikata, prema prilogu II direktive

Ime i adresa osobe iz Evropske zajednice, ovlašćene da sastavi tehničku konstrukcionu datoteku:

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

Mesto davanja izjave: Kaiserslautern,
Nemačka

Ime: Aaron Senneff

Datum davanja izjave: 29. jul 2011.

Titula: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions
Group

Proizvodna jedinica: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



BA31779,000024E -A6-05AUG11-1/1

Indeks

Strana	Strana
A	
AB krive	Dugme za snimanje/prekid snimanja
Dugme "Broj segmenata"..... 45-2	AB krive..... 45-2
Dugme "Novo"..... 45-2	Duž. tačke A
Dugme "Pauziraj"..... 45-2	AB krive..... 45-2
Dugme "Razmak putanja"..... 45-2	Kružna putanja..... 50-2
Dugme "Ukloni"..... 45-2	Prava putanja..... 35-2
Dugme za snimanje/prekid snimanja..... 45-2	
Duž. tačke A..... 45-2	E
Padajući meni "Trenutna AB kriva"..... 45-2	Ekran Podesi putanju 0
Šir. tačke A..... 45-2	Prava putanja..... 35-2
Aktiviranje..... 15-1	
Aktiviranje RowFinder..... 40-3, 60-4	G
Aktiviranje/deaktiviranje statusa senzora..... 10-1	
AutoTrac režim	GPS
Prilagodljive krive..... 40-2	Senzor reda..... 30-1
	Gubitak signala senzora reda..... 35-3
C	
Čišćenje	I
Senzori redova..... 80-1	Ikona
	Senzor reda..... 30-1
D	Instalirano
Deaktiviranje RowFinder..... 40-3, 60-4	Senzor reda..... 30-1
Dijagnostika..... 75-1	Izgubljeni signal
Dugme "Broj segmenata"	Senzor reda..... 30-1
AB krive..... 45-2	
Dugme "Novo"	K
AB krive..... 45-2	Kalibracija
Kružna putanja..... 50-2	Dijagnostika..... 75-1
Prava putanja..... 35-2	Senzori redova..... 20-3, 25-1
Dugme "Pauziraj"	Kružna putanja
AB krive..... 45-2	Dugme "Novo"..... 50-2
Dugme "Podesi A"	Dugme "Razmak putanja"..... 50-2
Prava putanja..... 35-2	Dugme "Ukloni"..... 50-2
Dugme "Podesi B"	Duž. tačke A..... 50-2
Prava putanja..... 35-2	Padajući meni za metodu..... 50-2
Dugme "Razmak putanja"	Padajući meni za trenutni krug..... 50-2
AB krive..... 45-2	Šir. tačke A..... 50-2
Kružna putanja..... 50-2	
Prava putanja..... 35-2	L
Dugme "Ukloni"	
AB krive..... 45-2	Lociranje i otklanjanje neispravnosti
Kružna putanja..... 50-2	Ekran dijagnostike..... 75-1
Prava putanja..... 35-2	
Dugme 2	N
Dugme Nastavak rada"..... 10-1	Naponi
Dugme 3	Senzori redova..... 20-3, 25-1
Dugme Nastavak rada"..... 10-1	Napuštanje reda..... 35-3
Dugme 2..... 10-1	Navođenje prema redu
Dugme 3..... 10-1	Dijagnostika..... 75-1
Podešavanje..... 10-1	Podešavanje nagiba..... 20-2
Režim navođenja prema redu..... 10-1	Poravnanje..... 20-2
Režim ulaza u red..... 10-1	

Nastavak na sledećoj strani

Nastavak na sledećoj strani

	Strana		Strana
O		Režim ulaza u red	
Održavanje		Dugme Nastavak rada"	10-1
Čišćenje senzora redova	80-1	RowFinder	
Okretanje na kraju parcele	30-2	Deaktivacija	60-4
Omogućavanje rada sistema	10-1	Omogućavanje	40-3
		Omogući	60-4
P		Onemogući	40-3
Padajući meni "Trenutna AB kriva"		Ručno snimanje	
AB krive	45-2	Prilagodljive krive	40-2
Padajući meni za metodu			
Kružna putanja	50-2	S	
Prava putanja	35-2	Senzor reda	
Padajući meni za trenutni krug		Dugme Status"	10-1
Kružna putanja	50-2	Ikona	30-1
Padajući meni za trenutnu putanju 0		Instalirano	30-1
Prava putanja	35-2	Izgubljeni signal	30-1
Podešavanje		Rad sa GPS podacima	30-1
Dugme Nastavak rada"	10-1	Senzori redova	
Prava putanja	35-2	Čišćenje	80-1
Pomaci		Kalibracija	20-3, 25-1
Navođenje prema redu	20-2	Naponi	20-3, 25-1
Ravnanje redova	25-2	Napuštanje reda	35-3
Poravnanje		Poravnanje stabljike	20-2, 25-2
Navođenje prema redu	20-2	Vreme odlaganja	10-1
Ravnanje redova	25-2	Separatori useva	20-2, 25-2
Poravnanje stabljike		Šir. tačke A	
Senzori redova	20-2, 25-2	AB krive	45-2
Prava putanja		Kružna putanja	50-2
Dugme "Novo"	35-2	Prava putanja	35-2
Dugme "Podesi A"	35-2	SSU	10-1
Dugme "Podesi B"	35-2		
Dugme "Razmak putanja"	35-2	U	
Dugme "Ukloni"	35-2	Usklađenost	15-1
Duž. tačke A	35-2	Uslovi	15-1
Padajući meni za metodu	35-2		
Padajući meni za trenutnu putanju 0	35-2	V	
Pravac	35-2	Višenamenska ručica	10-1
Šir. tačke A	35-2	Vrednost pomaka	15-1
Pravac		Vreme odlaganja	10-1
Prava putanja	35-2		
Prilagodljive krive			
AutoTrac režim	40-2		
Režim dokumentacije	40-2		
Ručno snimanje	40-2		
Procenjeni red	20-2, 25-2		
R			
Ravnanje redova			
Podešavanje pomaka	25-2		
Poravnanje	25-2		
Režim dokumentacije			
Prilagodljive krive	40-2		
Režim navođenja prema redu			
Dugme Nastavak rada"	10-1		

Dostupna je servisna literatura kompanije John Deere

Tehničke informacije

Tehničke informacije se mogu naručiti od firme John Deere. Publikacije su dostupne u štampanoj formi ili u CD-ROM formatu.

Narudžbe mogu biti realizovane korišćenjem jednog od sledećih načina:

- John Deere prodavnica tehničkih informacija:
www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- Pozivanjem na 1-800-522-7448
- Kontaktirajte sa vašim prodavcem opreme John Deere

Raspoložive informacije uključuju:

KATALOZI DELOVA navode delove za servisiranje vaše mašine sa šematskim prikazom da bi se olakšala identifikacija odgovarajućih delova. To je takođe korisno pri sklapanju i rasklapanju.



TS189 —UN—17JAN89

DX,SERVLIT -A6-07DEC16-1/4

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



TS191 —UN—02DEC88

DX,SERVLIT -A6-07DEC16-2/4

TEHNIČKI PRIRUČNICI opisuju servisne informacije za vašu mašinu. Sadrže tehničke podatke, ilustrovane postupke sklapanja i rasklapanja, šeme protoka hidrauličnog ulja i šeme električne instalacije. Neki proizvodi imaju posebne priručnike za informacije o popravkama i dijagnostici. Neke komponente, kao što su motori, dostupni su u posebnom tehničkom priručniku komponentata.



TS224 —UN—17JAN89

Nastavak na sledećoj strani

DX,SERVLIT -A6-07DEC16-3/4

OBRAZOVNI EDUKATIVNI PROGRAM uključuje pet sveobuhvatnih serija knjiga sa detaljnim osnovnim informacijama bez obzira na proizvođača.

- Serija Poljoprivredni bukvar obuhvata tehnologiju u poljoprivredi i stočarstvu.
- Serija Upravljanje poljoprivrednim poslovanjem, razmatra stvarne probleme i nudi praktična rešenja u području marketinga, finansiranja, izbora opreme i zakonskih propisa.
- Priručnici Osnove servisiranja, objašnjavaju način obavljanja popravki i održavanja opreme koja nije namenjena vožnji po putevima.
- Priručnici Osnove rukovanja mašinom, objašnjavaju kapacitete i podešavanja mašine, kako poboljšati performansi mašine i kako eliminisati suvišne operacije u polju.
- Priručnici Osnovi kompaktne opreme daju instrukcije u servisiranju i održavanju opreme sa do 40 konjskih snaga na priključnom vratilu.



TS1663 —UN—10OCT97

DX,SERVLIT -A6-07DEC16-4/4

John Deere vam stoji na raspolaganju

ZADOVOLJSTVO KUPACA je važno za John Deere.

Naši prodavci nastoje da vam pravovremeno obezbede kvalitetne delove i servisiranje:

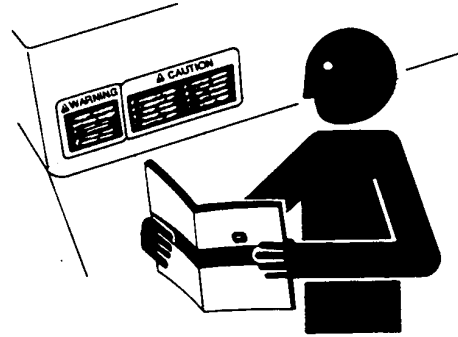
- Delove za održavanje i servisne delove kao podrška vašoj opremi.
- Obučene servisne tehničare i potrebne dijagnostičke alate i alate za popravak za servisiranje vaše opreme.

REŠAVANJE PROBLEMA KADA KUPCI NISU ZADOVOLJNI

Vaš prodavac John Deere mašina je posvećen pružanju podrške vašoj opremi i rešavanju svih problema koje možete doživeti.

1. Kada kontaktirate svog prodavca, unapred pripremite sledeće informacije:

- Model mašine i identifikacioni broj proizvoda
- Datum kupovine
- Prirodu problema



2. Razgovor o problemu sa menadžerom servisa prodavca.

3. Ako je nemoguće rešiti, objasnite problem menadžeru zastupništva i zatražite pomoć.

4. Ako imate dugotrajan problem koji vaše zastupništvo ne može da reši, zamolite vašeg prodavca da kontaktira John Deere zbog pomoći. Ili kontaktirajte centar za kupce - Ag Customer Assistance Center 1-866-99DEERE (866-993-3373) ili posaljite e-mail preko sajta www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2 -A6-02APR02-1/1

TS201 —UN—15APR13

