

AutoTrac RowSense



NAVODILO ZA UPRAVLJANJE

AutoTrac RowSense

OMPFP21084 IZDAJA F2 (SLOVENIAN)

John Deere Ag Management Solutions

(Ta priročnik nadomešča OMPFP11679)

PRINTED IN U.S.A.



Navodila

Uvod

Natančno PREBERITE TA NAVODILA in se naučite pravilno upravljati sistem. Če tega ne boste storili, lahko povzročite telesne poškodbe ali okvare stroja. Ta navodila in varnostna nalepka na vašem stroju so lahko na voljo tudi v drugih jezikih. (Za naročilo se obrnite na prodajalca strojev John Deere.)

TA NAVODILA OBRAVNAVAJTE kot sestavni del vašega sistema, ob prodaji pa morajo ostati skupaj s sistemom.

MERSKE ENOTE v tem priročniku so podane v metričnih in enotah, ki se uporabljajo v ZDA. Uporabljajte samo pravilne nadomestne in pritrdilne dele. Za metrične oz. colske vijake potrebujete različne vijačne ključe.

OZNAKI DESNO IN LEVO sta podani glede na usmeritev stroja pri vožnji naprej.

Program podpore John Deere vključuje GARANCIJO za stranke, ki svojo opremo uporabljajo in vzdržujejo, kot je opisano v tem priročniku. Garancija strojne opreme GreenStar je razložena na garancijskem listu, ki bi ga morali dobiti pri svojem prodajalcu.

Ta garancija vam zagotavlja, da bo družba John Deere podpirala svoje izdelke, če se v garancijskem obdobju na njih pojavijo napake. V nekaterih primerih bo družba John Deere ponudila tudi terenske izboljšave, pogosto brezplačno, tudi če je izdelku potekla garancija. Če boste sistem zlorabili ali spremenili tako, da bo njegova zmogljivost drugačna od prvotnih tehničnih specifikacij, bo garancija nična, terenske izboljšave pa bodo lahko zavrnjene.

KR43067.00000A2 -82-10NOV08-1/1

Vsebina

Stran	Stran
Varnost	
Spoznavanje opozorilnih oznak.....	5-1
Razumevanje opozorilnih oznak.....	5-1
Upoštevajte varnostna navodila	5-1
Varnost pri vzdrževalnem delu	5-2
Varno rokovanje z elektronskimi komponentami in nosilci.....	5-2
Varna uporaba sistemov za vodenje	5-3
Varnostni pas.....	5-3
Ne približujte se žetveni enoti.....	5-3
Preberite priročnik sistema za vodenje.....	5-3
Gumb za nadaljevanje	
Nastavitev gumba za nadaljevanje.....	10-1
AutoTrac RowSense	
Pregled	15-1
Nastavitev in umerjanje sistema modelskega leta 2012 in novejšega	
Nastavitev sistema AutoTrac RowSense	20-1
Nastavitev odmika vodenja vrst.....	20-1
Nastavitev vstopa v vrsto.....	20-2
Postopek umerjanja senzorja vrste	20-3
Nastavitev in umerjanje sistema modelskega leta 2011 in starejšega	
Nastavitev sistema AutoTrac RowSense	25-1
Postopek umerjanja senzorja vrste	25-1
Nastavitev odmika vodenja vrst.....	25-2
Omogočanje sistema	
Prikazovalniki in indikatorji.....	30-1
Vklop senzorjev vrste	30-2
Prikazovalniki 2600 in 2630 – Ravna sled	
Ravna sled.....	35-1
Prikazovalnik 2600 in 2630 – Adaptivne krivulje	
Adaptivne krivulje	40-1
Nastavitev adaptivnih krivulj	40-2
RowFinder	40-3
Prikazovalnik 2600 in 2630 – Krivulje AB	
Krivulje AB.....	45-1
Prikazovalniki 2600 in 2630 – Krožna sled	
Nastavi krožno sled	50-1
GS3 CommandCenter – Ravna sled	
Opis delovanja.....	55-1
Ustvarjanje nove ravne sledi	55-1
Načini A + B, A + samodejno B in A + smer.....	55-2
GS3 CommandCenter – Adaptivne krivulje	
Opis delovanja.....	60-1
Vzorci vodenja	60-1
Ustvarjanje nove sledi z adaptivno krivuljo.....	60-2
Snemanje ravne poti ali vožnja okoli ovir	60-4
RowFinder	60-4
GS3 CommandCenter – Krivulje AB	
Opis delovanja.....	65-1
Ustvarjanje nove sledi s krivuljo AB.....	65-1
Snemanje ravne poti ali vožnja okoli ovir	65-2
GS3 CommandCenter – Krožna sled	
Opis delovanja.....	70-1
Ustvarjanje nove krožne sledi.....	70-1
Način z vožnjo v krogu	70-1
Način z zemljepisno dolžino in širino.....	70-1
Diagnostika	
Zasloni Diagnostika	75-1
Čiščenje senzorjev vrste	
Čiščenje senzorjev vrste.....	80-1
Tehnični podatki	
Izjava o skladnosti ES	85-1

Originalna navodila. Vse informacije, ilustracije in specifikacije v teh navodilih za uporabo so osnovani na zadnjih informacijah pridobljenih v času publikacije. Pridružujemo si pravico do sprememb.

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

Varnost

Spoznavanje opozorilnih oznak

To so simboli na opozorilnih oznakah. Če vidite ta simbol na stroju ali navodilih za uporabo pomeni, da obstaja nevarnost poškodbe.

Upoštevati je potrebno vsa varnostna opozorila, kakor tudi splošne predpise preprečevanja nesreč.



DX,ALERT -82-29SEP98-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Razumevanje opozorilnih oznak

Opozorilna oznaka se pojasni s pojmom NEVARNOST, PREVIDNOST ali POZOR. Pri tem NEVARNOST označuje mesta ali območja z največjo stopnjo nevarnosti.

Opozorilne tablice označene z NEVARNOST ali PREVIDNOST, se nahajajo na specifičnih nevarnih mestih. Opozorilna tablica z oznako POZOR vsebuje splošne previdnostne ukrepe. Oznaka POZOR nas tudi v tem tekstu opozarja na varnostna opozorila.



DX,SIGNAL -82-03MAR93-1/1

TS187 —82—08SEP03

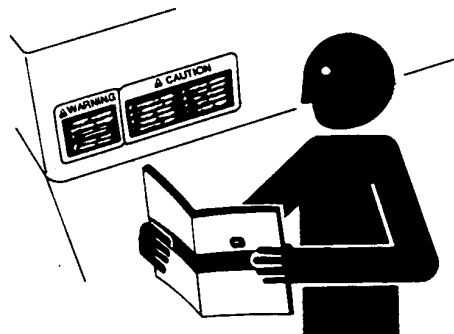
Upoštevajte varnostna navodila

Natančno preberite vsa varnostna sporočila v teh navodilih in opozorilne oznake na stroju. Pazite, da so opozorilne oznake v dobrem stanju. Če opozorilne oznake manjkajo ali so poškodovane, jih zamenjajte. Prepričajte se, da so nove komponente opreme in nadomestni deli pravilno označeni z opozorilnimi oznakami. Nadomestne opozorilne oznake so na voljo pri vašem zastopniku za John Deere.

Za dele in komponente, ki jih za vas ne dobavijo uradni dobavitelji, lahko veljajo dodatne varnostne informacije, ki niso vključene v ta navodila za uporabo.

Naučite se pravilno ravnati in upravljati s strojem. Stroja ne sme upravljati oseba, ki nima potrebnega predznanja.

Stroj vzdržujte v ustreznem delovnem stanju. Nepooblaščenno spreminjanje na stroju lahko poslabša delovanje in/ali varnost ter vpliva na življenjsko dobo stroja.



Če ne razumete kateregakoli dela teh navodil in potrebujete pomoč, se posvetujte z zastopnikom za John Deere.

DX,READ -82-16JUN09-1/1

TS201 —UN—15APR13

Varnost pri vzdrževalnem delu

Vzdrževalno delo predvidimo, tako da je poznan sam potek dela. Delovno mesto vzdržujte čisto in suho.

Mazalno, vzdrževalno in nastavljialno delo izvajajte samo pri stoječem stroju. Pazite na to, da roke, noge in deli obleke ne zaidejo v nevarno območje pogonskih delov. Celoten pogonski sistem izklopite; in s pomočjo upravljalne naprave izpustite tlak. Napravo spustite na tla. Ugasnite motor. Odstranite ključ. Pustiti, da se motor ohladi.

Dele stroja ki so predvideni za vzdrževanje podprite, tako da ne pride do nesreče.

Vedno bodite pozorni na dobro stanje in pravilno montažo vseh delov. Poškodbe takoj odstranite. Izrabljene ali poškodovane dele zamenjajte. Zbiranje masti, olja ali umazanije odpravljajte.

V primeru samovozne opreme, odklopite minus pol akumulatorja (-) pred izvajanjem nastavitve na električnemu sistemu ali varjenju na stroju.

Pri vlečni vgrajeni napravi je potrebno odklopiti električno povezavo s traktorjem, predno se izvajajo dela na električni napravi ali varilska dela.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -82-17FEB99-1/1

Varno rokovanje z elektronskimi komponentami in nosilci

Če med nameščanjem ali odstranjevanjem elektronskih komponent, ki so pritrjene na opremo, padete, se lahko resno poškodujete. Za varen dostop do vsakega mesta pritrditve uporabite lestev ali montažno ploščad. Z rokami se dobro in trdno oprijemajte, z nogami pa stojte na trdnih tleh. Ne nameščajte ali odstranjujte komponent v mokrih ali ledenih pogojih.

Za nameščanje ali servisiranje kinetične osnovne postaje za realni čas (postaja RTK) na stojalo ali drugo oporno strukturo uporabite predpisane pripomočke.

Ko nameščate sprejemni steber za sprejemnik sistema GPS na opremo, uporabite pravilne tehnike dviganja in ustrezno zaščitno opremo. Steber je težek, zato ga bo nekoliko težje namestiti. Če pritrditvena mesta



niso dosegljiva s tal ali servisne ploščadi, je pri delih in popravilih potrebna pomoč še ene osebe.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -82-24AUG10-1/1

Varna uporaba sistemov za vodenje

Sistemov za vodenje ne uporabljajte na cestah. Pred vstopom na cesto sistem za vodenje vedno izključite (onemogočite). Sistema za vodenje ne poskusite vključiti, ko vozite po cesti.

Sistemi za vodenje so namenjeni pomoči uporabnikom pri učinkovitejšem delu na polju. Uporabnik je vedno odgovoren za pot stroja.

Sistemi za vodenje vključujejo vse aplikacije, ki avtomatizirajo krmiljenje vozila. To med drugim vključuje sisteme AutoTrac, iGuide, iTEC Pro, ATU in RowSense.

Da preprečite telesne poškodbe uporabnika in mimoidočih:

- Nikoli ne vstopajte v vozilo ali izstopajte iz njega, ko se ta premika.
- Preverite, ali so stroj, priključek in sistem za vodenje pravilno nastavljeni. Če uporabljate iTEC Pro, preverite, ali so določene točne meje.
- Ostanite pozorni in pazite na svoje okolje.
- Po potrebi primite volan, da se izognete nevarnostim na polju, mimoidočim, opremi ali drugim oviram.
- Prenehajte uporabo, če slaba vidljivost poslabša vašo zmožnost upravljanja stoja ali prepoznavanja ljudi ali ovir na poti stroja.
- Pri izbiranju hitrosti vozila upoštevajte pogoje na polju, vidljivost in konfiguracijo vozila.

JS56696,0000970 -82-10MAY11-1/1

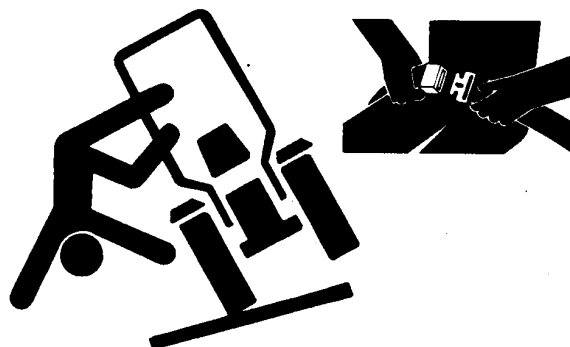
Varnostni pas

Pri strojih z zaščitnim okvirjem (ROPS) ali kabino, vedno uporabljajte varnostni pas, da se zmanjša nevarnost nezgod, kot so npr. prevračanje.

Na strojih brez zaščitnega okvirja (ROPS), ali kabine ne uporabljajte varnostnega pasu.

Zamenjati komplet varnostni pas, v primeru če so pokažejo poškodbe na pritrdilnih vijakih, ključavnici pasu, pasu ali navijalni napravi.

Varnostni pas in pritrdilne elemente preverite vsaj enkrat letno. Pri tem biti pozoren na odvite pritrdilne dele, poškodbe pasu kot npr. zarezi, raztrgnine, nenavadna močna obraba, razbarvanje ali oddrgnitev. Lahko se



TS205—UN—23AUG88

uporabljajo samo za stroj prirejeni rezervni deli. V tem primeru obvestite zastopnika John Deere.

DX,ROPS1 -82-07JUL99-1/1

Ne približujte se žetveni enoti

Rezalni drog, sveder, vrteči in podajalni valji upravljajo svoje funkcije in ne morejo popolnoma zaščiteni. Med obratovanjem se ne približujte tem delom. Pred vzdrževanjem ali popravilom stroja, vedno izklopite glavno sklopko, ugasnite motor in izvalcite ključ iz ključavnice.



ES118704—UN—21MAR95

FX,CUT -82-21DEC90-1/1

Preberite priročnik sistema za vodenje

Preden poskusite upravljati sistem vzporednega sledenja ali AutoTrac, pozorno preberite priročnik Vodenje, da boste lažje razumeli sestavne dele

in postopke, ki so potrebni za varno in ustrezno delovanje.

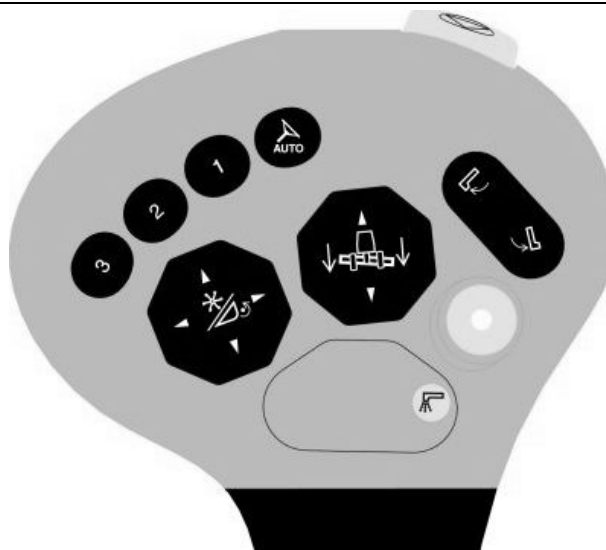
Priročnik Vodenje je namenjen aplikacijam sistema vzporednega sledenja in sistema AutoTrac.

OUC6050,0000F2C -82-03APR08-1/1

Gumb za nadaljevanje

Nastavitev gumba za nadaljevanje

Kadar je kombajn, opremljen s sistemom AutoTrac, priključen na glavo za koruzo, opremljeno s sistemom RowSense, se bosta aktivacijska gumba 2 in 3 na večfunkcijski upravljalni ročici samodejno vklopila in bosta pripravljena za uporabo kot gumba za spuščanje glave in za nadaljevanje sistema Autotrak. Na modelskem letu 2012 in novejših kombajnih je gumb Samodejno mogoče uporabljati za vklop sistema AutoTrac, senzorji sistema RowSense pa se bodo vklopili, kadar poljščina pride v stik s tipali. (Za več podrobnosti glejte razdelek Nastavitev vstopa v vrsto pri omogočanju sistema.)



Gumb za nadaljevanje na kombajnu

PC13860 —UN—13JUL11

BA31779,00001F5 -82-08NOV11-1/1

AutoTrac RowSense

Pregled

Sistem AutoTrac RowSense sestavljajo naslednji deli

- Integrirani sistem AutoTrac, ki je nameščen in aktiviran na kombajnu ter nadgrajen s programsko opremo AutoTrac™ RowSense™, ki je programirana v enoti krmilnega sistema (SSU), ter z vklopom AutoTrac SF1 ali SF2.
 - Na kombajnih serije 50 in 60 je treba namestiti posodobljeno programsko opremo krmilnika mostu/prehoda.
 - Kombajni modelskega leta 2008, serije S, W in T ter kombajni modelskega leta 2009 serije C imajo nameščeno vodilo LYNX, ki je združljivo s sistemom AutoTrac RowSense.
- Integrirani sistem AutoTrac, ki je nameščen in aktiviran na kombajnu ter nadgrajen s programsko opremo AutoTrac™ RowSense™, ki je programirana v enoti krmilnega sistema (SSU), ter z vklopom AutoTrac SF1 ali SF2.
- Kombajni modelskega leta 2012 in novejši zahtevajo prikazovalnik GS3 2630 ali GreenStar™ 3 CommandCenter.
- Kombajni modelskega leta 2011 in starejši zahtevajo prikazovalnik GS2 2600 ali GS3 2630.
- Aktivacija AutoTrac RowSense GS3 za prikazovalnik GS3 ali GS3 CommandCenter.

- Aktivacija AutoTrac Row Sense SF1 ali SF2 za prikazovalnik GreenStar 2.
- Sprejemnik StarFire z aktivacijo SF1, SF2 ali RTK.
- Senzorja vrste, nameščena na odobreno glavo za koruzo.

Sistem AutoTrac RowSense deluje z vsemi obstoječimi vzorci sledenja in večino standardnimi vzorci žetve. Sistem AutoTrac deluje na naslednje načine: Prilagodljive krivulje, AB-krivulje, krožna sled in ravna sled. Sistem AutoTrac RowSense je izboljšanje vgrajenega sistema AutoTrac na prikazovalnikih GS2, GS3 in GS3 CommandCenter pri žetvi koruze. Senzorji vrste, nameščeni na eni od vrst, zaznavajo koruzna stebila in tako ugotovijo, kje je vrsta. Signali, ki jih pošiljajo senzorji vrste, so vgrajeni v obstoječe signale sistema AutoTrac, zato da pomagajo ohranjati vodenje kombajna v vrstah. Če senzorji vrste ne oddajajo signala (npr. pri vožnji skozi vodna področja), se uporabi običajno vodenje GPS. Večina ostalih lastnosti sistema AutoTrac ostaja nespremenjena. Senzorji vrste preprosto skrbijo za dodatni vhodni signal za krmiljenje kombajna. Vsi načini sledenja so nastavljeni enako kot pri sistemu AutoTrac, ki je deluje na podlagi GPS.

BA31779,00001F6 -82-08NOV11-1/1

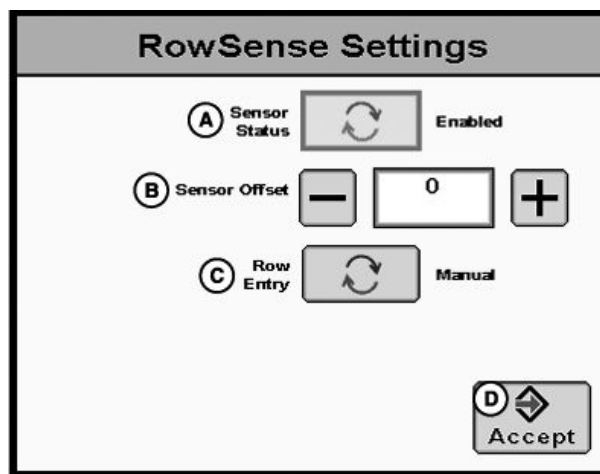
Nastavitev sistema AutoTrac RowSense

OPOMBA: Preden začnete uporabljati ta izdelek, je treba poleg nastavitve sistema AutoTrac opraviti naslednje korake:

1. Na prikazovalniku GS3 pojdite v MENI >> gumb GREENSTAR 3 >> mehka tipka VODENJE >> zavihek NASTAVITVE VODENJA >> gumb za spremembo NASTAVITEV ROWSENSE.

Na GS3 CommandCenter pojdite v MENI >> gumb GREENSTAR 3 >> mehka tipka NASTAVITVE >> gumb NASTAVITVE ROWSENSE

2. Z gumbom za prekllop omogočite senzorje vodenja vrst.
3. Prepričajte se, da je vrednost odmika senzorja pravilna (0 je privzeta vrednost).
4. Z gumbom za prekllop izberite Način za vstop v vrsto.
5. Izberite Sprejmi za izhod iz Nastavitev RowSense.



Nastavitev umerjanja

A—Stanje senzorja
B—Odmik senzorja (–50 – 50)
C—Način vstopa v vrsto
D—Sprejmi

BA31779,000020C -82-17OCT11-1/2

Ikona AutoTrac RowSense je na voljo na naslednjih mestih:

- GS3 2630 – Stran Vodenje v zavihku PRIKAZ.
- GreenStar™ 3 CommandCenter – Izvajalna stran

PC10040 —UN—04FEB08



BA31779,000020C -82-17OCT11-2/2

Nastavitev odmika vodenja vrst

Vodenju po vrsti je mogoče dodati odmik, ki omogoča prilagoditev poravnavi koruznih stebel ob vstopu v vrsto.

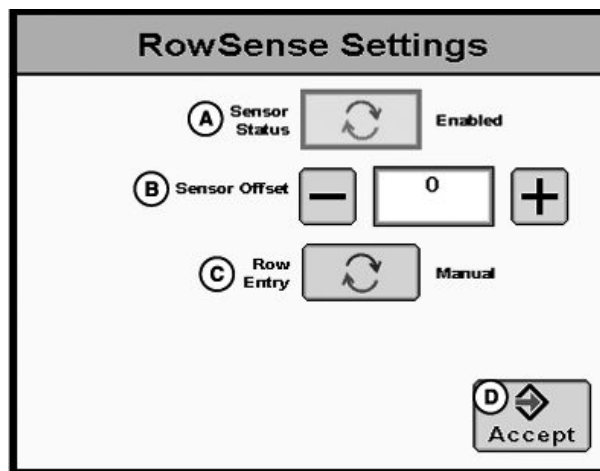
Primeri, kadar je sprememba poravnave potrebna:

- Posajena domnevna vrsta je na sredi glave za koruzo in glava je vrste potisnila čez rob. Za "delitev razlike" je mogoče uporabiti odmik, zato da so vse vrste ožje, vendar ne tako, kot če bi bile brez odmika.
- Delilniki poljščin s pritrjenimi senzorji vrste niso poravnani z vrsto. Dokler ne poravnate senzorjev, je mogoče uporabiti odmik, s katerim boste odpravili neizravnano.

Če vnesete vrednosti odmika, ki so manjše od 0, lahko to povzroči, da kombajn pelje bolj v levo, vrednosti večje od 0 pa lahko povzročijo, da bo kombajn peljal malo bolj v desno. Privzeta vrednost je 0, razpon pa od –50 do 50.

1. Na prikazovalniku GS3 pojdite v MENI >> gumb GREENSTAR 3 >> mehka tipka VODENJE >> zavihek NASTAVITVE VODENJA >> gumb za spremembo NASTAVITEV ROWSENSE.

Na GS3 CommandCenter pojdite v MENI >> gumb GREENSTAR 3 >> mehka tipka NASTAVITVE >> gumb NASTAVITVE ROWSENSE



A—Stanje senzorja
B—Odmik senzorja (–50 – 50)
C—Način vstopa v vrsto
D—Sprejmi

2. Vnesite odmik pri vodenju vrst (–50 – 50). Privzeta vrednost je 0.
3. Izberite Sprejmi za izhod iz Nastavitev RowSense.

BA31779,000020D -82-08NOV11-1/1

Nastavitev vstopa v vrsto

1. Na prikazovalniku GS3 pojdite v MENI >> gumb GREENSTAR 3 >> mehka tipka VODENJE >> zavihek NASTAVITVE VODENJA >> gumb za spremembo NASTAVITEV ROWSENSE.

Na prikazovalniku GS3 CommandCenter pojdite v MENI >> gumb GREENSTAR 3 >> mehka tipka NASTAVITVE >> gumb NASTAVITVE ROWSENSE

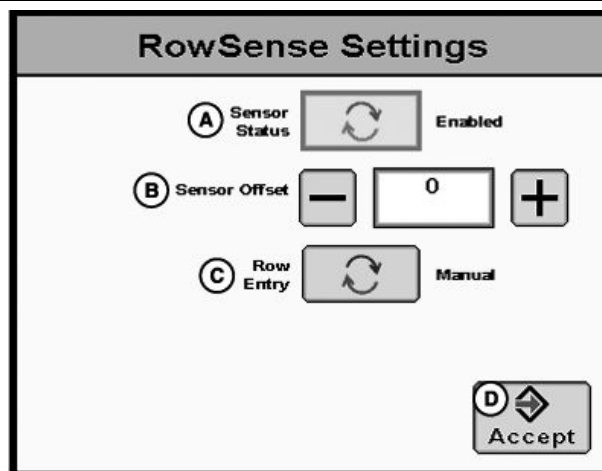
2. Z gumbom za preklap izberite Način za vstop v vrsto.
3. Izberite Sprejmi za izhod iz Nastavitev RowSense.

Ročno:

1. Kombajn zapeljite v vrsto.
2. Ko prvič pritisnete gumb za nadaljevanje, se glava spusti.
3. Ko drugič pritisnete gumb za nadaljevanje, se vklopi vodenje in senzorji.

GPS:

1. Kombajn zapeljite v vrsto.
2. Ko prvič pritisnete gumb za nadaljevanje, se glava spusti in vodenje se vklopi.
3. Ko drugič pritisnete gumb za nadaljevanje, se vklopijo senzorji.



A—Stanje senzorja

B—Odmik senzorja (–50 – 50)

C—Vstop v vrsto

D—Sprejmi

OPOMBA: Sistem AutoTrac se vklopi ob pritisku gumba Samodejno. Senzorji vrste se vklopijo, ko poljščina pride v stik s tipali.

PC13820—UN—14JUN11

BA31779,000020E -82-08NOV11-1/1

Postopek umerjanja senzorja vrste

Ta postopek se izvaja, ko namestite sistem ali je bil sistem popravljen. Senzorje vrste je treba namestiti ob omejevalnike.

1. Priprava na umerjanje

Prepričajte se, da so senzorji vrste nameščeni z vzmetmi, ki jih držijo na njihovem mestu. Dvignite glavo in se prepričajte, da se senzorji vrste ne dotikajo tal. Kombajn se ne sme premikati.

2. Pojdite v MENI >> GUMB GREENSTAR 3 >> mehka tipka DIAGNOSTIKA >> Izberite RowSense v spustnem meniju.

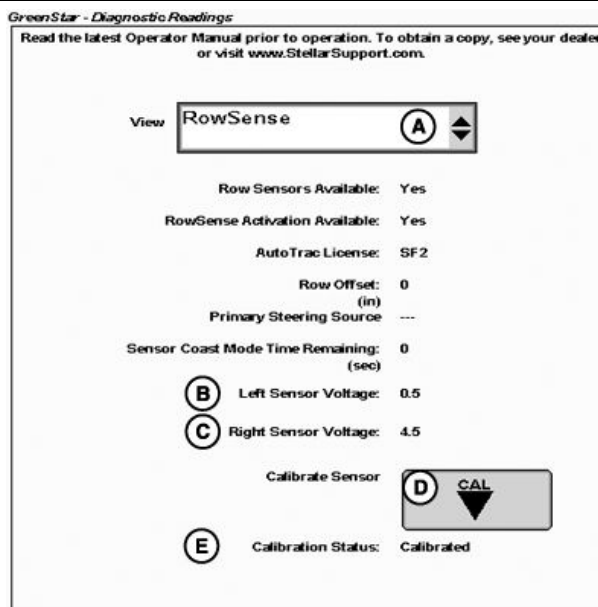
3. Umerite napetosti senzorja v mirovanju.

Pritisnite gumb CAL, da shranite senzor z napetostmi v mirovanju v pomnilnik SSU.

OPOMBA: Senzorji morajo biti omogočeni, da je gumb za umerjanje viden.

OPOMBA: Prikazovalnika in GS3 2630 in GreenStar™ 3 CommandCenter bosta sedaj prikazala napetosti levega in desnega senzorja. Napetost v mirovanju desnega senzorja mora biti večja od 2,5 V. Napetost v mirovanju levega senzorja mora biti manjša od 2,5 V.

4. Umerjanje je zaključeno, zapustite stran z diagnostičnimi odčitki sistema RowSense.



Nastavitev umerjanja

- A—Pogled spustnega menija
- B—Napetost levega senzorja
- C—Napetost desnega senzorja
- D—Gumb CAL
- E—Stanje umerjanja

PC13818—UN—17OCT11

BA31779,000020F -82-08NOV11-1/1

Nastavitev sistema AutoTrac RowSense

OPOMBA: Preden začnete uporabljati ta izdelek, je treba poleg nastavitve sistema AutoTrac opraviti naslednje korake:

1. Na prikazovalniku GS2 pojdite v originalni prikazovalnik GreenStar >> NASTAVITEV >> AUTOTRAC
2. Izberite DA za nameščeno možnost vodenja po vrstah in omogočeno možnost vodenja po vrstah.
3. Umerite senzorje vodenja po vrstah.
4. Prepričajte se, da je vrednost odmika vodenja po vrstah pravilna (100 je privzeta vrednost).

A—Občutljivost krmiljenja (50–200)

B—Umerjanje AutoTrac

C—Nameščena možnost Vodenje po vrstah

D—Umerjanja senzorja za vodenje po vrstah

E—Nastavitev odmika pri vodenju po vrstah (50–150)

F—Ni uporabljena

G—Povratni signal

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			F
	SETUP			G
	INFO			
	RUN	SETUP	Setup	

Nastavitev umerjanja

KR43067,00000FA -82-13NOV08-1/1

PC10466—UN—27APR08

Postopek umerjanja senzorja vrste

Ta postopek se izvaja, ko namestite sistem ali je bil sistem popravljen. Senzorje vrste je treba namestiti ob omejevalnike.

1. Priprava na umerjanje

Preverite, ali so senzorji vrste nameščeni z vzmetmi, ki jih držijo na njihovem mestu. Dvignite glavo in se prepričajte, da se senzorji vrste ne dotikajo tal. Kombajn se ne sme premikati.

A—Občutljivost krmiljenja (50–200)

B—Umerjanje AutoTrac

C—Nameščena možnost Vodenje po vrstah

D—Umerjanja senzorja za vodenje po vrstah

E—Nastavitev odklona pri vodenju vrst (50–150)

F—Ni uporabljena

G—Povratni signal

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			F
	SETUP			G
	INFO			
	RUN	SETUP	Setup	

Nastavitve sistema AutoTrac

Nadaljevanje na naslednji strani

KR43067,0000123 -82-17NOV08-1/2

PC10466—UN—27APR08

2. Pritisnite gumb NASTAVITEV na originalnem prikazovalniku GreenStar. Pritisnite gumb s črko, na katerega pokaže AutoTrac.

3. Umerite napetosti senzorja v mirovanju.

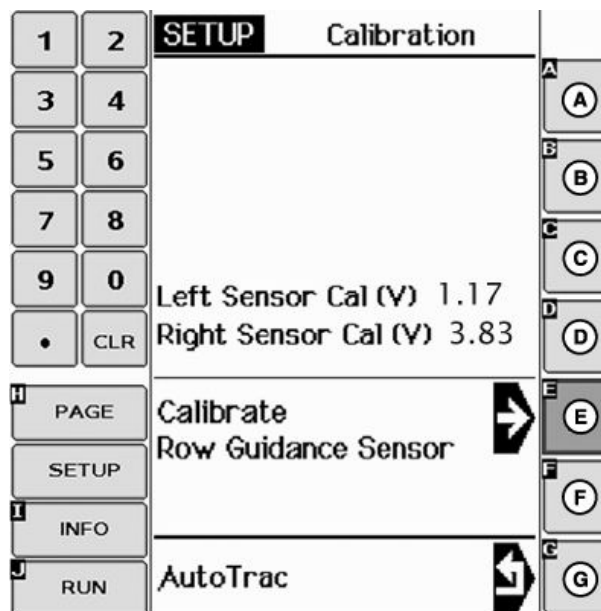
Pritisnite gumb za umerjanje senzorja za vodenje po vrstah, da shranite senzor z napetostmi v mirovanju v pomnilnik SSU.

OPOMBA: Zaslonski prikaz bo sedaj prikazal napetosti levega in desnega senzorja. Napetost v mirovanju desnega senzorja mora biti večja od 2,5 V. Napetost v mirovanju levega senzorja mora biti manjša od 2,5 V.

4. Umerjanje je zaključeno, zapustite način umerjanja senzorjev vrst.

A—Ni uporabljena
B—Ni uporabljena
C—Umerjanje levega senzorja (V) 1,17
D—Umerjanje desnega senzorja (V) 3,83

E—Umerjanje senzorja za vodenje po vrstah
F—Ni uporabljena
G—Povratni signal



Nastavitev umerjanja

KR43067,0000123 -82-17NOV08-2/2

Nastavitev odmika vodenja vrst

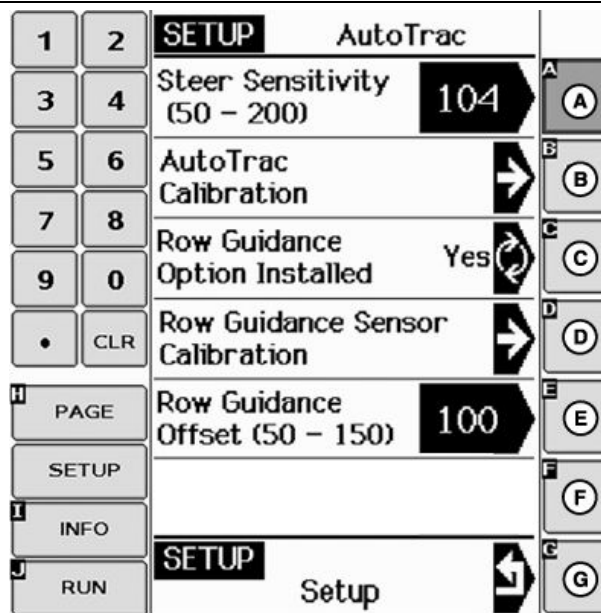
Vodenju po vrsti je mogoče dodati odklik, ki omogoča prilagoditev poravnave koruznih stebel ob vstopu v vrsto.

Primeri, kadar je sprememba poravnave potrebna:

- Posajena domnevna vrsta je na sredi glave za koruzo in glava je vrste potisnila čez rob. Za "delitev razlike" je mogoče uporabiti odklik, zato da so vse vrste ožje, vendar ne tako kot če bi bile brez odklika.
- Delilniki poljščin s pritrdjenimi senzorji vrste niso poravnani z vrsto. Dokler fizično ne poravnate senzorjev, je mogoče uporabiti odklik, s katerim boste odpravili neizravnost.

Če vnesete vrednosti odklika, ki so manjše od 100, lahko to povzroči, da kombajn pelje bolj v levo, vrednosti večje od 100 pa lahko povzročijo, da bo kombajn peljal malo bolj v desno. Privzeta vrednost je 100, razpon pa od 50 do 150.

1. Pritisnite gumb NASTAVITEV na originalnem prikazovalniku GREENSTAR. Pritisnite gumb s črko, na katerega pokaže AutoTrac.
2. Vnesite odklik vodenja vrst (50–150). Privzeta vrednost je 100.
3. Nastavitev je zaključena.



Nastavitev odklika vodenja vrst

A—Občutljivost krmiljenja (50–200)
B—Umerjanje AutoTrac
C—Nameščena možnost Vodenje po vrstah
D—Umerjanja senzorja za vodenje po vrstah

E—Nastavitev odklona pri vodenju vrst (50–150)
F—Ni uporabljena
G—Povratni signal

KR43067,00000D6 -82-12NOV08-1/1

Omogočanje sistema

Prikazovalniki in indikatorji

Pri uporabi sistema AutoTrac RowSense so na zaslonu vidne naslednje ikone. Na prikazovalniku GS3 2630 se na zemljevidu prikaže ikona v zavihku POGLED VODENJA, ki označuje razpoložljive senzorje vrste (kadar je gumb STANJE SENZORJA preklopljen na položaj za omogočanje). Na prikazovalniku GreenStar™ 3 CommandCenter se ikona prikaže na Izvajalni strani. Vsaka ikona označuje, kaj se v tistem trenutku dogaja s kombajnom.

Ikona spremeni obliko animacije iz bele v obarvano (zelena), kadar senzorji vrste upravljajo vozilo.

PC10042C —UN—04FEB08



Sistem je nameščen (sivo ozadje)

PC10042 —UN—04FEB08



Sistem je aktiven, deluje tako s senzorjem za zaznavanje vrste kot z enoto GPS (zeleno ozadje)

PC10042A —UN—04FEB08



Izgubljena povezava z GPS-om, delovanje samo s podatki senzorjev vrste (rumeno ozadje)

PC10042B —UN—04FEB08



Izgubljen signal GPS senzorja vrste, delovanje samo z GPS-om (oranžno ozadje)

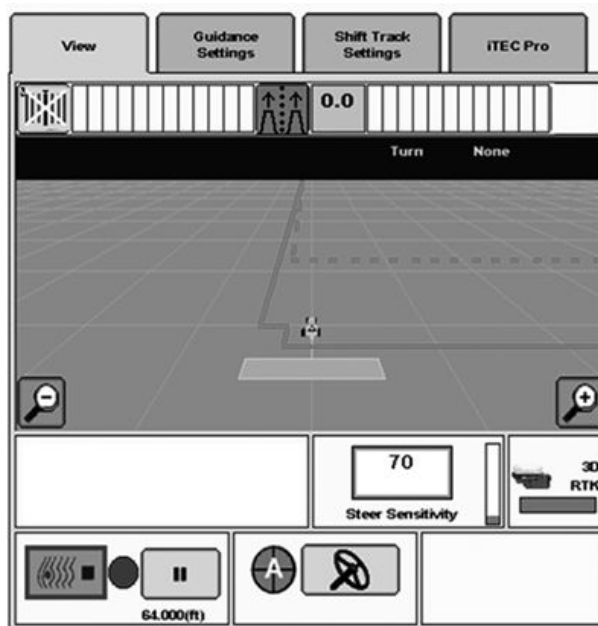
BA31779,0000224 -82-08JUL11-1/1

Vklop senzorjev vrste

Senzorji vrste začnejo voditi kombajn takoj, ko zaznajo položaj vrste. Uporabnik bo vedel, kdaj senzorji vrste vodijo kombajn, če se barva ikone sistema AutoTrac RowSense spremeni v zeleno in s tem označi premikanje.

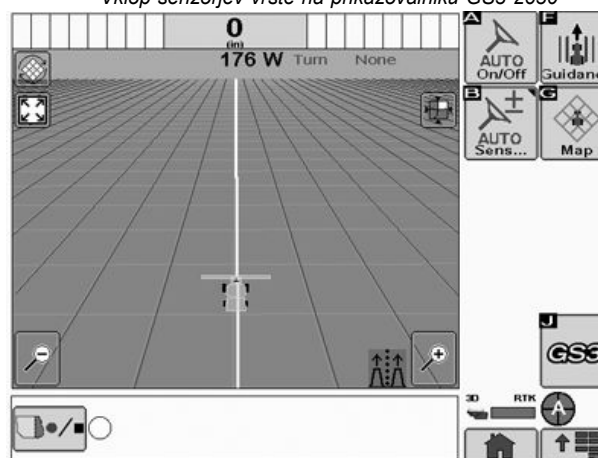
Ko nastavite začetno pot (črta AB ali začetni posneti prehod ukrivljene sledi), lahko pritisnete gumb za nadaljevanje, ko je kombajn znotraj polovice razmika med sledmi in pod sprejemljivim kotom glede na vrste. Senzorji vrste začnejo voditi kombajn, takoj ko senzorji vrste zaznajo dejavnost.

Obrat na koncu polja: Izvajanje zavojev na koncu polja dosežete na enak način kot s sistemom AutoTrac, ki deluje na osnovi GPS podatkov. Uporabnik se poravnava s potjo, ki ji želi slediti. S pritiskom gumba za nadaljevanje bo sistem AutoTrac stroj zapeljal na pot za vodenje. Senzorji vrste nato zaznajo položaj vrste in mu sledijo. Funkcijo za podaljšanje linije v načinih vodenja v prilagodljivih zavojih, krožni sledi in zavojih AB lahko uporabite za podaljšanje projekcije sosednje poti v rob polja.



PC15049 —UN—22MAY12

Vklop senzorjev vrste na prikazovalniku GS3 2630



PC13877 —UN—18JUL11

Vklop senzorjev vrste na prikazovalniku GS3 CommandCenter

BA31779,0000470 -82-22MAY12-1/1

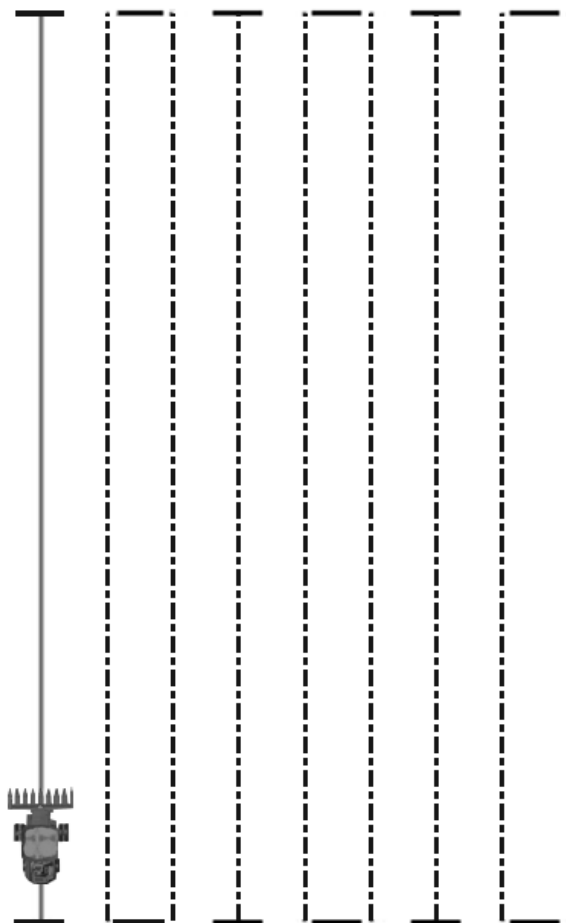
Prikazovalniki 2600 in 2630 – Ravna sled

Ravna sled

Način vodenja v ravni sledi se uporablja, ko so vrste ravne in ne odstopajo več kot za približno 1 m (3–1/4 ft). Način vodenja v ravni sledi projicira vse linije iz prve poti.

Če je polje razmeroma ravno in se smer vožnje ne spremeni, je priporočljiva uporaba ravne sledi, saj s tem omogočite vstop v vrsto na sosednjih poteh. Učinkovitost vstopa v vrsto se bo izboljšala, kadar polje obdelujete s sistemom AutoTrac. Učinkovitost se bo prav tako izboljšala v obdobjih izpada vrst v vodnih tokovih.

V načinu ravne sledi se bo črta GPS samodejno ponastavila na sredino. To zagotavlja, da je pot GPS ustrezno poravnana z vrstami korenin. **Ta funkcija ni na voljo v načinu vodenja v prilagodljivih zavojih.**



Ravna sled

Nadaljevanje na naslednji strani

BA31779,0000201 -82-08NOV11-1/4

PC10390 —UN—07JAN08

MENI >> gumb GREENSTAR >> mehka tipka VODENJE
>> zavihek NASTAVITVE VODENJA

S spustnega menija za NAČIN SLEDENJA izberite
RAVNA SLED. Izberite zavihek PRIKAZ.

OPOMBA: Prekinite snemanje, kadar ne žanjete.

Pred začetkom dela

1. Prepričajte se, da je signal SF1, SF2 ali RTK vzpostavljen, tako da si ogledate ikono sprejemnika na strani Prikaz.
2. Preverite, ali je razmik med sledmi pravilen. Če razmik med sledmi ni pravilen, spremenite razmik med sledmi v zavihku VODENJE.

Izberite NASTAVI SLED 0.

PC8663 —UN—29APR15



Gumb MENI

PC12685 —UN—29APR15



Gumb GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Mehka tipka VODENJE

BA31779,0000201 -82-08NOV11-2/4

1. Izberite ime sledi v spustnem polju TRENUTNA SLED 0. Če ni nobenega imena, ustvarite novo ime tako, da pritisnete gumb NOVO.
 2. Izberite način sledi (A + B) v spustnem meniju NAČIN.
 3. Zapeljite se na začetek sledi in pritisnite gumb NASTAVI A.
 4. Zapeljite se na konec sledi in pritisnite gumb NASTAVI B.
- Ustvarjena bo črta čez celo polje.
5. Pritisnite gumb za nadaljevanje, da zaženete sistem AutoTrac RowSense.

A—Spustni meni Trenutna sled 0

B—Spustni meni Način

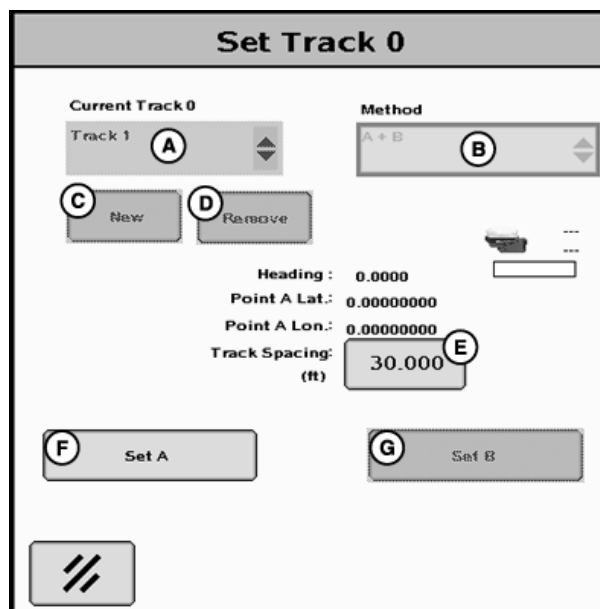
C—Gumb Novo

D—Gumb Odstrani

E—Gumb Razmik med sledmi

F—Gumb Nastavi A

G—Gumb Nastavi B



Nastavi sled 0

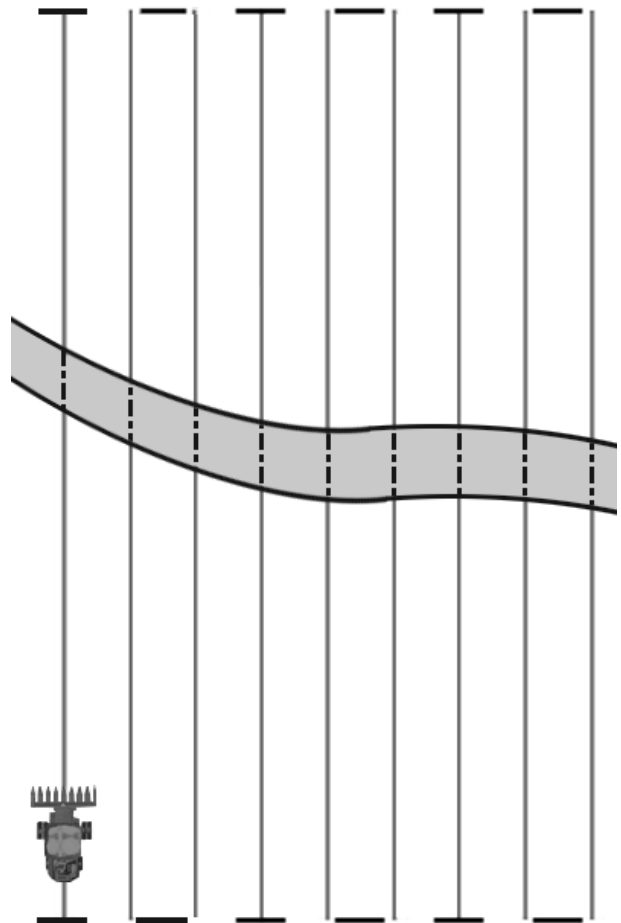
Nadaljevanje na naslednji strani

BA31779,0000201 -82-08NOV11-3/4

PC10708 —UN—24OCT07

Izpad vrste – V vodnem toku ne bo vrste s koruzo. Ker ravna sled in krivulja AB znova centrirata sled, lahko lažje pridobita pravilno vrsto na drugi strani vodnega toka.

OPOMBA: Če so izgubljeni signali podatkov GPS-a in senzorja vrste, se sistem ne bo vklopil, dokler ni signal GPS znova vzpostavljen.



Vodni tok

BA31779,0000201 -82-08NOV11-4/4

PC10391 —UN—08JAN08

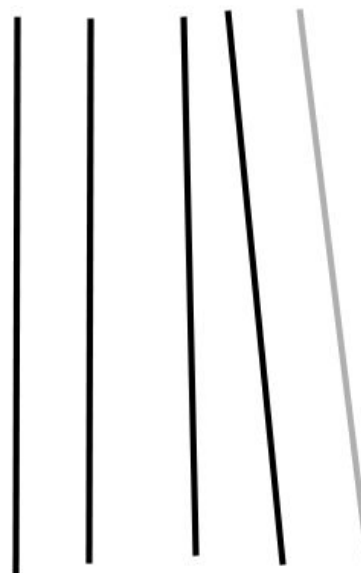
Prikazovalnik 2600 in 2630 – Adaptivne krivulje

Adaptivne krivulje



Pot se spremeni pri vožnji po polju

PC10399 —UN—04FEB08



Smer se spremeni pri vožnji po polju

PC10400 —UN—04FEB08

Način vodenja v prilagodljivih zavojih se lahko uporablja na vseh poljih, vendar je njegova uporaba močno priporočljiva, če se pot spreminja med prehodom skozi polje, če se znatno spremeni smer ali če je zavoj podolgovat. Adaptivne krivulje imajo dodano funkcijo, s katero je mogoče s preklopnim gumbom izbrati sistem RowFinder. Senzorje vrste je mogoče uporabiti za krmiljenje kombajna, kadar vozite v vrsti. Snemanje sledenja zavojem mora biti vklopljeno. S tem vzpostavite prvi prehod in omogočite podaljšanje ravnih črt.

Adaptivne krivulje se uporabijo samo za sosednje prehode, vendar pa je njihova prednost v tem, da lahko obdelujejo različne oblike krivulj in morebitne napake domnevnih vrst se ne naberejo po polju.

Če je na polju več kombajnov, adaptivne krivulje ne dovolijo preskakovanja prehoda. Adaptivne krivulje lahko v tem primeru delujejo samo, če je razmik med vrstami drugih kombajnov dodan svojemu razmiku. Na primer: če kombajn z glavo za žetev 12 vrst sledi kombajnu za žetev 8 vrst v 30-palčni vrsti pri skupni žetvi na istem polju, bi vsak kombajn potreboval razmik med vrstami 20 vrst (50 ft).

Adaptivne krivulje se projicirajo samo za sosednje prehode, vendar pa je njihova prednost v tem, da lahko obdelujejo različne oblike krivulj in morebitne napake



Zavoji imajo obliko črke U

PC11000 —UN—04FEB08

domnevnih vrst se ne naberejo po polju. Adaptivne krivulje se lahko projicirajo samo naslednjo pot.

KR43067,00000AE -82-10NOV08-1/1

Nastavitev adaptivnih krivulj

MENI >> gumb GREENSTAR >> mehka tipka VODENJE
>> zavihek NASTAVITVE VODENJA

V spustnem meniju za NAČIN SLEDENJA izberite ADAPTIVNE KRIVULJE. Izberite zavihek PRIKAZ.

Pred začetkom dela

1. Prepričajte se, da je signal SF1, SF2 ali RTK vzpostavljen, tako da si ogledate ikono sprejemnika na strani Prikaz.
2. Preverite, ali je razmik med sledmi pravilen. Če razmik med sledmi ni pravilen, spremenite razmik med sledmi v zavihku VODENJE.
1. Izberite gumb za snemanje, da začnete snemati pot.
2. Vozite po poti skozi polje. Ko prevozite prvo pot, se bo ustvarila projekcija samo za naslednjo pot.
3. Pritisnite gumb za nadaljevanje, da zaženete sistem AutoTrac RowSense.

V načinu AutoTrac se snemanje izklopi, ko zasukate volan. V načinu dokumentiranja se snemanje izklopi, ko dvignete glavo.

Način AutoTrac – Če želi uporabnik izboljšani vstop v vrsto samo za sosednji prehod, adaptivno snemanje povežite s sistemom AutoTrac. To je priporočljivo samo takrat, kadar je polje razmeroma ravno brez pretiranih zavojev in se sistem AutoTrac poredko izklopi (zaradi ročnega krmiljenja ali izgube signala GPS).

Način dokumentiranja – Adaptivne krivulje povežite z Dokumentiranjem. To uporabniku omogoči, da prevzame krmiljenje stroja med delovnim postopkom in nadaljuje s snemanjem poti, po kateri vozi. Podaljški črte so na voljo na naslednjem prehodu, vendar ne bodo prav uporabni pri vstopu v vrsto, saj pride do zamika pri dvigu glave

PC8663 —UN—29APR15



Gumb MENI

PC12685 —UN—29APR15



Gumb GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Mehka tipka VODENJE

na koncu vrste. Učinkovitost bo zanemarljiva v obdobjih izpada vrste.

Ročno snemanje – Uporabnik lahko poveže adaptivno snemanje z ročnim snemanjem. Ta način ne omogoča podaljšanja črt, razen če uporabnik nenehno pritiska gumb za zaustavitev na koncu vrste. Če uporabnik pozabi izklopiti snemanje, lahko to privede do težav, kot je nepravilna projekcija krivulje. Primer: Če uporabnik zapelje iz vrste za namene razkladanja in ne pritisne premora, bo pot posneta. Kadar uporabnik zapelje po sosednji poti, bo kombajn zapeljal rahlo izven vrste, saj je projicirana črta zamaknjena.

Nadaljevanje na naslednji strani

BA31779,0000472 -82-24MAY12-1/2

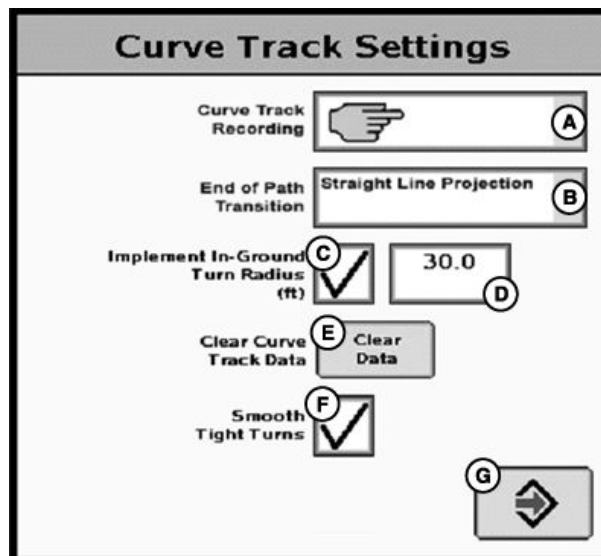
Pritisnite: MENI >> gumb GREENSTAR >> mehka tipka VODENJE >> zavihek NASTAVITVE VODENJA >> gumb NASTAVITVE UKRIVLJENE SLEDI >> spustni meni SNEMANJE UKRIVLJENE SLEDI (A).

Navedene načine adaptivne krivulje je mogoče spremeniti na zgoraj prikazanem zaslonu, in sicer na spustnem meniju izberite želeni način.

- AutoTrac
- Dokumentiranje
- Ročno

A—Snemanje krivulje
B—Prehod za konec poti
C—Potrditveno polje polmera obračanja priključka v zemlji
D—Polje za vnos polmera obračanja priključka v zemlji

E—Gumb Počisti podatke
F—Potrditveno polje za zvezni ostri zavoji
G—Gumb Sprejmi



PC15156 —UN—24MAY12

BA31779,0000472 -82-24MAY12-2/2

RowFinder

Funkcijo RowFinder je mogoče uporabiti med upravljanjem stroja v adaptivnih krivuljah in za iskanje vrste, ki je oddaljena dva ali več prehodov. Ko se približujete koncu polja v načinu za adaptivne krivulje, izberite gumb RowFinder, da omogočite funkcijo RowFinder. Na ta način boste lahko posneli položaj stroja in smer.

OPOMBA: Posneti položaj in smer bosta zavržena, če sistema AutoTrac ne izklopite v 3 minutah, potem ko ste prvič pritisnili gumb RowFinder

Na koncu vrste se prepričajte, da je snemanje izključeno. Prikazovalnik bo projiciral vzporedne vrste.

Nadaljujte na neobdelani površini proti želeni vrsti. Vstopite v vrsto in pritisnite gumb RowFinder, da onemogočite funkcijo RowFinder. S tem sistem preide nazaj v način adaptivne krivulje.

Preden začnete z žetvijo, se prepričajte, da je snemanje vklopljeno. **Pritisnite gumb za nadaljevanje.** AutoTrac bo nato vodil kombajn po vrsti in posneta bo prva pot.

A—Pogled
B—Nastavitve vodenja
C—Nastavitve premikov sledi
D—iTec Pro
E—Gumb RowFinder

F—Ikona Stanje RowSense
G—Gumb za snemanje
H—Gumb Premor
I—Gumb Vklp/izklop krmiljenja

PC15050 —UN—22MAY12

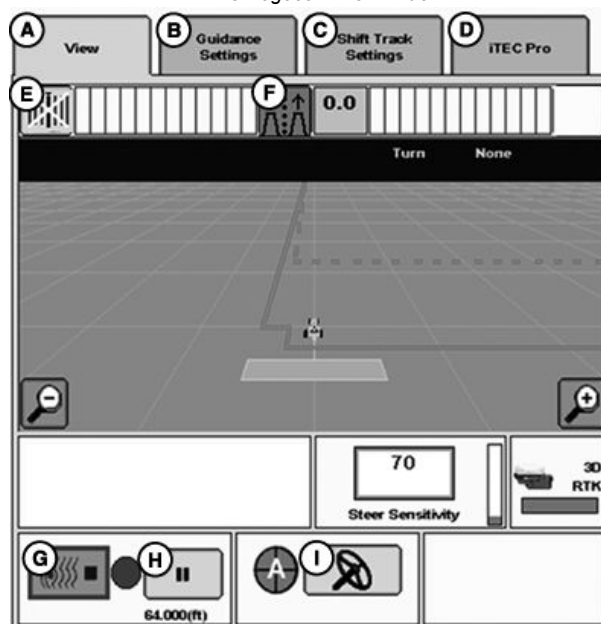


Onemogočeni RowFinder

PC15051 —UN—22MAY12



Omogočeni RowFinder



PC15157 —UN—24MAY12

BA31779,0000471 -82-24MAY12-1/1

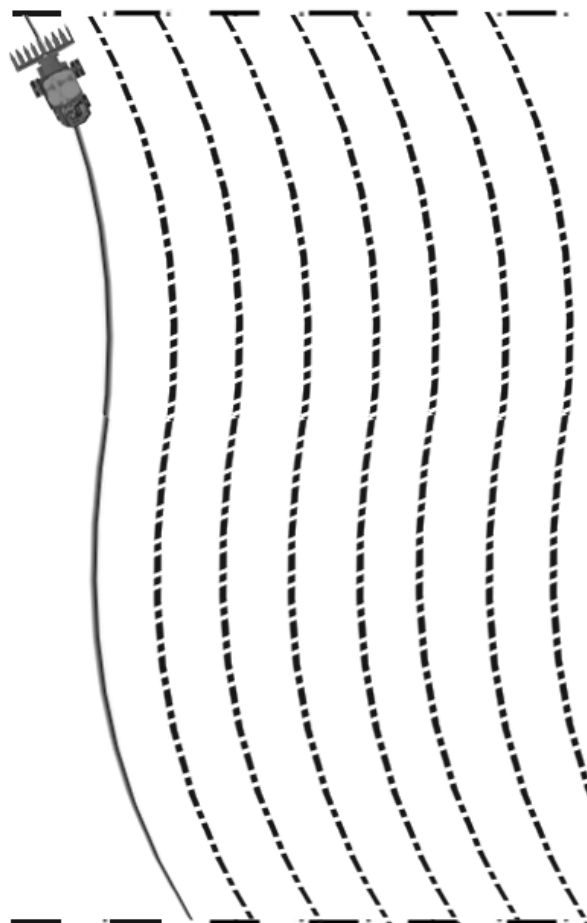
Prikazovalnik 2600 in 2630 – Krivulje AB

Krivulje AB

Uporaba krivulj AB se priporoča, če je v celotnem polju neprekinjena krivulja. To omogoča vstop v vrsto na sosednjih poteh. Učinkovitost se bo izboljšala, če polje obdelujete s sistemom AutoTrac. Učinkovitost funkcije krivulj AB se bo prav tako izboljšala po obdobjih izpada vrst.

Način vodenja v zavojih AB ima to prednost, da lahko projicira zavoje po polju kot vzporedne linije, vendar je oblika zavoja enaka ob vsakem prehodu.

Kadar ste v krivuljah AB, se bo krivulja GPS samodejno ponastavila na sredino. To zagotavlja, da je pot GPS ustrezno poravnana z vrstami korus. **Ta funkcija ni na voljo v načinu vodenja v prilagodljivih zavojih.**



PC10393 —UN—08JAN08

Krivulje AB projicirajo vse črte s prvega prehoda

Nadaljevanje na naslednji strani

BA31779,0000203 -82-08NOV11-1/3

MENI >> gumb GREENSTAR >> mehka tipka VODENJE
>> zavihek NASTAVITVE VODENJA

OPOMBA: Kadar ne žanjete, prekinite snemanje.

1. V spustnem meniju NAČIN SLEDENJA izberite KRIVULJE AB. Izberite zavihek PRIKAZ.
2. Prepričajte se, da je signal SF1, SF2 ali RTK vzpostavljen, tako da si ogledate ikono sprejemnika na strani Prikaz.
3. Pritisnite gumb KRIVULJE AB.
4. Preverite, ali je razmik med sledmi pravilen. Če razmik med sledmi ni pravilen, spremenite razmik med sledmi v zavihku VODENJE.

PC8663 —UN—29APR15



Gumb MENI

PC12685 —UN—29APR15



Gumb GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



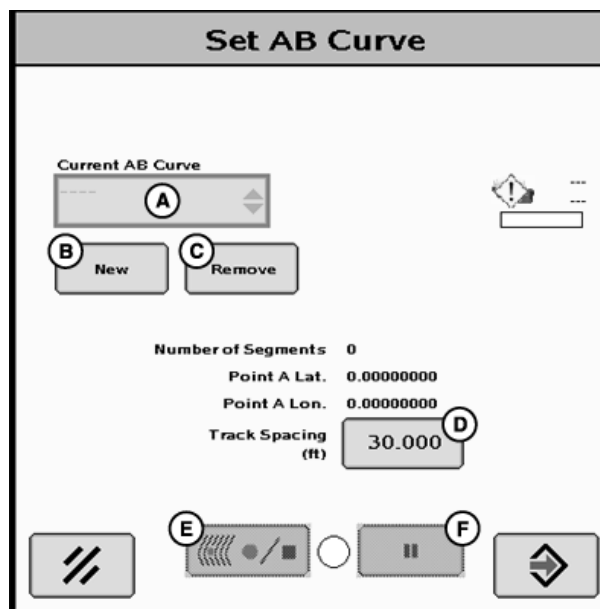
Mehka tipka VODENJE

BA31779,0000203 -82-08NOV11-2/3

5. Izberite ime krivulje AB v spustnem meniju TRENUTNA KRIVULJA AB. Če ni nobenega imena, ustvarite novo ime tako, da pritisnete gumb NOVO.
6. Pritisnite gumb za snemanje na začetku prvega prehoda.
7. Pritisnite gumb za sprejemanje na koncu prvega prehoda. Krivulje bodo projicirane po celotnem polju.
8. Pritisnite gumb za nadaljevanje, da zaženete sistem AutoTrac RowSense.

A—Spustni meni Trenutna
krivulja AB
B—Gumb Novo
C—Gumb Odstrani

D—Gumb Razmik med sledmi
E—Gumb Snemaj/Ustavi
F—Gumb Premor



PC10709 —UN—25OCT07

BA31779,0000203 -82-08NOV11-3/3

Prikazovalniki 2600 in 2630 – Krožna sled

Nastavi krožno sled

Uporaba sledenja kroga je priporočeno, če je izdelek postavljen v središče vrtišča.

Če so vrste, ki jih je treba požeti, v krogih, uporabite način vodenja v krožni sledi. To omogoča, da vhodne informacije, prejete od krivulje GPS, uporabite za senzorje vrste.

MENI >> gumb GREENSTAR >> mehka tipka VODENJE >> zavihek NASTAVITVE VODENJA

1. Izberite KROŽNA SLED s spustnega menija za NAČIN SLEDENJA. Izberite zavihek PRIKAZ.
2. Prepričajte se, da je signal SF1, SF2 ali RTK vzpostavljen, tako da si ogledate ikono sprejemnika na strani Prikaz.
3. Pritisnite gumb NASTAVI KROŽNO SLED.
4. Preverite, ali je razmik med sledmi pravilen. Če razmik med sledmi ni pravilen, spremenite razmik med sledmi v zavihku VODENJE.



PC8663 —UN—29APR15



Gumb MENI

PC12685 —UN—29APR15



Gumb GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Mehka tipka VODENJE

Nadaljevanje na naslednji strani

BA31779,0000204 -82-08NOV11-1/2

PC10853 —UN—31JAN08

5. Izberite ime krožne sledi v spustnem polju TRENUTNA KROŽNA SLED. Če ni nobenega imena, ustvarite novo ime tako, da pritisnete gumb NOVO.
6. V spustnem meniju NAČIN izberite način vožnje.
7. Pritisnite gumb za snemanje, ko začnete prvi prehod.
8. Pritisnite gumb za sprejemanje, potem ko ste prevozili prvo krožno sled. Krožna sled bo projicirana na polje.
9. Pritisnite gumb za nadaljevanje, da zaženete sistem AutoTrac RowSense.

A—Spustni meni Trenutna
krožna sled
B—Spustni meni Način
C—Gumb Novo

D—Gumb Odstrani
E—Gumb Razmik med sledmi

PC10710 —UN—25OCT07

BA31779,0000204 -82-08NOV11-2/2

GS3 CommandCenter – Ravna sled

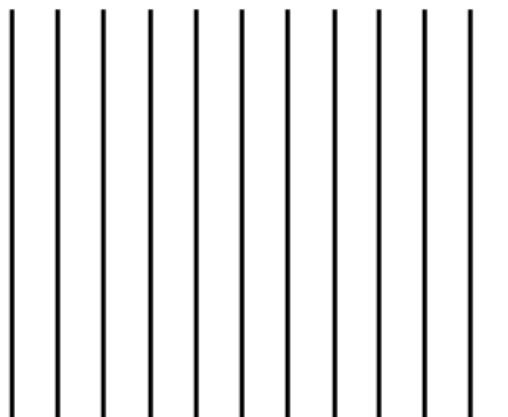
Opis delovanja

Način ravnega sledenja pomaga uporabniku pri vožnji po ravnih vzporednih poteh. Najprej nastavite sled 0 (referenčno pot) na enega izmed več načinov. Ko je sled 0 določena, se ustvarijo vsi prehodi za polje. Ustvarjene prehode lahko uporabite za ročno sledenje ali sistem AutoTrac. Vsak prehod se ustvari iz izvirnega prevoženega prehoda, da se zagotovi, da se napake pri krmiljenju ne prenesejo na celotno polje.

Prehodi so identične slike izvirnega prehoda.

OPOMBA: Izraza "sled vodenja" in "črta AB" sta enakovredna. Sled 0 je sled, ki jo določi uporabnik, in referenčna točka, iz katere se izračunajo vsi vzporedni prehodi na polju.

Razmik med vzporednimi prehodi je razmik med potmi, ki ga vnesete v Čarovniku za nastavitve.



PC9508 – UN–24OCT06

BA31779,0000233 -82-21JUL11-1/1

Ustvarjanje nove ravne sledi

Obstaja več načinov določitve sledi 0:

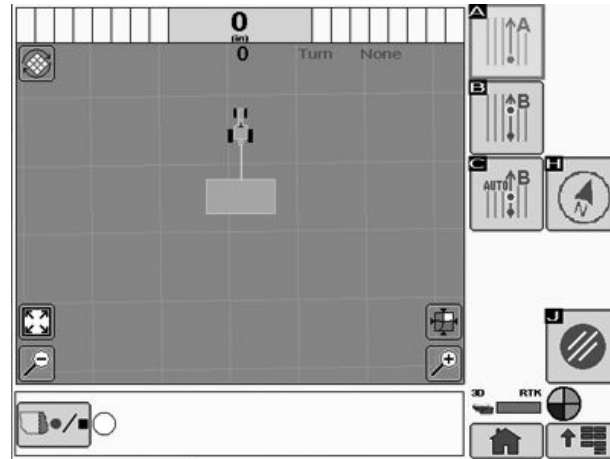
- A + B – Sled 0 določite tako, da jo prevozite z vozilom.
- A + samodejno B – Sled 0 določite tako, da jo prevozite z vozilom.
- A + smer – Sled 0 določite tako, da zapeljete vozilo na točko A in vnesete vnaprej določeno vrednost smeri.
- Dolžina/širina – Sled 0 določite z vnosom vnaprej določenih koordinatnih vrednosti zemljepisne širine in dolžine za točki A in B.

- Zemljepisna dolžina/širina + smer – Sled 0 določite z vnosom vnaprej določenih koordinatnih vrednosti zemljepisne širine in dolžine za točko A ter z vnosom vnaprej določene vrednosti smeri.

OPOMBA: Sled 0 lahko ustvarite med tudi uporabo (npr. sajenjem), vendar nekaterih mehkih tipk med ustvarjanjem ne bo na voljo.

BA31779,0000227 -82-13JUL11-1/1

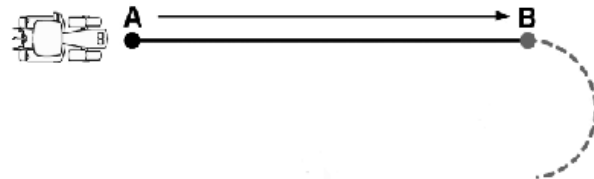
Načini A + B, A + samodejno B in A + smer



PC10857XT —UN—16JUN10

Smer

PC10857MT —UN—23APR09



BA31779,0000228 -82-14JUL11-1/4

1. Izberite način RAVNO SLEDENJE in izberite ali ustvarite ime poti na končni strani v Čarovniku za nastavitve (NASTAVITEV SLEDI VODENJA).

PC13868 —UN—14JUL11

OPOMBA: To stran lahko odprete tudi z mehko tipko za hitro spreminjanje vodenja.

Glavna stran GreenStar >> Hitro spreminjanje vodenja

2. Točko A ustvarite tako, da zapeljete na zeleno mesto v polju.



Glavna stran GreenStar

PC10857JJ —UN—13APR09



Hitro spreminjanje vodenja

BA31779,0000228 -82-14JUL11-2/4

3. Izberite mehko tipko NASTAVI A.

PC10857MU —UN—23APR09



Mehka tipka Nastavi A

Nadaljevanje na naslednji strani

BA31779,0000228 -82-14JUL11-3/4

4. Točko B določite na enega izmed treh načinov:

- Če želite ročno nastaviti točko B, zapeljite na zeleno mesto na polju in izberite Nastavi B. Minimalna razdalja znaša 3 m (10 ft). Priporočamo, da točko B nastavite na oddaljeni strani polja, da določite zeleno smer.
- Za samodejno nastavitvev točke B, lahko kadar koli izberete Samodejno nastavi B. Točka B se bo nastavila samodejno, ko vozilo prevozi 15 m (45 ft) od točke A.
Ta način izračuna točko B iz zadnjih petih podatkovnih točk, ki so bile določene med 15 m (45 ft) vožnje, nato pa skozi točke potegne črto najboljšega ujemanja, da določi smer.
- Da bi nastavili točko B z vstopom v smer vožnje, pritisnite mehko tipko Nastavi smer vožnje. Zeleno smer črte nastavite s številsko tipkovnico in shranite vrednost z izbiro Sprejmi. 0.000 označuje sever, 90.000 vzhod, 180.000 jug in 270.000 zahod. Sled 0 je zdaj določena, vzporedne sledi pa se samodejno ustvarijo. Sistem GreenStar je zdaj pripravljen na delovanje.

PC10857MV —UN—23APR09



Mehka tipka Nastavi B

PC10857MW —UN—23APR09



Samodejno nastavi B

PC10857MX —UN—23APR09



Mehka tipka Smer

Za preklic nastavitve in vrnitev na stran za nastavitvev vodenja pritisnite Prekliči.

BA31779,0000228 -82-14JUL11-4/4

GS3 CommandCenter – Adaptivne krivulje

Opis delovanja

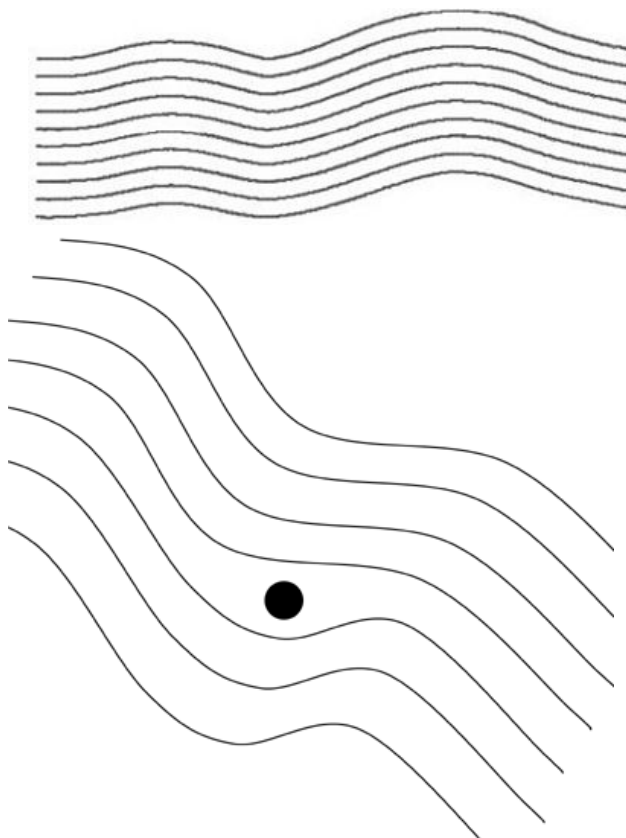
Način adaptivne krivulje omogoča uporabniku, da posname ročno prevoženo ukrivljeno pot. Ko je posnet prvi ukrivljen prehod in uporabnik obrne stroj, lahko uporabnik uporabi vzporedno sledenje ali vklopi sistem AutoTrac, ko se prikaže razširjena pot. Vozilo bo vodeno po naknadnih prehodih na podlagi prej posnetega prehoda. Vsak prehod se ustvari iz izvirnega prevoženega prehoda, da se zagotovi, da se napake pri krmiljenju ne prenesejo na celotno polje. Prehodi niso identične slike izvirnega prehoda. Ukrivljenost vsakega prehoda se prilagodi, da se ohrani napaka med prehodi. Po potrebi lahko uporabnik pot krivulje spremeni kjer koli na polju, tako da stroj preprosto usmeri s poti.

OPOMBA: V načinu adaptivne krivulje preskoka prehoda ni na voljo.

Ukrivljenost poti se spreminja, ko naknadne poti postanejo bolj konveksne ali konkavne.

Način sledenja adaptivne krivulje omogoča uporabniku, da vozi in se stroj usmerja po različnih vzorcih polja.

PC9028 —UN—16APR06



PC9028 —UN—17APR06

BA31779,0000234 -82-21JUL11-1/1

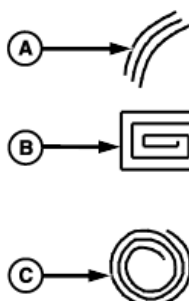
Vzorci vodenja

Način iskanja vseh segmentov črte omogoča uporabniku, da vozi in se stroj usmerja po različnih vzorcih polja:

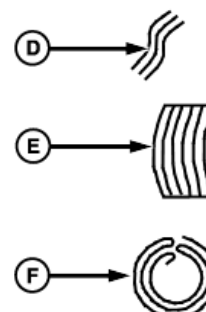
- Preprosta krivulja
- Krivulja S
- Pravokotnik
- Dirkališče
- Spirala
- Krog

Uporaba s premikanjem sledi

Uporaba premikanja sledi pri uporabi sledenja krivulje ni priporočena. Premikanje poti ne kompenzira lezenja sistema GPS, ki je neizogibno v načinu sledenja krivulje.



A—Preprosta krivulja
B—Pravokotnik
C—Spirala



D—Krivulja S
E—Dirkališče
F—Krog

PC9032 —UN—17APR06

BA31779,0000235 -82-21JUL11-1/1

Ustvarjanje nove sledi z adaptivno krivuljo

OPOMBA: Nastavitev stranke, kmetije in polja ni potrebna za uporabo sledenja adaptivne krivulje, vendar lahko shranite samo eno globalno sled z adaptivno krivuljo.

1. Izberite način SLEDENJE ADAPTIVNE KRIVULJE na zadnji strani Čarovnika za nastavitve (NASTAVITEV SLEDI VODENJA).

OPOMBA: To stran lahko odprete tudi z mehko tipko za hitro spreminjanje vodenja.

2. Zapeljite na želeno mesto v polju, da začnete sled.

PC13868 —UN—14JUL11



Glavna stran GreenStar

PC10857JJ —UN—13APR09



Hitro spreminjanje vodenja

PC10857ND —UN—27APR09



Začni snemanje

Nadaljevanje na naslednji strani

BA31779,0000229 -82-14JUL11-1/2

3. Začnite snemanje.

OPOMBA: Mehka tipka za snemanje adaptivne krivulje je onemogočena, ko je vključen način ponavljanja. Ko posnamete nove poti (npr. pri sajenju), naj bo način ponavljanja izključen. Ko uporabljate vodenje po obstoječih poteh (npr. škropljenje, žetje), naj bo način ponavljanja vključen. Način ponavljanja je privzeto IZKLJUČEN.

Če želite začeti snemanje ročno, izberite mehko tipko za začetek snemanja adaptivne krivulje. Ko jo izberete, se ta mehka tipka zamenja z naslednjimi mehкими tipkami:

- Prekini snemanje
- Ustavi snemanje
- Prekliči

OPOMBA: Snemanje morate izključiti samo, če stroj vozite zunaj običajnega vzorca za polje (na primer za polnjenje škroplilnika ali sadilnika) ali če ne želite snemati zavojev na koncu polja.

Nastavitve krivulje – Snemanje lahko sprožite na podlagi sistema AutoTrac ali pokritosti, tako da izberete te možnosti v nastavitvah vodenja

4. Prevozite prvi prehod. Na zemljevidu se prikaže modra sled vodenja.

OPOMBA: Ko vozite ravno, se posneta pot morda ne bo prikazala za ikono stroja na prikazovalniku. Pot se prikaže, ko stroj obrnete.

Bela označena črta za navigacijo se NE prikaže, dokler ne dosežete konca prehoda in stroj obrnete. Ko je stroj obrnjen, sistem določi pot usmerjanja. Sistem določi segment črte, ki je vzporeden in znotraj od 1/2 do 1 1/2 razmika med sledmi. Prikaže se napovedana pot, ki jo lahko uporabnik uporabi za navigacijo. Vozilo vozite po zeleni poti.

5. Vozilo obrnite na koncu prvega prehoda, ustvari se bela črta za navigacijo za naslednji prehod. Prikaz črte za navigacijo lahko traja nekaj sekund.
6. Ko se prikaže bela črta za navigacijo za zeleni prehod, pritisnite stikalo za nadaljevanje (samo AutoTrac)

PC10857NE —UN—27APR09



Prekini snemanje

PC10857NF —UN—27APR09



Ustavi snemanje

PC13868 —UN—14JUL11



Glavna stran GreenStar

PC10857JF —UN—13APR09



Nastavitve

PC10857NG —UN—27APR09



Nastavitve vodenja

na stroju, stroj pa se bo samodejno usmerjal skozi naslednji prehod. Za ročno vodenje upoštevajte označeno belo črto za navigacijo.

7. Izberite Ustavi snemanje, ko je polja konec.

POMEMBNO: Pred vstopom v naslednje polje ustavite snemanje. Če tega ne storite, se lahko podatki adaptivne krivulje za zadnje polje izbrišejo pred snemanjem podatkov za adaptivno krivuljo za naslednje polje.

OPOMBA: Shranjeni podatki za sledenje adaptivne krivulje se določijo za izbrano stranko, kmetijo in polje. Shranijo se v notranjem pomnilniku prikazovalnika, dokler jih ne počisti uporabnik in jih je mogoče prenesti iz enega prikazovalnika na drugega.

BA31779,0000229 -82-14JUL11-2/2

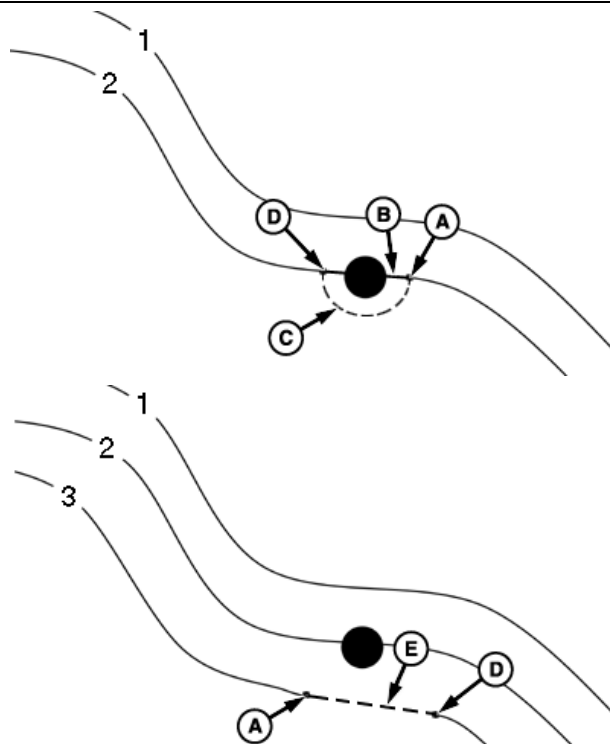
Snemanje ravne poti ali vožnja okoli ovir

1. Začni snemanje
2. Izberite Prekini snemanje, da začasno prekinete snemanje poti vozila.
3. Izberite Snemanje, da nadaljujete snemanje adaptivne krivulje.

Razdalja od PREKINITVE in PONOVRNEGA ZAČETKA snemanja bo povezana z ravno črto. To je lahko uporabno, če imate dolg raven del poti ali če vozite okoli ovir.

OPOMBA: Največja dovoljena dolžina premostitvenega segmenta (segment črte, ki se ustvari med PREKINITVIJO in NADALJEVANJEM SNEMANJA) je 0,8 km (0.5 miles) (2.640 ft). Pri daljših razdaljah se segment črte ne poveže, kar bo pustilo luknjo v poti.

- | | |
|---|--|
| A—PREKINJENO snemanje | D—NADALJEVANJE snemanja |
| B—Ustvari se premostitveni segment, ki povezuje dve točki | E—Pot se posname kot ravna črta med točkama A in D |
| C—Pot traktorja se ne posname med prekinitvijo | |



PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

BA31779,000022A -82-13JUL11-1/1

RowFinder

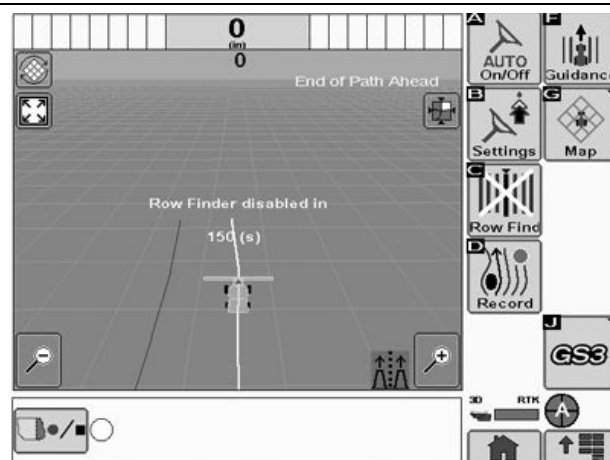
Funkcijo RowFinder je mogoče uporabiti med upravljanjem stroja v adaptivnih krivuljah in za iskanje vrste, ki je oddaljena dva ali več prehodov. Pri približevanju konca polja v načinu adaptivnih krivulj, pritisnite gumb OMOGOČI ROWFINDER. Na ta način boste lahko posneli položaj stroja in smer.

OPOMBA: Posneti položaj in smer bosta zavržena, če sistem AutoTrac ne izklopite v 3 minutah, potem ko ste prvič pritisnili gumb OMOGOČI ROWFINDER

Na koncu vrste se prepričajte, da je snemanje je izključeno. Prikazovalnik bo projiciral vzporedne vrste.

Nadaljujte na neobdelani površini proti željeni vrsti. Vstopite v vrsto in pritisnite gumb ONEMOGOČI ROWFINDER. S tem sistem preide nazaj v način adaptivne krivulje.

Predn začnete z žetvijo, se prepričajte, da je snemanje vključeno. **Pritisnite gumb za nadaljevanje.** AutoTrac bo nato vodil kombajn po vrsti in posneta bo prva pot.



PC13966 —UN—03AUG11

BA31779,000024D -82-03AUG11-1/1

GS3 CommandCenter – Krivulje AB

Opis delovanja

Način krivulje AB omogoča uporabniku, da vozi po ukrivljenih vzporednih prehodih, ki imajo končne točke na vsakem koncu polja. Sledi vodenja bodo vzporedne sledi v obeh smereh in bodo ustvarjene na podlagi izvirne sledi, da je zagotovljeno, da se napake krmiljenja ne prenašajo na celotno polje.

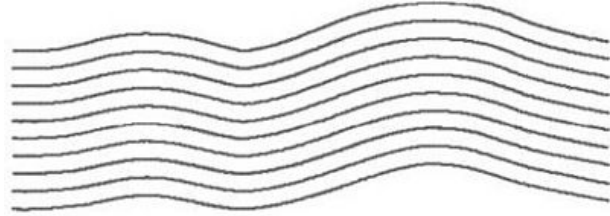
Sled 0 je referenčna sled, iz katere se izračunajo naknadni prehodi po polju. Ko je ustvarjena prva krivulja AB (sled 0), se ustvarijo 4 sledi. Sistem bo nadaljeval z ustvarjanjem dodatnih prehodov, ko vozilo prevozi zadnji prehod, ki je prikazan na prikazovalniku.

OPOMBA: V načinu krivulje AB je na voljo preskok prehoda.

Ustvarjanje informacij za krivuljo AB – Ko sistem ustvari začetne prehode po snemanju sledi 0 ali pri ustvarjanju dodatnih prehodov, se na pogledu perspektive prikaže besedilo "Ustvarjam krivuljo AB". Med tem časom ne boste mogli ustvarjati sledi iz katerekoli poti.

Meje ustvarjanja krivulje AB – Začetno posneta krivulja AB mora biti dolga najmanj 10 ft, da bo veljavna za vodenje v načinu krivulje AB. Za ustvarjanje krivuljastih sledi mora biti vozilo oddaljeno največ 400 metrov (0.25

PC9028 —UN—16APR06



miles) od posnete sledi 0. Če je vozilo na zunanjem robu tega območja, lahko ustvarjanje poti za prikaz na zaslonu traja več minut. Med tem časom se na zaslonu prikaže "Ustvarjam krivuljo AB".

Več krivulj AB na polju – Polje lahko vsebuje več poti s krivuljami AB. Vsaka krivulja AB za polje mora biti posneta in mora imeti edinstveno ime.

Oštevilčenje sledi – Sledi bodo oštevilčene, da je omogočeno preskakovanje prehodov in za pomoč pri iskanju prehodov. Oznaka smeri (S, J, V in Z) se določi glede na smer med prvo in zadnjo točko krivulje.

Ukrivljenost poti se spreminja, ko naknadne poti postanejo bolj konveksne ali konkavne.

BA31779,0000236 -82-21JUL11-1/1

Ustvarjanje nove sledi s krivuljo AB

Za nastavitve prve krivulje AB (sled 0), na kateri temeljijo naslednji prehodi, uporabite naslednji postopek.

OPOMBA: Za vsako polje je mogoče posneti več krivulj AB. Vsako je treba poimenovati in posneti ločeno.

1. Izberite način SLEDENJE KRIVULJE AB in izberite ali ustvarite ime poti na končni strani v Čarovniku za nastavitve (NASTAVITEV SLEDI VODENJA).

OPOMBA: To stran lahko odprete tudi z mehko tipko za hitro spreminjanje vodenja.

2. Zapeljite na zeleno mesto v polju, da začnete sled 0.
3. Izberite mehko tipko za začetek snemanje krivulje AB. Ko jo izberete, se ta mehka tipka zamenja z naslednjimi mehкими tipkami:
 - Prekini snemanje
 - Ustavi snemanje
 - Prekliči.

4. Prevozite prvi prehod. Na zemljevidu se prikaže modra sled vodenja.

OPOMBA: Ko vozite ravno, se posneta pot morda ne bo prikazala za ikono stroja na prikazovalniku. Pot se prikaže, ko stroj obrnete.

PC13868 —UN—14JUL11



Glavna stran GreenStar

PC10857JJ —UN—13APR09



Hitro spreminjanje vodenja

5. Na koncu prehoda pritisnite Ustavi snemanje, da se sled shrani v pomnilnik.

OPOMBA: Če med snemanjem izgubite signal GPS, se snemanje ustavi, krivulja AB, ki je bila posneta do te točke, pa se shrani. Če uporabnik ni želel takšne krivulje AB, jo lahko izbriše z gumbom Izbriši pot na strani NASTAVI SLED VODENJA v ČAROVNIKU ZA NASTAVITVE.

BA31779,000022B -82-14JUL11-1/1

Snemanje ravne poti ali vožnja okoli ovir

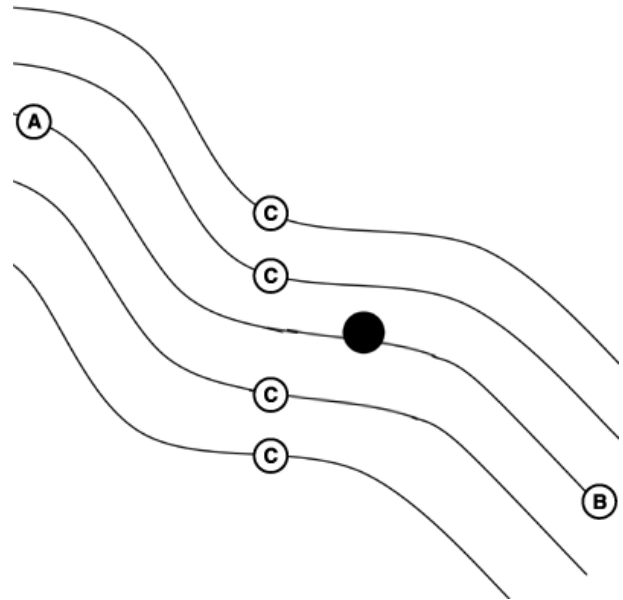
1. Začnite snemanje krivulje AB
2. Izberite Prekini snemanje, da začasno prekinete snemanje poti vozila.
3. Izberite snemanje krivulje AB, da nadaljujete snemanje krivulje AB.

Razdalja od PREKINITVE in PONOVNEGA ZAČETKA snemanja bo povezana z ravno črto. To je lahko uporabno, če imate dolg raven del poti ali če vozite okoli ovir.

OPOMBA: Največja dovoljena dolžina premostitvenega segmenta (segment črte, ki se ustvari med PREKINITVIJO in NADALJEVANJEM SNEMANJA) je 0,8 km (0.5 miles) (2.640 ft). Pri daljših razdaljah se segment črte ne poveže, kar bo pustilo luknjo v poti.

A—Prekinitiv pred oviro
B—Nadaljevanje za oviro

C—Poti, ustvarjene s sledjo 0



PC9030C—UN—27OCT06

BA31779,000022C -82-13JUL11-1/1

GS3 CommandCenter – Krožna sled

Opis delovanja

Sledenje kroga pomaga uporabnikom, da vozijo v koncentričnih krogih na poljih z namakalnimi sistemi s središčno točko. Uporabniki lahko ustvarijo začetni krog na različne načine. Ko je začetni krog določen, se ustvarijo vsi naknadni krogi na polju.

Način sledenja kroga je na voljo za ročno vodenje, sistem AutoTrac v načinu sledenja kroga pa zahteva vklop tako

aplikacije AutoTrac kot tudi Pivot Pro. Vklop Pivot Pro je na voljo samo v Severni Ameriki.

Za ime polja se shranijo in določijo koordinate zemljepisne širine ter dolžine središča kroga. Če pri določitvi središča kroga ni izbrano polje, se shranijo globalna središča krogov. Središča krogov lahko znova prikličete za uporabo v prihodnje.

BA31779,0000237 -82-21JUL11-1/1

Ustvarjanje nove krožne sledi

Krožne sledi ustvarite z določanjem središča kroga. Središče lahko določite na dva načina:

Najprej izberite način SLEDENJE KROGA in izberite ali ustvarite ime poti na končni strani v Čarovniku za nastavitve (NASTAVITEV SLEDI VODENJA).

OPOMBA: To stran lahko odprete tudi z mehko tipko za hitro spreminjanje vodenja.

PC13868 —UN—14JUL11



Glavna stran GreenStar

PC10857JJ —UN—13APR09



BA31779,000022D -82-14JUL11-1/1

Način z vožnjo v krogu

- Vožnja v krogu – Ustvarite lahko krožno sled, tako da prevozite vsaj 10 odstotkov zelene krožne sledi. Priporočamo, da prevozite celotni krog, da omogočite optimalni izračun središča kroga in natančnejšo sled.
 - Zemljepisna dolžina/širina – Nastavi krožno sled na podlagi točke specifične zemljepisne dolžine in širine na sredini krožne sledi, ki jo je določil uporabnik.
1. Zapeljite se na zeleno mesto na polju, da prevozite krožni prehod.

2. Izberite začetek snemanja kroga.
3. Prevozite zeleni prehod kroga.
4. Izberite konec snemanja kroga. Krožne sledi se samodejno ustvarijo z razmiki med sledmi, ki so določene v Čarovniku za nastavitve.

OPOMBA: Gumb za ustavitev snemanja kroga se prikaže, ko prevozite dovolj velik odsek kroga, da je mogoče izračunati središče.

BA31779,000022E -82-13JUL11-1/1

Način z zemljepisno dolžino in širino

1. Izberite zemljepisno širino in dolžino središčne točke.
2. Vnesite zelene vrednosti zemljepisne dolžine in širine središča kroga v decimalnih stopinjah. Prejšnje vrednosti zemljepisne širine in dolžine, ki so določene na polju, se prikažejo ob prvem prikazu zaslona za vnos.

3. Shranite vrednosti, tako da izberete Sprejmi. Krožne sledi se samodejno ustvarijo z razmiki med sledmi, ki so določene v Čarovniku za nastavitve.

OPOMBA: Morda bo treba vozilo poravnati na sredino poti srednjega stolpa ali uporabiti premik sledi na sredino, da se sledi poravnajo z vozilom.

BA31779,000022F -82-13JUL11-1/1

Diagnostic

Zasloni Diagnostika

OPOMBA: Možni diagnostični odgovori s kratko obrazložitvijo.

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)

Diagnostični odčitki pred 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

Diagnostični odčitki za MY12

A—Oglejte si spustni meni
B—Na voljo so senzorji vrste
C—Aktivacija RowSense je na voljo

D—Licenca AutoTrac
E—Zamik vrste
F—Glavni vir krmiljenja
G—Preostali čas načina zaustavljanja senzorja

H—Napetost levega senzorja
I—Napetost desnega senzorja
J—Umerjanje senzorja

K—Gumb CAL
L—Stanje umerjanja

Razpoložljivi senzorji vrst:

- A – Da
- B – Ne

Aktivacija vodenja v vrstah je na voljo:

- A – Da (če je aktivacija sistema AutoTrac RowSense GS3 na voljo)
- C – Ne (če ni na voljo nobene aktivacije sistema AutoTrac RowSense GS3)

Licenca za AutoTrac:

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

Zamik vrste:

- Vrednost zamika trenutne vrste, razdalja je izmerjena v (in.) ali (mm).

Primarni vir krmiljenja:

- A – Brez
- B – GPS
- C – Senzorji vrste

Preostali čas načina zaustavljanja senzorja:

- Časovnik odštevanja, kadar je signal GPS izgubljen, prikazan v sekundah.

Napetost levega senzorja

- Napetost senzorja v mirovanju mora biti manjša od 2,5 V.

Napetost desnega senzorja

- Napetost senzorja v mirovanju mora biti večja od 2,5 V.

Umerjanje senzorja

Stanje umerjanja

- Umerjeno
- Ni umerjeno

BA31779,00001F4 -82-21JUL11-1/1

Čiščenje senzorjev vrste

Čiščenje senzorjev vrste

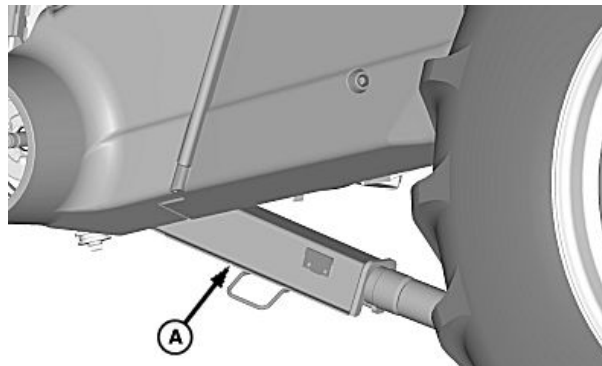
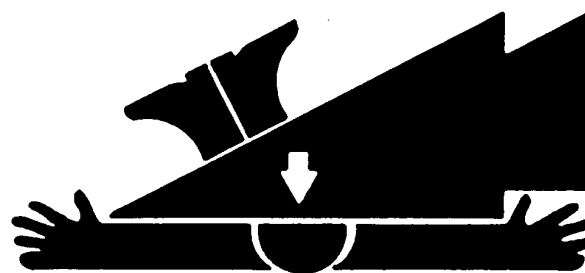
⚠ OPOZORILO: Izključite motor, aktivirajte parkirno zavoro in odstranite ključ.

Dvignite glavo in spodnjo varnostno blokado (A) na batnico hidravličnega cilindra.

Senzorje vrst preglejte vsak dan, če jih je morda treba očistiti. Nakopičen material na senzorjih lahko ovira prosto gibanje in vpliva na učinkovitost. Za čiščenje senzorjev vrst odstranite umazanijo s senzorjev in okolice. Preverite, da se senzorji premikajo prosto in brez ovir.

Vsako leto preglejte puše in gredi senzorjev glede prekomerne obrabe. Po potrebi jih zamenjajte.

A—Varnostna blokada



TS696 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -82-11NOV08-1/1

Tehnični podatki

Izjava o skladnosti ES

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

Spodaj imenovana oseba izjavlja, da je

Izdelek: AutoTrac™ RowSense™

izpolnjuje vsa ustrezna določila in temeljne zahteve naslednjih direktiv:

Direktiva	Številka	Postopek certifikacije
Direktiva o elektromagnetni združljivosti	2004/108/ES	Samostojno preverjena po prilogi II Direktive

Ime in naslov osebe v Evropski skupnosti, ki ima pooblastila za sestavo tehnične projektne dokumentacije:

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

Kraj podpisa izjave: Kaiserslautern, Nemčija

Ime: Aaron Senneff

Datum podpisa izjave: 29. julij 2011

Naziv: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions Group

Proizvodna enota: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



BA31779,000024E -82-05AUG11-1/1

Indeks

	Stran		Stran
A			
Adaptivne krivulje		Nastavitev	10-1
Način AutoTrac	40-2	Gumb za snemanje/ustavitev	
Način dokumentiranja	40-2	Krivulje AB	45-2
Ročno beleženje	40-2		
Aktivacija	15-1	I	
Č			
Čas zadrževanja	10-1	Ikona	
Čiščenje		Senzor vrste	30-1
Senzorji vrste	80-1	Izgubljanje signala senzorjev vrste	35-3
		Izgubljen signal	
		Senzor vrste	30-1
		Izpad vrst	35-3
D		K	
Delilniki poljščin	20-1, 25-2	Krivulje AB	
Diagnostika	75-1	Dolž. točke A	45-2
Dolž. točke A		Gumb Novo	45-2
Krivulje AB	45-2	Gumb Odstrani	45-2
Krožna sled	50-2	Gumb Premor	45-2
Ravna sled	35-2	Gumb Razmik med sledmi	45-2
Domnevna vrsta	20-1, 25-2	Gumb Število segmentov	45-2
		Gumb za snemanje/ustavitev	45-2
G		Spustni meni Trenutna krivulja AB	45-2
GPS		Šir. točke A	45-2
Senzor vrste	30-1	Krožna sled	
Gumb 2		Dolž. točke A	50-2
Gumb za nadaljevanje	10-1	Gumb Novo	50-2
Gumb 3		Gumb Odstrani	50-2
Gumb za nadaljevanje	10-1	Gumb Razmik med sledmi	50-2
Gumb Nastavitev A		Spustni meni Način	50-2
Ravna sled	35-2	Šir. točke A	50-2
Gumb Nastavitev B			
Ravna sled	35-2	N	
Gumb Novo		Način AutoTrac	
Krivulje AB	45-2	Adaptivne krivulje	40-2
Krožna sled	50-2	Način dokumentiranja	
Ravna sled	35-2	Adaptivne krivulje	40-2
Gumb Odstrani		Način vodenja po vrstah	
Krivulje AB	45-2	Gumb za nadaljevanje	10-1
Krožna sled	50-2	Način za vnos vrste	
Ravna sled	35-2	Gumb za nadaljevanje	10-1
Gumb Premor		Nameščeno	
Krivulje AB	45-2	Senzor vrste	30-1
Gumb Razmik med sledmi		Napetosti	
Krivulje AB	45-2	Senzorji vrste	20-3, 25-1
Krožna sled	50-2	Nastavitev	
Ravna sled	35-2	Gumb za nadaljevanje	10-1
Gumb Število segmentov		Ravna sled	35-2
Krivulje AB	45-2		
Gumb za nadaljevanje		O	
Gumb 2	10-1	Obrat na koncu polja	30-2
Gumb 3	10-1	Odmiki	
Način vodenja po vrstah	10-1	Vodenje vrst	20-1, 25-2
Način za vnos vrste	10-1		
		Nadaljevanje na naslednji strani	

	Stran		Stran
Odpravljanje težav		Spustni meni Trenutna sled 0	
Zaslon Diagnostika	75-1	Ravna sled	35-2
Okrogla sled		SSU	10-1
Spustni meni Trenutna krožna sled	50-2		
Omogočanje sistema	10-1	Š	
Omogočanje/onemogočanje stanja senzorja	10-1		
Omogoči RowFinder	40-3, 60-4	Šir. točke A	
Onemogoči RowFinder	40-3, 60-4	Krivulje AB	45-2
		Krožna sled	50-2
P		Ravna sled	35-2
Poravnava		U	
Senzorji vrste	20-1, 25-2		
Vodenje vrst	20-1, 25-2	Umerjanje	
R		Diagnostika	75-1
		Senzorji vrste	20-3, 25-1
Ravna sled		V	
Dolž. točke A	35-2		
Gumb Nastavitev A	35-2	Večfunkcijska ročica	10-1
Gumb Nastavitev B	35-2	Vodenje vrst	
Gumb Novo	35-2	Diagnostika	75-1
Gumb Odstrani	35-2	Nastavitev odmika	20-1, 25-2
Gumb Razmik med sledmi	35-2	Poravnava	20-1, 25-2
Smer	35-2	Vrednost zamika	15-1
Spustni meni Način	35-2	Vzdrževanje	
Spustni meni Trenutna sled 0	35-2	Čiščenje senzorjev vrste	80-1
Šir. točke A	35-2		
Ročno beleženje		Z	
Adaptivne krivulje	40-2		
RowFinder		Zahteve	15-1
Omogoči	40-3, 60-4	Zaslon Nastavi sled 0	
Onemogoči	40-3, 60-4	Ravna sled	35-2
S		Zdržljivost	15-1
Senzor vrste			
Gumb Stanje	10-1		
Ikona	30-1		
Izgubljen signal	30-1		
Nameščeno	30-1		
Upravljanje z GPS-om	30-1		
Senzorji vrste			
Čas zadrževanja	10-1		
Čiščenje	80-1		
Izpad vrst	35-3		
Napetosti	20-3, 25-1		
Poravnava	25-2		
Poravnava stebel	20-1		
Umerjanje	20-3, 25-1		
Smer			
Ravna sled	35-2		
Spustni meni Način			
Krožna sled	50-2		
Ravna sled	35-2		
Spustni meni Trenutna krivulja AB			
Krivulje AB	45-2		
Spustni meni Trenutna krožna sled			
Krožna sled	50-2		

Razpoložljivi servisni priročniki John Deere

Tehnične informacije

Tehnične informacije lahko kupite pri družbi John Deere. Publikacije so na voljo v tiskani obliki ali v formatu CD-ROM.

Na voljo so naslednji načini za oddajo naročila:

- Trgovina John Deere za tehnične informacije:
www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- Pokličite 1-800-522-7448
- Obrnite se na svojega zastopnika za John Deere

Razpoložljive informacije vključujejo:

KATALOG DELOV ima na voljo seznam nadomestnih delov za vaš stroj s slikami v razstavljenem stanju, da lažje prepoznate pravilne dele. To je uporabno tudi pri montaži in demontaži.



TS189 —UN—17JAN89

DX,SERVLIT -82-07DEC16-1/4

NAVODILA ZA UPORABO zagotavljajo informacije o varnosti, delovanju, vzdrževanju in servisiranju.



TS191 —UN—02DEC88

DX,SERVLIT -82-07DEC16-2/4

TEHNIČNI PRIROČNIKI vsebujejo servisne informacije za vaš stroj. Vključene so specifikacije, ilustracije postopkov sestavljanja in razstavljanja, diagrami pretoka hidravličnega olja in kabske napeljave. Nekateri izdelki imajo ločene priročnike z informacijami za popravila in diagnostiko. Nekatere komponente, kot so motorji, so na voljo v ločenih tehničnih priročnikih o komponentah.



Nadaljevanje na naslednji strani

DX,SERVLIT -82-07DEC16-3/4

TS224 —UN—17JAN89

IZOBRAŽEVALNI MATERIAL, ki vključuje pet obširnih serij knjig z osnovnimi informacijami, ki veljajo za vse proizvajalce:

- Serija Kmetijski abecednik (Agricultural Primer) pokriva kmetijsko in živinorejsko tehnologijo.
- Serija vodenja poslovanja v kmetijstvu (Farm Business Management) raziskuje realne vsakodnevne težave in ponuja praktične rešitve na področju trženja, financiranja, izbora opreme in skladnosti.
- Priročniki o osnovah servisiranja (Fundamentals of Services) vam pokažejo, kako popraviti in vzdrževati necestno opremo.
- Priročniki o osnovah delovanja stroja (Fundamentals of Machine Operation) pojasnjujejo zmožnosti in nastavitve stroja, kako izboljšati učinkovitost stroja in kako eliminirati nepotrebno delovanje na polju.
- Priročniki za osnove kompaktne opreme (Fundamentals of Compact Equipment) vsebujejo navodila za



servisiranje in vzdrževanje opreme s kardansko gredjo do 40 konjskih moči.

DX,SERVLIT -82-07DEC16-4/4

TS1663 —UN—10OCT97

John Deere vam je vedno na voljo

ZADOVOLJSTVO KUPCEV je za družbo John Deere izjemno pomembno.

Naši zastopniki si prizadevajo za zagotavljanje pravočasnih in učinkovitih storitev in delov:

- Vzdrževanje in nadomestni deli za podporo vaši opremi.
- Usposobljeni servisni tehniki in potrebno orodje za diagnostiko in popravila za servisiranje vaše opreme.

ZADOVOLJSTVO KUPCEV: POSTOPEK TEŽAVA-REŠITEV

Vaš zastopnik za John Deere je predan nudenju podpore za vašo opremo in reševanju katerekoli težave, na katero naletite.

1. Ko stopite v stik z zastopnikom, prosimo, pripravite naslednje podatke:

- Model stroja in identifikacijska številka izdelka
- Datum nakupa
- Vrsta težave



2. Težavo razložite menedžerju zastopnika za servis.

3. Če težave niste mogli rešiti, pojasnite težavo menedžerju zastopnika in zahtevajte pomoč.

4. Če se težava kljub temu neprestano pojavlja in je vaš zastopnik ne more odpraviti, se za pomoč obrnite na družbo John Deere. Lahko pa kontaktirate center za pomoč kupcem Ag Customer Assistance Center na tel. št. + 1-866-99DEERE (866-993-3373) ali nam pošljite e-sporočilo prek elektronskega naslova www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2 -82-02APR02-1/1

TS201—UN—15APR13

Servisna služba John Deere vam bo pomagala pri vašem delu

